

# КОМП'ЮТЕРНІ ЗАСОБИ, МЕРЕЖІ ТА СИСТЕМИ

A.A. Barkalov, A.V. Matvienko,  
S.A. Tsololo

## OPTIMIZATION OF LOGIC CIRCUIT OF MOORE FSM ON FPGA

*The method of optimization of hardware amount in logic circuit of Moore finite-state-machine is proposed. The method is based on representation of microoperations formation circuit as composition of two circuits.*

*Key words: optimization, Moore finite-state-machine, coding.*

*Запропоновано метод зменшення витрат апаратури в схемі автомата Мура. Метод базується на представленні схеми формування мікрооперацій у вигляді композиції двох схем.*

*Ключові слова: оптимізація, автомат Мура, кодування.*

*Предлагается метод оптимизации аппаратных затрат в схеме автомата Мура. Метод основан на представлении схемы формирования микроопераций в виде композиции двух схем.*

*Ключевые слова: оптимизация, автомат Мура, кодирование.*

© А.А. Баркалов, А.В. Матвиенко,  
С.А. Цололо, 2011

УДК 004.274

А.А. БАРКАЛОВ, А.В. МАТВИЕНКО,  
С.А. ЦОЛОЛО

## ОПТИМИЗАЦИЯ ЛОГИЧЕСКОЙ СХЕМЫ АВТОМАТА МУРА НА FPGA

**Введение.** Развитие микроэлектроники привело к появлению микросхем типа “система-на-кристалле” (*SoC, system-on-a-chip*), степень интеграции которых достаточна для реализации сложных цифровых систем [1, 2]. Как правило, в состав *SoC* входят программируемые вентиляльные матрицы (*FPGA, field-programmable logic arrays*) и встроенные блоки памяти (*DMB, dedicated memory blocks*). При этом *FPGA* используются для реализации нерегулярной логики, например систем булевых функций, а *DMB* предназначены для реализации различных таблиц [3]. В большинстве случаев *FPGA* включают универсальные табличные элементы типа *LUT (look-up table)* с ограниченным числом входов [1]. Такое ограничение приводит к необходимости функциональной декомпозиции реализуемых функций [4], что связано с увеличением числа уровней схемы, влекущим увеличение времени такта, усложнение задач размещения и трассировки [1]. Для устранения этих негативных явлений необходимо уменьшать число аргументов реализуемых функций. В настоящей работе предлагается метод решения этой задачи при реализации устройства управления, представленного в виде микропрограммного автомата (МПА) Мура [5].

**1. Общие положения и основная идея метода.** Пусть автомат Мура задан прямой структурной таблицей (ПСТ) со столбцами [5]:  $a_m, K(a_m), a_s, K(a_s), X_h, \Phi_h, h.h$ . Здесь  $a_m$  – исходное состояние МПА,  $a_m \in A$ , где  $A = \{a_1, \dots, a_M\}$ ;  $K(a_m)$  – код

состояния  $a_m \in A$  разрядности  $R = \lceil \log_2 M \rceil$ , для кодирования состояний используются внутренние переменные из множества  $T = \{T_1, \dots, T_R\}$ ;  $a_s, K(a_s)$  – соответственно состояние перехода и его код;  $X_h$  – входной сигнал, определяющий переход  $\langle a_m, a_s \rangle$  и равный конъюнкции некоторых элементов (или их отрицаний) множества логических условий  $X = \{x_1, \dots, x_L\}$ ;  $\Phi_h$  – набор функций возбуждения триггеров памяти МПА, принимающих единичное значение для переключения памяти из  $K(a_m)$  в  $K(a_s)$ ,  $\Phi_h \subseteq \Phi = \{\varphi_1, \dots, \varphi_R\}$ ;  $h = 1, \dots, H$  – номер перехода. В столбце  $a_m$  ПСТ записывается набор микроопераций  $Y_q$ , формируемых в состоянии  $a_m \in A$ , где  $Y_q \subseteq Y = \{y_1, \dots, y_N\}$ ,  $q = 1, \dots, Q$ . Эта таблица является основой для формирования систем функций

$$\Phi = \Phi(T, X), \quad (1)$$

$$Y = Y(T), \quad (2)$$

задающих логическую схему микропрограммного автомата (МПА).

При реализации МПА Мура в составе *SoC* система (1) реализуется комбинационной схемой *CC*, а система (2) – памятью микроопераций *ММО* (рис. 1).

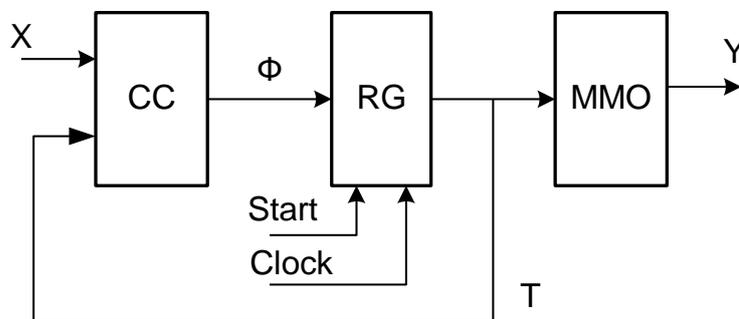


РИС. 1. Структурная схема МПА Мура

Здесь схема *CC* реализуется на *FPGA*, схема *ММО* реализуется на *DMB*, регистр *RG* используется для хранения кода состояния МПА. Сигнал *Start* используется для записи в *RG* кода начального состояния  $a_m \in A$ , синхросигнал *Clock* разрешает смену состояний МПА. Обозначим эту схему символом  $U_1$ .

Пусть ПСТ формируется на основе граф-схемы алгоритма (ГСА)  $\Gamma$  [5], включающей операторные вершины с наборами  $Y_q \subseteq Y$  и условные вершины с

логическими условиями  $x_i \in X$ . Назовем состояния  $a_s, a_m \in A$  псевдоэквивалентными состояниями, если они отмечают операторные вершины, связанные со входом одной и той же вершины ГСА [6].

Наличие псевдоэквивалентных состояний может быть использовано для оптимизации схемы *СС* [6]. Например, состояния  $a_m \in A$  кодируются так, чтобы каждый класс  $B_i \in \Pi_A$ , где  $\Pi_A = \{B_1, \dots, B_l\}$  – разбиение множества  $A$  на классы псевдоэквивалентных состояний, выражался одной конъюнкцией. Это уменьшает число термов в системе (1). Кроме того, состояния  $a_m \in A$  могут быть закодированы так, чтобы некоторые элементы системы (2) выражались только одной конъюнкцией [7]. Это позволяет уменьшить емкость памяти *ММО*, так как некоторые функции  $y_n \in Y$  реализуются на *FPGA*. Однако эти методы кодирования не могут быть использованы одновременно, так как они ориентированы на решение разных задач.

В настоящей работе предлагается подход, позволяющий одновременно решать задачи оптимизации схем *СС* и *ММО*. Закодируем классы  $B_i \in \Pi_A$  двоичными кодами  $K(B_i)$  разрядности

$$R_1 = \lceil \log_2 I \rceil \quad (3)$$

и используем переменные из множества  $\tau = \{\tau_1, \dots, \tau_{R_1}\}$  для такого кодирования.

Тогда МПА Мура может быть представлен в виде схемы  $U_2$  (рис. 2).

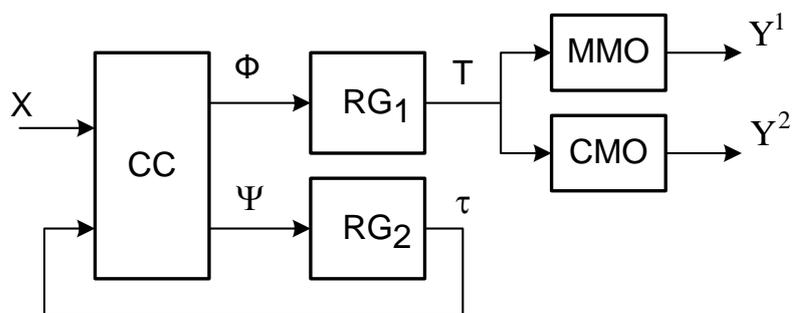


РИС. 2. Структурная схема МПА Мура  $U_2$

Здесь схема *СС* формирует системы функций

$$\Phi = \Phi(\tau, X), \quad (4)$$

$$\Psi = \Psi(\tau, X), \quad (5)$$

которые передают в регистр  $RG_1$  код состояния перехода, а в регистр  $RG_2$  – код класса разбиения  $\Pi_A$ . Память  $ММО$  используется для хранения микроопераций  $y_n \in Y^1$ , комбинационная схема  $СМО$  формирует микрооперации  $y_n \in Y^2$ . Отметим, что  $Y^1 \cap Y^2 = \emptyset$ .

Предлагаемая организация схемы МПА позволяет:

- уменьшить число входных переменных схемы  $CC$  от  $R(U_1)$  до  $R_1(U_2)$ ;
- уменьшить емкость  $DMB$ , используемых для хранения системы микроопераций.

К недостаткам этого метода относится увеличение числа выходных функций, реализуемых схемой  $CC$  от  $R(U_1)$  до  $R + R_1(U_2)$ . Однако число аргументов оказывает большее влияние на аппаратные затраты схем на  $FPGA$ , чем число реализуемых функций [2].

**2. Пример применения предложенного метода.** В настоящей работе предлагается метод синтеза МПА Мура  $U_2$ , включающий следующие этапы:

- формирование разбиения  $\Pi_A$ ;
- кодирование классов  $B_i \in \Pi_A$ ;
- оптимальное кодирование состояний;
- формирование преобразованной ПСТ;
- формирование системы функций  $Y^2$ ;
- формирование таблицы схемы  $ММО$ ;
- формирование систем функций  $\Phi$  и  $\Psi$ ;
- реализация схемы МПА в заданном элементарном базисе.

Рассмотрим применение этого метода на примере синтеза МПА  $S_1$ , заданного прямой структурной таблицей (табл. 1).

Состояния автомата  $S_1$  закодированы произвольным образом, при этом  $R = 4$ , а регистр  $RG$  имеет информационные входы  $D$ -типа.

Формирование разбиения  $\Pi_A$ . Основываясь на определении псевдоэквивалентных состояний, на базе анализа табл. 1 формируется разбиение  $\Pi_A = \{B_1, \dots, B_5\}$ , где  $B_1 = \{a_1\}$ ,  $B_2 = \{a_2, a_3, a_4\}$ ,  $B_3 = \{a_5\}$ ,  $B_4 = \{a_6, a_7, a_8\}$ ,  $K(B_i)$ . Таким образом,  $I = 5$ .

Кодирование классов. Согласно (3), для автомата  $S_1$  параметр  $R_1 = 3$ . Следовательно  $\tau = \{\tau_1, \tau_2, \tau_3\}$ . Закодируем классы  $B_i \in \Pi_A$  произвольным образом:  $K(B_1) = 000$ ,  $K(B_2) = 001$ , ...,  $K(B_5) = 100$ .

ТАБЛИЦА 1. Прямая структурная таблица МПА Мура  $S_1$

| $a_m$              | $K(a_m)$ | $a_s$ | $K(a_s)$ | $X_h$  | $\Phi_h$      | $h$ |
|--------------------|----------|-------|----------|--|---------------|-----|
| $a_1 (-)$          | 0000     | $a_2$ | 0001     | $x_1 x_2$                                      | $D_4$         | 1   |
|                    |          | $a_3$ | 0010     | $\overline{x_1} \overline{x_2}$                | $D_3$         | 2   |
|                    |          | $a_2$ | 0001     | $\overline{x_1} \overline{x_3}$                | $D_4$         | 3   |
|                    |          | $a_4$ | 0011     | $\overline{x_1} \overline{x_3}$                | $D_3 D_4$     | 4   |
| $a_2(y_2 y_5 y_6)$ | 0001     | $a_5$ | 0100     | 1  | $D_2$         | 5   |
| $a_3(y_5 y_7)$     | 0010     | $a_5$ | 0100     | 1  | $D_2$         | 6   |
| $a_4(y_7)$         | 0011     | $a_5$ | 0100     | 1  | $D_2$         | 7   |
| $a_5(y_3 y_6)$     | 0100     | $a_5$ | 0100     | $x_3$  | $D_2$         | 8   |
|                    |          | $a_7$ | 0110     | $\overline{x_3} x_4$                           | $D_2 D_3$     | 9   |
|                    |          | $a_8$ | 0111     | $\overline{x_3} \overline{x_4} x_5$            | $D_2 D_3 D_4$ | 10  |
|                    |          | $a_6$ | 0101     | $\overline{x_3} \overline{x_4} \overline{x_5}$ | $D_2 D_4$     | 11  |
| $a_6(y_4 y_5)$     | 0101     | $a_9$ | 1000     | 1  | $D_1$         | 12  |
| $a_7(y_1 y_3)$     | 0110     | $a_9$ | 1000     | 1  | $D_1$         | 13  |
| $a_8(y_1 y_3 y_8)$ | 0111     | $a_9$ | 1000     | 1  | $D_1$         | 14  |
| $a_9(y_1 y_2 y_4)$ | 1000     | $a_1$ | 0000     | 1  | -             | 15  |

Оптимальное кодирование состояний. Закодируем состояния  $a_m \in A$  автомата  $S_1$  так, чтобы максимальное число микроопераций  $y_n \in Y$  представлялись одной конъюнкцией. Для этой цели можно использовать, например, известный алгоритм *ESPRESSO* [7]. Один из вариантов кодирования представлен картой Карно (рис. 3).

Формирование преобразованной ПСТ. Преобразование исходной ПСТ выполняется следующим образом:

- столбец  $a_m$  заменяется столбцом  $B_i$ ;
- столбец  $K(a_m)$  заменяется столбцом  $K(B_i)$ ;
- если  $a_m \in B_i$ , то в столбце  $B_i$  состояние  $a_m$  заменяется классом  $B_i$ , а в столбце  $K(B_i)$  код  $K(a_m)$  заменяется кодом этого класса;

– если в столбце  $B_i$  есть строки с одинаковыми классами, то остается только одна из них;

– в ПСТ вводятся столбцы  $B_h, K(B_h), \Psi_h$ , при этом в  $h$ -й строке ПСТ записывается класс  $B_i$  такой, что  $a_s \in B_i$ , столбец  $\Psi_h$  содержит функции возбуждения триггеров регистра  $RG_2$ .

В рассматриваемом примере из исходной ПСТ удаляются строки 6, 7 (соответствуют  $a_m \in B_2$ ), строки 13, 14 (соответствуют  $a_m \in B_4$ ), столбец  $\Psi_h$  содержит функции  $D_5, D_6, D_7 \in \Psi$ . Таким образом, преобразованная ПСТ содержит  $H_0 = 11$  строк (табл. 2). В преобразованной ПСТ коды состояний  $a_m \in A$  берутся из карты Карно (рис. 3).

|           |    |           |       |       |       |
|-----------|----|-----------|-------|-------|-------|
|           |    | $T_3 T_4$ |       |       |       |
|           |    | 00        | 01    | 11    | 10    |
| $T_1 T_2$ | 00 | $a_1$     | $a_4$ | $a_5$ | $a_7$ |
|           | 01 | $a_2$     | $a_3$ | *     | $a_8$ |
|           | 11 | *         | $a_6$ | *     | $a_9$ |
|           | 10 | *         | *     | *     | *     |

РИС. 3. Оптимальное кодирование состояний

Формирование системы функций  $Y^2$ . Найдем дизъюнктивные нормальные формы (ДНФ) микроопераций  $y_n \in Y$ . Из рис. 3 имеем, с учетом неопределенностей:  $y_1 = T_3 \overline{T_4}$ ;  $y_2 = T_2 \overline{T_3} \overline{T_4} \vee T_1 T_3$ ;  $y_3 = \overline{T_1} T_3$ ;  $y_4 = T_1$ ;  $y_5 = T_2 \overline{T_3}$ ;  $y_6 = T_2 \overline{T_3} \overline{T_4} \vee T_3 T_4$ ;  $y_7 = \overline{T_1} \overline{T_3} T_4$ ;  $y_8 = \overline{T_1} T_2 T_3$ .

Для выбора функций  $y_n \in Y^2$  могут быть предложены следующие критерии:

- $y_n \in Y^2$ , если ДНФ  $y_n \in Y$  включает только один терм;
- $y_n \in Y^2$ , если для формирования функции  $y_n \in Y$  требуется не больше времени, чем время выборки из  $DMB$ .

Используем первый критерий и получим  $Y^2 = \{y_1, y_3, y_4, y_5, y_7, y_8\}$ , следовательно,  $Y^1 = \{y_2, y_6\}$ .

ТАБЛИЦА 2. Преобразованная ПСТ автомата Мура  $S_I$

| $B_i$ | $K(B_i)$ | $a_s$ | $K(a_s)$ | $B_h$ | $K(B_h)$ | $X_h$  | $\Phi_h$      | $\Psi_h$  | $h$ |
|-------|----------|-------|----------|-------|----------|--|---------------|-----------|-----|
| $B_1$ | 000      | $a_2$ | 0100     | $B_2$ | 001      | $x_1 x_2$                                      | $D_2$         | $D_7$     | 1   |
|       |          | $a_3$ | 0101     | $B_2$ | 001      | $x_1 \overline{x_2}$                           | $D_2 D_4$     | $D_7$     | 2   |
|       |          | $a_2$ | 0100     | $B_2$ | 001      | $\overline{x_1} x_3$                           | $D_2$         | $D_7$     | 3   |
|       |          | $a_4$ | 0001     | $B_2$ | 001      | $\overline{x_1} \overline{x_3}$                | $D_4$         | $D_7$     | 4   |
| $B_2$ | 001      | $a_5$ | 0011     | $B_3$ | 010      | 1  | $D_3 D_4$     | $D_6$     | 5   |
| $B_3$ | 010      | $a_5$ | 0011     | $B_3$ | 010      | $x_3$  | $D_3 D_4$     | $D_6$     | 6   |
|       |          | $a_7$ | 0010     | $B_4$ | 011      | $\overline{x_3} x_4$                           | $D_3$         | $D_6 D_7$ | 7   |
|       |          | $a_8$ | 0110     | $B_4$ | 011      | $\overline{x_3} \overline{x_4} x_5$            | $D_2 D_3$     | $D_6 D_7$ | 8   |
|       |          | $a_6$ | 1101     | $B_4$ | 011      | $\overline{x_3} \overline{x_4} \overline{x_5}$ | $D_1 D_2 D_4$ | $D_6 D_7$ | 9   |
| $B_4$ | 011      | $a_9$ | 1110     | $B_5$ | 100      | 1  | $D_1 D_2 D_3$ | $D_5$     | 10  |
| $B_5$ | 100      | $a_1$ | 0000     | $B_1$ | 000      | 1  | –             | –         | 11  |

Формирование таблицы схемы ММО. Эта таблица имеет входы  $T$ , выходы  $y_n \in Y^1$  и строится тривиальным образом.

Формирование систем функций  $\Phi$  и  $\Psi$ . Системы (4) и (5) зависят от термов

$$F_h = \left( \bigwedge_{r=1}^{R_1} \tau_r^{l_{hr}} \right) X_h \quad (h=1, \dots, H_0),$$

где  $l_{hr} \in \{0,1\}$  – значение  $r$ -го разряда кода  $K(B_i)$  из  $h$ -й строки преобразованной ПСТ,  $\tau_r^0 = \overline{\tau_r}$ ,  $\tau_r^1 = \tau_r$  ( $r=1, \dots, R_1$ ).

При этом функции  $D_r \in \Phi \cup \Psi$  определяются в виде:

$$D_r = \bigvee_{h=1}^{H_0} C_{rh} F_h \quad (r=1, \dots, R+R_1),$$

где  $C_{rh}$  – булевская переменная, равная единице, если и только если в  $h$ -й строке ПСТ записана переменная  $D_r$  ( $h=1, \dots, H_0; r=1, \dots, R+R_1$ ).

Например, из табл. 2 имеем  $D_1 = F_9 \vee F_{10} = \overline{\tau_1} \overline{\tau_2} \overline{\tau_3} \overline{x_3} \overline{x_4} \overline{x_5} \vee \overline{\tau_1} \overline{\tau_2} \overline{\tau_3}$ .

Реализация схемы МПА  $U_2$ . Выполнение этого этапа сводится к реализации систем (4), (5),  $Y^2$  на *FPGA* и к реализации таблицы схемы ММО на *DMB*. Методы решения этих задач достаточно рассмотрены в [1, 4].

**Заключение.** Предлагаемый в работе метод позволяет уменьшать число аргументов в системе функций возбуждения памяти микропрограммного автомата Мура. В основе оптимизации находится кодирование классов псевдоэквивалентных состояний и уменьшение числа *LUT*-элементов возможно при выполнении условия

$$R_1 < R. \quad (6)$$

Так как результат оптимизации схемы формирования функций возбуждения не зависит от способа кодирования состояний, то состояния могут быть закодированы так, чтобы уменьшить число встроенных блоков памяти *DMB*, необходимых для реализации системы микроопераций. При этом часть микроопераций реализуется на *LUT*-элементах. Задача разбиения множества микроопераций на классы, реализуемые на *DMB* и на *LUT*-элементах, остается открытой. В качестве критерия сравнения результатов синтеза автоматов  $U_1$  и  $U_2$  авторы использовали число эквивалентных вентилях, требуемых для реализации схем автоматов. Результаты исследований показали, что при выполнении условия (6) и реализации на *LUT*-элементах микроопераций, ДНФ которых выражаются одним термом, аппаратные затраты в схеме  $U_2$  на 15 – 22 % меньше, чем в схеме эквивалентного автомата  $U_1$ .

1. *Maxfield C.* The Design Warriors Guide to FPGAs. – Elsevier, 2004. – 541 p.
2. *Грушницкий Р.И., Мурзаев А.Х., Угрюмов Е.П.* Проектирование систем с использованием микросхем программируемой логики. – СПб: БХВ. – Петербург, 2002. – 608 с.
3. *Соловьев В.В.* Проектирование цифровых схем на основе программируемых логических интегральных схем. – М.: Горячая линия-ТЕЛЕКОМ, 2001. – 636 с.
4. *Sasao T.* Switching Theory for Logic Synthesis. – Kluwer Academic Publishers, 1999. – 362 p.
5. *Baranov S.* Logic Synthesis of Control Automata. – Kluwer Academic Publishers, 1994. – 312 p.
6. *Баркалов А.А.* Принципы оптимизации логической схемы микропрограммного автомата Мура // Кибернетика и системный анализ. – 1998. – № 1. – С. 65– 72.
7. *DeMicheli G.* Synthesis and Optimization of Digital Circuits. – McGraw-Hill, 1994. – 636 p.

Получено 15.09.2011