

EasyGo FPGA Coder Block

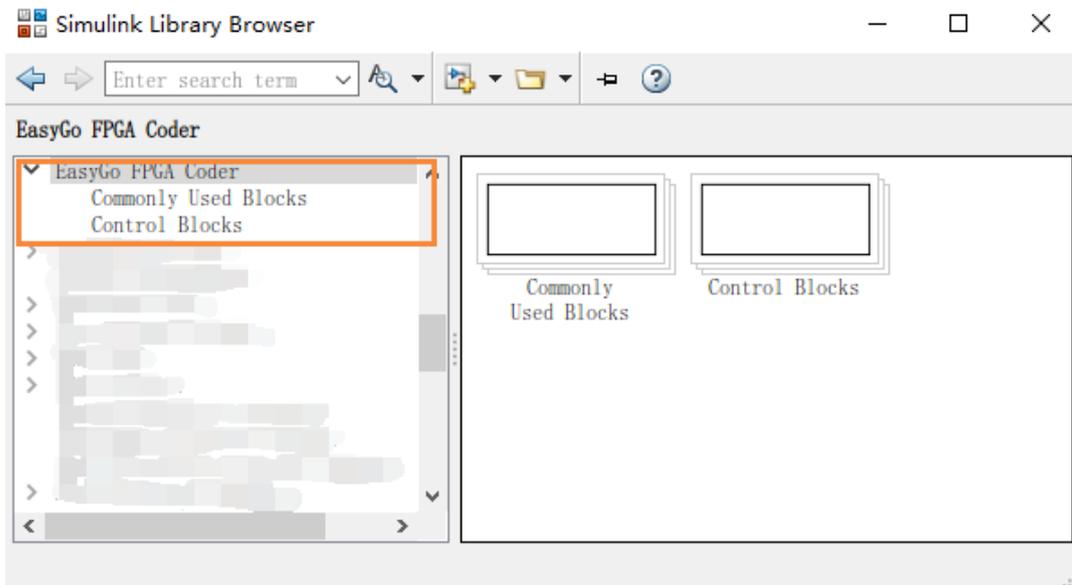
目 录

EasyGo FPGACoder	3
Commonly Used Blocks	4
Abs	4
Constant	4
Delay	5
Demux/Mux	6
From/Goto	7
Logical Operator	7
Product	7
Relational Operator	8
Relay	8
Saturation	9
Sum	10
Switch	11
Trigonometric Function	11
Control Blocks	12
Reference Frame Transformation	12
First-Order Transfer Function.....	13
First-Order Transfer Function.....	13
Second-Order Transfer Function	14
Integrator	15
Mean	16
PI	17
PLL	18
Ratio Trans.....	18

EasyGo FPGA Coder

EasyGo FPGA Coder 是 EasyGo 公司研发的一个基于 FPGA 的快速算法开发技术，能将用户基于 Simulink 开发的算法快速实现在 FPGA 上，无需经过传统的编译过程，大大增加 FPGA 的开发速率，降低 FPGA 的使用门槛。

在安装完 EasyGo FPGA Coder 工具包后，在 Simulink 的 Library 库中会安装得到一个 EasyGo FPGA Coder 的 Library。利用 EasyGo FPGA Coder 库中的模块搭建的模型，可以直接部署到运行了 FPGA Coder Solver 的 FPGA 硬件上去运行，无需考虑 FPGA 的硬件编程规则以及编译过程。



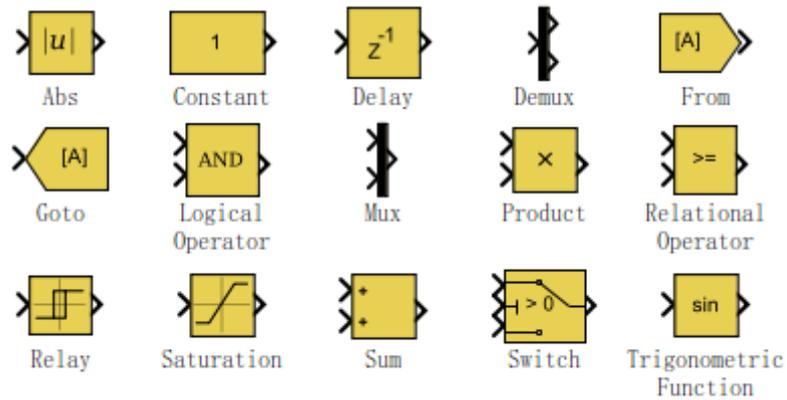
其中主要分为两个模块：

- Commonly Used Blocks 模块
- Control Blocks 模块

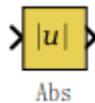
注：Simulink是MathWorks旗下的产品。

Commonly Used Blocks

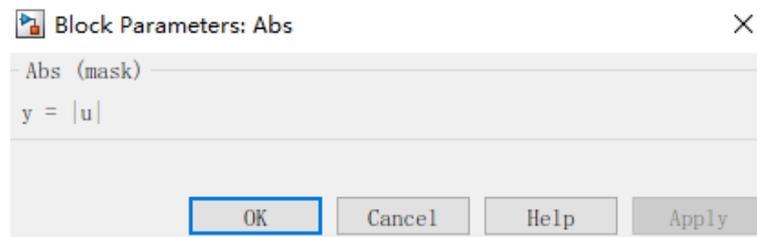
Commonly Used Blocks 里面主要包含的是 FPGA Coder Solver 支持的常用的基础模块。



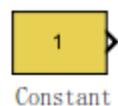
Abs



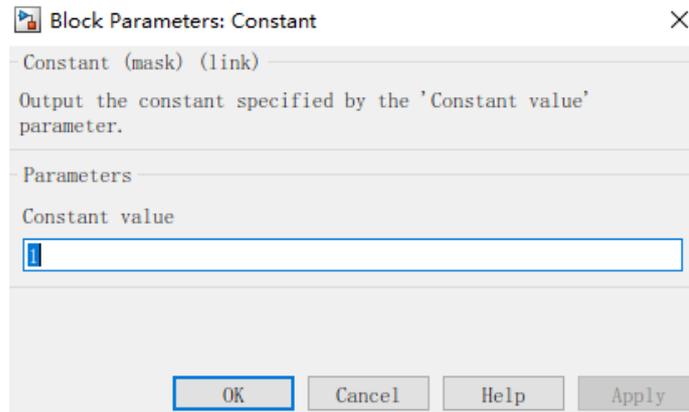
用于数值计算绝对值。



Constant



常数模块。



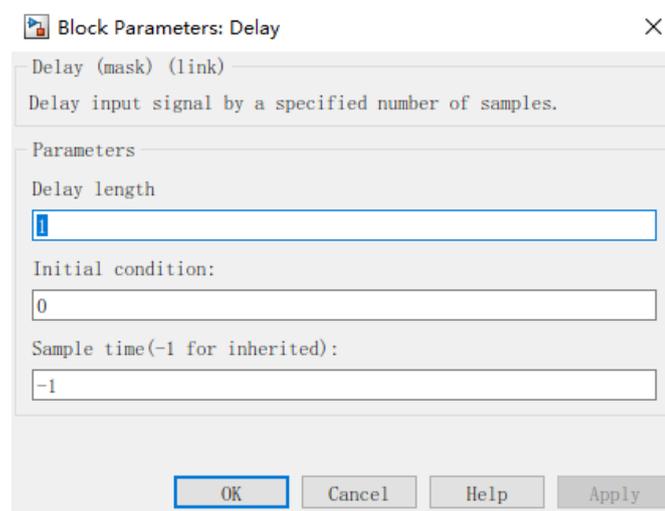
参数注释:

Constant value	常数值
----------------	-----

Delay



延迟模块，将输入信号进行一定数量的步长的延迟。



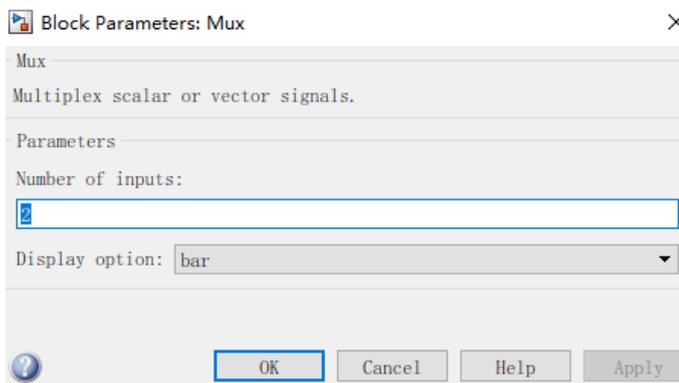
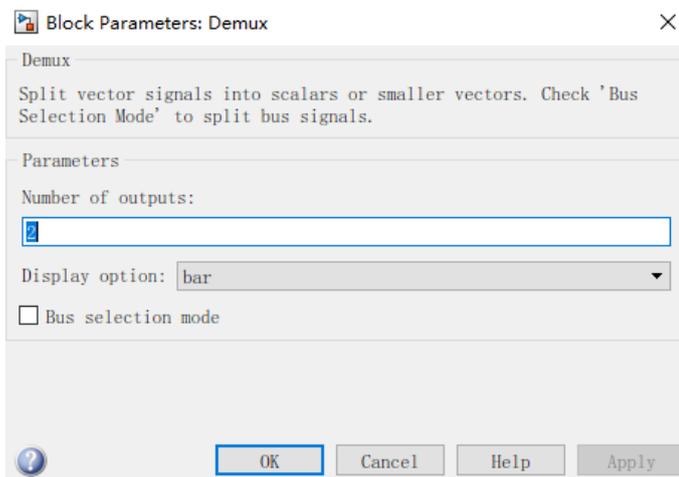
参数注释:

Delay length	延迟步长的数量
Initial condition	初始值
Sample time	步长

Demux/Mux



解绑/捆绑模块，将多维信号进行捆绑，解绑使用。



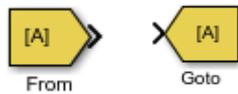
参数注释：

Number of outputs	输出信号的数量
Number of inputs	输入信号的数量

注意：

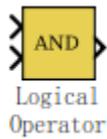
Number of outputs/ Number of inputs 既可以是一个具体的数量；也可以是一维数组，数组的长度代表了信号的数量，数组的数值代表了每一路信号代表的信号的维数。

From/Goto

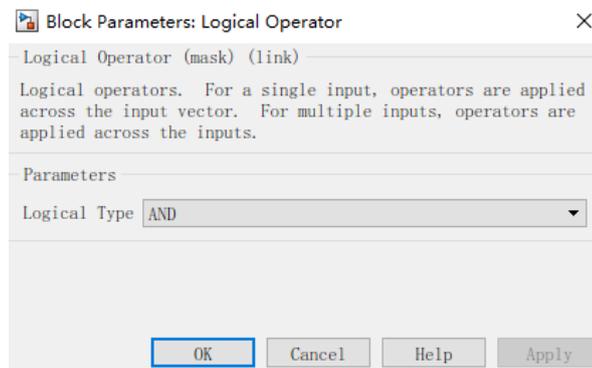


变量读取/写入模块，将信号写入变量或者将变量读取出来。

Logical Operator



逻辑运算模块。



参数注释：

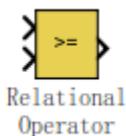
Logical Type	逻辑运算类型 <ul style="list-style-type: none"> ● AND: 与 ● OR: 或 ● NOT: 非
--------------	--

Product

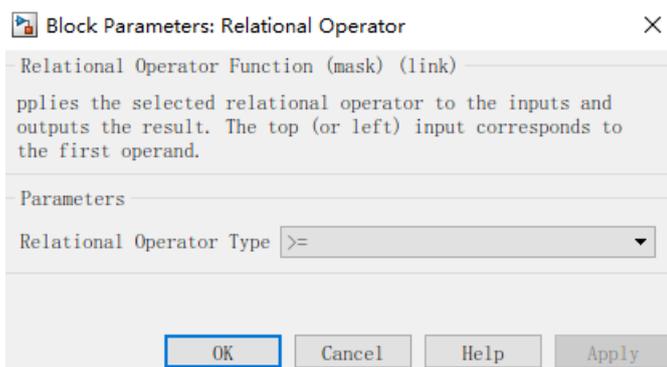


乘法模块。将两个输入信号直接相乘而输出。

Relational Operator



比较模块。



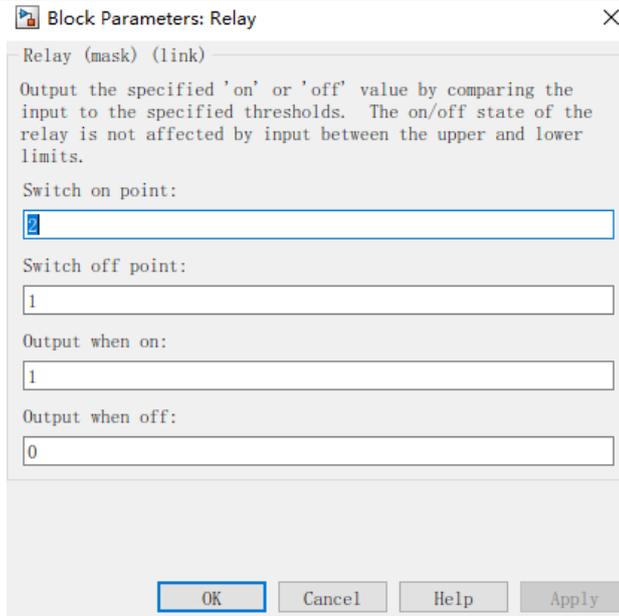
参数注释:

<p>Relational Type</p>	<p>逻辑运算类型</p> <ul style="list-style-type: none"> ● \geq: 大于等于 ● $>$: 大于 ● \leq: 小于等于 ● $<$: 小于 ● $==$: 等于 ● \neq: 不等于
------------------------	---

Relay



迟滞模块。打开中继时，它会一直保持打开，直到输入低于 **Switch off point** 参数的值为止。关闭中继时，它会一直保持关闭，直到输入高于 **Switch on point** 参数的值为止。此模块接受一个输入并生成一个输出。



参数注释:

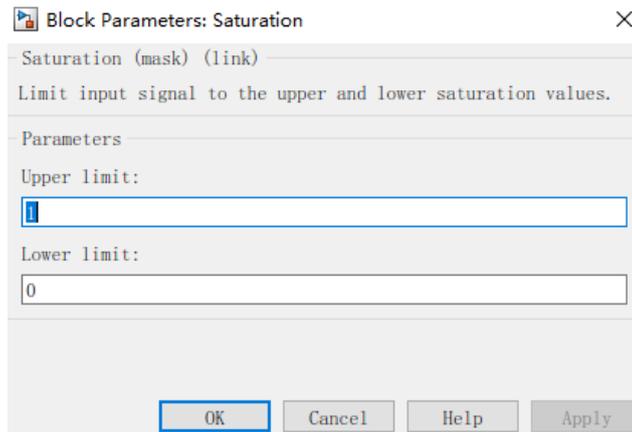
Switch on point	用于打开中继的输入值
Switch off point	用于关闭中继的输入值
Output when on	当中继打开时的输出值
Output when off	当中继关闭时的输出值

Saturation



饱和模块。信号是在饱和上界和下界值之间的输入信号值。上界和下界由参数 Upper limit 和 Lower limit 指定。

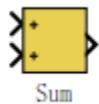
输入	输出
$\text{Lower limit} \leq \text{输入值} \leq \text{Upper limit}$	输入值
输入值 < Lower limit	Lower limit
输入值 > Upper limit	Upper limit



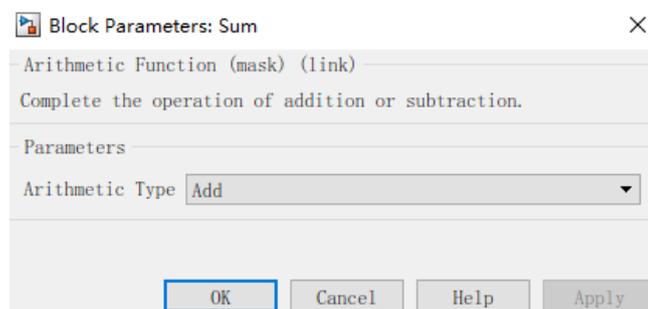
参数注释:

Upper limit	上限值
Lower limit	下限值

Sum



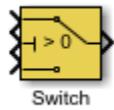
加/减模块。输入信号执行加减运算。



参数注释:

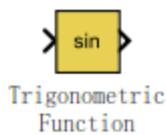
Arithmetic Type	算术类型 <ul style="list-style-type: none"> ● Add: 加法 ● Subtract: 减法
-----------------	--

Switch

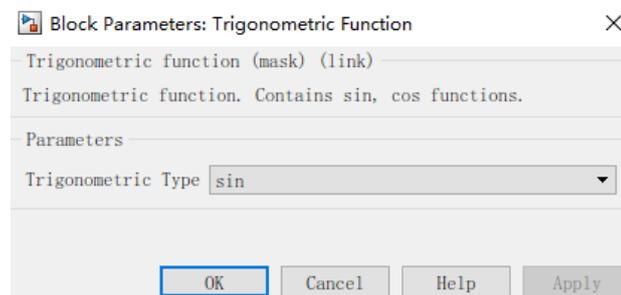


判断模块。当输入 2 满足 >0 的条件时，通过输入 1 信号；否则，通过输入 3 信号。根第 1 个和第 3 个输入是数据输入。第 2 个输入是控制输入。

Trigonometric Function



三角函数模块。输入信号执行 \sin/\cos 计算。输入信号以 rad 为单位输入。

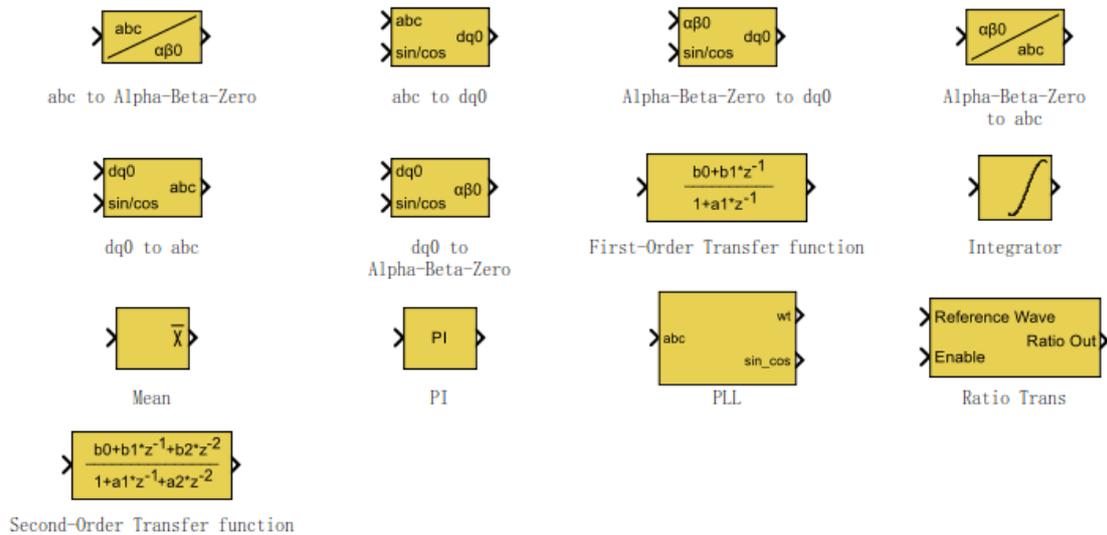


参数注释：

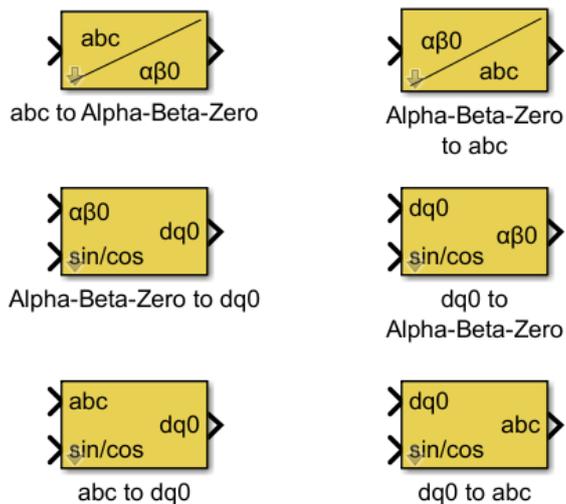
Trigonometric Type	三角函数类型 <ul style="list-style-type: none"> ● sin: 正弦 ● Cos: 余弦
--------------------	---

Control Blocks

Control Blocks 里面主要包含了仿真中常用的功能模块，其内部也是由 Commonly Used Blocks 的基础模块搭建而成，封装成通用模块后则可以直接使用，无需从基础模块来搭建，进一步帮助用户更快的完成模型搭建。

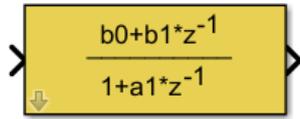


Reference Frame Transformation



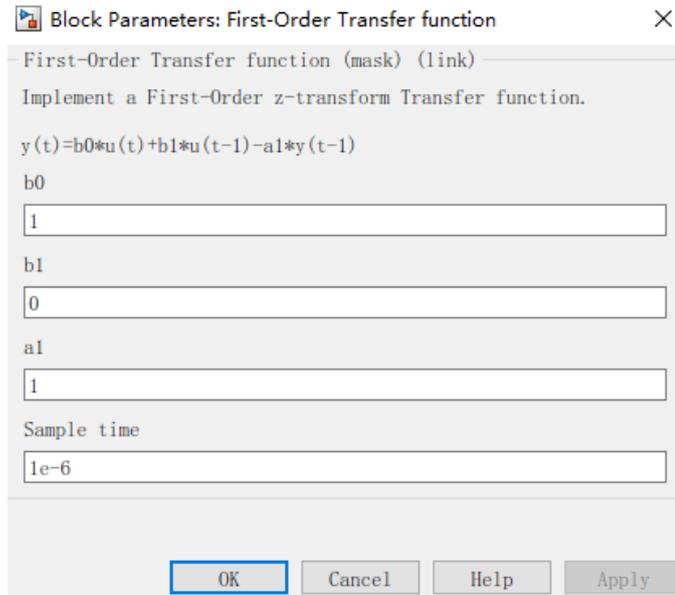
坐标变化模块。提供了 Park 变换/反变换，Clark 变换/反变换的函数模块。可以直接调用进行输入信号的坐标变换处理。

First-Order Transfer Function



First-Order Transfer function

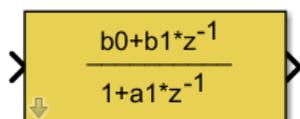
一阶传递函数模块。



参数注释：

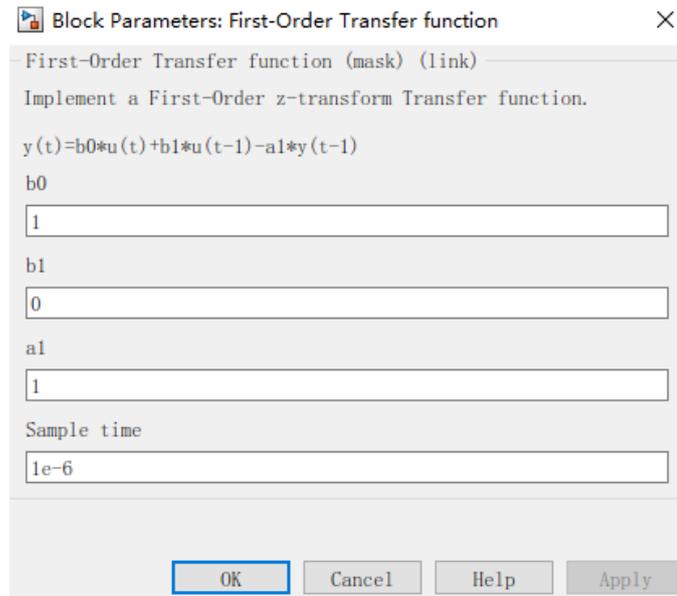
b0	b0 的参数值
b1	b1 的参数值
a1	a1 的参数值
Sample time	仿真步长

First-Order Transfer Function



First-Order Transfer function

一阶传递函数模块。



参数注释:

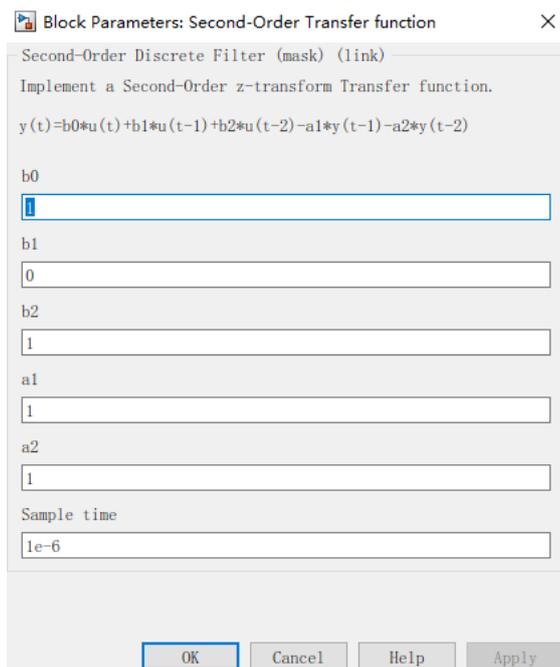
b0	b0 的参数值
b1	b1 的参数值
a1	a1 的参数值
Sample time	仿真步长

Second-Order Transfer Function

$$\frac{b_0 + b_1 * z^{-1} + b_2 * z^{-2}}{1 + a_1 * z^{-1} + a_2 * z^{-2}}$$

Second-Order Transfer function

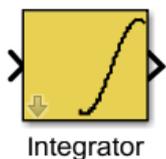
二阶传递函数模块。



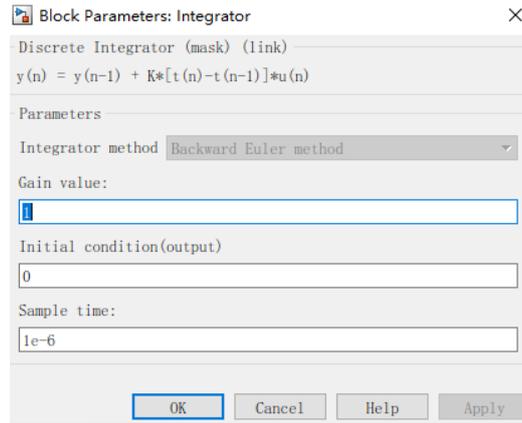
参数注释:

b0	b0 的参数值
b1	b1 的参数值
b2	b2 的参数值
a1	a1 的参数值
a2	a2 的参数值
Sample time	仿真步长

Integrator



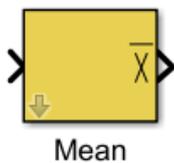
积分模块，对输入信号进行积分处理。



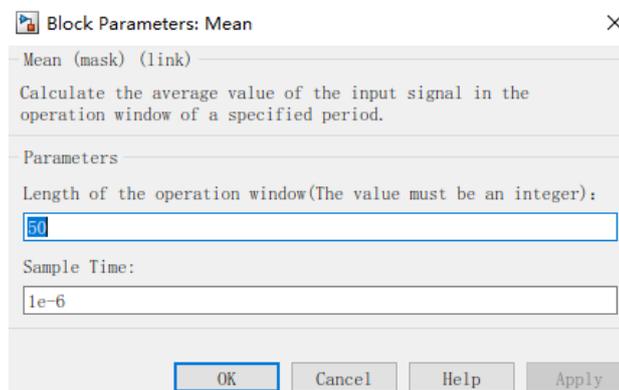
参数注释:

Integrator method	积分方法: 默认提供的是后向欧拉法
Gain value:	积分的系数
Initial condition (output)	输出的初始值
Sample time	仿真步长

Mean



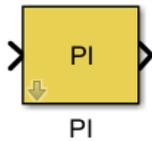
窗平均模块，在一定长度的窗长内对输入信号进行平均处理。窗的长度必须是步长的整数倍。



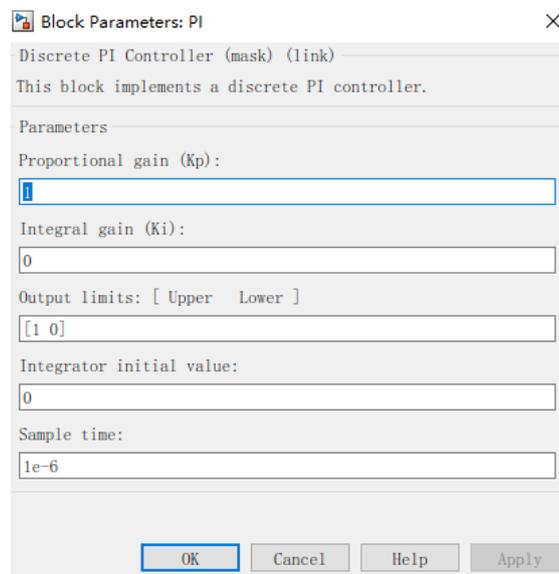
参数注释:

Length of the operation window	求平均的窗的长度（为步长的整数倍数）
Sample time	仿真步长

PI



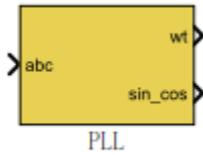
PI 控制器模块。



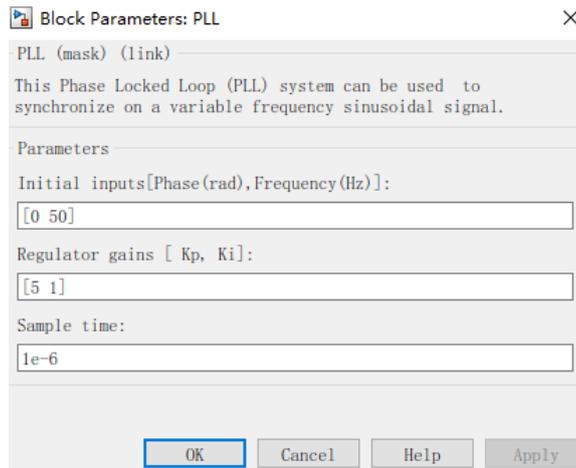
参数注释:

Proportional gain(Kp)	比例系数
Integral gain(Ki)	积分系数
Output limits:[Upper Lower]	输出值的限制范围：在最大值 upper 和最小值 lower 之间
Integrator initial value	积分环节的初始值
Sample time	仿真步长

PLL



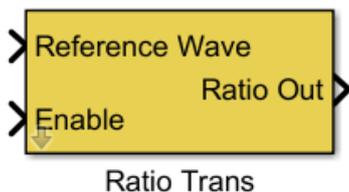
PLL 三相锁相模块，输入为三相 abc 信号。输出 a 相角度，以及根据角度计算的 sin/cos 值。



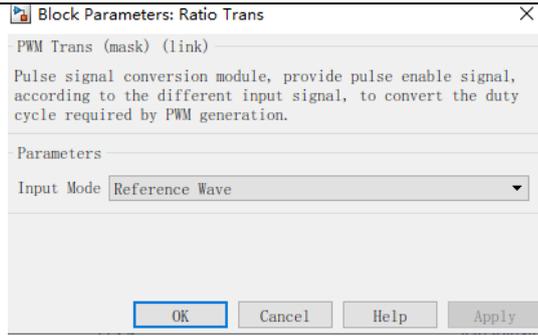
参数注释:

Initial inputs [Phase (rad), Frequency (Hz)]	初始的相位与频率
Regulator gains [Kp, Ki]	PLL 中 PI 模块的系数
Sample time	仿真步长

Ratio Trans



PWM 的占空比计算模块，一般与 Phaseleg 模块一起配合使用，可以把参考波信号转换成占空比驱动信号，并有 Enable 信号供用户控制脉冲信号的使能。



参数注释:

Input Mode	Reference Wave	参考波输入
	Duty Ratio	占空比输入