



Gowin_EMPU_M1 硬件设计参考手册

IPUG531-1.1,2019-07-18

版权所有©2019 广东高云半导体科技股份有限公司

未经本公司书面许可，任何单位和个人都不得擅自摘抄、复制、翻译本档内容的部分或全部，并不得以任何形式传播。

免责声明

本档并未授予任何知识产权的许可，并未以明示或暗示，或以禁止发言或其它方式授予任何知识产权许可。除高云半导体在其产品的销售条款和条件中声明的责任之外，高云半导体概不承担任何法律或非法律责任。高云半导体对高云半导体产品的销售和 / 或使用不作任何明示或暗示的担保，包括对产品的特定用途适用性、适销性或对任何专利权、版权或其它知识产权的侵权责任等，均不作担保。高云半导体对档中包含的文字、图片及其它内容的准确性和完整性不承担任何法律或非法律责任，高云半导体保留修改档中任何内容的权利，恕不另行通知。高云半导体不承诺对这些档进行适时的更新。

版本信息

日期	版本	说明
2019/02/19	1.0	初始版本。
2019/07/18	1.1	MCU 硬件设计支持扩展外部设备 CAN、Ethernet、SPI-Flash、RTC、DualTimer、TRNG、I2C、SPI、SD-Card。

目录

目录	i
图目录	iii
表目录	v
1 硬件架构	1
1.1 系统架构	1
1.2 系统特征	1
1.2.1 Cortex-M1 子系统	2
1.2.2 AHB-Lite Extension 子系统	3
1.3 系统端口	3
1.3.1 Cortex-M1 端口	3
1.3.2 AHB-Lite Extension 端口	4
2 硬件设计流程	6
2.1 硬件环境	6
2.2 软件环境	6
2.3 软核生成器	6
2.4 下载软件	6
2.5 设计流程	7
3 工程模板	8
3.1 工程创建	8
3.1.1 新建工程	8
3.1.2 设定工程名称和路径	9
3.1.3 选择器件	9
3.1.4 完成工程创建	10
3.2 硬件设计	10
3.2.1 Cortex-M1 硬件设计	11
3.2.2 AHB-Lite Extension 硬件设计	16
3.3 用户设计	31
3.4 约束	31

3.5 配置	32
3.5.1 顶层模块配置	32
3.5.2 Post-Place File 配置	33
3.5.3 Dual-Purpose Pin 配置	33
3.6 综合	34
3.7 布局布线	35
4 参考设计	36

图目录

图 1-1 Gowin_EMPU_M1 系统架构	1
图 3-1 新建 FPGA Design 工程	8
图 3-2 设定工程名称和路径	9
图 3-3 选择器件	9
图 3-4 完成工程创建	10
图 3-5 选择 Gowin_EMPU_M1	10
图 3-6 Gowin_EMPU_M1 系统架构	11
图 3-7 Cortex-M1 配置页面	12
图 3-8 Cortex-M1 通用配置	13
图 3-9 Cortex-M1 调试配置	14
图 3-10 Cortex-M1 存储配置	15
图 3-11 GPIO 配置	17
图 3-12 CAN 配置	18
图 3-13 Ethernet 配置	19
图 3-14 SPI-Flash 配置	20
图 3-15 AHB2 Extension 配置	21
图 3-16 UART 配置	22
图 3-17 Timer 配置	23
图 3-18 WatchDog 配置	24
图 3-19 RTC 配置	25
图 3-20 DualTimer 配置	26
图 3-21 TRNG 配置	27
图 3-22 I2C 配置	28
图 3-23 SPI 配置	29
图 3-24 SD-Card 配置	30
图 3-25 APB2 Extension 配置	31
图 3-26 顶层模块配置	32
图 3-27 Post-Place File 配置	33
图 3-28 Dual-Purpose Pin 配置	34

图 3-29 综合 34

图 3-30 Place & Route 35

表目录

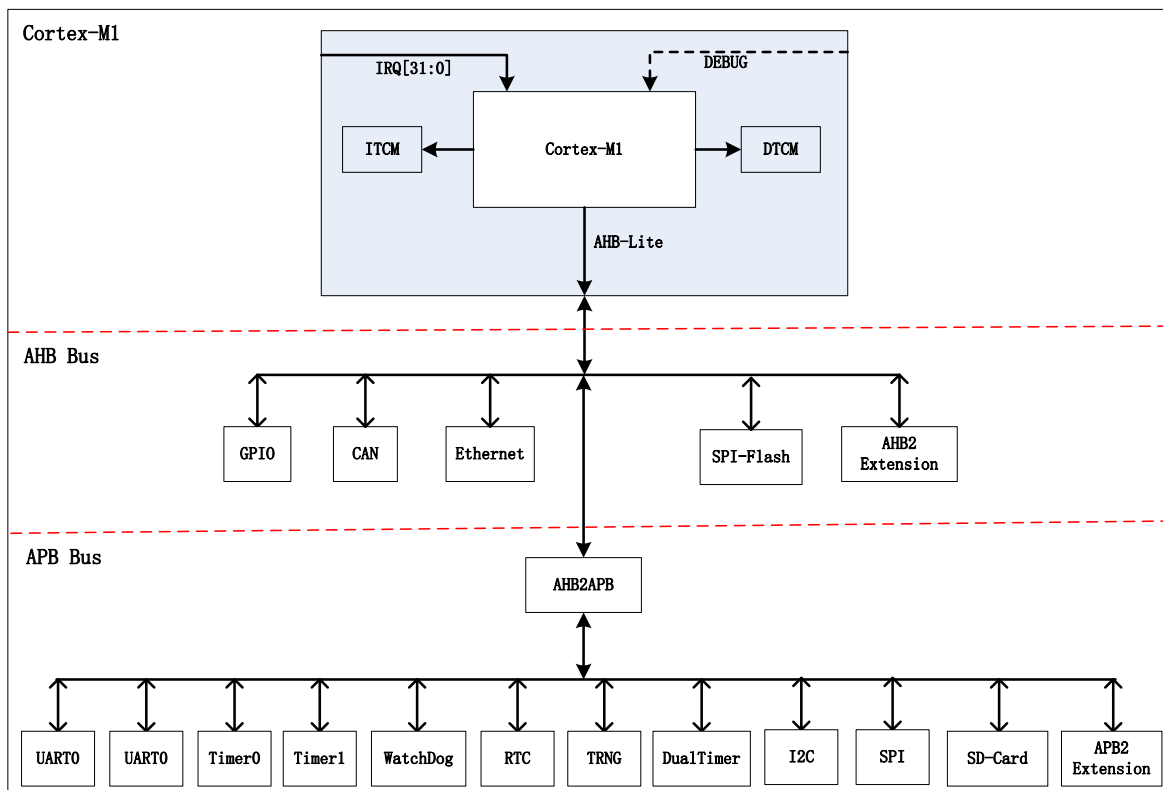
表 1-1 Cortex-M1 端口	3
表 1-2 AHB-Lite Extension 端口	4
表 3-1 Cortex-M1 配置选项	11
表 3-2 AHB-Lite Extension 配置选项	16

1 硬件架构

1.1 系统架构

Gowin_EMPU_M1 分为三级结构，如图 1-1 所示。

图 1-1 Gowin_EMPU_M1 系统架构



- 第一级，Cortex-M1 及 ITCM、DTCM
- 第二级，AHB 总线及 GPIO、CAN、Ethernet、SPI-Flash、AHB2 Extension Bus
- 第三级，APB 总线及 UART0、UART1、Timer0、Timer1、Watch Dog、RTC、TRNG、DualTimer、I2C、SPI、SD-Card、APB2 Extension Bus

1.2 系统特征

Gowin_EMPU_M1 包括两个子系统：

- Cortex-M1 内核子系统
- AHB-Lite 扩展 AHB 总线和 APB 总线，及外设接口子系统

1.2.1 Cortex-M1 子系统

处理器内核

- ARM architecture v6-M Thumb 指令集架构, 支持 16-bit Thumb 和 32-bit Thumb2 指令集, 参考 arm-download-3964764 / AR085-DA-70000-r0p0-05rel0 / DDI0419E_armv6m_arm.pdf
- 可配置扩展操作系统
- 系统异常处理
- 中断异常处理和正常线程模式
- 栈指针, 正常是一个栈指针, 扩展操作系统时两个栈指针
- 大小端格式
 - 可配置数据大小端格式
 - 指令和系统控制寄存器小端格式
 - 调试系统小端格式

NVIC

- 可配置外部中断数量, 1、8、16、32
- 4 个优先级等级
- 进入中断处理时自动保存处理器状态, 中断处理结束时自动恢复状态

调试系统

- 不支持调试系统
- 支持调试系统
 - 可配置完整 (full) 模式和简化 (reduced) 模式
 - 完整模式: 4 个 BreakPoint Unit 和 2 个 Data Watchpoint
 - 简化模式: 2 个 BreakPoint Unit 和 1 个 Data Watchpoint
 - 可配置 DAP 端口
 - JTAG/SW
 - JTAG
 - SW

Memory

- ITCM: 指令存储器, 可配置大小, Upper 或 Lower alias 方式和读入初始值
- DTCM: 数据存储器, 可配置大小

32 位硬件乘法器

- Normal 模式
- Small 模式

1.2.2 AHB-Lite Extension 子系统

- AHB 总线，及 GPIO、CAN、Ethernet、SPI-Flash、AHB2 Extension
- APB 总线，及 UART0、UART1、Timer0、Timer1、Watch Dog、RTC、DualTimer、TRNG、I2C、SPI、SD-Card、APB2 Extension

1.3 系统端口

1.3.1 Cortex-M1 端口

Cortex-M1 端口如表 1-1 所示。

表 1-1 Cortex-M1 端口

名称	I/O	位宽	描述
HCLK	in	1	System clock
SYSRESETn	in	1	System reset
DBGRESETn	in	1	Power on debug reset
LOCKUP	out	1	Core is in lockup state
HALTED	out	1	Core is in Halt debug state
nTRST	in	1	JTAG reset
SWCLKTCK	in	1	Serial wire and JTAG clock
SWDITMS	in	1	SW Data / JTAG Test Mode Select
TDI	in	1	JTAG data input
JTAGNSW	out	1	JTAG = 1, serial wire = 0
JTAGTOP	out	1	state controller indicator
TDO	out	1	JTAG data output
nTDOEN	out	1	JTAG data out enable
SWDO	out	1	Serial wire data out
SWDOEN	out	1	Serial data output enable
IRQ	in	[31:0]	External interrupts
NMI	in	1	Non-maskable interrupt
SYSRESETREQ	out	1	System reset require
EDBGRQ	in	1	External debug request
DBGRESTART	in	1	Restart from halt request
DBGRESTARTED	out	1	Restart from halt acknowledge
HREADY	in	1	Slave ready signal
HRESP	in	1	Slave response signal
HRDATA	in	[31:0]	Data from slave to master
HTRANS	out	[1:0]	Transfer type
HBURST	out	[2:0]	Burst type
HPROT	out	[3:0]	Transfer protection bits
HSIZE	out	[2:0]	Transfer size
HWRITE	out	1	Transfer direction
HMASTLOCK	out	1	Transfer is a locked transfer
HADDR	out	[31:0]	Transfer address
HWDATA	out	[31:0]	Data from master to slave

1.3.2 AHB-Lite Extension 端口

AHB-Lite Extension 端口如表 1-2 所示。

表 1-2 AHB-Lite Extension 端口

名称	I/O	位宽	描述	所属模块
SYSRESETn	in	1	系统复位	
PORESETn	in	1	上电复位	
IRQ	out	[31:0]	外部中断	
NMI	out	1	Non-Maskable 中断	
GPIO	inout	[15:0]	通用输入输出端口	GPIO
UART0RXD	in	1	UART0 接收端口	UART0
UART0TXD	out	1	UART0 发送端口	
UART1RXD	in	1	UART1 接收端口	UART1
UART1TXD	out	1	UART1 发送端口	
TIMER0EXTIN	in	1	Timer0 外部中断	Timer0
TIMER1EXTIN	in	1	Timer1 外部中断	Timer1
WDGRESREQ	out	1	Watch Dog 复位请求	Watch Dog
RTCSRCCLK	in	1	RTC 时钟源 32.768KHz	RTC
SCL	inout	1	串行时钟	I2C
SDA	inout	1	串行数据	
MOSI	out	1	主设备输出/从设备输入	SPI
MISO	in	1	主设备输入/从设备输出	
SCLK	out	1	时钟信号	
NSS	out	1	从设备选择信号	
SD_CLK	out	1	时钟信号	SD-Card
SD_CS	out	1	片选信号	
SD_DATAIN	out	1	数据输入	
SD_DATAOUT	in	1	数据输出	
SD_CARD_INIT	out	1	初始化"0"	
SD_CHECKIN	in	1	输入检查	
SD_CHECKOUT	out	1	输出检查	
CAN_RX	in	1	数据输入	CAN
CAN_TX	out	1	数据输出	
RGMII_TXC	out	1	RGMII 发送时钟	Ethernet RGMII Interface
RGMII_TX_CTL	out	1	RGMII 发送控制	
RGMII_TXD	out	[3:0]	RGMII 发送数据	
RGMII_RXC	in	1	RGMII 接收时钟	
RGMII_RX_CTL	in	10	RGMII 接收控制	
RGMII_RXD	in	[3:0]	RGMII 接收数据	
GTX_CLK	in	1	RGMII 125MHz 时钟输入	
GMII_RX_CLK	in	1	GMII 接收时钟	Ethernet GMII Interface
GMII_RX_DV	in	1	GMII 接收使能	
GMII_RXD	in	[7:0]	GMII 接收数据	
GMII_RX_ER	in	1	GMII 接收错误	
GTX_CLK	in	1	GMII 125MHz 时钟输入	
GMII_GTX_CLK	out	1	GMII 发送时钟	
GMII_TXD	out	[7:0]	GMII 发送数据	
GMII_TX_EN	out	1	GMII 发送使能	

名称	I/O	位宽	描述	所属模块
GMII_TX_ER	out	1	GMII 发送错误	
MII_RX_CLK	in	1	MII 接收时钟	Ethernet MII Interface
MII_RXD	in	[3:0]	MII 接收数据	
MII_RX_DV	in	1	MII 接收使能	
MII_RX_ER	in	1	MII 接收错误	
MII_TX_CLK	in	1	MII 发送时钟	
MII_TXD	out	[3:0]	MII 发送数据	
MII_TX_EN	out	1	MII 发送使能	
MII_TX_ER	out	1	MII 发送错误	
MII_COL	in	1	MII 冲突信号	
MII_CRS	in	1	MII 载波信号	
MDC	out	1	管理通道时钟	
MDIO	inout	1	管理通道数据	
FLASH_SPI_HOLDN	inout	1	NC	SPI-Flash
FLASH_SPI_CSN	inout	1	从设备选择信号	
FLASH_SPI_MISO	inout	1	主设备输入/从设备输出	
FLASH_SPI_MOSI	inout	1	主设备输出/从设备输入	
FLASH_SPI_WPN	inout	1	NC	
FLASH_SPI_CLK	inout	1	时钟信号	
APB2PSTRB	out	[3:0]	APB2 PSTRB	APB2 Extension
APB2PPROT	out	[2:0]	APB2 PPROT	
APB2PSEL	out	1	APB2 PSEL	
APB2PENABLE	out	1	APB2 PENABLE	
APB2PADDR	out	[31:0]	APB2 PADDR	
APB2PWRITE	out	1	APB2 PWRITE	
APB2PWDATA	out	[31:0]	APB2 PWDATA	
APB2PRDATA	in	[31:0]	APB2 PRDATA	
APB2PREADY	in	1	APB2 PREADY	
APB2PSLVERR	in	1	APB2 PSLVERR	
AHB2HSEL	out	1	AHB2 HSEL	AHB2 Extension
AHB2HADDR	out	[31:0]	AHB2 HADDR	
AHB2HTRANS	out	[1:0]	AHB2 HTRANS	
AHB2HWRITE	out	1	AHB2 HWRITE	
AHB2HSIZE	out	[2:0]	AHB2 HSIZE	
AHB2HBURST	out	[2:0]	AHB2 HBURST	
AHB2HPROT	out	[3:0]	AHB2 HPROT	
AHB2HWDATA	out	[31:0]	AHB2 HWDATA	
AHB2HMASTLOCK	out	1	AHB2 HMASTLOCK	
AHB2HRDATA	in	[31:0]	AHB2 HRDATA	
AHB2HREADYOUT	in	1	AHB2 HREADYOUT	
AHB2HRESP	in	[1:0]	AHB2 HRESP	

2 硬件设计流程

2.1 硬件环境

- DK-START-GW2A18 V2.0
GW2A-LV18PG256C8/I7
- DK-START-GW1N9 V1.1
GW1N-LV9LQ144C6/I5
- DK-START-GW2A55 V1.1
GW2A-LV55PG484C8/I7

2.2 软件环境

GOWIN FPGA Designer version 1.9.x Beta

2.3 软核生成器

GOWIN FPGA Designer 提供软核生成器 IP Core Generator, 用于配置和产生 Cortex-M1 和 AHB-Lite Extension 硬件设计。

IP Core Generator 软件使用方法请参考 SUG284, [Gowin IP Core Generator 用户指南](#)。

2.4 下载软件

高云提供 Programmer 软件下载码流文件。

Programmer 软件使用方法请参考 SUG502, [Gowin Programmer 用户指南](#)。

2.5 设计流程

Gowin_EMPU_M1 硬件设计流程:

1. IP Core Generator 软核生成器配置 Cortex-M1、APB Bus Peripherals 和 AHB Bus Peripherals, 产生 Gowin_EMPU_M1 硬件设计, 导入工程;
2. 实例化 Gowin_EMPU_M1, 导入用户设计、物理约束、时序约束, 连接端口;
3. Synplify_Pro 或 GowinSynthesis 综合, Place & Route 布局布线, 产生码流文件;
4. Programmer 下载。

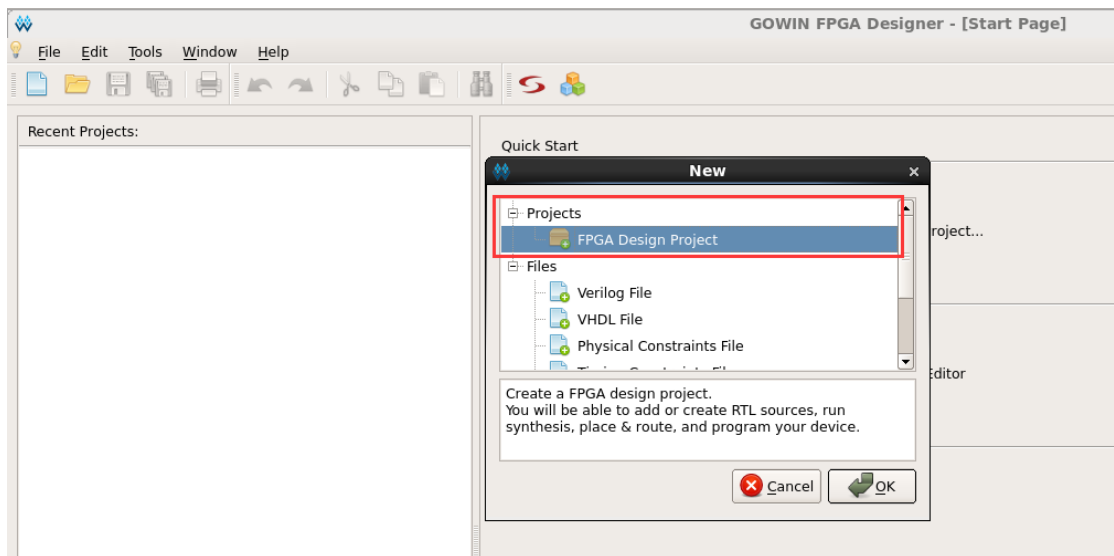
3 工程模板

3.1 工程创建

3.1.1 新建工程

双击 GOWIN FPGA Designer, 选择菜单栏 File 中的 New..., 选择 FPGA Design Project, 如图 3-1 所示。

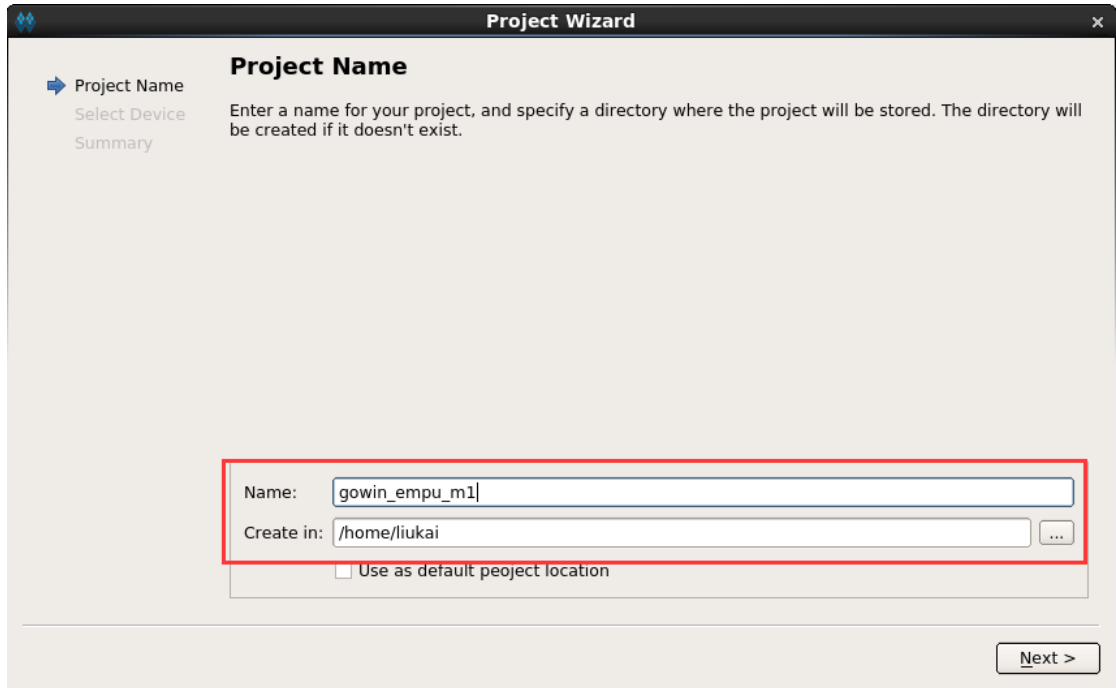
图 3-1 新建 FPGA Design 工程



3.1.2 设定工程名称和路径

输入工程名称，选择工程路径，如图 3-2 所示。

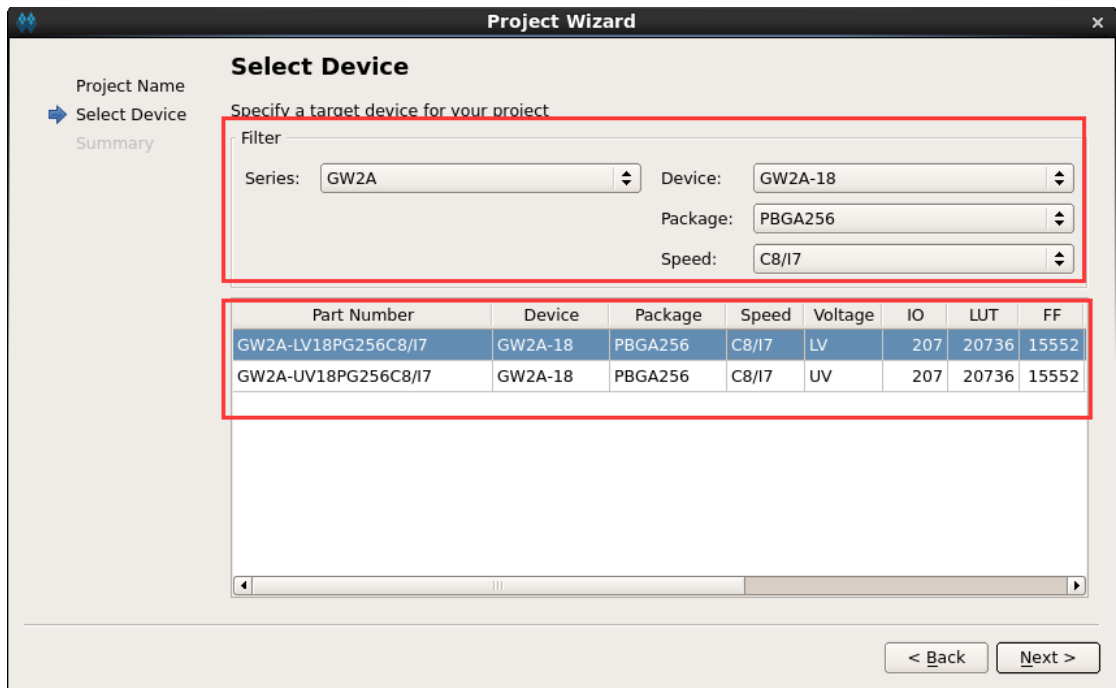
图 3-2 设定工程名称和路径



3.1.3 选择器件

选择器件、封装和速度等，如图 3-3 所示。

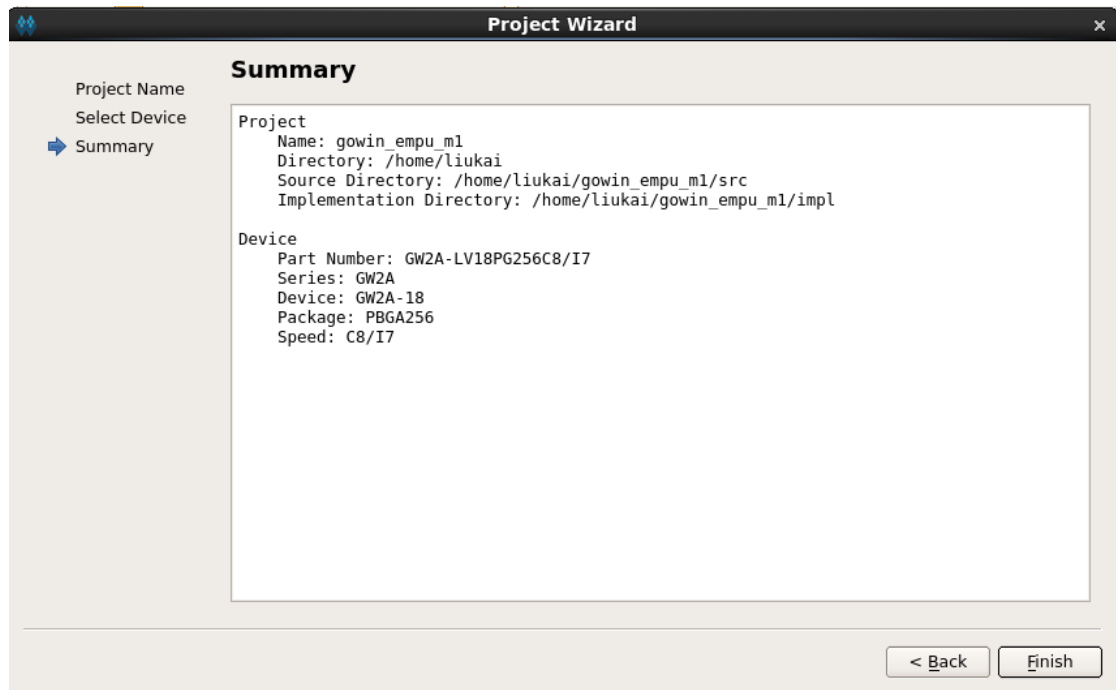
图 3-3 选择器件



3.1.4 完成工程创建

如图 3-4 所示，完成新建工程。

图 3-4 完成工程创建

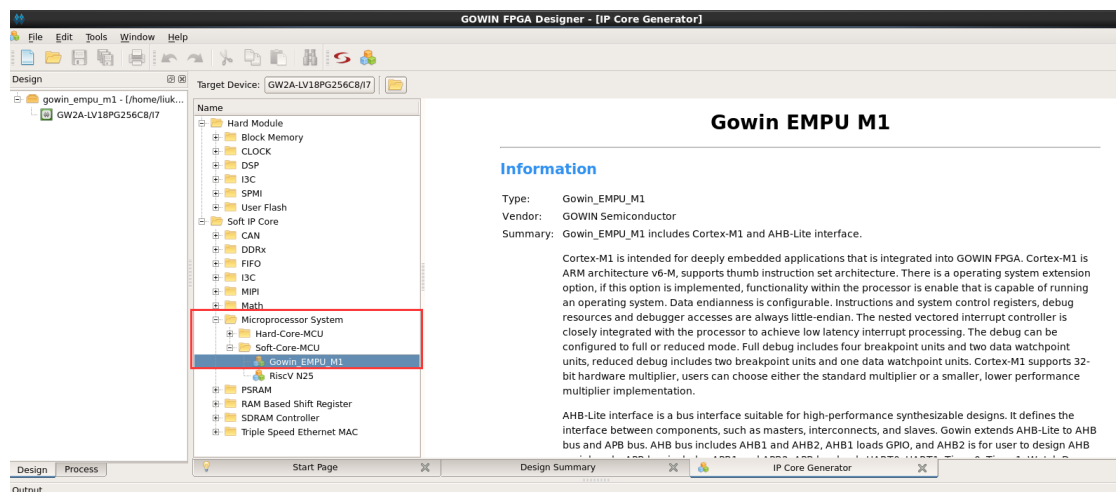


3.2 硬件设计

使用 IP Core Generator 产生 Gowin_EMPU_M1 硬件设计。

选择菜单栏 Tools 中的 IP Core Generator, 打开 IP Core Generator 后, 选择 Soft IP Core 列表下 Microprocessor System\Soft-Core-MCU\Gowin_EMPU_M1, 如图 3-5 所示。

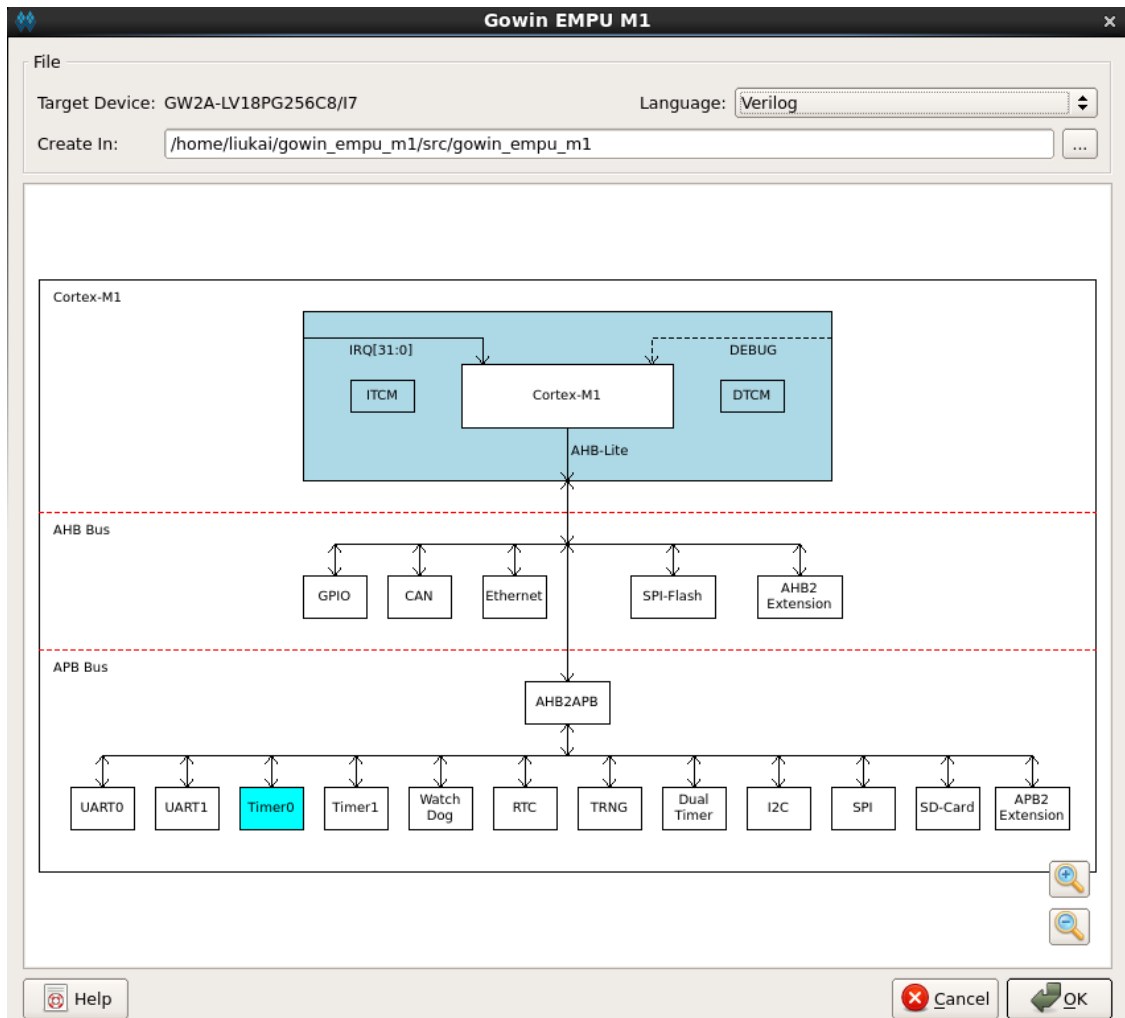
图 3-5 选择 Gowin_EMPU_M1



打开 Gowin_EMPU_M1, Gowin_EMPU_M1 系统架构如图 3-6 所示,

包括 Cortex-M1 和 AHB Lite Extension（APB Bus Peripherals 和 AHB Bus Peripherals）选择配置。

图 3-6 Gowin_EMPU_M1 系统架构



3.2.1 Cortex-M1 硬件设计

Cortex-M1 硬件设计配置选项如表 3-1。

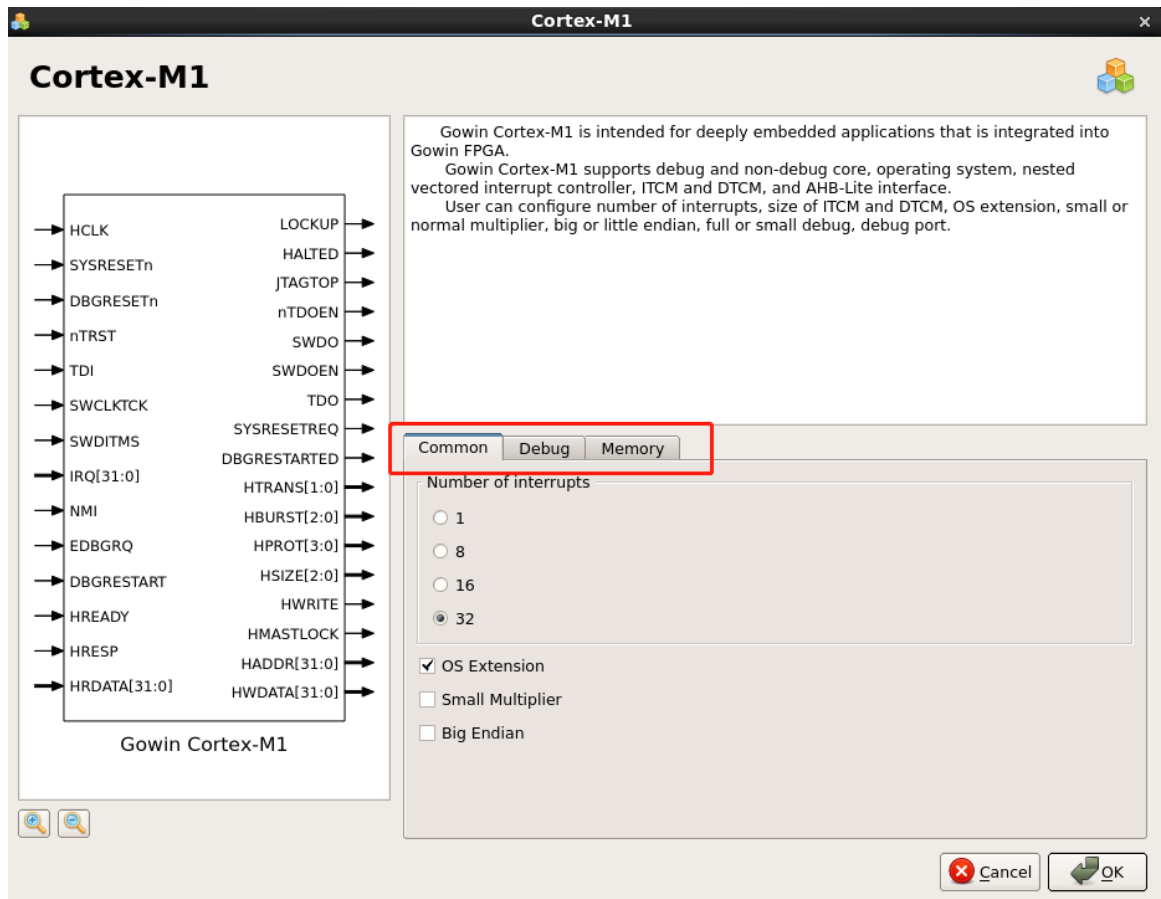
表 3-1 Cortex-M1 配置选项

配置选项	描述
Number of interrupts	配置 Cortex-M1 外部中断数量，可选择 1 或 8 或 16 或 32，默认为 32
OS Extension	配置 Cortex-M1 可以支持操作系统
Small Multiplier	配置 Cortex-M1 small 模式硬件乘法器
Big Endian	配置 Cortex-M1 数据大端格式
Enable Debug	使能 Cortex-M1 Debug 功能
Debug Port Select	配置调试器接口，可以选择 JTAG 或 Serial Wire 或 JTAG and Serial Wire
Small Debug	配置 Small 模式调试器
ITCM Alias Select	配置 ITCM Alias，可以选择 Upper 或 Lower
ITCM Size	配置 ITCM 的大小，可以选择 1KB 或 2KB 或 4KB 或 8KB 或 16KB 或 32KB 或 64KB 或 128KB 或 256KB

配置选项	描述
	<ul style="list-style-type: none"> ● GW1N-9 系列最大选择 32KB ● GW2A-18 系列最大选择 64KB ● GW2A-55 系列最大选择 256KB
Initialize ITCM	使能 ITCM 初始化
ITCM Initialization Path	ITCM 初始值文件路径
DTCM Size	配置 DTCM 的大小，可以选择 1KB 或 2KB 或 4KB 或 8KB 或 16KB 或 32KB 或 64KB 或 128KB 或 256KB <ul style="list-style-type: none"> ● GW1N-9 系列最大选择 32KB ● GW2A-18 系列最大选择 64KB ● GW2A-55 系列最大选择 256KB

双击 Cortex-M1，打开 Cortex-M1 的配置页面，如图 3-7 所示，包括通用配置、调试配置和存储配置。

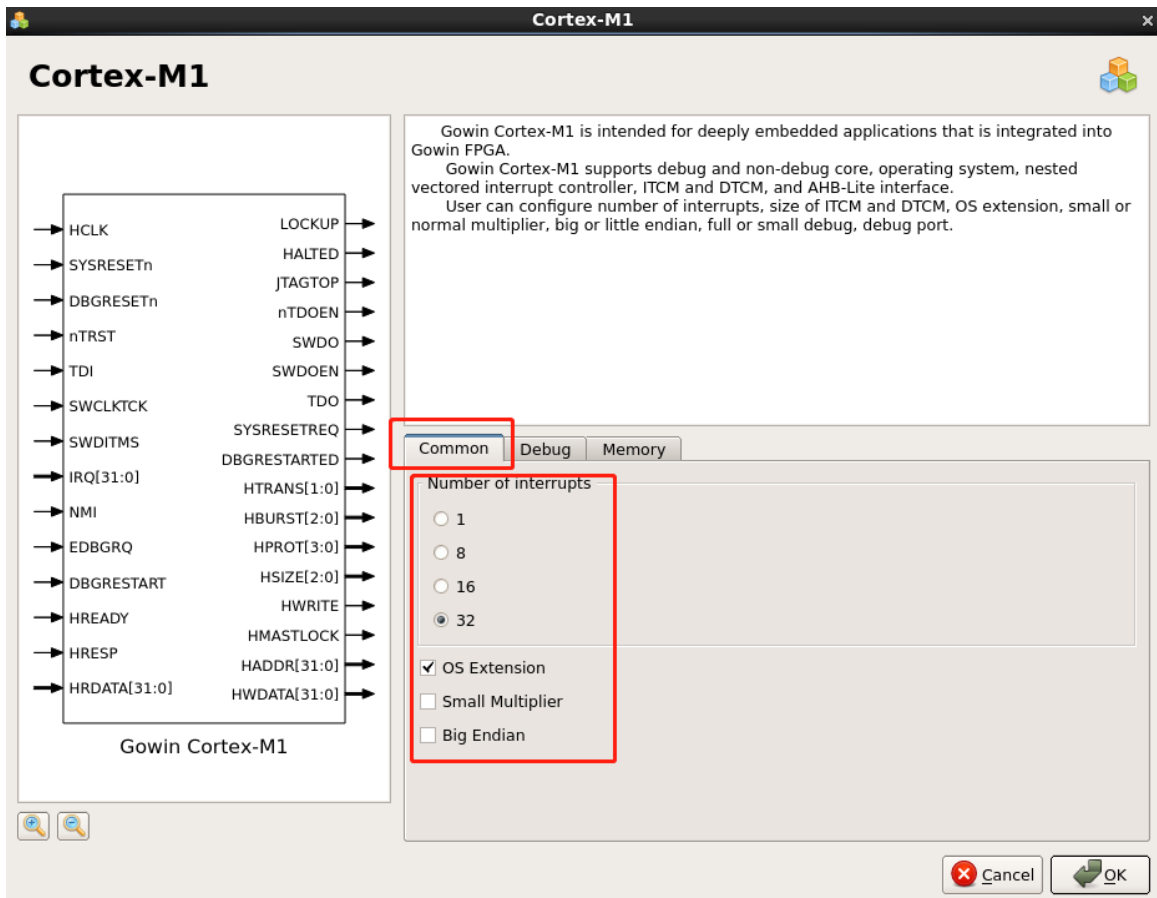
图 3-7 Cortex-M1 配置页面



通用配置

选择通用配置选项卡，如图 3-8 所示，可以配置中断数量、操作系统扩展、乘法器模式和数据存储格式。

图 3-8 Cortex-M1 通用配置



- 中断数量配置

可以选择 1 或 8 或 16 或 32, 可以配置 1 个或 8 个或 16 个或 32 个外部中断。

- 操作系统扩展配置

如果选择, 则 Cortex-M1 扩展支持操作系统。

- 乘法器模式配置

如果选择, 则 Cortex-M1 支持 Small 乘法器, 否则支持 Normal 乘法器。

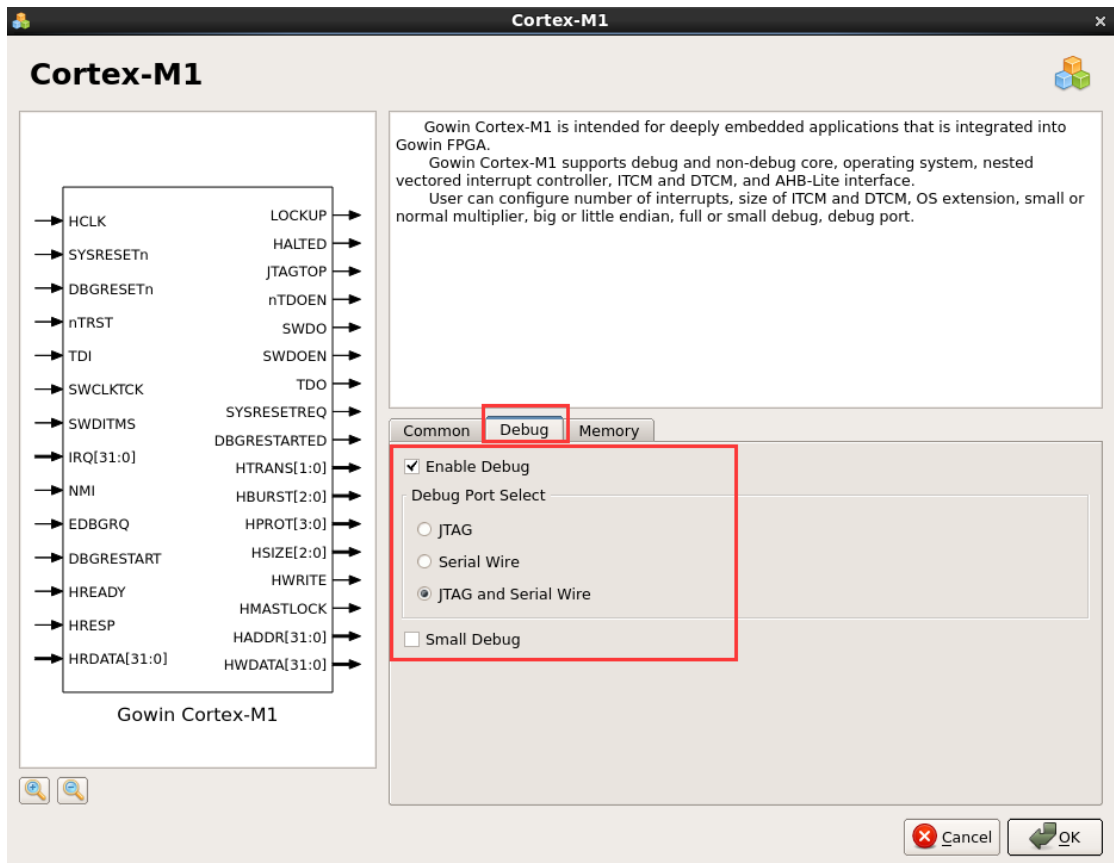
- 数据存储格式配置

如果选择, 则 Cortex-M1 支持数据大端格式, 否则支持数据小端格式。

调试配置

选择调试配置选项卡, 如图 3-9 所示, 可以配置使能调试、调试接口和调试器模式。

图 3-9 Cortex-M1 调试配置



- **Enable Debug**

如果选择 Enable Debug，Cortex-M1 支持调试功能，否则 Cortex-M1 不支持调试功能。

- **调试接口配置**

可以选择 JTAG 或 Serial Wire 或 JTAG and Serial Wire。

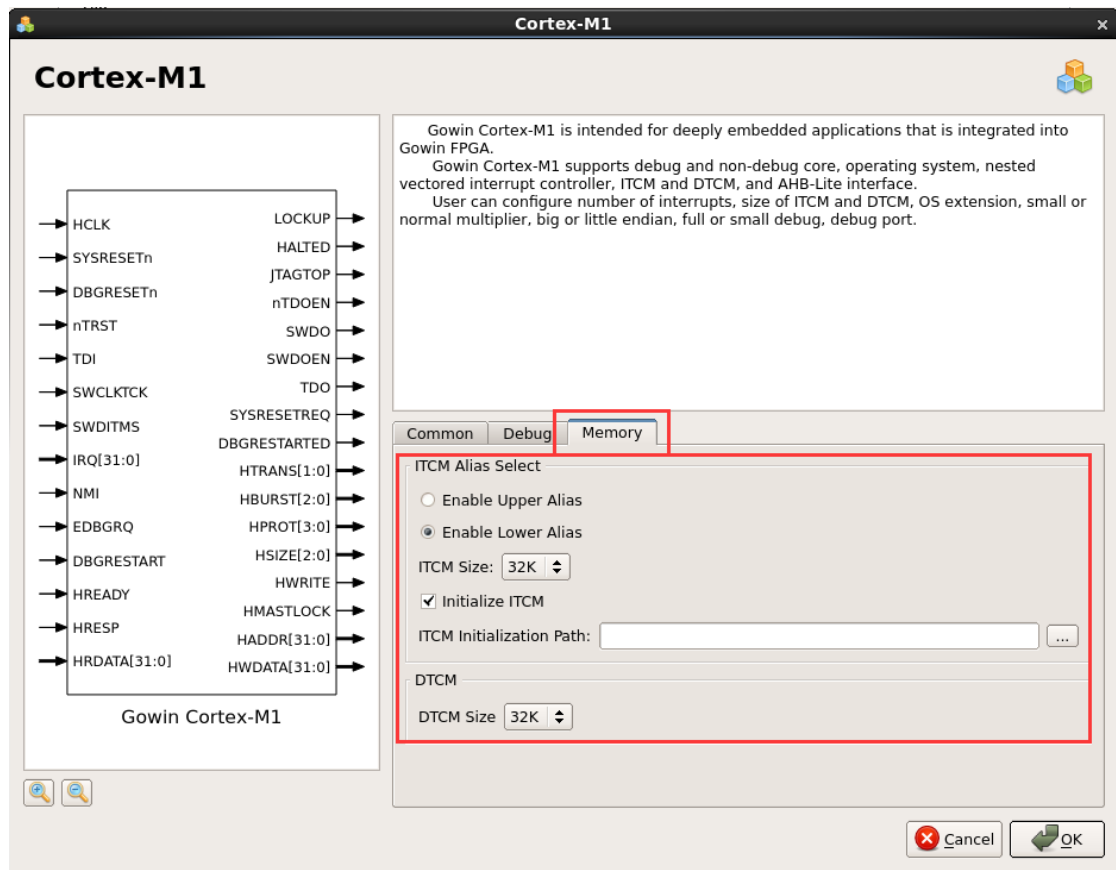
- **调试器模式配置**

如果选择，则 Cortex-M1 支持 Small 模式调试器，否则支持 Full 模式调试器。

存储配置

选择存储配置选项卡，如图 3-10 所示，可以配置 ITCM 和 DTCM。

图 3-10 Cortex-M1 存储配置



- ITCM 配置

- ITCM Alias 配置可以选择 Enable Upper 或 Lower Alias。
- ITCM Size 配置
- 可以选择 1KB 或 2KB 或 4KB 或 8KB 或 16KB 或 32KB 或 64KB 或 128KB 或 256KB。
- GW1N-9 系列 ITCM Size 最大选择为 32KB。
- GW2A-18 系列 ITCM Size 最大选择为 64KB。
- GW2A-55 系列 ITCM Size 最大选择为 256KB。
- ITCM Initialization 配置果选择 Initialize ITCM, 则支持 ITCM 初始化, 可以在 ITCM Initialization Path 导入 ITCM 初始值文件路径。
- 如果选择使用片外 SPI-Flash 下载启动方式, ITCM 初始值导入 bootloader 文件路径。

- DTCM 配置

- DTCM Size 配置可以选择 1KB 或 2KB 或 4KB 或 8KB 或 16KB 或 32KB 或 64KB 或 128KB 或 256KB。
- GW1N-9 系列 DTCM Size 最大选择为 32KB。
- GW2A-18 系列 DTCM Size 最大选择为 64KB。
- GW2A-55 系列 DTCM Size 最大选择为 256KB。

3.2.2 AHB-Lite Extension 硬件设计

AHB-Lite Extension 配置选项如表 3-2 所示。

表 3-2 AHB-Lite Extension 配置选项

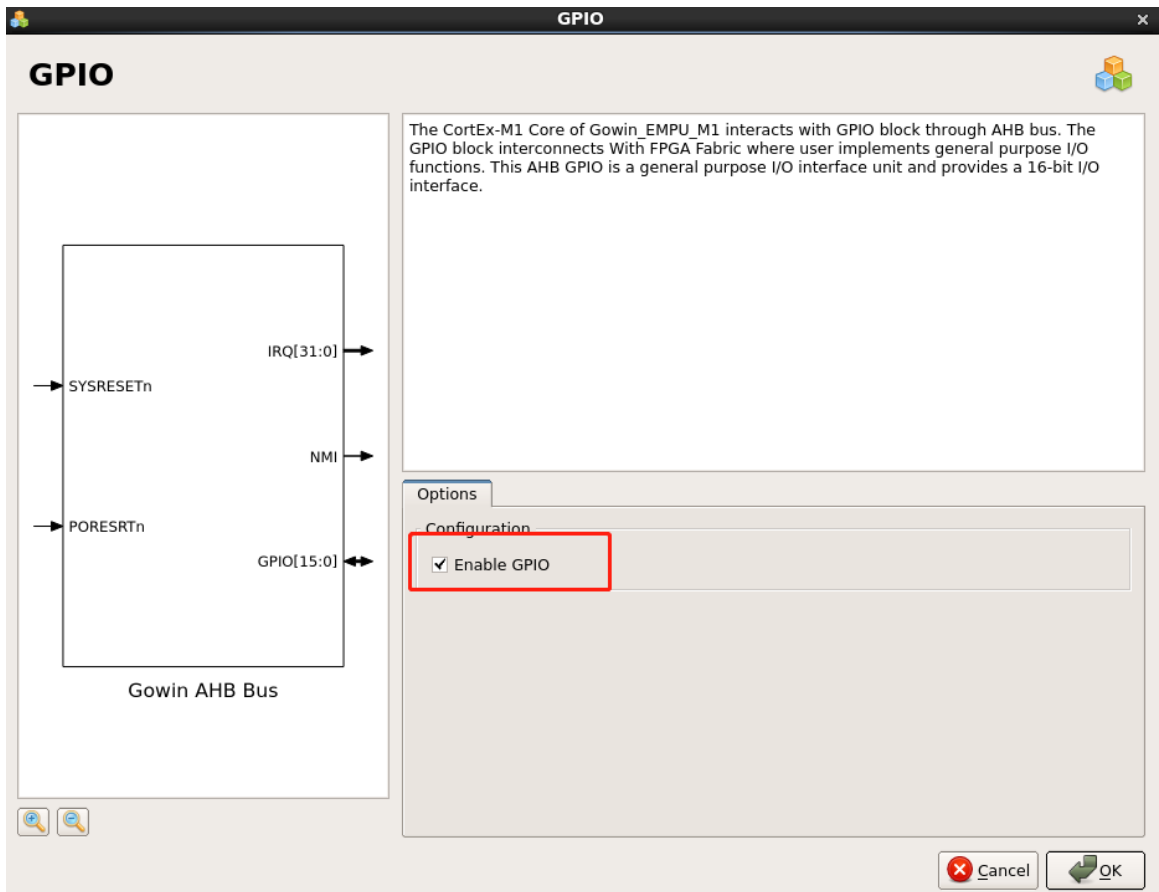
配置选项	描述
Enable GPIO	使能 GPIO
Enable CAN	使能 CAN
Buffer Depth	CAN 选择 Buffer Depth
Enable Ethernet	使能 Ethernet
Interface	Ethernet 选择 Interface (RGMII/GMII/MII)
RGMII Input Delay	RGMII input delay
MIIM Clock Divider	MIIM clock divider
Enable SPI-Flash	使能 SPI-Flash
Enable AHB2 Extension	使能 AHB2 扩展接口
Enable UART0	使能串口 0
Enable UART1	使能串口 1
Enable Timer0	使能定时器 0
Enable Timer1	使能定时器 1
Enable WatchDog	使能看门狗
Enable RTC	使能 RTC
Enable TRNG	使能 TRNG
Enable DualTimer	使能 DualTimer
Enable I2C	使能 I2C
Enable SPI	使能 SPI
Enable SD-Card	使能 SD-Card
Enable APB2 Extension	使能 APB2 扩展接口

GPIO 配置

双击打开 GPIO，可以选择配置 GPIO，如图 3-11 所示。

如果选择 Enable GPIO，则 Gowin_EMPU_M1 支持 GPIO。

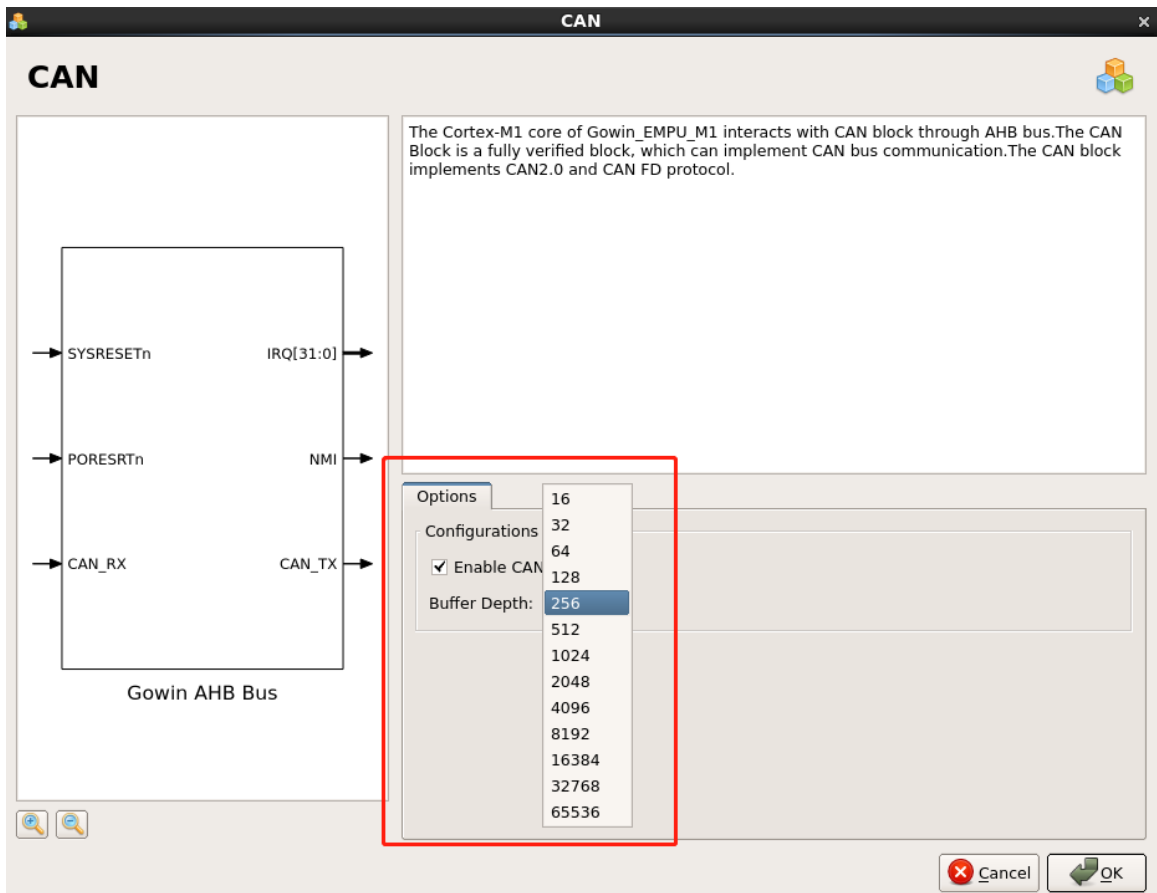
图 3-11 GPIO 配置



CAN 配置

- 双击打开 CAN，可以选择配置 CAN，如图 3-12 所示。
- 如果选择 Enable CAN，则 Gowin_EMPU_M1 支持 CAN。
- 如果已经选择 Enable CAN，则可以配置 Buffer Depth。
- 选择 Buffer Depth，配置 Buffer Depth。

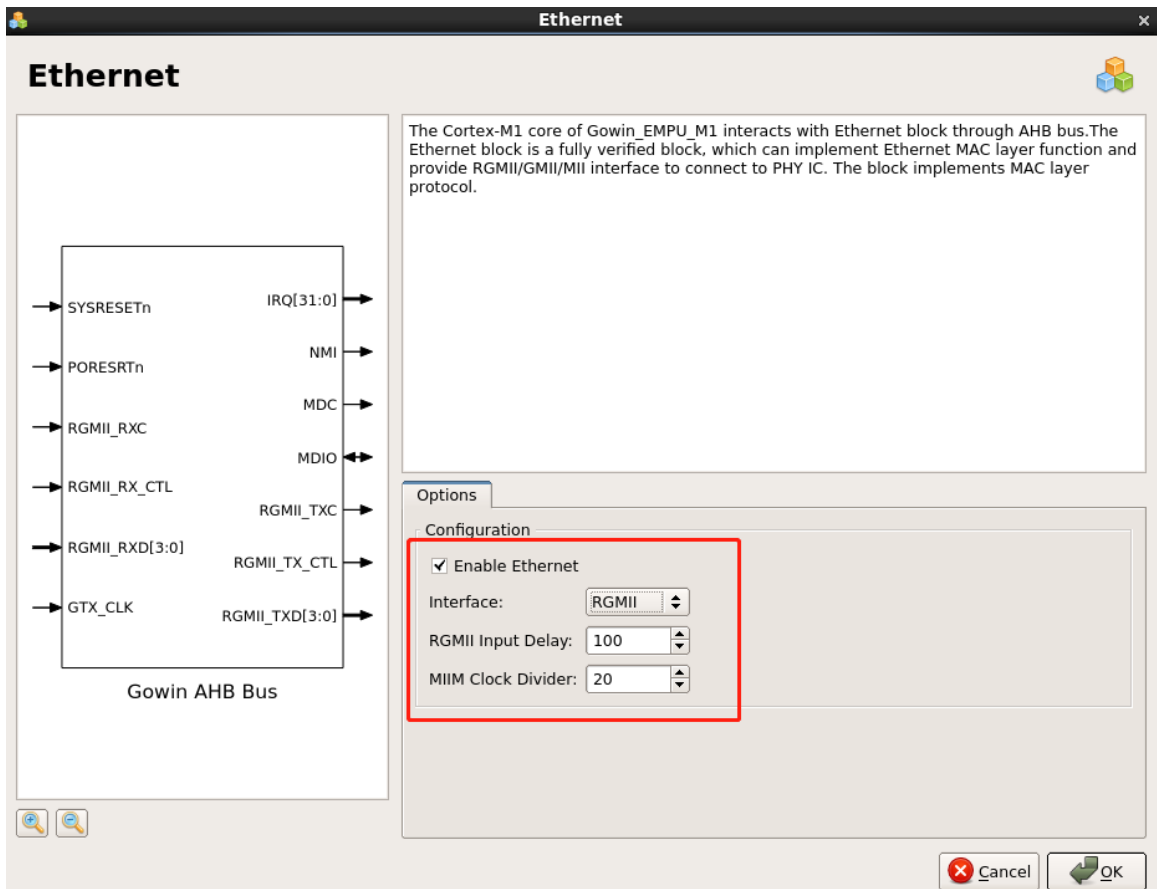
图 3-12 CAN 配置



Ethernet 配置

- 双击打开 Ethernet，可以选择配置 Ethernet，如图 3-13 所示。
- 如果选择 Enable Ethernet，则 Gowin_EMPU_M1 支持 Ethernet。
- 如果已经选择 Enable Ethernet，则可以配置 Interface、RGMII Input Delay、MIIM Clock Divider。
- 选择 Interface，可以选择配置 RGMII、GMII、MII 或 GMII/MII。
- 如果选择 Interface 为 RGMII，则可以选择配置 RGMII Input Delay。
- 如果 Interface 选择 RGMII 和 GMII，则端口 GTX_CLK 需要连接 125MHz 时钟输入。

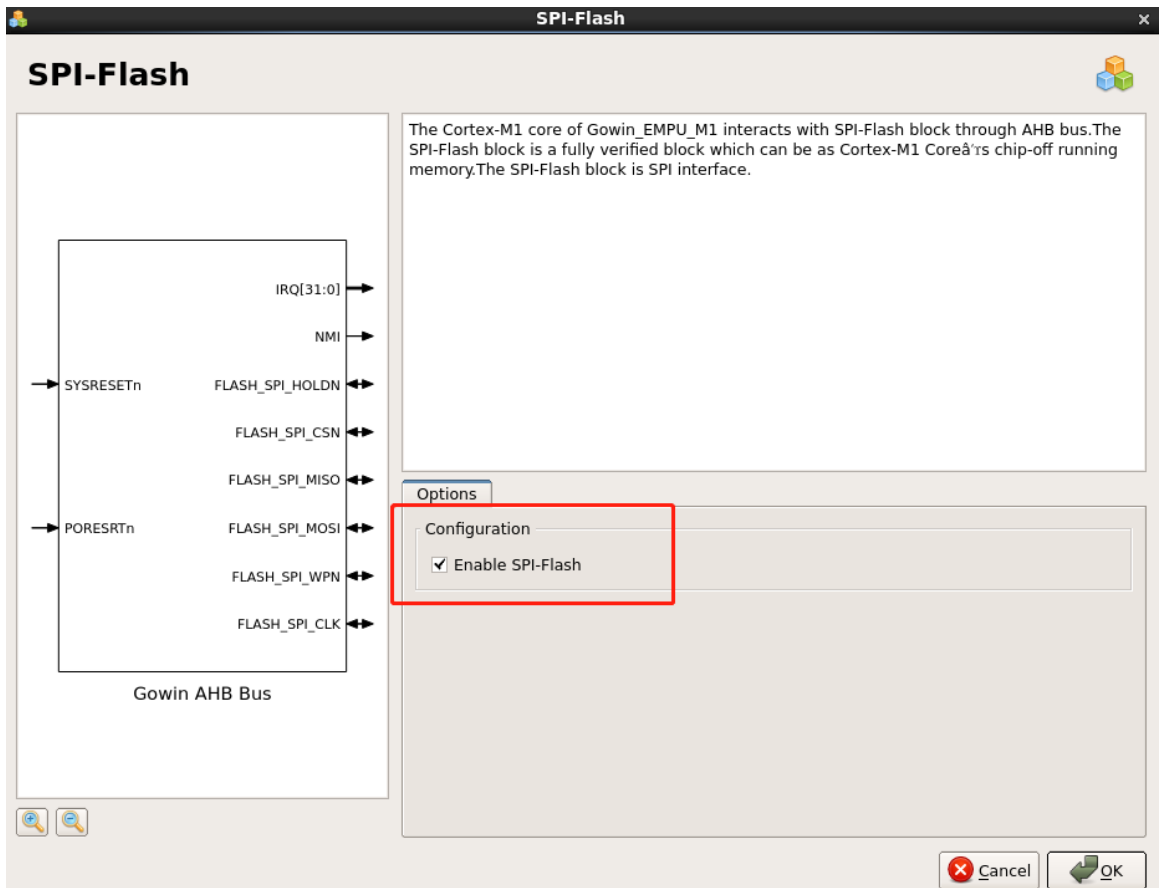
图 3-13 Ethernet 配置



SPI-Flash 配置

- 双击打开 SPI-Flash，可以选择配置 SPI-Flash，如图 3-14 所示。
- 如果选择 Enable SPI-Flash，则 Gowin_EMPU_M1 支持 SPI-Flash。
- 如果 Gowin_EMPU_M1 使用片外 SPI-Flash 下载启动方式，则必须选择 Enable SPI-Flash。

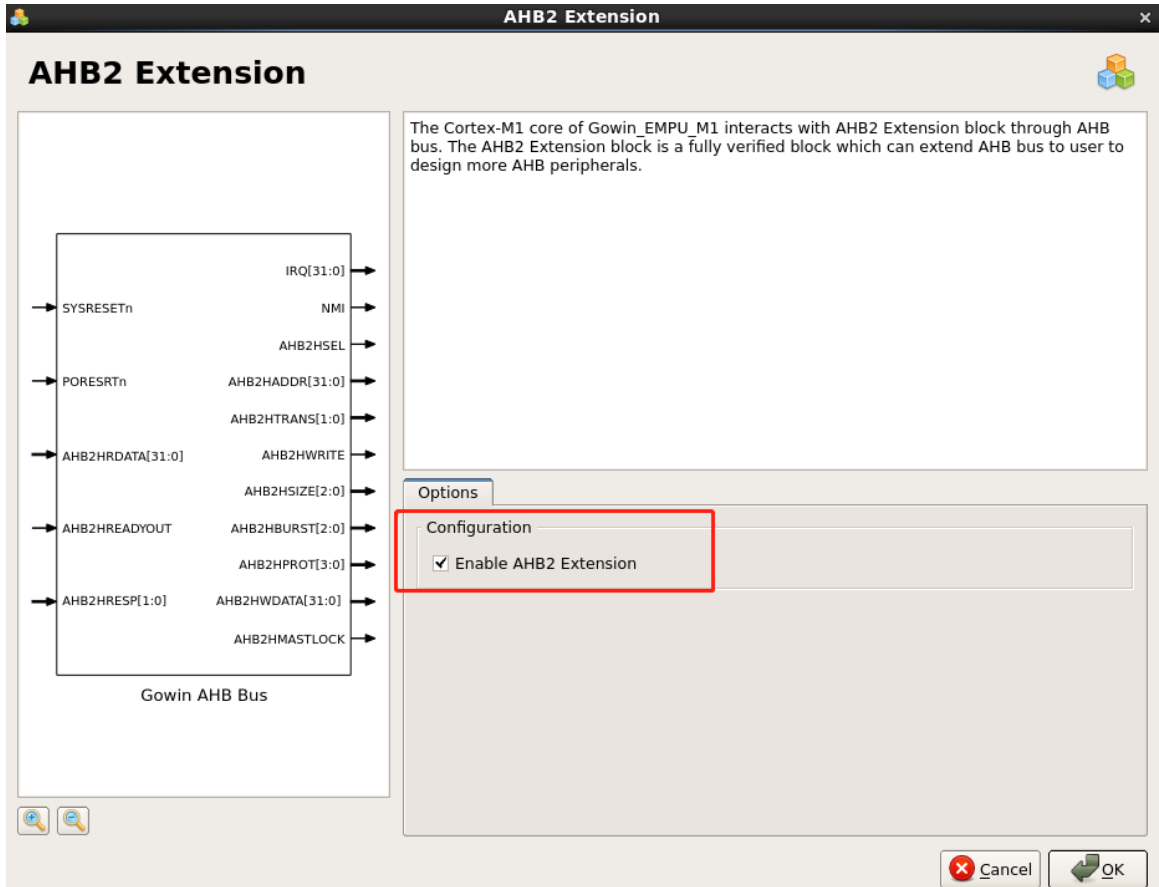
图 3-14 SPI-Flash 配置



AHB2 Extension 配置

- 双击打开 AHB2 Extension，可以选择配置 AHB2 Extension，如图 3-15 所示。
- 如果选择 Enable AHB2 Extension，则 Gowin_EMPU_M1 支持 AHB2 Extension。

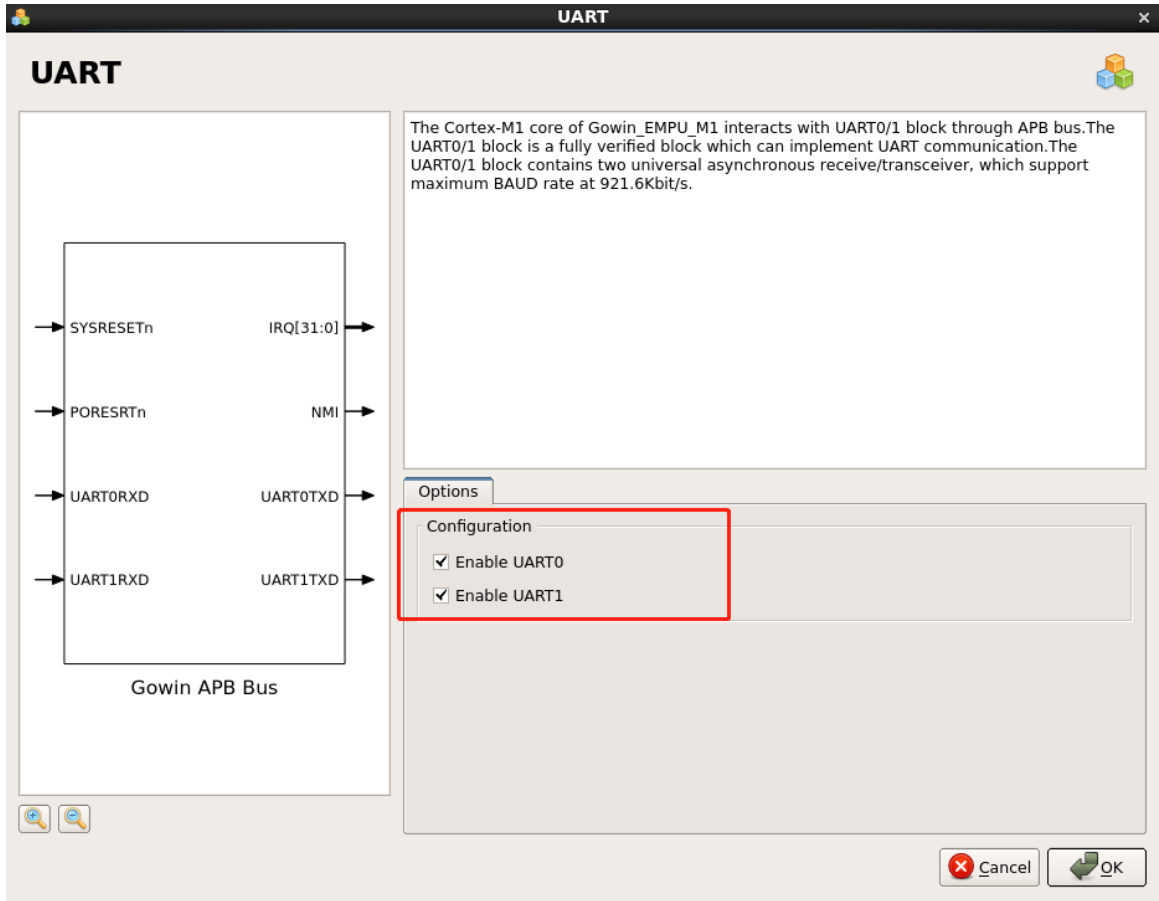
图 3-15 AHB2 Extension 配置



UART 配置

- 双击打开 UART0 或 UART1，可以选择配置 UART0 或 UART1，如图 3-16 所示。
- 如果选择 Enable UART0，则 Gowin_EMPU_M1 支持 UART0。
- 如果选择 Enable UART1，则 Gowin_EMPU_M1 支持 UART1。

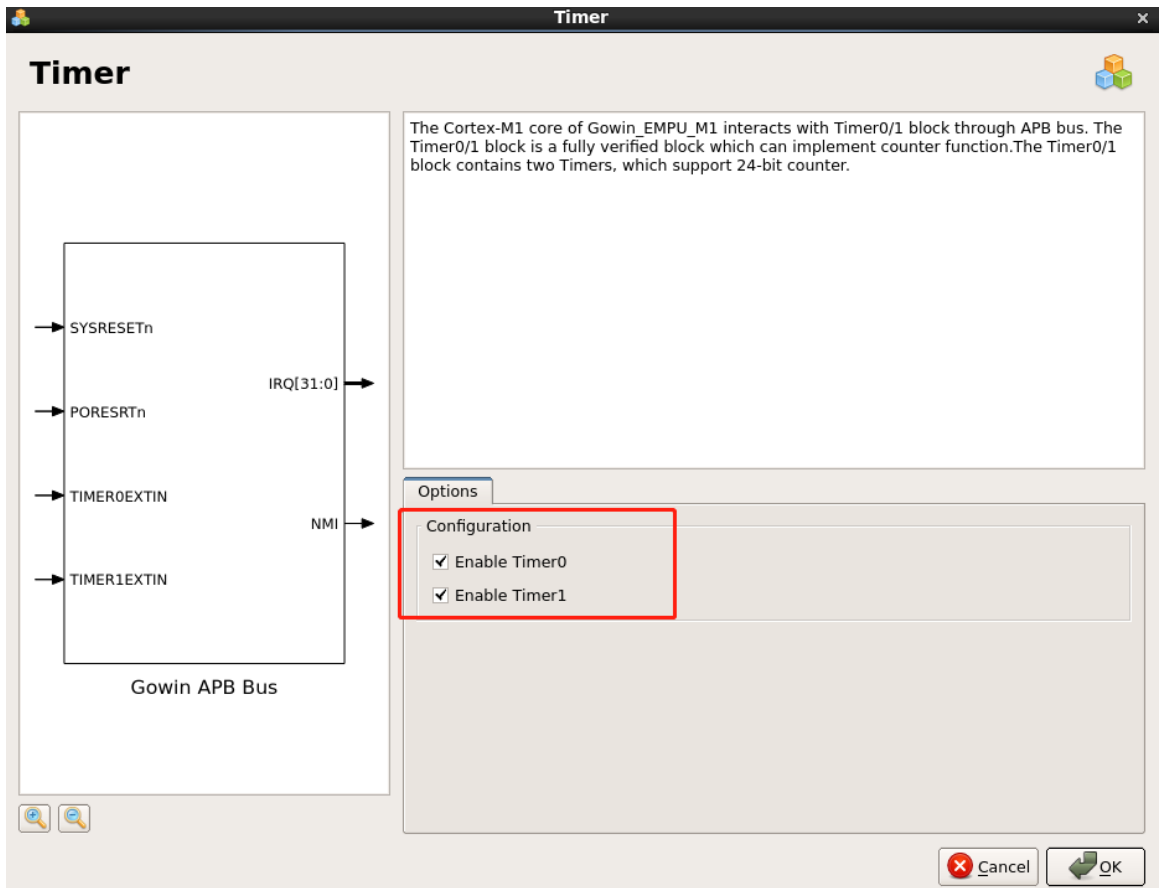
图 3-16 UART 配置



Timer 配置

- 双击打开 Timer0 或 Timer1，可以选择配置 Timer0 或 Timer1，如图 3-17 所示。
- 如果选择 Enable Timer0，则 Gowin_EMPU_M1 支持 Timer0。
- 如果选择 Enable Timer1，则 Gowin_EMPU_M1 支持 Timer1。

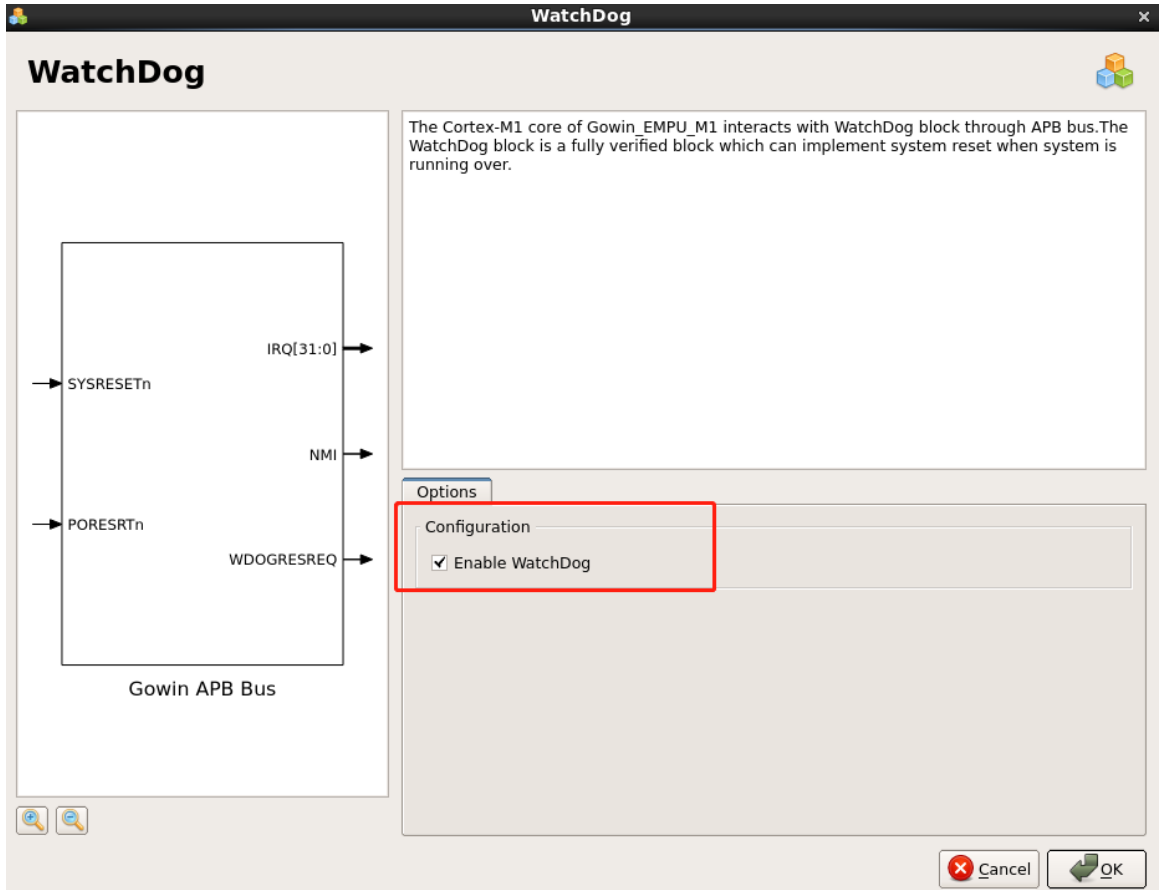
图 3-17 Timer 配置



WatchDog 配置

- 双击打开 WatchDog，可以选择配置 WatchDog，如图 3-18 所示。
- 如果选择 Enable WatchDog，则 Gowin_EMPU_M1 支持 WatchDog。

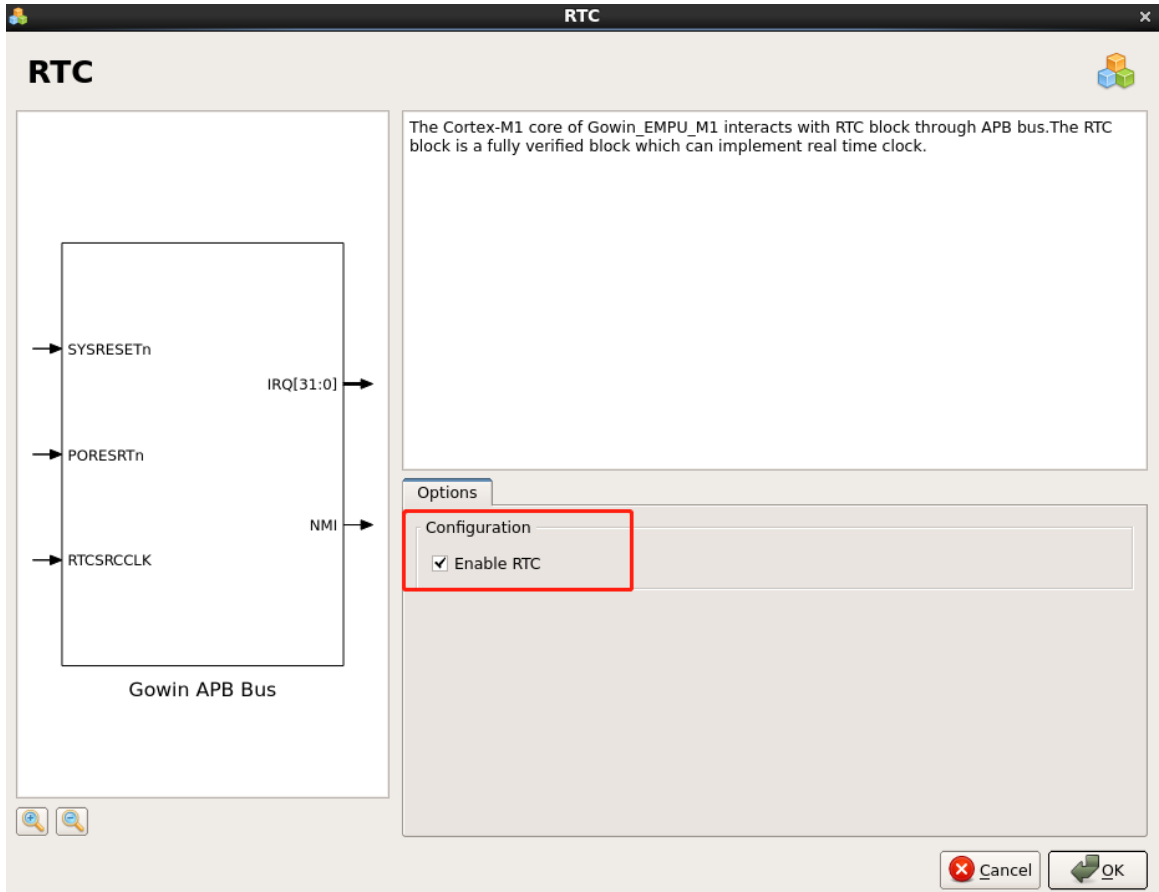
图 3-18 WatchDog 配置



RTC 配置

- 双击打开 RTC，可以选择配置 RTC，如图 3-19 所示。
- 如果选择 Enable RTC，则 Gowin_EMPU_M1 支持 RTC。

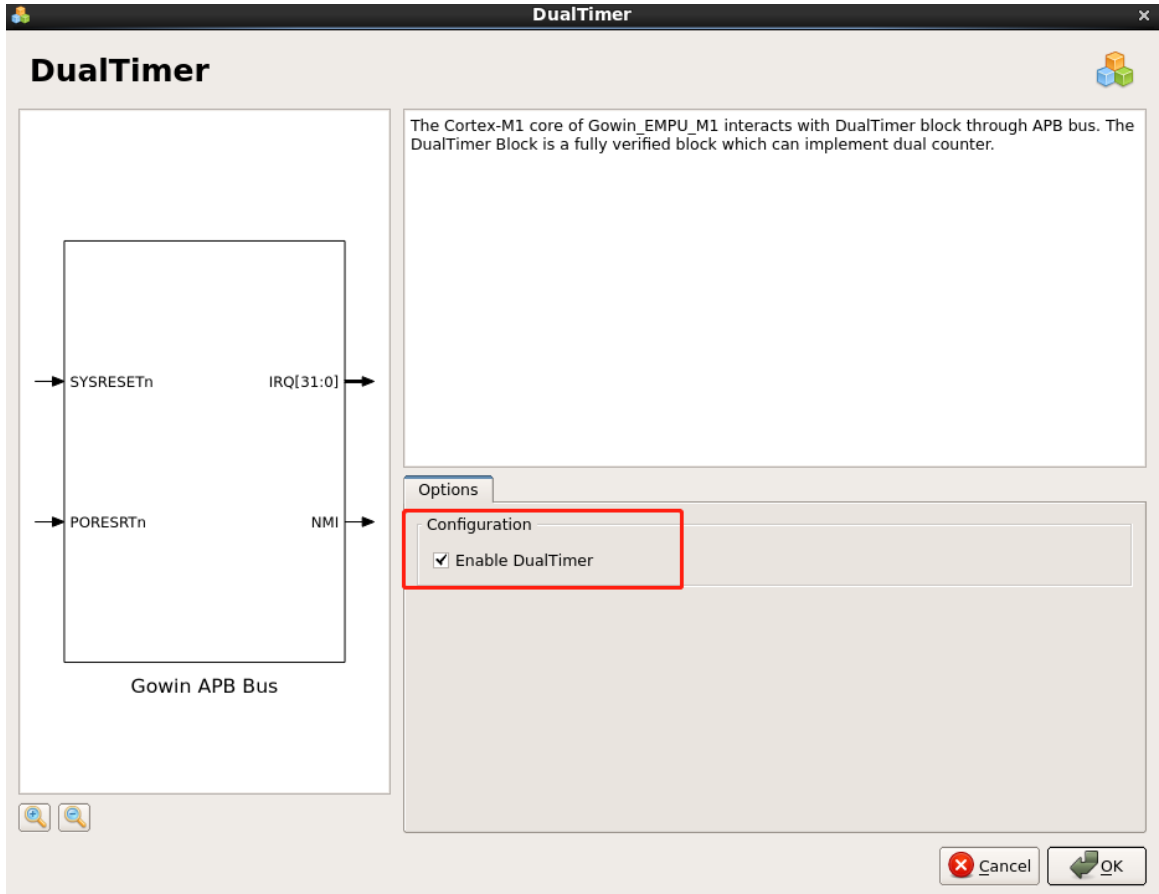
图 3-19 RTC 配置



DualTimer 配置

- 双击打开 DualTimer，可以选择配置 DualTimer，如图 3-20 所示。
- 如果选择 Enable DualTimer，则 Gowin_EMPU_M1 支持 DualTimer。

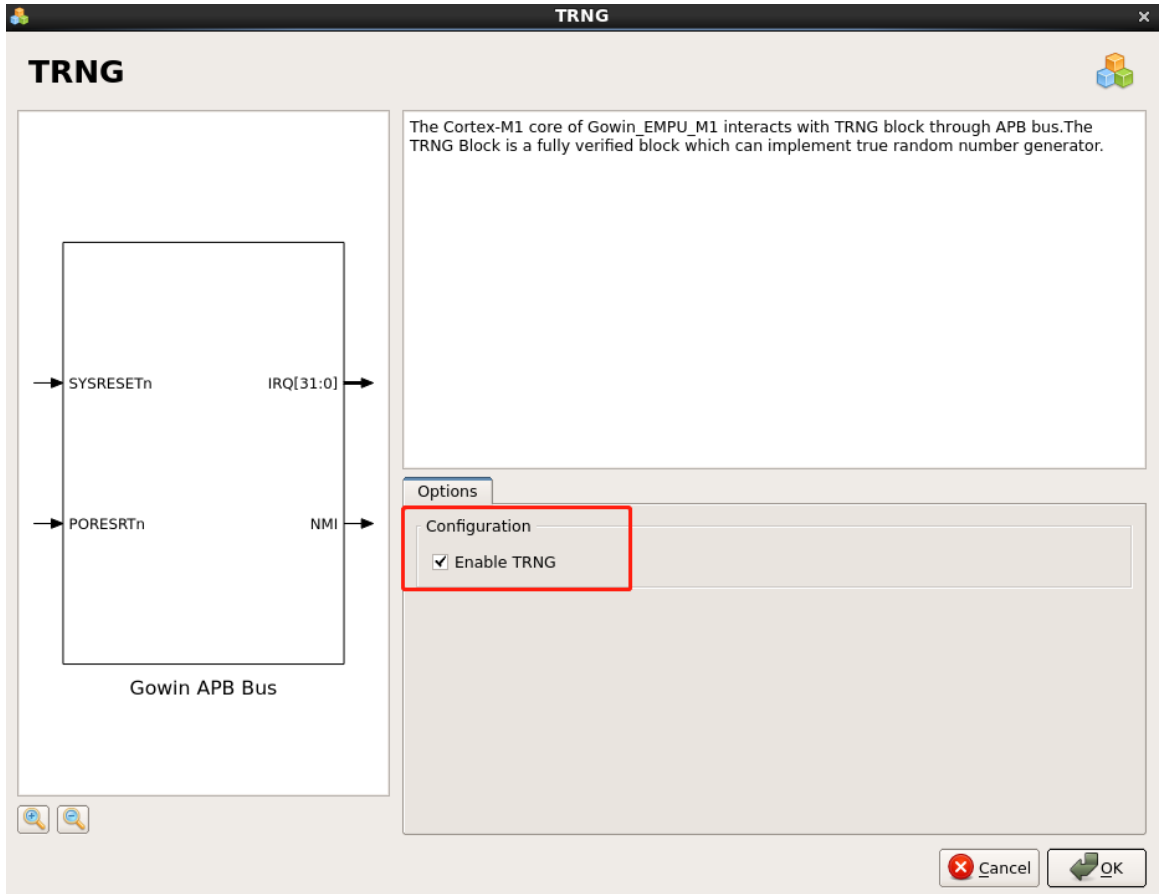
图 3-20 DualTimer 配置



TRNG 配置

- 双击打开 TRNG，可以选择配置 TRNG，如图 3-21 所示。
- 如果选择 Enable TRNG，则 Gowin_EMPU_M1 支持 TRNG。

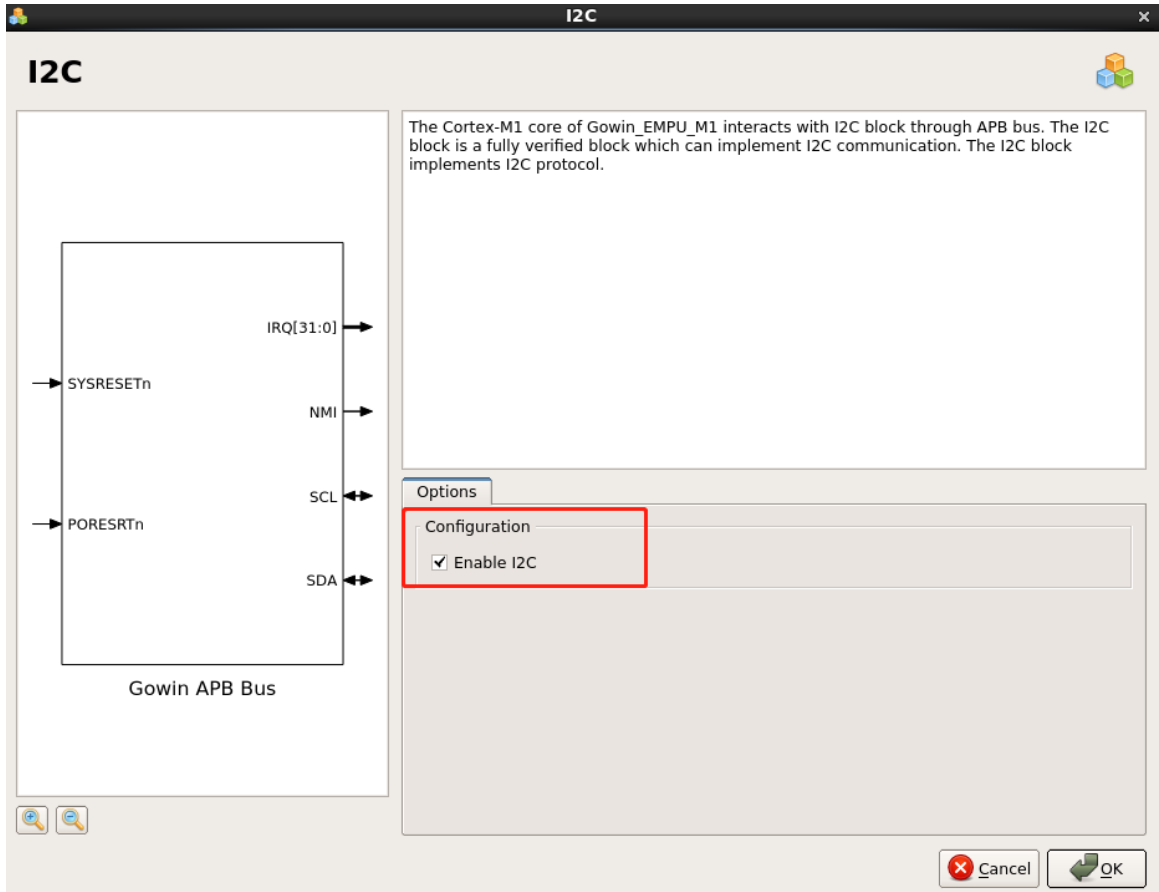
图 3-21 TRNG 配置



I2C 配置

- 双击打开 I2C，可以选择配置 I2C，如图 3-22 所示。
- 如果选择 Enable I2C，则 Gowin_EMPU_M1 支持 I2C。

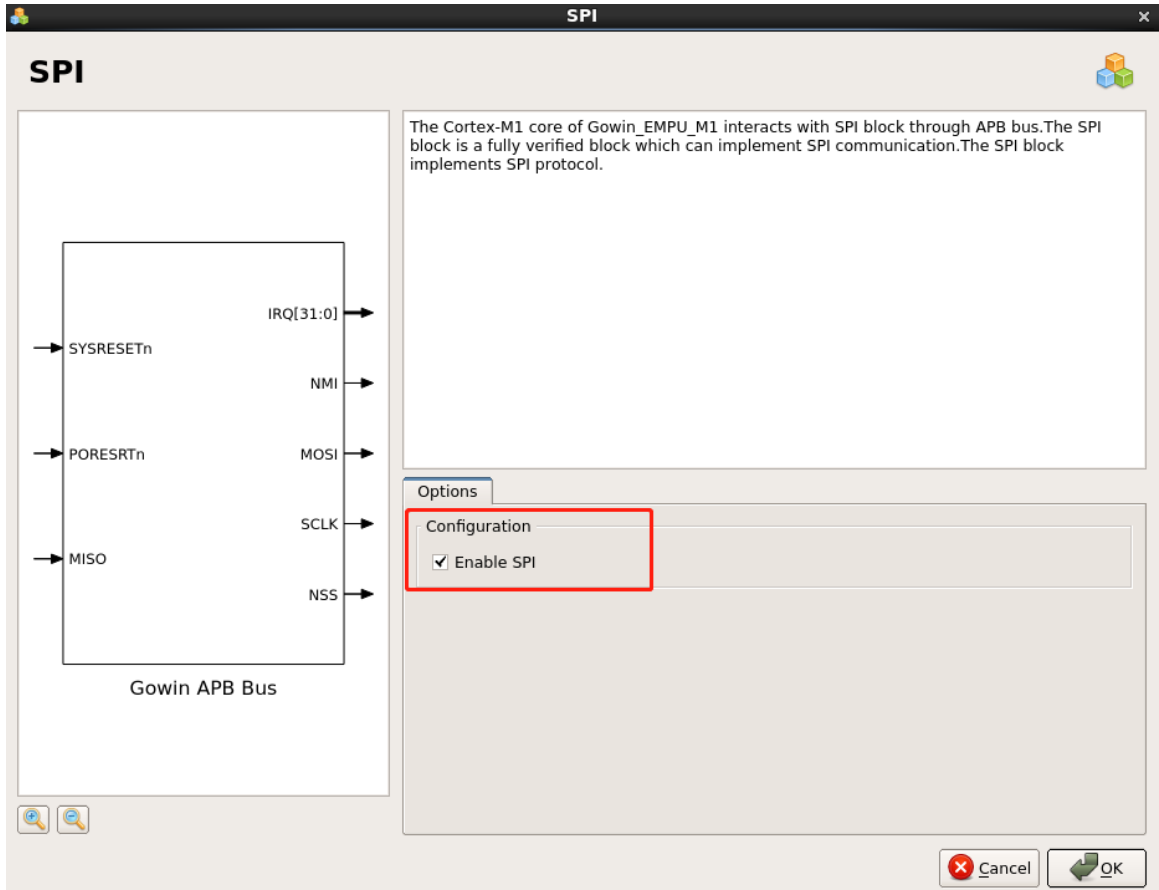
图 3-22 I2C 配置



SPI 配置

- 双击打开 SPI，可以选择配置 SPI，如图 3-23 所示。
- 如果选择 Enable SPI，则 Gowin_EMPU_M1 支持 SPI。

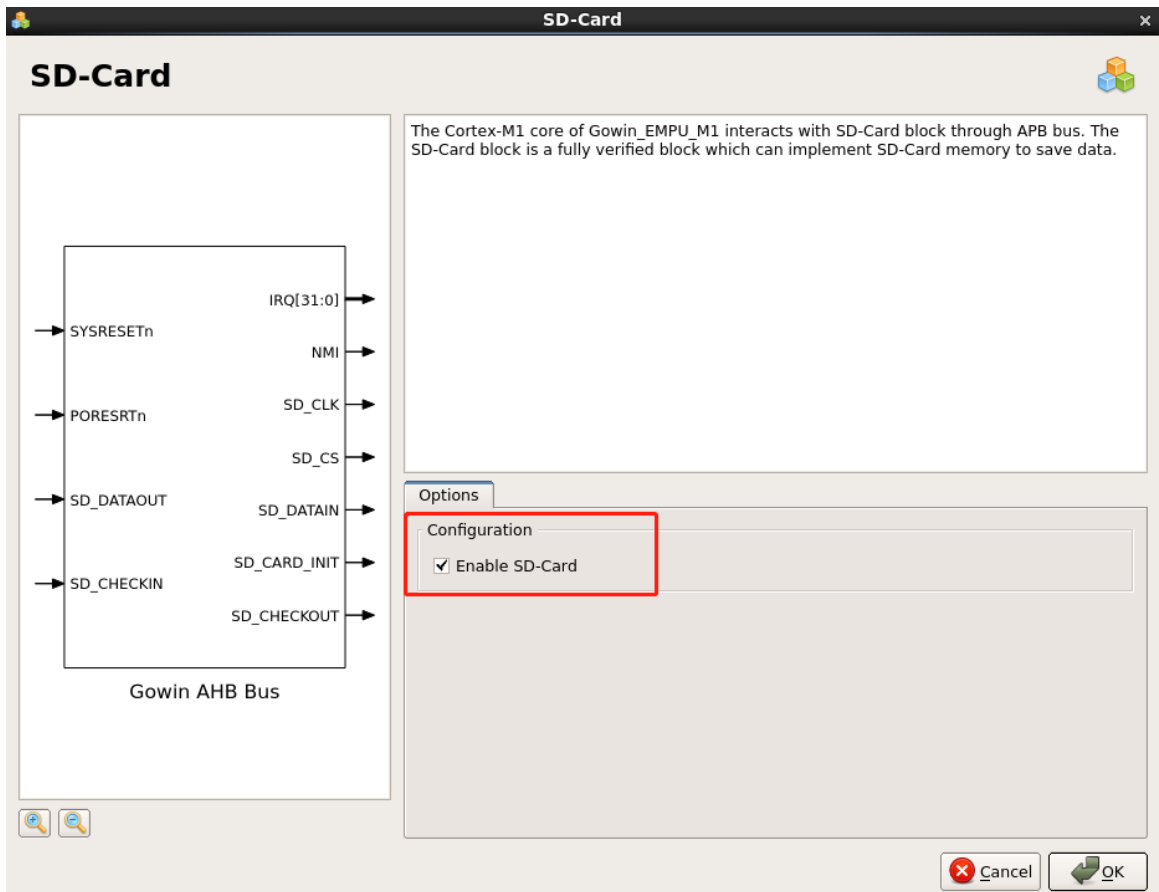
图 3-23 SPI 配置



SD-Card 配置

- 双击打开 SD-Card，可以选择配置 SD-Card，如图 3-24 所示。
- 如果选择 Enable SD-Card，则 Gowin_EMPU_M1 支持 SD-Card。
- 此版本 SD-Card 属性为只读 SD-Card。

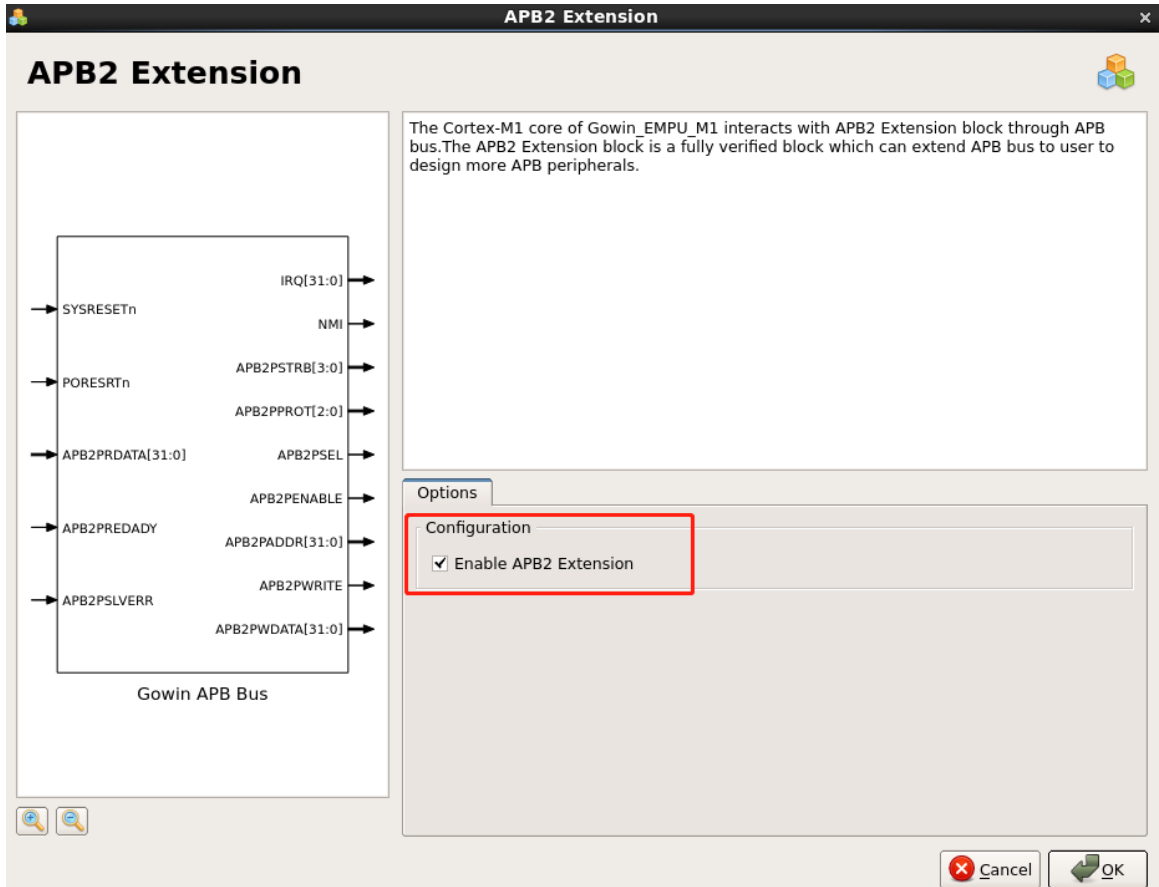
图 3-24 SD-Card 配置



APB2 Extension 配置

- 双击打开 APB2 Extension，可以选择配置 APB2 Extension，如图 3-25 所示。
- 如果选择 Enable APB2 Extension，则 Gowin_EMPU_M1 支持 APB2 Extension。

图 3-25 APB2 Extension 配置



3.3 用户设计

- 完成 Gowin_EMPU_M1 配置后，产生 Gowin_EMPU_M1 硬件设计
- 实例化 Gowin_EMPU_M1
- 导入用户设计，连接 Gowin_EMPU_M1，形成完整的 RTL 设计

3.4 约束

完成用户 RTL 设计后，根据使用的开发板和需要输出的 IO，产生物理约束文件。

根据时序要求，产生时序约束文件。

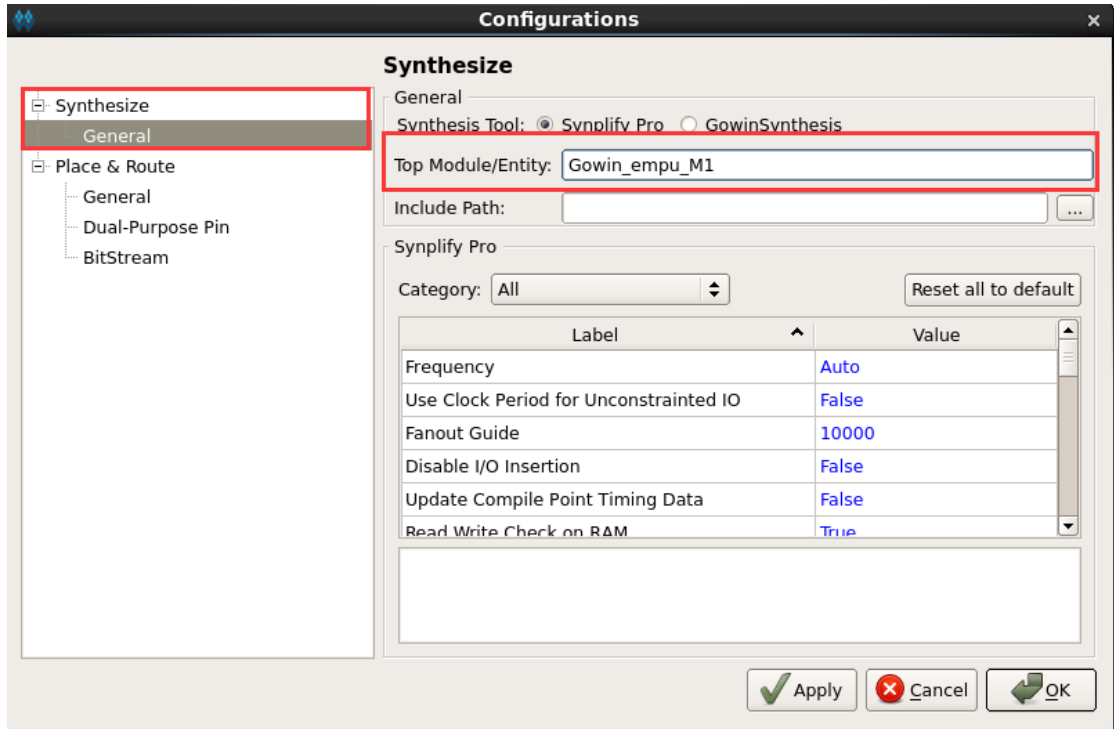
物理约束的产生方法请参考 SUG101，[Gowin 设计约束指南](#)。

3.5 配置

3.5.1 顶层模块配置

综合配置中，配置顶层模块名称，如图 3-26 所示。

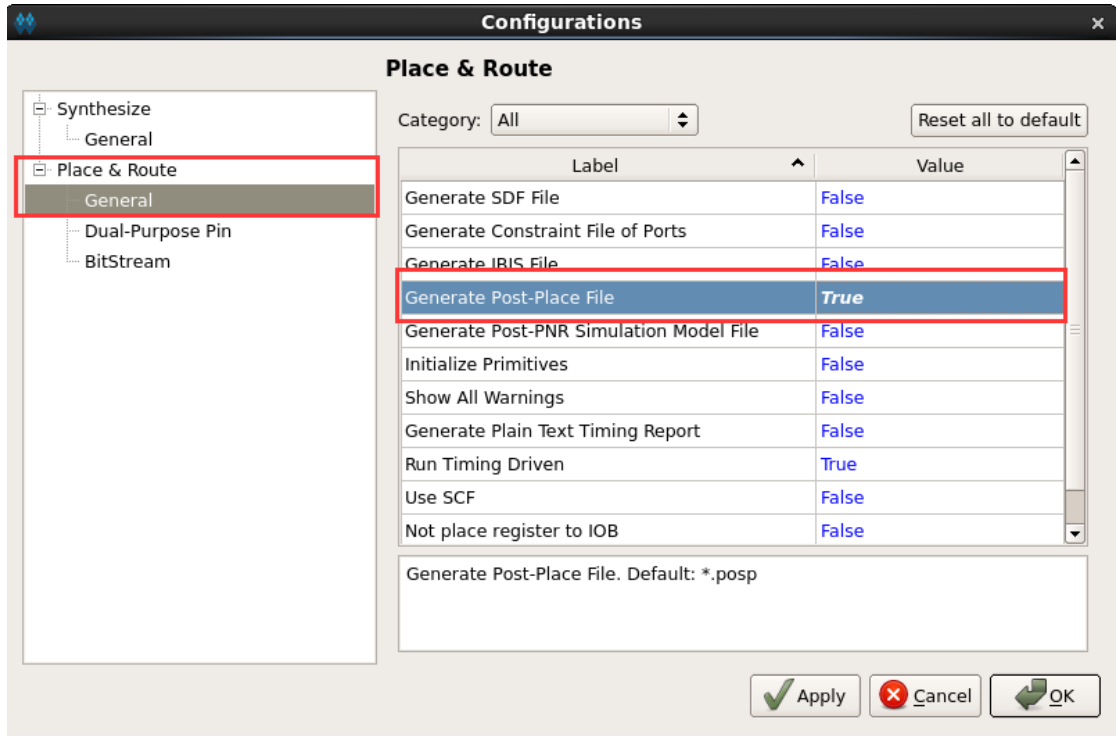
图 3-26 顶层模块配置



3.5.2 Post-Place File 配置

如果使用 Gowin_EMPU_M1 软件编程设计和硬件设计自动化合并的下载方法，则配置 Place & Route 产生 Post-Place File，如图 3-27 所示，否则不需要配置输出 Post-Place File。

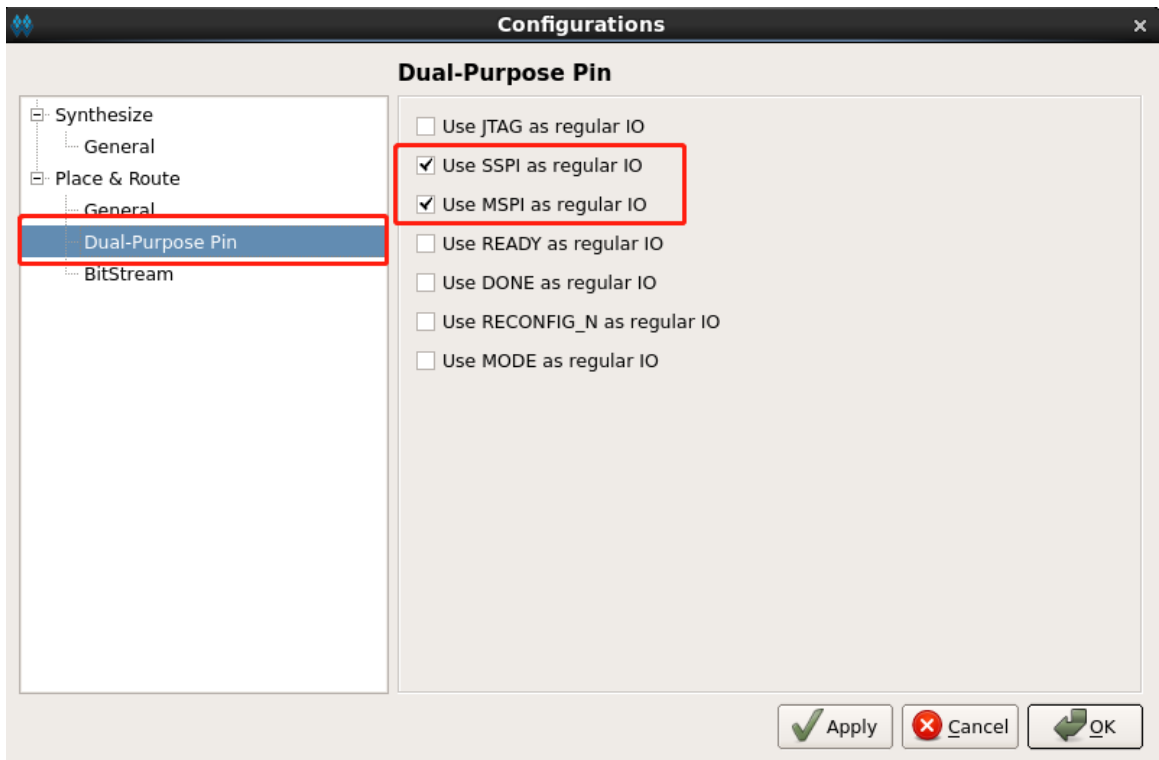
图 3-27 Post-Place File 配置



3.5.3 Dual-Purpose Pin 配置

如果 Gowin_EMPU_M1 使用片外 SPI-Flash 下载启动方式，复用 SSPI 和 MSPI 端口为通用端口，如图 3-27 所示，否则不需要配置端口复用。

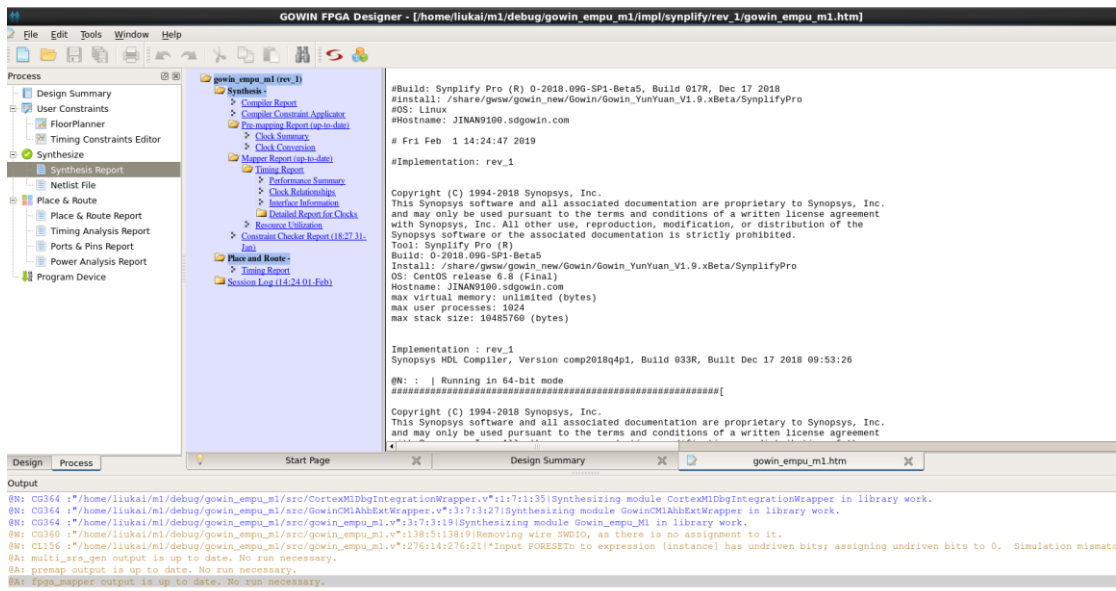
图 3-28 Dual-Purpose Pin 配置



3.6 综合

运行 GOWIN FPGA Designer 的综合工具 Synplify_Pro 或 GowinSynthesis, 完成 RTL 设计的综合, 如图 3-29 所示。

图 3-29 综合

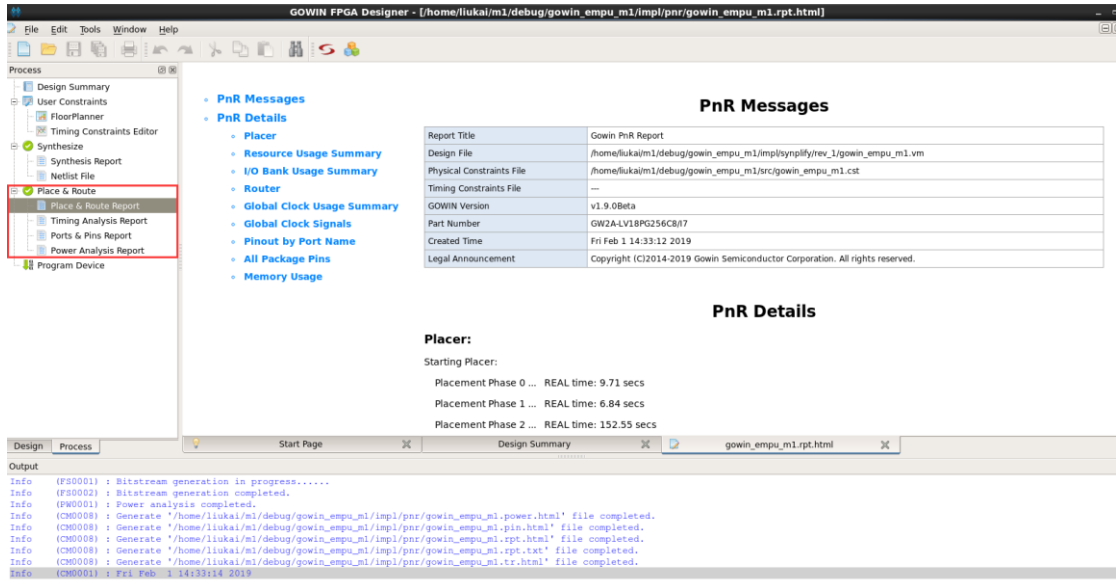


综合工具的使用方法请参考 SUG100, [Gowin 云源软件用户指南](#)。

3.7 布局布线

运行 GOWIN FPGA Designer 的布局布线工具 Place & Route，完成布局布线和生成码流文件，如图 3-30 所示。

图 3-30 Place & Route



布局布线工具使用方法请参考 SUG100，[Gowin 云源软件用户指南](#)。

4 参考设计

Gowin_EMPU_M1 提供 Debug 和 No Debug 参考设计：

- Gowin_EMPU_M1\ref_design\FPGA_RefDesign\Debug_RefDesign
- Gowin_EMPU_M1\ref_design\FPGA_RefDesign\NoDebug_RefDesign

