

VEŽBA 18

U okviru ove vežbe unapredićemo koncept **tester** klase, tako što ćemo u njoj ostaviti samo generisanje stimulus komandi i podataka, dok ćemo problem protokola predaje podataka **bfm**-u izdvojiti u posebnu **driver** klasu.

U direktorijumu:

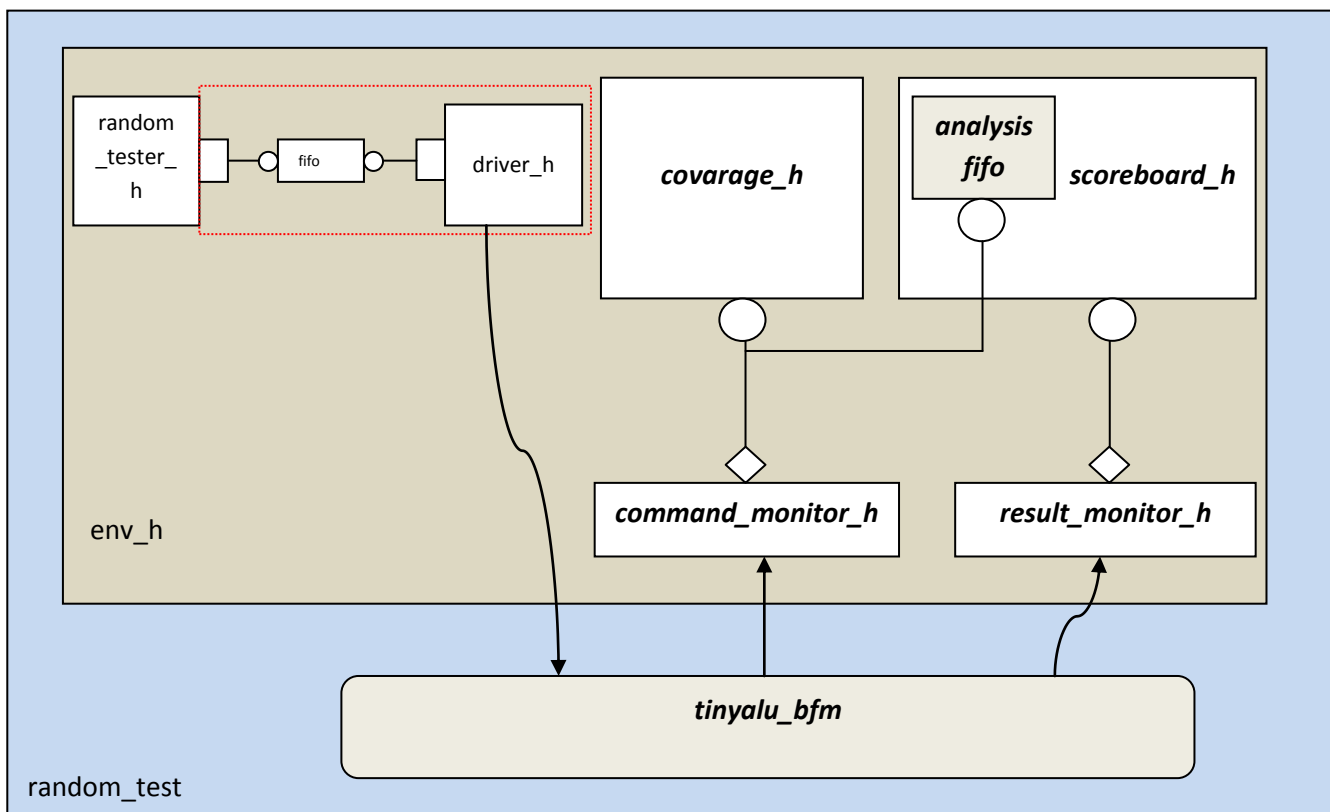
18_Put_and_Get_in_Action,

nalaze se fajlovi: *tinyalu_bfm.sv*, *tinyalu_macros.svh*, *tinyalu_pkg.sv*, *top.sv*

18_Put_and_Get_in_Action\tb_classes

nalaze se fajlovi: *add_test.svh*, *add_tester.svh*, *base_tester.svh*, *command_monitor.svh*, *coverage.svh*, *driver.svh*, *env.svh*, *random_test.svh*, *random_tester.svh*, *result_monitor.svh*, *scoreboard.svh*, *vcs_base_tester.svh*

U prethodnoj vežbi (broj 17) imali smo izvor informacija kapsuliran u **producer** bloku, što je obuhvatalo generisanje podataka i postavljanje podataka na magistralu u skladu sa bfm protokolom. Ovakav pristup u kome jedan blok radi dvostruku funkciju nije dobra praksa. Dalako je bolje blok razdeliti na onaj koji generiše informacije i potom drugi blok koji te informacije predaje bfm-u u skladu sa potrebnim protokolom. Ovo razdvajanje je neophodno usvojiti kao praksu pre svega što u složenim sistemima oba ova problema predstavljaju vrlo zahtevne inženjerske zadatke i vrlo je praktično razdvojiti ih! Blok dijagram ovako unapređenog sistema dat je na slici 1.



Slika 1

Kao što je prikazano na *slici1* podelićemo operaciju na dve klase, jednu za odabir operacije, a drugu za interakciju sa **BFM**-om. Videćemo kasnije da ova podela dozvoljava mnogo veću fleksibilnost u načinu na koji naš **testbench** radi. Označeni deo testbenča je nov. Termin **driver_h** se odnosi na objekat koji preuzima podatke iz **testbench**-a i pretvara ih u signale na **BFM**-u. Dodali smo **driver_h** našem **testbench**-u i povezali ga sa objektom **random_tester_h** koristeći **fifo**.

Pogledajmo sada **base_tester**, fajl **base_tester.svh**

```
`ifdef QUESTA
virtual class base_tester extends uvm_component;
`else
class base_tester extends uvm_component;
`endif

`uvm_component_utils(base_tester)
  virtual tinyalu_bfm bfm;

  uvm_put_port #(command_s) command_port;

  function void build_phase(uvm_phase phase);
    command_port = new("command_port", this);
  endfunction : build_phase

  pure virtual function operation_t get_op();

  pure virtual function byte get_data();

  task run_phase(uvm_phase phase);
    byte    unsigned    iA;
    byte    unsigned    iB;
    operation_t          op_set;
    command_s    command;

    phase.raise_objection(this);
    command.op = rst_op;
    command_port.put(command);
    repeat (1000) begin : random_loop
      command.op = get_op();
      command.A = get_data();
      command.B = get_data();
      command_port.put(command);
    end : random_loop
    #500;
    phase.drop_objection(this);
  endtask : run_phase

  function new (string name, uvm_component parent);
    super.new(name, parent);
  endfunction : new

endclass : base_tester
```

Podsećamo se da **base_tester** klasu nasleđuje naš **random_tester**, a njega nasleđuje **add_tester**. Za razliku od **base_tester**-a iz vežbe broj 16, gde smo kroz njega direktno pristupali **bfm**-u, (sećamo se preuzimali smo ga iz **uvm_config_db** -a), ovde ćemo podatke predavati **put** metodom našeg **command_port**-a. U ovom primeru skriptom **run.do** pozivamo testove redom prvo **random_tester**, zatim **add_tester**. **Base_tester** generiše operande i komande iz metode **run_phase** i ovog puta ih prebacuje korišćenjem **uvm_put_port** klase, instancirani objekat po imenu **command_port**, a tip podatka koji se predaje je struktura **command_s**. (već viđeno u vežbi broj 17). Fragment koda oko **run_phase base_tester**-a priložen je niže:

```
pure virtual function operation_t get_op();
pure virtual function byte get_data();
```

```
task run_phase(uvm_phase phase);
  byte    unsigned    iA;
  byte    unsigned    iB;
  operation_t          op_set;
  command_s    command;

  phase.raise_objection(this);
  command.op = rst_op;
  command_port.put(command);
  repeat (1000) begin : random_loop
    command.op = get_op();
    command.A = get_data();
    command.B = get_data();
    command_port.put(command);
  end : random_loop
  #500;
  phase.drop_objection(this);
endtask : run_phase
```

Vidimo da koristimo bloking metodu za predaju **command** varijable **put**, a evo i motivacije, ovaj objekat ima isključivu namenu da formira komande i predaje ih **driver**-u, on se mora prilagoditi **driver**-ovom kapacitetu za prijem, odnosno apsorbciju ovih komandi i njihovu postavljanje na **bfm**. i kako mu je to jedini zadatak, prirodno je da bude u stanju čekanja (blokada) sve dok **driver** ne preuzme podatke iz **fifo**. U **run_phase** imamo **raise_objection**, kreiramo **rst_op** komandu, postavljamo je u **command_port**, startujemo petlju i popunjavamo **command**, i ponovo koristimo tu struct **command**, postavljamo **get_op** i **get_data**, i onda postavljamo u **command_port**, ali pošto smo tu prethodno postavili reset operaciju, ovo će biti blokirano sve dok **driver** (kao korisnik) ne iščita aktuelni sadržaj **fifo**. Uloga **driver**-a je komunikacija sa DUT-om preko **bfm**-a. Njegov kod dat je niže:

```
class driver extends uvm_component;
  `uvm_component_utils(driver)

  virtual tinyalu_bfm bfm;
```

```

uvm_get_port #(command_s) command_port;

function void build_phase(uvm_phase phase);
  if (!uvm_config_db #(virtual tinyalu_bfm)::get(null, "*", "bfm", bfm))
    $fatal("Failed to get BFM");
  command_port = new("command_port", this);
endfunction : build_phase

task run_phase(uvm_phase phase);
  command_s  command;
  shortint   result;

  forever begin : command_loop
    command_port.get(command);
    bfm.send_op(command.A, command.B, command.op, result);
  end : command_loop
endtask : run_phase

function new (string name, uvm_component parent);
  super.new(name, parent);
endfunction : new

endclass : driver

```

U ovom slučaju driver ima **uvm_get_port** koji se kreira u **build_phase**, a zatim u **run_phase** u beskonačnoj petlji preuzima **command_s**, pomoću **get** metode sa **command_port**-a, interpretirane podatke i komandu predaje **bfm**-u komandom **send_op** i automatski preuzima **result**, koji uzgred u ovom bloku ne koristimo.

Povezivanje **random_tester**-a sa **driver**-om urađeno je u **env** objektu. **Env** objekat izlistan je u kodu niže. Pogledajmo njegov **connect_phase**. Vidimo da je povezivanje urađeno korišćenjem **uvm_tlm_fifo** objekta, po imenu **command_f** koji prebacuje naše **command_s** podatke. Povezivanje **scoreboard** objekta, **coverage** objekta sa **command_monitor**-om, odnosno **result_monitor**-om obavljeno je na isti način kao u vežbi 16.

```

class env extends uvm_env;
  `uvm_component_utils(env);

  random_tester  random_tester_h;
  driver         driver_h;
  uvm_tlm_fifo #(command_s) command_f;

  coverage       coverage_h;
  scoreboard     scoreboard_h;
  command_monitor command_monitor_h;
  result_monitor result_monitor_h;

  function void build_phase(uvm_phase phase);

```

```
command_f = new("command_f", this);
random_tester_h = random_tester::type_id::create("random_tester_h",this);
driver_h      = driver::type_id::create("drive_h",this);

coverage_h    = coverage::type_id::create ("coverage_h",this);
scoreboard_h  = scoreboard::type_id::create("scoreboard_h",this);
command_monitor_h = command_monitor::type_id::create("command_monitor_h",this);
result_monitor_h= result_monitor::type_id::create("result_monitor_h",this);
endfunction : build_phase

function void connect_phase(uvm_phase phase);
    driver_h.command_port.connect(command_f.get_export);
    random_tester_h.command_port.connect(command_f.put_export);

    result_monitor_h.ap.connect(scoreboard_h.analysis_export);

    command_monitor_h.ap.connect(scoreboard_h.cmd_f.analysis_export);
    command_monitor_h.ap.connect(coverage_h.analysis_export);

endfunction : connect_phase

function new (string name, uvm_component parent);
    super.new(name,parent);
endfunction : new

endclass
```