Modélisation Transactionnelle des Systèmes sur Puces en SystemC Ensimag 3A — filière SLE Grenoble-INP Éléments de base

Matthieu Moy (transparents originaux de Jérôme Cornet)

Matthieu.Moy@imag.fr

2015-2016





Planning approximatif des séances

- Introduction : les systèmes sur puce
- Introduction : modélisation au niveau transactionnel (TLM)
- Introduction au C++
- Présentation de SystemC, éléments de base
- Communications haut-niveau en SystemC
- Modélisation TLM en SystemC
- TP1 : Première plateforme SystemC/TLM
- Utilisations des plateformes TLM
- TP2 (1/2): Utilisation de modules existants (affichage)
- TP2 (2/2): Utilisation de modules existants (affichage)
- Notions Avancé en SystemC/TLM
- TP3 (1/3) : Intégration du logiciel embarqué
- TP3 (2/3): Intégration du logiciel embarqué
- TP3 (3/3): Intégration du logiciel embarqué
- 哆 05/01 : Intervenant extérieur : Jérôme Cornet
 - Perspectives et conclusion



Sommaire

- Présentation
- SystemC : Fondamentaux
- 3 SystemC : Modèle d'exécution, scheduler



Sommaire

- Présentation
- SystemC : Fondamentaux
- 3 SystemC : Modèle d'exécution, scheduler



Sommaire de cette section

- Présentation
 - Motivations
 - SystemC



Motivations (1/2)

- VHDL, Verilog standardisés (IEEE 1076-xxxx, IEEE 1364-xxxx)
- Langage de conception système :
 - Plusieurs niveaux d'abstraction (> RTL)
 - Intégration matériel et logiciel
 - Spécification exécutable
 - Simulation rapide



< 6 / 55 >

Motivations (2/2)

- Conception système : tout un monde de langages...
 - Handel C (Celoxica)
 - SystemVerilog (Accellera, Synopsys)
 - SpecC (UC Irvine)
 - Ptolemy (Berkeley)...
- Besoins du monde industriel
 - Langage (re)connu
 - Supporté par les vendeurs d'outils (CAD vendors)
 - Indépendant d'un vendeur ou d'une université en particulier



Sommaire de cette section

- Présentation
 - Motivations
 - SystemC



SystemC



- Proposition de Synopsys, Cadence et CoWare
- Langage... ou bibliothèque?
- Concrètement
 - Ensemble de classes C++
 - Noyau de simulation (scheduler)
- Open source (licence type BSD)
- Standardisé
 - Accellera Systems Initiative (ASI), anciennement Open SystemC Initiative (OSCI)
 - IEEE 1666 (Décembre 2005, révisée en 2011)



SystemC: versions

- Petit historique
 - 2000 : SystemC 1.0 (RTL)
 - 2001 : SystemC 2.0 (Communications abstraites)
 - 2004 : Débuts de la bibliothèque TLM OSCI
 - Mars 2007 : SystemC 2.2 (meilleur support TLM, etc.)
 - Juin 2008 : TLM 2.0
- 2011 : norme IEEE révisée
 - Contrôle des processus (suspend/resume, ...) pour modélisation des OS
 - Cannaux primitifs « Thread-safe »
 - TLM 2.0 intégré au standard
- 2012 : SystemC 2.3
 - implémente IEEE 1666-2011 (y compris TLM 2.0)
- 2014 : SystemC 2.3.1 (bugfixes)



SystemC: contenu

Organisation

Methodology-Specific Libraries

Master/Slave library, etc.

Layered Libraries

Verification library TLM library, etc.

Primitive Channels

signal, fifo, mutex, semaphore, etc.

Structural elements

modules ports interfaces channels

Data Types

4-valued logic
Bits and Bit Vectors
Arbitrary Precision Integers
Fixed-point types

Event-driven simulation

events processes

C++ Language Standard



2015-2016

Sommaire

- Présentation
- SystemC : Fondamentaux
- 3 SystemC : Modèle d'exécution, scheduler



Sommaire de cette section

- SystemC: Fondamentaux
 - Types de base



Quelques types de base...

- Valeurs logiques simples
 - bool: type C++ natif, valeurs true et false
 - ▶ sc_bit: valeurs 0 et 1
 - sc_logic : quatre valeurs possibles
 - ★ '0', '1': valeurs Booléennes false et true.
 - * 'X': indéfini,
 - ⋆ 'Z' : haute impédance.
 - ★ ⇒ en général, pas utile en TLM!
- Vecteurs de valeurs logiques
 - ▶ sc bv<nbbits>:vecteurs de sc bit
 - sc_lv<nbbits>:vecteurs de sc_logic
 - sc_int<nbbits>, sc_uint<nbbits>:entiers
- Remarque : utilisation de la généricité de C++



Sommaire de cette section

- SystemC: Fondamentaux
 - Types de base
 - Temps simulé



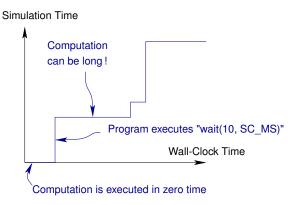
Représentation du temps

- Classe sc_time : couple (valeur, unité de temps)
- Unités
 - ► SC SEC: seconde
 - ► SC MS: milliseconde
 - SC US: microseconde
 - SC_NS: nanoseconde
 - etc.



Temps simulé Vs « Wall-Clock Time »

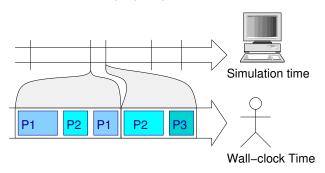
- Temps simulé = temps que prendrait la puce pour faire la même chose
- Wall Clock Time = temps pris par la simulation.





Temps simulé Vs « Wall-Clock Time »

- Temps simulé = temps que prendrait la puce pour faire la même chose
- Wall Clock Time = temps pris par la simulation.



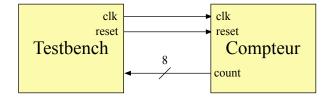


Sommaire de cette section

- SystemC : Fondamentaux
 - Types de base
 - Temps simulé
 - Composants
 - Connexions entre composants
 - Processus



Exemple de ce que l'on souhaite modéliser

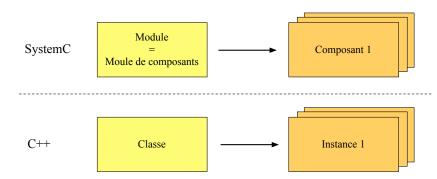




Code associé

```
int sc_main(int, char**)
   Compteur
                           compteur ("Compteur");
   Testbench
                           testbench ("Testbench");
   sc signal<bool>
                           sclk, sreset;
   sc signal<sc uint<8> > scount;
   testbench.clk.bind(sclk);
   testbench.reset.bind(sreset);
   testbench.count.bind(scount);
   compteur.clk.bind(sclk);
   compteur.reset.bind(sreset);
   compteur.count.bind(scount);
   sc_start(500, SC_NS); // penser a demarrer la simu!
   return 0;
```

Découpage en composants





Modules: déclaration (C++ « pur »)

```
struct Additionneur : public sc_module
  // attributs de la classe
   // constructeur
  Additionneur(sc module name nominstance);
};
```

- Classe mère commune pour tous les modules
 - Nom pour chaque composant
 - Rattachement au noyau de simulation



Modules : déclaration SystemC

Utilisation de macros

```
SC_MODULE (Additionneur)
{
    // attributs de la classe
    ...
    // methodes de la classe
    SC_CTOR (Additionneur);
    ...
};
```

SC_MODULE(user_module_name): macro pour
struct user_module_name : ::sc_core::sc_module



Modules: instanciation

Instanciation d'un module (objet C++)

```
#include "systemc.h"
#include "Additionneur.h"

int sc_main(int argc, char **argv)
{
    Additionneur add1("Composant1");
    ...
    return 0;
}
```

- On retrouve le nom pour chaque composant
- Autres paramètres de construction ?



Modules: implémentation

• Déclaration « manuelle » du constructeur (fichier .h)

```
SC_MODULE(ComposantP) {
    // cf transparent sur les processus
    // Les deux lignes suivantes remplacent SC_CTOR.
    SC_HAS_PROCESS(ComposantP);
    ComposantP(sc_module_name name, int parametre);
    ...
};
```

Implémentation du constructeur (fichier .cpp)



Sommaire de cette section

- SystemC : Fondamentaux
 - Types de base
 - Temps simulé
 - Composants
 - Connexions entre composants
 - Processus



résentation

Connexions simples (1/2)

```
• Ports de base : sc_in<type>, sc_out<type>,
   sc_inout<type>
 • Connexions entre ports : sc_signal<type>
 Exemple :
SC MODULE (Add8bits)
   // attributs de la classe
   sc in<sc uint<8> > a, b; // entrees additionneur
   sc out<sc uint<8> > c;  // sorties additionneur
   // attention aux bons espaces entre signes ">"
   // methodes de la classe
   SC_CTOR (Add8bits);
```



Connexions simples (2/2)

• Exemple de connections : additionneur 3 opérandes

```
int sc main(int argc, char **argv) {
   Add8bits add1("Add1"), add2("Add2");
   sc signal<sc uint<8> > s("s");
   add1.c.bind(s); // peut etre abrege add1.c(s)
   add2.a.bind(s);
                           Add1
   return 0;
                                            Add2
```

Sommaire de cette section

- SystemC : Fondamentaux
 - Types de base
 - Temps simule
 - Composants
 - Connexions entre composants
 - Processus



< 29 / 55 >

Processus

- Modélisation de circuits électroniques : besoin de concurrence
- Deux formes de parallélisme :
 - Parallélisme de description : différents processus à l'intérieur des composants
 - ⇒ on simule un système parallèle.
 - Parallélisme d'implémentation : exécution sur plusieurs processeurs (pas dans le cas de SystemC!)
 - ⇒ on simule un système en parallèle (ou pas).
- Noyau de simulation SystemC
 - Choix du scheduling non préemptif
 - Les processus décident quand rendre la main
- Besoin de deux ingrédients :
 - Atomicité
 - « Rendre la main »



SC METHOD: présentation

- Processus à exécution atomique (pas de wait)
- Création et exécution à la suite d'un événement
- Exemples d'événements
 - Changement de valeur d'un signal
 - Fronts montants, descendants
 - Événements utilisateurs (classe sc_event)
- Ensemble des événements déclenchant une SC METHOD : liste de sensibilité



SC_METHOD : exemple combinatoire (1/2)

• Exemple additionneur Add8bits (déclaration complète) :

```
SC MODULE (Add8bits)
   // attributs de la classe
   sc_in<sc_uint<8> > a, b; // entrees additionneur
   sc out<sc uint<8> > c;  // sorties additionneur
   // methodes de la classe
   SC CTOR (Add8bits);
   void calcul(); // point d'entree de la SC_METHOD
   // pour l'instant, c'est une methode C++ normale
};
```



SC_METHOD : exemple combinatoire (2/2)

Exemple additionneur Add8bits (implémentation) :

```
// fichier Add8bits.cpp
#include "Add8bits.h"
Add8bits::Add8bits(sc_module_name nom) : sc_module(nom)
   SC METHOD (calcul); // calcul devient une SC METHOD
   sensitive << a << b; // qui se "reveille" quand
                        // a ou b change.
// execution de calcul a chaque changement de a ou b
void Add8bits::calcul()
   c.write(a.read() + b.read());
   // peut s'ecrire c = a + b;
```

SC_METHOD : exemple séquentiel (1/2)

- Sensibilité sur fronts : monport.pos() et monport.neg()
- Exemple : Compteur 8 bits

```
SC_MODULE (Compteur)
  // attributs de la classe
  sc in<bool>
                   clk; // entree horloge
  sc in<bool>
                    reset; // remise a zero
  sc out<sc uint<8> > count; // valeur
  // methodes de la classe
  SC CTOR (Compteur);
  void calcul(); // point d'entree de la SC METHOD
};
```



SC_METHOD : exemple séquentiel (2/2)

• Exemple : Compteur 8 bits (suite)

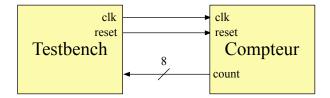
```
Compteur::Compteur(sc module name nom) : sc module(nom)
   SC METHOD (calcul);
   sensitive << clk.pos();
   sensitive << reset;
void Compteur::calcul()
   if (reset.read() == true)
      count.write(0);
   else if (clk.posedge())
      count.write(count.read() + 1);
```

SC_THREAD : présentation

- Processus général, non atomique
- Par défaut : lancement au démarrage de la simulation
- « Rendre la main » :
 - Attente de temps : wait (duree)
 - ► Attente sur événement : wait (evenement)
- Exemple : module de test



Schéma du module de test





SC_THREAD : attente sur du temps (1/2)

• Exemple : module de test (génération de reset)

```
void Testbench::genReset()
   reset.write(false);
   wait (2, SC_NS);
   reset.write(true);
   wait (5, SC NS);
   reset.write(false);
```



SC THREAD: attente sur du temps (2/2)

Exemple : module de test (génération d'horloge)

```
void Testbench::genClk()
   clk.write(false);
   wait (10, SC_NS);
   while (true)
      wait (3, SC NS);
      if (clk.read() == false)
         clk.write(true);
      else
         clk.write(false);
```



Instanciation complète

```
int sc_main(int, char**)
   Compteur
                            compteur ("Compteur");
   Testbench
                            testbench ("Testbench");
   sc signal<bool>
                            sclk, sreset;
   sc signal<sc uint<8> > scount;
   testbench.clk(sclk);
   testbench.reset (sreset);
   testbench.count(scount);
   compteur.clk(sclk);
   compteur.reset(sreset);
   compteur.count (scount);
   sc start (500, SC_NS); // penser a demarrer la simu!
   return 0;
                                                       Grenoble
```

SC_THREAD : attente sur événement (1/3)

- Exemple précédent en utilisant des événements
- Définition du module :

```
SC MODULE (Testbench)
   sc out<bool>
                         clk:
   sc out<bool>
                         reset;
   sc in<sc uint<8> >
                         count;
   // implementation du constructeur inchangee
   SC CTOR (Testbench);
                         reset finished;
   sc event
```



SC_THREAD : attente sur événement (2/3)

- Exemple précédent en utilisant des événements
- Génération du reset :

```
void Testbench::genReset()
   reset.write(false);
   wait (2,SC NS);
   reset.write(true);
   wait (5, SC NS);
   reset.write(false);
   // notification de l'evenement
   reset finished.notify();
```



SC_THREAD : attente sur événement (3/3)

- Exemple précédent en utilisant des événements
- Définition du module :

```
void Testbench::genClk()
   clk.write(false);
   wait(reset finished); // attente d'evenement
   while (true)
      wait(3, SC_NS);
      if (clk.read() == false)
         clk.write(true);
      else
         clk.write(false);
```



SC THREAD: variante

- Mise de l'événement en liste de sensibilité
- Exemple :

```
// constructeur
void Testbench::Testbench(sc module name name)
                               : sc module(name)
   SC_THREAD (genClk);
   sensitive << reset_finished;</pre>
void Testbench::genClk()
   clk.write(false);
   wait(); // attente d'evenement
   while (true)
```



Exercice

Question



Comment faire un additionner générique n bits?



Sommaire

- Présentation
- 2 SystemC : Fondamentaux
- SystemC : Modèle d'exécution, scheduler



Parallelism in SystemC

Discrete-event simulation

- One global timescale,
- SystemC contains a scheduler,
- Scheduler manages a list of processes and an agenda.

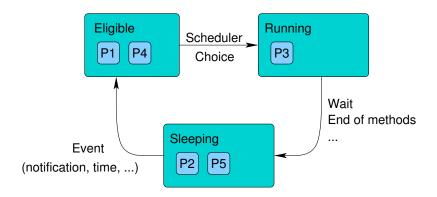


SystemC Scheduler: The Agenda

- List of "things to do later",
- Executing process usually program events in the future,
- When nothing more is to be done in the present, go to the next thing to do in the future.

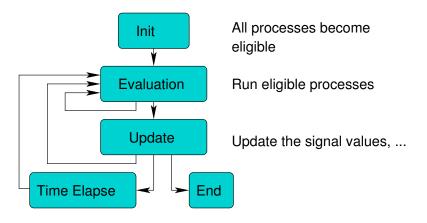


SystemC Scheduler: List of Processes





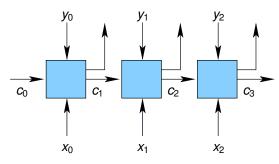
SystemC Scheduler: Scheduling Algorithm





Why an Update Phase?

• Example : n bit adder in RTL :

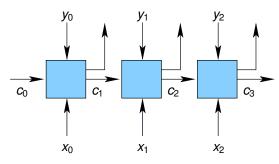


- Each cell executes :
 - \triangleright $o_i = x_i \text{ xor } y_i$
 - $ightharpoonup c_{i+1} = x_i \cdot y_i$



Why an Update Phase?

• Example : n bit adder in RTL :



- Each cell executes :
 - $ightharpoonup o_i = x_i \text{ xor } y_i$
 - $c_{i+1} = x_i \cdot y_i$
- Data-dependency!



Why an Update Phase?

Possible approaches :

- Physical circuit: the carry propagates, the last signals might oscillate briefly and stabilize.
- Synchronous languages : static data-dependency
 - ★ Needs more work in the compiler
 - Forbids some constructs that would still have worked (if statements, separate compilation problem, ...)
- SystemC/VHDL/...: δ-cycles
 - ★ Evaluate all the processes in any order,
 - ★ Re-run the processes whose input changed until stabilization.



δ -Cycle and Update Phase

ullet Most actions take effect at the end of the δ -cycle :

```
port.write(value);,
event.notify(SC_ZERO_TIME);,
wait(SC_ZERO_TIME);,
...
```

• Order of execution within the δ -cycle should not matter,



δ -Cycle and Update Phase

• Most actions take effect at the end of the δ -cycle :

```
port.write(value);,
  event.notify(SC_ZERO_TIME);,
  wait(SC_ZERO_TIME);,
  ...
```

• Order of execution within the δ -cycle should not matter,

Question



what does a self-loop on a not-gate do?



δ -cycles and TLM

- δ-cycles mostly come from the RTL world
- Can be used to model complex zero-time behavior
- Usually bad practice in TLM ⇒ don't rely on them



Conclusion sur cette partie

- Mécanismes de modélisation RTL
- Partie non RTL: testbench... comme en VHDL!
- Éléments de base aussi utilisés par la suite
- Synthétisabilité
 - SystemC Synthesizable Subset (Draft 1.3) (e.g. SC_METHOD sans allocation de pointeurs)
 - Utilisation des types appropriés (bool, sc_logic...)
 - Quelques outils commerciaux :
 - CoCentric SystemC Compiler (Synopsys) (abandonné, puis ressuscité)
 - Nepsys (Prosilog)
 - ★ Cynthesizer (Forte Design Systems)
 - ⋆ PICO (code C)
 - Utilité?

