# TREGRESS 用户手册

by Tencent Penglai Lab

# 文档说明

本文档由腾讯蓬莱实验室开发用以说明回归工具 TREGESS 的使用方法。

# 二、回归脚本使用说明

回归脚本是用来帮助验证进行回归测试的脚本代码,因为回归脚本和 makefile 保持一致,所以读者可以在 每个项目的 sim 文件夹下面使用特定 makefile 命令就可以直接操作。如果需要开启特定的功能,需要读者 自行配置自己所需要的 ini 配置文件(ini 文件例子在回归脚本所在文件夹下,用于拷贝修改)。

脚本包含 3 个文件: DoRegress.sh, DoRegress.py, regress.ini。DoRegress.py 是回归脚本主体,里面包含了 回归脚本所有代码; DoRegress.sh shell 脚本,用来封装 DoRegress.py 以及所需要使用的额外命令; regress.ini 脚本配置文件(文档后称呼为 ini 文件),用来配置回归脚本。

每一次回归结束之后,会在 terminal 中显示回归结果,并且生成 log。

# 三、回归脚本使用要求

- 使用者只能修改自己所配置的 ini 文件,如果需要修改回归脚本,请联系对应项目脚本负责人进行 修改;
- •使用者尽可能不要修改脚本所产生的 file 文件(cmd.file 等), 在回归中删除或者修改该文件可能 会导致脚本出现问题;
- •在使用脚本之前,需要确保 python 版本必须是在 3.7.5,如果不是,可能会导致库 import 错误;
- Python 的解释器存放位置必须为/usr/bin/python3,如果没有的话,请使用 ln 将自己的 python3解 释器链接到这个位置;
- •读者需要安装如下库: paramiko、configparser、xlwt、xlrd、xlutils、requests、matplotlib、 paramiko, hashlib, json:

# 四、使用回归脚本进行本地回归的基本步骤

- 在与 sim 平级的 regress 文件夹下找到 ini 文件;
- 拷贝 ini 文件并重命名为 xxx.ini, 如 regress\_sanity.ini; 2.
- 3. 通过 vim 或者其他文件编辑器打开新的配置文件;
- 在 tools 后面配置为

```
{"http://git.code.oa.com/sharonsyu/V265
    tools = none
    operation =
    url =
none
```

里面配置的一样, 否则会影响覆盖率收集;

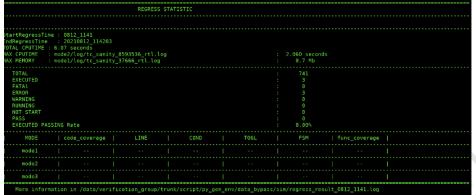
在 excel\_name 处配置保存回归结果所使用 excel 名字; 6.

在 module\_name 处配置验证模块的实例化名字,如: u\_aaa;注:这里必须是和自己模块在 sv

在 excel\_path 处配置 excel 保存路径,该部分支持相对路径或者绝对路径;

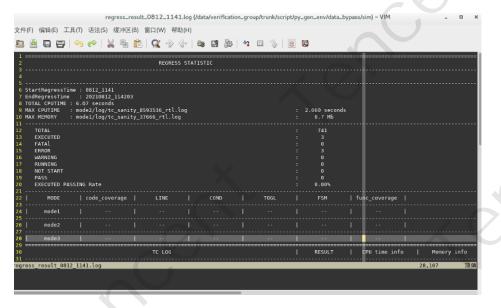
```
i,例如:regress<sub>.</sub>
例如:/data/lhom
excel_name = md_regress_result
excel path = /data/lhome/zifama/project/
```

- 配置回归所使用的最大并行数 paral\_run\_num;
- 9. 在 tc\_list 处,填写自己所需要回归的 tc 信息,用{} 包含,用;区分两条 tc;配置方式如下 图, ini 文件配置完毕
- 10. 到项目的 sim 文件夹下;
- 11. 执行 tregress xxx.ini 例如: tregress regress.ini;
- 等待回归结果, 可以在 terminal 中看到回归结果



面查看结果

也可以在 log 里



# 五、回归脚本的其他相关可配置功能

所有的额外功能都是在基本使用步骤的基础上来添加的。以下介绍按照 regress.ini 文件的顺序,从上往下介绍。

# 1. 从 git 上更新 (pull) 代码后回归

在 ini 文件里面配置 tools 为 git, operation 为 update, url 为 git 仓库所对应的 url 与分支;

#### 2. 从git 上拉取 (clone) 新代码回归

在 ini 文件里面配置 tools 为 git ,operation 为 clone,url 为 git 仓库所对应的 url 与分支,clone\_workspace 为需要 clone 新的文件夹,sim\_path 为本地 sim 目录的前一级;注:clone\_workspace 和 sim\_path 必须为绝对地址,clone 会在 clone\_workspace 创建一个名为<年月日\_时分秒>的文件夹

### 3. 从 svn 上更新(pull)代码后回归

在 ini 文件里面配置 tools 为 svn, operation 为 update, url 为 svn 仓库所对应的 url;

### 4. 从 svn 上拉取 (co) 新代码回归

在 ini 文件里面配置 tools 为 svn,operation 为 co,url 为 svn 仓库所对应的 url 与分支,clone\_workspace 为 需要 clone 新的文件夹,sim\_path 为本地 sim 目录的前一级;注:clone\_workspace 和 sim\_path 必须为绝对 地址,clone 会在 clone\_workspace 创建一个名为<年月日\_时分秒>的文件夹

#### 5. 输出结果保存为 excel

每次回归的结果会保存在 excel 表格中,如果是在同一天内产生的结果就会覆盖,如果是不同天的结果会加到后面,excel 的包含的信息。

如果打开了覆盖率,并且有多种模式,那么会把每种模式的覆盖率都会列出;

注: module\_name 必须要和实例化名字相同, 否则会找不到覆盖率文件, 最后会无法显示覆盖率;

### 6. 并行执行

可以通过配置 paral\_run\_num 来配置并行进程数量,数量必须大于1;注:该进程需要读者根据自己的服务器内存和 license 数量进行配置;

#### 7. 错误case 重新仿真

ini 配置 fail\_rerun 为 enable,根据自己的需求添加 rerun\_opts,如:在发现有错误之后,重新仿真时,读者需要打开波形,那么可以进行如下配置:

# 8. 错误case 重新编译后仿真

ini 配置 fail\_recmp 为 enable, fail\_rerun 为 enable, 根据自己的需求添加 recmp\_opts 和 rerun\_opts, 脚本会根据 tc 名称产生新的 simv 文件,文件名称为 tc 名称\_simv, 如:在发现有错误 log 之后,我想关掉对应覆盖率,然后进行仿真,那么可以进行如下配置:

注:fail\_recmp 必须在 fail\_rerun 打开后有效(默认不会进行只编译不仿真)

### 9. 结果不统计Warning数量

ini 配置 ignore\_warning\_en 为 enable ,结果中只含有 warning 的 case 会认为通过;

```
103 ,-----
104 ignore_warning_en = enable
105 fatal key words = []
```

### 10. 添加新的fatal/error/warning 关键词

添加新的关键词,如果 log 中出现 fatal/error/warning 关键词,也会认为该 case 为 fatal/error/warning; ini中配置 fatal/error/warning\_key\_words list,用","区分关键词,关键词需要添加引号;注: key\_words 的格式可以参考 python 的 list 格式。

```
105
106 fatal_key_words = []
107 error_key_words = ['error', 'ERROR']
108 warning_key_words = []
109
```

#### 11. 忽略 fatal/error/warning 关键词

当 log 中如果出现关键词,并且出现关键词的关联词,那么判断为 fatal/error/warning; ini 中配置 ignore\_fatal/error/warning\_key\_words = {'关键词 a':['关联词 a1','关联词 a2',···,'关联词 an'],'关键词 b':['关联词 b1','关联词 b2']}

例如:

```
109
110 ignore_fatal_key_words = {}
111 ignore_error_key_words = {'tc_error':['UVM_INFO','Command']}
112 ignore_warning_key_words = {}
```

#### 12. 忽略特定log

配置不需要统计结果的 log。ini 中配置 total\_ignore\_log\_list =['log1 名称','log2 名称'];注:log 名称可以使用通配符进行设置;该功能使用于 make get\_total(功能 20)

例如:

## 13. 在脚本运行之前,进行操作

配置 pre\_script/make\_enable 为 enable,配置 pre\_script/make 为所需要命令,例如:

### 14. 在脚本运行之后,进行操作

配置 post\_script/make\_enable 为 enable, 配置 post\_script/make 为所需要命令,例如:

```
34 pre_script_enable = disable
35 pre_make_enable = disable
36 post_script_enable = enable
37 post_make_enable = enable
38
39 pre_script =
40 pre_make =
41 post_script = echo "result is end!"
42 post_make = make test
```

# 15. 回归中途查看结果(不包含覆盖率)

可以在回归过程产生报告,并且发送到远端;在 sim 文件夹下,运行 make get\_regr

### 16. 回归中途查看结果(包含覆盖率)

可以在回归过程产生报告,并且发送到远端,并且报告覆盖率;在 sim 文件夹下,运行 make get\_regr\_cov

#### 17. 查看当前路径下所有回归结果

将本地目录下所有的回归结果统计产生报告,并且发送到远端,包含覆盖率;在  $\sin$  文件夹下,运行  $make\ get\_total$ 

#### 18. 阻止 make get 命令发送远端

打开之后,make get\_regr、make get\_regr\_cov 和 make get\_total 结果不在发送远端。ini 配置 transport\_while\_regress 为 disable;

### 19. 回归编译开关

可以选择本次回归是否进行编译,ini 配置 docompile 为 enable 或 disable;

# 20. 覆盖率开关

可以选择本次回归是否收集覆盖率, fcov 为功能覆盖率, ccov 为代码覆盖率, ini 配置 fcov/ccov=on/off;

### 21. Udf 配置选项

添加 vcs 编译选项, ini 配置 udf"配置1 配置2", 如:

# 22. 补充编译选项

补充编译时,除覆盖率、udf之外的编译选项,ini 配置 cmp\_opts = "配置1 配置2"如:

# 23. Tc 轮询测试

当配置多条 case 并且每一条回归的次数都大于1,可以配置 dorotation 为 enable,修改回归顺序——从顺序回归,变成轮询每条 case 回归;

### 24. 产生错误总结 ini

将错误的回归结果汇总成新的 ini 文件,修改后可以直接进行简易回归,错误 ini 名称为 error\_月日\_时分.ini;如果需要使用该 ini 文件来进行回归,可以输入命令 make do\_regr regr\_ini=error\_月日\_时分;默认配置如下:

红框内容和自己回归所用配置相同,tc\_list 由脚本产生,其他的为默认配置文件;错误的 ini 会报错在 sim 目录下的 error\_ini\_dir 里面

### 25. ini 文件缺失补充

当 ini 文件里面如果缺失对应配置信息,脚本可以使用默认值对缺失配置进行补充

### 26. 中断继续运行

当回归因为系统原因中断,会在 script 目录下产生 RemainTc.ini 文件,里面包含了之前 ini 文件的基础配置,并且将还没有运行的 tc 汇总在一起。当修复好系统之后,可以直接使用 make do\_regr regr\_ini=RemainTc.ini 继续仿真

### 27. python 库自动安装

如果当前版本 python 没有安装脚本所需要使用的库,脚本会先通过使用 pip 安装新的库,不过建议还是先安装所有的库会比较好。

### 28. 脚本在出现关键词之后再开始检查 warning、error、fatal

当初 log 里面出现关键词的时候,再开始检查 fatal\error\warning,如果没有填任何关键词,那么 log 会从头开始检查

### 29. 回归结果不统计仿真错误的覆盖率

回归结果不统计仿真错误的覆盖率。配置开关 del\_err\_cov, 默认为 disable

#### 30. 回归结束删除所有正确 log

回归结束后删除所有正确的 log。配置开关 del\_pass\_log,默认为 enable

### 31. 自动查找 ini 配置文件

当使用脚本进行回归时,可以在多个路径下查找对应 ini 文件,如果在所有路径下都没 ini 文件,脚本报错跳出。

### 32. 测试点反标

打开开关,配置测试点文件信息,并且将对应文件放在 sim 路径下就可以进行测试点反标

反标的格式如下图,在 reverse-testpoint 里面按照 xxx\_cg.xxx\_cp.xxx(bins name)的格式输入,反标的结果在 reverse\_percent 里面显示。如果路径不存在,显示为 None 并且标灰;反标覆盖率小于 90%,显示为红色;反标覆盖率大于等于 90%小于 100%,显示为黄色;反标覆盖率为 100%,显示为绿色。