

Проектиране на вградени автомобилни електронни системи

Лабораторно упражнение №12

Работа с Xilinx Vivado и Vitis. Междупроцесорна комуникация с помощта на пощенска кутия (mailbox).

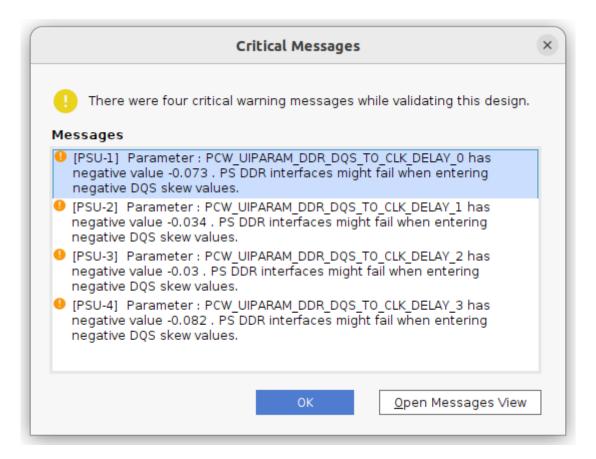
- 1. Превключете джъмпера вдясно на платката на позиция JTAG. Свържете µUSB кабел към PROG/UART USB куплунга. Включете платката от ключа ON/OFF.
- 2. От страничния панел на Ubuntu изберете бутон "Show Applications", след което в полето "Туре to search" напишете Vivado и натиснете с ляв бутон на мишката иконката на програмата.
- 3. Create Project \rightarrow Next \rightarrow Project name: 12_mailbox \rightarrow Next \rightarrow RTL Project + "Do not specify sources at this time" \rightarrow Next \rightarrow таб Boards: избира се Zybo (не Zybo Z7-10, не Zybo Z7-20, а само Zybo) \rightarrow Next \rightarrow Finish.
- **ЗАБЕЛЕЖКА:** работната маса с платка Zybo Z7-10 (вдясно на Етернет куплунга трябва да има 2 HDMI конектора; ако има един HDMI и един VGA значи, че е само Zybo) трябва да избере Zybo Z7-10 от това меню.
- 4. Вляво → Flow navigator → Create block design → OK.
- 5. Вдясно \rightarrow Diagram \rightarrow right-click \rightarrow Add IP \rightarrow Search \rightarrow ZYNQ7 Processing System \rightarrow double click.
- 6. Вдясно → Diagram → натиска се и се задържа ляв бутон върху FCLK_CLK0 сигнала и се свързва с M_AXI_GP0_ACLK, след това се пуска левия бутон.
- 7. Вдясно → Diagram → right-click → Add IP → Search → Processor System Reset → double click.
- 8. Вдясно → Diagram → зелена лента → Designer Assitance available → Run Block Automation → Слага се отметка на "All Automation".
- 9. Вдясно → Diagram → right-click → Add IP → Search → AXI GPIO → double click.
- 10. Щракнете два пъти върху блока AXI GPIO → Board → IP Interface: GPIO → Board Interface: leds 4 bits → OK.

- 11. Вдясно → Diagram → right-click → Add IP → Search → AXI Interconnect → double click.
- 12. Щракнете два пъти върху блока AXI Interconnect → Number of Slave Interfaces = 1 → Number of Master Interfaces = 3 → OK [1].
- 13. Вдясно → Diagram → right-click → Add IP → Search → MicroBlaze → double click.
- 14. Вдясно → Diagram → зелена лента → Designer Assitance available -> Run Block Automation → Слага се отметка на "microblaze_0". В полето Options се избира Local memory: 64 kB и Cache configuration: None. Натиска се OK.
- 15. Щракнете два пъти върху блока MicroBlaze → Predefined configurations → Select Configuration: Microcontoller preset → OK. В полето General Settings се слага отметка на Enable Exceptions.
- 16. Натиска се и се задържа ляв бутон върху M_AXI_DP порта и се свързва с порта S00_AXI на AXI Interconnect блокът, след това се пуска левия бутон. Аналогично се свързва портът M00_AXI с порта S_AXI на AXI GPIO модула.
- 17. Вдясно \rightarrow Diagram \rightarrow right-click \rightarrow Add IP \rightarrow Search \rightarrow Mailbox \rightarrow double click [2].
- 18. Натиска се и се задържа ляв бутон върху M01_AXI порта на AXI Interconnect блокът и се свързва с порта S00_AXI на mailbox_0 блока, след това се пуска левия бутон.
- 19. Вдясно → Diagram → right-click → Add IP → Search → AXI Interconnect → double click.
- 20. Щракнете два пъти върху блока AXI Interconnect \rightarrow Number of Slave Interfaces = 1 \rightarrow Number of Master Interfaces = 1 \rightarrow OK.
- 21. Натиска се и се задържа ляв бутон върху M_AXI_GP0 порта на Zynq блока и се свързва към токуо-що добавения AXI Interconnect на порт S00_AXI, след това се пуска левия бутон. Аналогично се свързва порт M00_AXI на AXI Interconnect към порт S1_AXI на mailbox_0.
- 22. За да е ефективна комуникацията между процесорите, трябва да се използват прекъсвания, показващи кога във FIFO буферът на mailbox_0 е постъпила информация. Вдясно → Diagram → right-click → Add IP → Search → Concat → double click. Това е блок, който свързва магистрали с различна

- разредност. В конкретния случай сигналът за прекъсване е 1 бит, а магистралата на контролера за прекъсвания на ARM Cortex A9 е 16-битова. Добавя се още един такъв блок за MicroBlaze микропроцесора.
- 23. Щраква се два пъти върху Concat блоковете и в полето Number of Ports се въвежда числото 1.
- 24. Щраква се два пъти върху блока "ZYNQ7 Processing System" \rightarrow в "Page navigator" се отива на раздел "Interrupts" \rightarrow слага се отметка на "Fabric interrupts" \rightarrow в подраздела "PL-PS Interrupt Ports" се слага отметка на "IRQ_F2P" \rightarrow OK.
- 25. Нека блокът xlconcat_0 отговаря за прекъсванията на Zynq блока, а xlconcat_1 отговаря за прекъсванията на MicroBlaze. Натиска се и се задържа ляв бутон върху dout[0:0] порта на xlconcat_0 блока и се свързва с IRQ_F2P[0:0] на Zynq, след това се пуска левия бутон. Аналогично се свързва In0[0:0] порта на xlconcat_0 с Interrupt_1 сигнала на mailbox_0.
- 26. За да може MicroBlaze да работи с прекъсвания, трябва първо да му се добави контролер на прекъсванията. Вдясно \rightarrow Diagram \rightarrow right-click \rightarrow Add IP \rightarrow Search \rightarrow AXI Interrupt Controller \rightarrow double click. Натиска се и се задържа ляв бутон върху INTERRUPT порта на microblaze_0 и се свързва с interrupt на AXI Interrupt Controller, след това се пуска левия бутон. Аналогично се свързват intr[0:0] на axi_intc_0 с dout[0:0] на xlconcat_1. Също In0[0:0] на xlconcat_1 се свързва с Interrupt_0 на mailbox_0.
- 27. Вдясно \rightarrow Diagram \rightarrow зелена лента \rightarrow Designer Assitance available -> Run Connection Automation \rightarrow Слага се отметка на "All Automation". Натиска се ОК.
- 28. Щраква се два пъти върху блока "ZYNQ7 Processing System" \rightarrow в "Page navigator" \rightarrow MIO Configuration \rightarrow в раздел I/O Peripherals \rightarrow UART1 се проверяват връзките MIO48 \leftrightarrow tx, MIO49 \leftrightarrow rx.
- 29. В същия прозорец \rightarrow "Page navigator" \rightarrow MIO Configuration \rightarrow маха се отметката на I/O Peripherals \rightarrow ENETO, USB0 и SD0. Натиска се OK.
- 30. В основния прозорец на Vivado, до таб Diagram, се избира Address Editor → натиска се бутон Assign All. Тази стъпка разполага периферните модули на системата в адресното поле на съответните микропроцесори. Ако е необходимо, тези адреси могат да се зададат ръчно от проектанта, като се спазва условието да не се застъпват.
- 31. Подрежда се блоковата схема с бутон Regenerate Layout.

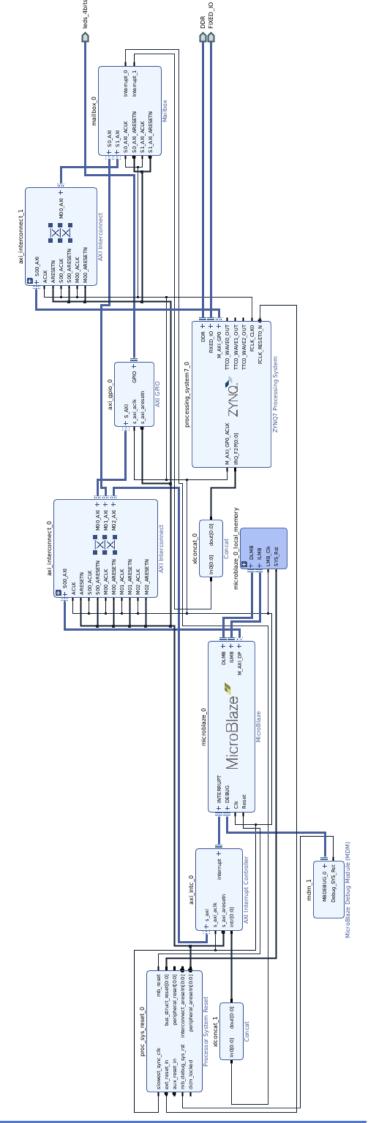
32. Вдясно \rightarrow Diagram \rightarrow лента с бутони \rightarrow Validate Design (F6) \rightarrow "Validation successful. There are no errors or critical warnings in this design." \rightarrow OK

В някои версии на Vivado е възможно да се появят предупредителни съобщения, като тези показани по-долу, но те могат да се игнорират в конкретния дизайн.



33. Централно \rightarrow в Block design прозореца, натиска се таб-а Sources \rightarrow Design sources \rightarrow right-click на design_1.bd \rightarrow Create HDL Wrapper (създава Verilog описание на новосъздадената система) \rightarrow Let Vivado manage wrapper and autoupdate \rightarrow OK

Блоковата схема на системата е показана на следващата страница, както и в директорията на упражнението с име на файл 06_design_1.pdf.



34. Вляво \rightarrow Flow navigator \rightarrow Generate bitstream \rightarrow Yes \rightarrow OK \rightarrow изчаква се няколко минути (докато завърши синтеза) \rightarrow View reports \rightarrow OK

ВНИМАНИЕ: долу, централно, в таб Log може да наблюдавата съобщенията от синтеза. Най-горе, вдясно на Vivado прозореца ще видите иконка на въртящ се зелен часовник. Докато тя е видима, значи трябва да се изчака.

35. File \rightarrow Export \rightarrow Export hardware \rightarrow Next \rightarrow Include bitstream \rightarrow Next \rightarrow Next \rightarrow Finish

36. Tools → Launch Vitis IDE

37. Избира се път до workspace за фърмуерния проект → Launch

ВНИМАНИЕ: възможно е да има останали фърмуерни проекти от минали групи. В таб-а Explorer на средата Vitis със задържане на CTRL от клавиатурата изберете с ляв бутон на мишката всички проекти, след което натиснете десен бутон на мишката и Delete. Ако проектите ще се използват, махнете отметката от "Delete project contents on disk (cannot be undone)" и натиснете ОК.

- 38. File → New → Platform project → Platform project name: 12_mailbox_mb_pla → Next → таб "Create new platform from hardware" → Browse → избира се пътя до проекта 12_mailbox, създаден от Vivado → design_1_wrapper.xsa → Open → Поле Software specification → Operating system: standalone (това означава baremetal firmware) и Processor: microblaze_0 → Finish.
- 39. Вляво → Project explorer → избира се 12_mailbox_mb_pla → right-click → Build Project.
- 40. File \rightarrow New \rightarrow Application project \rightarrow Next \rightarrow "Select a platform from repository" \rightarrow Избира се 12_mailbox_mb_pla \rightarrow Next \rightarrow Application project name: 12_mailbox_mb_app \rightarrow Next \rightarrow Next \rightarrow "Empty application (C)" \rightarrow Finish.
- 41. Вляво в таб Explorer \rightarrow отваря се 12_mailbox_mb_app_system / 12_mailbox_mb_app / src \rightarrow върху директорията src се натиска десен бутон \rightarrow New \rightarrow Other \rightarrow C/C++ \rightarrow Source File \rightarrow Next \rightarrow Source file: дава се име на файлът main.c \rightarrow Finish.
- 42. В текстовия редактор на Vitis и във файлът main.c на MicroBlaze фърмуера

```
#include <stdio.h>
#include <xgpio.h>
#include "xparameters.h"
#include "sleep.h"
#include "xmbox.h"
int main(void){
      XGpio output;
      XMbox Config *mailbox config;
      XMbox mailbox 0;
      u32 bytes receved = 0;
      char receive buffer[32];
      XGpio Initialize(&output, XPAR AXI GPIO 0 DEVICE ID);
      XGpio SetDataDirection(&output, 1, 0x0);
    mailbox config = XMbox LookupConfig(XPAR MBOX 0 DEVICE ID);
    XMbox_CfgInitialize(&mailbox_0, mailbox_config, mailbox_config-
>BaseAddress);
      while(1){
            XMbox Read(&mailbox 0, (u32 *)receive buffer, 4, &bytes_receved);
            if(bytes receved > 0){
                  if(!strcmp(receive buffer, "ON ")){ //multiple of 4 bytes
                        XGpio DiscreteWrite(&output, 1, 0x01);
                  }
                  if(!strcmp(receive buffer, "OFF ")){ //multiple of 4 bytes
                        XGpio DiscreteWrite(&output, 1, 0x00);
            }
      }
      return 0;
}
```

- 43. Вляво → Project explorer → избира се 12_mailbox_mb_app → right-click → Build Project.
- 44. Вляво \rightarrow Project explorer \rightarrow избира се 12_mailbox_mb_app_system \rightarrow right-click \rightarrow Build Project.
- 45. File → New → Platform project → Platform project name: 12_mailbox_cortex_pla → Next → таб "Create new platform from hardware" → Browse → избира се пътя до проекта 12_mailbox, създаден от Vivado → design_1_wrapper.xsa → Open → Поле Software specification → Operating system: standalone и Processor: ps7_cortexa9_0 → Finish.
- 46. Вляво → Project explorer → избира се 12_mailbox_cortex_pla → right-click →

Build Project.

- 47. File → New → Application project → Next → "Select a platform from repository" → Избира се 12_mailbox_cortex_pla → Next → Application project name: 12_mailbox_cortex_app → Next → Next → "Hello World" → Finish.
- 48. Щраква се двукратно с ляв бутон върху директорията src в проекта 12_mailbox_cortex_app_system/ 12_mailbox_cortex_app → src → helloworld.c
- 49. В текстовия редактор на Vitis и във файлът main.c на ARM Cortex A9 фърмуера се въвежда следната програма:

```
#include <stdio.h>
#include "platform.h"
#include "xil_printf.h"
#include "sleep.h"
#include "xmbox.h"
int main(void){
    u32 bytes_sent = 0;
    char *on_message = "ON "; //multiple of 4 bytes
char *off_message = "OFF "; //multiple of 4 bytes
    XMbox Config *mailbox config;
    XMbox mailbox 0;
    init platform();
    mailbox config = XMbox LookupConfig(XPAR MBOX 0 DEVICE ID);
    XMbox_CfgInitialize(&mailbox_0, mailbox_config, mailbox config-
>BaseAddress);
    while(1){
      print("Sending message to MicroBlaze: led ON\n\r");
      XMbox Write(&mailbox 0, (u32 *)on message, strlen(on message),
&bytes sent);
      usleep(1000000);
      print("Sending message to MicroBlaze: led OFF\n\r");
      XMbox Write(&mailbox 0, (u32 *)off message, strlen(off message),
&bytes sent);
      usleep(1000000);
    cleanup platform();
    return 0;
}
```

- 50. Вляво, Project explorer → избира се 12_mailbox_cortex_app → right-click → Build project.
- 51. Вляво, Project explorer → избира се 12_mailbox_cortex_app_system → right-

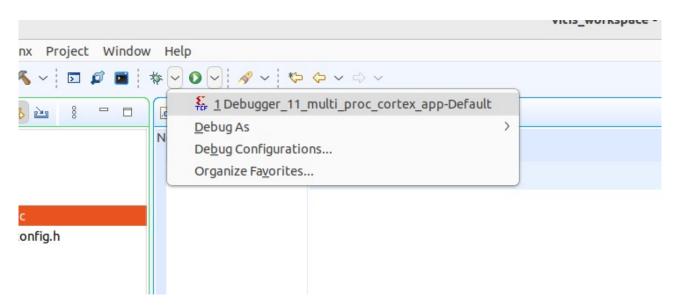
click → Build project.

52. В основния прозорец на Vitis до бутонът Debug има стрелка надолу → натиска се → Debug configurations ... → щраква се двукратно върху Single Application Debug → вдясно ще се появи нова конфигурация на дебъг сесия. Избира се таб Application и се слагат отметки на двата процесора: microblaze_0 и рs7_cortexa9_0. Проверяват се полетата Application, указващи фърмуерния .elf файл за всеки процесор. Полето на MicroBlaze може да бъде празно. Затова → с ляв бутон в полето Summary се избира целият ред на microblaze_0 и се натиска бутон Search срещу полето Application. Средата Vitis ще предложи всички .elf файлове, които са достъпни. С ляв бутон се натиска двукратно върху съответния файл на MicroBlaze (11_multi_proc_mb_app.elf). Сега в полетата Application на Summary трябва да се вижда:

microblaze_0 Debug/12_mailbox_mb_app.elf ps7_cortexa9_0 Debug/12_mailbox_cortex_app.elf

Натиска се Apply → Debug

ВНИМАНИЕ: Всяко следващо стартиране на Debug сесия може да стане с бутон надолу до Debug бутона от основния прозорец на Vitis, при условие, че поне веднъж е била стартирана дебъг сесия от Debug configurations... прозореца (в конкретния случай това е станало, когато сме натиснали Apply → Debug).



ВНИМАНИЕ: не трябва да се натиска самият бутон Debug понеже това създава нова дебъг сесия, която по подразбиране зарежда фърмуер само на едно Cortex A9 ядро.

ВНИМАНИЕ: при промяна на сорс кода трябва да се натисне Build на

фърмуерния проект (_app) и на системния проект (_app_system), иначе дебъг сесията ще зареди старата версия на .elf файлът.

- 53. Дебъгването на отделните микропроцесори става като се избере с ляв бутон съответния процесор от таб Debug. Дебъг бутоните и всички дебъг табове се присвояват автоматично на избрания процесор, т.е. въпреки че процесорите са два, наборът от дебъг инструменти е един.
- 54. Отваря се терминал в Ubuntu с CTRL + ALT + $T \rightarrow \Pi$ ише се ls /dev/tty и се натиска tab \rightarrow "Display all 100 possibilities? (y or n)" въвежда се 'y' \rightarrow **търси се системния файл, отговарящ на виртуалния RS232 порт** за дебъг съобщения (обикновено ttyUSB1, ВНИМАНИЕ на ttyUSB0 излиза виртуален порт за JTAG дебъгера, който не трябва да бъде отварян).

След като се види номера на виртуалния порт, в същия терминал се стартира RS232 терминал чрез командата:

cutecom

- 55. В cutecom \rightarrow Device: избира се съответния порт за дебъг съобщения /dev/ttyUSBx \rightarrow Settings \rightarrow 115200-8-N-1, no flow control -> Open
- 56. Във Vitis: натиска се бутон Resume (F8) за Cortex A9 (ядро 0). След това в Сиtecom трябва да се изпише:

Sending message to MicroBlaze: led OFF Sending message to MicroBlaze: led ON Sending message to MicroBlaze: led OFF Sending message to MicroBlaze: led OFF Sending message to MicroBlaze: led OFF Sending message to MicroBlaze: led ON

- 57. Във Vitis: натиска се бутон Resume (F8) за MicroBlaze. След това трябва да започне да мига светодиод LD0 на демо платката Zybo.
- 58. За да спрете debug сесията във Vitis, натиснете Disconnect.
- 59. Напишете програма за MicroBlaze, която използва прекъсвания от mailbox_0 [3]. За улеснение, по-долу е даден кодът, който е свързан с инициализацията на контролерът на прекъсванията за MicroBlaze[4], също и функцията за изчистване на флаговете от прекъсванията. Функциите, свързани с mailbox_0 могат да бъдат намерени в:

12_mailbox_mb_pla/microblaze_0/standalone_domain/bsp/microblaze_0/libsrc/mbox v4 5/src/xmbox.c

като повече внимание трябва да се обърне на функцията Xmbox SetReceiveThreshold(), която има своя особеност в начинът ѝ на работа.

```
XIntc_Initialize(&intc_0, XPAR_INTC_0_DEVICE_ID);
   XIntc_SelfTest(&intc_0);
   XIntc_Connect(&intc_0, XPAR_AXI_INTC_0_MAILBOX_0_INTERRUPT_0_INTR,
(XInterruptHandler)mailbox_interrupt_handler, &mailbox_0);
   XIntc_Start(&intc_0, XIN_REAL_MODE);
   XIntc_Enable(&intc_0, XPAR_AXI_INTC_0_MAILBOX_0_INTERRUPT_0_INTR);

   Xil_ExceptionInit();
   Xil_ExceptionEnable();
   Xil_ExceptionRegisterHandler(XIL_EXCEPTION_ID_INT,
(Xil_ExceptionHandler)XIntc_InterruptHandler, &intc_0);

   microblaze_register_handler(mailbox_interrupt_handler, NULL);
   microblaze_enable_interrupts();

//Clear_the_AXI_interrupt_controller's_pending_flag
   XIntc_Acknowledge(&intc_0, XPAR_AXI_INTC_0_MAILBOX_0_INTERRUPT_0_INTR);
```

- [1] Adam Tylor, "MicroZed Chronicles: Inter Processor Communication (Part 1)", online, https://medium.com/@aptaylorceng/microzed-chronicles-inter-processor-communication-part-1-c1411c1c3053, 2023.
- [2] Adam Tylor, "MicroZed Chronicles: Inter Processor Communication (Part 2)", online, https://www.hackster.io/news/microzed-chronicles-inter-processor-communication-part-2-e3f239921d79, 2023.
- [3] https://github.com/Xilinx/embeddedsw/blob/master/XilinxProcessorIPLib/drivers/mbox/examples/xmbox intr example.c
- [4] https://github.com/Xilinx/embeddedsw/blob/master/XilinxProcessorIPLib/drivers/intc/examples/xintc_example.c

доц. д-р инж. Любомир Богданов, 2024 г.