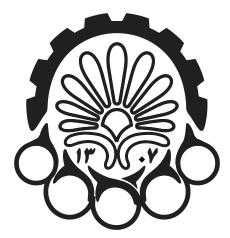
طراحی سیستمهای قابل بازپیکربندی دکتر صاحبالزمانی



دانشگاه صنعتی امیر کبیر (پلی تکنیک تهران) دانشکده مهندسی کامپیوتر

رضا آدینه پور ۴۰۲۱۳۱۰۵۵

تمرین سری اول

۵ آبان ۱۴۰۳

طراحی سیستمهای قابل بازپیکربندی



مرین سری اول

رضا آدینه پور ۴۰۲۱۳۱۰۵۵

_____ سوال اول

با ذكر دليل بيان كنيد جملات زير صحيح هستند يا خير.

۱. در یک پروژه با زمان محدود بهترین راه جهت پیادهسازی الگوریتم پردازشی استفاده از تراشههای قابل بازپیکربندی است.

پاسخ

ادرست.

زیرا در زمان محدود بهترین راه برای پیادهسازی یک الگوریتم پردازشی استفاده از پردازندههای مرسوم موجود در بازار مانند CPU است. چون معمولا زمان طراحی و برنامهریزی برای تراشههای قابلبازپیکربندی مانند FPGA بشتر از CPU های مرسوم است.

۲. طراحیهای مبتنی بر پردازندههای همه منظوره و تراشههای خاص منظوره، دو انتهای بردار کارآیی و انعطافپذیری هستند.

پاسخ

نادرست.

اگر ترتیب بیان مهم باشد، این گزاره غلط است و درست آن بدین صورت می شود: دو انتهای بردار انعطاف پذیری و کارآیی هستند. اما اگر ترتیب مهم نباشد، گزاره درست است.

۳. معماری قابل بازپیکربندی جهت حل مشکل دسترسی حافظه در کامپیوتر فون نیومن ارائه شده است.

پاسخ

نادرست.

این دلیل هم در کنار مصرف انرژی زیاد کامپیوترهای فن نیومن درست است اما دلیل اصلی ارائه معماری بازپیکربندی نزدیک کردن میزان انعطاف پذیری ASIC ها با مصرف انرژی به مراتب کمتر نسبت به کامپیوتر فن نیومن به این نوع کامپیوترها بوده است.

۴. در کاربردهای فضایی و محیطهای دارای تشعشعات زیاد، تراشههای مبتنی بر FLASH بهترین گزینه انتخابی هستند.

پاسخ

نادرست.

تراشههای مبتنی بر FLASH در برابر (Single Event Upset (SEU)) ها و (Single Event) مها و (Single Event) میشوند. در (Latchups (SELs) های ناشی از تشعشع آسیب پذیرتر هستند و بیشتر دچار BitFlip میشوند. در چنین محیطهایی بهتر است از تراشههای مبتنی بر Anti-Fuse استفاده نمود (البته اگر شرط بازپیکرهبندی بودن برایمان مطرح نباشد).

صفحه ۱ از ۱۵

ادامه پاسخ ۲

آنتی فیوزها به دلیل ساختار فیکس شدهشان در برابر تشعشعات و Soft Error ها مقاوم تر هستند.

۵. از تراشههای مبتنی بر آنتیفیوز به دلیل مقاومت مناسب در برابر دمای بالا در کاربردهای صنعتی استفاده میشود.

یاسخ

درست.

تراشههای مبتنی بر آنتیفیوز به دلیل معماری ای که دارند، در برابر شرایط سخت، از جمله دمای بالا، مقاومت بهتری دارند. این تراشهها به دلیل ماهیت فیزیکی فرآیند آنتیفیوز که شامل ایجاد یک اتصال دائم و غیرقابل تغییر است، در برابر تغییرات محیطی مانند دما یا تشعشعات نسبت به سایر تکنولوژیها پایدارتر هستند. البته این سوال با این فرض درست است که در آن کاربرد صنعتی مورد استفاده نیازی به بازپیکرهبندی نداشته باشیم.

۶. تراشههای CGRA با دارابودن واحدهای خاص منظوره بیشتر، توان کمتری نسبت به FPGAها دارند.

پاسخ

درست.

CGRA ها به دلیل Granularity بزرگتر، معمولاً شامل واحدهای پردازشی بزرگتر و خاصمنظورهتر هستند که میتوانند برای انجام وظایف خاص بازپیکرهبندی شوند. اما یکی از مزایای هاCGRA نسبت به هاFPGA نسبت به هاکه میتوانند برای انجام وظایف مشخص بهینه شدهاند و نیازی به این است که مصرف توان کمتری دارند، زیرا این واحدها برای انجام وظایف مشخص بهینه شدهاند و نیازی به بازپیکرهبندی در سطح بسیار ریز ((Boolean level (Fine Grain)) ندارند.

٧. استفاده از FPGAها در مقايسه با توليد يک تراشه خاص باعث کاهش هزينه توليد محصول خواهد شد.

پاسخ

نادر ست.

بستگی به مقدار Cross-over volume دارد. اگر ساخت تعداد زیادی آیسی مدنظر باشد، هزینههای ساخت ASIC در تیراژ بالاکمتر از FPGA در میآید. اما اگر ساخت یک آیسی جهت نمونه مد نظر باشد، گزاره مطرح شده درست است و هزینه ساخت آن با FPGA کمتر است.

۸. یک ASIC همواره سریعتر از یک FPGA دستورات پردازشی سطح بالا را انجام خواهد داد.

پاسخ

در ست

FPGA ها به دلیل ساختار Reconfigurable ای که دارند، برای آنکه بتوانند پیادهسازی طیف وسیعتری از الگوریتم ها و کاربردها را پوشش دهند، از سرعت پردازش کمتری نسبت به ASIC ها که بهطور ویژه و خاص برای انجام یک کار مشخص بهصورت Un-Recunfigurable دیزاین شده اند دارند.

٩. افزایش تعداد ورودی یک LUT همواره باعث افزایش سرعت مدار پیادهسازی شده با استفاده از آن خواهد شد.

صفحه ۲ از ۱۵

پاسخ

نادرست.

تاخیر کل FPGA به عنوان تابعی از اندازه LUT ها معرفی می شود. با افزایش تعداد ورودی های LUT ها، تعداد حالات پیاده سازی یک Logic یکسان زیاد می شود و احتمال Placement سخت تر می شود. بنابر این تاخیر همواره بیشتر و درنتیجه سرعت کمتر می شود.

۱۰. بلوکهای UltraRAM در کنار بلوکهای DSP برای پیادهسازی الگوریتمهای هوش مصنوعی به کمک FPGA خانواده Zyng بسیار مناسب هستند.

پاسخ

درست.

بلوکهای UltraRAM به عنوان حافظههایی با ظرفیت بالا و دسترسی سریع در FPGA های خانواده پلوکهای عمل میکنند که میتوانند حجم زیادی از دادهها و وزنها را به سرعت خوانده و برای پردازش توسط بلوکهای DSP آماده کنند. UltraRAM ها با ارائه حافظه ای با ظرفیت زیاد و تأخیر کم، نقش کلیدی در ذخیرهسازی و دسترسی سریع به دادههای مورد نیاز الگوریتمهای یادگیری ماشین و شبکههای عصبی ایفا میکند. همچنین بلوکهای DSP نیز برای انجام عملیات های محاسباتی پیچیده مثل ضرب و جمع که در الگوریتمهای هوش مصنوعی به وفور استفاده میشوند، بهینه شدهاند. بنابر این در کنار یک حافظه سریع برای انجام محاسبات بسیار مناسب هستند.

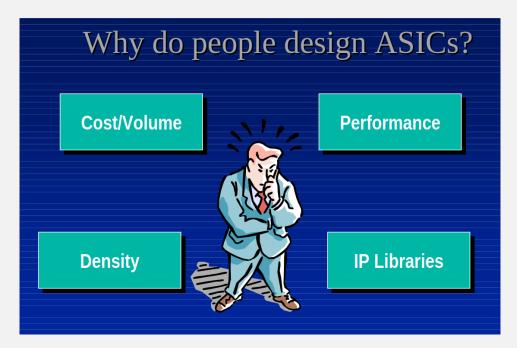
صفحه ۳ از ۱۵

سوال دوم

در یک سیستم ایمنی مرتبط با خودرو نیاز به طراحی یک سیستم ایمنی با قابلیت اطمینان بالا میباشد که بایستی دارای امکان بهروزرسانی الگوریتم ایمنی نیز باشد. همچنین زمان عملکرد سیستم نیز بایستی به صورت المکان بهروزرسانی الگوریتم ایمنی نیز باشد. همچنین زمان عملکرد سیستم نیز بایستی به صورت نمونهسازی و در صورتی که ۱ میلیون نسخه از آن نیاز باشد استفاده از چه نوع بستر پردازشی را پیشنهاد مینمایید؟ برای انجام محاسبات، هزینه های مربوط به ساخت معماری پیشنهادهای خود را از اینترنت استخراج نمایید.

پاسخ

همیشه یکی از مهمترین پاسخها در ابتدای هر طراحی انتخاب پلتفرم برای آن است. به طوری که آقای Rajeev همیشه یکی از مهمترین پاسخهای ایشان استفاده Jayaraman در [۱] توضیحات مفصلی در این مورد میدهد که مطابق با این سوال از برخی از پاسخهای ایشان استفاده میکنیم.



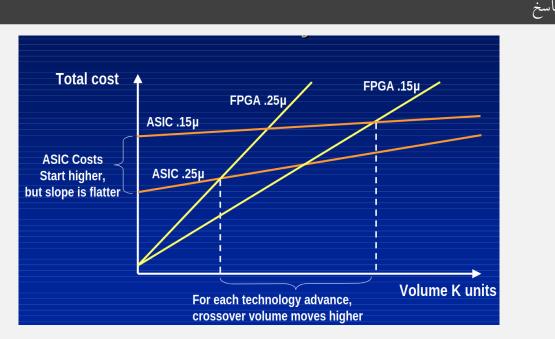
شكل FPGA : 1 يا SIC

از آنجایی که میخواهیم عملکرد سیستم بهصورت Hard Real-Time باشد، در ابتدای کار که نیازمند آن هستیم الگوریتم موردنظرمان را چندین بار تست کنیم تا بهترین نتیجه را در خروجی بگیریم، تراشه های FPGA بهدلیل Reconfigurable بودن و سرعت بالا و اجرای موازی الگوریتمها میتواند بهترین انتخاب برای طراحی سیستم مورد نظر باشد.

پس از اطمینان از عملکرد الگوریتم و طراحی نهایی، بهتر است که طراحی مورد نظر در تیراژ بالا بر روی ASIC انجام شود. تراشههای ASICس به دلیل اینکه Reconfigurable نیستند و مستقیما برای یک کاربرد خاص طراحی شده اند، به مراتب سرعت بیشتر، توان مصرفی کمتری نسبت به FPGA ها دارند. هزینه اولیه طراحی و توسعه ASIC بالاست (میتواند در مقیاس میلیون دلار باشد)، اما در تولید انبوه، هزینه هر واحد بسیار پایین میآید، که آن را گزینهای مناسب برای تولیدات بزرگ مقیاس میکند.

طبق گفته Rajeev Jayaraman نمودار تحليل هزينه هاي ASIC در مقايسه با FPGA به شكل زير است.

صفحه ۴ از ۱۵



شكل ٢: نمودار هزينه هاى FPGA و ASIC

مقادیر هزینه و واحدها از نمودار حذف شدهاند زیرا این مقادیر بسته به فناوری پردازش استفاده شده و با گذشت زمان متفاوت هستند. ASICها دارای هزینههای مهندسی غیرقابل تکرار (NRE) بسیار بالایی هستند که ممکن است به میلیونها دلار برسند، در حالی که هزینه واقعی هر تراشه ممکن است تنها چند سنت باشد. در مورد FPGAها، هیچ میلیونها دلار برسند، در حالی که هزینه واقعی هر تراشه ممکن است تنها چند سنت باشد. در مورد PPGAها، هیچ هزینه BASIC وجود ندارد. ما فقط هزینه تراشه ASIC را پرداخت میکنیم و پولی هم بابت استفاده از نرمافزارهای مربوطه آن نمی پردازیم :))) بنابراین، هزینه کل برای ASICها به دلیل هزینه های بالا شروع می شود، اما شیب آن کمتر است. به این معنی که نمونه سازی ASICها در مقادیر کم بسیار پرهزینه است، اما در حجمهای بالا، هزینه هر واحد بسیار کاهش می یابد. در مورد FPGAها، هزینه تراشه نسبتاً بالاتر است، بنابراین در حجمهای زیاد، نسبت به ASICها هزینه بیشتری دارد.

بنابر این می توان محاسبات تخمینی زیر را نیز برای یک طراحی مشابه بر روی FPGA و ASIC انجام داد.

۱. برای FPGA:

- فرض شود یک FPGA به قیمت ۵۰ دلار برای هر واحد داریم و قصد تولید ۱ میلیون نسخه را داریم
 - هزينه كل = تعداد نسخهها × هزينه هرواحد
 - $50 \times 1000000 = 500000000$ هزينه کل \bullet
 - هزينه NRE = صفر

۲. برای ASIC:

- فرض شود هزینه NRE برای ASIC دو میلیون دلار باشد و هزینهی تولید هر واحد ASIC پس از پرداخت هزینههای NRE، ۵ دلار باشد.
 - هزينه کل = هزينه NRE + (تعداد نسخهها \times هزينه هرواحد)
 - $2000000 + (5 \times 1000000) = 7000000 = 3000000$ هزينه کل

بنابر این برای ۱ میلیون نسخه، هزینه FPGA حدود ۷ برابر بیشتر از هزینه تمام شده ASIC است.

صفحه ۵ از ۱۵

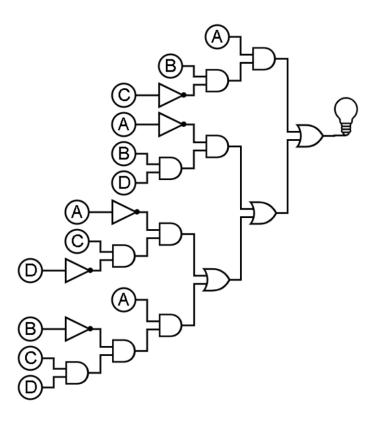


References

[1] Rajeev Jayaraman, Xilinx Inc, 2001 https://www.doc.ic.ac.uk/ wl/teachlocal/arch/killasic.pdf

صفحه ۶ از ۱۵

میخواهیم مدار زیر را یک بار با LUTهای ۳ ورودی و بار دیگر با LUTهای ۴ ورودی پیادهسازی کنیم به طوری که در هر حالت تعداد LUTهای مورد استفاده کمینه باشد.



شکل ۳: مدار مورد نظر

پاسخ

تابع بولی خروجی بهصورت زیر محاسبه میشود:

f = (A'CD') + (AB'CD) + (A'BD) + (ABC')

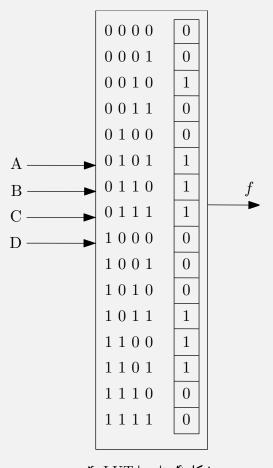
همچنین جدول درستی این تابع نیز بهصورت زیر محاسبه میشود:

صفحه ۷ از ۱۵

	1
~w	u
(K

A	B	C	D	$A' \cdot C \cdot D'$	$A \cdot B' \cdot C \cdot D$	$A' \cdot B \cdot D$	$A \cdot B \cdot C'$	f
0	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	1	0	0	0	0	0
0	0	1	0	1	0	0	0	1
0	0	1	1	0	0	0	0	0
0	1	0	0	0	0	0	0	0
0	1	0	1	0	0	1	0	1
0	1	1	0	1	0	0	0	1
0	1	1	1	0	0	1	0	1
1	0	0	0	0	0	0	0	0
1	0	0	1	0	0	0	0	0
1	0	1	0	0	0	0	0	0
1	0	1	1	0	1	0	0	1
1	1	0	0	0	0	0	1	1
1	1	0	1	0	0	0	1	1
1	1	1	0	0	0	0	0	0
1	1	1	1	0	0	0	0	0

از آنجایی که تابع * ورودی است، برای پیادهسازی آن با استفاده از LUT، به یک LUT، * ورودی نیاز داریم. مقادیر خروجی f در سلولهای SRAM ذخیره میشوند و به ازای ورودیهای مختلف، خروجی های متناظر با آن ورودی را مطابق با جدول درستی نوشته شده میدهند. مدار طراحی شده بهصورت زیر است:

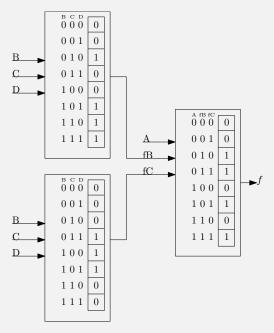


شکل ۴: تابع با LUT، ۴ ورودی

صفحه ۸ از ۱۵

پاسخ

برای طراحی همین تابع با استفاده از LUT های ۳ ورودی، جدول درستی را از وسط نصف میکنیم و خروجی های متناظر با ورودیهای BCD را به ورودی یک LUT، ۳ ورودی میدهیم. مطابق با طراحی زیر.



شكل ۵: تابع با LUT هاى ۳ ورودى

همچنین میتوان بهجای LUT آخر، از یک MUX دو ورودی استفاده نمود که خط Select آن به A متصل است.

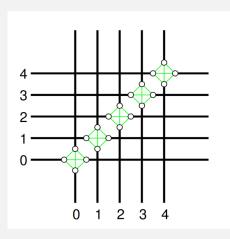
صفحه ۹ از ۱۵

----- سوال چهارم

معماری سوئیچهای Wilton و Disjoint را توضیح داده و میزان F_s را در هر یک گزارش نمایید. آیا معماری دیگری برای اتصال سوئیچها می شناسید؟

پاسخ

۱. معماری Disjoint: در این معماری، اگر اتصالات را شماره گذاری کنیم، فقط آنهایی که شماره همنام دارند، مجاز به متصل شدن به یک دیگر هستند. برای مثال مطابق با شکل زیر، مسیر شماره صفر فقط می تواند به مسیر هایی با همین شماره متصل شود.

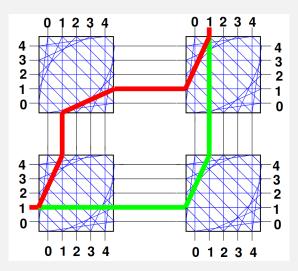


شكل 6: معماري سوئيچ Disjoint

 $F_s=3$ این معماری انعطاف پذیری مسیریابی را کاهش میدهد. و میزان انعطافپذیری این سوئیچ بلاک ها است.

یعنی هر Wire ورودی به سوئیچ بلاک فقط به Wire ۳ هم شماره خودش میتواند متصل شود.

برای مثال میتوان نحوه اتصال دو Connection Block به یکدیگر را با معماری Disjoint بهصورت زیر نمایش داد:

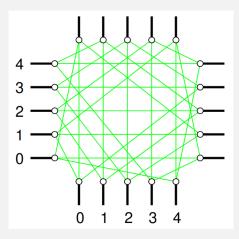


شکل ۷: تصال دو Connection Block به یک دیگر را با معماری Disjoint

صفحه ۱۰ از ۱۵

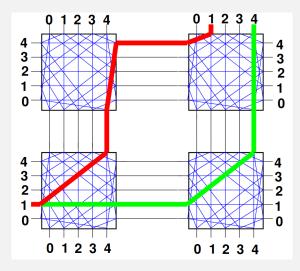
باسخ

۷. معماری Wilton مقدار انعطاف پذیری در مسیریابی با تخییر سخلاف معماری Wilton مقدار انعطاف پذیری در مسیریابی با تغییر ساختار اتصالات بهبود یافته است. در تین نوع معماری، سیمها میتوانند با یک الگوی مشخص به سیمهای ناهمنام خود نیز متصل شوند. اما در این معماری نیز همانند معماری قبل $F_s = 3$ است.



شکل ۸: معماری سوئیچ Wilton

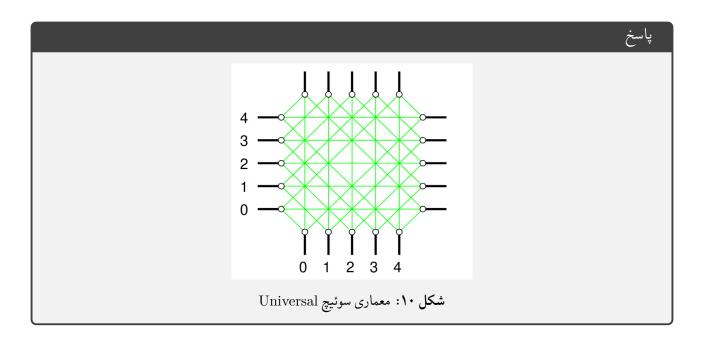
برای مثال میتوان نحوه اتصال دو Connection Block به یکدیگر را با معماری Wilton بهصورت زیر نمایش داد:



شکل ۹: تصال دو Connection Block به یکدیگر را با معماری Wilton

در کنار این دو معماری، معماریهای مختلف دیگری معرفی شده است که یکی از معروف ترین آنها معماری است. است. در این معماری که شکل آن به صورت زیر است، انعطاف پذیری در اتصالات باهم بیشتر شده است. در این معماری نیز $F_s = 3$

صفحه ۱۱ از ۱۵



صفحه ۱۲ از ۱۵

سوال پنجم

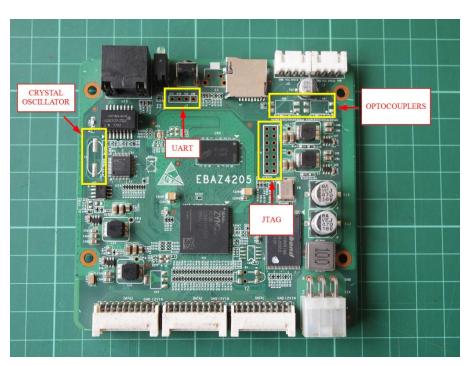
آشنایی اولیه با ابزار ویوادو: در این درس دانشجویان با استفاده از ابزار ویوادو از شرکت زایلینکس به انجام پروژهها خواهند پرداخت. هدف از انجام پروژهها، آشنایی عملی با طراحی توأم بر روی سیستمهای قابل بازپیکربندی است. برای این منظور در این بخش در ابتدا دانشجویان میبایست نرمافزار ویوادو را بر روی سیستم خود نصب کنند. سپس با بررسی لینک زیر در ارتباط با نحوه طراحی توأمان و نحوه کار با ابزار آشنایی لازم را کسب کرده و توضیحات موردنیاز را در ارتباط با این نوع طراحی ارائه دهند.

- Link (I)
- Link (II)

پروژه مشابه موارد یاد شده در دو ویدئو نیز بایستی به همراه پاسخ تمرینها بارگذاری شود. جهت دانلود نرمافزار ویوادو از این لینک استفاده نمایید. نسخه پیشنهادی ۲.۲۰۲۰ به بعد میباشد. به دلیل مشکل احتمالی در فعالساز بهتر است از نسخه ۲۰۲۴ استفاده نشود.

همانطور که در ویدئو نیز بیان شد، هدف در این قسمت، طراحی Co-Design است. بدین منظور، برای طراحی یک گیت NOT ساده، گیت AND را با استفاده از Logic Block های FPGA طراحی میکنیم و ماژول NOT را در هسته پردازشی یعنی CPU طراحی کرده و اتصالات بین این دو طراحی را برقرار میکنیم.

ذکر این نکته الزامی است که در این تمرین ما از بورد EBAZ4205 که تراشه موجود بر روی آن Zynq 7000 است استفاده نمودیم. این آیسی در نرمافزار Vivado با پارتنامبر xc7z010c1g400-3 شناخته می شود. تصویر این برد در «شکل ۱۱» آورده شده است:



شکل ۱۱: بورد مورد استفاده در این تمرین

همچنین فایل Constrain مربوط به این بورد را میتوان از اینجا دانلود کرد.

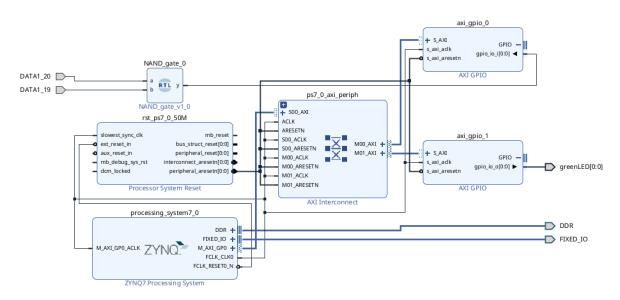
در ابتدا پس از نصب نرمافزار و انتخاب آیسی، طراحی سمت PL را انجام میدهیم. در این قسمت صرفا یک گیت AND را طراحی میکنیم. کد نوشته شده برای ماژول AND بهصورت زیر است:

صفحه ۱۳ از ۱۵

```
Listing 1: AND Module for PL
1 library IEEE;
2 use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
5 entity NAND_gate is
      Port ( a, b: in std_logic;
              y: out std_logic );
8 end NAND_gate;
10 architecture Behavioral of NAND_gate is
12 begin
13
      y \le a and b;
16 end Behavioral;
```

پس اط طراحی ماژول AND میبایست نحوه Interconnection سمت PS و PS را در درون تراشه برقرار کنیم. بدین منظور از قسمت طراحی دیاگرامی Vivado پردازنده ZYNQ را انتخاب میکنیم و همچنین از ماژول AND خودمان نيز يک بلوک ميسازيم.

با استفاده از بلوک های AXI GPIO میتوانیم ارتباطات بین PL و PS را برقرار کنیم. درنهایت سیستم طراحی شده بهصورت «شکل ۱۲» می شود.



شكل ۱۲: طراحي PL و PS انجام شده

پس از تکمیل شدن طراحی، میبایست گیت NOT را نیز بهصورت نرمافزاری (به زبان c) طراحی کنیم و سپس طراحی را

سنتز نهایی کنیم. برای انجام این کار، نرم افزار Vitis Clasic را اجرا میکنیم و یک Application Project جدید میسازیم و فایل xsa.

پس از ایجاد پروژه کد گیت NOT را بهصورت زیر مینویسیم:

```
Listing 2: Not Module for PS
#include <stdio.h>
2 // #include "platform.h"
3 #include "xgpio.h"
4 #include "xparameters.h"
5 #include "xil_printf.h"
```

دكتر صاحب الزماني صفحه ۱۴ از ۱۵

```
7 int main()
8 {
       init_platform();
9
10
      XGpio input, output;
11
      int a;
12
13
      int y;
14
      XGpio_Initialize(&input, XPAR_AXI_GPIO_O_DEVICE_ID);
15
      XGpio_Initialize(&output, XPAR_AXI_GPIO_1_DEVICE_ID);
16
17
      XGpio_SetDataDirection(&input, 1, 1);
18
      XGpio_SetDataDirection(&output, 1, 0);
19
20
      /* print("debug the code"); */
21
      while(1)
23
24
           a = XGpio_DiscreteRead(&input, 1);
25
26
           if(a == 1)
27
28
               y = 0;
29
           }
30
           else
31
           {
               y = 1;
33
34
35
           XGpio_DiscreteWrite(&output, 1, y);
36
37
38
39
      cleanup_platform();
40
      return 0;
41 }
```

سپس بعد از سنتر کد، با قرار دادن فایل Bitstream ایجاد شده در مرحله PL به عنوان فایل پروگرام، طراحی Bitstream شده را بر روی بردمان پروگرم میکنیم.

صفحه ۱۵ از ۱۵ دکتر صاحبالزمانی