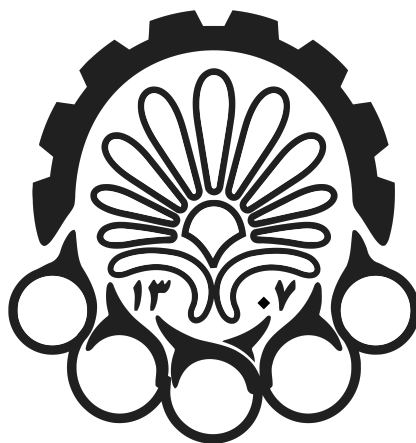


طراحی سیستم‌های قابل بازیگر بندی دکتر صاحب‌الزمانی



دانشگاه صنعتی امیرکبیر
(پلی تکنیک تهران)
دانشکده مهندسی کامپیوتر

رضا آدینه پور ۴۰۲۱۳۱۰۵۵

تمرین سری اول

۵ آبان ۱۴۰۳

سوال اول

با ذکر دلیل بیان کنید جملات زیر صحیح هستند یا خیر.

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

پاسخ

نادرست.

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

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

پاسخ

نادرست.

اگر ترتیب بیان مهم باشد، این گزاره غلط است و درست آن بدین صورت می‌شود: دو انتهای بردار انعطاف‌پذیری و کارایی 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 انعطاف‌پذیری 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 Latchups (SEUs) های ناشی از تشعشع آسیب‌پذیرتر 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).

ادامه پاسخ ۴

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

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

پاسخ

درست.

تراشه‌های مبتنی بر آنتی فیوز به دلیل معماری ای که دارند، در برابر شرایط سخت، از جمله دمای بالا، مقاومت بهتری دارند. این تراشه‌ها به دلیل ماهیت فیزیکی فرآیند آنتی فیوز 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 FPGA ها 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 CGRA ها نسبت به FPGA 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.

۷. استفاده از FPGA ها در مقایسه با تولید یک تراشه خاص باعث کاهش هزینه تولید محصول خواهد شد.

پاسخ

نادرست.

بستگی به مقدار Cross-over volume دارد. اگر ساخت تعداد زیادی آیسی مدنظر باشد، هزینه‌های ساخت ASIC در تیراژ بالا کمتر 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

درست.

FPGA ها به دلیل ساختار Reconfigurable ای که دارند، برای آنکه بتوانند پیاده‌سازی طیف وسیع‌تری از الگوریتم‌ها 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-Reconfigurable دیزاین شده‌اند دارند.

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

پاسخ

نادرست.

تاخیر کل FPGA به عنوان تابعی از اندازه LUT ها معرفی می‌شود. با افزایش تعداد ورودی‌های LUT ها، تعداد حالات پیاده سازی یک Logic یکسان زیاد می‌شود و احتمال Placement سخت‌تر می‌شود. بنابراین تاخیر همواره بیشتر و در نتیجه سرعت کمتر می‌شود.

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

پاسخ

درست.

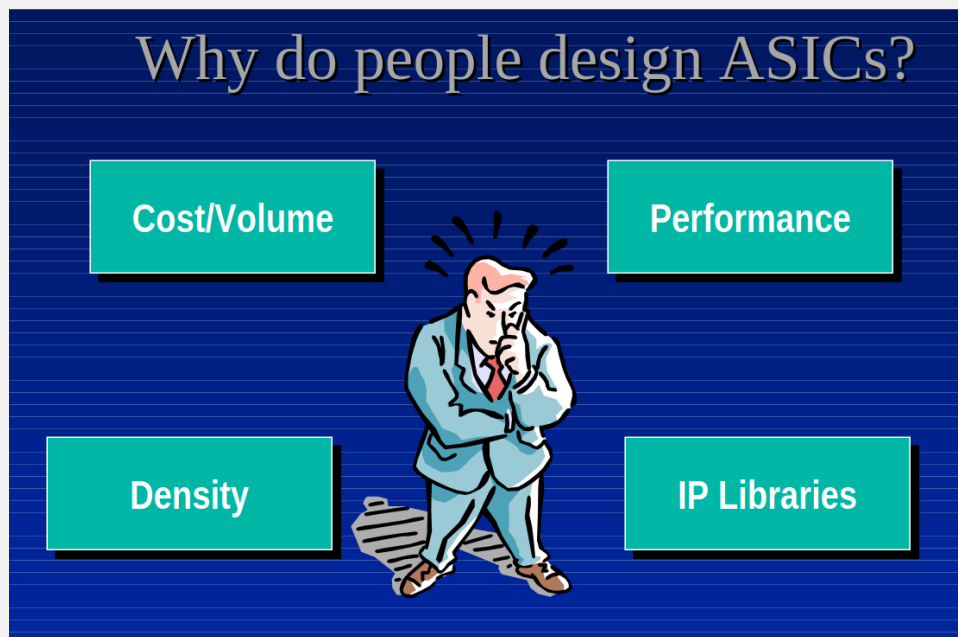
بلوک‌های UltraRAM به عنوان حافظه‌هایی با ظرفیت بالا و دسترسی سریع در FPGA های خانواده Zynq عمل می‌کنند که می‌توانند حجم زیادی از داده‌ها و وزن‌ها را به سرعت خوانده و برای پردازش توسط بلوک‌های DSP آماده کنند. UltraRAM ها با ارائه حافظه ای با ظرفیت زیاد و تأخیر کم، نقش کلیدی در ذخیره‌سازی و دسترسی سریع 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. بنابراین در کنار یک حافظه سریع برای انجام محاسبات بسیار مناسب هستند.

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 Hard Real-time باشد. برای طراحی این سیستم در صورت نمونه‌سازی و در صورتی که ۱ میلیون نسخه از آن نیاز باشد استفاده از چه نوع بستر پردازی را پیشنهاد می‌نمایید؟ برای انجام محاسبات، هزینه‌های 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 Jayaraman در [۱] توضیحات مفصلی در این مورد می‌دهد که مطابق با این سوال از برخی از پاسخ‌های ایشان استفاده می‌کنیم.

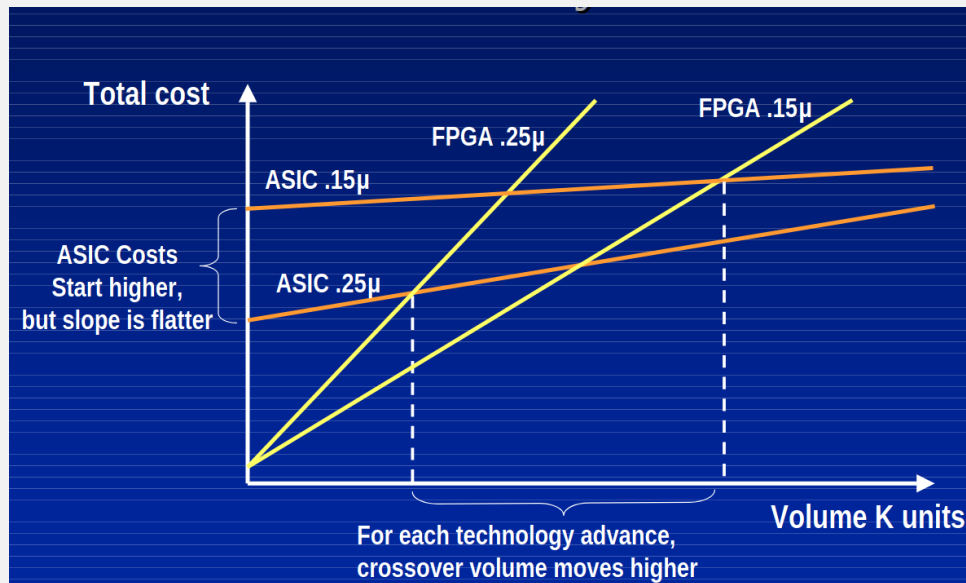


شکل ۱: FPGA یا ASIC ؟

از آنجایی که می‌خواهیم عملکرد سیستم به صورت 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، تراشه‌های FPGA به دلیل 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 ASIC به دلیل اینکه Reconfigurable نیستند و مستقیماً برای یک کاربرد خاص طراحی شده‌اند، به مراتب سرعت بیشتر، توان مصرفی کمتری نسبت به FPGA 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 تحلیل هزینه‌های ASIC در مقایسه با FPGA به شکل زیر است.



شکل ۲: نمودار هزینه‌های ASIC و FPGA

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 هزینه NRE وجود ندارد. ما فقط هزینه تراشه FPGA را پرداخت می‌کنیم و پولی هم بابت استفاده از نرم‌افزارهای مربوطه آن نمی‌پردازیم:))) بنابراین، هزینه کل برای ASIC‌ها به دلیل هزینه‌های NRE بسیار بالا شروع می‌شود، اما شیب آن کمتر است. به این معنی که نمونه‌سازی ASIC‌ها در مقادیر کم بسیار پرهزینه است، اما در حجم‌های بالا، هزینه هر واحد بسیار کاهش می‌یابد. در مورد FPGA‌ها، هزینه تراشه نسبتاً بالاتر است، بنابراین در حجم‌های زیاد، نسبت به ASIC‌ها هزینه بیشتری دارد. بنابراین می‌توان 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
- هزینه کل = تعداد نسخه‌ها × هزینه هرواحد
- هزینه کل = $50 \times 1000000 = 50000000$
- هزینه 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.
- هزینه کل = هزینه NRE + (تعداد نسخه‌ها × هزینه هرواحد)
- هزینه کل = $2000000 + (5 \times 1000000) = 7000000$

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

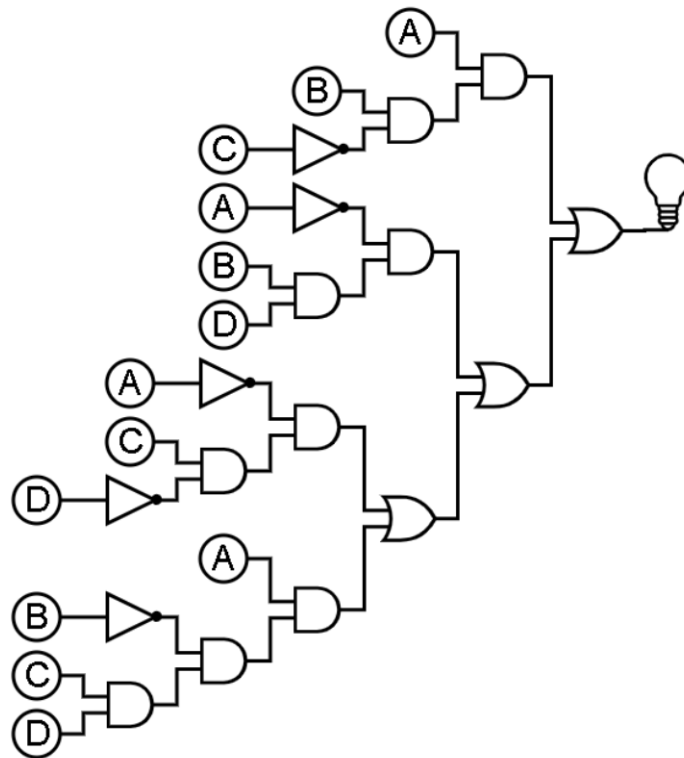
*


References

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

سوال سوم

می‌خواهیم مدار زیر را یک بار با ۳ LUT‌های ۳ ورودی و بار دیگر با ۴ 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 به صورت زیر محاسبه می‌شود:

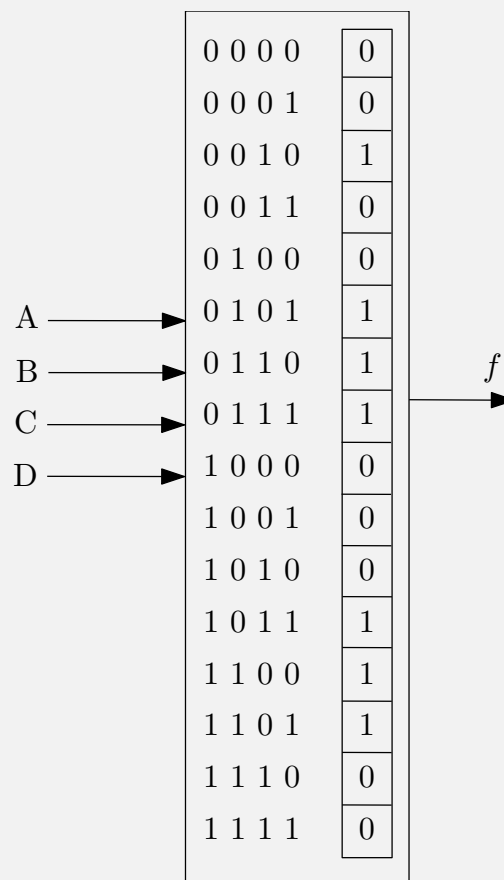
$$f = (A'CD') + (AB'CD) + (A'BD) + (ABC')$$

همچنین جدول درستی این تابع نیز به صورت زیر محاسبه می‌شود:

پاسخ

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

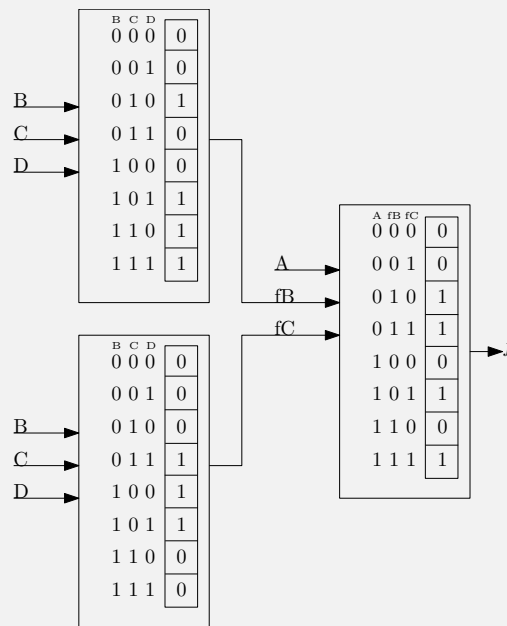
از آنجایی که تابع ۴ ورودی است، برای پیاده‌سازی آن با استفاده از LUT، به یک LUT، ۴ ورودی نیاز داریم. مقادیر خروجی f در سلول‌های SRAM ذخیره می‌شوند و به ازای ورودی‌های مختلف، خروجی‌های متناظر با آن ورودی را مطابق با جدول درستی نوشته شده می‌دهند. مدار طراحی شده به صورت زیر است:



شکل ۴: تابع با LUT، ۴ ورودی

پاسخ

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



شکل ۵: تابع با LUT های ۳ ورودی

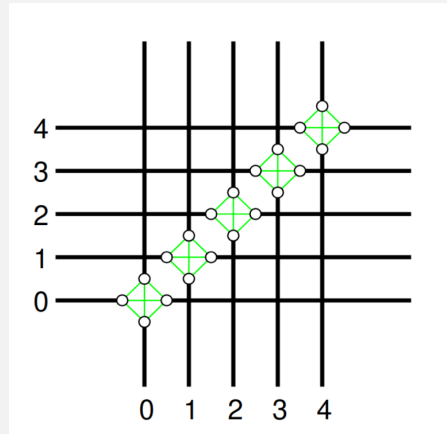
همچنین می‌توان به جای LUT آخر، از یک MUX دو ورودی استفاده نمود که خط Select آن به A متصل است.

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 می‌شناسید؟

پاسخ

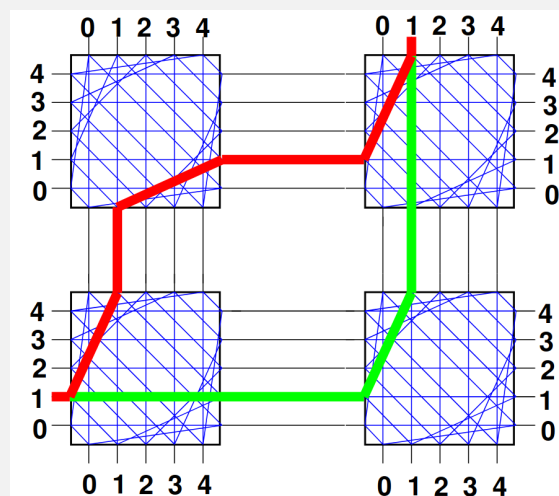
۱. معماری Disjoint: در این معماری، اگر اتصالات را شماره گذاری کنیم، فقط آن‌هایی که شماره همنام دارند، مجاز به متصل شدن به یک‌دیگر هستند. برای مثال مطابق با شکل زیر، مسیر شماره صفر فقط می‌تواند به مسیر هایی با همین شماره متصل شود.



شکل ۶: معماری سوئیچ Disjoint

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

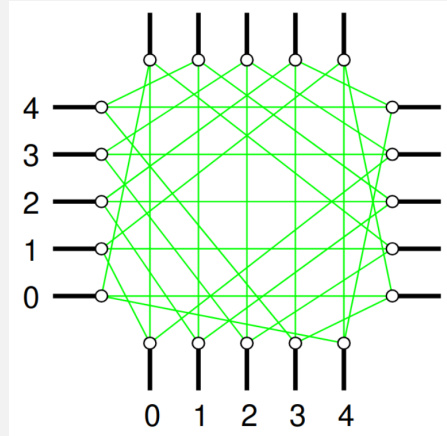
یعنی هر Wire ورودی به سوئیچ بلاک فقط به ۳ Wire هم شماره خودش می‌تواند متصل شود. برای مثال می‌توان نحوه اتصال دو Connection Block به یک‌دیگر را با معماری Disjoint به صورت زیر نمایش داد:



شکل ۷: اتصال دو Connection Block به یک‌دیگر با معماری Disjoint

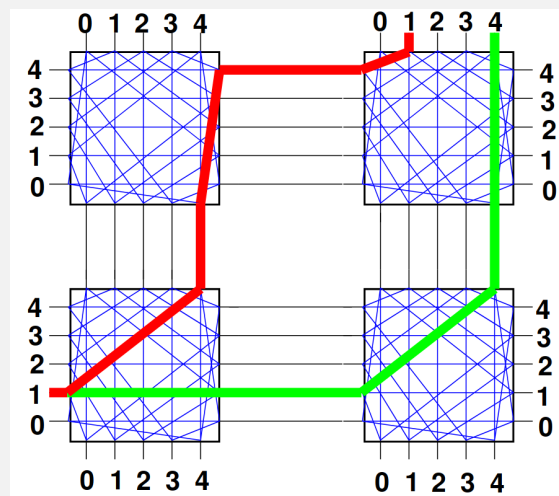
پاسخ

۲. معماری Wilton: در معماری Wilton برخلاف معماری Disjoint 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 به صورت زیر نمایش داد:

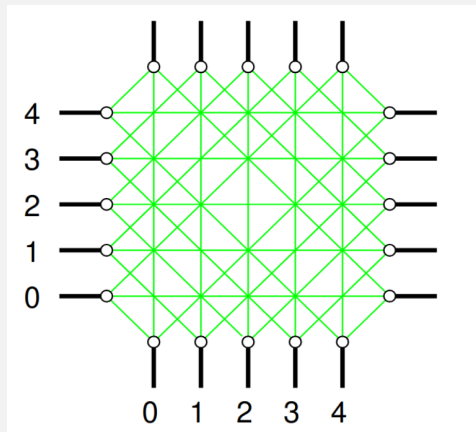


شکل ۹: اتصال دو Connection Block به یک‌دیگر با معماری Wilton

در کنار این دو معماری، معماری‌های مختلف دیگری معرفی شده است که یکی از معروف‌ترین آن‌ها معماری Universal است.

در این معماری که شکل آن به صورت زیر است، انعطاف پذیری در اتصالات باهم بیشتر شده است. در این معماری نیز $F_s = 3$ است.

پاسخ



شکل ۱۰: معماری سوئیچ Universal

سوال پنجم

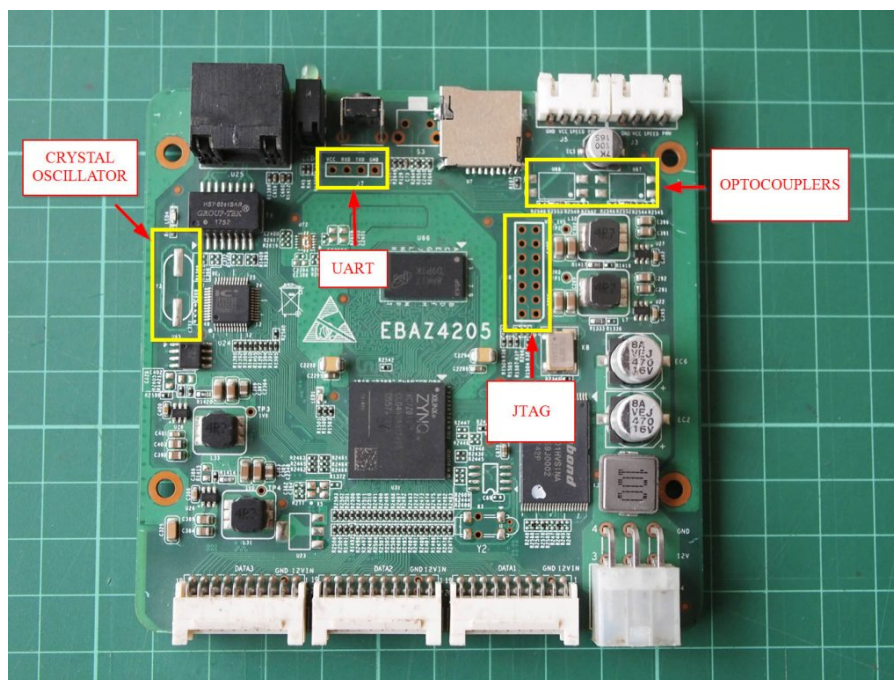
آشنایی اولیه با ابزار ویوادو: در این درس دانشجویان با استفاده از ابزار ویوادو از شرکت زایلینکس به انجام پروژه‌ها خواهند پرداخت. هدف از انجام پروژه‌ها، آشنایی عملی با طراحی توأم بر روی سیستم‌های قابل بازپیکربندی است. برای این منظور در این بخش در ابتدا دانشجویان می‌بایست نرم‌افزار ویوادو را بر روی سیستم خود نصب کنند. سپس با بررسی لینک زیر در ارتباط با نحوه طراحی توأم 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 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 NAND 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 برد EBAZ4205 که تراشه موجود بر روی آن Zynq 7000 است استفاده نمودیم. این آیزی در نرم‌افزار Vivado با پارت‌نامبر xc7z010c1g400-3 شناخته می‌شود. تصویر این برد در «شکل ۱۰» آورده شده است:



شکل ۱۱: برد مورد استفاده در این تمرین

همچنین فایل Constrain مربوط به این برد را می‌توان از [اینجا](#) دانلود کرد. در ابتدا پس از نصب نرم‌افزار و انتخاب آیزی، طراحی سمت PL را انجام می‌دهیم. در این قسمت صرفاً یک گیت AND را طراحی می‌کنیم. کد نوشته شده برای ماژول AND به صورت زیر است:

```

1 library IEEE;
2 use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
3
4
5 entity NAND_gate is
6     Port ( a, b: in std_logic;
7           y: out std_logic );
8 end NAND_gate;
9
10 architecture Behavioral of NAND_gate is
11
12 begin
13
14     y <= a and b;
15
16 end Behavioral;

```

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

برای انجام این کار، نرم‌افزار Vitis Classic را اجرا می‌کنیم و یک Application Project جدید می‌سازیم و فایل xsa ساخته شده در مرحله قبل را به این پروژه اضافه می‌کنیم.

پس از ایجاد پروژه کد گیت NOT را به صورت زیر می‌نویسیم:

```
1 #include <stdio.h>
2 // #include "platform.h"
3 #include "xgpio.h"
4 #include "xparameters.h"
5 #include "xil_printf.h"
```

```
6
7 int main()
8 {
9     init_platform();
10
11     XGpio input, output;
12     int a;
13     int y;
14
15     XGpio_Initialize(&input, XPAR_AXI_GPIO_0_DEVICE_ID);
16     XGpio_Initialize(&output, XPAR_AXI_GPIO_1_DEVICE_ID);
17
18     XGpio_SetDataDirection(&input, 1, 1);
19     XGpio_SetDataDirection(&output, 1, 0);
20
21     /* print("debug the code"); */
22
23     while(1)
24     {
25         a = XGpio_DiscreteRead(&input, 1);
26
27         if(a == 1)
28         {
29             y = 0;
30         }
31         else
32         {
33             y = 1;
34         }
35
36         XGpio_DiscreteWrite(&output, 1, y);
37     }
38
39     cleanup_platform();
40     return 0;
41 }
```

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