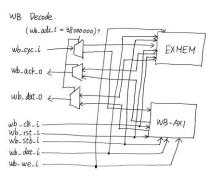
# SoC Lab4-2

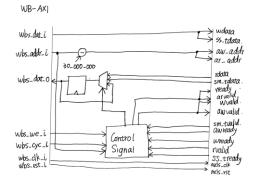
- \ Design block diagram - datapath, control-path

#### **Datapath**

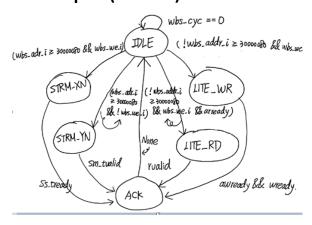
#### **WB** Decoder

#### **WB-AXI**





## Control path(WB-AXI)



在 WB-AXI 中,一共定義了六個狀態。

IDLE: 在這個狀態中,會去看 WB 的 ADDR、WE 來判斷是下個 cycle 要進入哪個狀態。

LITE\_WR:由於 FIR 的設計是 AW、W 是各自獨立的通道且深度只有 1,因此如果兩個 ready 皆為 1 的話,就代表 AW、W 都有成功寫入,返回可接收的狀態。

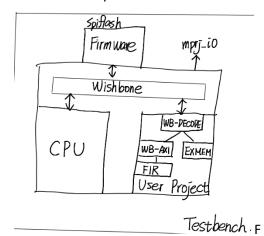
LITE\_RD: 只要判定 rvalid 是否為 1,就能知道是否能將 rdata 傳送回 WB。

STRM\_XN:當 ss\_tready=1 時,此時就能將 wbs\_dat\_i 傳送到 AXI 中。

STRM\_YN: 只要判定 sm\_tvalid 是否為 1,就能知道是否能將 Y[n]傳送回 WB。

ACK:當上述的狀態在完成動作時,就會統一到 ACK 狀態,返回 ACK 到 WB。

## The interface protocol between firmware, user project and testbench



Firmware 會透過 WB 跟 CPU 做溝通,而當 CPU 獲取到指令後,就會將它寫入 EXMEM。

此時會先透過 WB BUS 傳送到 User Project 中,之後 WB Decoder 會將它轉傳到 EXMEM。

而當指令中需要使用到 FIR 硬體時,就會先透過 WB BUS 送到 User Project, 之後 WB-AXI 會先將它轉成 AXI,再送到 FIR。

而在 Firmware 中,Caravel 會將運算結果傳送到 mprj\_io,此時 Testbench 就 能從 mprj\_io 接收運算結果。

三、Waveform and analysis of the hardware/software behavior.

#### Software:

```
void __attribute__ ( ( section ( ".mprjram" ) ) ) initfir() {
    // initial your fir
    int i;
    uint32_t Mask, Status;

// send data length
    reg_fir_datalen = fir_test_len;

// send taps
    for(i=0; i<N; i++){
        | *(reg_fir_coeff+i) = taps[i];
    }

// check ap_idle = 1
    // fir_control[2] = ap_idle -> Mask
    Mask = 0;
    Mask |= (1 << 2);

    Status = reg_fir_control & Mask;
    while(Status != 4){
        | Status = reg_fir_control & Mask;
    }

// send ap_start
    // set fir_control[0] = 1 -> ap_start = 1
    reg_fir_control = 1;
}
```

在 Init 中,首先會先去傳送這次要測驗的長度(Data length)。

之後就會開始傳送 Taps,而因為 Taps 數量 有點多,因此是採用 pointer 的方式去賦 值,相對方便許多。

當參數都傳送完畢後,就會去檢查 ap\_idle 是否為 1,因為怕其他位元會去干擾到判 斷,因此在判斷之前會去使用 Mask,將該 位元單獨抓出來做判斷。

當 ap\_idle 為 1 時,就會跳出 while,傳送 ap\_start(reg\_fir\_control = 1)。

```
int* _attribute__ ( ( section ( ".mprjram" ) ) ) fir(){
   initfir();
   //write down your fir
   int i;
   uint32_t Mask, Status;

for(i=0; i<fir_test_len; i++)[]
   // check X[n] = 1 is ready to accept input.
   Status = reg_fir_control & Mask;
   while(Status != 16){
        Status = reg_fir_control & Mask;
   }
   // send X[n]
   reg_fir_x = i+1;

   // check when Y[n] is ready
   Status = reg_fir_control & Mask;
   while(Status != 32){
        Status = reg_fir_control & Mask;
   }

   // receive Y[n]
   outputsignal[i] = reg_fir_y;

   // Read ap_done to set ap_idle
   Status = reg_fir_control;
   return outputsignal;
}</pre>
```

在開始執行 fir 之前,會先去呼叫 Init(),初始化 FIR 硬體。

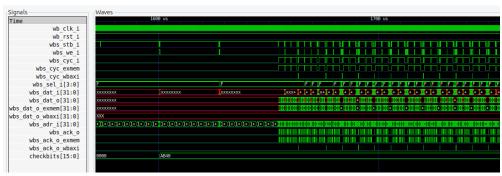
接下來,就可以開始傳送測資。

首先,會先去檢查 X[n] 是否處於 ready 的狀態,當檢查條件成立後,才會去執行傳送 X[n]。

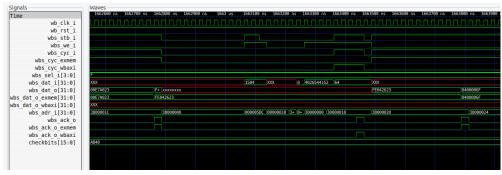
之後,就會則是去檢查 Y[n] 是否已經運算完  $\Psi$ ,當檢查條件成立後,才會去執行接收 Y[n]。

最後,執行完所有測資後,就會去讀取 ap\_done,這樣 ap\_idle 就會被拉為 1,進入到 IDLE 狀態,接著就會返回一個指標,讓 counter\_la\_example.c 能夠將結果丟到 mprj\_io 上, 之後再由 Testbench 去檢查結果是否正確。

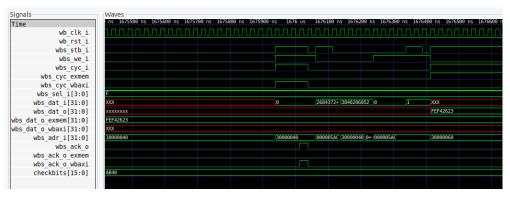
# Hardware:



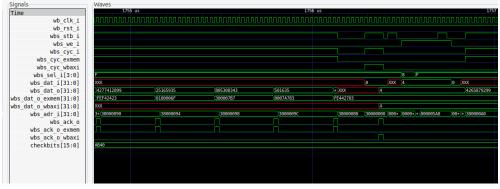
當 Checkbits 接收到 AB40 時,就代表 FIR 運算開始。



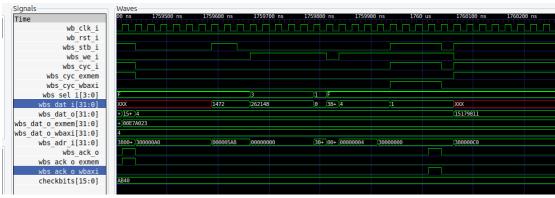
接下來,會去送測試長度(64)到 0x30000010,表示這次的測試共有 64 筆測資。



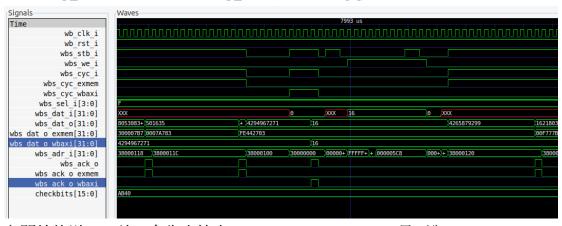
送完測試長度後,就要開始傳送 Taps(0x30000040)。



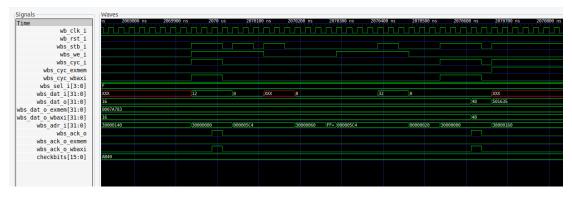
之後就要去檢查 ap idle(0x3000000 [2])是否為 1,如果為 1 就能開始 FIR 運算。



檢查完 ap\_idle 為 1 後,就能送 ap\_start(0x3000000 [0])訊號給 FIR。



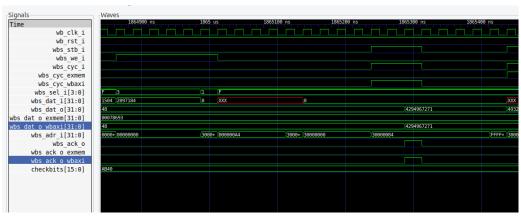
在開始傳送 X[n]前,會先去檢查 X[n] ready(0x3000000 [4])是否為 1。



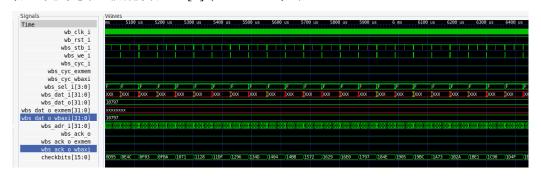
檢查完 X[n] ready(0x3000000 [4])為 1 後,就能傳送 X[n] (0x3000080)到 FIR。



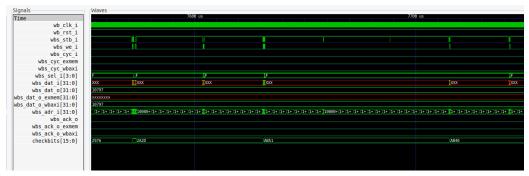
在開始傳送 Y[n]前,會先去檢查 Y[n] valid(0x3000000 [5])是否為1。



檢查完畢後,就能傳送 Y[n] (0x3000084)到 FIR。



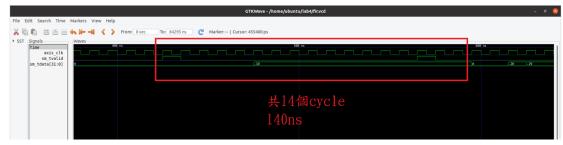
當測資都傳送完畢後,接下來就要開始丟到 Checkbits 去與 Testbench 做溝通,並檢查運算的結果是否正確。



當結果都檢查完畢後,最後就會傳送 AB51,代表結束這一輪的測試。

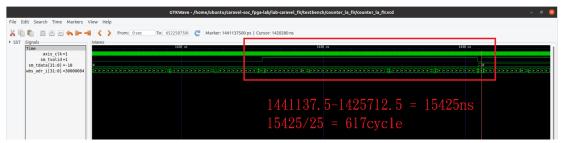
四、What is the FIR engine theoretical throughput, i.e. data rate? Actually measured throughput?

**Theoretical throughput**: 7.14M output / sec **Theoretical data rate:** 7.14M output per second



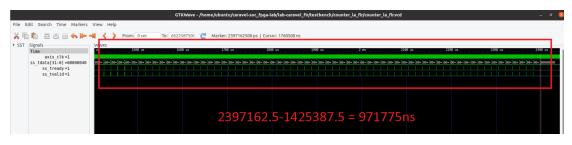
FIR 運算的時間 從輸入 X[n]開始算起,大約需要 14 個 cycle 就能完成 Y[n]的計算。

## Actually measured throughput: 64.8K output / sec



實際上測量到的 Throughput 是大約 64.8K output / sec, 這部分與 Theoretical 有著很大的差異,而之所以造成 Theoretical 跟 Actually 會有這麼大的差異,從觀察到的結果來看,很大的原因是因為 CPU 在丟入 X[n]之後便會去執行其他指令,而 FIR 其實已經早就算好 Y[n] 等待著 CPU 接收,結果 CPU 過了很長的時間才去執行接收 Y[n]的指令,最後就導致它的 Throughput 變得非常低。

## $\Xi$ \ What is latency for firmware to feed data?



CPU 從第一筆 X[n]送到最後一筆 X[n]的 Latency 是 971775ns(38817cycles)。 而每筆 X[n]的 Latency 則是 15425ns(617cycles)。

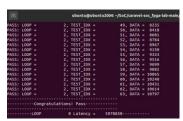
#### 六、What techniques used to improve the throughput?

從波形上來看,總體 Throughput 會去被 CPU 主導,是因為在執行的過程中,CPU 會再去執行其他程式,而 CPU 在分配給 Firmware 的時間 window並不長,因此 Firmware Code 如果能在越短的程式內完成,就能加快得到運算結果的時間,進而增加 Throughput。

# 1. 取消 Check:

無 Check: 5101275ns VS 有 Check:5970850ns

```
in the control of the
```



在傳送 X[n]、Y[n]前,如果先去檢查 X[n] ready(0x3000000 [4])、Y[n] valid(0x3000000 [5])的話,CPU 勢必就需要多花一些指令去做檢查。

然而我們從波型上來看的話,其實在 FIR 運算的過程中,CPU 是會跑去執行其他程式的指令,而那個間隔是非常久的,久到超過 FIR 的運算時間,因此在 CPU 傳送 X[N]、接收 Y[N]之前,有沒有去檢查 ready、valid 都不會影響運算的結果。

於是我們就拿有無 Check 來做比較,左邊是都不去檢查 直接傳送 X[N] 、接收 Y[N],而右邊則是在每次傳送前,都會去檢查 FIR 是否處於 可傳送狀態。

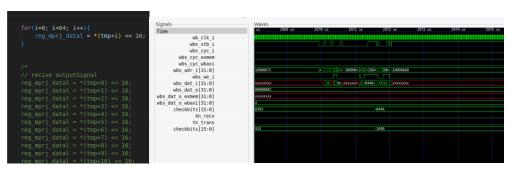
結果顯示,無 Check 的總體 Latency 有明顯較有 Check 的 Latency 低很多,因此在這個 case 中,如果想要 Throughput 增加,可以選擇不要去檢查 X[n] ready(0x3000000 [4])、Y[n] valid(0x3000000 [5])。

# 2. 將 for loop 展開:

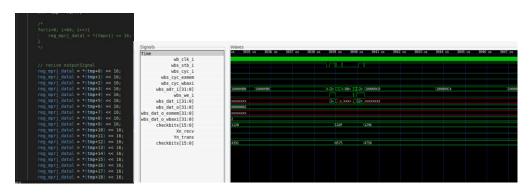
如前面所說,總體的 Throughput 是由於 CPU 在執行指令時,會再去服務其他程式的關係,因而導致總體 Throughput 變少。

於是我去觀察了波形,結果發現到每次 CPU 所分配給 FIR Firmware 的時間 window,大約能夠執行兩行的程式碼,如下圖所示

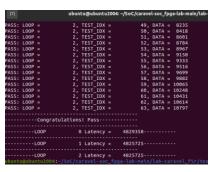
\*\*採用 for loop 去傳 reg\_mprj\_datal



\*\*將 for loop 展開 去傳 reg\_mprj\_datal



使用 for 傳送 reg\_mprj\_datal



總體 latency: 4825725ns

VS 將 for 展開傳送 reg\_mprj\_datal

	ubuncu@ubuncu2004: ~/3	SoC/caravel-soc_fpga-lab-main/lab-car
PASS: LOOP =		
PASS: LOOP =	2, TEST_IDX =	
PASS: LOOP =	2, TEST_IDX =	
PASS: LOOP =	2, TEST_IDX =	
PASS: LOOP =	2, TEST_IDX =	
PASS: LOOP =	2, TEST_IDX =	
	2, TEST_IDX =	
PASS: LOOP =	2, TEST_IDX =	
	2, TEST_IDX =	
	2, TEST_IDX =	
PASS: LOOP =	2, TEST_IDX =	63, DATA = 10797
Congrat	ulations! Pass	
L00P	θ Latency = 2	344850
LOOP	1 Latency = 2	344850
LOOP	2 Latency = 2	344850

總體 latency: 2344850ns

結果發現,使用 for loop 迴圈的 firmware, 在每個分配的時間 window 內就只能傳出一筆的 reg\_mprj\_datal, 這是因為一個用於執行 for 的判斷,另一個則是用於執行傳送 reg\_mprj\_datal。

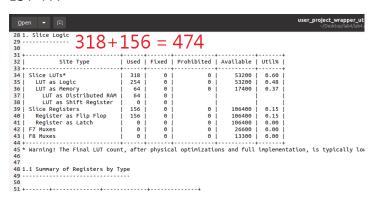
而將 for loop 展開的 firmware,由於它不需要去判斷 for 的關係,因此在每個分配的時間 window 內去執行兩行程式碼,就能傳送出兩筆的 reg\_mprj\_datal。

對於 latency 而言,將 for 展開來的 firmware 也比使用 for firmware 快上不少。

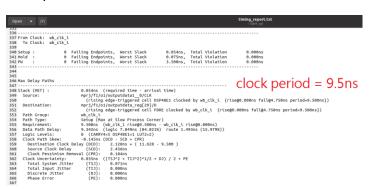
總結來說, Firmware 所執行的程式碼數量相當重要,這會大幅影響到得到 FIR 運算結果的時間,因此對於 for 迴圈、if-else 之類的判斷式,如 非必要就盡量不要使用,這樣才能盡可能的去提升 Throughput。

## 十、Resource

#### LUT+FF:



#### clock period:



# 八、 Github Link

https://github.com/PatriChou/lab-caravel-fir.git