

# Modélisation Transactionnelle des Systèmes sur Puce avec SystemC

## Ensimag 3A — filière SEOCS Grenoble-INP

### Introduction du cours

Frédéric Pétrot

[frederic.petrot@univ-grenoble-alpes.fr](mailto:frederic.petrot@univ-grenoble-alpes.fr)

2019-2020



# Objectifs et place du cours dans SEOCS

## Objectifs

- Vue sur le haut du flot de conception de système numériques
- Différents niveaux d'abstractions
- Exemple concret : **modélisation transactionnelle** (TLM)
- Pratique sur un outil utilisé par les industriels : SystemC
- Objectif détourné : culture générale sur les SoCs, révisions de concepts connus  
cross-compilation, logiciel embarqué, programmation objet, modélisation

## Cours liés

- Étude de cas d'implantation d'un système et logiciel embarqué  
(R. Leveugle *et alter*)
- Conception et exploration d'architectures, multi-coeurs, réseaux sur puces  
(S. Mancini & moi-même)

## Cette année ...

- Passage du microblaze au RISC-V !
- deuxième itération d'un cours/TP sur la synthèse d'architecture conçu et assuré par Olivier Muller
- ⇒ vos retours sont les bienvenus !
- Examen avec seulement 1 feuille A4 manuscrite recto-verso autorisée
- Gros TP noté

# Organisation concrète

- EnsiWiki : <http://ensiwiki.ensimag.fr/index.php/TLM>
- Supports de cours sur le GitLab de l'Ensimag :  
<https://gitlab.ensimag.fr/petrotf/cours-tlm>  
(transparents originaux : Jérôme Cornet, puis Matthieu Moy)
  - ▶ git clone (une fois, en début de cours)
  - ▶ git pull (régulièrement)
  - ▶ Possibilité de travailler à plusieurs sur les squelettes de code (cf. EnsiWiki)
- Contenu de l'archive Git :
  - ▶ Transparents (\*.pdf)
  - ▶ Exemples de code (code/\*/\*.cpp), à regarder en complément du cours
  - ▶ Squelettes de code pour les TPs (TPs/)

## Planning des séances

- 11/10 (FP) Introduction : systèmes sur puce et modélisation au niveau transactionnel
- 17/10 (FP) Introduction au C++
- 18/10 (FP) Intervenant extérieur : Laurent Maillet-Contoz (STMicroelectronics)
- 24/10 (FP) Présentation de SystemC, éléments de base
- 25/10 (FP) Communications haut-niveau en SystemC
- 07/11 (FP) Modélisation TLM en SystemC
- 14/11 (FP) TP1 (1/1) : Première plateforme SystemC/TLM
- 15/11 (FP) Utilisations des plateformes TLM
- 21/11 (FP) TP2 (1/3) : Intégration du logiciel embarqué
- 22/11 (FP) TP2 (2/3) : Intégration du logiciel embarqué
- 28/11 (FP) Notions Avancées en SystemC/TLM
- 29/11 (FP) TP2 (3/3) : Intégration du logiciel embarqué
- 05/12 (OM) Synthèse d'architecture
- 06/12 (OM) TP3 (1/2) : Synthèse de haut niveau et génération de circuits numériques
- 12/12 (OM) TP3 (2/2) : Synthèse de haut niveau et génération de circuits numériques
- 13/12 (FP) Perspectives et conclusion

# Sommaire

- 1 Systèmes sur Puce (SoC)
- 2 Modélisation au niveau transactionnel

# Sommaire

- 1 Systèmes sur Puce (SoC)
- 2 Modélisation au niveau transactionnel

# Sommaire de cette section

1

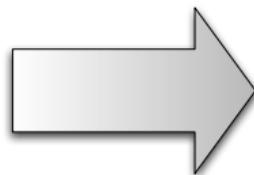
## Systèmes sur Puce (SoC)

- Évolution des besoins et de la technique
- Quelques utilisations des SoC
- Composants principaux
- Problèmes de conception

# Évolution des besoins du grand public



# Évolution des besoins du grand public



## Quelques exemples

- Lecteurs MP3



### Besoins techniques

- Appareil spécialisé pour une fonction (interface utilisateur)
- Codecs (décodage/encodage) audio (MP3, etc.)
- Pilotage de disque dur
- Périphériques (USB, IEEE 1394...)
- Autonomie

## Quelques exemples

- Lecteurs MP3



### Besoins techniques

- Appareil spécialisé pour une fonction (interface utilisateur)
- Codecs (décodage/encodage) audio (MP3, etc.)
- Pilotage de disque dur
- Périphériques (USB, IEEE 1394...)
- Autonomie

~~ Déjà obsolète avec les smartphones !

## Quelques exemples

- Téléphones portables



### Besoins techniques

- Mini ordinateur (interface utilisateur, applications embarquées)
- Codecs (décodage/encodage) audio et vidéo
- Radio, Traitement de Signal (technologie de transmission)
- Périphériques (USB, Imageurs, GPS, Capteurs, ...)
- Autonomie

## Quelques exemples

- Télévision numérique

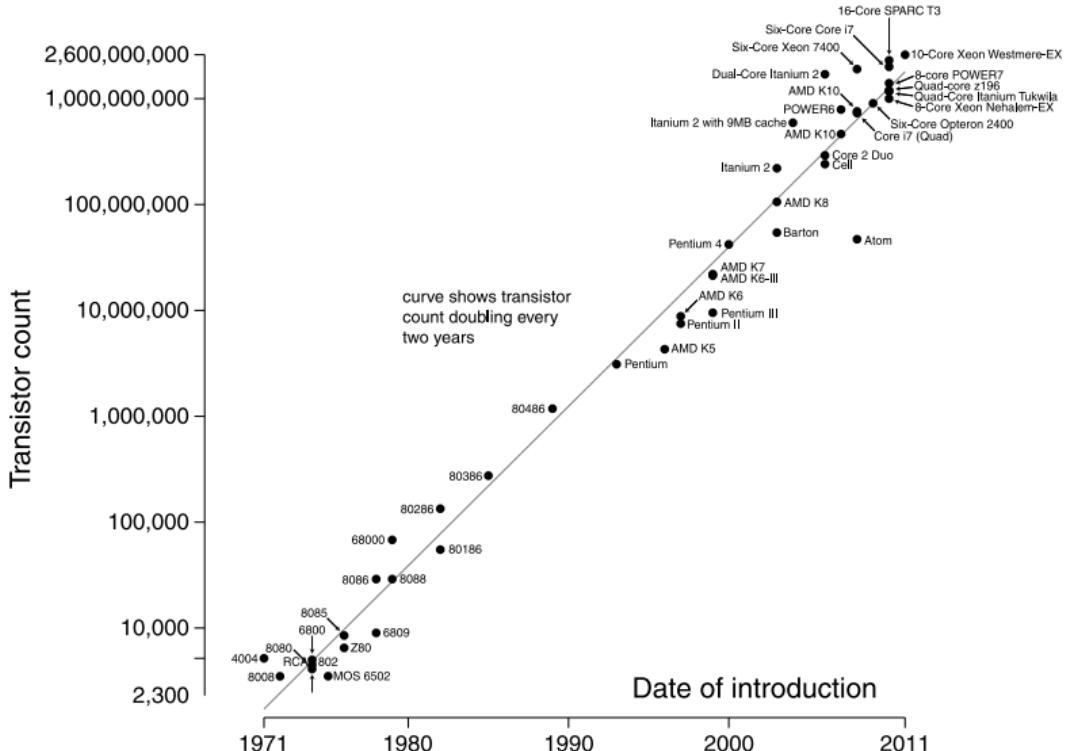
- ▶ Lecteurs/Enregistreurs DVD
- ▶ Démodulateurs Satellite, Décodeurs TNT (*set-top boxes*)
- ▶ Télévision Haute-définition (HD-TV, UHD...)

### Besoins techniques

- ★ Mini ordinateur (interface utilisateur)
- ★ Pilotage de disque dur, lecteur/graveur DVD
- ★ Fonctions graphiques (compositions, zoom, curseur...)
- ★ Encodage/décodage vidéo (MPEG2, MPEG2 HD, MPEG 4, H264, HEVC...)
- ★ Encodage/décodage audio (PCM, AC3, AAC, MP3...)
- ★ Périphériques (IEEE 1394, S/PDIF, HDMI...)

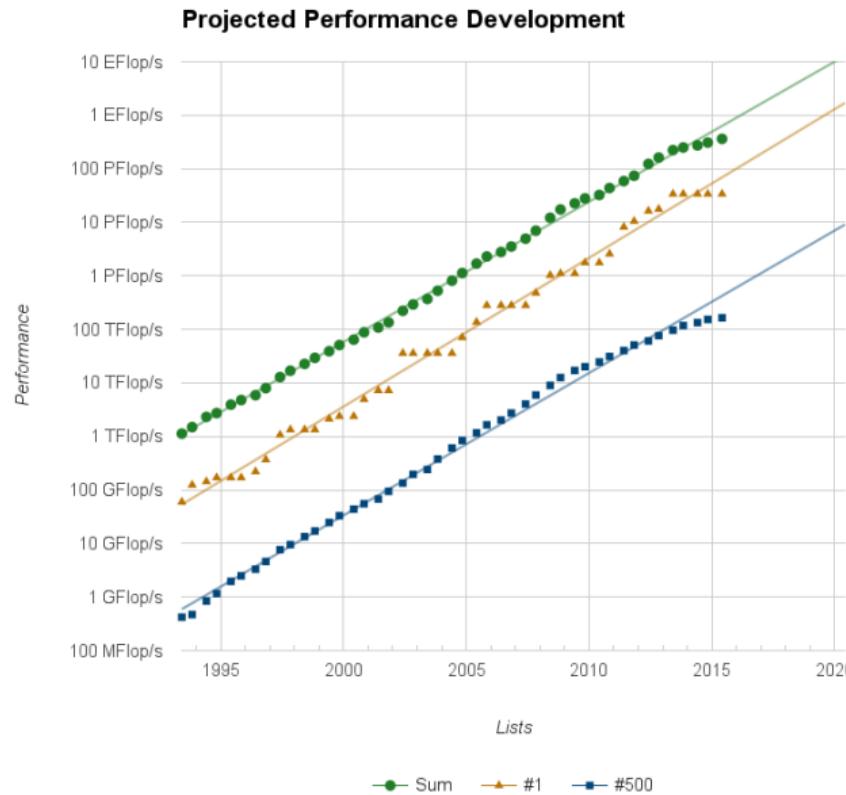
# Évolutions techniques

## Microprocessor Transistor Counts 1971-2011 & Moore's Law

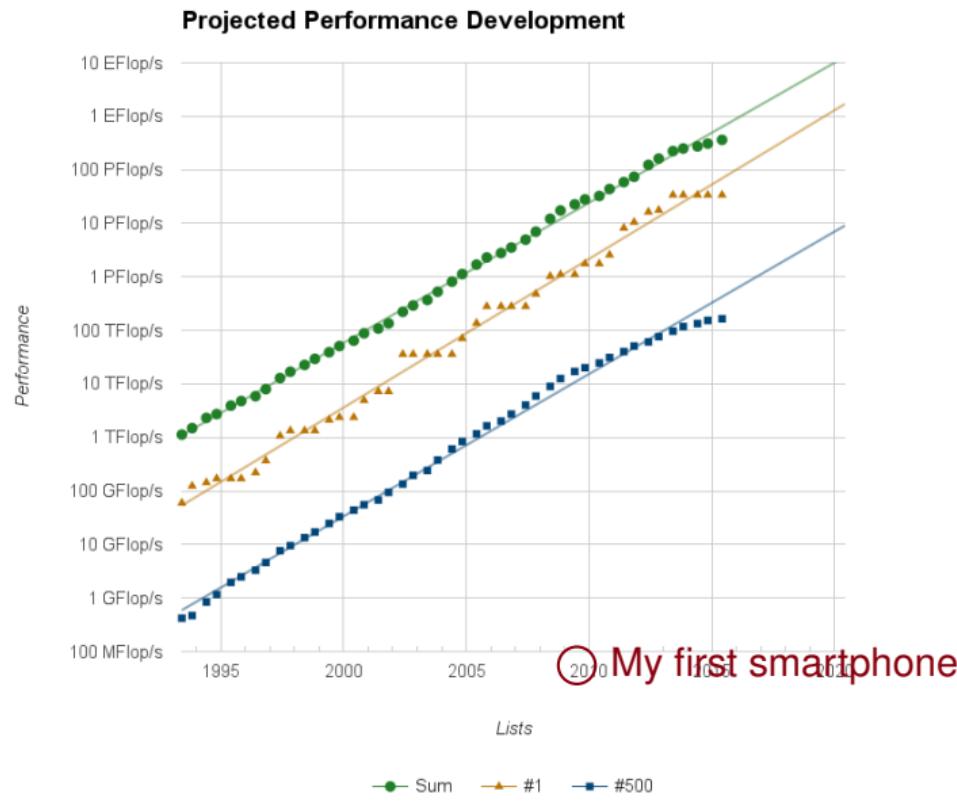


Source : Wikipedia ([https://en.wikipedia.org/wiki/File:Transistor\\_Count\\_and\\_Moore%27s\\_Law - 2011.svg](https://en.wikipedia.org/wiki/File:Transistor_Count_and_Moore%27s_Law - 2011.svg))  
 (frédéric.petrot@univ-grenoble-alpes.fr)

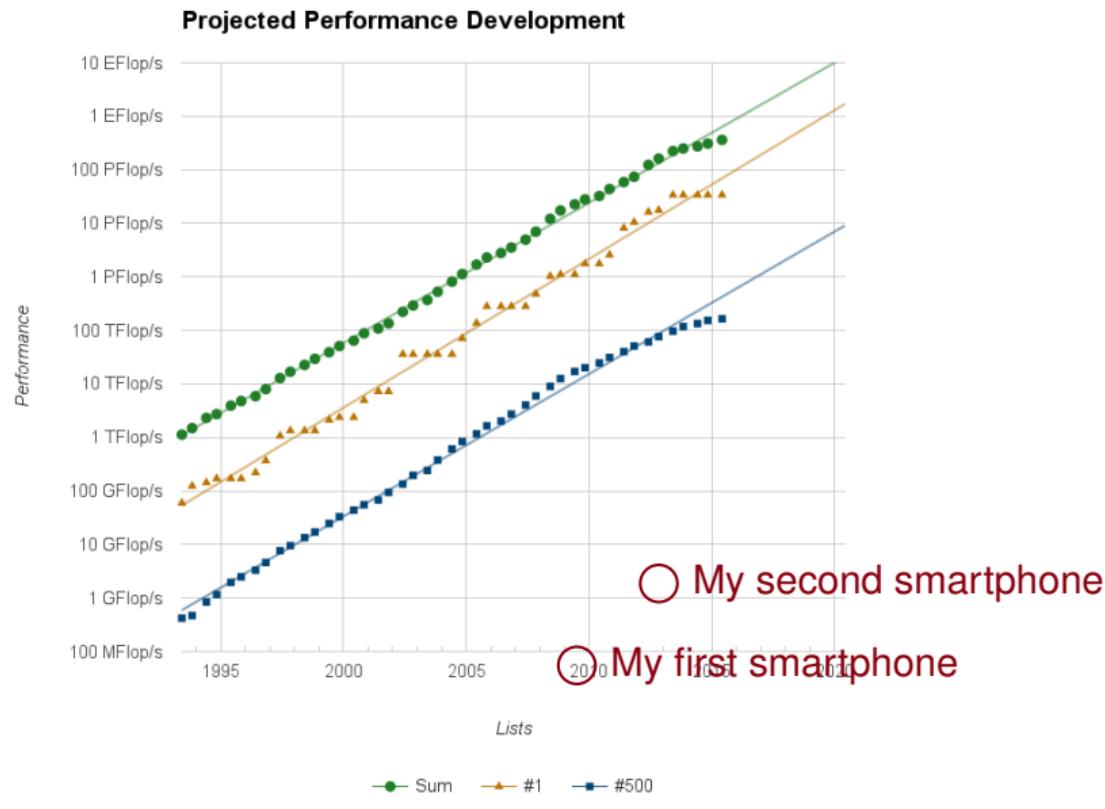
# Évolutions techniques : Supercalculateurs



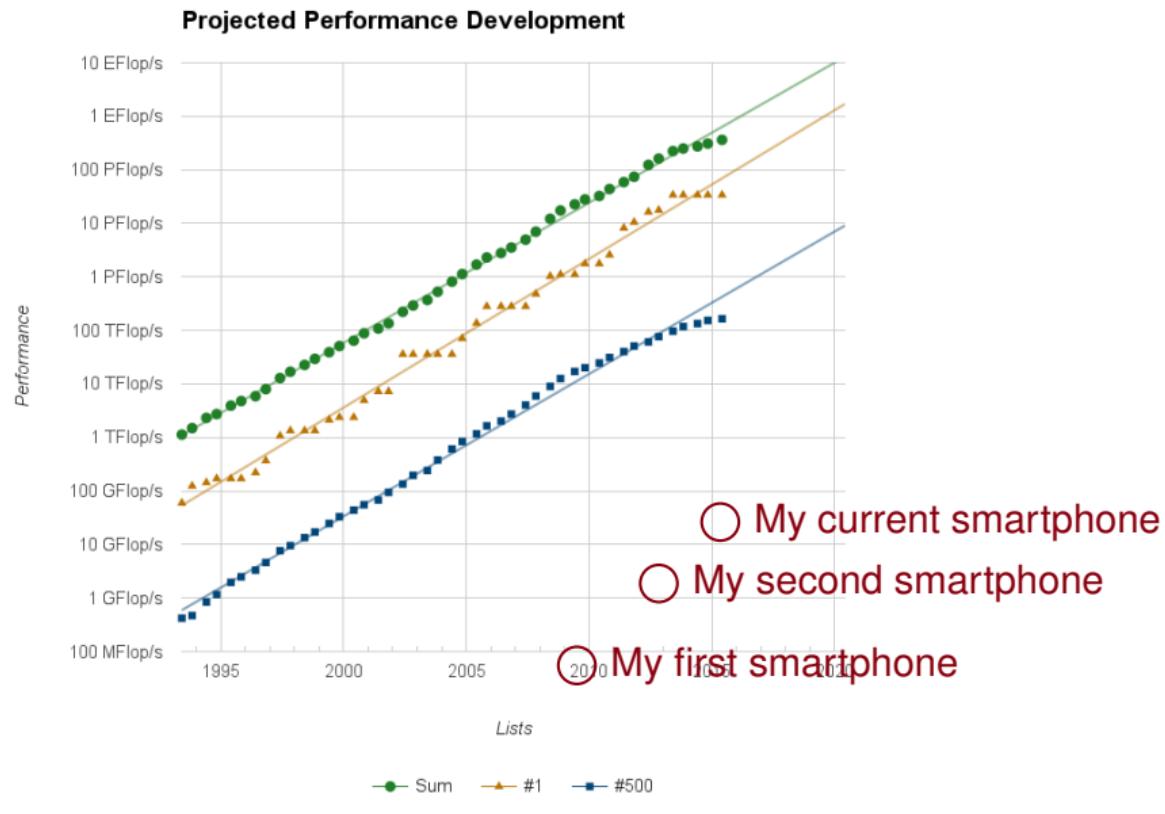
# Évolutions techniques : Supercalculateurs



# Évolutions techniques : Supercalculateurs



# Évolutions techniques : Supercalculateurs



# Évolutions techniques

- Évolution de la complexité des fonctions réalisables



Portes NAND



Contrôleur USB



Chipset



System-on-Chip

# Définition

## System-on-Chip (Système sur puce)

*Puce regroupant tous les éléments électroniques (micro-processeur, composants spécifiques...) nécessaires à la réalisation d'un système (produit) complet.*

## Circuit intégré / = Carte électronique

- Connexions  $\rightsquigarrow \infty$
- Capacités  $\approx 0$  (mais la DRAM reste externe)
- Industrialisation  $\implies$  coût  $\rightsquigarrow 0$
- Modification après fabrication impossible !

# Sommaire de cette section

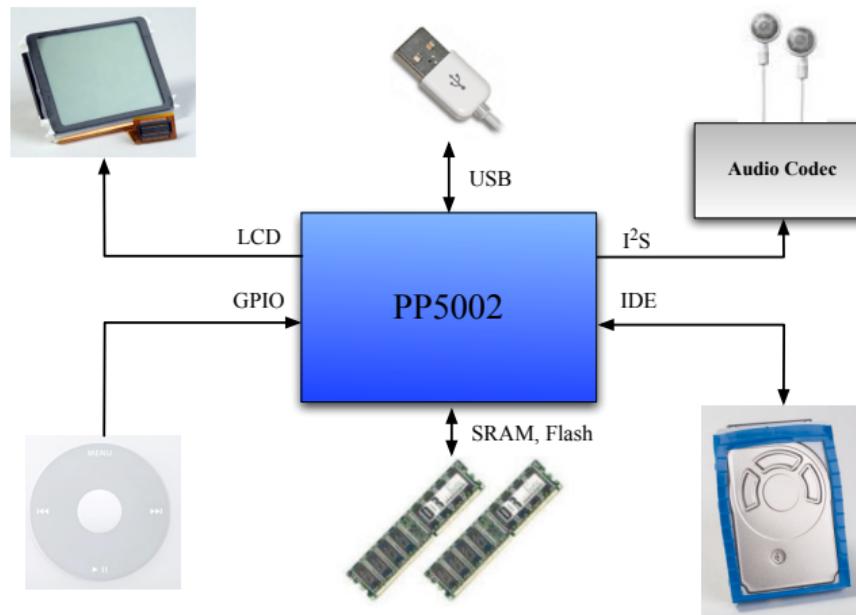
## 1 Systèmes sur Puce (SoC)

- Évolution des besoins et de la technique
- **Quelques utilisations des SoC**
- Composants principaux
- Problèmes de conception

## Quelques utilisations des SoC

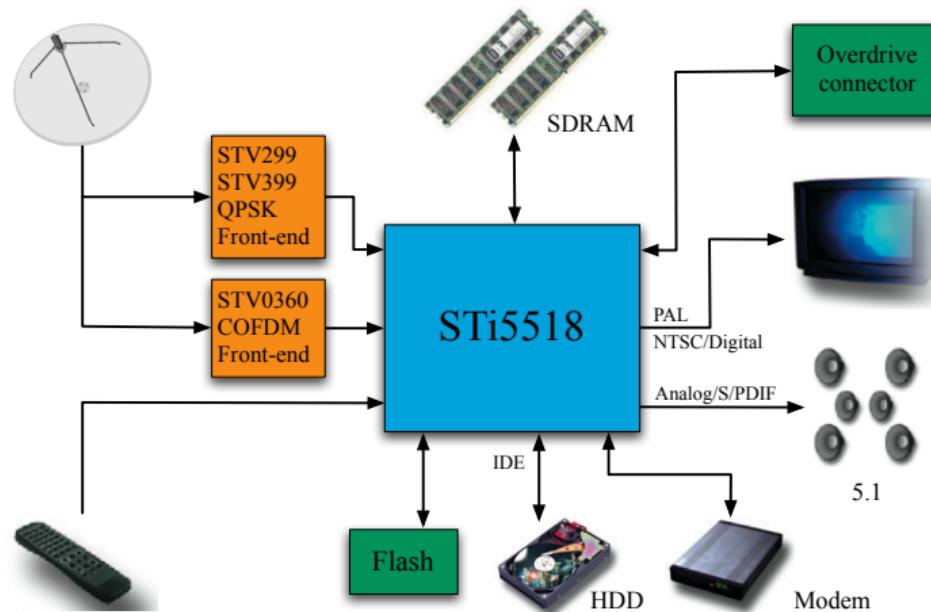
# iPod

- SoC : PP5002 (Portal Player)

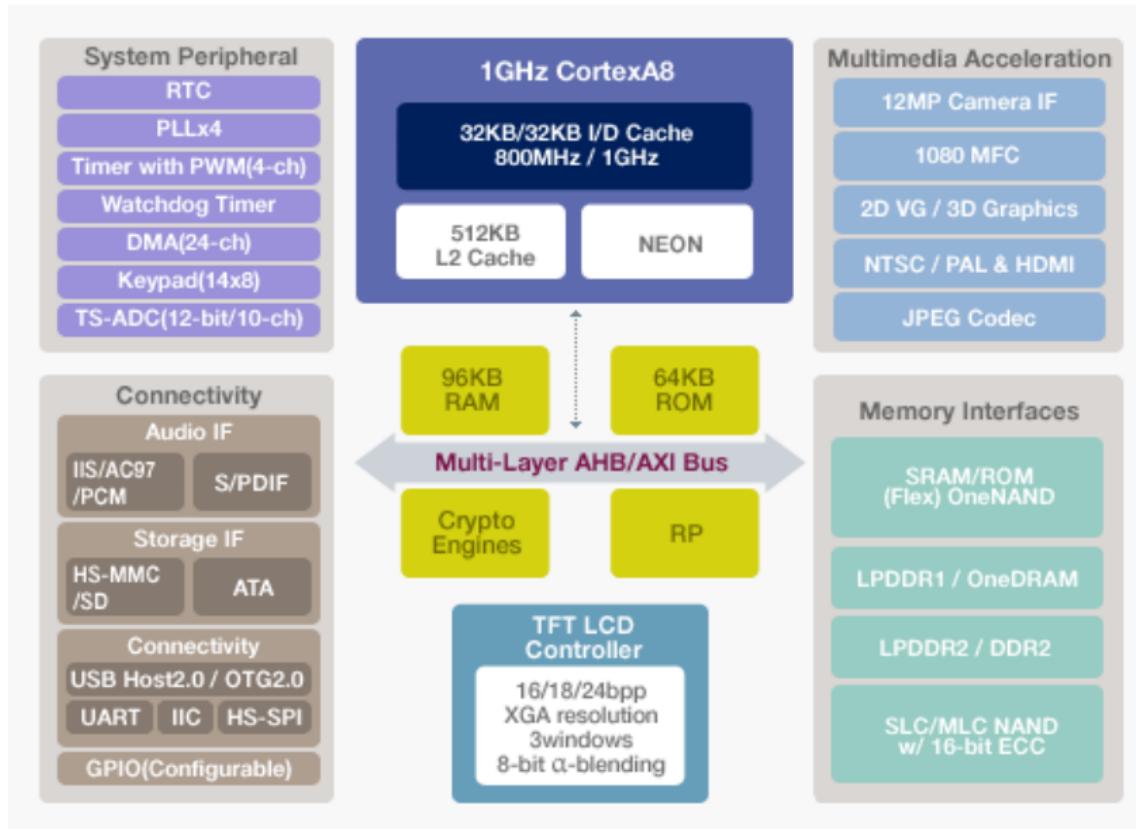


# Décodeur Satellite CDVB2300B

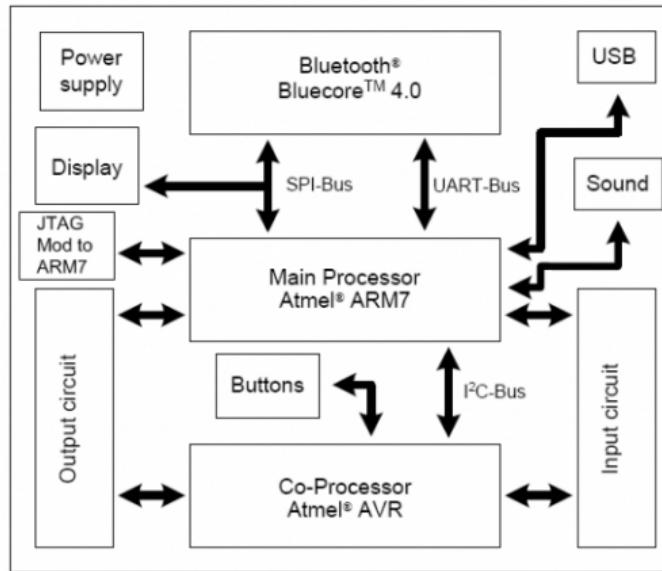
- SoC : STi5518 (STMicroelectronics)



# S5PC110 (Samsung Galaxy S Smartphone)



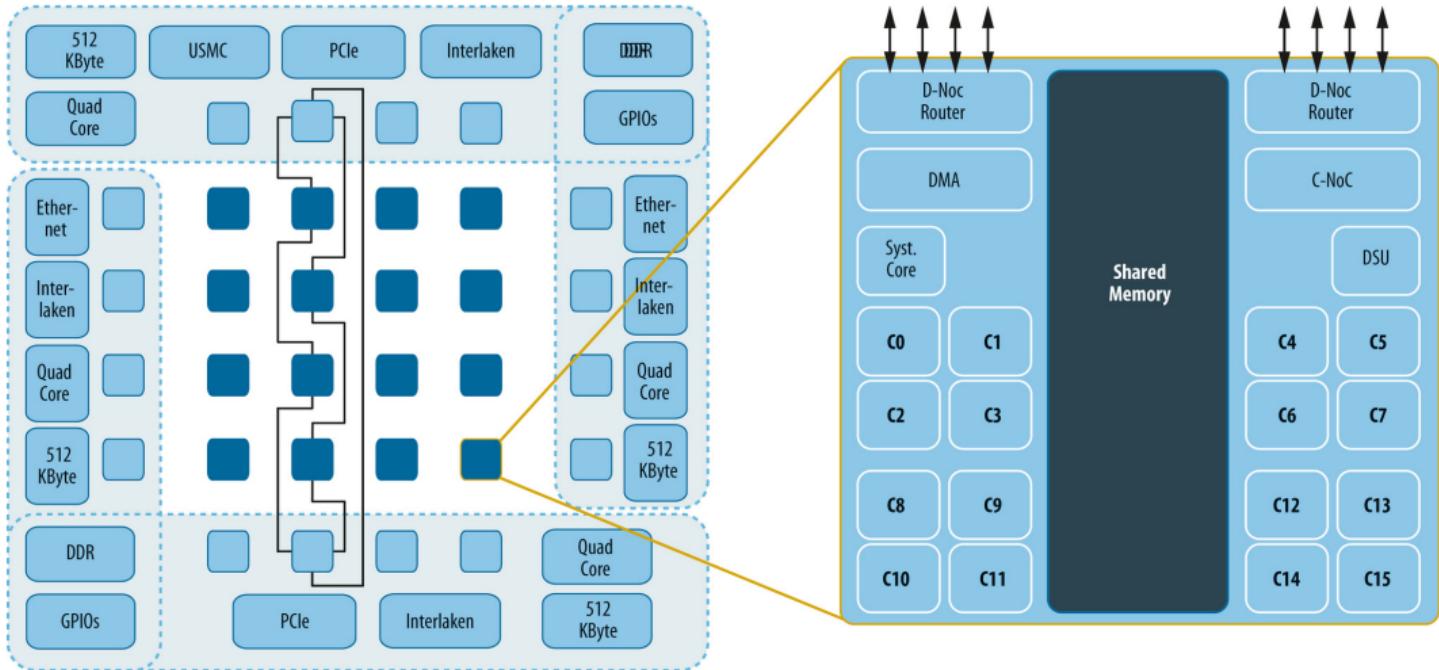
# Brique lego NXT



Source : <http://iar.com/website1/1.0.1.0/1518/1/>

# SoC Vs Many-Core

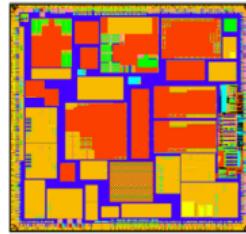
Exemple : Kalray MPPA



# Sommaire de cette section

## 1 Systèmes sur Puce (SoC)

- Évolution des besoins et de la technique
- Quelques utilisations des SoC
- Composants principaux
- Problèmes de conception



## Composants des SoC (non exhaustif)

# Microprocesseurs

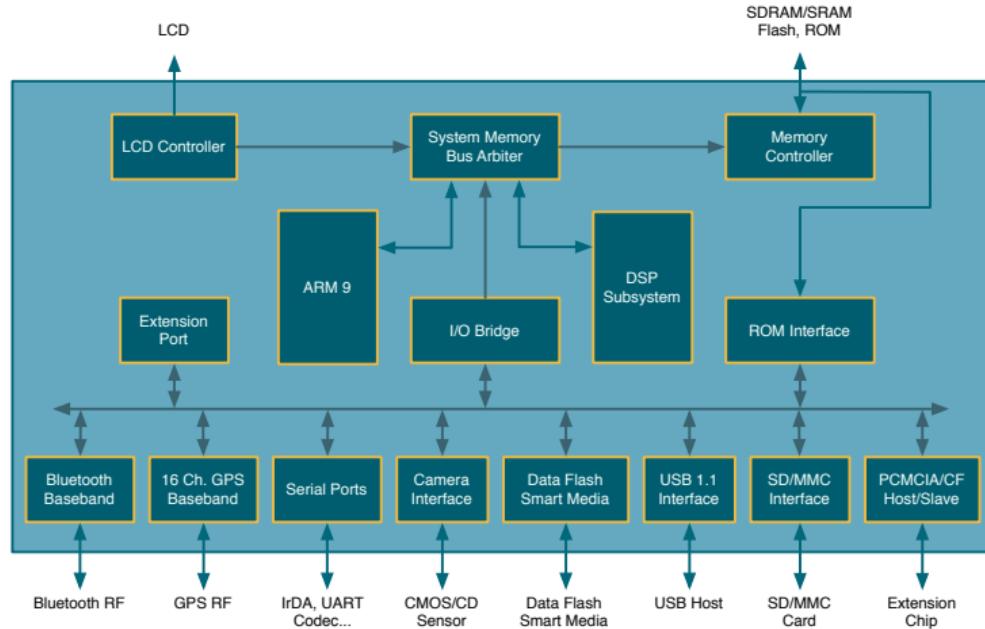
- CPU (Central Processing Unit) : processeur généraux
  - ▶ Fonctions : contrôle (OS), interface utilisateur, traitements légers ... ou pas !
  - ▶ Exemples : ARM Cortex A/R/M, MIPS4K, SH4, ST200, SH4, Power e500, mais pas Intel core i7 !...
  - ▶ Extensions SIMD (Single Instruction Multiple Data)
- DSP (Digital Signal Processor)
  - ▶ Fonctions : traitement radio numérique, calculs complexes, etc
  - ▶ Exemples : TI TMS320C55x, etc.
- Processeurs VLIW (Very Long Instruction Word)
  - ▶ Fonctions : traitement multimédia
  - ▶ Exemples : ST210, Kalray...
- Supports de la partie logicielle du système

# Mémoires

- ROM, RAM, Flash, HMC, NVRAM, ...
  - ▶ Souvent hors du SoC
- Dans la puce :
  - ▶ Contrôleur(s) mémoires
  - ▶ Petites mémoires internes : caches/tcm, « fifo » (tampons/files d'attente),
- Fonctions
  - ▶ Stockage temporaire (RAM)
  - ▶ Programme interne (ROM), possibilité de mise à jour (Flash, MRAM, PCM, ...)
  - ▶ Stockage (Flash)

# Exemple : PDA GPS

- SoC : Atlas-M (Centrality)



# Composants utilitaires

- DMA (Direct Memory Access)

- ▶ Engin de copie : Transferts mémoires/mémoires, mémoires/périphériques, pour les gros transferts
- ▶ Décharge le CPU :
  - ★ quelques accès non caché pour configurer puis passe à autre chose
  - ★ averti de la fin par interruption

# Composants utilitaires

- DMA (Direct Memory Access)

- ▶ Engin de copie : Transferts mémoires/mémoires, mémoires/périphériques, pour les gros transferts
- ▶ Décharge le CPU :
  - ★ quelques accès non caché pour configurer puis passe à autre chose
  - ★ averti de la fin par interruption

- Timer, RTC (Real-Time Clock)

- ▶ Mesure de l'écoulement du temps
- ▶ Utilisations :
  - ★ Contrôle du nb d'images par secondes
  - ★ Programmation de délais d'expiration
  - ★ Utilisation par OS Temps Réel

# Composants utilitaires

- DMA (Direct Memory Access)

- ▶ Engin de copie : Transferts mémoires/mémoires, mémoires/périphériques, pour les gros transferts
- ▶ Décharge le CPU :
  - ★ quelques accès non caché pour configurer puis passe à autre chose
  - ★ averti de la fin par interruption

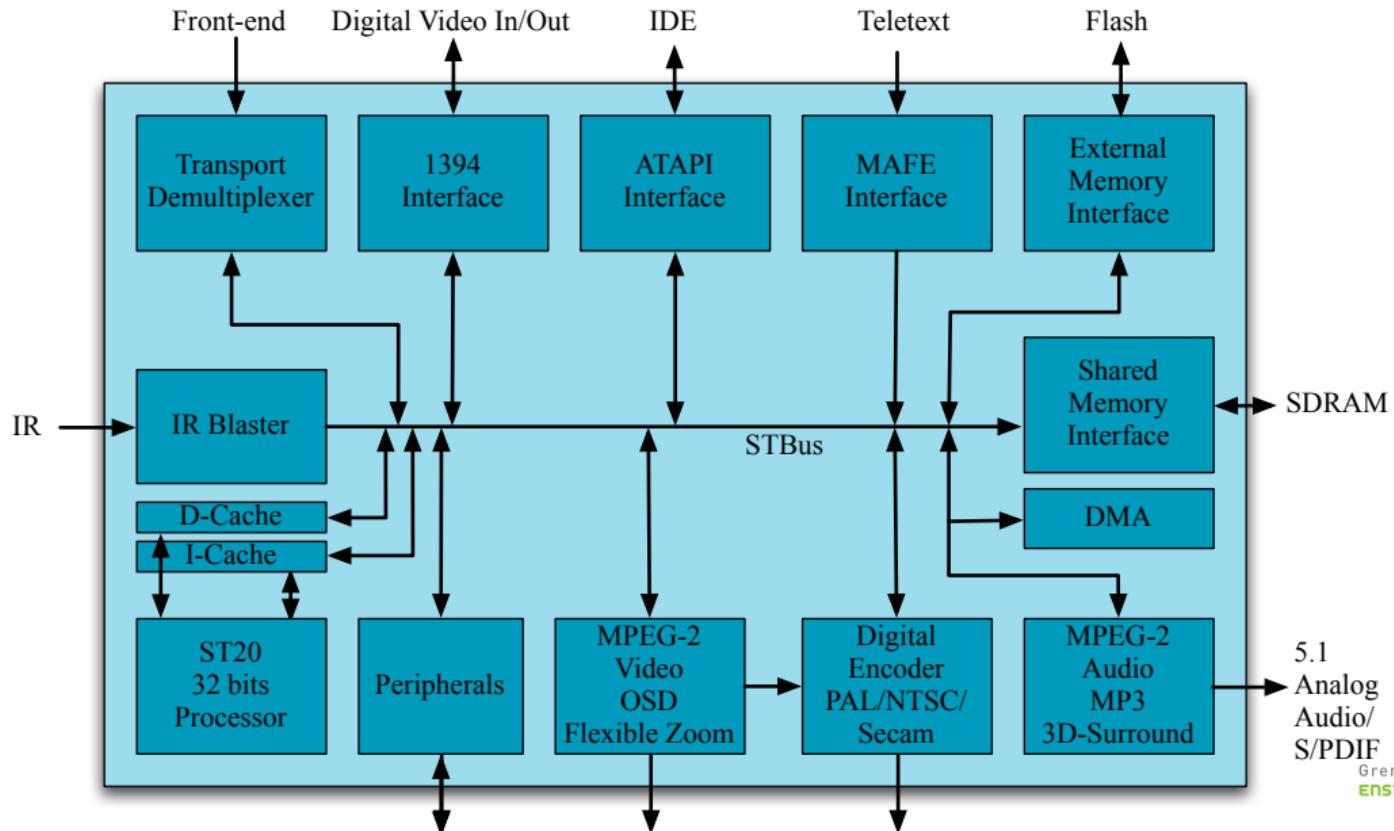
- Timer, RTC (Real-Time Clock)

- ▶ Mesure de l'écoulement du temps
- ▶ Utilisations :
  - ★ Contrôle du nb d'images par secondes
  - ★ Programmation de délais d'expiration
  - ★ Utilisation par OS Temps Réel

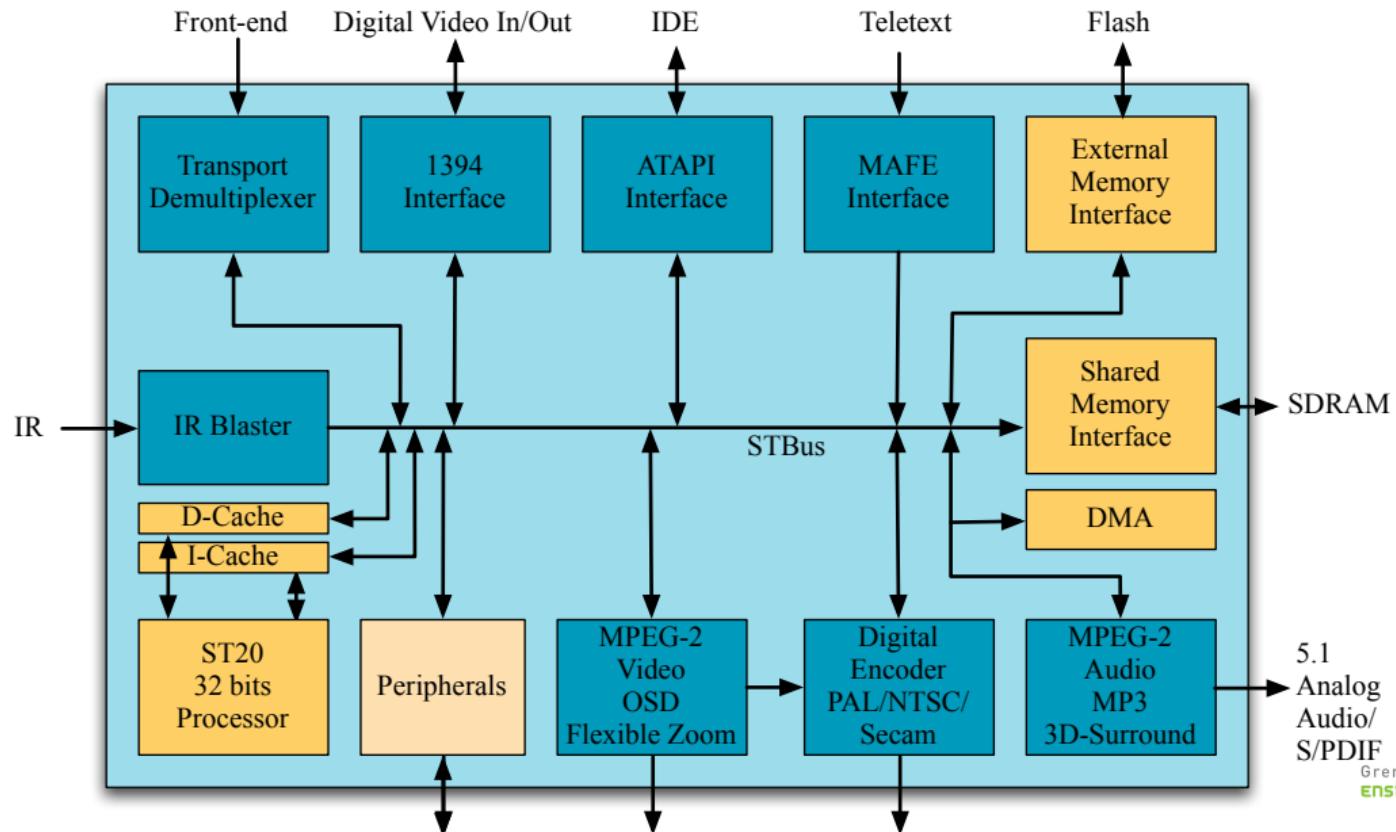
- Contrôleur d'interruptions (ITC)

- ▶ Centralisation de tous les signaux d'interruptions
- ▶ Informations sur l'émetteur de l'interruption

# Exemple : STi5518



# Exemple : STi5518 - CPU, Mémoires, Utilitaires



# Entrées/Sorties (1/2)

- GPIO (General Purpose Inputs/Outputs)
  - ▶ Programmation/lectures de broches du circuit
  - ▶ Utilisation : lectures de boutons, clavier simple
  - ▶ Accès après configuration généralement compliquée
- Composants ports série
  - ▶ UART (Universal Asynchronous Receiver/Transmitter) : port RS232
  - ▶ SSP (Synchronous Serial Port) : port SPI
  - ▶ Utilisation : branchement de composants externes, debuggage
- Contrôleurs LCD (numérique)
- Contrôleurs PWM

## Entrées/Sorties (2/2)

- Pilotage de bus de périphériques

- ▶ IDE/ATA...
  - ★ Disque dur interne
  - ★ DVD
- ▶ USB
  - ★ Host : branchement de périphériques externes
  - ★ Peripheral : branchement à un ordinateur
- ▶ IEEE 1394 aka FireWire (camescopes numériques, ...)
  - ★ Camescopes numériques
  - ★ Liaisons haute vitesse

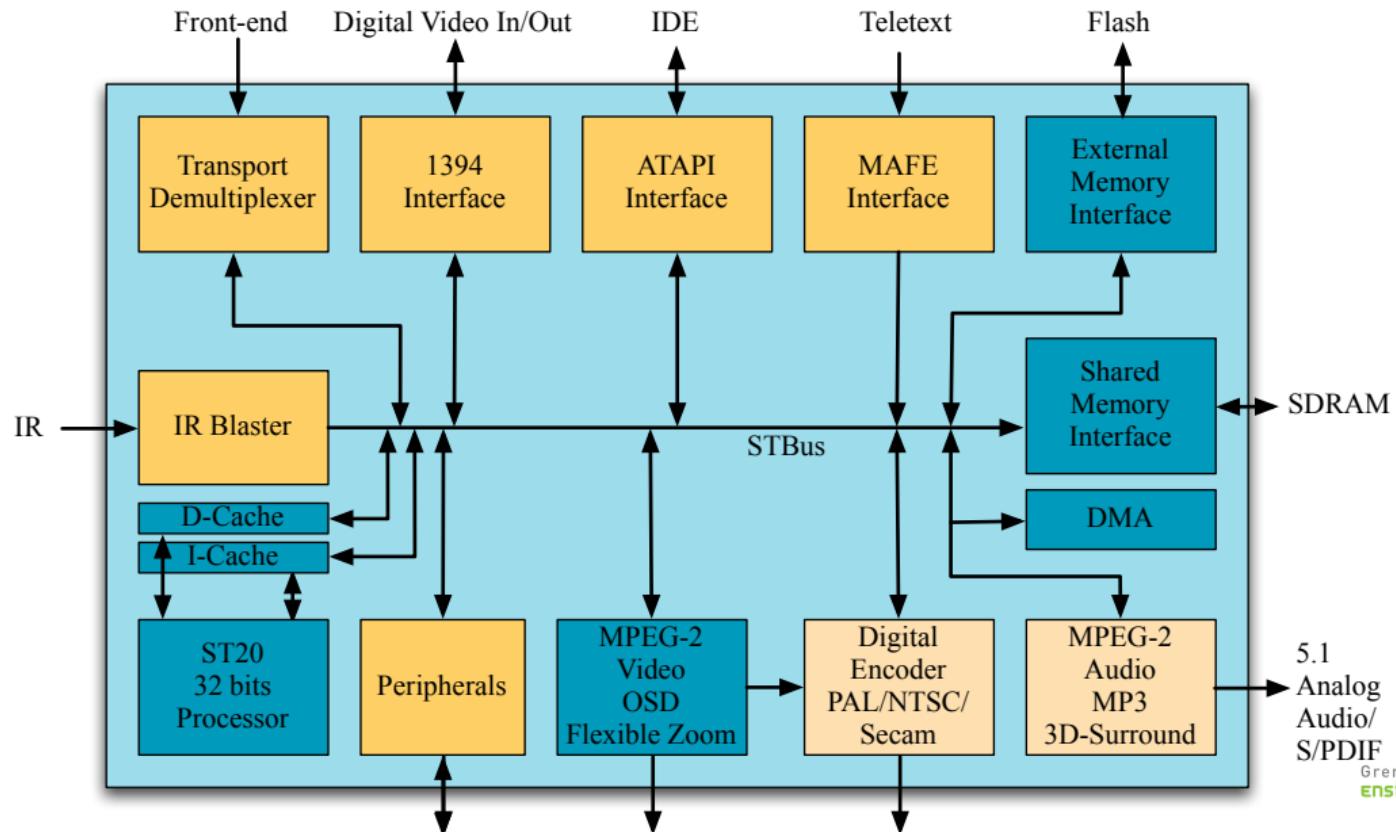
- Composants RF

- ▶ Bluetooth
- ▶ GPS
- ▶ Sigfox, Laura
- ▶ GSM, 4G, 5G, ...

# Parties analogiques

- Générations d'horloges, reset, ...
- ADC, DAC (Analog/Digital Converter) : entrées/sorties analogiques
  - ▶ Audio
  - ▶ Vidéo
  - ▶ Commandes d'actionneurs
  - ▶ Capteurs :
    - ★ Accéléromètre
    - ★ Magnétomètre
    - ★ Gyroscope
    - ★ Juste pour commencer !

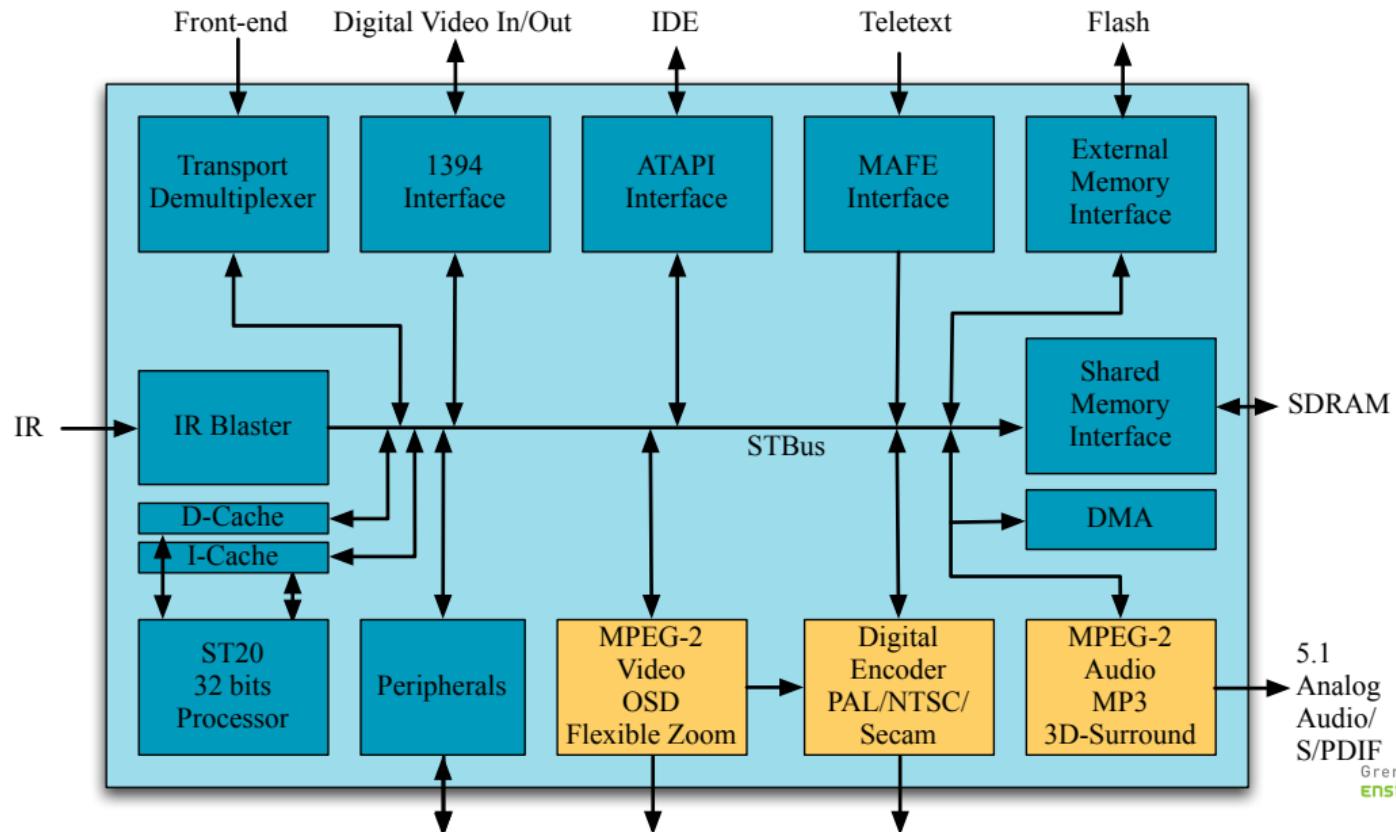
# Exemple : STi5518 - E/S, Analogique



# Composants dédiés

- Accélération d'une fonction particulière
  - ▶ Serait trop lent/consommerait trop en logiciel !
  - ▶ Compromis
    - ★ Complexité
    - ★ Accélération
    - ★ Consommation
    - ★ Flexibilité
- Plusieurs possibilités de réalisation :
  - ▶ 100% matérielle
    - ★ ex : décodeurs vidéos « câblés » des standards
  - ▶ logicielle-matérielle
    - ★ Utilisation d'un cœur de processeur pour simplifier le matériel
      - là où le hard n'est pas très bon (contrôle)
      - là où il y a besoin de flexibilité
    - ★ ex : décodeurs audios *ad-hoc*, contrôleurs de disques

# Exemple : STi5518 - Composants dédiés

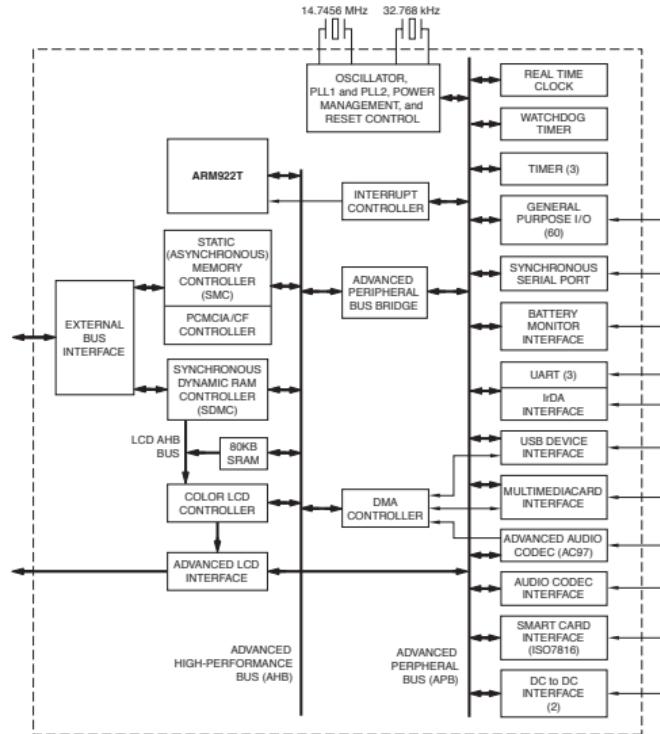


# Réseau d'interconnection (interconnect)

- Principal moyen de communication entre composants
- Bus partagés
  - ▶ Communications par plages mémoires
  - ▶ Arbitrage des communications
  - ▶ Un peu analogue aux bus « PC » actuels mais
    - ★ Pas de connectique
    - ★ Basse consommation
  - ▶ Paramètres : vitesse, largeur...
  - ▶ exemple : AmbaBus (ARM) AHB, APB, ...
- Networks-on-Chip (NoC)
  - ▶ Réseau complexe construit en fonction des besoins du SoC
  - ▶ exemple : STNoC, AXI, Kalray MPPA, Tilera, ...

# Exemple détaillé (Sharp/NXP LH7-A400 SoC)

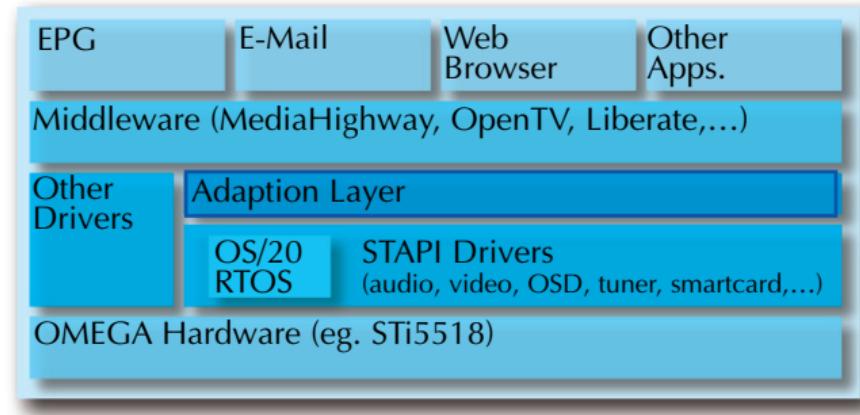
[http://www.nxp.com/documents/data\\_sheet/LH7A400\\_N.pdf](http://www.nxp.com/documents/data_sheet/LH7A400_N.pdf)



# Le logiciel (embarqué)

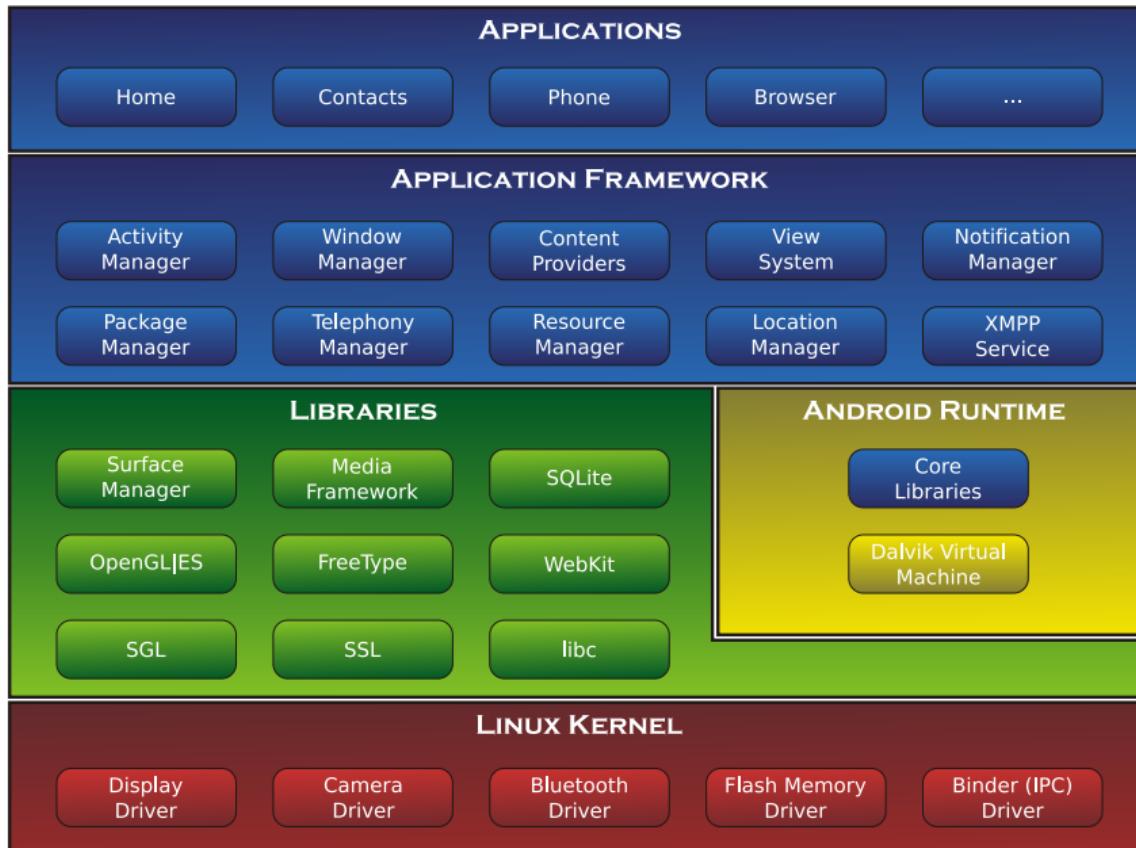
- Plusieurs logiciels sur architectures différentes
  - ▶ Mélange SH4, ARM, ST...
  - ▶ Endianess différentes
  - ▶ Problèmes techniques d'ordre de boot
    - ★ GPU boote avant processeur sur Raspberry PI, ...
  - ▶ Problèmes de synchronisations
- Communications de base : accès bus et interruptions
- Partie génie logiciel
  - ▶ Utilisation OS multitâche/temps réel : Windriver, QNX, Linux, OS/20, Windows Embedded...
  - ▶ Factorisation du code bas niveau dans des pilotes (drivers)
  - ▶ Couche supplémentaire au dessus de l'OS : middleware

# Exemple de structure logicielle (set-top-box)



Source : doc STi5518

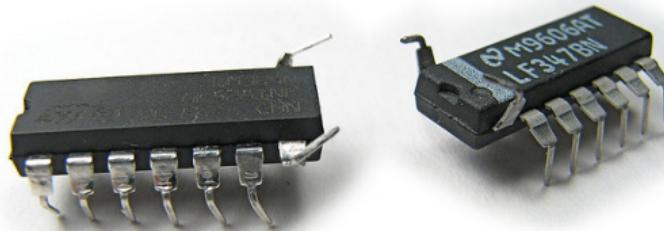
# Exemple de structure logicielle (Android)



# Sommaire de cette section

## 1 Systèmes sur Puce (SoC)

- Évolution des besoins et de la technique
- Quelques utilisations des SoC
- Composants principaux
- Problèmes de conception



## Problèmes de conception

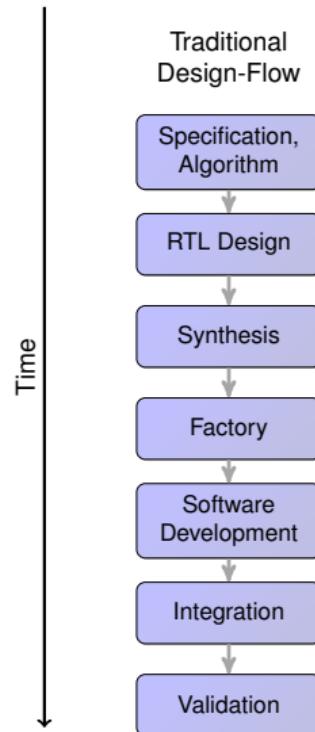
# Complexité croissante de conception

- Nombre de transistors : +100% tous les 18 mois (Moore's Law)  
- mais c'est bientôt fini !
- Productivité en conception : +30% par an  
⇒ « **Design Gap** »
- Besoin incessant de nouvelles techniques de conception

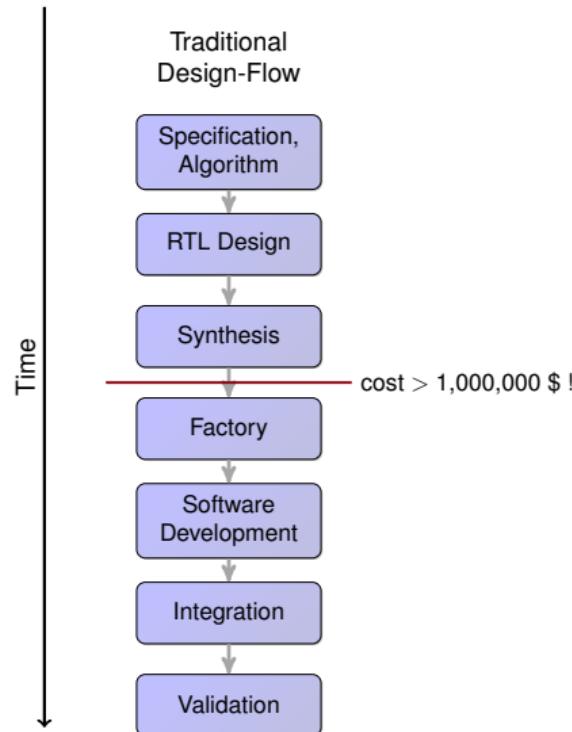
# Complexité croissante de conception

- Circuits à assembler énormes
  - ▶ Multiples éléments complexes : processeurs, réseau d'interconnection...
  - ▶ Parfois plusieurs mini-SoC dans le SoC (sous-ensembles simples CPU+DMA+Mémoire)
  - ▶ Évolution possible vers le massivement multiprocesseur
- VHDL/Verilog suffisent difficilement...
- Pas de révolution type « niveau porte → RTL » pour l'instant (HLS possible mais limitée)

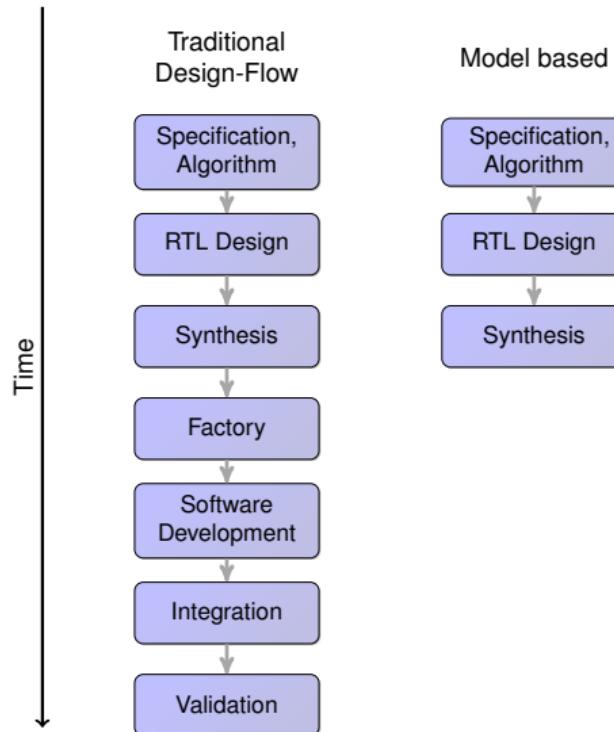
# Hardware/Software Design Flow



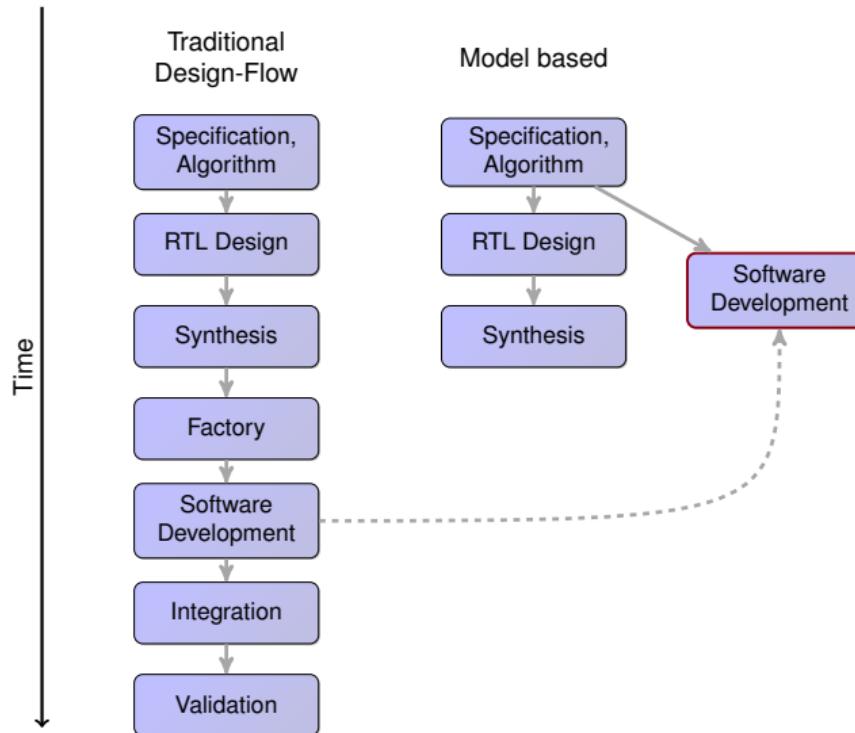
# Hardware/Software Design Flow



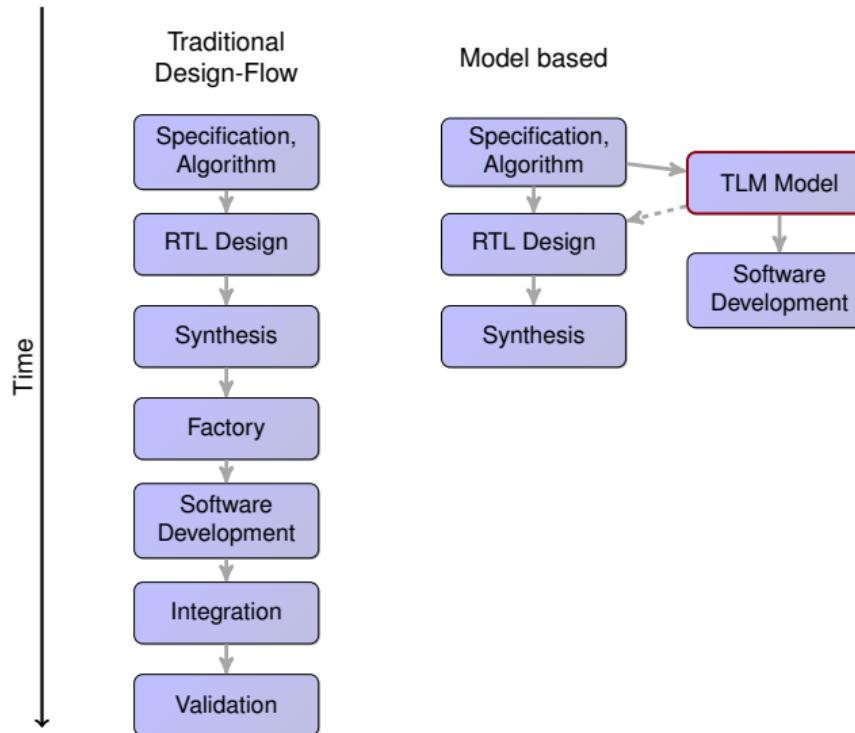
# Hardware/Software Design Flow



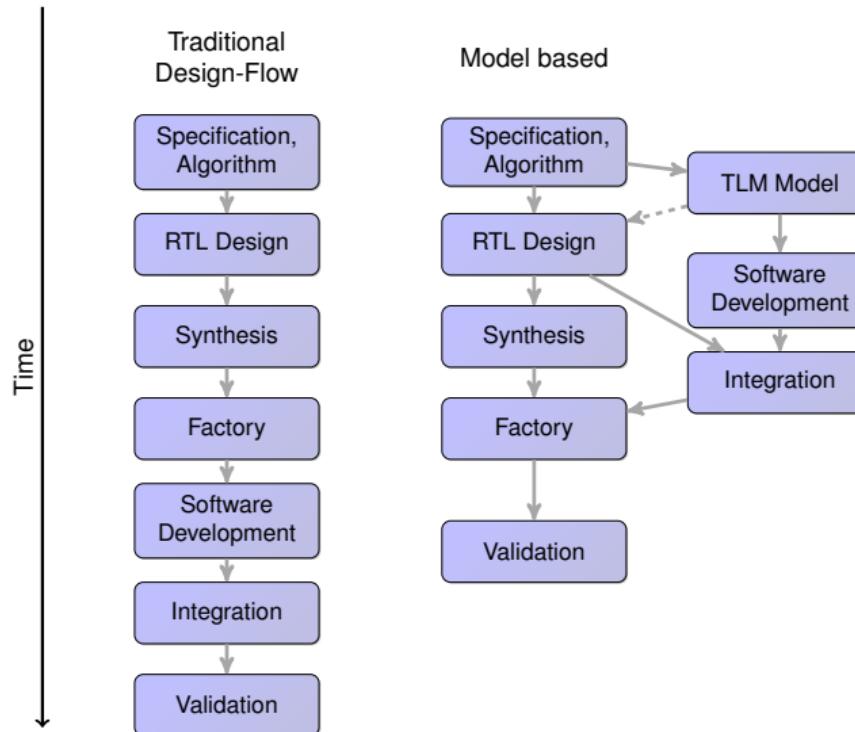
# Hardware/Software Design Flow



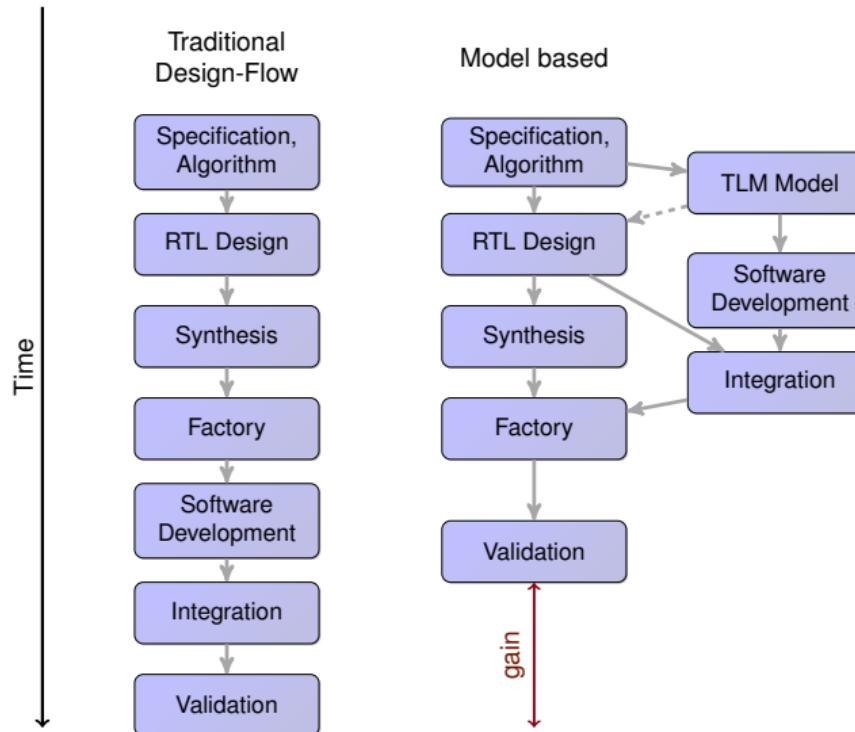
# Hardware/Software Design Flow



# Hardware/Software Design Flow



# Hardware/Software Design Flow



# Durée du cycle de développement

- Évolution rapide
- Dates à ne pas manquer (Noël, nouvel an chinois, Consumer Electronics Show à Las Vegas, même Macron y était, ...)

# Durée du cycle de développement

- Évolution rapide
- Dates à ne pas manquer (Noël, nouvel an chinois, Consumer Electronics Show à Las Vegas, même Macron y était, ...)
- ⇒ Un produit prêt 6 mois trop tard est difficilement vendable :  
« One week late, one year late » !

# Durée du cycle de développement

- Évolution rapide
- Dates à ne pas manquer (Noël, nouvel an chinois, Consumer Electronics Show à Las Vegas, même Macron y était, ...)
  - ⇒ Un produit prêt 6 mois trop tard est difficilement vendable : « One week late, one year late » !
  - ⇒ Le « Time to market » impose des méthodes de conception appropriées et des équipes de taille importante

# Coût d'une erreur

## Bug dans le logiciel

- Mise à jour du firmware
- Pas forcément acceptable partout...  
(difficulté pour l'utilisateur, systèmes critiques)

# Coût d'une erreur

## Bug dans le logiciel

- Mise à jour du firmware
- Pas forcément acceptable partout...  
(difficulté pour l'utilisateur, systèmes critiques)

## Bug dans le matériel

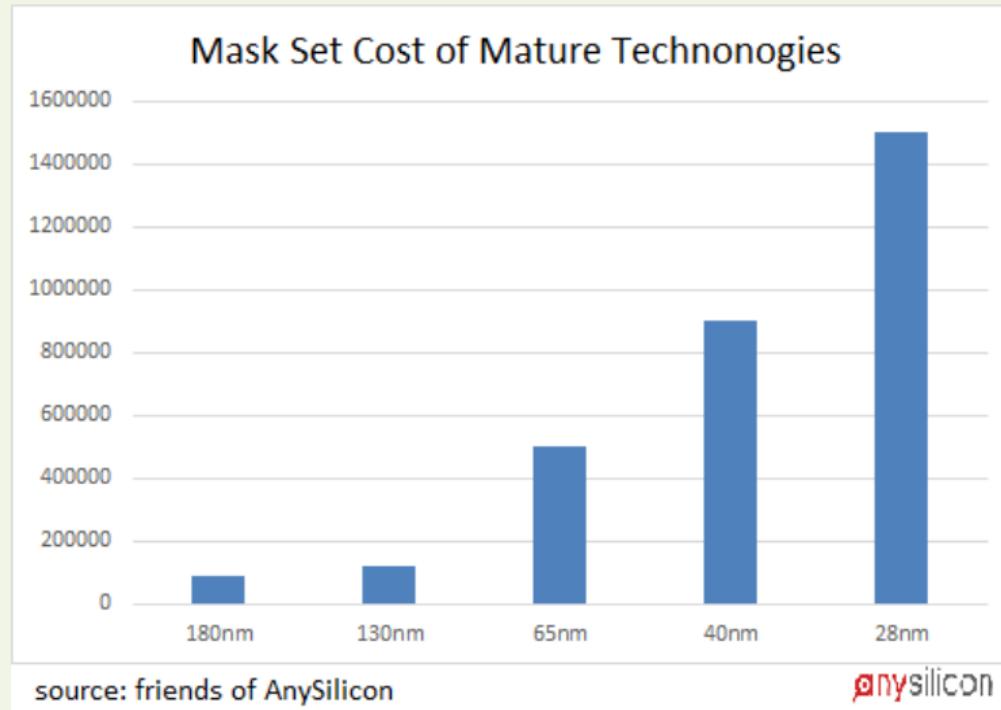
- Fabrication de nouveaux masques
- Exemple de coût :

Finesse de gravure	0.25 $\mu m$	0.13 $\mu m$	65 nm
Coût masque 1 couche	10 000 \$	30 000 \$	75 000 \$
Nb de couches	12	25	40
Coût total	120 000 \$	750 000 \$	3 M\$

source EETimes

# Coût d'une erreur

## Bug dans le matériel



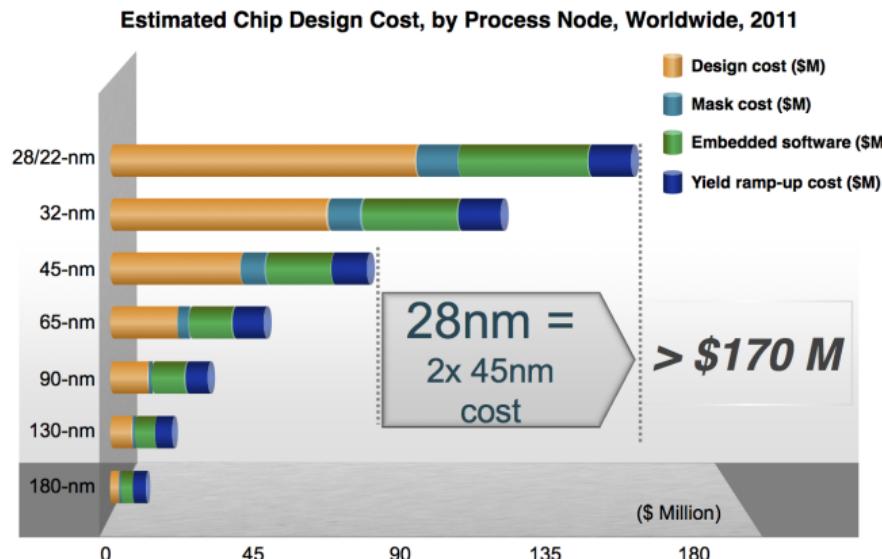
# Coût d'une erreur

## Bug dans le matériel (suite)

- Circuit déjà fabriqué : recherche d'un contournement (workaround)
- Engineering change order (ECO) pour modifier le masque : très limité
- SoC FPGA
  - ▶ ARM Excalibur : ARM 922 (200 MHz) + FPGA APEX 20KE
  - ▶ Xilinx Virtex 4 : PowerPC 405 (450 MHz) + FPGA + Ethernet MAC
  - ▶ Mais
    - coût FPGA  $>> 10 \times$  coût ASIC
    - consommation FPGA  $>> 10 \times$  consommation ASIC

# Coût d'une erreur

## Design Cost



# Problèmes de conception

- Vitesse de simulation

- ▶ Simulation du SoC niveau RTL : plusieurs jours, voire semaines, ...
- ▶ Encodage et décodage d'une image 1280x720 en MPEG 4  
1 h en simulation RTL

# Problèmes de conception

- Vitesse de simulation

- ▶ Simulation du SoC niveau RTL : plusieurs jours, voire semaines, ...
- ▶ Encodage et décodage d'une image 1280x720 en MPEG 4  
1 h en simulation RTL
- ▶ Impossibilité de tester le(s) logiciel(s) embarqué(s) à ce niveau

# Problèmes de conception

- Vitesse de simulation

- ▶ Simulation du SoC niveau RTL : plusieurs jours, voire semaines, ...
- ▶ Encodage et décodage d'une image 1280x720 en MPEG 4  
1 h en simulation RTL
- ▶ Impossibilité de tester le(s) logiciel(s) embarqué(s) à ce niveau
- ▶ Moins de temps disponible pour valider le système...

# Problèmes de conception

## ● Vitesse de simulation

- ▶ Simulation du SoC niveau RTL : plusieurs jours, voire semaines, ...
- ▶ Encodage et décodage d'une image 1280x720 en MPEG 4  
1 h en simulation RTL
- ▶ Impossibilité de tester le(s) logiciel(s) embarqué(s) à ce niveau
- ▶ Moins de temps disponible pour valider le système...
- ▶ Développement séparé des différents blocs

# Problèmes de conception

## ● Vitesse de simulation

- ▶ Simulation du SoC niveau RTL : plusieurs jours, voire semaines, ...
- ▶ Encodage et décodage d'une image 1280x720 en MPEG 4  
1 h en simulation RTL
- ▶ Impossibilité de tester le(s) logiciel(s) embarqué(s) à ce niveau
- ▶ Moins de temps disponible pour valider le système...
- ▶ Développement séparé des différents blocs
- ▶ Quelques solutions couramment pratiquées :
  - ★ Cosimulation
  - ★ Émulation matérielle

# Problèmes d'intégration

## ● Fonctionnelle

- ▶ Développement séparé des composants, réutilisation
- ▶ Aucune garantie de fonctionnement
- ▶ Problèmes de compatibilité plus complexes qu'électroniques

# Problèmes d'intégration

- Fonctionnelle

- ▶ Développement séparé des composants, réutilisation
- ▶ Aucune garantie de fonctionnement
- ▶ Problèmes de compatibilité plus complexes qu'électroniques

- Performances

- ▶ Adéquation d'un ensemble de composants pour réaliser une tâche dans un temps donné
- ▶ Dépendances non fonctionnelles complexes

# Problèmes de validation

- Conformité du système à la spécification ?
- Spécification de plus en plus complexes
  - ▶ Normes MPEG x, H264, HEVC ...
  - ▶ Formats informatiques divers
  - ▶ Interprétation parfois erronée
- Volumes de données de plus en plus gros (vidéo HD, FHD, 4K, bientôt 8K)
- Format de la spécification ?

La suite jeudi !

# Sommaire

1 Systèmes sur Puce (SoC)

2 Modélisation au niveau transactionnel

# Sommaire de cette section

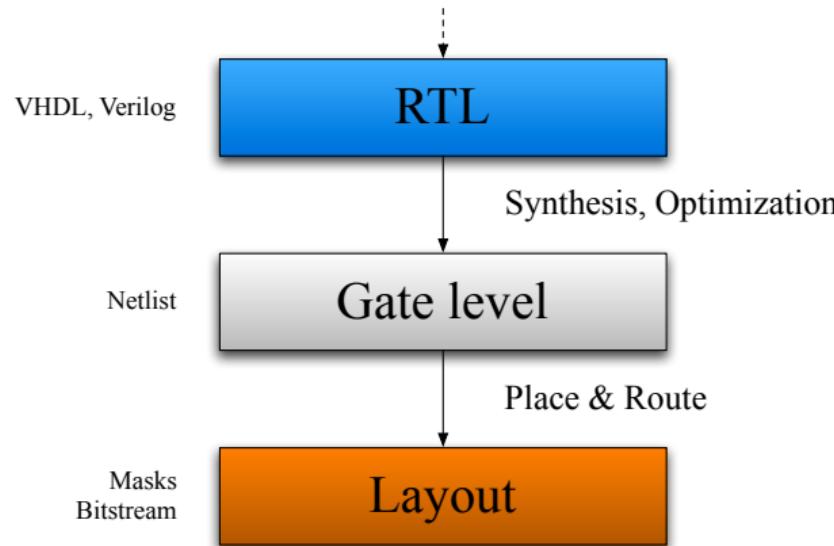
## 2 Modélisation au niveau transactionnel

- Motivations
- TLM, qu'est-ce que c'est ?
- Bilan

# Retour sur le flot de conception

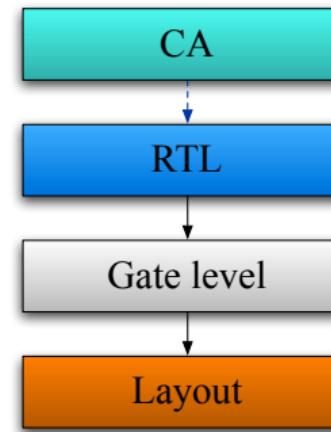
- Bas du flot de conception (vu en 2A)

3 principaux niveaux d'abstraction

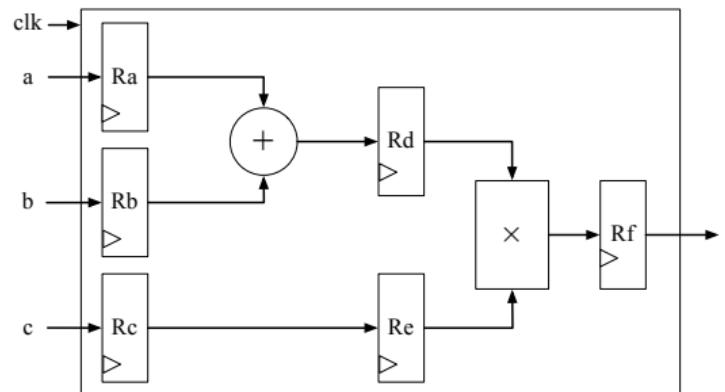


# Niveau supérieur : Cycle Accurate (1/2)

- Objectif : simulation rapide
- Caractéristiques
  - ▶ Précis au cycle d'horloge près
  - ▶ Précis au niveau données (bit true)
  - ▶ Écriture libre du modèle interne des composants (C, C++...)



## Cycle Accurate : exemple



```
void my_function() // pseudo-code très approximatif ...
{
    Ra = a;
    Rb = b;
    Rc = c;
    wait(clk, 2);
    s = (Ra+Rb)*Rc;
}
```

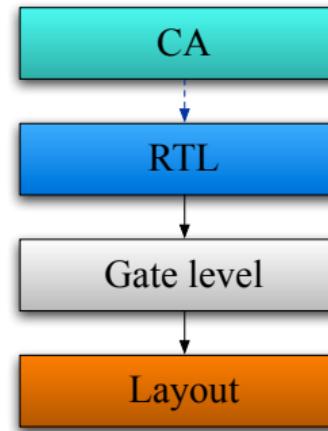
# Niveau supérieur : Cycle Accurate (2/2)

## ● Utilisation

- ▶ Modèles de remplacement pour simulations RTL
- ▶ Ex : modèles de processeurs...

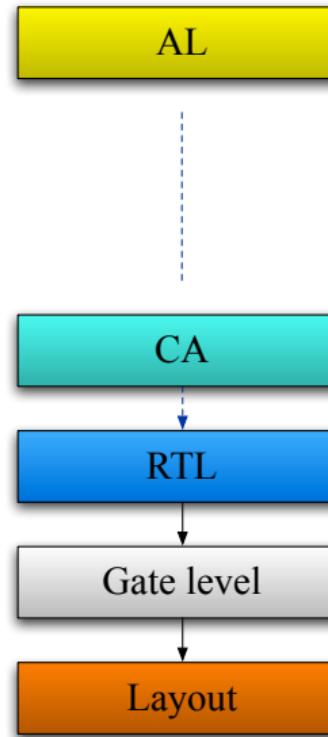
## ● Inconvénients

- ▶ Non synthétisable  
(référence = RTL)
- ▶ Effort de modélisation important



## Niveau « Algorithmique »

- Programme décrivant la fonctionnalité (C, Matlab, etc.)
- Souvent séquentiel
- Ex : algorithme de référence décodage MPEG
- Écriture non ambiguë d'une portion de la spécification
- Pas de référence au matériel :
  - ▶ Pas de partitionnement hard/soft
  - ▶ Partie contrôle absente



# Exemple : décodage XVID

```
...
bound = 0;

for (y = 0; y < mb_height; y++) {
    cp_mb = st_mb = 0;
    for (x = 0; x < mb_width; x++) {
        MACROBLOCK *mb;

        /* skip stuffing */
        while (BitstreamShowBits(bs, 10) == 1)
            BitstreamSkip(bs, 10);

        if (check_resync_marker(bs, fcode - 1)) {
            bound = read_video_packet_header(bs, dec, fcode - 1,
                &quant, &fcode, NULL, &intra_dc_threshold);
            x = bound % mb_width;
            y = bound / mb_width;
        }
        mb = &dec->mbs[y * dec->mb_width + x];

        DPRINTF(XVID_DEBUG_MB, "macroblock (%i,%i) %08x\n", x, y, BitstreamShowBits(bs, 32));

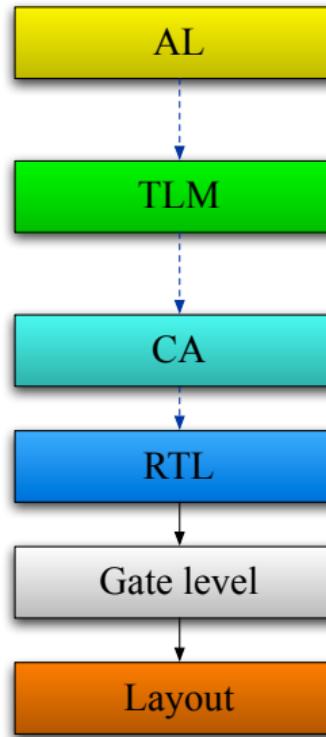
        if (!(BitstreamGetBit(bs)))           /* block _is_ coded */
            uint32_t mcbpc, cbpc, cbpy, cbp;
            uint32_t intra, acpred_flag = 0;
            int mcsel = 0;                  /* mcsel: '0'=local motion, '1'=GMC */

            cp_mb++;
            mcbpc = get_mcbpc_inter(bs);
            mb->mode = mcbpc & 7;
            cbpc = (mcbpc >> 4);

            DPRINTF(XVID_DEBUG_MB, "mode %i\n", mb->mode);
            DPRINTF(XVID_DEBUG_MB, "cbpc %i\n", cbpc);
```

# Niveau transactionnel : TLM

- Transaction Level Modeling
- Plusieurs définitions...  
ici : TLM IEEE 1666-2011  
(standard)
- Objectif n°1 : développement du logiciel embarqué
- Caractéristiques
  - ▶ Pas d'horloge (**cycle-less**)
  - ▶ Bit true
  - ▶ Définition, modélisation précise des communications

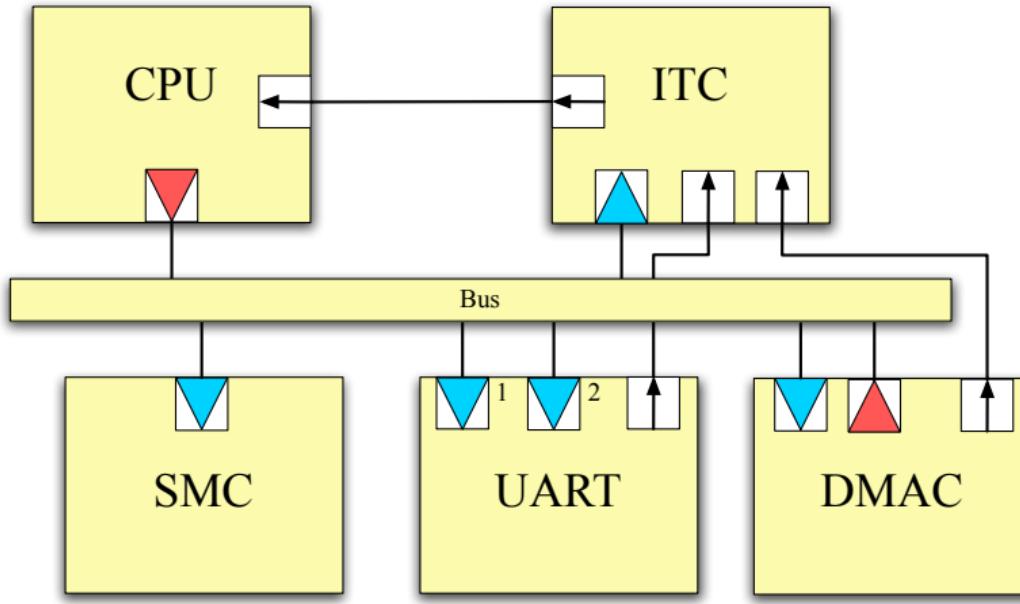


# Sommaire de cette section

## 2 Modélisation au niveau transactionnel

- Motivations
- TLM, qu'est-ce que c'est ?
- Bilan

## Un exemple



# Objectif développement du logiciel embarqué

## Contrat entre logiciel embarqué et matériel

- Logiciel correct en simulation TLM  
⇒ logiciel correct en simulation RTL *et* sur puce
- Nécessite tous les « éléments » matériels « visibles » par le logiciel

# Objectif développement du logiciel embarqué

## Contrat entre logiciel embarqué et matériel

- Logiciel correct en simulation TLM  
⇒ logiciel correct en simulation RTL *et* sur puce
- Nécessite tous les « éléments » matériels « visibles » par le logiciel

⇒ Modéliser tout ce qui est nécessaire au logiciel embarqué,  
mais seulement cela

# Uses of Functional Models

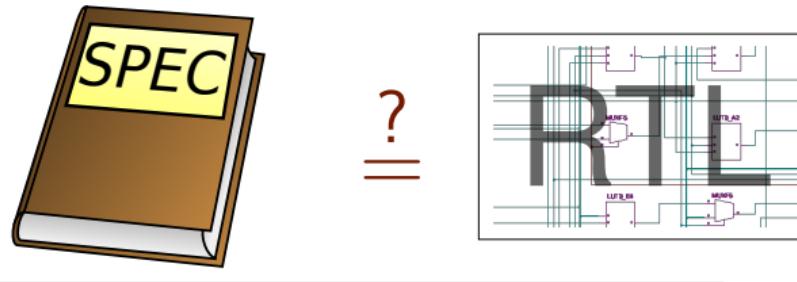
Reference for  
Hardware  
Validation



Virtual  
Prototype  
for Software  
Development

# Uses of Functional Models

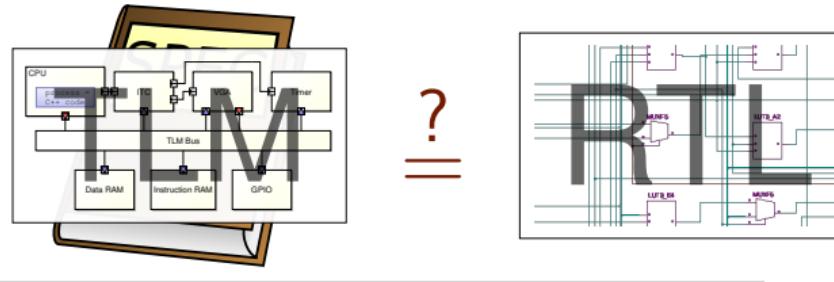
Reference for  
Hardware  
Validation



Virtual  
Prototype  
for Software  
Development

# Uses of Functional Models

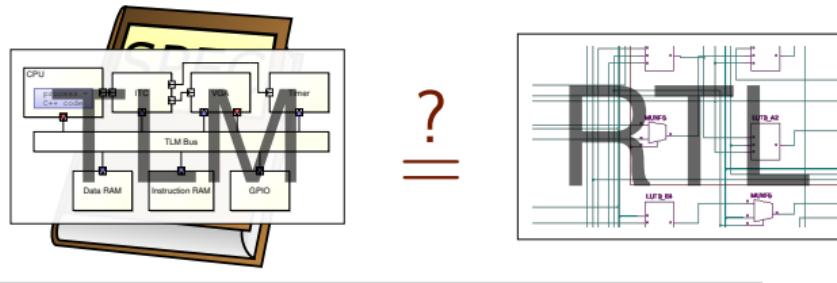
Reference for  
Hardware  
Validation



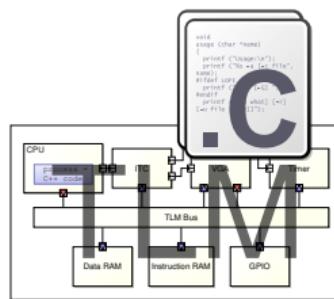
Virtual  
Prototype  
for Software  
Development

## Uses of Functional Models

# Reference for Hardware Validation

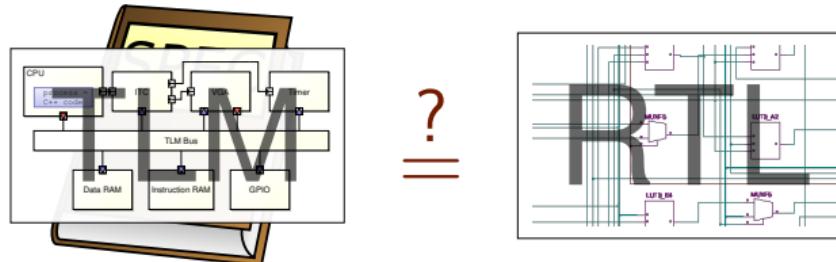


Virtual  
Prototype  
for Software  
Development

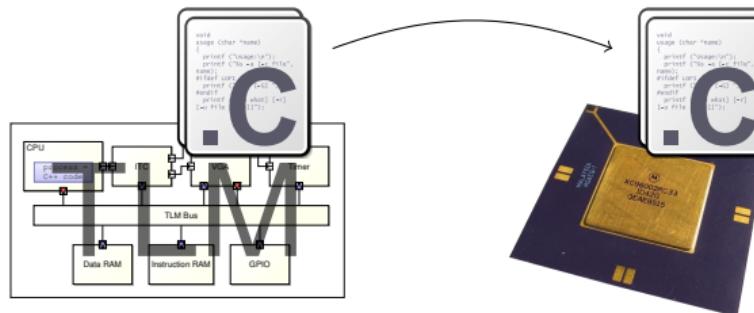


# Uses of Functional Models

Reference for  
Hardware  
Validation

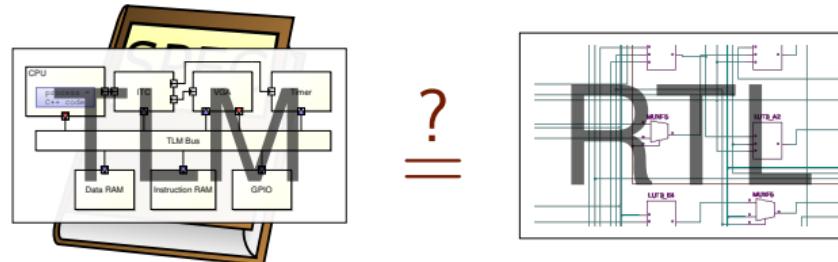


Virtual  
Prototype  
for Software  
Development



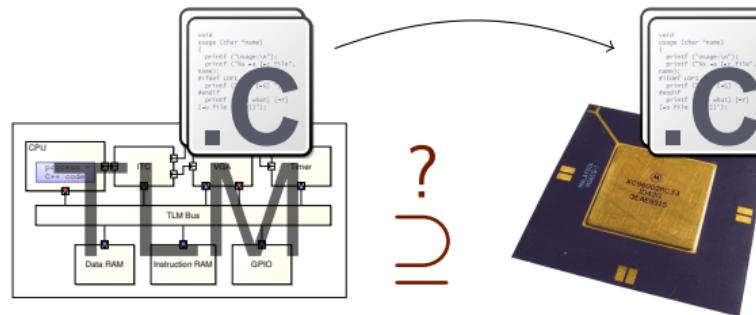
# Uses of Functional Models

Reference for  
Hardware  
Validation



Unmodified  
Software

Virtual  
Prototype  
for Software  
Development



# Éléments nécessaires

- Possibilité d'actions lectures/écritures
- Plages d'adresses
- Mémoires
- Bancs de registres
- Interruptions

## Idée principale

- Actions de lectures/écritures = **transactions** sur le réseau d'interconnexion
- Correspondance avec les opérations logiques effectuées sur le bus

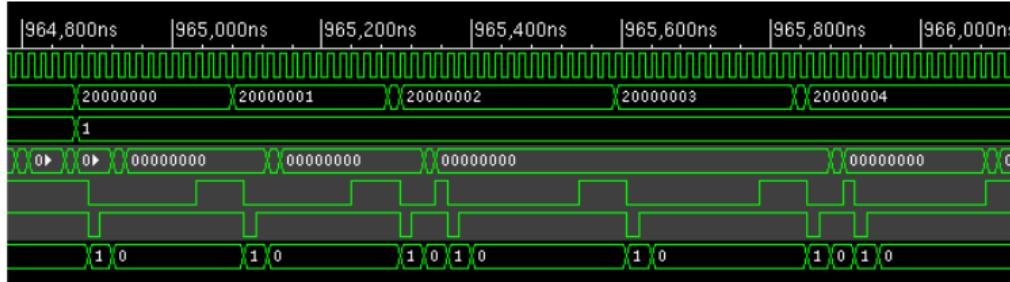
## Idée principale

- Actions de lectures/écritures = **transactions** sur le réseau d'interconnexion
- Correspondance avec les opérations logiques effectuées sur le bus

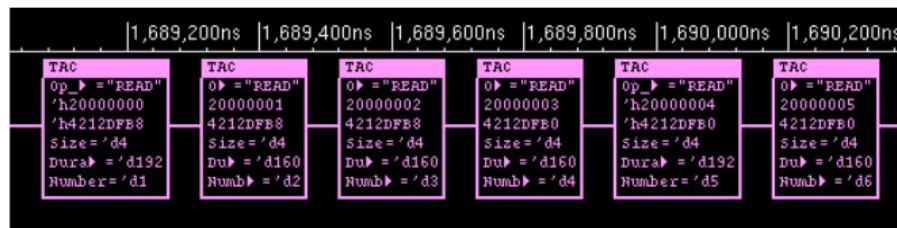
### Informations minimales contenues dans une transaction

- Type : lecture ou écriture
- Adresse de base
- Données
- Taille (nb de données)
- État : OK, Erreur, Temps dépassé...
- Implicite : taille d'une donnée élémentaire, taille d'une adresse

## Ex : lectures successives sur bus AHB



RTL



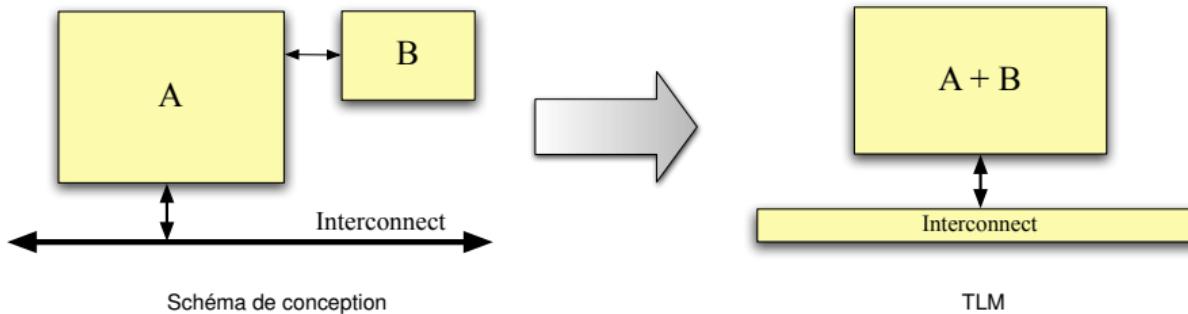
TLM

Abstraction des communications sur bus

# Composants

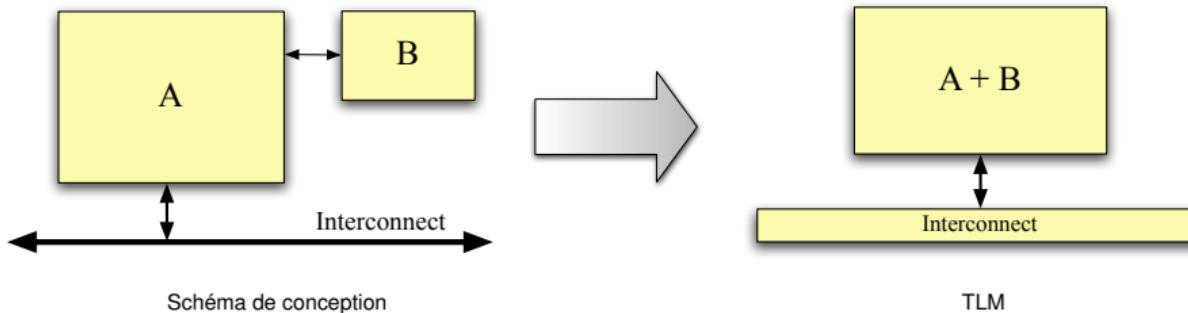
## ● Séparation en fonction des communications

- ▶ Fusion de composants communiquant en dehors du réseau d'interconnection
- ▶ Règle non absolue  
(fonction des besoins et des types de communications disponibles)



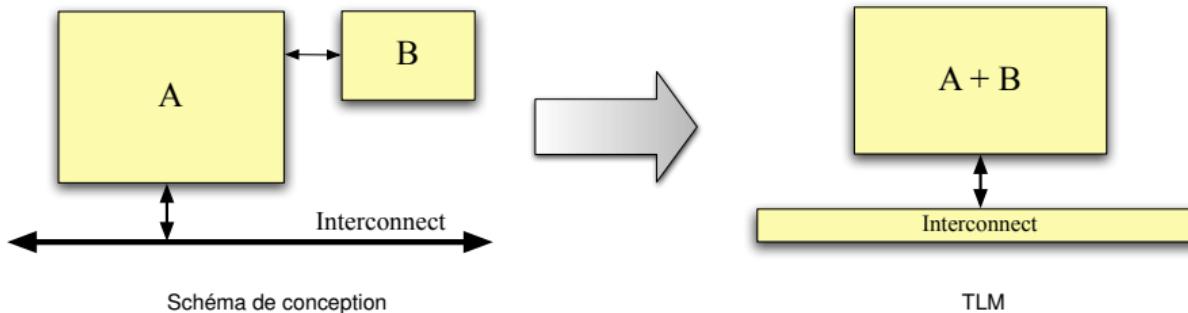
# Composants

- Séparation en fonction des communications
  - ▶ Fusion de composants communiquant en dehors du réseau d'interconnection
  - ▶ Règle non absolue  
(fonction des besoins et des types de communications disponibles)
- Possibilité de hiérarchie



# Composants

- Séparation en fonction des communications
  - ▶ Fusion de composants communiquant en dehors du réseau d'interconnection
  - ▶ Règle non absolue  
(fonction des besoins et des types de communications disponibles)
- Possibilité de hiérarchie
- Simulation indépendante de chaque composant :  
→ concurrence



## Ports de communication (transactions)

- Deux types de ports (de façon générale)
  - ▶ Initiateurs (**initiator, master**)
    - ★ « Emetteurs » des transactions

## Ports de communication (transactions)

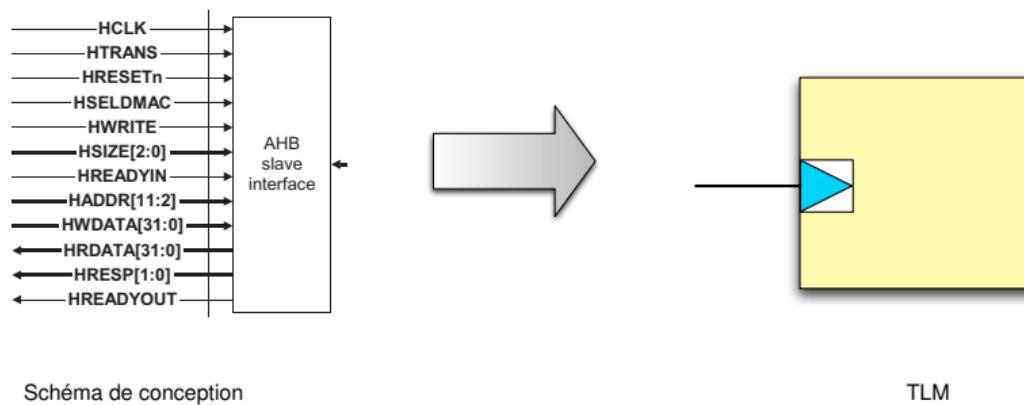
- Deux types de ports (de façon générale)
  - ▶ Initiateurs (**initiator, master**)
    - ★ « Emetteurs » des transactions
  - ▶ Cible (**target, slave**)
    - ★ « Répondent » aux transactions
    - ★ Partie passive d'un composant
    - ★ Association port cible ↔ plage d'adresse

# Ports de communication (transactions)

- Deux types de ports (de façon générale)
  - ▶ Initiateurs (**initiator, master**)
    - ★ « Emetteurs » des transactions
  - ▶ Cible (**target, slave**)
    - ★ « Répondent » aux transactions
    - ★ Partie passive d'un composant
    - ★ Association port cible ↔ plage d'adresse
- Analogie avec le réseau
  - ▶ initiateur ≈ client
  - ▶ cible ≈ serveur
  - ▶  Rien à voir avec la distinction lecture/écriture !

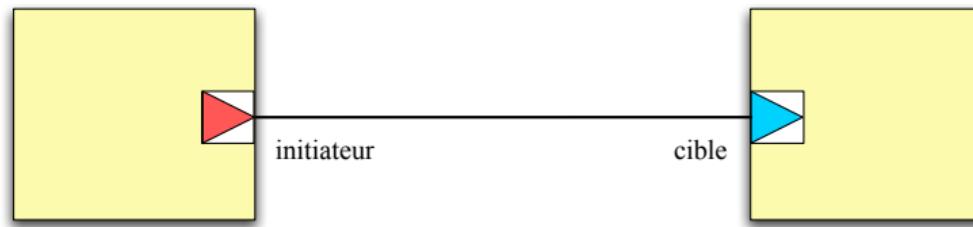
# Ports de communication (transactions)

- Deux types de ports (de façon générale)
  - ▶ Initiateurs (**initiator, master**)
    - ★ « Emetteurs » des transactions
  - ▶ Cible (**target, slave**)
    - ★ « Répondent » aux transactions
    - ★ Partie passive d'un composant
    - ★ Association port cible ↔ plage d'adresse
- Exemple :



# Protocole (1/2)

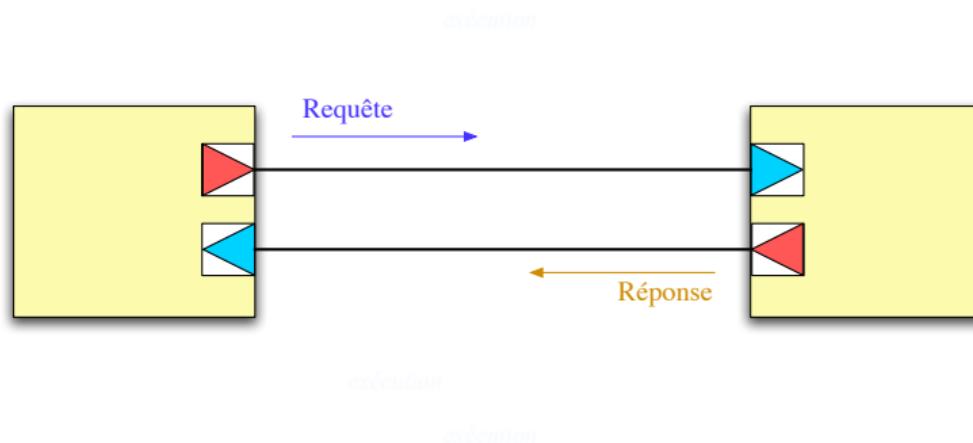
- Ensemble des actions possibles au niveau des ports (lecture, écriture, ...)
- Protocoles **bloquants**



## Protocole (2/2)

- Protocoles **non bloquants**

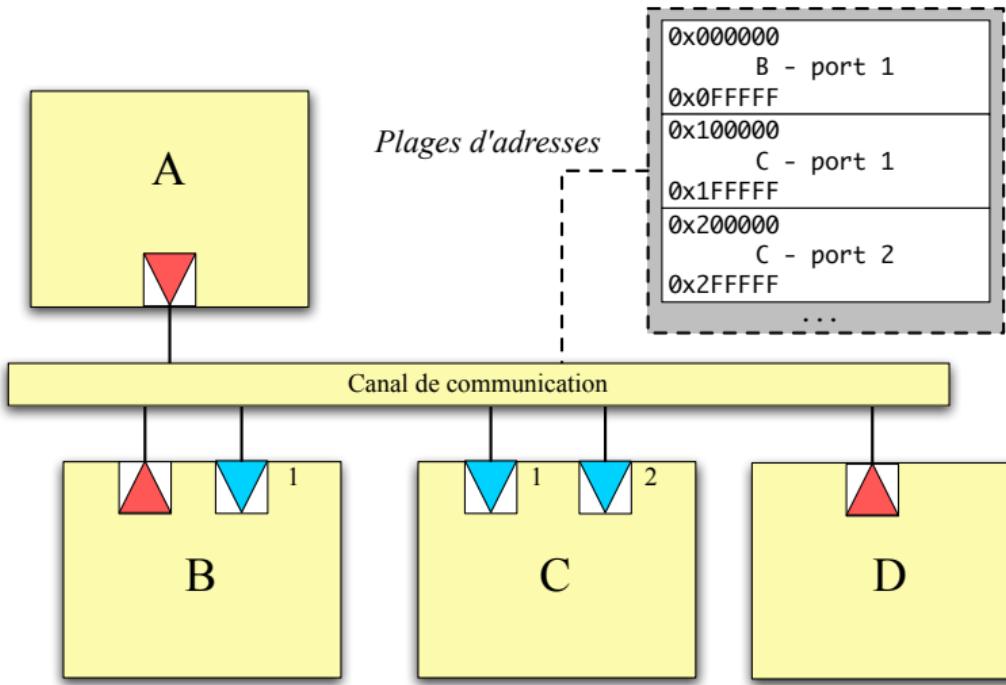
- ▶ Ne bloquent pas l'initiateur
- ▶ Deux canaux de communication : requête et réponse



# Canal de communication (1/2)

- Abstrait les différents éléments du bus
  - ▶ Décodage
  - ▶ Multiplexage
  - ▶ Signaux...
- Fonctionnalité principale : routage des transactions
- Connaissance des plages d'adresses des composants
- Ports de communications spéciaux  
(cible : plusieurs-vers-un, initiateur : un-vers-plusieurs)

## Canal de communication (2/2)



# Interruptions (1/2)

- Qu'est-ce que c'est ?

- ▶ Connection directe entre composants par un fil
- ▶ Unidirectionnel

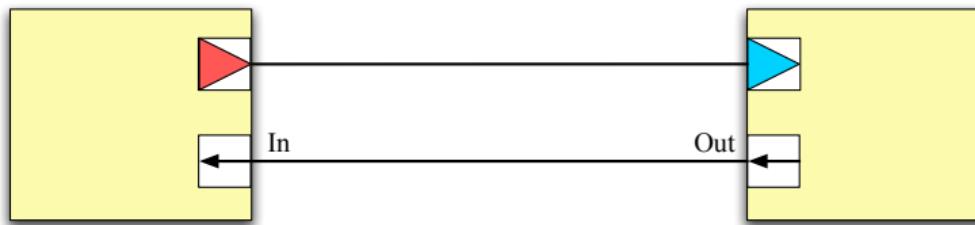


- À quoi ça sert ?

- ▶ Processeurs
  - ★ Déclenchement immédiat de routines en cours d'exécution du code normal
  - ★ ex : Interruption Souris, traitement terminé par un autre composant...
  - ★ Économies d'énergies (HLT sur x86, ...)
- ▶ Autres composants matériels
  - ★ Synchronisation
  - ★ « Arrêt d'urgence » d'un composant

## Interruptions (2/2)

- Modélisation non standardisée...
- Une solution : signaux booléens (RTL)
  - ▶ Sensibilité sur fronts (montants, descendants)
  - ▶ Entrées, sorties de signaux (idem RTL)
  - ▶ Connections point à point
  - ▶ Principal moyen de synchronisation pour les cibles



## Modélisation interne d'un composant

- Liberté de codage... mais respect du niveau d'abstraction !

### Partie « initiateur »

- Transactions générées réalistes
  - ▶ Mêmes adresses
  - ▶ Données précises

### Partie « cible »

- Mémoires
  - ▶ Respect de la taille du données
  - ▶ Endianess
- Bancs de registres
  - ▶ Adresses relatives des différents registres
  - ▶ Actions associées
    - Contrat d'utilisation du composant

# Exemple de bancs de registres (DMAC ARM)

Name	Address (base+)	Type	Reset value	Description
DMACIntStatus	0x000	RO	0x00	See <i>Interrupt Status Register</i> on page 3-10
DMACIntTCStatus	0x004	RO	0x00	See <i>Interrupt Terminal Count Status Register</i> on page 3-10
DMACIntTCClear	0x008	WO	-	See <i>Interrupt Terminal Count Clear Register</i> on page 3-11
DMACIntErrorStatus	0x00C	RO	0x00	See <i>Interrupt Error Status Register</i> on page 3-11
DMACIntErrClr	0x010	WO	-	See <i>Interrupt Error Clear Register</i> on page 3-12
DMACRawIntTCStatus	0x014	RO	-	See <i>Raw Interrupt Terminal Count Status Register</i> on page 3-13
DMACRawIntErrorStatus	0x018	RO	-	See <i>Raw Error Interrupt Status Register</i> on page 3-13
DMACEnbldChns	0x01C	RO	0x00	See <i>Enabled Channel Register</i> on page 3-14
DMACSoftBReq	0x020	R/W	0x0000	See <i>Software Burst Request Register</i> on page 3-14
DMACSoftSReq	0x024	R/W	0x0000	See <i>Software Single Request Register</i> on page 3-15

# Exemple de mode d'emploi de registre (DMAC ARM)

## 3.4.10 Software Single Request Register

The read/write DMACSoftSReq Register, with address offset of 0x024, enables DMA single requests to be generated by software. You can generate a DMA request for each source by writing a 1 to the corresponding register bit. A register bit is cleared when the transaction has completed. Writing 0 to this register has no effect. Reading the register indicates the sources that are requesting single DMA transfers. You can generate a request from either a peripheral or the software request register. Figure 3-10 shows the bit assignments for this register.

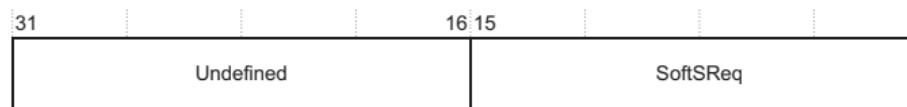


Figure 3-10 DMACSoftSReq Register bit assignments

Table 3-11 lists the bit assignments for this register.

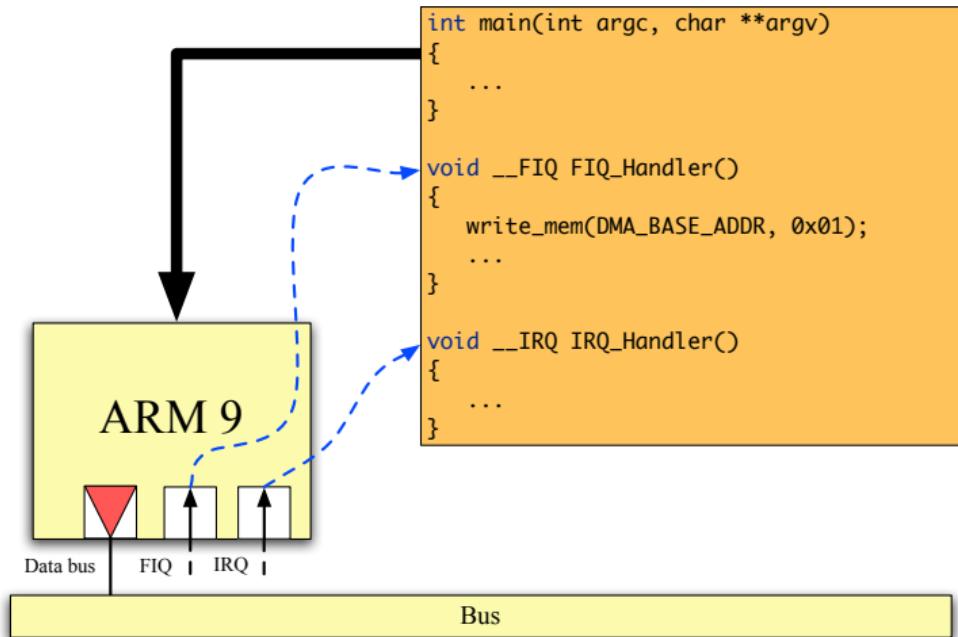
Table 3-11 DMACSoftSReq Register bit assignments

Bits	Name	Function
[31:16]	-	Read undefined. Write as zero.
[15:0]	SoftSReq	Software single request.

# Insertion du logiciel embarqué (1/2)

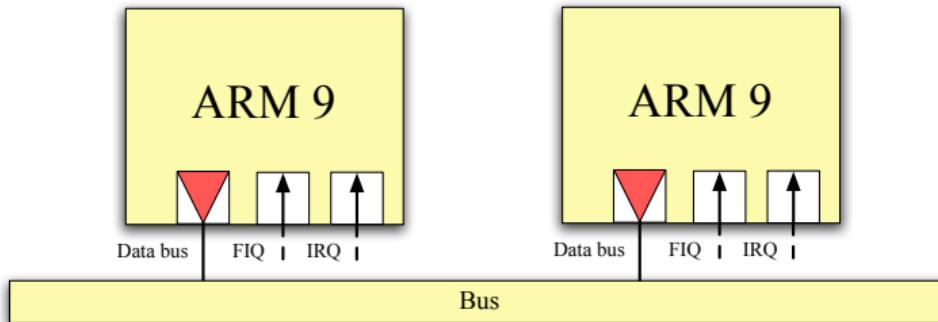
- « Emballage » autour du code (**wrapper**)
- Interface
  - ▶ Accès mémoire via un bus de données  
→ port initiateur
  - ▶ Entrée(s) interruptions
  - ▶ Dépendant du modèle de processeur...
- Mise en correspondance interruptions ↔ code de traitement

## Insertion du logiciel embarqué (2/2)



# Question

- Communication d'une valeur entière  $x$  entre les processeurs ?



## Question



Comment faire ? Faut-il ajouter des composants ?

# Sommaire de cette section

## 2 Modélisation au niveau transactionnel

- Motivations
- TLM, qu'est-ce que c'est ?
- Bilan

# Comparaison avec les autres niveaux (1/2)

## TLM vs. Algorithmique

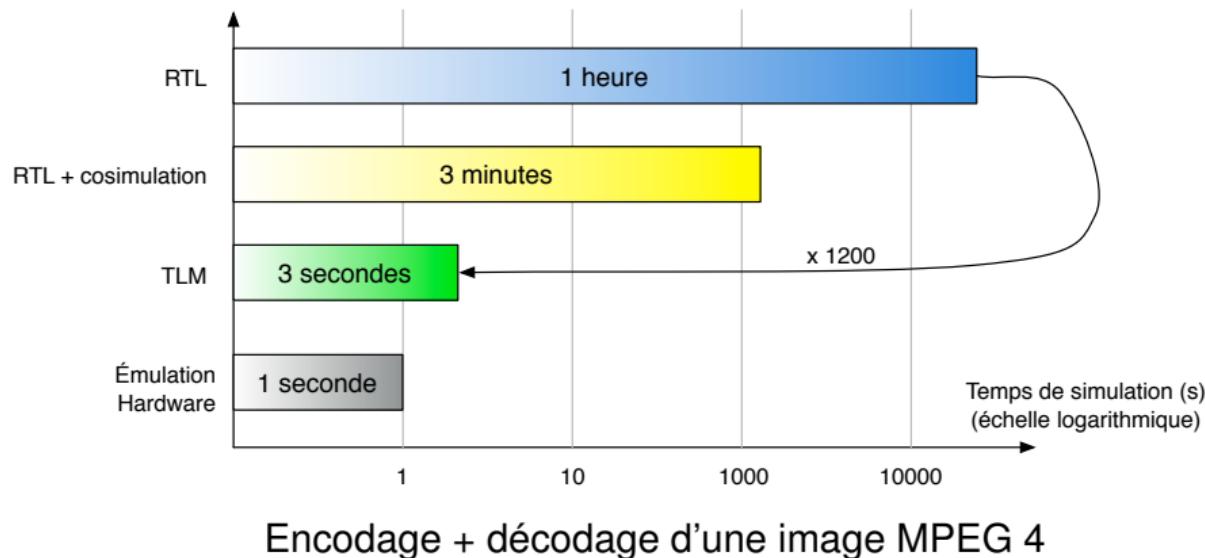
- Découpage de l'algorithme en blocs indépendants
- Validation du fonctionnement en parallèle
- Aspect composant
  - ▶ Réutilisation
  - ▶ Hiérarchie de composants
- Partitionnement

# Comparaison avec les autres niveaux (2/2)

## TLM vs. Cycle accurate

- Vitesse de simulation
  - ▶ Écriture libre de l'intérieur du composant
  - ▶ Communications abstraites
  - ▶ Comportement asynchrone
  - ▶ Dépend de l'implémentation !
- Précision des données
- Modélisation facile : réutilisation du code de niveau AL

## Vitesse de simulation



# Apports de TLM

- Écriture du code embarqué possible en avance de phase !
  - ▶ Vitesse de simulation
  - ▶ Facilité de modélisation
- Debuggage de l'intégration des composants
- Nouveau niveau de référence
  - ▶ Moyen de communications entre monde du hard et monde du soft...
  - ▶ Référence disponible en avance de phase
- Analyse d'architecture

# Synthèse de Haut Niveau

- Synthèse comportementale : de plus en plus en industrie
  - ▶ Quelques essais : MathLab/Simulink → RTL, C → RTL, ...
  - ▶ Nécessité d'un niveau d'abstraction bien défini
  - ▶ Pas forcément possible sur l'ensemble du circuit ⇒ découpage manuel en composants
- TLM
  - ▶ Précision des communications uniquement
  - ▶ Intérieur du composant : aucune règle (pointeurs, bibliothèque, etc.)
  - ▶ Synthèse éventuelle (HLS) :
    - ★ Partie connection au bus
    - ★ Réseau d'interconnexion
    - ★ Portions de code avec algorithmique simple

⇒ en général, RTL et TLM sont écrits à la main et indépendamment.

Coming soon...

TLM SystemC