开组会的时候我提出了一个问题, 意思为一个模块的层级多, 例如一个模块由 50 多组 FIFO 模块构成, 那么对于前端验证来说, 这个模块在 debug 过程中会花费大量的体力劳动, 如何减少机械的过程从而提高效率。立波哥说了一种思路, 让我自行思考, 即所有人力点鼠标能解决的东西, 用脚本也能实现。

带着这个问题,我就开始查询可以进行工具交互的语言,中间发现这个问题的本质是工具!前端验证使用的是 SYNOPSYS 的系列工具,那么脚本的交互一定是基于工具且工具支持的。带着这个方向在小乌龟查询工具的手册,发现了 Synopsis 工具支持的脚本交互接口--UCLI。

UCLI 即 Unified Command-line Interface, UCLI 功能基于 TCL(Tool Command Language)。UCLI 接口不需要重新编译仿真顶层,使用高级语言接口,容易完成复杂处理,例如传递变量、使用正则表达式等。

拿 VCS 为例,开启 UCLI 接口功能需要在编译时添加 - debug_access,启用所有 UCLI 命令则在命令后再加上 +all;编译完成后跑仿真的命令,需要添加 -ucli,后面添加参数:

-1	logFilename	捕获仿真输出
-a	logFilename	比-I 参数多了 如果文件不存在则创建
-i	inputFilename	从文件中读取 UCLI 命令,然后输入

-k	keyFilename	写入命令到 inputFilename 中,可以作为后
		续-i 命令用

看我们发现了什么,是不是很眼熟,在我们的 ATB 工具中生成的 Makefile 中见过!看下图 96 131 行,ATB 默认开启了 UCLI 接口,吃的脚本就是-do simrun.do。原来我们在 simrun.do 中干的事情,就是 UCLI 的功能。

```
# Elaborate Paramters for VCS

95 #

96 DEFAULT ELAB OPTS = -lca -repotstats -j8 -check +vpi +acc+2 -check -full64 -CFLAGS -DVCS -debug access+all -lca $(UVM_HOME)/src/dpi/uvm_dpi.cc $(VERDI_OPTS)

97 ELAB_CMD = bsub -Is vcs -full64 -sverilog $(ADD) -nc

98 ELAB_LOG = elab.log

99 #

131 RUN_OPTS += $(ADD) -lca +notimingchecks -do simrun.do -l simrun.log -ucli -sv_lib dpi_c_lib -sv_lib aebp_top_dpi_cfg -sml $(UVM_RUN_OPTS) +UVM_VERBOSITY=$(VERBOSISTY) $(GUI_OPTS) +UVM_TIMEOUT=50000000
```

我们在 simrun.do 脚本经常做的事情是 force 信号,这只是UCLI 能解决的场景中的冰山一角。我们设想一个案例,一个 SoC 测试用例,跑完需要很久,甚至按天计算,如果仿真过程中服务器宕机导致仿真中断,会造成数据损失,那为了防止时间浪费,需要每隔几个小时保存一下数据,下次仿真时直接从保存的数据开始继续仿真。

这个案例如何用 UCLI 实现呢,我们带着问题看看 UCLI 常用的功能介绍。

abort (中止评估宏文件)
ace (评估模拟模拟器命令)
alias (为命令创建别名)
assertion (断言 (SVA / PSL) 相关命令)

call 执行 Verilog 系统任务/功能,Verilog PLI 任务/功能或VHDL 外部过程)

cbug 对 C, C ++和 SystemC 源文件的调试支持)

checkpoint 检查点/在当前/给定时间加入仿真设计)

config 显示/设置配置变量的当前设置)

constraints 显示设计信息,禁用/启用/添加/删除/更改约

束,或提取约束的测试用例)

coverage 评估覆盖命令)

detach sim 从 Verdi 脱离 simv, 然后回到 UCLI)

do 评估一个 TCL (宏) 脚本; "源" TCL 命令的超集)

drivers 获取信号/变量的驱动程序信息)

dump 创建/操作/关闭转储值更改文件信息)

finish 让工具完成, 然后将控制权返回给 UCLI)

force 强制或将值存入信号/变量)

fsdb 适用于 VCS (-MX) 的 Debussy FSDB 命令集)

get 获取信号/变量的值)

helpdoc 修改或扩展 ucli 帮助页面)

listing 显示源文本)

loaddl 在模拟器空间中加载/卸载用户的动态对象

loads 获取信号/变量的负载信息

lp_show 本机低功耗 (NLP) 相关命令

memory 从文件加载/写入文件的内存值,或使用给定值初始化内存

msglog 设计和测试平台静态和动态数据记录

next 推进工具逐步完成任务和功能

onbreak 指定在宏到达停止点时运行的脚本

onerror 指定在宏遇到错误时运行的脚本

onfail 指定在宏遇到故障时运行的脚本

pause 暂停执行宏文件

power 电源统计相关命令(SAIF):

release 从使用 "force"分配的值中释放变量

report_timing 将实例的计时信息报告给指定的文件或控制 台

report_violations 设置各种与 xprop 相关的报告违规

restart 重新执行工具; UCLI 将使用以前的设置返回到零时间

restore 恢复保存在文件中的模拟状态

esume 恢复执行宏文件

run xx 运行 xx 时间后停止,不推荐使用

run 运行仿真直到遇到\$stop 或者设置的断点

run -posedge xx 运行到信号 xx 的上升沿停止

run -change xx 运行到信号 xx 变化时停止

saif 交换活动交换格式相关命令

save 将模拟状态保存到文件中

scope 显示当前的顶层

scope xxx 进入 xxx 模块

scope -up 回到上一层

search 搜索名称与指定模式匹配的设计对象

senv 显示一个或所有 synopsys :: env 数组元素

sexpr 评估工具中的表达式

show 显示当前模块的信号及子模块

show xxx -value -radix hex/bin/dec 以特定形式显示信号

值

stack 显示线程信息或移动调用堆栈

start 开始执行工具

start_verdi 从 UCLI 提示符启动 Verdi

status 显示宏文件堆栈

step 推进工具一条语句

stop 显示已经设置的断点

stop -posedge xx 在信号的上升沿设置断点

stop -condition {信号表达式} 在信号表达式为真的地方设

置断点

stop -delete xx 删除断点 xx, xx 为断点数字编号

tcheck 启用/禁用指定实例/端口的定时检查

Tcl Tcl 内置命令的帮助

thread 显示线程信息或移动当前线程 unalias 删除一个或多个别名 virtual 创建,删除或显示虚拟对象 xprop 设置或查询 xprop 合并模式

常用的 UCLI 命令我高亮了出来,用这些命令我实现了一个 demo 例子:

```
if {![ucliGUI::guiActive]} {
   run; exit
} else {
   dump -add { aebp_top_tb } -depth 0 -aggregates -scope "."

# dump -add { aebp_top_tb } -depth 0 -aggregates -scope "."

# run

# set zero 0
# set one 1

# run | 100ns

# if {[get aebp_top_tb.th.dut_inst.aebp_generate_inst.func_int0_interrupt_o -radix decimal] == $zero} {
   stop -file {/nfs/work2/transcend.work2/gaoyixin/workspace/gaoyixin.transcend.default/env_repo/design_re
   po/rtl/aebp/rtl/sv/axi_decoder_write.sv} -line {293}

# run -posedge aebp_top_tb.th.dut_inst.aebp_generate_inst.func_int0_interrupt_o
   next

# get aebp_top_tb.th.dut_inst.aebp_generate_inst.decompress_save_context_out_data_inst[0].inst_decompress
   _save_aebp_throughput_statistic.buffer_size()

# stop -disable -file {/nfs/work2/transcend.work2/gaoyixin/workspace/gaoyixin.transcend.default/env_repo/design_repo/rtl/aebp/rtl/sv/axi_decoder_write.sv} -line {293}

# run

# set set one 1

# stop -disable -file {/nfs/work2/transcend.work2/gaoyixin/workspace/gaoyixin.transcend.default/env_repo/design_repo/rtl/aebp/rtl/sv/axi_decoder_write.sv} -line {293}

# run

# set set one 1

# stop -disable -file {/nfs/work2/transcend.work2/gaoyixin/workspace/gaoyixin.transcend.default/env_repo/design_repo/rtl/aebp/rtl/sv/axi_decoder_write.sv} -line {293}

# run

# stop -disable -file {/nfs/work2/transcend.work2/gaoyixin/workspace/gaoyixin.transcend.default/env_repo/design_repo/rtl/aebp/rtl/sv/axi_decoder_write.sv} -line {293}

# run

# stop -disable -file {/nfs/work2/transcend.work2/gaoyixin/workspace/gaoyixin.transcend.default/env_repo/design_repo/rtl/aebp/rtl/sv/axi_decoder_write.sv} -line {293}

# stop -disable -file {/nfs/work2/transcend.work2/gaoyixin/workspace/gaoyixin.transcend.default/env_repo/design_repo/rtl/aebp/rtl/sv/axi_decoder_write.sv} -line {293}

# stop -disable -file {/nfs/work2/transcend.work2/gaoyixin/workspace/gaoyixin.transcend.default/env_repo/design_repo/rtl/aebp/rtl/sv/axi_decoder_write.sv} -line {293}

# stop -disable -file {/nfs/work2/transcend.work2/gaoyixin/workspace
```

- 第一行第四行是 if else 判断语句,如果 GUI 界面开启,VCS 工具使能,判断行为非走else 分支;
- 第四行 dump 命令, depth 为 0 即 dump 所有层级的波形信号,这里我加了aggregates, dump MEM 多维数组信号;
- 第十一行又是一个判断,这里我嵌套了 get 命令,如果获取的信号值为 0 则往下走,这里 get 命令加上了参数 -radix 跟 decimal,输出格式就是十进制,通过这个逻辑可以让脚本更加灵活;
- 第十二行第十六行 stop 命令,在 293 行打上了断点,十六行取消断点;
- 第十三行 run 仿真一直跑起来,直到触发该信号上升沿,然后停下来;
- 第十四行 next,相似命令 step,与 VCS qui 界面命令是一致的;
- 第十九行 scope 获取目前的层级。