

Hardware / Software Codesign

Transaction Level Modeling with SystemC

Florian Eibensteiner

Embedded Systems Design
FH Hagenberg ESD

2019

R 4367

Inhalt

1 Einführung

- Systemmodellierung
- Motivation
- TLM-2.0

2 Coding Styles

- Loosely-Timed
- Approximately-Timed
- Blocking Transport
- Non-Blocking Transport

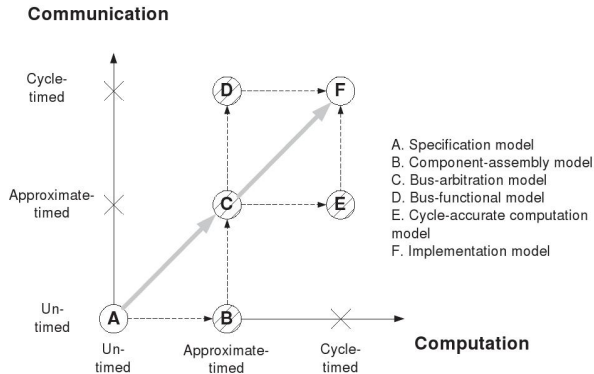
3 Initiators, Targets and Sockets

TLM-2.0

- Aktuelle Version: TLM 2.0.1 (bereits in SystemC 2.3.2 enthalten)
- Source Code, Dokumentation und Beispiele auf www.accellera.org erhältlich
- Standardisierung bei IEEE im Laufen
- Einbindung über Header-Files, keine Bibliothek erforderlich
- Erweiterung für SystemC um Kommunikation bzw. Transaktionen zwischen Systemkomponenten zu modellieren
- Literatur (Dokumentation im TLM-Package):
 - OSCI TLM-2.0: The Transaction Level Modeling Standard of the Open SystemC Initiative (OSCI)
 - M. Montoreano: Transaction Level Modeling using OSCI TLM 2.0

Remember – System Modeling Graph

- Auftrennung der Funktionalität in Kommunikation und Berechnung



Warum soll TLM verwendet werden?

- Systemmodell mit den wichtigsten Hardwarekomponenten und Schnittstellen
- Exploration der Architektur und Performance-Analyse
- Firmwareentwicklung – Ausführen der Software auf einem virtuellen Prototyp
- Verifikation der Hardware durch ein „Golden Model“
- Geschwindigkeit:
 - Systementwurf schneller als bei RTL
 - Simulation wesentlich schneller als bei RTL-Modellen

Was bringt TLM-2.0.1?

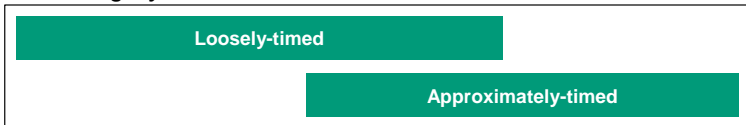
- Transaction-Level Memory Mapped Bus Modeling (kompatible API)
- Register- und bitgenaue Schnittstellen
- Geschwindigkeit: Ausführen von Software (auch OS)
- Loosely-timed und Approximately-Timed Modeling
- Generische Mechanismen für die Modellierung der Payload und anderer Erweiterungen
- Blocking und non-blocking Transfers

Use Cases, Coding Styles, and Mechanisms

Use cases



TLM-2 Coding styles



Mechanisms



Inhalt

1 Einführung

- Systemmodellierung
- Motivation
- TLM-2.0

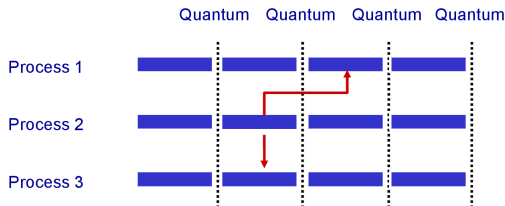
2 Coding Styles

- Loosely-Timed
- Approximately-Timed
- Blocking Transport
- Non-Blocking Transport

3 Initiators, Targets and Sockets

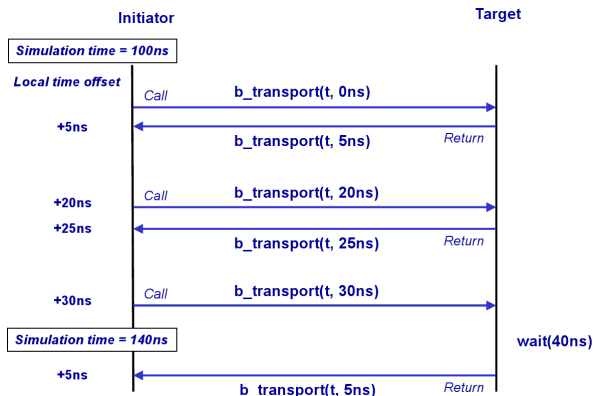
Loosely-Timed

- Loser Zusammenhang zwischen Timing und Daten (Programmer's View → PV-Modell)
- Prozesse können in der Simulationszeit vorlaufen (temporal decoupling)
- Minimierung der Context-Switches → sehr schnelle Simulationen
- Synchronisation um deterministische Kommunikation zu ermöglichen → Zeit vergeht in vielfachen eines Quatums

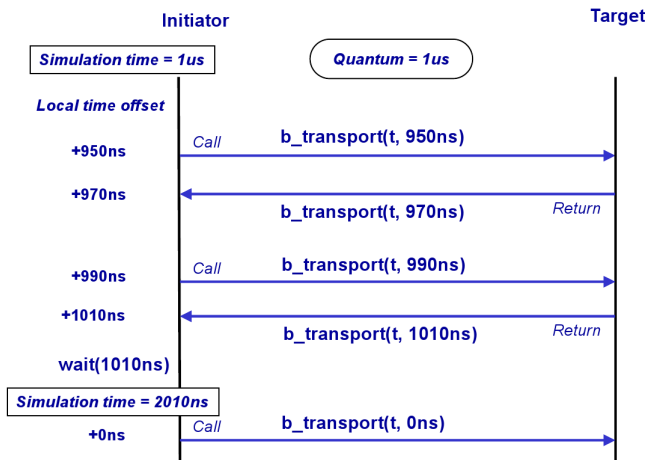


Temporal Decoupling

- Prozesse können in der Zeit vorlaufen
- Synchronisation aller Prozesse nach verstreichen eines Zeitquantums

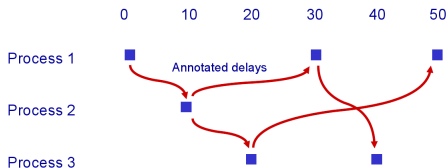


Time Quantum



Approximately-Timed

- Cycle-Count-Accurate oder Cycle-Approximate (Programmer's View with Time → PVT-Modell)
- Notwendig für Exploration der Architektur und Analyse der Performance
- Prozesse laufen synchron zur Simulationszeit



Blocking Transport

- Initiator ruft Funktion des Targets auf (läuft im Kontext des Callers)
- Initiator wird solange blockiert bis Transaktion abgeschlossen ist

Transaction type



```
template < typename TRANS = tlm_generic_payload >
```

```
class tlm_blocking_transport_if : public virtual sc_core::sc_interface {  
public:
```

```
    virtual void b_transport ( TRANS& trans , sc_core::sc_time& t ) = 0;  
};
```

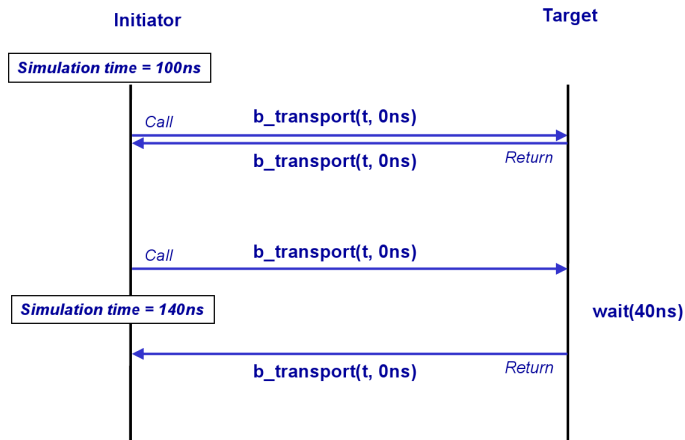


Transaction object



Timing annotation

Blocking Transport



Blocking Transport – Beispiel

```
virtual void b_transport ( TRANS& trans , sc_core::sc_time& delay )  
{  
    // Behave as if transaction received at sc_time_stamp() + delay  
    ...  
    delay = delay + latency;  
}
```

- Empfänger führt Transaktion unmittelbar aus, Out-Of-Order – Loosely-Timed
- Empfänger führt Transaktion aus und wartet – Approximately-Timed
- Wird eher für Loosely-Timed Modelle verwendet

Non-Blocking Transport

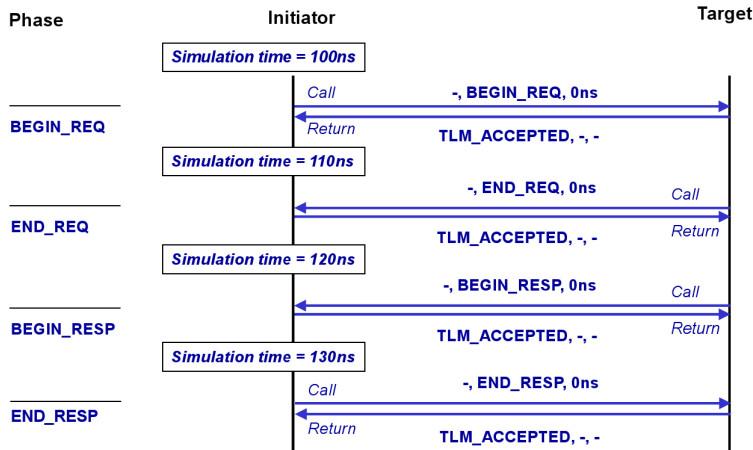
- Transaktion wird auf mehrere Phasen aufgeteilt.
- Einzelne Phasen benötigen Zeit – Timing kann besser angepasst werden
- Initiator wird nicht mehr blockiert – Kommunikation läuft über *Forward*- und *Backward*- bzw. *Return*-Pfad

```
enum tlm_sync_enum { TLM_ACCEPTED, TLM_UPDATED, TLM_COMPLETED };
```

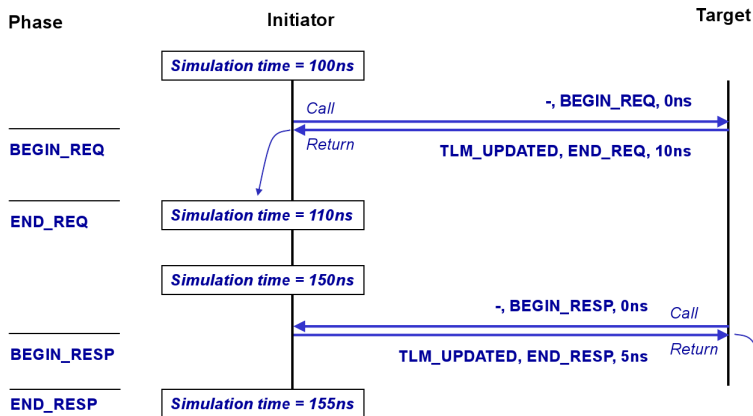
```
template < typename TRANS = tlm_generic_payload,  
          typename PHASE = tlm_phase>
```

```
class tlm_fw_nonblocking_transport_if : public virtual sc_core::sc_interface {  
public:  
    virtual tlm_sync_enum nb_transport(          TRANS& trans,  
                                                PHASE& phase,  
                                                sc_core::sc_time& t) = 0;  
};
```


Non-Blocking Transport – Backward Path



Non-Blocking Transport – Return Path



Inhalt

1 Einführung

- Systemmodellierung
- Motivation
- TLM-2.0

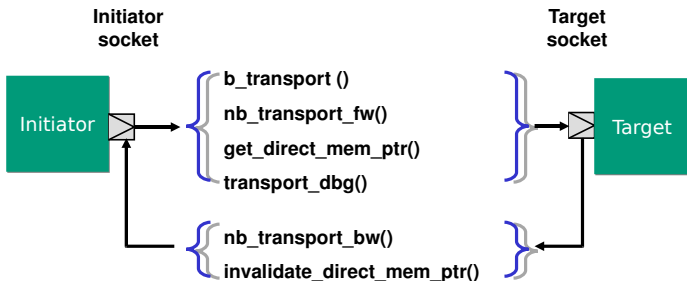
2 Coding Styles

- Loosely-Timed
- Approximately-Timed
- Blocking Transport
- Non-Blocking Transport

3 Initiators, Targets and Sockets

Initiator and Target

- Initiator: Modul welches eine neue Transaktion beginnt
- Target: Modul welches auf die Transaktion antwortet
- Transaktion: Datenstruktur welche zwischen Initiator und Target ausgetauscht wird
- Ein Modul kann beides sein (Initiator und Target)
- Austausch von Transaktionen läuft über Sockets



Standard Socket

- Blocking und Non-blocking Transport können gemischt werden
- Hierarchische Verbindungen sind möglich
- Initiator: verbinden mit Schnittstelle die Backward-Interface implementiert
- Target: verbinden mit Schnittstelle die Forward-Interface implementiert

```
template < unsigned int BUSWIDTH = 32,
          typename TYPES        = tlm_base_protocol_types,
          int N                 = 1,
          sc_core::sc_port_policy POL = sc_core::SC_ONE_OR_MORE_BOUND>
```

```
class tlm_initiator_socket
```

```
...
```

```
class tlm_target_socket
```

Socket – Beispiel Initiator

```

struct Initiator: sc_module, tlm::tlm_bw_transport_if<>
{
    tlm::tlm_initiator_socket<> init_socket;

    SC_CTOR(Initiator) : init_socket("init_socket") {
        SC_THREAD(thread);
        init_socket.bind( *this );

    void thread() { ...
        init_socket->b_transport( trans, delay );
        init_socket->nb_transport_fw( trans, phase, delay );
        init_socket->get_direct_mem_ptr( trans, dmi_data );
        init_socket->transport_dbg( trans );
    }

    virtual tlm::tlm_sync_enum nb_transport_bw( ... ) { ... }
    virtual void invalidate_direct_mem_ptr( ... ) { ... }
};

```

Combined interface required by socket

Protocol type defaults to base protocol

Initiator socket bound to initiator itself

Calls on forward path

Methods for backward path

Socket – Beispiel Target

```
struct Target: sc_module, tlm::tlm_fw_transport_if<>
{
```

Combined interface required by socket

```
    tlm::tlm_target_socket<> targ_socket;
```

Protocol type default to base protocol

```
    SC_CTOR(Target) : targ_socket("targ_socket") {
        targ_socket.bind( *this );
```

Target socket bound to target itself

```
    }
```

```
    virtual void b_transport( ... ) { ... }
```

```
    virtual tlm::tlm_sync_enum nb_transport_fw( ... ) { ... }
```

```
    virtual bool get_direct_mem_ptr( ... ) { ... }
```

Methods for forward path

```
    virtual unsigned int transport_dbg( ... ) { ... }
```

```
};
```

```
SC_MODULE(Top) {
```

```
    Initiator *init;
```

```
    Target *targ;
```

```
    SC_CTOR(Top) {
```

```
        init = new Initiator("init");
```

```
        targ = new Target("targ");
```

```
        init->init_socket.bind( targ->targ_socket );
```

```
    }
```

```
};
```

Bind initiator socket to target socket

Socket – Beispiel Simple Socket

```

struct Interconnect : sc_module
{
    tlm_utils::simple_target_socket<Interconnect>  targ_socket;
    tlm_utils::simple_initiator_socket<Interconnect> init_socket;

    SC_CTOR(Interconnect) : targ_socket("targ_socket"), init_socket("init_socket")
    {
        targ_socket.register_nb_transport_fw( this, &Interconnect::nb_transport_fw);
        targ_socket.register_b_transport(    this, &Interconnect::b_transport);
        targ_socket.register_get_direct_mem_ptr(this, &Interconnect::get_direct_mem_ptr);
        targ_socket.register_transport_dbg(    this, &Interconnect::transport_dbg);
        init_socket.register_nb_transport_bw( this, &Interconnect::nb_transport_bw);
        init_socket.register_invalidate_direct_mem_ptr(
            this, &Interconnect::invalidate_direct_mem_ptr);
    }
    virtual void b_transport( ... );
    virtual tlm::tlm_sync_enum nb_transport_fw( ... );
    virtual bool get_direct_mem_ptr( ... );
    virtual unsigned int transport_dbg( ... );
    virtual tlm::tlm_sync_enum nb_transport_bw( ... );
    virtual void invalidate_direct_mem_ptr( ...);
};

```


Generic Payload

Attribute	Type	Modifiable?	
Command	tlm_command	No	
Address	uint64	Interconnect only	
Data pointer	unsigned char*	No (array – yes)	<i>Array owned by initiator</i>
Data length	unsigned int	No	
Byte enable pointer	unsigned char*	No (array – yes)	<i>Array owned by initiator</i>
Byte enable length	unsigned int	No	
Streaming width	unsigned int	No	
DMI hint	bool	Yes	<i>Try DMI !</i>
Response status	tlm_response_status	Target only	
Extensions	(tlm_extension_base*)[]	Yes	<i>Consider memory management</i>