FAST-ANT 2.0网络测试与分析套件

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 文档版本号 | 修改人 | 修改时间 | 备注 |
| 2.0 | 蒋越 | 2019.05.23 | FAST-ANT 2.0初步设计 |
| 2.1 | 蒋越、吴尚明 | 2019.05.26 | 修改硬件架构设计、基本功能设计 |
| 2.2 | 蒋越、吴尚明 | 2019.05.28 | 根据指导意见修改硬件架构设计；  重构设计文档。 |
| 2.2.1 | 蒋越、吴尚明 | 2019.05.31 | 增加架构对比分析；  给出读写寄存器信息；增加功能模块概要设计分析。 |
| 2.2.2 | 蒋越、吴尚明 | 2019.06.02 | 修改硬件功能模块顺序；  补充硬件功能模块设计。 |
| 2.3 | 蒋越、吴尚明 | 2019.06.03 | 细化各个功能模块设计；  完善架构对比分析。 |
| 2.3.1 | 蒋越 | 2019.06.07 | 完善PGM模块设计。 |
| 2.3.2 | 吴尚明 | 2019.06.08 | 修改UDC接口信号设计以及RAM读取操作。 |
| 2.3.3 | 蒋越、吴尚明 | 2019.06.09 | 修改UDC状态机设计；  完善PGM\_RD模块的详细设计与实现。 |
| 2.4 | 蒋越、吴尚明 | 2019.06.10 | 根据修改意见，重新设计硬件架构部分；  合并UDC模块和SCM模块为SSM模块；  重新设计并发流量生成部分，去掉FAST-TSN中令牌桶调度部分。 |
| 2.5 | 蒋越、吴尚明 | 2019.06.12 | 根据修改意见，保持现有功能模块不变，重新设计硬件架构；  细化SSM模块、LCM模块以及PGM模块设计，包括子模块划分，状态机简化等；  对并发流量分为八大类别，并给出每一类别五元组变化的方式。 |
| 2.5.1 | 蒋越、吴尚明 | 2019.06.16 | 修改RAM设计；  订正状态机图。 |

FAST-ANT（Agile Network Tester）作为一款基于FPGA/CPU的轻量级网络测试分析器，支持针对吞吐、延迟等相关指标的精确测量。其功能可定制、轻量级、低成本的特点，适合中小型研究机构进行网络性能与功能的测试与分析。

FAST-ANT 1.0将支持的基本功能有：

1. 测量设备对于不同大小、不同协议类型报文的精确/粗略时延；
2. 测量设备对于不同大小、不同协议类型报文的吞吐率；
3. 测量设备对于不同大小、不同协议类型报文的丢包率；
4. 数据统计功能。

但随着实际应用场景复杂化、多样化，FAST-ANT 1.0所提供的测试功能已经难以满足针对新的协议或功能的全面测试，如：多类型流量并发、流量回放以及更高发包速率等。因此，基于上述现状，我们将设计并开发FAST-ANT 2.0来满足新的功能需求和性能指标。

FAST-ANT 2.0将基于FAST-ANT 1.0的基础上，优化重构软硬件设计实现，并在OpenBox-S4上先实现原型系统，后移植至NUDT-NSG团队自主开发的40G NP上。

# 1 FAST-ANT 2.0功能概述

## 1.1 多类型流量并发

FAST-ANT 2.0扩充的第一个功能是支持多类型流量并发。FAST-ANT在测试中常常被用于构造测试环境的背景流量，例如：模拟流量爆发，产生一条高速率流量来测试网络转发设备的丢包率、最大吞吐或时延等，如图1所示。



图1 针对网络设备的单/双端口测试

但是在一些复杂的测试场景中，例如：TSN，需要产生复杂的背景流量，这样的背景流量中可能包含了不同优先级和不同类型的流，如图2所示。FAST-ANT需要向待测设备生成一条多类型流量并发，并且需要按照测试场景的需求来设定流量的发送模式、速率等多项参数。



图2 复杂背景流测试场景

该功能的思路是：用户可以在Linux端通过构造不同的测试报文（报文类型、大小），配置报文发送的相关参数（速率）以及设定报文发送模式（乒乓报文、周期报文），同时指定并发流的发送端口。在FPGA上根据Linux端用户的设定来实现流量的精确、高性能发送，生成符合测试场景需求的复杂背景流量，满足并发、多协议的要求。

## 1.2 流量回放

在FAST-ANT 1.0中，对于捕获到的报文，我们仅统计报文个数、吞吐量以及计算指定类型报文的延迟。当获取了以上统计数据后，捕获到的报文将被丢弃。但在某些测试场景中，例如：在相同测试场景中对比不同算法的效果或不同设备的性能，需要保存某一时间段内所捕获到的所有报文并再次使用；或是在测试结束后，对某一时段产生的流量进行进一步分析来获取网络的某一时段状态。

因此，在FAST-ANT 2.0中，我们将支持流量回放。该功能的思路是：用户需要在Linux端设定捕获报文类型、捕获时间段或捕获报文个数；在FPGA中根据设定的捕获参数，将捕获的报文存储在硬件上，允许用户在Linux端读取存储的报文生成可视化结果并用于后续的分析。

## 1.3 FAST-ANT 1.0测试功能

FAST-ANT 2.0将继续支持FAST-ANT 1.0中所提供的测试功能，包括：时延、吞吐量等相关测试功能和内容。详细功能描述见FAST-ANT 1.0设计文档。

# 2 FAST-ANT 2.0总体设计

FAST-ANT 2.0基于FAST平台设计开发，分别在软硬件层面借助了FAST所提供的数据结构、接口函数以及FPGA OS和UM中的部分代码（根据扩充功能去掉UM流水线中部分不需要的功能模块）。原型系统在OpenBox-S4上进行开发实现。

本章首先在2.1和2.2小节介绍FAST-ANT 2.0的软件架构设计和硬件架构设计。其次，介绍FAST-ANT 2.0中所使用的数据分组结构。最后，通过介绍多类型流量并发和流量回放这两个测试功能的运行流程来进一步说明FAST-ANT 2.0架构设计思想。

## 2.1 FAST-ANT 2.0软件架构设计

FAST-ANT 2.0软件端负责接收用户在可视化界面上选定的测试功能和配置的测试参数，并在测试完成后以图表和数据文字相结合的方式展示相应的测试结果。其整体结构如图3所示。

FAST-ANT 2.0的软件端部分基于FAST库所提供的API和数据结构，通过Linux NIC同硬件中LCM模块进行消息交互来完成测试模式和测试参数的配置工作。在继承了FAST-ANT 1.0的基础上，将软件端从ARM移植至标准Linux机器上，并增加可视化界面，简化测试仪的使用流程，提升用户体验。同时，软件端在标准的Linux机器上实现便于用户进行移植和扩展。



图3 FAST-ANT 2.0软件架构图

首先，用户在提供的FAST-ANT GUI界面中选定测试功能并配置相对应的测试参数。GUI中的输入值将传递到FAST-ANT OS层，并映射到对应的FAST数据结构中；接着，将调用相应的FAST API和库，以报文的形式将相关测试参数配置到FPGA中并运行相应的测试功能；最后，FAST-ANT将同样通过调用相应的FAST API读取相关FPGA内寄存器内和存储内存上的数据，并在FAST-ANT OS层经过处理后以图标和数据文字的形式反馈至GUI界面，形成最终的测试结果的展示。

## 2.2 FAST-ANT 2.0硬件架构设计

在本章内容中，首先将对FAST-ANT 2.0的硬件架构进行概述；接着，给出硬件架构设计图并阐述核心硬件模块的功能；最后，展示UM流水线的接口信号图并详细介绍接口信息。

### 2.2.1 硬件架构概述

FAST-ANT 2.0的硬件架构设计是在传统FAST架构基础上进行扩展补充后得到的。架构设计将单流水线转化成多条并行的功能流水线，如图8所示。在图8所示的硬件架构设计中，功能划分更加明确，每一个功能模块专注于实现预先设计功能，而不用进行额外的处理操作，例如：转发与本模块无关的报文。并且，LCM模块作为本地控制模块，负责集中化管理所有硬件功能模块中寄存器的读写操作，以及同软件端的通信交互。相比于FAST-ANT 1.0中的环形控制通路设计，LCM模块的集中化管理减少了每个硬件功能模块对控制信息报文的额外处理，减少了硬件资源消耗，并突出了集中控制的设计思想。

PGM模块和GOE模块分别在FAST-ANT 1.0的基础上进行重构和复用；LCM模块是为了支持FAST-ANT 2.0的新功能而专门设计开发的；同时，FAST-ANT 2.0继承了FAST ANT 1.0中SCM模块的功能，并结合新的功能需求，设计并实现了SSM模块。DMUX模块和MUX模块则用于决定报文的具体传递方向，需要专门设计开发。

其中，核心功能模块包含以下几部分：



图8 FAST-ANT 2.0硬件架构设计图

***DMUX模块：***四选一模块，用于区分不同类型的报文（包括：来自软件端的读写寄存器报文、来自软件端用于构造并发流的报文以及网络端口进入的测试流量报文），并将报文传递至相应的硬件功能模块。

***LCM（Local Control Module）模块：***本地控制模块，用于接收来自软件端配置的参数报文，解析报文后将相关配置参数写入对应的寄存器。同时，支持直接读取硬件功能模块内寄存器的值（如：计数器等），并封装成报文发送至软件端。

***SSM（Storage Statistics Module）模块：***存储统计模块，用于支持流量回放功能和统计计数功能。对于进入UDC模块的测试流量（即从非软件端互连口进入），UDC收集十万个报文写入UM流水线外部的RAM中，并在内部维护写入报文个数计数器，从而支持用户获取硬件中的存储情况，即：已存储多少报文。支持用户通过提供报文序号来从硬件中读取相应的报文。同时，SSM模块内维护接收报文个数计数器和接收总bit数计数器，软件端能够读取这些计数器，从而支持对丢包率和吞吐率的测试。

***PGM（Packet Generation Module）模块：***报文生成模块，用于根据用户配置参数来生成并发流量。PGM通过接收软件端构造的不同类型报文以及根据不同流的发送速率所构造的发送调度表，按照需求生成多类型的并发流量。软件端配置的不同类型报文存储在PGM内的RAM上。同时，对预配置的时刻调度表进行查表轮询，判断当前时刻满足发送条件的报文，从而从RAM中读出并发送。

***GOE（General Output Egress）模块：***流水线输出调度模块，用于实现调度不同报文从对应端口输出。主要负责根据FAST-Pkt第一拍中的output字段来决定报文送至哪一个端口进行输出。

***MUX模块：***二选一模块，用于决定是来自LCM模块的报文还是来自SSM模块的报文通过端口0上送至软件端处理。

### 2.2.2 UM接口信号定义

FPGA OS与UM的接口信号图如图9所示。



图9 UM接口信号示意图

根据FAST-ANT 2.0的整体架构，UM的接口信号定义如表1所示：

表1 UM接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **方向** | **位宽** | **备注** |
| FPGA OS Ingress - UM接口信号定义 | | | |
| clk | Input | 1 | 时钟 |
| um\_timestamp | Input | 64 | 进入时间戳 |
| rst\_n | Input | 1 | 复位信号 |
| pktin\_data\_wr | Input | 1 | 报文数据写信号 |
| pktin\_data | Input | 134 | 报文数据 |
| pktin\_data\_valid | Input | 1 | 报文数据标志位 |
| pktin\_data\_valid\_wr | Input | 1 | 报文数据标志位写信号 |
| pktin\_ready | Output | 1 | UM数据Ready信号 |
| UM - FPGA OS Egress接口信号定义 | | | |
| pktout\_data\_n\_wr | Output | 1 | 输出报文写信号，n为0~3 |
| pktout\_data\_n | Output | 134 | 输出报文数据，n为0~3 |
| pktout\_data\_n\_valid | Output | 1 | 输出报文标志位，n为0~3 |
| pktout\_data\_n\_valid\_wr | Output | 1 | 输出报文标志位写信号，n为0~3 |
| pktout\_ready | Input | 1 | FPGA OS数据Ready信号 |
| UM - RAM接口信号定义 | | | |
| um2ram\_wr | Input | 1 | UM写RAM的写信号 |
| um2ram\_wr\_addr | Input | 26 | UM写RAM的写地址 |
| um2ram\_wr\_data | Input | 134 | UM写入RAM的数据 |
| um2ram\_rd | Input | 1 | UM读RAM的读信号 |
| um2ram\_rd\_addr | Input | 26 | UM读RAM的读地址 |
| ram2um\_rd\_data | Output | 134 | RAM返回UM的数据 |

## 2.3 FAST-ANT 2.0数据分组结构

输入和输出数据分组采用了FAST报文的数据结构，由Metadata头部（包括Metadata 0，Metadata 1）和有效数据分组两部分共同组成，格式如图10所示。

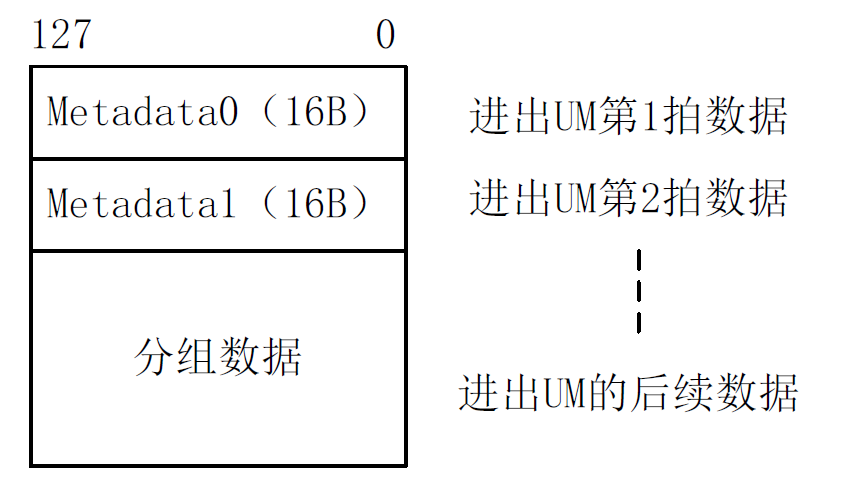


图10 分组数据结构示意图

Metadata在FAST报文的前32字节携带，每一个分组紧出UM的第一拍为16字节的Metadata 0，第二拍为Metadata 1。其中，Metadata 0由FPGA OS生成，数据字段意义已经提前定义好，为用户提供了在UM中处理报文所能用到的相关信息，如表2所示：

表2 FAST Metadata 0定义表

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **字段** | **名称** | **备注** |
| FAST\_MD[127] | pkttype | 分组输入类型，0: 数据报文，1: 控制报文 |
| FAST\_MD[126] | pktdst | 分组目的，0: 网络接口输出，1: 送CPU |
| FAST\_MD[125:120] | inport | 分组输入端口号 |
| FAST\_MD[119:118] | outtype | 输出类型，  00:单播 01:组播  10:泛洪 11:从输入接口输出 |
| FAST\_MD[117:112] | output | 输出，  单播：分组输出端口ID  组播/泛洪：表地址索引 |
| FAST\_MD[111:109] | priority | 优先级，分组优先级 |
| FAST\_MD[108] | discard | 丢弃位 |
| FAST\_MD[107:96] | len | 分组长度，包含metadata字段的分组长度（按字节计算） |
| FAST\_MD[95:88] | smid | 上次处理模块号,最近一次处理分组的模块ID |
| FAST\_MD[87:80] | dmid | 目的模块号，下一次处理分组的模块ID |
| FAST\_MD[79:72] | pst | 标准协议类型 |
| FAST\_MD[71:64] | BID | 分组硬件缓存的缓冲区ID |
| FAST\_MD[63:50] | flowid | 流ID |
| FAST\_MD[49] | pktsrc | 分组的来源，0: 网络接口输入，1: CPU输入 |
| FAST\_MD[48] | reserve | 保留 |
| FAST\_MD[47:0] | ts | 48位接收时间戳 |

FAST Metadata 1是为开发者预留的数据空间，可在将来扩展功能时使用。在FAST-ANT 2.0中未使用此数据拍。

接口分组是应用在FPGA OS和UM接口上的134bit的数据格式，其中高6位为控制信息，低128位为报文数据（由Metadata和报文数据组成）。其中，高6位的高2位为头尾表示，低4位为无效字节数，即：[133:132]位为报文数据的头尾标识，01代表报文头部，11代表报文中间数据，10代表报文尾部；[131:128]位为4位的无效字节数，其中0000表示16个字节全部有效，0001表示最低一个字节无效，最高15个字节有效，依次类推，1111表示最低15个字节无效，最高一个字节有效。如图11所示。



图11 接口分组结构示意图

# 3 FAST-ANT 2.0详细设计

## 3.1 FAST-ANT 2.0软件详细设计

## 3.2 DMUX模块详细设计

### 3.2.1 需求与功能分析

DMUX模块负责对进入UM流水线内的报文进行分类识别，并分别转发到PGM模块、LCM模块以及SSM模块。

因此，DMUX模块需要支持以下功能：

1. 支持区分不同类型的报文；
2. 支持将区分后的报文转发到正确的硬件功能模块。

### 3.2.2 DMUX模块概要设计

DMUX模块是UM流水线的第一个模块，如图 所示，接收来自FPGA OS的FAST-Pkt报文，并区分不同类型的报文后，分发至相应的硬件功能模块。



图 DMUX在UM流水线内的位置

进入DMUX模块的报文分为以下三类：

1. 经过端口0，来自软件端的控制报文，包括对寄存器的读写操作等；
2. 经过端口0，来自软件端构造的生成并发流量的报文；
3. 经过其他端口，测试流量报文。

区分c类报文和a、b类报文，可以根据输入端口号（Metadata[125:120]）的不同进行区分；区分a类报文和b类报文，可以根据优先级（Metadata[111:109]）的不同进行区分，其中设置b类报文的Metadata[111:109] == 3’b111。

针对区分后的报文，DMUX模块将这些报文转发至对应的硬件功能模块。

DMUX模块的流程图如图 所示。



图 DMUX模块流程图

### 3.2.3 DMUX模块详细设计

#### 3.2.3.1 模块接口设计

DMUX模块的接口信号定义图如图 所示。



图 DMUX模块接口信号定义图

DMUX模块的接口信号定义表如表 所示。

表 DMUX模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| pktin\_data | 134 | Input | 输入DMUX模块的数据 |
| pktin\_data\_wr | 1 | Input | 输入DMUX模块的数据的写信号 |
| pktin\_data\_valid | 1 | Input | 输入DMUX模块的报文的有效信号 |
| pktin\_data\_valid\_wr | 1 | Input | 输入DMUX模块的报文的有效信号的写信号 |
| pktin\_ready | 1 | Output | DMUX模块准备接收数据信号 |
| dmux2pgm\_data | 134 | Output | DMUX模块转发给PGM模块的数据 |
| dmux2pgm\_data\_wr | 1 | Output | DMUX模块转发给PGM模块的数据的写信号 |
| dmux2pgm\_data\_valid | 1 | Output | DMUX模块转发给PGM模块的报文的有效信号 |
| dmux2pgm\_data\_valid\_wr | 1 | Output | DMUX模块转发给PGM模块的报文的有效信号的写信号 |
| pgm2dmux\_data\_ready | 1 | Input | PGM模块准备接收数据信号 |
| dmux2lcm\_data | 134 | Output | DMUX模块转发给LCM模块的数据 |
| dmux2lcm\_data\_wr | 1 | Output | DMUX模块转发给LCM模块的数据的写信号 |
| dmux2lcm\_data\_valid | 1 | Output | DMUX模块转发给LCM模块的报文的有效信号 |
| dmux2lcm\_data\_valid\_wr | 1 | Output | DMUX模块转发给LCM模块的报文的有效信号的写信号 |
| lcm2dmux\_data\_ready | 1 | Input | LCM模块准备接收数据信号 |
| dmux2ssm\_data | 134 | Output | DMUX模块转发给SSM模块的数据 |
| dmux2ssm\_data\_wr | 1 | Output | DMUX模块转发给SSM模块的数据的写信号 |
| dmux2ssm\_data\_valid | 1 | Output | DMUX模块转发给SSM模块的报文的有效信号 |
| dmux2ssm\_data\_valid\_wr | 1 | Output | DMUX模块转发给SSM模块的报文的有效信号的写信号 |
| ssm2dmux\_data\_ready | 1 | Input | SSM模块准备接收数据信号 |

#### 3.2.3.2 模块实现

DMUX模块负责区分收到的FAST-Pkt，并转发至相应的硬件功能模块。其中，分类依据请参考3.2.2小节，此处不再赘述。

因此，只需要在DMUX模块中实现一个简单的状态机便可以完成区分转发功能。DMUX模块的状态机图如图 所示。



图 DMUX模块状态机图

**IDLE\_S：**空闲状态。对收到的FAST-Pkt报文的第一拍（即Metadata）进行解析判断。如果pktin\_data[133:132] == 2'b01 && pktin\_data[125:120] != 6'b0，则跳转到SEND\_SSM\_S；如果pktin\_data[133:132] == 2'b01 && pktin\_data[125:120] == 6'b0 && pktin\_data[111:109] == 3'b111，则跳转到SEND\_PGM\_S；如果pktin\_data[133:132] == 2'b01 && pktin\_data[125:120] == 6'b0 && pktin\_data[111:109] != 3'b111，则跳转到SEND\_LCM\_S。

**SEND\_SSM\_S：**转发SSM模块状态。将收到的报文转发至SSM模块。如果pktin\_data[133:132] == 2'b10，则跳转到IDLE\_S；如果pktin\_data[133:132] == 2'b11，则跳转到SEND\_SSM\_S。

**SEND\_PGM\_S：**转发PGM模块状态。转发PGM模块状态。将收到的报文转发至PGM模块。如果pktin\_data[133:132] == 2'b10，则跳转到IDLE\_S；如果pktin\_data[133:132] == 2'b11，则跳转到SEND\_PGM\_S。

**SEND\_LCM\_S：**转发LCM模块状态。转发LCM模块状态。将收到的报文转发至LCM模块。如果pktin\_data[133:132] == 2'b10，则跳转到IDLE\_S；如果pktin\_data[133:132] == 2'b11，则跳转到SEND\_LCM\_S。

## 3.3 LCM模块详细设计

### 3.3.1 需求与功能分析

为了突出集中化管理控制信息的思想，在FAST-ANT 2.0中取消了原有的环形控制通路（cin/cout），取而代之，我们设计并实现了本地控制模块（Local Control Module，LCM），用于集中化对各个硬件功能模块内定义的寄存器进行读写操作以及读取数据信息后构造FAST-Pkt封装，通过端口0上送软件端。

因此，在LCM模块中需要支持以下功能：

1. LCM模块接收来自软件端的控制报文，对相关硬件功能模块内的寄存器执行读写操作；
2. LCM模块构造FAST-Pkt报文来封装读取的寄存器值，并通过端口0上送到软件端。

### 3.3.2 LCM模块概要设计

LCM模块是FAST-ANT 2.0硬件架构中UM流水线部分的本地控制模块，如图 所示，负责集中化管理对不同硬件功能模块内寄存器的读写操作，并构造FAST-Pkt报文来封装读取的寄存器数据，通过端口0上送软件端处理分析。

LCM模块接收来自DMUX已经完成分类的FAST-Pkt报文，即来自软件端的控制报文（包括读写寄存器操作）。解析报文内容，区分控制报文是写寄存器报文，还是读寄存器报文。如果是写寄存器报文，则找到相应的寄存器，并写入新的寄存器值；如果是读寄存器报文，则获取该寄存器值后，将数据封装到新的FAST-Pkt报文内，并送往MUX模块，最终通过端口0上送至软件端进行处理和分析。



图 LCM模块在UM流水线内的位置

LCM模块的流程示意图如图 所示。



图 LCM模块流程示意图

在表 中定义了LCM所能直接读写的不同硬件功能模块中的寄存器。

表 LCM能够读取的寄存器表

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **所属模块** | **寄存器名称** | **读写** | **寄存器大小** | **寄存器初始值** | **寄存器描述** |
| SSM | lcm2ssm\_addr | 写 | 20 | 20’b0 | 读取报文的首地址 |
| protocol\_type | 写 | 8 | 8’b0 | 特定报文类型 |
| ssm\_pkt\_num | 读 | 64 | 64’b0 | 记录总接收报文数量 |
| ssm\_bit | 读 | 64 | 64’b0 | 记录总接收bit数量 |
| PGM | sent\_start\_time\_n\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 第n个报文的起始发送时刻 |
| sent\_rate\_n\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 第n个报文的发送速率，即发送间隔的拍数 |
| sent\_bit\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 总发送bit数 |
| sent\_pkt\_n\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 第n个报文的总发送报文个数 |
| sent\_time\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 当前测试时间 |
| sent\_time\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 总测试时间 |
| sent\_num\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 已发送报文个数 |
| sent\_num\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 总发送报文个数 |
| GOE | goe\_port\_n\_pkt\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 端口n输出的报文个数 |
| goe\_port\_n\_bit\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 端口n输出的bit数 |

### 3.3.3 LCM模块详细设计

#### 3.3.3.1 LCM顶层模块设计

##### 3.3.3.1.1 模块接口设计

LCM模块的接口信号定义图如图 所示。



图 LCM模块接口信号定义图

LCM模块的接口信号定义表如表 所示。

表 LCM模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| in\_lcm\_data[133:0] | 134 | Input | 进入LCM模块的数据 |
| in\_lcm\_data\_wr | 1 | Input | 进入LCM模块的数据写信号 |
| in\_lcm\_data\_valid | 1 | Input | 进入LCM模块的报文有效信号 |
| in\_lcm\_data\_valid\_wr | 1 | Output | 进入LCM模块的报文有效信号的写信号 |
| in\_lcm\_data\_ready | 1 | Output | LCM模块准备接收数据的信号 |
| out\_lcm\_data[133:0] | 134 | Output | LCM模块输出的数据 |
| out\_lcm\_data\_wr | 1 | Output | LCM模块输出的数据写信号 |
| out\_lcm\_data\_valid | 1 | Output | LCM模块输出的报文有效信号 |
| out\_lcm\_data\_valid\_wr | 1 | Output | LCM模块输出的报文有效信号的写信号 |
| out\_lcm\_data\_ready | 1 | Input | MUX模块准备接收数据的信号 |
| lcm2ssm\_reset | 1 | Output | SSM模块重置 |
| lcm2ssm\_time | 64 | Output | lcm记录的时间戳 |
| lcm2ssm\_rd | 1 | Output | 用户读请求信号 |
| lcm2ssm\_addr | 11 | Output | 用户读报文首地址 |
| protocol\_type | 8 | Output | 筛选报文协议类型 |
| ssm\_bit | 64 | Input | SSM接收bit数 |
| ssm\_pkt\_num | 64 | Input | SSM接收报文个数 |
| pgm\_config\_reset | 1 | Output | 配置参数重置信号 |
| sent\_start\_time\_n\_reg | 64 | Both | 第n个报文的起始发送时刻 |
| sent\_rate\_n\_reg | 64 | Both | 第n个报文的发送速率，即发送间隔的拍数 |
| sent\_start\_finish | 1 | Both | 测试开始/结束信号 |
| sent\_model | 1 | Output | 测试模式选择信号 |
| sent\_bit\_cnt | 64 | Input | 总发送bit数 |
| sent\_pkt\_n\_cnt | 64 | Input | 第n个报文的总发送报文个数 |
| sent\_time\_cnt | 64 | Input | 当前测试时间 |
| sent\_time\_reg | 64 | Both | 总测试时间 |
| sent\_num\_cnt | 64 | Input | 已发送报文个数 |
| sent\_num\_reg | 64 | Both | 总发送报文个数 |
| sent\_ready | 1 | Input | 测试准备就绪信号 |
| lcm2pgm\_time | 64 | Output | lcm记录的时间戳 |
| mux2port\_0\_rd | 1 | Output | MUX模块的转发选择信号 |
| goe\_port\_n\_pkt\_cnt | 64 | Input | 端口n输出的报文个数 |
| goe\_port\_n\_bit\_cnt | 64 | Input | 端口n输出的bit数 |

##### 3.3.3.1.2 模块实现

LCM模块内部架构设计图如图 所示（注：reg\_Rd和reg\_Wr为读写寄存器操作，相关寄存器信息请参考3.3.3.1.1小节中的表）。



图 LCM模块内部架构设计图

LCM模块由Parser子模块、Reg\_WR子模块以及Reg\_RD子模块共同组成。

其中，Parser模块负责解析来自DMUX模块的报文内容，从而确定是写寄存器报文，还是读寄存器报文。如果是写寄存器报文，则将写寄存器编号（wr\_reg\_n）和写寄存器值（wr\_reg\_n）传递给Reg\_WR模块；如果是读寄存器报文，则将读寄存器编号（rd\_reg\_n）传递给Reg\_RD模块。

Reg\_WR模块负责根据Parser模块传递来的写寄存器编号（wr\_reg\_n）和写寄存器值（wr\_reg\_n）对相应的寄存器进行修改。

Reg\_RD模块负责根据Parser模块传递来的读寄存器编号（rd\_reg\_n）来读取相应寄存器的值，并放入到构造的FAST-Pkt报文的指定位置后，发送至MUX模块

#### 3.3.3.2 Parser模块

##### 3.3.3.2.1 模块接口设计

Parser模块的接口信号定义图如图 所示。



图 Parser模块接口信号定义图

Parser模块的接口信号定义表如表 所示。

表 Parser模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| in\_lcm\_data[133:0] | 134 | Input | 进入LCM模块的数据 |
| in\_lcm\_data\_wr | 1 | Input | 进入LCM模块的数据写信号 |
| in\_lcm\_data\_valid | 1 | Input | 进入LCM模块的报文有效信号 |
| in\_lcm\_data\_valid\_wr | 1 | Input | 进入LCM模块的报文有效信号的写信号 |
| in\_lcm\_data\_ready | 1 | Output | LCM准备接收数据的信号 |
| wr\_reg\_n | 8 | Output | 写寄存器编号 |
| wr\_reg\_n\_value | 64 | Output | 写寄存器值 |
| rd\_reg\_n | 8 | Output | 读寄存器编号 |

##### 3.3.3.2.2 模块实现

Parser模块区分接收的控制报文是写寄存器报文还是读寄存器报文。若为写寄存器报文，则解析出写寄存器编号和相应的写寄存器值；若为读寄存器报文，则解析出读寄存器编号。Parser模块通过实现图 所示的状态机来支持上述功能的实现。



图 Parser模块状态机图

**IDLE\_S：**空闲状态。根据FAST-Pkt报文的第一拍（in\_scm\_data[133:132] == 2’b01）的第48位（in\_scm\_data[48]，即Metadata[48]）来判断控制报文类型。若in\_scm\_data[48] == 1’b1，则控制报文为读寄存器报文，跳转至RD\_S；若in\_scm\_data[48] == 1’b0，则控制报文为写寄存器报文，跳转至WR\_S。

**RD\_S：**读状态。读寄存器编号存放在FAST-Pkt报文的第五拍的第111位到第104位（in\_scm\_data[111:104]）。因此，在RD\_S内维护一个报文拍数计数器（in\_scm\_pkt\_cnt）。若in\_scm\_pkt\_cnt != 11’d5，则跳转至RD\_S本身；若in\_scm\_pkt\_cnt == 11’d5，则rd\_reg\_n = in\_scm\_data[111:104]，并跳转至IDLE\_S。

**WR\_S：**写状态。写寄存器编号和写寄存器值分别放在FAST-Pkt报文的第五拍的第111位到第104位（in\_scm\_data[111:104]）和第103位到第40位（in\_scm\_data[103:40]）。同RD\_S，WR\_S内维护一个报文拍数计数器（in\_scm\_pkt\_cnt）。若in\_scm\_pkt\_cnt != 11’d5，则跳转至WR\_S本身；若in\_scm\_pkt\_cnt == 11’d5，则wr\_reg\_n = in\_scm\_data[111:104]并且wr\_reg\_n\_value = in\_scm\_data[103:40]，跳转至IDLE\_S。

#### 3.3.3.3 Reg\_WR模块

##### 3.3.3.3.1 模块接口设计

Reg\_WR模块的接口信号定义图如图 所示。



图 Reg\_W\_R模块接口信号定义图

Reg\_WR模块的接口信号定义表如表 所示。

表 Reg\_WR模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| wr\_reg\_n | 8 | Output | 写寄存器编号 |
| wr\_reg\_n\_value | 64 | Output | 写寄存器值 |
| reg\_wr | 统一指代对寄存器进行写的信号  具体内容可以参考3.2.3.1.1小节中的表 | | |

##### 3.3.3.3.2 模块实现

在Reg\_WR模块中，需要根据Parser模块传递的写寄存器编号（wr\_reg\_n）和写寄存器值（wr\_reg\_n\_value）来修改对应寄存器的值。

因此，只需要使用case语句对寄存器编号进行轮询查找，根据寄存器编号来修改相应寄存器的值即可。

#### 3.3.3.4 Reg\_RD模块

##### 3.3.3.4.1 模块接口设计

Reg\_RD模块的接口信号定义图如图 所示。



图 Reg\_RD模块接口信号定义图

Reg\_RD模块的接口信号定义表如表 所示。

表 Reg\_RD模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| rd\_reg\_n | 8 | Output | 读寄存器编号 |
| out\_lcm\_data[133:0] | 134 | Output | LCM模块输出的数据 |
| out\_lcm\_data\_wr | 1 | Output | LCM模块输出的数据写信号 |
| out\_lcm\_data\_valid | 1 | Output | LCM模块输出的报文有效信号 |
| out\_lcm\_data\_valid\_wr | 1 | Output | LCM模块输出的报文有效信号的写信号 |
| out\_lcm\_data\_ready | 1 | Input | MUX模块准备接收数据的信号 |
| reg\_wr | 统一指代对寄存器进行写的信号  具体内容可以参考3.2.3.1.1小节中的表 | | |

##### 3.3.3.4.2 模块实现

在Reg\_RD模块中，需要根据Parser模块传递的读寄存器编号（rd\_reg\_n）来查询相应寄存器的值，并通过构造FAST-Pkt报文，将读寄存器编号和读取的寄存器值封装在报文的第五拍的第111位到第104位（in\_scm\_data[111:104]）和第103位到第40位（in\_scm\_data[103:40]），并将报文发送至MUX模块，进一步通过端口0上送至软件端进行处理分析。因此，Reg\_RD模块可以通过图 所示的状态机来实现上述功能。



图 Reg\_RD模块状态机图

**IDLE\_S：**空闲状态。当收到来自Parser模块传递的读寄存器编号（rd\_reg\_n）后，跳转至RD\_S。

**RD\_S：**读寄存器状态。根据读寄存器编号（rd\_reg\_n），进行轮询查找对应读寄存器的值（case语句实现）。如果查询成功，则将读寄存器值保存在寄存器rd\_reg\_n\_value内，并跳转至SEND\_S。否则，跳转至IDLE\_S。

**SEND\_S：**构造发送状态。将读寄存器编号和读寄存器值封装在构造的FAST-Pkt报文中，并传递至MUX模块。构造的FAST-Pkt报文为6拍（最小的64字节IP报文）。因此，当报文拍数计数器计数到5时（send\_pkt\_cnt == 11’d5），发送报文尾并跳转到IDLE\_S。否则依次发送报文头和报文体。并且，在报文拍数计数器计数到4时（send\_pkt\_cnt == 11’d4），将读寄存器编号和读寄存器值分别存入第五拍的第111位到第104位（in\_scm\_data[111:104]）和第103位到第40位（in\_scm\_data[103:40]），并发送至MUX模块。

## 3.4 SSM模块详细设计

### 3.4.1 需求与功能分析

SSM(Store & Statistics Mudule)模块为存储与统计模块，需统计接收报文的个数，接收报文的总bit数，将lcm记录的时间戳数据存入报文体中指定位置，再将报文存入RAM中，若用户有读请求，则根据读取报文的地址将报文从RAM中读取并发送至软件端。

为了实现统计丢包率和吞吐率的功能，SSM模块需实现：

1. 对SSM模块接收的测试流量的报文个数（ssm\_pkt\_num\_cnt）、接收报文的bit数（ssm\_bit\_num\_cnt）进行统计；
2. 将统计的接收报文个数（ssm\_pkt\_num\_cnt）、接收报文的bit数（ssm\_bit\_num\_cnt）发送至LCM模块，由LCM模块送至软件端。

为了实现将报文存入RAM,同时记录时间戳数据，SSM模块中需实现：

1. 根据RAM中已经存放报文个数（ram\_pkt\_num\_cnt）计算当前报文在RAM中存放的起始地址；
2. 当指定要存放时间戳的数据进入SSM模块中时，将LCM模块的时间戳数据赋给指定的位置，再将报文存入RAM中相应的的地址空间，每存放一拍报文数据，地址+1指向下一地址，直到整个报文存放完毕，每存放一完整报文，已经存放报文个数ram\_pkt\_num\_cnt <= ram\_pkt\_num\_cnt+1;

为了实现读取用户指定的报文数据，需在SSM模块中实现：

1. 当有读取报文的需求时，软件端根据用户想读取的报文号，解析出读取报文的起始地址，由LCM模块下发到SSM模块，SSM模块将地址发送至RAM，读信号置为有效，RAM读出的报文直接送往软件端而不再经过SSM模块。

### 3.4.2 SSM模块概要设计

SSM模块位于DMUX模块和MUX模块之间，并同LCM模块通信，如图 中黄色模块所示，负责接收来自DMUX模块的FAST-Pkt，计数后写入外部RAM中。当测试结束后，支持用户从软件端读取RAM中保存的报文。同时，同LCM模块进行通信，能够支持对硬件寄存器的读写操作。

负责接收来自LCM模块的FAST-Pkt等数据并统计流量信息（包括：报文个数、流量大小）。同时，将接收到的测试报文存储至RAM中。

同时，SSM模块支持同LCM模块进行通信，允许LCM模块读取SSM中寄存器的值(总接收报文数量ssm\_pkt\_num\_cnt、 总接收bit数量ssm\_bit\_num\_cnt)。并支持将RAM中保存的报文上送软件端。



图 SSM模块在UM流水线内的位置

为了更好地支持SSM模块的流量回放功能，在SSM定义了表 所示的寄存器，用于存储统计数据和软件端的配置信息。

表 UDC模块内寄存器定义表

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **寄存器名称** | **读写** | **寄存器大小** | **寄存器初始值** | **寄存器描述** |
| lcm2ssm\_addr | 写 | 20 | 20’b0 | 读取报文的首地址 |
| protocol\_type | 写 | 8 | 8’b0 | 特定报文类型 |
| ssm\_pkt\_num | 读 | 64 | 64’b0 | 记录总接收报文数量 |
| ssm\_bit | 读 | 64 | 64’b0 | 记录总接收bit数量 |

### 3.4.3 SSM模块详细设计

#### 3.4.3.1 SSM顶层模块

##### 3.4.3.1.1 模块接口设计

SSM模块的接口信号定义图如图 所示。



图 UDC模块的接口信号定义图

SSM模块的接口信号定义表如表 所示。

表 UDC模块的接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| lcm2ssm\_reset | 1 | Input | SSM模块重置 |
| lcm2ssm\_time | 64 | Input | lcm记录的时间戳 |
| lcm2ssm\_rd | 1 | Input | 用户读请求信号 |
| lcm2ssm\_addr | 11 | Input | 用户读报文首地址 |
| ssm\_bit | 64 | Output | SSM接收bit数 |
| ssm\_pkt\_num | 64 | Output | SSM接收报文个数 |
| dmux2ssm\_data | 134 | Input | 接收测试报文数据 |
| dmux2ssm\_data\_wr | 1 | Input | 测试报文输入有效 |
| dmux2ssm\_valid | 1 | Input | 报文最后一拍输入 |
| dmux2ssm\_valid\_wr | 1 | Input | 报文最后一拍输入有效 |
| ssm2mux\_data | 134 | Output | RAM中读取后输出报文 |
| ssm2mux\_data\_wr | 1 | Output | 读取后输出报文有效 |
| ssm2mux\_valid | 1 | Output | 输出报文最后一拍 |
| ssm2mux\_valid\_wr | 1 | Output | 输出报文最后一拍有效 |
| ssm2ram\_wr\_addr | 11 | Output | RAM存放报文的地址 |
| ssm2ram\_data | 134 | Output | 存放的报文数据 |
| ssm2ram\_data\_wr | 1 | Output | 往RAM存放报文有效 |
| ram2ssm\_data | 134 | Input | 从RAM读取的报文 |
| ssm2ram\_addr | 11 | Output | 读取报文的地址 |
| ssm2ram\_rd | 1 | Output | 读请求 |

##### 3.4.3.1.2 模块实现

SSM模块由SSM\_REG、SSM\_WR、SSM\_RD三个子模块组成，如下图所示。



图 SSM模块内部架构设计图

其中，子模块的介绍如下：

SSM\_REG模块：统计模块。每来一个报文，此报文字节数为FAST\_MD0[107:96]-12’d32,接收报文的bit数ssm\_bit\_num\_cnt <= (ssm\_bit\_num\_cnt + (FAST\_MD0[107:96]-12’d32)\*8),每个报文接收结束时，接收报文个数ssm\_pkt\_num\_cnt <= ssm\_pkt\_num\_cnt+1。

SSM\_WR模块：报文存储模块。根据RAM中已经存放报文个数（ram\_pkt\_num\_cnt）计算当前报文在RAM中存放的起始地址；当指定要存放时间戳的数据进入SSM中时，将LCM模块的时间戳数据赋给指定的位置，再将报文存入RAM中相应的的地址空间，每存放一拍报文数据，地址+1指向下一地址，直到整个报文存放完毕，每存放一完整报文，已经存放报文个数ram\_pkt\_num\_cnt <= ram\_pkt\_num\_cnt+1;

SSM\_RD模块：报文读取模块。当有读取报文的需求时，软件端根据用户想读取的报文号，解析出读取报文的起始地址，由LCM模块下发到SSM模块，SSM模块将地址发送至RAM,读信号置为有效，RAM读出的报文直接送往软件端。

#### 3.4.3.2 SSM\_REG模块

##### 3.4.3.2.1 模块接口设计

SSM\_REG模块的接口信号定义图如图 所示。



图 SSM\_REG模块接口信号定义图

SSM\_REG模块的接口信号定义表如表 所示。

表 SSM\_REG模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| in\_ssm\_data | 134 | Input | 接收测试报文 |
| in\_ssm\_data\_wr | 1 | Input | 接收测试报文有效 |
| in\_ssm\_reg\_valid | 1 | Input | 接收了完整的报文 |
| in\_ssm\_reg\_valid\_wr | 1 | Input | 接收了完整的报文有效 |
| reset\_reg | 1 | Input | 重置信号（高有效） |
| ssm\_bit\_reg2lcm | 64 | Output | 接收报文bit数 |
| ssm\_pkt\_num2lcm | 64 | Output | 接收报文个数 |

SSM\_REG模块的流程图如图 所示。



图 SSM模块流程图

##### 3.4.3.2.2 模块实现

SSM\_WR模块的状态机图如图 所示。



图 SSM\_WR模块状态机图

**IDLE\_S：**初始状态。若重置信号有效（reset <= 1'b1），跳转至CLEAR\_S状态；若测试报文开始进入SSM\_REG（in\_ssm\_reg\_data[133:132] == 2'b01），跳转至STAT\_S状态；

**CLEAR\_S：**清零状态。将接收报文个数计数器（ssm\_pkt\_num\_cnt）和总接收bit计数器（ssm\_bit\_num\_cnt）清零后，跳转至IDLE\_S状态；

**STAT\_S：**统计状态。根据FAST\_MD0[107:96]计算报文的总bit数，并更新总接收bit计数器（ssm\_bit\_num\_cnt），当接收到报文尾时（in\_ssm\_reg\_data[133:132] == 2'b10 ），接收报文个数计数器（ssm\_pkt\_num\_cnt）统计+1，跳转至IDLE\_S状态。

#### 3.4.3.3 SSM\_WR模块

##### 3.4.3.3.1 模块接口设计

SSM\_WR模块的接口信号定义图如图 所示。



图 SSM\_WR模块接口信号定义图

SSM\_WR模块的接口信号定义表如表 所示。

表 SSM\_WR模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| in\_ssm\_wr\_data | 134 | Input | 接收的测试报文 |
| in\_ssm\_wr\_data\_wr | 1 | Input | 接收的测试报文有效 |
| in\_ssm\_wr\_valid | 1 | Input | 接收了完整的测试报文 |
| in\_ssm\_wr\_valid\_wr | 1 | Input | 接收的完整的测试报文有效 |
| lcm2ssm\_wr\_time | 64 | Input | lcm记录的时间戳 |
| reset\_wr | 1 | Input | RAM重置信号 |
| ssm\_wr\_addr | 11 | Output | 报文存放的地址 |
| out\_ssm\_wdata | 134 | Output | 存入RAM的报文 |
| out\_ssm\_wdata\_wr | 1 | Output | 存入RAM的报文有效 |

SSM\_WR模块的流程图如图 所示。



图 SSM\_WR模块流程图

##### 3.4.3.3.2 模块实现

SSM\_WR模块的状态机图如图 所示。



图 SSM\_WR模块状态机图

**IDLE\_S：**初始状态，若测试流量进入SSM\_WR模块（in\_ssm\_wr\_data[133:132] == 2'b01），根据RAM已存放报文个数（ram\_pkt\_num\_cnt）算得报文存放的起始地址，将报文存入RAM，跳转到WRITE\_S状态，若重置信号有效（reset\_ram=1’b0），跳转到CLEAR\_S状态;

**WRITE\_S：**写状态。判断当前一拍报文是否为记录时间戳的报文，若是则将LCM中时间戳数据赋给指定位置再将报文存入RAM；若不是则直接存入RAM，当报文存放结束时（in\_ssm\_wr\_data[133:132]==2’b10），RAM已经存放报文个数（ram\_pkt\_num\_cnt）统计加1，跳转到IDLE\_S状态。

**CLEAR\_S：**清零状态。将RAM清零，并跳转到IDLE\_S。

#### 3.4.3.4 SSM\_RD模块

##### 3.4.3.4.1 模块接口设计

SSM\_RD模块的接口信号定义图如图 所示。



图 SSM\_RD模块接口信号定义图

SSM\_RD模块的接口信号定义表如表 所示。

表 SSM\_RD模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| lcm2ram\_rd | 1 | Input | 读请求信号 |
| lcm2ram\_rd\_addr | 11 | Input | 读报文首地址 |
| ram2ssm\_rd\_data | 134 | Input | 从RAM中读取的报文 |
| ram\_rd\_addr | 11 | Output | 从RAM中读取的报文的地址 |
| ram\_rd | 1 | Output | 读使能 |
| out\_ssm\_rd\_data | 134 | Output | RAM中读取后输出的报文 |
| out\_ssm\_rd\_data\_wr | 1 | Output | RAM中读取后输出的报文有效 |
| out\_ssm\_rd\_valid | 1 | Output | 输出了完整的报文 |
| out\_ssm\_rd\_valid\_wr | 1 | Output | 输出的完整报文有效 |

SSM\_RD模块的流程图如图 所示。



图 SSM\_RD模块流程图

##### 3.4.3.4.2 模块实现

SSM\_RD模块的状态机图如图 所示。



图 SSM\_RD模块状态机图

**IDLE\_S：**SSM模块初始状态。若读请求信号有效（lcm2ssm\_rd == 1'b1），将读取报文的起始地址写入RAM读地址端口，读使能端置为有效（ram\_rd <=1’b1）状态跳转到HAUNT1\_S状态。

**HAUNT1\_S：**间隔一拍状态。因为从RAM中读数据需要经过两拍才能生效，所以在IDLE\_S写入的读地址和读信号需要间隔两拍后才能有效。在HAUNT1\_S中，给出下一读地址和读信号，并无条件跳转到HAUNT2\_S。

**HAUNT2\_S：**间隔两拍状态。给出再下一拍的读地址和读信号，并无条件跳转到READ\_S。

**READ\_S：**读取报文状态。将从RAM中读取的报文发送至软件端，当有读请求信号时，读取的报文号(ram\_rd\_addr)即为目的报文所在块号，读取报文的起始地址（ram\_rd\_addr）为报文号乘以128所得值，每读取一拍分组，地址ram\_rd\_addr + 1，并将分组送往软件端，直到读取了一个完整的报文（ram2ssm\_data[133:132] == 2’b10），读取报文结束，读使能信号置为0（ram\_rd <= 1’b0），跳转至IDLE\_S状态。否则跳转到READ\_S继续从RAM中读取报文。

#### 3.4.3.3 RAM设计

每个报文分配128拍的地址空间，设计一个可以存放16个报文的RAM，需要2K×134位的地址空间。

Block RAM 基本单元为18Kb Block RAM和2个18Kb Block RAM构成的36Kb Block RAM，其他配置均以这两种基本单元展开。

RAM选择2K×134，将由7个2K×18 的36Kb Block RAM和1个2K×9的18Kb Block RAM构成2K×135位RAM，利用率达134/135=99%。

## 3.5 PGM模块详细设计

### 3.5.1 需求与功能分析

PGM（Packet Generation Module）模块在FAST-ANT 1.0的基础上，由支持发送单一流转变为支持同时发送多条流。同时，配置发送参数的方式也由FAST-ANT 1.0中通过环形控制通路配置转变为FAST-ANT 2.0中通过LCM模块统一集中配置。

因此，在PGM模块中需要支持以下功能：

1. 支持接收并存储软件端为生成并发流量所构造的不同类型的报文；
2. 支持不同的流量发送模式（按时间发送或按报文数发送）；
3. 支持软件端定义配置不同流量的发送参数，包括：报文的发送时刻、报文的发送速率（发送间隔）；
4. 支持衍变构造新的子流；
5. 支持存储时刻调度表，并按照时刻调度表生成并发流量；
6. 支持同LCM模块进行通信，从而实现不同参数寄存器的读写操作。

### 3.5.2 PGM模块概要设计

PGM模块位于DMUX模块和GOE模块之间，如图 所示，负责接收来自DMUX模块转发的软件端用于构造并发流量的FAST-Pkt，并存入PGM模块内的PGM\_RAM中。同时，接收来自LCM模块的配置信息，读写相应寄存器。为了支持PGM生成多条并发流量，在PGM\_RD内部保存软件端配置的时刻调度表，用于决定当前时刻应该发送哪一类型的报文，从而满足不同类型的流量以不同速率产生，并能够实现并发。



图 PGM模块在UM流水线内的位置

PGM模块的流程图如图 所示。



图 PGM模块流程示意图

PGM模块由三个子模块PGM\_WR、PGM\_RD以及PGM\_RAM共同组成，详细设计部分见3.5.3小节。在这里给出PGM模块内所定义的寄存器信息，如表 所示。

表 PGM模块内寄存器定义表

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **子模块** | **寄存器名称** | **读写** | **寄存器大小** | **寄存器初始值** | **寄存器描述** |
| PGM\_WR | sent\_start\_time\_n\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 第n个报文的起始发送时刻 |
| sent\_rate\_n\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 第n个报文的发送速率，即发送间隔的拍数 |
| PGM\_RD | sent\_bit\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 总发送bit数 |
| sent\_pkt\_n\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 第n个报文的总发送报文个数 |
| sent\_time\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 当前测试时间 |
| sent\_time\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 总测试时间 |
| sent\_num\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 已发送报文个数 |
| sent\_num\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 总发送报文个数 |

### 3.5.3 PGM模块详细设计

#### 3.5.3.1 PGM顶层模块

##### 3.5.3.1.1 模块接口设计

PGM模块的接口信号定义图如图 所示。



图 PGM模块接口信号定义图

PGM模块的接口信号定义表如表 所示。

表 PGM模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| in\_pgm\_data | 134 | Input | 输入PGM模块的数据 |
| in\_pgm\_data\_wr | 1 | Input | 输入PGM模块的数据的写信号 |
| in\_pgm\_data\_valid | 1 | Input | 输入PGM模块的报文的有效信号 |
| in\_pgm\_data\_valid\_wr | 1 | Input | 输入PGM模块的报文的有效信号的写信号 |
| in\_pgm\_data\_ready | 1 | Output | PGM模块准备接收数据的信号 |
| pgm\_config\_reset | 1 | Input | 配置参数重置信号 |
| sent\_start\_time\_n\_reg | 64 | Both | 第n个报文的起始发送时刻 |
| sent\_rate\_n\_reg | 64 | Both | 第n个报文的发送速率，即发送间隔的拍数 |
| sent\_start\_finish | 1 | Both | 测试开始/结束信号 |
| sent\_model | 1 | Input | 测试模式选择信号 |
| sent\_bit\_cnt | 64 | Output | 总发送bit数 |
| sent\_pkt\_n\_cnt | 64 | Output | 第n个报文的总发送报文个数 |
| sent\_time\_cnt | 64 | Output | 当前测试时间 |
| sent\_time\_reg | 64 | Both | 总测试时间 |
| sent\_num\_cnt | 64 | Output | 已发送报文个数 |
| sent\_num\_reg | 64 | Both | 总发送报文个数 |
| sent\_ready | 1 | Output | 测试准备就绪信号 |
| lcm2pgm\_time | 64 | Input | LCM模块提供给PGM模块的时间戳 |
| out\_pgm\_data | 134 | Output | PGM模块转发的数据 |
| out\_pgm\_data\_wr | 1 | Output | PGM模块转发的数据的写信号 |
| out\_pgm\_data\_valid | 1 | Output | PGM模块转发的报文的有效信号 |
| out\_pgm\_data\_valid\_wr | 1 | Output | PGM模块转发的报文的有效信号的写信号 |
| out\_pgm\_data\_ready | 1 | Input | GOE模块准备接收数据的信号 |

##### 3.5.3.1.2 模块实现

PGM模块由三个子模块共同组成，包括：PGM\_WR子模块、PGM\_RD子模块以及PGM\_RAM子模块。其中，PGM\_WR子模块用于将收到的构造报文写入PGM\_RAM并构造时刻调度表表项传递至PGM\_RD模块。PGM\_RD子模块用于根据时刻调度表的调度结果生成并发流量。两者将在3.5.3.2和3.5.3.3小节中详细介绍。PGM\_RAM子模块用于存储软件端所构造的用于生成不同类型并发流量的报文。PGM模块的信号接口定义见图 所示。



图 PGM模块内部结构设计图

#### 3.5.3.2 PGM\_WR模块

##### 3.5.3.2.1 模块接口设计

PGM\_WR模块的接口信号定义图如图 所示。



图 PGM\_WR模块接口信号定义图

PGM\_WR模块的接口信号定义表如表 所示。

表 PGM\_WR模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| in\_pgm\_data | 134 | Input | 输入PGM模块的数据 |
| in\_pgm\_data\_wr | 1 | Input | 输入PGM模块的数据的写信号 |
| in\_pgm\_data\_valid | 1 | Input | 输入PGM模块的报文的有效信号 |
| in\_pgm\_data\_valid\_wr | 1 | Input | 输入PGM模块的报文的有效信号的写信号 |
| in\_pgm\_data\_ready | 1 | Output | PGM模块准备接收数据的信号 |
| pgm\_config\_reset | 1 | Input | 配置参数重置信号 |
| sent\_start\_time\_n\_reg | 64 | Both | 第n个报文的起始发送时刻 |
| sent\_rate\_n\_reg | 64 | Both | 第n个报文的发送速率，即发送间隔的拍数 |
| wr2ram\_n\_wr\_en | 1 | Output | PGM\_WR模块写PGM\_RAM的数据的写信号 |
| wr2ram\_n\_wr\_addr | 10 | Output | PGM\_WR模块写PGM\_RAM的数据的写地址 |
| wr2ram\_n\_wdata | 134 | Output | PGM\_WR模块写PGM\_RAM的数据 |
| {sent\_start\_time\_n\_reg,  sent\_rate\_n\_reg,  pkt\_n\_addr} | 138 | Output | PGM\_WR模块传递给PGM\_RD模块的时刻调度表表项 |
| table\_entry\_flag | 1 | Output | PGM\_WR模块转发时刻调度表表项的开始结束信号 |

##### 3.5.3.2.3 模块实现

PGM\_WR模块负责将软件端配置的用于构造并发流量的报文存储到PGM\_RAM中，并将写入RAM的地址同报文发送时刻、报文发送间隔共同转发到PGM\_RD模块中，填入时刻调度表内。

在PGM\_RAM中，我们采用报文存储块的形式存储报文，即为每一个构造的用于生成并发流量的报文分配一个128拍的报文存储块。同时，在PGM\_WR模块内部维护一个pkt\_count的计数器，用于计数报文的个数，同时也是报文存储块的首地址。因此，每收到一个构造报文，则将首地址（pkt\_count）和报文发送时刻（sent\_start\_time\_n\_reg）、报文发送间隔（sent\_rate\_n\_reg）共同转发到PGM\_RD模块，写入时刻调度表内。

具体实现的状态机如图 所示。



图 PGM\_WR模块状态机图

**IDLE\_S：**空闲状态。接收来自DMUX模块的数据，当收到FAST-Pkt报文头（in\_pgm\_data[133:132] == 2'b01）并且写数据信号有效（in\_pgm\_data\_wr == 1'b1）时，跳转至STORE\_S，并将构造好的时刻调度表表项转发到PGM\_RD模块。当收到软件端的重置信号时，跳转至IDLE\_S状态，清空PGM\_WR模块内的寄存器。

**STORE\_S：**存储状态。将软件端构造的报文体存储到PGM\_RAM中，跳转至STORE\_S。并在存储到FAST-Pkt报文尾部时，将存储报文的首地址传给PGM\_RD模块，同时跳转至IDLE\_S。

#### 3.5.3.3 PGM\_RD模块

##### 3.5.3.3.1 PGM\_RD顶层模块

###### 3.5.3.3.1.1 模块接口设计

PGM\_RD模块的接口信号定义图如图 所示。



图 PGM\_RD模块接口信号定义图

PGM\_RD模块的接口信号定义表如表 所示。

表 PGM\_RD模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| pgm\_config\_reset | 1 | Input | 配置参数重置信号 |
| sent\_start\_finish | 1 | Both | 测试开始/结束信号 |
| sent\_model | 1 | Input | 测试模式选择信号 |
| ram2rd\_data | 134 | Input | 从PGM\_RAM中读出的数据 |
| {sent\_start\_time\_n\_reg,  sent\_rate\_n\_reg,  pkt\_n\_addr} | 138 | Output | PGM\_WR模块传递给PGM\_RD模块的时刻调度表表项 |
| table\_entry\_flag | 1 | Output | PGM\_WR模块转发时刻调度表表项的开始结束信号 |
| sent\_bit\_cnt | 64 | Output | 总发送bit数 |
| sent\_pkt\_n\_cnt | 64 | Output | 第n个报文的总发送报文个数 |
| sent\_time\_cnt | 64 | Output | 当前测试时间 |
| sent\_time\_reg | 64 | Both | 总测试时间 |
| sent\_num\_cnt | 64 | Output | 已发送报文个数 |
| sent\_num\_reg | 64 | Both | 总发送报文个数 |
| sent\_ready | 1 | Output | 测试准备就绪信号 |
| rd2ram\_rd | 1 | Output | 读PGM\_RAM的读信号 |
| rd2ram\_addr | 10 | Output | 读PGM\_RAM的读地址 |
| out\_pgm\_data | 134 | Output | PGM模块转发的数据 |
| out\_pgm\_data\_wr | 1 | Output | PGM模块转发的数据的写信号 |
| out\_pgm\_data\_valid | 1 | Output | PGM模块转发的报文的有效信号 |
| out\_pgm\_data\_valid\_wr | 1 | Output | PGM模块转发的报文的有效信号的写信号 |
| out\_pgm\_data\_ready | 1 | Input | GOE模块准备接收数据的信号 |

###### 3.5.3.3.1.2 模块实现

PGM\_RD模块由SCHEDULE模块和PKT\_SEND模块共同组成，如图 所示。



图 PGM\_RD模块内部架构设计图

SCHEDULE模块负责接收来自PGM\_WR模块转发的时刻调度表表项，并写入内部RAM中。内部调度模块调度输出符合发送条件的报文在PGM\_RAM中的地址，并转发给PKT\_SEND模块。同时，更新对应的时刻调度表表项。

PKT\_SEND模块负责从PGM\_RAM中读取发送的报文，并进行发送。

##### 3.5.3.3.2 SCHEDULE模块

###### 3.5.3.3.2.1 SCHEDULE顶层模块

3.5.3.3.2.1.1 模块接口设计

SCHEDULE模块的接口信号定义图如图 所示。



图 SCHEDULE模块接口信号定义图

SCHEDULE模块的接口信号定义表如表 所示。

表 SCHEDULE模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| {sent\_start\_time\_n\_reg,  sent\_rate\_n\_reg,  pkt\_n\_addr} | 138 | Output | PGM\_WR模块传递给PGM\_RD模块的时刻调度表表项 |
| table\_entry\_flag | 1 | Output | PGM\_WR模块转发时刻调度表表项的开始结束信号 |
| pgm\_config\_reset | 1 | Input | 配置参数重置信号 |
| sent\_start\_finish | 1 | Both | 测试开始/结束信号 |
| sent\_model | 1 | Input | 测试模式选择信号 |
| sent\_pkt\_addr | 10 | Input | 读PGM\_RAM中的数据的读地址 |
| sent\_pkt\_rd | 1 | Input | 读PGM\_RAM中的数据的读信号 |
| sent\_time\_cnt | 64 | Output | 当前测试时间 |
| sent\_time\_reg | 64 | Both | 总测试时间 |
| sent\_num\_cnt | 64 | Output | 已发送报文个数 |
| sent\_num\_reg | 64 | Both | 总发送报文个数 |
| sent\_ready | 1 | Output | 测试准备就绪信号 |

3.5.3.3.2.1.2 模块实现

SCHEDULE模块由SCH\_WR模块、SCH\_RD模块以及SCH\_RAM共同组成，如图 所示。



图 SCHEDULE模块内部架构设计图

SCH\_WR模块负责接收时刻调度表表项，并写入到SCH\_RAM中。

SCH\_RD模块负责轮询SCH\_RAM，判断是否有满足当前时刻发送条件的报文。如果存在，则将报文存储在PGM\_RAM中的地址读出并传递给PKT\_SEND模块。同时，修改表项中报文发送时刻，更新表项内容。

###### 3.5.3.3.2.2 SCH\_WR模块

3.5.3.3.2.2.1 模块接口设计

SCH\_WR模块的接口信号定义图如图 所示。



图 SCH\_WR模块接口信号定义图

SCH\_WR模块的接口信号定义表如表 所示。

表 SCH\_WR模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| {sent\_start\_time\_n\_reg,  sent\_rate\_n\_reg,  pkt\_n\_addr} | 138 | Output | PGM\_WR模块传递给PGM\_RD模块的时刻调度表表项 |
| table\_entry\_flag | 1 | Output | PGM\_WR模块转发时刻调度表表项的开始结束信号 |
| sent\_ready | 1 | Output | 测试准备就绪信号 |
| sch\_wr\_wr | 1 | Output | SCH\_WR模块写入SCH\_RAM的写信号 |
| sch\_wr\_wr\_addr | 10 | Output | SCH\_WR模块写入SCH\_RAM的写地址 |
| sch\_wr\_wr\_data | 138 | Output | SCH\_WR模块写入SCH\_RAM的写数据 |

3.5.3.3.2.2.2 模块实现

SCH\_WR模块负责接收来自PGM\_WR模块的时刻调度表表项，并写入SCH\_RAM内。具体的实现可以由一个简单的状态机完成，如图 所示。



图 SCH\_WR模块状态机图

**IDLE\_S：**空闲状态。当接收到来自PGM\_WR模块的时刻调度表表项后（table\_entry\_flag == 1'b1），跳转到WR\_S状态。

**WR\_S：**写入状态。写入收到的时刻调度表表项，并更新表项计数器。当未收到来自PGM\_WR模块的时刻调度表表项后（table\_entry\_flag == 1'b0），跳转到IDLE\_S。否则，接收表项并写入SCH\_RAM内，跳转到WR\_S。

###### 3.5.3.3.2.3 SCH\_RD模块

3.5.3.3.2.3.1 模块接口设计

SCH\_RD模块的接口信号定义图如图 所示。



图 SCH\_RD模块接口信号定义图

SCH\_RD模块的接口信号定义表如表 所示。

表 SCH\_RD模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| pgm\_config\_reset | 1 | Input | 配置参数重置信号 |
| sent\_start\_finish | 1 | Both | 测试开始/结束信号 |
| sent\_model | 1 | Input | 测试模式选择信号 |
| sch\_rd\_rd\_data | 138 | Input | SCH\_RAM返回给SCH\_RD模块的数据 |
| sch\_rd\_wr\_data | 138 | Output | SCH\_RD模块写入SCH\_RAM的修改表项 |
| sch\_rd\_wr\_wr | 1 | Output | SCH\_RD模块写入SCH\_RAM的修改表项的写信号 |
| sch\_rd\_wr\_addr | 10 | Output | SCH\_RD模块写入SCH\_RAM的修改表项的写地址 |
| sent\_time\_cnt | 64 | Output | 当前测试时间 |
| sent\_time\_reg | 64 | Both | 总测试时间 |
| sent\_num\_cnt | 64 | Output | 已发送报文个数 |
| sent\_num\_reg | 64 | Both | 总发送报文个数 |
| sch\_rd\_rd | 1 | Output | SCH\_RD模块读取SCH\_RAM的读信号 |
| sch\_rd\_rd\_addr | 10 | Output | SCH\_RD模块读取SCH\_RAM的读地址 |
| sent\_pkt\_addr | 10 | Input | 读PGM\_RAM中的数据的读地址 |
| sent\_pkt\_rd | 1 | Input | 读PGM\_RAM中的数据的读信号 |

3.5.3.3.2.3.2 模块实现

SCH\_RD模块轮询时刻调度表，如果找到符合发送条件的报文，则把报文存储在PGM\_RAM中的地址传递给PKT\_SEND模块，同时修改该报文的下一发送时刻并重新写入时刻调度表内。如果未找到符合发送条件的报文，则继续轮询，直到发送时间超时或发送要求报文个数后停止。具体的状态机实现如图 所示。



图 SCH\_RD模块状态机图

**IDLE\_S：**空闲状态。当收到发送开始信号（sent\_start\_finish == 1’b1）后，给出读SCH\_RAM的读信号和读地址，跳转到HAUNT1\_S。

**HAUNT1\_S：**等待一拍状态。读取RAM的数据需要两拍后生效，给出读信号和读地址，跳转到HAUNT2\_S。

**HAUNT2\_S：**等待两拍状态。给出读信号和读地址，跳转到READ\_S。

**READ\_S：**读表项状态。对比当前时刻（sent\_time\_cnt）是否等于报文的发送时刻（sent\_start\_time\_n\_reg）。如果相等，则跳转到FW\_S。如果不等且测试时间未超时（sent\_time\_cnt < sent\_time\_reg），则跳转到READ\_S，继续轮询比较。如果测试时间超时（sent\_time\_cnt >= sent\_time\_reg）或超出发送报文数目要求，则跳转到IDLE\_S。

**FW\_S：**转发地址状态。转发表项中的读PGM\_RAM地址给PKT\_SEND，跳转到WR\_S。

**WR\_S：**修改表项状态。将报文发送时刻修改为原发送时刻加上报文发送间隔，并重新写入SCH\_RAM。

###### 3.5.3.3.2.4 SCH\_RAM

3.5.3.3.2.4.1 时刻调度表设计

时刻调度表用于记录报文的发送时刻、报文发送间隔以及报文在PGM\_RAM中的存储地址，如表 所示。在当前时刻等于表项中报文的发送时刻时，将报文在PGM\_RAM中的存储地址转发给PKT\_SEND模块，用于从PGM\_RAM中读取报文并发送。并且修改报文的发送时刻，重新将表项写入SCH\_RAM中。

表 时刻调度表

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **报文发送时刻Tsend** | **报文发送间隔Tinternal** | **报文存储地址Addr** |
| 0 | 13432 | 0x00 |
| 100 | 23668 | 0x80 |

时刻调度表中报文的发送时刻和报文发送间隔均由软件端配置。现对时刻调度表的具体操作流程进行举例说明。

报文1的起始发送时刻是0，当sent\_time\_cnt为0时刻时，报文1满足发送条件，读取对应的报文存储地址0x00送PKT\_SEND模块，并将报文发送时刻修改为13432，重新写入到时刻调度表中，等待时刻到达13432再次发送报文。当时刻到达100时，便读出报文2的地址0x80并转发给PKT\_SEND模块，同时修改报文发送时刻为100 + 23668 = 23768，重新写入时刻调度表中，等待时刻到达23768再次发送报文2。

在FAST-ANT 2.0中，每一拍数据是134位，即：6位+128位，也就是说一拍能够携带16字节的报文数据。对于最小报文64字节，需要6拍发送完成；对于最大报文1518字节，需要97拍（包括了前两拍的Metadata）。

报文的发送速率是通过控制报文之间的发送间隔来实现的。在这里，我们给出速率跟拍数的关系表达式，如式（1）所示。

(1)

其中，sent\_rate\_reg是报文发送间隔拍数，pkt\_length是报文长度，speed\_precent是线速的百分比。

对于最小报文64字节，以百分百的线速发送报文，所需要的间隔是6712拍；以百分之五十的线速发送报文，所需要的间隔是13432拍；对于最大报文1518字节，以百分百的线速发送报文，所需要的间隔是122941拍；以百分之五十的线速发送报文，所需要的间隔是245981拍；从以上的数据可以看出，报文自身的发送时间和报文的发送间隔相比较，数量级上的差距很大。因此，理论上，只要软件端合理配置报文的起始发送时间，同一时刻有多个报文满足发送条件的概率极小，甚至在某段时间内，概率为零。这也为时刻调度表精确调度报文的发送提供了理论基础。

3.5.3.3.2.4.2 SCH\_RAM设计

结合之前给出的SHCEDULE模块的实现方案以及时刻调度表的设计，我们发现SCH\_WR模块需要对SCH\_RAM进行写操作，而SCH\_RD模块需要对SCH\_RAM模块既进行写操作，也进行读操作。因此，我们决定采用真双端口RAM（True Dual-port RAM）来实现SCH\_RAM。

考虑到FAST-ANT 2.0是在Zynq 7000的开发板上实现原型系统，参考Zynq 7000 Block RAM的相关文档手册，Zynq 7000的基本RAM原语由36Kb和18Kb Block RAM组成（36Kb支持32K x 1, 16K x 2, 8K x 4, 4K x 9, 2K x 18, 1K x 36）。时刻调度表表项位宽138位，由64位报文发送时刻、64位报文发送间隔以及10位报文在PGM\_RAM中的存储地址组成。如果SCH\_RAM选择数据位宽为138，则将使用4个36Kb的Block RAM，造成大量的额Block RAM的浪费。如果SCH\_RAM数据位宽为32，则使用1个36Kb Block RAM即可满足，子源消耗较少。但是考虑到使用32位的数据位宽，则读出报文发送时刻需要两拍，不满足一拍完成时刻比较。因此，折中的方案是使用64位的数据位宽，消耗2个36Kb Block RAM即可。

综上所述，SCH\_RAM的数据位宽64位，地址位宽3位。

##### 3.5.3.3.3 PKT\_SEND模块

###### 3.5.3.3.3.1 模块接口设计

PKT\_SEND模块的接口信号定义图如图 所示。



图 PKT\_SEND模块接口信号定义图

PKT\_SEND模块的接口信号定义表如表 所示。

表 PKT\_SEND模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| st\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| sent\_pkt\_addr | 10 | Input | 读PGM\_RAM中的数据的读地址 |
| sent\_pkt\_rd | 1 | Input | 读PGM\_RAM中的数据的读信号 |
| sent\_pkt\_n\_cnt | 64 | Output | 第n个报文的总发送报文个数 |
| sent\_time\_cnt | 64 | Output | 当前测试时间 |
| ram2rd\_data | 134 | Input | 读PGM\_RAM中的数据 |
| rd2ram\_rd | 1 | Output | 读PGM\_RAM的读信号 |
| rd2ram\_addr | 10 | Output | 读PGM\_RAM的读地址 |
| out\_pgm\_data | 134 | Output | PGM模块转发的数据 |
| out\_pgm\_data\_wr | 1 | Output | PGM模块转发的数据的写信号 |
| out\_pgm\_data\_valid | 1 | Output | PGM模块转发的报文的有效信号 |
| out\_pgm\_data\_valid\_wr | 1 | Output | PGM模块转发的报文的有效信号的写信号 |
| out\_pgm\_data\_ready | 1 | Input | GOE模块准备接收数据的信号 |

###### 3.5.3.3.3.2 模块实现

PKT\_SEND模块负责接收来自SCHEDULE模块转发的读PGM\_RAM中数据的读信号和读地址，并从PGM\_RAM中读出数据并发送。具体实现的状态机如图 所示。



图 PKT\_SEND模块状态机图

**IDLE\_S：**空闲状态。当收到来自SCHEDULE模块的读信号有效时（sent\_pkt\_rd == 1'b1），将rd2ram\_rd置为1，rd2ram\_addr = sent\_pkt\_addr，跳转到HAUNT1\_S。

**HAUNT1\_S：**等待一拍状态。读PGM\_RAM数据生效需要在两拍后，因此，在HAUNT1\_S等待一拍，rd2ram\_addr = rd2ram\_addr + 1，无条件跳转到HAUNT2\_S。

**HAUNT2\_S：**等待两拍状态。等待两拍状态，rd2ram\_addr = rd2ram\_addr + 1，无条件跳转到READ\_S。

**READ\_S：**读并发送状态。读出PGM\_RAM中的数据并生成对应子流后发送，修改计数器值，并跳转到READ\_S。直到读到报文尾（ram2rd\_data[133:132] == 2'b10），发送报文尾并跳转到IDLE\_S。

#### 3.5.3.4 PGM\_RAM

##### 3.5.3.4.1 PGM\_RAM设计

PGM\_RAM用于存储生成并发流量的构造报文。软件端构造用于生成并发流量的特定报文，并下发至硬件PGM\_WR模块，PGM\_WR模块将报文依次写入PGM\_RAM内。在测试初始化结束后，PGM\_RD模块再根据时刻调度表从PGM\_RAM中依次将报文读出并发送。

基于以上流程，PGM\_RAM可以考虑采用简单双端口RAM（Simple Dual-Port RAM），即一个端口用于写入数据，另一个端口用于读取数据。

软件端所构造的FAST-Pkt在硬件中采用的是数据拍的形式传递的，每一拍数据宽度为134位（6 + 128，参考2.3小节）。对于每一个报文，在PGM\_RAM中分配固定大小的存储块，数据宽度为134位，深度为128。在PGM\_RAM中共存储4类报文。

综上所述，PGM\_RAM的数据位宽为134位，地址位宽为10位，共占用4个36Kb Block RAM。

##### 3.5.3.4.2 生成并发流量的构造报文

为了更好地支持FAST-ANT 2.0所提供的并发流量功能，同时简化功能实现，我们允许用户在软件端定义构造四大类流，并在硬件端对这四大类流进行修改，衍生出不同的子流，最终实现100000条流并发。

由源IP地址、目的IP地址、源端口号、目的端口号以及协议共同组成的五元组可以唯一确定一条流。因此，我们可以允许用户构造四类报文，并针对五元组中源IP地址、目的IP地址、源端口号以及目的端口号这四项进行变化，从而衍生出100000条不同子流。

假设现在用户在软件端构造了四种不同类型的报文1、报文2、报文3和报文4，那么在硬件中，针对报文1，我们修改源IP地址，比如对地址自加一；针对报文3，我们修改源端口号，比如进行累加随机数。通过这样的操作，便可以在这四大类流的基础上衍生出多条子流，从而生成不同的并发流量。

目前，在FAST-ANT 2.0中，我们对这四项累加以当前时刻作为随机种子，生成的16位随机数，从而实现随机改变源IP地址、目的IP地址、源端口号以及目的端口号的目的。

## 3.6 MUX模块详细设计

### 3.6.1 需求与功能分析

MUX模块负责接收来LCM模块和SSM模块的FAST-Pkt报文，并决定哪个模块的报文通过端口0上送软件端。

因此，MUX模块需要支持以下功能：

1. 支持接收来自LCM模块和SSM模块的FAST-Pkt报文；
2. 支持根据选择信号进行二选一输出至端口0。

### 3.6.2 MUX模块概要设计

MUX模块位于UM流水线的输出部分，如图 所示。接收来自SSM模块和LCM模块的FAST-Pkt报文，并根据LCM模块传递的软件端的选择信号，来确定是将来自SSM模块的FAST-Pkt报文，还是来自LCM模块的FAST-Pkt报文通过端口0上送到软件端进行处理。



图 MUX模块在UM流水线内的位置

MUX模块的流程图如图 所示。



图 MUX模块流程图

### 3.6.3 MUX模块详细设计

#### 3.6.3.1 模块接口设计

MUX模块的接口信号定义图如图 所示。



图 MUX模块接口信号定义图

MUX模块的接口信号定义表如表 所示。

表 MUX模块接口信号定义表

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **信号名** | **位宽** | **方向** | **备注** |
| clk | 1 | Input | 时钟信号 |
| rst\_n | 1 | Input | 复位信号，低有效 |
| lcm2mux\_data | 134 | Input | LCM模块转发给MUX模块的数据 |
| lcm2mux\_data\_wr | 1 | Input | LCM模块转发给MUX模块的数据的写信号 |
| lcm2mux\_data\_valid | 1 | Input | LCM模块转发给MUX模块的报文的有效信号 |
| lcm2mux\_data\_valid\_wr | 1 | Input | LCM模块转发给MUX模块的报文的有效信号的写信号 |
| ssm2mux\_data | 134 | Input | SSM模块转发给MUX模块的数据 |
| ssm2mux\_data\_wr | 1 | Input | SSM模块转发给MUX模块的数据的写信号 |
| ssm2mux\_data\_valid | 1 | Input | SSM模块转发给MUX模块的报文的有效信号 |
| ssm2mux\_data\_valid\_wr | 1 | Input | SSM模块转发给MUX模块的报文的有效信号的写信号 |
| mux2port\_0\_rd | 1 | Input | MUX模块的转发选择信号 |
| mux2port\_0\_data | 134 | Output | MUX模块转发给端口0的数据 |
| mux2port\_0\_data\_wr | 1 | Output | MUX模块转发给端口0的数据的写信号 |
| mux2port\_0\_data\_valid | 1 | Output | MUX模块转发给端口0的报文的有效信号 |
| mux2port\_0\_data\_valid\_wr | 1 | Output | MUX模块转发给端口0的报文的有效信号的写信号 |

#### 3.6.3.2 模块实现

MUX模块负责根据输出选择来决定将来自SSM模块的FAST-Pkt报文，还是来自LCM模块的FAST-Pkt报文通过端口0上送到软件端处理分析。通过一个简单的状态机就可以实现上述功能，状态机图如图 所示。



图 MUX模块状态机图

**IDLE\_S：**空闲状态。如果输出选择信号为高（mux2port\_0\_rd == 1'b1），且SSM模块转发报文给MUX模块（ssm2mux\_data[133:132] == 2'b01），则跳转至SSM\_SEND\_S；如果输出选择信号为低（mux2port\_0\_rd == 1'b0），且LCM模块转发报文给MUX模块（lcm2mux\_data[133:132] == 2'b01），则跳转至LCM\_SEND\_S

**SSM\_SEND\_S：**转发SSM状态。转发SSM模块的报文，直到报文尾部（ssm2mux\_data[133:132] == 2'b10），跳转至IDLE\_S。

**LCM\_SEND\_S：**转发LCM状态。转发LCM模块的报文，直到报文尾部（lcm2mux\_data[133:132] == 2'b10），跳转至IDLE\_S。

# 4 可读写寄存器汇总

表 FAST-ANT 2.0可读写寄存器列表

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **所属模块** | **寄存器名称** | **读写** | **寄存器大小** | **寄存器初始值** | **寄存器描述** |
| SSM | lcm2ssm\_addr | 写 | 20 | 20’b0 | 读取报文的首地址 |
| protocol\_type | 写 | 8 | 8’b0 | 特定报文类型 |
| ssm\_pkt\_num | 读 | 64 | 64’b0 | 记录总接收报文数量 |
| ssm\_bit | 读 | 64 | 64’b0 | 记录总接收bit数量 |
| PGM | sent\_start\_time\_n\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 第n个报文的起始发送时刻 |
| sent\_rate\_n\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 第n个报文的发送速率，即发送间隔的拍数 |
| sent\_bit\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 总发送bit数 |
| sent\_pkt\_n\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 第n个报文的总发送报文个数 |
| sent\_time\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 当前测试时间 |
| sent\_time\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 总测试时间 |
| sent\_num\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 已发送报文个数 |
| sent\_num\_reg | 读写 | 64 | 64’b0 | 总发送报文个数 |
| GOE | goe\_port\_n\_pkt\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 端口n输出的报文个数 |
| goe\_port\_n\_bit\_cnt | 读 | 64 | 64’b0 | 端口n输出的bit数 |

# 5 进一步工作与开发计划

## 5.1 进一步工作

1. 在OpenBox-S4上实现FAST-ANT 2.0原型系统后，移植至40G NP并测试相关功能是否正常、相关指标是否满足；
2. 在40G NP上进行硬件功能模块的细化，充分发挥不同FPGA的优势，将高性能和精度相关的功能模块移植到Altera FPGA上，将发送控制模块移植到Xilinx FPGA上；
3. 关于FAST架构的思考：在FPGA OS提供类似于OSNT的Wrapper，支持端口和流水线之间的自定义映射（多对多映射关系）。UM部分只给出标准的数据帧的位宽，而数据帧的内容格式是如何定义的则完全交给开发者自定义。这样，FAST将UM部分进一步开放，开发者可以在UM内实现更多自定义的网络功能，无需遵循之前传统的五级流水线设计，简化了UM内部的结构。而多对多映射的实现可以支持多条流水线并行处理，也可以支持开发者对硬件调度的相关研究和开发；
4. 关于FAST-ANT的思考：随着测试场景和需求的不断复杂化和多样化，测试功能也在不断丰富扩充。部分功能为了充分利用硬件的特性，例如：偏向于最大化发挥精度或性能，而通用的架构则不再适用，定制化的内部架构更是一种趋势。硬件FPGA可重构化则是一种发展趋势。针对不同的硬件功能生成对应的硬件烧录温江，软件端则根据用户测试需求，编写加载脚本，支持动态重构FPGA，真正实现软件配置、硬件可重构的测试架构。

## 5.2 开发计划

### 5.2.1 项目人员

孙志刚，全巍，徐东来，杨翔瑞，蒋越，吴尚明。

### 5.2.2 项目分工

1. ***设计文档指导***

孙志刚，全巍，杨翔瑞；

1. ***项目开发指导***

徐东来，杨翔瑞；

1. ***软件开发***

蒋越：

1. Linux端和硬件FPGA的LCM模块之间的通信；
2. 图形化界面输入和输出的数据结构。

华芯通：

1. FAST-ANT 2.0软件端图形化界面。
2. ***硬件开发***

蒋越：

1. LCM模块设计实现，定义数据帧格式；
2. PGM模块重写，并设计时刻调度表。

吴尚明：

1. 设计并实现SSM模块；

### 5.2.3 进度安排

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 日期 | 工作内容 | 参与人员 |
| 2019.05.27 | 针对设计文档2.0进行讨论修改。 | 孙志刚，全巍，徐东来，杨翔瑞，蒋越，吴尚明 |
| 2019.05.28  ~  2019.05.30 | 完成详细设计部分。  软件部分完成核心数据结构、函数设计；  硬件部分完成核心功能模块接口信号和状态机设计。 | 蒋越，吴尚明 |
| 2019.05.31 | 针对设计文档2.1进行讨论修改。 | 孙志刚，全巍，徐东来，杨翔瑞，蒋越，吴尚明 |
| 2019.06.01  ~  2019.06.02 | 完善软件和硬件详细设计部分。 | 蒋越，吴尚明 |
| 2019.06.03  ~  2019.06.16 | 开发硬件功能模块并进行仿真测试。 | 蒋越，吴尚明 |
| 2019.06.17  ~  2019.07.05 | 开发软件部分并测试；  上板联合调试软硬件代码。 | 蒋越，吴尚明，杨翔瑞，徐东来 |