

只从宏观上说下，，细节没啥好说的，代码最清楚了， 你一定能看懂(因为我用的都是基础的东西)

### 首先环境的建立

我们遵循 GNU 的 custom：由用户运行(不管用户在哪个目录)一只检测程序 **configure** 生成环境（目录的建立，脚本的 **copy**, **link** 以及 **design data** 的 **link**），其中大的版本号即由顶层确定的那个在此阶段选择，之后该版本下的东西将不再由 **configure** 生成

### 代码的设计：

分为 3 部分

1. 各阶段顶层文件(**init.tcl** **fp.tcl** **place.tcl** **cts.tcl** **postcts.tcl** **route.tcl**)是一套统一的模板，在 **configure** 的时候解析 **copy** 到用户目录下，这就意味着用户可以改----所以我们尽量让顶层文件简简单单再简单----用户要改的也就越少
2. 与项目有关的设定放在 **proj\_setting** 文件夹里，**proj\_setting** 这个文件夹是 **link** 的，项目后续的什么 **write\_verilog\_lvs.tcl** **write\_gds.tcl**, **insert\_std\_fill.tcl** 啥的也都放在 **proj\_setting** 里，这样用户无需 **update** 环境就能拿到最新脚本
3. 用户自己的特殊设定放在 **user\_setting** 文件夹里，该文件夹是 **copy** 在用户目录下，里面包含 **place\_setting.tcl** **cts\_setting.tcl** 等用户存放特殊配置的文件

### 说下特殊的地方：

库的配置不再由 **design\_name** 这样的变量控制，而是在 **configure** 的时候确定掉，比如你是用 **9track**，那就给你选好 **9track** 的库，你用到了哪些 **memory ip** 等那就给你选好相应的库，这样每个用户看到的都是与自己有关的东西，同时我们扔掉 **design\_name** 这个变量。

**makefile** 是个入口， 你可以从它那单个 **vim** 浏览整个工程(**gf**, **:bd**)。

### 其他：

抽 **spdef** ----- 独立的 **run\_starrrc.sh** 脚本(你很可能没见过)但是却超容易维护

抽 **ETM**, **FRAM**, **DEF** 等-----这个我们提供相应的脚本，由用户手动完成，不利用 **makefile** 自动做了，这个不是经常需要跑，用户手动更加可控，**release** 数据的时候出 **bug** 了的话真的很烦的  
**tags.sh** 快速定位变量在哪里声明的-----参见 **wiki**

是的，看上去好像太简单了， 没有一点新意。

<完>

2016/01/12