

Practice #6. BRAM to PE controller
Jiwon Lee, Sangjun Son

Goal

- Implement PE controller based on PE made in Practice #5.
 - PE controller consisted of PE and FSM
 - Inner product made with MAC operation of PE
- FSM controls PE to calculate inner product with several states.
(e.g., $\text{data1}[0] * \text{data2}[0] + \text{data1}[1] * \text{data2}[1] + \dots + \text{data1}[15] * \text{data2}[15]$)

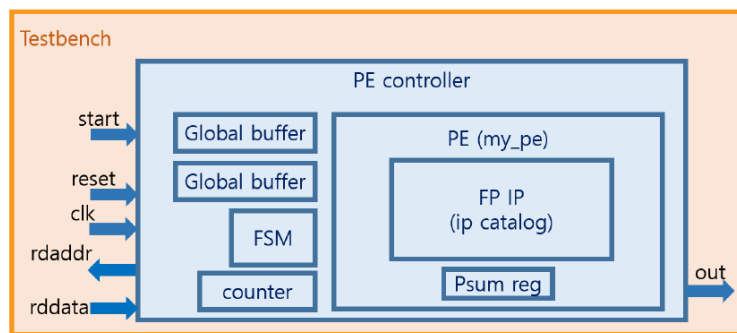


Figure 1: PE와 FSM이 결합된 2개의 벡터의 내적을 연산하는 PE Controller module이다.

1 Implementation

이번 프로젝트는 Block Random Access Memory와 Processing Element를 각각 구현함으로써 추후 구현할 Matrix-Matrix Multiplication을 수행하기 위한 기본 모듈을 구성하는 것을 목적으로 한다. 아래는 코드 구현과 함께 간략한 아이디어 및 기능에 대한 설명이 (1) BRAM, (2) PE 순으로 진행된다.

1.1 Block Random Access Memory, BRAM

BRAM의 경우 크게 두 부분으로 이뤄져 있다. (1) 모듈이 실행이 되기 전 INIT_FILE에서 내부 메모리 mem를 읽는 부분과 done 신호가 주어졌을 때, OUT_FILE에 mem의 상태를 출력하는 부분과, (2) EN, RST, WE 신호가 들어왔을 때 경우에 따라 입력되는 데이터를 mem에 읽고 쓰는 역할을 한다.

- 아래에 첨부된 코드 중 21-28 라인의 외부 파일 입출력에 관한 구현 보면, initial 구문을 이용하여 모듈의 생성과 동시에 파일 입출력에 대한 실행 구문에 대한 scope를 지정한다. \$readmemh 로 시작함으로써 INIT_FILE 파일을 읽어 mem에 저장한다. 그 후 done 신호 들어올 때 까지 대기하다가 신호가 들어오면 \$writememh 함수를 사용해 OUT_FILE에 mem 데이터를 저장한다. 이 때 함수에 붙어있는 \$readmemh와 \$writememh의 h는 hexadecimal로 파일에 저장하는 값을 16진수 형태로 저장하는 옵션을 의미한다[?].
- 30-46 라인은 BRAM의 input으로 주어지는 신호에 따라 모듈로써의 기능을 구현하는 부분이다. BRAM.CLK와 BRAM.RST 그리고 BRAM.EN, BRAM.WE의 신호에 따라 읽기, 쓰기, 초기화, 파일 출력을 위한 기능을 수행하게 된다. BRAM.RST는 BRAM.CLK에 Async로, BRAM.EN, BRAM.WE는 Sync로 구현하였다.
 - BRAM.RST이 posedge일 경우 BRAM.RDDATA에는 0을 할당한다. (31 라인)

Practice #6. BRAM to PE controller
Jiwon Lee, Sangjun Son

- BRAM.EN이 활성화되어 있고 BRAM.WE 또한 활성화되어 있다면, True를 가지는 bit에 해당하는 영역을 BRAM.WRDATA에서 mem으로 복사한다. (35-38 라인)

$$\text{mem}[\text{addr}][8 * (i + 1) - 1 : 8 * i] \leftarrow \text{BRAM.WRDATA}[8 * (i + 1) - 1 : 8 * i] \quad (1)$$

- BRAM.EN이 활성화되어 있고 BRAM.WE이 활성화되어 있다면, 메모리로부터 데이터를 읽어오는 기능을 수행한다. Read에 걸리는 사이클이 2 cycle이 걸리도록 구현을 해야하기 때문에 dout을 버퍼로 사용해 1 cycle이 추가되도록 한다. (41-42 라인)

Practice #6. BRAM to PE controller
Jiwon Lee, Sangjun Son

MY_BRAM

```
1 `timescale 1ns / 1ps
2 module my_bram #(
3     parameter integer BRAM_ADDR_WIDTH = 15,
4     parameter INIT_FILE = "input.txt",
5     parameter OUT_FILE = "output.txt"
6 ) (
7     input wire [BRAM_ADDR_WIDTH-1:0] BRAM_ADDR,
8     input wire BRAM_CLK,
9     input wire [31:0] BRAM_WRDATA,
10    output reg [31:0] BRAM_RDDATA,
11    input wire BRAM_EN,
12    input wire BRAM_RST,
13    input wire [3:0] BRAM_WE,
14    input wire done
15 );
16 reg [31:0] mem[0:8191];
17 wire [BRAM_ADDR_WIDTH-3:0] addr = BRAM_ADDR[BRAM_ADDR_WIDTH-1:2];
18 reg [31:0] dout;
19
20 initial begin
21     if (INIT_FILE != "") begin
22         $readmemh(INIT_FILE, mem);
23     end
24     wait (done) begin
25         $writememh(OUT_FILE, mem);
26     end
27 end
28
29 always @(posedge BRAM_CLK or posedge BRAM_RST) begin
30     if (BRAM_RST) begin
31         BRAM_RDDATA <= 0;
32     end
33     if (BRAM_EN) begin
34         if (BRAM_WE) begin
35             if (BRAM_WE[0]) mem[addr][7:0] <= BRAM_WRDATA[7:0];
36             if (BRAM_WE[1]) mem[addr][15:8] <= BRAM_WRDATA[15:8];
37             if (BRAM_WE[2]) mem[addr][23:16] <= BRAM_WRDATA[23:16];
38             if (BRAM_WE[3]) mem[addr][31:24] <= BRAM_WRDATA[31:24];
39         end
40         else begin
41             dout <= mem[addr];
42             BRAM_RDDATA <= dout;
43         end
44     end
45 end
46 endmodule
```

1.2 Processing Element, PE

Processing Element (이하 PE)는 구현의 최종목표인 CNN에서 벡터의 내적연산을 계산하는 역할을 한다. PE의 구현방식은 다음과 같다.

1. 외부 컨트롤러 (현재는 testbench로 대체)에서 들어온 input값들을 받는다.
2. ain, bin, cin로 floating point fused multiply-add(이하 MAC)를 수행한다.
3. (2)에서 나온 결과값을 psum에 더해준다.
4. (1),(2),(3)을 모든 입력값에 대해 반복해서 수행한다.

위의 구현을 수식으로 나타내면 다음과 같다.

$$psum = ain_i \times bin_i + psum \quad (i : \text{input number})$$

Practice #6. BRAM to PE controller
Jiwon Lee, Sangjun Son

MAC모듈의 parameter중 dvalid bit는 연산이 끝난 후, m_axis_result_tdata가 실제 연산의 결과값임을 보장해준다. 따라서, always구문을 사용하여 결과값을 다시 psum register에 저장해 주었다. 코드를 보면, s_axis_c.tdata와 m_axis_result_tdata가 다름을 확인 할 수 있는데, 이는 MAC에서 parallel 하게 cin과 result값을 parameter로 줄 수 없기 때문이다. 따라서, 임시 res register를 이용하여 결과값을 받았고, 이후 그 값을 psum에 할당해주었다.

MY_PE

```
1  `timescale 1ns / 1ps
2
3  module my_pe #(
4      parameter L_RAM_SIZE = 6,
5      parameter BITWIDTH = 32
6  )
7  (
8      input aclk,
9      input aresetn,
10     input [BITWIDTH-1:0] ain,
11     input [BITWIDTH-1:0] bin,
12     input valid,
13     output dvalid,
14     output [BITWIDTH-1:0] dout
15 );
16
17     // local reg ( can make overflow )
18     reg [BITWIDTH-1:0] psum = 0;
19     wire [BITWIDTH-1:0] res;
20
21     floating_point_MAC UUT (
22         .aclk(aclk),
23         .aresetn(aresetn),
24         .s_axis_a_tvalid(valid),
25         .s_axis_b_tvalid(valid),
26         .s_axis_c_tvalid(valid),
27         .s_axis_a_tdata(ain),
28         .s_axis_b_tdata(bin),
29         .s_axis_c_tdata(psum),
30         .m_axis_result_tvalid(dvalid),
31         .m_axis_result_tdata(res)
32     );
33
34     always @(dvalid) begin
35         if(dvalid == 1) begin
36             psum = res;
37         end
38     end
39
40     assign dout = dvalid == 1 ? psum : 0;
41 endmodule
```

Practice #6. BRAM to PE controller
Jiwon Lee, Sangjun Son

2 Result

2.1 Block Random Access Memory, BRAM

아래의 코드는 BRAM의 구현의 Validity를 확인하기 위해 시나리오에 맞게 구현한 것이다. BRAM 인스턴스 두 개를 만들고 각각을 MY_BRAM1과 MY_BRAM2로 명명하였다.

MY_BRAM1은 input.txt에 저장된 mem에 있는 값들을 호출하여 저장하는 역할을 하고 또한 mem에 있는 값들을 MY_ADDR을 변화하면서 BRAM.RDDATA1로 읽어온다. MY_BRAM2의 경우 이렇게 읽어온 BRAM.RDDATA1을 BRAM.WRDATA2로 사용하여 mem에 저장하게 되고 완료가 되면 done 신호를 주어 output.txt에 저장하게 된다. 아래 Figure 1은 상기된 설명을 도식화한 것이다.

- 모든 테스트를 시작하기 전에 input.txt를 초기화하기 위한 과정을 거친다. 주소에 해당하는 인덱스를 값으로 가질 수 있도록 for문을 통해 대입시킨 후 \$writememh를 통해 파일에 저장을 한다 (23-24 라인).
- 테스트벤치에서 BRAM.EN 신호는 항상 활성화 하고 (45, 55 라인) BRAM_RST와 done 신호는 모든 데이터 전송이 끝나고 입력과 출력이 완료되었을 때 True를 대입할 것이다 (33-34 라인).
- BRAM_ADDR의 경우 i번째 entry의 주소값은 BRAM에서 2개의 LSB를 사용하지 않으므로 주소값 또한 4의 배수로 증가시켜 대입해 주어야 한다. BRAM_WE 신호를 주소값이 유지되는 한 구간을 5 CLK 사이클과 1 CLK 사이클로 나누어 DISABLE과 ENABLE을 번갈아 대입해준다 (29-31 라인).

TB_MY_BRAM

```
1 `timescale 1ns / 1ps
2
3 module tb_my_bram #(
4     parameter integer BRAM_ADDR_WIDTH = 15,
5     parameter INIT_FILE = "input.txt"
6 ) ();
7     reg [31:0] BRAM_INIT[0:8191];
8     reg [BRAM_ADDR_WIDTH-1:0] BRAM_ADDR;
9     reg BRAM_CLK;
10    reg BRAM_RST;
11    reg [3:0] BRAM_WE;
12    reg done;
13    wire [31:0] BRAM_WRDATA1, BRAM_RDDATA1;
14    wire [31:0] BRAM_WRDATA2, BRAM_RDDATA2;
15    integer i;
16
17    initial begin
18        BRAM_ADDR <= 0;
19        BRAM_CLK <= 1;
20        BRAM_RST <= 0;
21        BRAM_WE <= 0;
22        done <= 0;
23        for (i = 0; i < 8192; i = i + 1) begin
24            BRAM_INIT[i][31:0] <= i;
25        end
26        #10 $writememh(INIT_FILE, BRAM_INIT);
27
28        for (i = 0; i <= 8192; i = i + 1) begin
29            BRAM_ADDR <= i << 2; #20;
30            BRAM_WE <= 4'b1111; #10;
31            BRAM_WE <= 0; #30;
32        end
33        done <= 1'b1; #30;
34        BRAM_RST <= 1'b1;
35    end
36
37    always #5 BRAM_CLK = ~BRAM_CLK;
38    assign BRAM_WRDATA2 = BRAM_RDDATA1;
```

Practice #6. BRAM to PE controller
Jiwon Lee, Sangjun Son

```
39
40 my_bram MY_BRAM1 (
41     .BRAM_ADDR (BRAM_ADDR),
42     .BRAM_CLK (BRAM_CLK),
43     .BRAM_WRDATA (BRAM_WRDATA1),
44     .BRAM_RDDATA (BRAM_RDDATA1),
45     .BRAM_EN (1'b1),
46     .BRAM_RST (BRAM_RST),
47     .BRAM_WE (0),
48     .done (0)
49 );
50 my_bram #(.INIT_FILE("")) MY_BRAM2 (
51     .BRAM_ADDR (BRAM_ADDR),
52     .BRAM_CLK (BRAM_CLK),
53     .BRAM_WRDATA (BRAM_WRDATA2),
54     .BRAM_RDDATA (BRAM_RDDATA2),
55     .BRAM_EN (1'b1),
56     .BRAM_RST (BRAM_RST),
57     .BRAM_WE (BRAM_WE),
58     .done (done)
59 );
60 endmodule
```

위 Testbench 코드를 수행하면 아래의 Figure ??와 같은 Waveform을 확인할 수 있다. 결과를 자세히 보면 mem에 해당하는 BRAM_ADDR이 4씩 증가하는 것을 확인할 수 있고 이에 따라 BRAM_RDDATA1 또한 BRAM_WE가 비활성화 되어 있을 때 2 cycle을 delay로 읽게 되는 것을 확인할 수 있다. BRAM_RDDATA1가 곧 BRAM2의 BRAM_WRDATA2이므로 같은 Waveform을 관찰하였다.

mem에 write가 될 때 1 cycle delay가 되는 것을 눈으로 확인할 수는 없지만 BRAM_WE가 ENABLE 되었다가 DISABLE 되었을 때 read하는 데이터 BRAM_RDDATA2의 delay가 총 3 cycle가 걸렸다는 것을 확인할 수 있었다. 이 사실로 미뤄 보아 읽기에 걸리는 시간이 2 CLK 사이클, 쓰기에 걸리는 시간이 1 CLK 사이클이 걸린다는 것을 유추할 수 있었고 스펙에 맞는 올바른 구현이 되었다는 것을 짐작할 수 있었다.

3 Conclusion

이후 프로젝트에서 어떤 모듈을 구현해야 하는지 Bottom-up으로 구현하다 보니 무슨 기능을 위한 구현인지는 아직 잘 모르겠지만 반대로 이전 lab 세션에서 구현을 진행한 모듈에 대해서는 연계성을 확인할 수 있었다. 지금 구현한 모듈이 앞으로 쓰일 수 있기 때문에 가독성을 높이면서 최대한 임의 구현 방식을 최대한 피하기 위해 노력하였다.

MY_BRAM 모듈을 구현하면서 WE signal에 따라 mem에 저장하는 statement를 for-generate로 구현해보려 했으나 이런 저런 오류가 나면서 나열형 방식으로 구현해 코드의 효율성이 떨어진다는 나름의 판단을 하였다. 추후 프로젝트를 진행하기 전에 always 구문 안에서 block assignment를 for-generate로 구현하는 방식을 익혀야겠다는 필요성을 제고하였다 [?].

MY_PE 모듈 자체의 구현은 그리 어렵지 않았지만, IP catalog의 floating point MAC모듈의 내부 구조를 모르기 때문에, testbench를 작성하는데 어려움을 겪었는데, 이는 valid bit의 high 설정 후 dvalid bit가 high가 될 때까지의 정확한 clock cycle delay, valid bit와 input parameter가 동시에 할당되었을 때의 비정상적인 출력이 그리 직관적이지는 않았기 때문이라고 생각한다. MY_PE 모듈도 이후 구현에서 중요한 부분을 차지하기 때문에, 최대한 이번 과제에만 국한되지 않게 구현하려 하였다.