下周计划

RTL TLM 模式

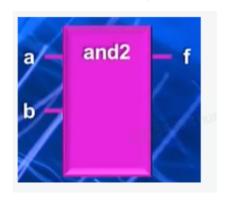
- 1. 上周的例子搞明白模块和port之间的关系
- 2. 加法器的例子搞明白
- 3. 把systemc关键元素之间的关系搞明白,写自己话,

本周总结

- 1. SystemC中常见概念的梳理
- 2. 结合代码讲不同模块之间进行通信的例子(几乎包含了所有的SystemC中的概念)

SystemC中的概念

1. 模块(Module):模块是SystemC中的基本构建单元,用于表示系统中的一个组件或子系统。模块可以包含其他模块或子模块,并通过信号进行通信。



```
1 #include <systemc.h>
2 SC_MODULE(and2) {
3 sc_in<DT> a;
    sc_in<DT> b;
4
     sc_out<DT> f;
     void func() {
7
8
       f.write(a.read() & b.read());
9
     }
10
11
     SC_CTOR(and2) {
12
       SC_METHOD(func);
13
       sensitive << a << b;
```

- 2. 通道(Channel): 通道是模块之间进行通信的方式。它可以是一个FIFO缓冲区、信号线、总线或其他形式的通信介质。
- 3. 端口(Port):端口用于在模块之间进行输入和输出的连接点。模块可以通过端口 发送和接收信号或数据。
- 4. 进程(Process): 进程是描述模块行为的基本单位。进程是一个函数或方法,它可以是线程(线程进程)或协程(协程进程)。进程可以对输入事件做出响应,执行一些操作,并生成输出事件。

功能的基本单位称为进程。在典型的编程语言中,当控制从一个函数转移到另一个函数时,函数是顺序执行的。这对于系统的顺序行为建模很有用。然而,电子系统本质上是并行的,许多活动同时发生。进程提供了模拟并发行为的机制。进程必须包含在模块中——它被定义为模块的成员函数,并在模块的构造函数中声明为SystemC进程。

- SC METHOD()每个事件发生时,都执行一次.
- SC_THREAD() 在模拟时运行一次,然后完成后暂停自己.
- SC_CTHREAD()"时钟线程"连续运行参考时钟边缘Synthesizable可以使用一个或多个时钟周期来执行单个迭代
- 5. 事件(Event): 事件表示系统中发生的某个时间。它可以是一个信号的变化、计时器的触发等。事件驱动是SystemC中的一种常见的建模方式。
- 6. Sensitivity
 - Static Sensitivity

在模拟之前,计算的响应事件就已经确定了,且在整个模拟过程中,计算的响应事件不会再改变.

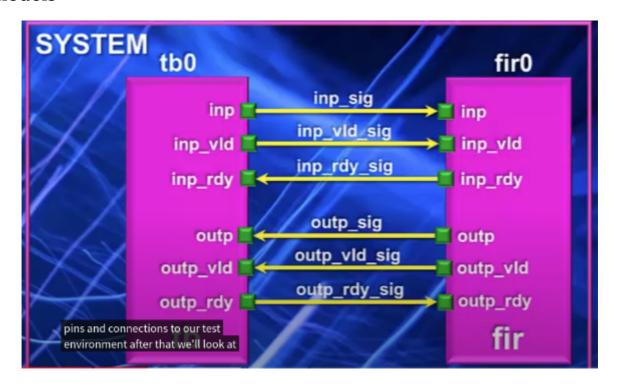
sensitivity >> a >> b;

• Dynamic Sensitivity

在模拟过程中,线程进程可以挂起自己,并指定一个特定的事件e作为进程希望等待的当前事件.

用到的是wait(e);

代码讲解部分



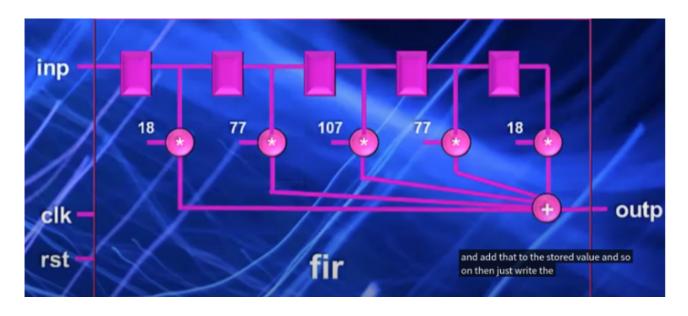
```
SC_MODULE(SYSTEM) {
      //MODULE declarations
 3
      tb
           *tb0;
 4
          *fir0;
      fir
 5
 6
      //Local signal declaration
 7
      sc_signal< sc_int<16> >
                               inp_sig;
 8
      sc_signal<bool>
                            inp_vld_sig;
 9
      sc_signal<bool>
                            inp_rdy_sig;
10
      sc_signal< sc_int<16>> outp_sig;
11
      sc_signal<bool>
                            outp_vld_sig;
12
      sc_signal<bool>
                            outp_rdy_sig;
13
      sc_signal<bool>
                            rst_sig;
14
                        clk_sig;
      sc_clock
15
      SC_CTOR(SYSTEM): clk_sig("clk_sig", 10, SC_NS)
16
17
      {
18
        tb0 = new tb("tb0");
19
        tb0->clk(clk_sig);
20
        tb0->rst(rst_sig);
21
        tb0->inp(inp_sig);
22
        tb0->inp_val(inp_vld_sig);
23
        tb0->inp_rdy(inp_rdy_sig);
24
        tb0->outp(outp_sig);
25
        tb0->outp_val(outp_vld_sig);
        tb0->outp_rdy(outp_rdy_sig);
26
```

```
27
28
        fir0 = new fir("fir0");
29
        fir0->clk(clk_sig);
        fir0->rst(rst_sig);
31
        fir0->inp(inp_sig);
32
        fir0->inp_vld(inp_vld_sig);
33
        fir0->inp_rdy(inp_rdy_sig);
34
        fir0->outp(outp_sig);
35
        fir0->outp_vld(outp_vld_sig);
        fir0->outp_rdy(outp_rdy_sig);
37
      }
38
39
      ~SYSTEM() {
        //Destructor
40
        delete tb0;
41
42
        delete fir0;
43
     }
44 };
```

```
SC_MODULE(fir) {
 1
 2
      sc_in<bool>
                          clk;
 3
      sc_in <bool >
                          rst;
 4
 5
      sc_in<sc_int<16>>
                            inp;
 6
      sc_in<bool>
                          inp_vld;
 7
      sc_out<bool>
                          inp_rdy;
 8
 9
      sc_out< sc_int<16>>
                             outp;
10
      sc_out<bool>
                           outp_vld;
11
      sc_in <bool>
                          outp_rdy;
12
13
      void fir_main();
14
      // Coefficients for each FIR
15
16
      SC_CTOR(fir) {
17
        SC_CTHREAD(fir_main, clk.pos() );
18
        reset_signal_is(rst, true);
19
     }
20 };
```

```
clk;
      sc_in<bool>
 3
      sc_out<bool>
                        rst;
 4
 5
      sc_out< sc_int<16>> inp;
      sc_out<bool>
 6
                       inp_val;
      sc_in<bool>
                       inp_rdy;
 7
 8
      sc_in< sc_int<16>> outp;
 9
      sc_in<bool>
                       outp_val;
10
      sc_out<bool>
                        outp_rdy;
11
12
      void source();
13
14
      void sink();
15
      FILE *outfp;
16
17
      sc_time start_time[64], end_time[64], clock_period;
18
19
      SC_CTOR(tb) {
20
21
        SC_CTHREAD(source, clk.pos());
22
        SC_CTHREAD(sink, clk.pos());
23
     }
24 };
```

• sc_int <n></n>		
	X	Value
	000	0
	001	1
sc int<3> x;//	010	2
	011	3
	100	-4
	101	-3
from 0 to 7 a 3-bit signed integer can	110	-2
describe the values negative 4	111	-1

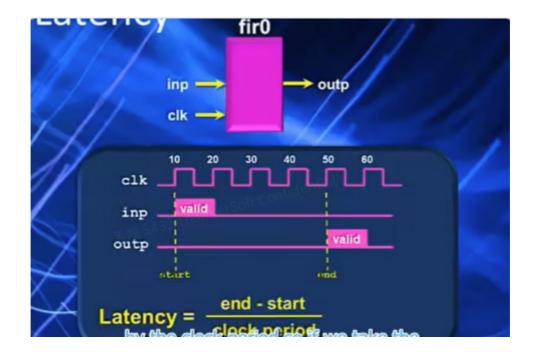


输入	ARRAY	和	和的表示	补码	实际输 出
256	[256, 0, 0, 0, 0]	4068	0000 1111 1110 0100	-	4068
256	[256, 256, 0, 0, 0]	24320	0101 1111 0000 0000	-	24320
256	[256, 256, 256, 0, 0]	51712	1100 1010 0000 0000	1011 0110 0000 0000	-13824
256	[256, 256, 256, 256, 0]	71,424	(0001) 0001 0111 0000 0000	0001 0111 0000 0000	5888

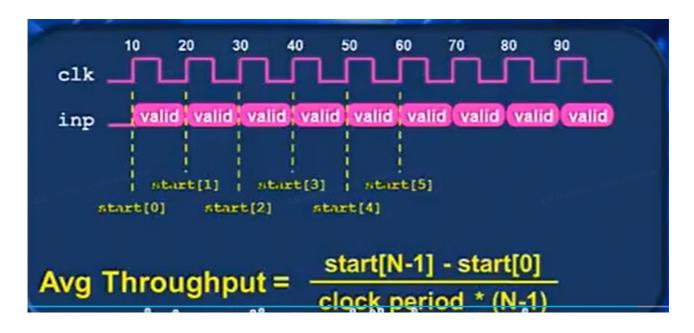
Performance metrics

Latency

对于处理模块而言,从收到数据到处理完数据并输出的事件称为Latency



Throughput



Result

```
23:
                : latency time: 3
              : latency time: 3
24:
        4608
25:
       24320 : latency time: 3
        -13824 : latency time: 3
26:
27:
       5888
                : latency time: 3
28:
        10496 : latency time: 3
                : latency time: 3
29:
        5888
                : latency time: 3
30:
        - 13824
                : latency time: 3
31:
        24320
32:
        4608
                : latency time: 3
```