

一、NetBus 是什么？

NetBus 是一种 SOC 片内总线，类似 AXI、AHB 总线。

二、NetBus 和其他总线的区别是什么？

NetBus 没有主从区分，支持 32 个设备端点，支持优先级，支持实时非实时进行划分，支持按区域进行划分，能够搭建不同等级的网络，能够最大程度发挥系统的实时性和吞吐率。

三、NetBus 的特点是什么？

NetBus 可以类似网络那样“组网”，而且不同的网络可以通过网关节点进行不同网络的连接，可以把网络访问的冲突隔离开。

四、NetBus 的数据

每个 NetBus 的设备端点信号分为以下几种：

```
input          WCLK,
input [DATA_WIDTH*9+13:0] WDATA,
input          WVALID,
output         WREADY,
```

```
input          RCLK,
output [DATA_WIDTH*9+13:0] RDATA,
output         RVALID,
input          RREADY,
```

WCLK ：发送时钟。

WDATA ：发送数据，宽度可以调节，DATA_WIDTH 为数据的字节宽度，如果等于 4，数据是 32 位。

WVALID ：发送数据有效，类似 AXI 的有效信号。

WREADY ：发送准备有效、类似 AXI 的 READY 信号。

RCLK ：接收时钟。

RDATA ：接收数据。宽度可以调节，DATA_WIDTH 为数据的字节宽度，如果等于 4，数据是 32 位。

RVALID ：接受数据有效，类似 AXI 的有效信号。

RREADY ：接收准备有效，类似 AXI 的 READY 信号。

其中 WDATA 和 RDATA 数据又分为以下结构：

```
input [DATA_WIDTH*8-1:0] DATAX,
input [DATA_WIDTH-1:0]   STRB,
input [1:0]              CMD,
input [4:0]              DID,
input [4:0]              SID,
input                   FIRST,
input                   LAST,
```

DATAX ：数据位。

STRB ：写操作有效指示位，在 FIRST 位为高位时为帧后续的长度。

CMD : 命令, 10 为读命令, 11 为读回应, 00 为写命令, 01 为写回应。
DID : 为目的地址。
SID : 为源地址。
FIRST : 指出是帧的第一拍。
LAST : 指出是帧的最后一拍。

五、NetBus 的搭建

NetBus 主要是由 multiplexer 组成, 在 src 目录下已经实现

NetBusMUX2、NetBusMUX3、NetBusMUX4、NetBusMUX5、NetBusMUX6、NetBusMUX7、NetBusMUX8。
。拿 NetBusMUX2 做介绍, 其他的类似。

```
NetBusMUX2#(  
    parameter DATA_WIDTH = 4,  
    parameter PORT_ROUTE = 32'h00000000,  
    parameter FIFO_DEPTH = 4,  
    parameter SYNC_STAGES = 2,  
    parameter REAL_TIME_PORT0 = 0,  
    parameter REAL_TIME_PORT1 = 0  
)(  
    input                                RESETn,  
  
    input                                WCLK,  
    input [DATA_WIDTH*9+13:0] WDATA,  
    input                                WVALID,  
    output                               WREADY,  
  
    input                                RCLK,  
    output [DATA_WIDTH*9+13:0] RDATA,  
    output                               RVALID,  
    input                                RREADY,  
    //++++++++++++++++++++++++++++++++++++  
    output                               WCLK0,  
    output [DATA_WIDTH*9+13:0] WDATA0,  
    output                               WVALID0,  
    input                                WREADY0,  
  
    input                                RCLK0,  
    input [DATA_WIDTH*9+13:0] RDATA0,  
    input                                RVALID0,  
    output                               RREADY0,  
    //++++++++++++++++++++++++++++++++++++  
    output                               WCLK1,  
    output [DATA_WIDTH*9+13:0] WDATA1,  
    output                               WVALID1,  
    input                                WREADY1,  
  
    input                                RCLK1,  
    input [DATA_WIDTH*9+13:0] RDATA1,  
    input                                RVALID1,  
    output                               RREADY1  
);
```

DATA_WIDTH : 数据的字节数宽度, 如果为 4 是 32 位宽。

PORT_ROUTE : 本端口需要接收的地址号, 一共是 32 比特, 假如 ID 为 4, 那么 bit4 置 1。

FIFO_DEPTH : 接收的 fifo 深度, 4 的深度为 2 的四次方。

SYNC_STAGES: 跨时钟异步的拍数, 800M 以下一般为 2, 以上为 3。

REAL_TIME_PORT0: 置 1 表示 port 0 为实时性端口。

REAL_TIME_PORT1: 置 1 表示 port 1 为实时性端口。

RESETn : 异步复位。

