

Veryl で作る CPU

— 基本編 —

[著] 阿部奏太

<https://cpu.kanataso.net/>

■免責

本書は情報の提供のみを目的としています。

本書の内容を実行・適用・運用したことで何が起きようとも、それは実行・適用・運用した人自身の責任であり、著者や関係者はいかなる責任も負いません。

■商標

本書に登場するシステム名や製品名は、関係各社の商標または登録商標です。

また本書では、™、®、©などのマークは省略しています。

目次

第 I 部	RV64IMAC の実装	1
第 1 章	M 拡張の実装	2
1.1	概要	2
1.2	命令のデコード	4
1.3	muldivunit モジュールの実装	5
1.3.1	muldivunit モジュールを作成する	5
1.3.2	EX ステージを変更する	6
1.4	符号無し乗算器の実装	8
1.4.1	mulunit モジュールを実装する	8
1.4.2	mulunit モジュールをインスタンス化する	10
1.5	MULHU 命令の実装	11
1.6	MUL、MULH 命令の実装	11
1.6.1	符号付き乗算を符号なし乗算器で実現する	11
1.6.2	符号付き乗算を実装する	12
1.6.3	MULHSU 命令の実装	13
1.6.4	MULW 命令の実装	14
1.7	符号無し割り算の実装	16
1.7.1	divunit モジュールを実装する	16
1.7.2	divunit モジュールをインスタンス化する	19
1.8	DIVU、REMU 命令の実装	19
1.9	DIV、REM 命令の実装	20
1.9.1	符号付き除算を符号無し除算器で実現する	20
1.9.2	符号付き除算を実装する	20
1.10	DIVW、DIVUW、REMW、REMUW 命令の実装	22
第 2 章	例外の実装	24
2.1	例外とは何か?	24
2.2	例外情報の伝達	25
2.2.1	Environment call from M-mode 例外を IF ステージで処理する	25
2.2.2	mtval レジスタを実装する	27
2.3	Breakpoint 例外の実装	29
2.4	Illegal instruction 例外の実装	30
2.4.1	不正な命令ビット列で例外を起こす	30
2.4.2	読み込み専用の CSR への書き込みで例外を起こす	32

2.5	命令アドレスのミスアライン例外	35
2.6	ロードストア命令のミスアライン例外	36
第 3 章	Memory-mapped I/O の実装	38
3.1	Memory-mapped I/O とは何か?	38
3.2	定数の定義	39
3.3	mmio_controller モジュールの作成	41
3.4	RAM の接続	46
3.4.1	mmio_controller モジュールに RAM を追加する	46
3.4.2	RAM と mmio_controller モジュールを接続する	48
3.4.3	PC の初期値の変更	50
3.5	ROM の実装	51
3.5.1	mmio_controller モジュールに ROM を追加する	51
3.5.2	ROM の初期値のパラメータを作成する	53
3.5.3	ROM と mmio_controller モジュールを接続する	55
3.5.4	ROM から RAM にジャンプする	56
3.6	デバッグ用の入出力デバイスの実装	57
3.6.1	mmio_controller モジュールにデバイスを追加する	57
3.6.2	出力を実装する	59
3.6.3	出力をテストする	60
3.6.4	riscv-tests のリビルド	63
3.6.5	入力を実装する	63
第 4 章	A 拡張の実装	64
4.1	アトミック操作	64
4.1.1	アトミック操作とは何か?	64
4.1.2	Zaamo 拡張	64
4.1.3	Zalrsc 拡張	65
4.2	命令の順序	65
4.3	amounit モジュールの作成	66
4.4	命令のデコード	66
4.4.1	is_amo フラグを実装する	66
4.4.2	アドレスを変更する	67
4.4.3	メモリインターフェースを変更する	67
4.5	Zalrsc 拡張の実装	67
4.5.1	LR.W、LR.D 命令を実装する	68
4.5.2	SC.W、SC.D 命令を実装する	68
4.6	Zaamo 拡張の実装	69
4.6.1	Zaamo 拡張の命令を実装する	69

第 5 章	C 拡張の実装	70
5.1	概要	70
5.2	IALIGN の変更	70
5.3	実装方針	71
5.4	命令フェッチモジュールの実装	71
5.4.1	既存の動作を実現する	71
5.4.2	16 ビット境界に配置された 32 ビット幅の命令をサポートする	71
5.5	RVC 命令のデコード	71
5.5.1	圧縮命令を 32 ビット幅の命令に変換する	71
5.5.2	圧縮命令フラグを実装する	71
第 II 部	特権/割り込みの実装	72
第 6 章	M-mode の実装 (1. CSR の実装)	73
6.1	概要	73
6.1.1	特権レベルとは何か?	73
6.1.2	特権レベルの実装順序	74
6.1.3	XLEN の定義	74
6.2	CSR のアドレスの定義	74
6.3	misa レジスタ (Machine ISA)	74
6.4	mimpid レジスタ (Machine Implementation ID)	75
6.5	mhartid レジスタ (Hart ID)	75
6.6	mstatus レジスタ (Machine Status)	76
6.7	ハードウェアパフォーマンスモニタ	76
6.7.1	mcycle レジスタ	77
6.7.2	minstret レジスタ	77
6.8	mscratch レジスタ (Machine Scratch)	77
第 7 章	M-mode の実装 (2. 割り込みの実装)	79
7.1	概要	79
7.1.1	割り込みとは何か?	79
7.2	RISC-V の割り込み	80
7.2.1	割り込みの優先順位	81
7.2.2	割り込みの原因 (cause)	81
7.2.3	ACLINT (Advanced Core Local Interruptor)	81
7.3	ACLINT モジュールの作成	81
7.4	ソフトウェア割り込みの実装 (MSWI)	82
7.4.1	MSIP レジスタを実装する	82
7.4.2	mip、mie レジスタを実装する	83

7.4.3	mstatus の MIE、MPIE ビットを実装する	83
7.4.4	割り込み処理の実装	83
7.4.5	MRET 命令の実装	84
7.4.6	mtvec の Vectored モードの実装	84
7.4.7	ソフトウェア割り込みをテストする	84
7.5	タイマ割り込みの実装 (MTIMER)	85
7.5.1	タイマ割り込みの仕組み	85
7.5.2	MTIME、MTIMECMP レジスタを実装する	85
7.5.3	割り込み原因を設定する	85
7.5.4	タイマ割り込みをテストする	86
7.6	WFI 命令の実装	86
7.7	time、instret、cycle レジスタの実装	87
第 8 章	U-mode の実装	88
8.1	misa.Extensions の変更	88
8.2	mstatus の UXL、TW ビットの実装	88
8.3	mstatus.MPP の実装	89
8.4	CSR の読み書き権限の確認	90
8.5	mcounteren レジスタの実装	90
8.6	MRET 命令の実行を制限する	91
8.7	ECALL 命令の cause を変更する	91
8.8	割り込み条件の変更	91
第 9 章	S-mode の実装 (1. CSR の実装)	93
9.1	CSR のアドレスの追加	93
9.2	misa.Extensions の変更	93
9.3	mstatus の SXL、MPP ビットの実装	94
9.4	scounteren レジスタの実装	94
9.5	sstatus レジスタの実装	95
9.6	トラップの委譲	95
9.6.1	トラップの委譲	95
9.6.2	トラップに関連する CSR を作成する	97
9.6.3	mstatus の SIE、SPIE、SPP ビットを実装する	97
9.6.4	SRET 命令の実装	97
9.6.5	mip、mie レジスタを変更する	97
9.6.6	medeleg、mideleg レジスタを作成する	98
9.6.7	sie、sip レジスタを実装する	98
9.6.8	割り込み条件、トラップの動作を変更する	98
9.7	mstatus.TSR の実装	99
9.8	ソフトウェア割り込みの実装 (SSWI)	99

第 10 章 S-mode の実装 (2. 仮想記憶システム)	101
10.1 概要	101
10.1.1 仮想記憶システム	101
10.1.2 ページング方式	101
10.1.3 satp レジスタ、アドレス変換プロセス	102
10.1.4 実装順序	103
10.2 ページフォルト例外のインターフェースの実装	104
10.2.1 例外情報を作成する	104
10.2.2 例外の発生アドレスを特定する	104
10.3 アドレス変換モジュール (PTW) の作成	104
10.4 satp レジスタの作成	104
10.5 mstatus の MXR、SUM ビットの作成	104
10.6 Sv39 の実装	104
10.7 mstatus.MPRV の実装	104
10.8 SFENCE.VMA 命令の実装	104
10.9 mstatus の TVM ビットの実装	104
10.10 satp、mstatus レジスタの変更の対応	105
第 11 章 PLIC の実装	106
11.1 概要	106
11.2 デバッグ入力の実装	106
11.3 PLIC モジュールの作成	106
11.4 外部割込みの実装	106
第 12 章 Linux を動かす	107
あとがき	108

第 I 部

RV64IMAC の実装

第 1 章

M 拡張の実装

1.1 概要

「第 I 部 RV32I / RV64I の実装」では RV64I の CPU を実装しました。「第 II 部 RV64IMAC の実装」では、次のような機能を実装します。

- 乗算、除算、剰余演算命令 (M 拡張)
- 不可分操作命令 (A 拡張)
- 圧縮命令 (C 拡張)
- 例外
- Memory-mapped I/O

本章では積、商、剰余を求める命令を実装します。RISC-V の乗算、除算を行う命令は M 拡張に定義されており、M 拡張を実装した RV64I の ISA のことを **RV64IM** と表現します。

M 拡張には、XLEN が 32 のときは表 1.1 の命令が定義されています。XLEN が 64 のときは表 1.2 の命令が定義されています。

▼ 表 1.1: M 拡張の命令 (XLEN=32)

命令	動作
MUL	rs1(符号付き) × rs2(符号付き) の結果 (64 ビット) の下位 32 ビットを求める
MULH	rs1(符号付き) × rs2(符号付き) の結果 (64 ビット) の上位 32 ビットを求める
MULHU	rs1(符号無し) × rs2(符号無し) の結果 (64 ビット) の上位 32 ビットを求める
MULHSU	rs1(符号付き) × rs2(符号無し) の結果 (64 ビット) の上位 32 ビットを求める
DIV	rs1(符号付き) / rs2(符号付き) を求める
DIVU	rs1(符号無し) / rs2(符号無し) を求める
REM	rs1(符号付き) % rs2(符号付き) を求める
REMU	rs1(符号無し) % rs2(符号無し) を求める

Veryl には積、商、剰余を求める演算子 *****、**/**、**%** が定義されており、これを利用することで

▼ 表 1.2: M 拡張の命令 (XLEN=64)

命令	動作
MUL	rs1(符号付き) × rs2(符号付き) の結果 (128 ビット) の下位 64 ビットを求める
MULW	rs1[31:0](符号付き) × rs2[31:0](符号付き) の結果 (64 ビット) の下位 32 ビットを求める 結果は符号拡張する
MULH	rs1(符号付き) × rs2(符号付き) の結果 (128 ビット) の上位 64 ビットを求める
MULHU	rs1(符号無し) × rs2(符号無し) の結果 (128 ビット) の上位 64 ビットを求める
MULHSU	rs1(符号付き) × rs2(符号無し) の結果 (128 ビット) の上位 64 ビットを求める
DIV	rs1(符号付き) / rs2(符号付き) を求める
DIVW	rs1[31:0](符号付き) / rs2[31:0](符号付き) を求める 結果は符号拡張する
DIVU	rs1(符号無し) / rs2(符号無し) を求める
DIVWU	rs1[31:0](符号無し) / rs2[31:0](符号無し) を求める 結果は符号拡張する
REM	rs1(符号付き) % rs2(符号付き) を求める
REMW	rs1[31:0](符号付き) % rs2[31:0](符号付き) を求める 結果は符号拡張する
REMU	rs1(符号無し) % rs2(符号無し) を求める
REMUW	rs1[31:0](符号無し) % rs2[31:0](符号無し) を求める 結果は符号拡張する

簡単に計算を実装できます (リスト 1.1)。

▼ リスト 1.1: 演算子による実装例

```
assign mul = op1 * op2;
assign div = op1 / op2;
assign rem = op1 % op2;
```

例えば乗算回路を FPGA 上に実装する場合、通常は合成系によって FPGA に搭載されている乗算器が自動的に利用されます*¹。これにより、低遅延、低リソースコストで効率的な乗算回路を自動的に実現できます。しかし、32 ビットや 64 ビットの乗算を実装する際、FPGA 上の乗算器の数が不足すると、LUT を用いた大規模な乗算回路が構築されることがあります。このような大規模な回路は FPGA のリソースの使用量や遅延に大きな影響を与えるため好ましくありません。除算や剰余演算でも同じ問題*²が生じることがあります。

*****、**/**、**%** 演算子がどのような回路に合成されるかは、合成系が全体の実装を考慮して自動的に決定するため、その挙動をコントロールするのは難しいです。そこで本章では、*****、**/**、**%** 演算子を使用せず、足し算やシフト演算などの基本的な論理だけを用いて同等の演算を実装します。

基本編では積、商、剰余を効率よく*³求める実装は検討せず、できるだけ単純な方法で実装し

*¹ 手動で何をどのように利用するかを選択することもできます。既に用意された回路 (IP) を使うこともできますが、本書は自作することを主軸としているため利用しません。

*² そもそも除算器が搭載されていない場合があります。

*³ 「効率」は、計算に要する時間やスループット、回路面積のことです。効率的に計算する方法については応用編で検討します。

ます。

1.2 命令のデコード

まず、M 拡張の命令をデコードします。M 拡張の命令はすべて R 形式であり、レジスタの値同士の演算を行います。funct7 は `7'b0000001` です。MUL、MULH、MULHSU、MULHU、DIV、DIVU、REM、REMU 命令の opcode は `7'b0110011` (OP) で、MULW、DIVW、DIVUW、REMW、REMUW 命令の opcode は `7'b0111011` (OP-32) です。

それぞれの命令は funct3 で区別します (表 1.3)。乗算命令の funct3 は MSB が `0`、除算と剰余演算命令は `1` になっています。

▼ 表 1.3: M 拡張の命令の区別

命令	funct3
MUL、MULW	000
MULH	001
MULHU	010
MULHSU	011
DIV、DIVW	100
DIVU、DIVUW	101
REM、REMW	110
REMU、REMUW	111

`InstCtrl` 構造体に、M 拡張の命令であることを示す `is_muldiv` フラグを追加します (リスト 1.2)。

▼ リスト 1.2: `is_muldiv` フラグを追加する (corectrl.veryl)

```
// 制御に使うフラグ用の構造体
struct InstCtrl {
    itype      : InstType    , // 命令の形式
    rwb_en     : logic       , // レジスタに書き込むかどうか
    is_lui     : logic       , // LUI命令である
    is_aluop   : logic       , // ALUを利用する命令である
    is_muldiv  : logic       , // M拡張の命令である
    is_op32    : logic       , // OP-32またはOP-IMM-32である
    is_jump    : logic       , // ジャンプ命令である
    is_load    : logic       , // ロード命令である
    is_csr     : logic       , // CSR命令である
    funct3     : logic       <3>, // 命令のfunct3フィールド
    funct7     : logic       <7>, // 命令のfunct7フィールド
}
```

`inst_decoder` モジュールの `InstCtrl` を生成している部分を変更します。opcode が OP か OP-32 の場合は funct7 の値によって `is_muldiv` を設定します (リスト 1.3)。その他

の opcode の `is_muldiv` は `F` に設定してください。

▼ リスト 1.3: `is_muldiv` を設定する (`inst_decoder.veryl`) (一部)

```
OP_OP: {
    InstType::R, T, F, T, f7 == 7'b0000001, F, F, F, F
},
OP_OP_IMM: {
    InstType::I, T, F, T, F, F, F, F, F
},
OP_OP_32: {
    InstType::R, T, F, T, f7 == 7'b0000001, T, F, F, F
},
```

1.3 muldivunit モジュールの実装

1.3.1 muldivunit モジュールを作成する

M 拡張の計算を処理するモジュールを作成し、M 拡張の命令が ALU の結果ではなくモジュールの結果を利用するように変更します。

`src/muldivunit.veryl` を作成し、次のように記述します (リスト 1.4)。

▼ リスト 1.4: `muldivunit` モジュール (`muldivunit.veryl`)

```
import eei::*;

module muldivunit (
    clk    : input  clock    ,
    rst    : input  reset    ,
    ready  : output logic    ,
    valid  : input  logic    ,
    funct3 : input  logic<3> ,
    op1    : input  UIntX    ,
    op2    : input  UIntX    ,
    rvalid : output logic    ,
    result : output UIntX    ,
) {

    enum State {
        Idle,
        WaitValid,
        Finish,
    }

    var state: State;

    // saved_data
    var funct3_saved: logic<3>;
```

```

always_comb {
    ready = state == State::Idle;
    rvalid = state == State::Finish;
}

always_ff {
    if_reset {
        state      = State::Idle;
        result      = 0;
        funct3_saved = 0;
    } else {
        case state {
            State::Idle: if ready && valid {
                state      = State::WaitValid;
                funct3_saved = funct3;
            }
            State::WaitValid: state = State::Finish;
            State::Finish   : state = State::Idle;
            default          : {}
        }
    }
}
}
}

```

multivunit モジュールは `ready` が 1 のときに計算のリクエストを受け付けます。`valid` が 1 なら計算を開始し、計算が終了したら `rvalid` を 1、計算結果を `result` に設定します。

まだ計算処理を実装していないため `result` は常に 0 を返します。次の計算を開始するまで `result` の値は維持しておきます。

1.3.2 EX ステージを変更する

M 拡張の命令が EX ステージにあるとき、ALU の結果ではなく multivunit モジュールの結果を利用するように変更します。

まず、multivunit モジュールをインスタンス化します (リスト 1.5)。

▼ リスト 1.5: multivunit モジュールをインスタンス化する (core.veryl)

```

let exs_multiv_valid : logic = exs_valid && exs_ctrl.is_multiv && !exs_data_hazard && !exs_m>
>multiv_is_requested;
var exs_multiv_ready : logic;
var exs_multiv_rvalid: logic;
var exs_multiv_result: UIntX;

inst mdu: multivunit (
    clk           ,
    rst           ,
    valid : exs_multiv_valid ,
    ready  : exs_multiv_ready ,
    funct3: exs_ctrl.funct3 ,

```

```

    op1   : exs_op1           ,
    op2   : exs_op2           ,
    rvalid: exs_muldiv_rvalid,
    result: exs_muldiv_result,
);

```

muldivunit モジュールで計算を開始するのは、EX ステージに命令が存在し (`exs_valid`)、命令が M 拡張の命令であり (`exs_ctrl.is_muldiv`)、データハザードが発生しておらず (`!exs_data_hazard`)、既に計算をリクエストしていない (`!exs_muldiv_is_requested`) 場合です。

`!exs_muldiv_is_requested` 変数を定義し、ステージの遷移条件と muldivunit への計算リクエストの状態によって値が変わるようにします (リスト 1.6)。

▼ リスト 1.6: `exs_muldiv_is_requested` 変数 (core.veryl)

```

var exs_muldiv_is_requested: logic;

always_ff {
    if_reset {
        exs_muldiv_is_requested = 0;
    } else {
        // 次のステージに遷移
        if exq_rvalid && exq_rready {
            exs_muldiv_is_requested = 0;
        } else {
            // muldivunitにリクエストしたか判定する
            if exs_muldiv_valid && exs_muldiv_ready {
                exs_muldiv_is_requested = 1;
            }
        }
    }
}

```

muldivunit モジュールは ALU のように 1 クロックの間に入力から出力を生成しないため、計算中は EX ステージをストールさせる必要があります。そのために `exs_muldiv_stall` 変数を定義してストールの条件に追加します (リスト 1.7、リスト 1.8)。また、M 拡張の命令の場合は MEM ステージに渡す `alu_result` の値を muldivunit モジュールの結果に設定します (リスト 1.8)。

▼ リスト 1.7: EX ステージのストール条件の変更 (core.veryl)

```

var exs_muldiv_rvalided: logic;
let exs_muldiv_stall    : logic = exs_ctrl.is_muldiv && !exs_muldiv_rvalid && !exs_muldiv_rva>
>lided;

always_ff {
    if_reset {
        exs_muldiv_rvalided = 0;
    } else {
        // 次のステージに遷移
        if exq_rvalid && exq_rready {
            exs_muldiv_rvalided = 0;
        }
    }
}

```

```

    } else {
        // muldivunitの処理が完了していたら1にする
        exs_muldiv_rvalid |= exs_muldiv_rvalid;
    }
}
}

```

▼ リスト 1.8: EX ステージのストール条件の変更 (core.veryl)

```

let exs_stall: logic = exs_data_hazard || exs_muldiv_stall;

always_comb {
    // EX -> MEM
    exq_rready      = memq_wready && !exs_stall;
    memq_wvalid     = exq_rvalid && !exs_stall;
    memq_wdata.addr = exq_rdata.addr;
    memq_wdata.bits = exq_rdata.bits;
    memq_wdata.ctrl = exq_rdata.ctrl;
    memq_wdata.imm  = exq_rdata.imm;
    memq_wdata.rs1_addr = exs_rs1_addr;
    memq_wdata.rs1_data = exs_rs1_data;
    memq_wdata.rs2_data = exs_rs2_data;
    memq_wdata.alu_result = if exs_ctrl.is_muldiv ? exs_muldiv_result : exs_alu_result;
    memq_wdata.br_taken  = exs_ctrl.is_jump || inst_is_br(exs_ctrl) && exs_brunit_take;
    memq_wdata.jump_addr = if inst_is_br(exs_ctrl) ? exs_pc + exs_imm : exs_alu_result & ~>
>1;
}

```

muldivunit モジュールは計算が完了したクロックの間だけしか `rvalid` を 1 に設定しないため、既に計算が完了していることを示す `exs_muldiv_rvalid` 変数を作成しています。これにより、M 拡張の命令によってストールする条件は、命令が M 拡張の命令であり (`exs_ctrl.is_muldiv`)、現在のクロックで計算が完了しておらず (`!exs_muldiv_rvalid`)、以前のクロックでも計算が完了していない (`!exs_muldiv_rvalid`) 場合になります。

1.4 符号無し乗算器の実装

1.4.1 mulunit モジュールを実装する

`WIDTH` ビットの符号無し値同士の積を計算する乗算器を実装します。

`src/muldivunit.veryl` の中に `mulunit` モジュールを作成します (リスト 1.9)。

▼ リスト 1.9: 符号なし乗算器の実装 (muldivunit.veryl)

```

module mulunit #(
    param WIDTH: u32 = 0,
) (
    clk : input  clock
    rst : input  reset

```

```

    valid : input  logic          ,
    op1   : input  logic<WIDTH>   ,
    op2   : input  logic<WIDTH>   ,
    rvalid: output logic          ,
    result: output logic<WIDTH * 2>,
) {
    enum State {
        Idle,
        AddLoop,
        Finish,
    }

    var state: State;

    var op1zext: logic<WIDTH * 2>;
    var op2zext: logic<WIDTH * 2>;

    always_comb {
        rvalid = state == State::Finish;
    }

    var add_count: u32;

    always_ff {
        if_reset {
            state      = State::Idle;
            result      = 0;
            add_count = 0;
            op1zext     = 0;
            op2zext     = 0;
        } else {
            case state {
                State::Idle: if valid {
                    state      = State::AddLoop;
                    result      = 0;
                    add_count = 0;
                    op1zext     = {1'b0 repeat WIDTH, op1};
                    op2zext     = {1'b0 repeat WIDTH, op2};
                }
                State::AddLoop: if add_count == WIDTH {
                    state = State::Finish;
                } else {
                    if op2zext[add_count] {
                        result += op1zext;
                    }
                    op1zext    <= 1;
                    add_count += 1;
                }
                State::Finish: state = State::Idle;
                default           : {}
            }
        }
    }
}

```



```
}

```

mulunit モジュールは $op1 * op2$ を計算するモジュールです。valid が 1 になったら計算を開始し、計算が完了したら rvalid を 1、result を $WIDTH * 2$ ビットの計算結果に設定します。

積は $WIDTH$ 回の足し算を $WIDTH$ クロックかけて行うことによって求めています (図 1.1)。計算を開始すると入力を 0 で $WIDTH * 2$ ビットに拡張し、result を 0 でリセットします。

State::AddLoop では、次の操作を $WIDTH$ 回行います。i 回目では次の操作を行います。

1. $op2[i-1]$ が 1 なら result に $op1$ を足す
2. $op1$ を 1 ビット左シフトする
3. カウンタをインクリメントする

$$\begin{array}{rcl}
 & 1010 & op1(4bit) \\
 \times & 0101 & op2(4bit) \\
 \hline
 & 1010 & = op2 \\
 & 0000 & = (op2 \ll 1) * 0 \\
 & 1010 & = op2 \ll 2 \\
 + & 0000 & = (op2 \ll 3) * 0 \\
 \hline
 00110010 & & result(8bit)
 \end{array}$$

▲ 図 1.1: 符号無し 4 ビットの乗算

1.4.2 mulunit モジュールをインスタンス化する

mulunit モジュールを muldivunit モジュールでインスタンス化します (リスト 1.10)。まだ結果は利用しません。

▼ リスト 1.10: mulunit モジュールをインスタンス化する (muldivunit.vhdl)

```
// multiply unit
const MUL_OP_WIDTH : u32 = XLEN;
const MUL_RES_WIDTH: u32 = MUL_OP_WIDTH * 2;

let is_mul    : logic                = if state == State::Idle ? !func3[2] : !func3_saved>
>[2];
var mu_rvalid: logic                ;
```

```

var mu_result: logic<MUL_RES_WIDTH>;

inst mu: mulunit #(
    WIDTH: MUL_OP_WIDTH,
) (
    clk                ,
    rst                ,
    valid : ready && valid && is_mul,
    op1   : op1         ,
    op2   : op2         ,
    rvalid: mu_rvalid    ,
    result: mu_result    ,
);

```

1.5 MULHU 命令の実装

MULHU 命令は、2 つの符号無し の XLEN ビットの値の乗算を実行し、デスティネーションレジスタに結果 (XLEN * 2 ビット) の上位 XLEN ビットを書き込む命令です。funct3 の下位 2 ビットによって mulunit モジュールの結果を選択するように変更します (リスト 1.11)。

▼ リスト 1.11: MULHU モジュールの結果を取得する (muldivunit.veryl)

```

State::WaitValid: if is_mul && mu_rvalid {
    state = State::Finish;
    result = case funct3_saved[1:0] {
        2'b11 : mu_result[XLEN+:XLEN], // MULHU
        default: 0,
    };
}

```

riscv-tests の `rv64um-p-mulhu` を実行し、成功することを確認してください。

1.6 MUL、MULH 命令の実装

1.6.1 符号付き乗算を符号なし乗算器で実現する

MUL、MULH 命令は、2 つの符号付き の XLEN ビットの値の乗算を実行し、デスティネーションレジスタにそれぞれ結果の下位 XLEN ビット、上位 XLEN ビットを書き込む命令です。

本章では mulunit モジュールを使って、次のように符号付き乗算を実現します。

1. 符号付きの XLEN ビットの値を符号無し の値 (絶対値) に変換する
2. 符号無しで積を計算する
3. 計算結果の符号を修正する

絶対値で計算することで符号ビットを考慮する必要がなくなり、既に実装してある符号無しの乗算器を変更せずに符号付きの乗算を実現できます。

1.6.2 符号付き乗算を実装する

`WIDTH` ビットの符号付きの値を `WIDTH` ビットの符号無しの絶対値に変換する `abs` 関数を作成します (リスト 1.12)。`abs` 関数は、値の MSB が 1 ならビットを反転して 1 を足すことで符号を反転しています。最小値 $-2^{(WIDTH - 1)}$ の絶対値も求められることを確認してください。

▼ リスト 1.12: `abs` 関数を実装する (muldivunit.veryl)

```
function abs::<WIDTH: u32> (
  value: input logic<WIDTH>,
) -> logic<WIDTH> {
  return if value[msb] ? ~value + 1 : value;
}
```

`abs` 関数を利用して、MUL、MULH 命令のときに `mulunit` に渡す値を絶対値に設定します (リスト 1.13、リスト 1.14)。

▼ リスト 1.13: `op1` と `op2` を生成する (muldivunit.veryl)

```
let mu_op1: logic<MUL_OP_WIDTH> = case funct3[1:0] {
  2'b00, 2'b01: abs::<XLEN>(op1), // MUL, MULH
  2'b11      : op1, // MULHU
  default    : 0,
};
let mu_op2: logic<MUL_OP_WIDTH> = case funct3[1:0] {
  2'b00, 2'b01: abs::<XLEN>(op2), // MUL, MULH
  2'b11      : op2, // MULHU
  default    : 0,
};
```

▼ リスト 1.14: `mulunit` に渡す値を変更する (muldivunit.veryl)

```
inst mu: mulunit #(
  WIDTH: MUL_OP_WIDTH,
) (
  clk           ,
  rst           ,
  valid : ready && valid && is_mul,
  op1      : mu_op1           ,
  op2      : mu_op2           ,
  rvalid: mu_rvalid           ,
  result: mu_result           ,
);
```

計算結果の符号は `op1` と `op2` の符号が異なる場合に負になります。後で符号の情報を利用するために、`muldivunit` モジュールが要求を受け入れる時に符号を保存します (リスト 1.15、リスト 1.16、リスト 1.17)。

▼ リスト 1.15: 符号を保存する変数を作成する (muldivunit.veryl)

```
// saved_data
var funct3_saved : logic<3>;
var op1sign_saved: logic  ;
var op2sign_saved: logic  ;
```

▼ リスト 1.16: 変数のリセット (muldivunit.veryl)

```
always_ff {
  if_reset {
    state      = State::Idle;
    result     = 0;
    funct3_saved = 0;
    op1sign_saved = 0;
    op2sign_saved = 0;
  } else {
```

▼ リスト 1.17: 符号を変数に保存する (muldivunit.veryl)

```
case state {
  State::Idle: if ready && valid {
    state      = State::WaitValid;
    funct3_saved = funct3;
    op1sign_saved = op1[msb];
    op2sign_saved = op2[msb];
  }
}
```

保存した符号を利用して計算結果の符号を復元します (リスト 1.18)。

▼ リスト 1.18: 計算結果の符号を復元する (muldivunit.veryl)

```
State::WaitValid: if is_mul && mu_rvalid {
  let res_signed: logic<MUL_RES_WIDTH> = if op1sign_saved != op2sign_saved ? ~mu_result +>
> 1 : mu_result;
  state      = State::Finish;
  result     = case funct3_saved[1:0] {
    2'b00 : res_signed[XLEN - 1:0], // MUL
    2'b01 : res_signed[XLEN+:XLEN], // MULH
    2'b11 : mu_result[XLEN+:XLEN], // MULHU
    default: 0,
  };
}
```

riscv-tests の `rv64um-p-mul` と `rv64um-p-mulh` を実行し、成功することを確認してください。

1.6.3 MULHSU 命令の実装

MULHSU 命令は、符号付きの XLEN ビットの rs1 と符号無しの XLEN ビットの rs2 の乗算を実行し、デスティネーションレジスタに結果の上位 XLEN ビットを書き込む命令です。計算結果は符号付きの値になります。

MULHSU 命令の結果は n ビットの符号無し乗算器の結果の範囲に収まります。そのため、MUL、MULH 命令と同様に符号無しの乗算器で計算を実現できます。

op1 を絶対値に変換し、**op2** はそのままに設定します (リスト 1.19)。

▼ リスト 1.19: MULHSU 命令用に op1、op2 を設定する (muldivunit.veryl)

```
let mu_op1: logic<MUL_OP_WIDTH> = case funct3[1:0] {
  2'b00, 2'b01, 2'b10: abs::<XLEN>(op1), // MUL, MULH, MULHSU
  2'b11              : op1, // MULHU
  default            : 0,
};
let mu_op2: logic<MUL_OP_WIDTH> = case funct3[1:0] {
  2'b00, 2'b01: abs::<XLEN>(op2), // MUL, MULH
  2'b11, 2'b10: op2, // MULHU, MULHSU
  default      : 0,
};
```

計算結果は **op1** の符号にします (リスト 1.20)。

▼ リスト 1.20: 計算結果の符号を復元する (muldivunit.veryl)

```
State::WaitValid: if is_mul && mu_rvalid {
  let res_signed: logic<MUL_RES_WIDTH> = if op1sign_saved != op2sign_saved ? ~mu_result +>
  1 : mu_result;
  let res_mulhsu: logic<MUL_RES_WIDTH> = if op1sign_saved == 1 ? ~mu_result + 1 : mu_resu>
  <lt;
  state      = State::Finish;
  result     = case funct3_saved[1:0] {
    2'b00 : res_signed[XLEN - 1:0], // MUL
    2'b01 : res_signed[XLEN+:XLEN], // MULH
    2'b10 : res_mulhsu[XLEN+:XLEN], // MULHSU
    2'b11 : mu_result[XLEN+:XLEN], // MULHU
    default: 0,
  };
}
```

riscv-tests の **rv64um-p-mulhsu** を実行し、成功することを確認してください。

1.6.4 MULW 命令の実装

MULW 命令は、2 つの符号付きの 32 ビットの値の乗算を実行し、デスティネーションレジスタに結果の下位 32 ビットを符号拡張した値を書き込む命令です。

32 ビット演算の命令であることを知るために、muldivunit モジュールに **is_op32** ポートを作成します (リスト 1.21、リスト 1.22)。

▼ リスト 1.21: is_op32 ポートを追加する (muldivunit.veryl)

```
module muldivunit (
  clk      : input  clock    ,
  rst      : input  reset    ,
  ready    : output logic    ,
  valid    : input  logic    ,
  funct3   : input  logic<3> ,
  is_op32  : input  logic    ,
```

```

    op1    : input UIntX ,
    op2    : input UIntX ,
    rvalid  : output logic ,
    result  : output UIntX ,
  ) {

```

▼ リスト 1.22: is_op32 ポートに値を割り当てる (core.veryl)

```

inst mdu: muldivunit (
  clk          ,
  rst          ,
  valid        : exs_muldiv_valid ,
  ready        : exs_muldiv_ready ,
  funct3       : exs_ctrl.funct3 ,
  is_op32      : exs_ctrl.is_op32 ,
  op1          : exs_op1          ,
  op2          : exs_op2          ,
  rvalid       : exs_muldiv_rvalid,
  result       : exs_muldiv_result,
);

```

muldivunit モジュールが要求を受け入れる時に **is_op32** を保存します (リスト 1.23、リスト 1.24、リスト 1.25)。

▼ リスト 1.23: is_op32 を保存する変数を作成する (muldivunit.veryl)

```

// saved_data
var funct3_saved : logic<3>;
var is_op32_saved: logic ;
var op1sign_saved: logic ;
var op2sign_saved: logic ;

```

▼ リスト 1.24: 変数のリセット (muldivunit.veryl)

```

always_ff {
  if_reset {
    state      = State::Idle;
    result     = 0;
    funct3_saved = 0;
    is_op32_saved = 0;
    op1sign_saved = 0;
    op2sign_saved = 0;
  } else {

```

▼ リスト 1.25: is_op32 を変数に保存する (muldivunit.veryl)

```

State::Idle: if ready && valid {
  state      = State::WaitValid;
  funct3_saved = funct3;
  is_op32_saved = is_op32;
  op1sign_saved = op1[msb];
  op2sign_saved = op2[msb];
}

```

mulunit モジュールの `op1` と `op2` に、64 ビットの値の下位 32 ビットを符号拡張した値を割り当てます。符号拡張を行う `sxt` 関数を作成し、`mu_op1`、`mu_op2` の割り当てに利用します (リスト 1.26、リスト 1.27)。

▼ リスト 1.26: 符号拡張する関数を作成する (muldivunit.veryl)

```
function sxt::<WIDTH_IN: u32, WIDTH_OUT: u32> (
  value: input logic<WIDTH_IN>,
) -> logic<WIDTH_OUT> {
  return {value[msb] repeat WIDTH_OUT - WIDTH_IN, value};
}
```

▼ リスト 1.27: MULW 命令用に `op1`、`op2` を設定する (muldivunit.veryl)

```
let mu_op1: logic<MUL_OP_WIDTH> = case funct3[1:0] {
  2'b00, 2'b01, 2'b10: abs::<XLEN>(if is_op32 ? sxt::<32, XLEN>(op1[31:0]) : op1), // MU
>L, MULH, MULHSU, MULW
  2'b11          : op1, // MULHU
  default        : 0,
};
let mu_op2: logic<MUL_OP_WIDTH> = case funct3[1:0] {
  2'b00, 2'b01: abs::<XLEN>(if is_op32 ? sxt::<32, XLEN>(op2[31:0]) : op2), // MUL, MULH
>, MULW
  2'b11, 2'b10: op2, // MULHU, MULHSU
  default      : 0,
};
```

最後に、計算結果を符号拡張した値に設定します (リスト 1.28)。

▼ リスト 1.28: 計算結果を符号拡張する (muldivunit.veryl)

```
State::WaitValid: if is_mul && mu_rvalid {
  let res_signed: logic<MUL_RES_WIDTH> = if op1sign_saved != op2sign_saved ? ~mu_result +>
> 1 : mu_result;
  let res_mulhsu: logic<MUL_RES_WIDTH> = if op1sign_saved == 1 ? ~mu_result + 1 : mu_resu
>lt;
  state      = State::Finish;
  result     = case funct3_saved[1:0] {
    2'b00 : if is_op32_saved ? sxt::<32, 64>(res_signed[31:0]) : res_signed[XLEN - 1:>
>0], // MUL, MULW
    2'b01 : res_signed[XLEN+:XLEN], // MULH
```

riscv-tests の `rv64um-p-mulw` を実行し、成功することを確認してください。

1.7 符号無し割り算の実装

1.7.1 divunit モジュールを実装する

`WIDTH` ビットの除算を計算する除算器を実装します。

src/muldivunit.veryl の中に divunit モジュールを作成します
(muldivunit.veryl.divuremu-range.divunit)。

▼ リスト 1.29: 符号無し除算器の実装 (muldivunit.veryl)

```
module divunit #(
    param WIDTH: u32 = 0,
) (
    clk      : input  clock      ,
    rst      : input  reset      ,
    valid    : input  logic      ,
    dividend : input  logic<WIDTH>,
    divisor  : input  logic<WIDTH>,
    rvalid   : output logic      ,
    quotient : output logic<WIDTH>,
    remainder: output logic<WIDTH>,
) {
    enum State {
        Idle,
        ZeroCheck,
        SubLoop,
        Finish,
    }

    var state: State;

    var dividend_saved: logic<WIDTH * 2>;
    var divisor_saved : logic<WIDTH * 2>;

    always_comb {
        rvalid  = state == State::Finish;
        remainder = dividend_saved[WIDTH - 1:0];
    }

    var sub_count: u32;

    always_ff {
        if_reset {
            state      = State::Idle;
            quotient   = 0;
            sub_count  = 0;
            dividend_saved = 0;
            divisor_saved = 0;
        } else {
            case state {
                State::Idle: if valid {
                    state      = State::ZeroCheck;
                    dividend_saved = {1'b0 repeat WIDTH, dividend};
                    divisor_saved = {1'b0, divisor, 1'b0 repeat WIDTH - 1};
                    quotient   = 0;
                    sub_count  = 0;
                }
                State::ZeroCheck: if divisor_saved == 0 {
                    state = State::Finish;
                }
            }
        }
    }
}
```



```

        quotient = '1';
    } else {
        state = State::SubLoop;
    }
    State::SubLoop: if sub_count == WIDTH {
        state = State::Finish;
    } else {
        if dividend_saved >= divisor_saved {
            dividend_saved -= divisor_saved;
            quotient      = (quotient << 1) + 1;
        } else {
            quotient <<= 1;
        }
        divisor_saved >>= 1;
        sub_count    += 1;
    }
    State::Finish: state = State::Idle;
    default          : {}
}

}

}

}

```

divunit モジュールは被除数 (`dividend`) と除数 (`divisor`) の商 (`quotient`) と剰余 (`remainder`) を計算するモジュールです。 `valid` が 1 になったら計算を開始し、計算が完了したら `rvalid` を 1 に設定します。

商と剰余は `WIDTH` 回の引き算を `WIDTH` クロックかけて行うことによって求めています。計算を開始すると被除数を `0` で `WIDTH * 2` ビットに拡張し、除数を `WIDTH-1` ビット左シフトします。また、商を `0` でリセットします。

State::SubLoop では、次の操作を WIDTH 回行います。

1. 被除数が除数よりも大きいなら、被除数から除数を引き、商の LSB を 1 にする
2. 商を 1 ビット左シフトする
3. 除数を 1 ビット右シフトする
4. カウンタをインクリメントする

RISC-V では、除数が 0 であったり結果がオーバーフローするような L ビットの除算の結果は表 1.4 のようになると定められています。このうち divunit モジュールは符号無しの除算 (DIVU、REMU 命令) のゼロ除算だけを対処しています。

▼表 1.4: 除算の例外的な動作と結果

操作	ゼロ除算	オーバーフロー
符号付き除算	-1	$-2^{**}(L-1)$
符号付き剰余	被除数	0
符号無し除算	$2^{**}L-1$	発生しない
符号無し剰余	被除数	発生しない

1.7.2 divunit モジュールをインスタンス化する

divunit モジュールを multdivunit モジュールでインスタンス化します (リスト 1.30)。まだ結果は利用しません。

▼ リスト 1.30: divunit モジュールをインスタンス化する (multdivunit.veryl)

```
// divider unit
const DIV_WIDTH: u32 = XLEN;

var du_rvalid    : logic          ;
var du_quotient  : logic<DIV_WIDTH>;
var du_remainder : logic<DIV_WIDTH>;

inst du: divunit #(
    WIDTH: DIV_WIDTH,
) (
    clk          ,
    rst          ,
    valid        : ready && valid && !is_mul,
    dividend     : op1          ,
    divisor      : op2          ,
    rvalid       : du_rvalid    ,
    quotient     : du_quotient  ,
    remainder    : du_remainder ,
);
```

1.8 DIVU、REMU 命令の実装

DIVU、REMU 命令は、符号無し XLEN ビットの rs1(被除数) と符号無し XLEN ビットの rs2(除数) の商、剰余を計算し、デスティネーションレジスタにそれぞれ結果を書き込む命令です。

multdivunit モジュールで、divunit モジュールの処理が終わったら結果を `result` レジスタに割り当てるように記述します (リスト 1.31)。

▼ リスト 1.31: divunit モジュールをインスタンス化する (multdivunit.veryl)

```
State::WaitValid: if is_mul && mu_rvalid {
    ...
} else if !is_mul && du_rvalid {
    result = case funct3_saved[1:0] {
        2'b01 : du_quotient, // DIVU
        2'b11 : du_remainder, // REMU
        default: 0,
    };
    state = State::Finish;
}
```

riscv-tests の `rv64um-p-divu`、`rv64um-p-remu` を実行し、成功することを確認してください。

1.9 DIV、REM 命令の実装

1.9.1 符号付き除算を符号無し除算器で実現する

DIV、REM 命令は、それぞれ DIVU、REMU 命令の動作を符号付きに変えた命令です。本章では、符号付き乗算と同じように値を絶対値に変換して計算することで符号付き除算を実現します。

RISC-V の符号付き除算の結果は 0 の方向に丸められた整数になり、剰余演算の結果は被除数と同じ符号になります。符号付き剰余の絶対値は符号無し剰余の結果と一致するため、絶対値で計算してから符号を戻すことで、符号無し除算器だけで符号付きの剰余演算を実現できます。

1.9.2 符号付き除算を実装する

abs 関数を利用して、DIV、REM 命令のときに divunit に渡す値を絶対値に設定します (リスト 1.32 リスト 1.33)。

▼ リスト 1.32: op1 と op2 を生成する (muldivunit.veryl)

```
function generate_div_op (
  funct3: input logic<3> ,
  value : input logic<XLEN>,
) -> logic<DIV_WIDTH> {
  return case funct3[1:0] {
    2'b00, 2'b10: abs::<DIV_WIDTH>(value), // DIV, REM
    2'b01, 2'b11: value, // DIVU, REMU
    default      : 0,
  };
}

let du_dividend: logic<DIV_WIDTH> = generate_div_op(funct3, op1);
let du_divisor : logic<DIV_WIDTH> = generate_div_op(funct3, op2);
```

▼ リスト 1.33: divunit に渡す値を変更する (muldivunit.veryl)

```
inst du: divunit #(
  WIDTH: DIV_WIDTH,
) (
  clk          ,
  rst          ,
  valid       : ready && valid && !is_mul && !du_signed_error,
  dividend    : du_dividend ,
  divisor     : du_divisor  ,
  rvalid      : du_rvalid   ,
  quotient    : du_quotient ,
  remainder   : du_remainder,
);
```

表 1.4 にあるように、符号付き演算は結果がオーバーフローする場合とゼロで割る場合の結果が定められています。その場合には、divunit で除算を実行せず、muldivunit で計算結果を直接生成するように変更します (リスト 1.34 リスト 1.35)。符号付き演算かどうかを funct3 の LSB で

確認し、例外的な処理ではない場合にのみ divunit で計算を開始するようにしています。

▼ リスト 1.34: 符号付き除算がオーバーフローするか、ゼロ除算かどうかを判定する (muldivunit.veryl)

```
var du_signed_overflow: logic;
var du_signed_divzero : logic;
var du_signed_error   : logic;

always_comb {
    du_signed_overflow = !funct3[0] && op1[msb] == 1 && op1[msb - 1:0] == 0 && &op2;
    du_signed_divzero  = !funct3[0] && op2 == 0;
    du_signed_error    = du_signed_overflow || du_signed_divzero;
}
```

▼ リスト 1.35: 符号付き除算の例外的な結果を処理する (muldivunit.veryl)

```
State::Idle: if ready && valid {
    funct3_saved = funct3;
    is_op32_saved = is_op32;
    op1sign_saved = op1[msb];
    op2sign_saved = op2[msb];
    if is_mul {
        state = State::WaitValid;
    } else {
        if du_signed_overflow {
            state = State::Finish;
            result = if funct3[1] ? 0 : {1'b1, 1'b0 repeat XLEN - 1}; // REM : DIV
        } else if du_signed_divzero {
            state = State::Finish;
            result = if funct3[1] ? op1 : '1; // REM : DIV
        } else {
            state = State::WaitValid;
        }
    }
}
```

計算が終了したら、商と剰余の符号を復元します。商の符号は除数と被除数の符号が異なる場合に負になります。剰余の符号は被除数の符号にします (リスト 1.36)。

▼ リスト 1.36: 計算結果の符号を復元する (muldivunit.veryl)

```
} else if !is_mul && du_rvalid {
    let quo_signed: logic<DIV_WIDTH> = if op1sign_saved != op2sign_saved ? ~du_quotient + 1 :
> : du_quotient;
    let rem_signed: logic<DIV_WIDTH> = if op1sign_saved == 1 ? ~du_remainder + 1 : du_remai
>nder;
    result = case funct3_saved[1:0] {
        2'b00 : quo_signed[XLEN - 1:0], // DIV
        2'b01 : du_quotient[XLEN - 1:0], // DIVU
        2'b10 : rem_signed[XLEN - 1:0], // REM
        2'b11 : du_remainder[XLEN - 1:0], // REMU
        default: 0,
    };
    state = State::Finish;
```

```
}

```

riscv-tests の `rv64um-p-div`、`rv64um-p-rem` を実行し、成功することを確認してください。

1.10 DIVW、DIVUW、REMW、REMUW 命令の実装

DIVW、DIVUW、REMW、REMUW 命令は、それぞれ DIV、DIVU、REM、REMU 命令の動作を 32 ビット同士の演算に変えた命令です。32 ビットの結果を XLEN ビットに符号拡張した値をデスティネーションレジスタに書き込みます。

`generate_div_op` 関数に `is_op32` フラグを追加して、`is_op32` が 1 なら値を `DIV_WIDTH` ビットに拡張したものに変更します (リスト 1.37)。

▼ リスト 1.37: (muldivunit.veryl)

```
function generate_div_op (
  is_op32: input logic      ,
  funct3 : input logic<3>   ,
  value  : input logic<XLEN>,
) -> logic<DIV_WIDTH> {
  return case funct3[1:0] {
    2'b00, 2'b10: abs::<DIV_WIDTH>(if is_op32 ? sext::<32, DIV_WIDTH>(value[31:0]) : va
>lue), // DIV, REM
    2'b01, 2'b11: if is_op32 ? {1'b0 repeat DIV_WIDTH - 32, value[31:0]} : value, // DI
>VU, REMU
    default      : 0,
  };
}

let du_dividend: logic<DIV_WIDTH> = generate_div_op(is_op32, funct3, op1);
let du_divisor : logic<DIV_WIDTH> = generate_div_op(is_op32, funct3, op2);

```

符号付き除算のオーバーフローとゼロ除算の判定を `is_op32` で変更します (リスト 1.38)。

▼ リスト 1.38: (muldivunit.veryl)

```
always_comb {
  if is_op32 {
    du_signed_overflow = !funct3[0] && op1[31] == 1 && op1[31:0] == 0 && &op2[31:0];
    du_signed_divzero  = !funct3[0] && op2[31:0] == 0;
  } else {
    du_signed_overflow = !funct3[0] && op1[msb] == 1 && op1[msb - 1:0] == 0 && &op2;
    du_signed_divzero  = !funct3[0] && op2 == 0;
  }
  du_signed_error = du_signed_overflow || du_signed_divzero;
}

```

最後に、32 ビットの結果を XLEN ビットに符号拡張します (リスト 1.39)。符号付き、符号無し演算のどちらも 32 ビットの結果を符号拡張したものが結果になります。

▼ リスト 1.39: (muldivunit.veryl)

```

    } else if !is_mul && du_rvalid {
        let quo_signed: logic<DIV_WIDTH> = if op1sign_saved != op2sign_saved ? ~du_quotient + 1 >
    > : du_quotient;
        let rem_signed: logic<DIV_WIDTH> = if op1sign_saved == 1 ? ~du_remainder + 1 : du_remai>
    >nder;

    let resultX    : UIntX          = case funct3_saved[1:0] {
        2'b00 : quo_signed[XLEN - 1:0], // DIV
        2'b01 : du_quotient[XLEN - 1:0], // DIVU
        2'b10 : rem_signed[XLEN - 1:0], // REM
        2'b11 : du_remainder[XLEN - 1:0], // REMU
        default: 0,
    };
    state = State::Finish;
    result = if is_op32_saved ? sext::<32, 64>(resultX[31:0]) : resultX;
}

```

riscv-tests の `rv64um-p-` から始まるテストを実行し、成功することを確認してください。
これで M 拡張を実装できました。

第 2 章

例外の実装

2.1 例外とは何か？

CPU がソフトウェアを実行するとき、処理を中断したり終了しなければならないような異常な状態^{*1}が発生することがあります。例えば、実行環境 (EEI) がサポートしていない、または実行を禁止しているような不正な命令を実行しようとする場合です。このとき、CPU はどのような動作をすればいいのでしょうか？

RISC-V では、命令によって引き起こされる異常な状態のことを**例外 (Exception)** と呼び、例外が発生した場合には**トラップ (Trap)** を引き起こします。トラップとは例外、または割り込み (Interrupt)^{*2}によって CPU の状態、制御を変更することです。具体的には PC をトラップベクタ (trap vector) に移動したり、CSR を変更します。

本書では既に ECALL 命令の実行によって発生する Environment call from M-mode 例外を実装しており、例外が発生したら次のように動作します。

1. mcause レジスタにトラップの発生原因を示す値 (11) を書き込む
2. mepc レジスタにプログラムカウンタの値を書き込む
3. プログラムカウンタを mtvec レジスタの値に設定する

本章では、例外発生時に例外に固有の情報を書き込む mtval レジスタと、現在の実装で発生する可能性がある例外を実装します。これ以降、トラップの発生原因を示す値のことを cause と呼びます。

^{*1} 異常な状態 (unusual condition)。予期しない (unexpected) 事象と呼ぶ場合もあります。

^{*2} 割り込みは第 7 章「M-mode の実装 (2. 割り込みの実装)」で実装します。

2.2 例外情報の伝達

2.2.1 Environment call from M-mode 例外を IF ステージで処理する

今のところ、ECALL 命令による例外は MEM(CSR) ステージの csrunit モジュールで例外判定、処理されています。ECALL 命令によって例外が発生するかどうかは命令が ECALL であるかどうかを判定すれば分かるため、命令をデコードする時点、つまり ID ステージで判定できます。

本章で実装する例外には MEM ステージよりも前で発生する例外があるため、ID ステージから順に次のステージに例外の有無、cause を受け渡していく仕組みを作っておきます。

まず、例外が発生するかどうか、例外の種類を示す値をまとめた `ExceptionInfo` 構造体を定義します (リスト 2.1)。

▼ リスト 2.1: ExceptionInfo 構造体を定義する (corectrl.veryl)

```
// 例外の情報を保存するための型
struct ExceptionInfo {
    valid: logic    ,
    cause: CsrCause,
}
```

EX ステージ、MEM ステージの FIFO のデータ型に構造体を追加します (リスト 2.2、リスト 2.3)。

▼ リスト 2.2: EX ステージの FIFO に ExceptionInfo を追加する (core.veryl)

```
struct exq_type {
    addr: Addr      ,
    bits: Inst      ,
    ctrl: InstCtrl  ,
    imm : UIntX     ,
    expt: ExceptionInfo,
}
```

▼ リスト 2.3: MEM ステージの FIFO に ExceptionInfo を追加する (core.veryl)

```
struct memq_type {
    addr      : Addr      ,
    bits      : Inst      ,
    ctrl      : InstCtrl  ,
    imm       : UIntX     ,
    expt      : ExceptionInfo ,
    alu_result: UIntX     ,
    rs1_addr  : logic      <5>,
}
```

ID ステージから EX ステージに命令を渡すとき、命令が ECALL 命令なら例外が発生することを伝えます (リスト 2.4)。

▼リスト 2.4: ID ステージで ECALL 命令を判定する (core.veryl)

```

always_comb {
    // ID -> EX
    if_fifo_rready = exq_wready;
    exq_wvalid     = if_fifo_rvalid;
    exq_wdata.addr = if_fifo_rdata.addr;
    exq_wdata.bits = if_fifo_rdata.bits;
    exq_wdata.ctrl = ids_ctrl;
    exq_wdata.imm  = ids_imm;
    // exception
    exq_wdata.expt.valid = ids_inst_bits == 32'h00000073; // ECALL
    exq_wdata.expt.cause = CsrCause::ENVIRONMENT_CALL_FROM_M_MODE;
}

```

EX ステージで例外は発生しないので、例外情報をそのまま MEM ステージに渡します (リスト 2.5)。

▼リスト 2.5: EX ステージから MEM ステージに例外情報を渡す (core.veryl)

```

always_comb {
    // EX -> MEM
    exq_rready          = memq_wready && !exs_stall;
    ...
    memq_wdata.jump_addr = if inst_is_br(exs_ctrl) ? exs_pc + exs_imm : exs_alu_result & ~>
>1;
    memq_wdata.expt      = exq_rdata.expt;
}

```

csrunit モジュールを変更します。 `expt_info` ポートを追加して、MEM ステージ以前の例外情報を受け取ります (リスト 2.6、リスト 2.7、リスト 2.8)。

▼リスト 2.6: csrunit モジュールに例外情報を受け取るためのポートを追加する (csrunit.veryl)

```

module csrunit (
    clk      : input  clock          ,
    rst      : input  reset          ,
    valid    : input  logic          ,
    pc       : input  Addr           ,
    ctrl     : input  InstCtrl       ,
    expt_info : input  ExceptionInfo ,
    rd_addr  : input  logic          <5> ,

```

▼リスト 2.7: MEM ステージの例外情報の変数を作成する (core.veryl)

```

//////////////////// MEM Stage //////////////////////
var mems_is_new : logic          ;
let mems_valid  : logic          = memq_rvalid;
let mems_pc     : Addr           = memq_rdata.addr;
let mems_inst_bits: Inst         = memq_rdata.bits;
let mems_ctrl   : InstCtrl       = memq_rdata.ctrl;
let mems_expt    : ExceptionInfo = memq_rdata.expt;
let mems_rd_addr : logic          <5> = mems_inst_bits[11:7];

```

▼ リスト 2.8: csrunit モジュールに例外情報を供給する (core.veryl)

```

inst csru: csrunit (
  clk          ,
  rst          ,
  valid       : mems_valid      ,
  pc          : mems_pc        ,
  ctrl       : mems_ctrl       ,
  expt_info: mems_expt        ,
  rd_addr    : mems_rd_addr    ,

```

ECALL 命令かどうかを判定する `is_ecall` 変数を削除して、例外の発生条件、例外の種類を示す値を変更します (リスト 2.9、リスト 2.10)。

▼ リスト 2.9: csrunit モジュールでの ECALL 命令の判定を削除する (csrunit.veryl)

```

// CSRR(W|S|C)[I]命令かどうか
let is_wsc: logic = ctrl.is_csr && ctrl.func3[1:0] != 0;
// ECALL命令かどうか
let is_ecall: logic = ctrl.is_csr && csr_addr == 0 && rs1[4:0] == 0 && ctrl.func3 == 0 &&
rd_addr == 0;

```

▼ リスト 2.10: ExceptionInfo を使って例外を起こす (csrunit.veryl)

```

// Exception
let raise_expt : logic = valid && expt_info.valid;
let expt_cause : UIntX = expt_info.cause;
let expt_vector: Addr  = mtvec;

```

2.2.2 mtval レジスタを実装する

例外が発生すると、CPU はトラップベクタにジャンプして例外処理を実行します。mcause レジスタを読むことでどの例外が発生したかを判別できますが、その例外の詳しい情報を知りたいことがあります。



▲ 図 2.1: mtval レジスタ

RISC-V には、例外が発生したときのソフトウェアによるハンドリングを補助するために、MXLEN ビットの mtval レジスタが定義されています (図 2.1)。例外が発生したとき、CPU は mtval レジスタに例外に固有の情報を書き込みます。これ以降、例外に固有の情報のことを tval と呼びます。

`ExceptionInfo` 構造体に例外に固有の情報を示す `value` を追加します (リスト 2.11)。

▼ リスト 2.11: tval を ExceptionInfo に追加する (corectrl.veryl)

```
struct ExceptionInfo {
    valid: logic    ,
    cause: CsrCause,
    value: UIntX    ,
}
```

ECALL 命令は mtval に書き込むような情報がないので 0 に設定しておきます (リスト 2.12)。

▼ リスト 2.12: ECALL 命令の tval を設定する (corectrl.veryl)

```
// exception
exq_wdata.expt.valid = ids_inst_bits == 32'h00000073; // ECALL
exq_wdata.expt.cause = CsrCause::ENVIRONMENT_CALL_FROM_M_MODE;
exq_wdata.expt.value = 0;
```

CsrAddr 型に mtval レジスタのアドレスを追加します (リスト 2.13)。

▼ リスト 2.13: mtval のアドレスを定義する (eei.veryl)

```
enum CsrAddr: logic<12> {
    MTVEC = 12'h305,
    MEPC = 12'h341,
    MCAUSE = 12'h342,
    MTVAL = 12'h343,
    LED = 12'h800,
}
```

mtval レジスタを実装して、書き込み、読み込みできるようにします (リスト 2.14、リスト 2.15、リスト 2.16、リスト 2.17、リスト 2.18)。

▼ リスト 2.14: mtval の書き込みマスクを定義する (csrunit.veryl)

```
const MTVAL_WMASK : UIntX = 'hffff_ffff_ffff_ffff;
```

▼ リスト 2.15: mtval 変数を作成する (csrunit.veryl)

```
var mtvec : UIntX;
var mepc : UIntX;
var mcause: UIntX;
var mtval : UIntX;
```

▼ リスト 2.16: mtval の読み込みデータ、書き込みマスクを設定する (csrunit.veryl)

```
always_comb {
    // read
    rdata = case csr_addr {
        ...
        CsrAddr::MTVAL : mtval,
        ...
    };
    // write
    wmask = case csr_addr {
```

```

...
CsrAddr::MTVAL : MTVAL_WMASK,
...
};

```

▼ リスト 2.17: mtval 変数をリセットする (csrunit.veryl)

```

always_ff {
    if_reset {
        mtvec = 0;
        mepc  = 0;
        mcause = 0;
        mtval = 0;
        led    = 0;
    }
}

```

▼ リスト 2.18: mtval に書き込めるようにする (csrunit.veryl)

```

    } else {
        if is_wsc {
            case csr_addr {
                ...
                CsrAddr::MTVAL : mtval = wdata;
                ...
            }
        }
    }
}

```

例外が発生するとき、mtval レジスタに `expt_info.value` を書き込むようにします (リスト 2.19、リスト 2.20)。

▼ リスト 2.19: tval を変数に割り当てる (csrunit.veryl)

```

let raise_expt : logic = valid && expt_info.valid;
let expt_cause : UIntX = expt_info.cause;
let expt_value : UIntX = expt_info.value;
let expt_vector: Addr  = mtvec;

```

▼ リスト 2.20: 例外が発生するとき、mtval に tval を書き込む (csrunit.veryl)

```

if valid {
    if raise_trap {
        if raise_expt {
            mepc = pc;
            mcause = trap_cause;
            mtval = expt_value;
        }
    }
}

```

2.3 Breakpoint 例外の実装

Breakpoint 例外は、EBREAK 命令によって引き起こされる例外です。EBREAK 命令はデバッ

ガがプログラムを中断させる場合などに利用されます。EBREAK 命令は ECALL 命令と同様に例外を発生させるだけで、ほかに操作を行いません。cause は 3 で、tval は例外が発生した命令のアドレスになります。

CsrCause 型に Breakpoint 例外の cause を追加します (リスト 2.21)。

▼ リスト 2.21: Breakpoint 例外の cause を定義する (eei.veryl)

```
enum CsrCause: UIntX {
    BREAKPOINT = 3,
    ENVIRONMENT_CALL_FROM_M_MODE = 11,
}
```

ID ステージで EBREAK 命令の判定と例外情報の設定を行います (リスト 2.22)。

▼ リスト 2.22: ID ステージで EBREAK 命令を判定する (core.veryl)

```
exq_wdata.expt = 0;
if ids_inst_bits == 32'h00000073 {
    // ECALL
    exq_wdata.expt.valid = 1;
    exq_wdata.expt.cause = CsrCause::ENVIRONMENT_CALL_FROM_M_MODE;
    exq_wdata.expt.value = 0;
} else if ids_inst_bits == 32'h00100073 {
    // EBREAK
    exq_wdata.expt.valid = 1;
    exq_wdata.expt.cause = CsrCause::BREAKPOINT;
    exq_wdata.expt.value = ids_pc;
}
```

2.4 Illegal instruction 例外の実装

Illegal instruction 例外は、現在の環境で実行できない命令を実行しようとしたときに発生する例外です。cause は 2 で、tval は例外が発生した命令のビット列になります。

本章では、EEI が認識できない不正な命令ビット列を実行しようとした場合、読み込み専用の CSR に書き込もうとした場合の 2 つの状況で例外を発生させます。

2.4.1 不正な命令ビット列で例外を起こす

CPU に実装していない命令、つまりデコードできない命令を実行しようとするとき、Illegal instruction 例外が発生します。

今のところ opcode が未知の命令は何もしない命令として実行し、それ以外の命令については何も対処していません。inst_decoder モジュールを、実装していない命令で例外が発生するように変更します。

inst_decoder モジュールに、命令が有効かどうかを示す valid ポートを追加します (リスト 2.23、リスト 2.24)。

▼ リスト 2.23: valid ポートを追加する (inst_decoder.veryl)

```
module inst_decoder (
  bits : input Inst    ,
  valid: output logic  ,
  ctrl : output InstCtrl,
  imm  : output UIntX  ,
) {
```

▼ リスト 2.24: inst_decoder モジュールの valid ポートと変数を接続する (core.veryl)

```
let ids_valid : logic = if_fifo_rvalid;
let ids_pc    : Addr  = if_fifo_rdata.addr;
let ids_inst_bits : Inst = if_fifo_rdata.bits;
var ids_inst_valid: logic ;
var ids_ctrl      : InstCtrl;
var ids_imm       : UIntX  ;

inst decoder: inst_decoder (
  bits : ids_inst_bits ,
  valid: ids_inst_valid,
  ctrl : ids_ctrl      ,
  imm  : ids_imm       ,
);
```

今のところ実装してある命令を有効な命令として判定する処理を `always_comb` ブロックに記述します (リスト 2.25)。

▼ リスト 2.25: 命令の有効判定を行う (inst_decoder.veryl)

```
valid = case op {
  OP_LUI, OP_AUIPC, OP_JAL, OP_JALR: T,
  OP_BRANCH                : f3 != 3'b010 && f3 != 3'b011,
  OP_LOAD                  : f3 != 3'b111,
  OP_STORE                 : f3[2] == 1'b0,
  OP_OP                    : case f7 {
    7'b0000000 : T, // RV32I
    7'b0100000 : f3 == 3'b000 || f3 == 3'b101, // SUB, SRA
    7'b0000001 : T, // RV32M
    default    : F,
  },
  OP_OP_IMM: case f3 {
    3'b001 : f7[6:1] == 6'b000000, // SLLI (RV64I)
    3'b101 : f7[6:1] == 6'b000000 || f7[6:1] == 6'b010000, // SRLI, SRAI (RV64I)
    default : T,
  },
  OP_OP_32 : case f7 {
    7'b0000001: f3 == 3'b000 || f3[2] == 1'b1, // RV64M
    7'b0000000: f3 == 3'b000 || f3 == 3'b001 || f3 == 3'b101, // ADDW, SLLW, SRLW
    7'b0100000: f3 == 3'b000 || f3 == 3'b101, // SUBW, SRAW
    default   : F,
  },
  OP_OP_IMM_32: case f3 {
    3'b000 : T, // ADDIW
```

```

3'b001      : f7 == 7'b0000000, // SLLIW
3'b101      : f7 == 7'b0000000 || f7 == 7'b0100000, // SRLIW, SRAIW
default     : F,
},
OP_SYSTEM: f3 != 3'b000 && f3 != 3'b100 || // CSRR(W|S|C)[I]
bits == 32'h00000073 || // ECALL
bits == 32'h00100073 || // EBREAK
bits == 32'h30200073, //MRET
OP_MISC_MEM: T, // FENCE
default     : F,
};

```

riscv-tests でメモリ読み書きの順序を保証する FENCE 命令^{*3}を使用しているため、opcode が OP-MISC である命令を合法的な命令として取り扱っています。OP-MISC の opcode(7'b0001111) を eei パッケージに定義してください (リスト 2.26)。

▼ リスト 2.26: OP-MISC のビット列を定義する (eei.veryl)

```
const OP_MISC_MEM : logic<7> = 7'b0001111;
```

CsrCause 型に Illegal instruction 例外の cause を追加します (リスト 2.27)。

▼ リスト 2.27: Illegal instruction 例外の cause を定義する (eei.veryl)

```
enum CsrCause: UIntX {
    ILLEGAL_INSTRUCTION = 2,
    BREAKPOINT = 3,
    ENVIRONMENT_CALL_FROM_M_MODE = 11,
}
```

valid フラグを利用して、ID ステージで Illegal Instruction 例外を発生させます (リスト 2.28)。tval には、命令を右に詰めてゼロで拡張した値を設定します。

▼ リスト 2.28: 不正な命令のとき、例外を発生させる (core.veryl)

```

exq_wdata.expt = 0;
if !ids_inst_valid {
    // illegal instruction
    exq_wdata.expt.valid = 1;
    exq_wdata.expt.cause = CsrCause::ILLEGAL_INSTRUCTION;
    exq_wdata.expt.value = {1'b0 repeat XLEN - ILEN, ids_inst_bits};
} else if ids_inst_bits == 32'h00000073 {

```

2.4.2 読み込み専用の CSR への書き込みで例外を起こす

RISC-V の CSR には読み込み専用のレジスタが存在しており、アドレスの上位 2 ビットが 2'b11 の CSR が読み込み専用として定義されています。読み込み専用の CSR に書き込みを行おうとすると Illegal instruction 例外が発生します。

^{*3} 基本編で実装する CPU はロードストア命令を直列に実行するため順序を保証する必要がありません。そのため FENCE 命令は何もしない命令として扱います。

CSR に値が書き込まれるのは次のいずれかの場合です。読み書き可能なレジスタ内の読み込み専用のフィールドへの書き込みは例外を引き起こしません。

1. CSRRW、CSRRWI 命令である
2. CSRRS 命令で rs1 が 0 番目のレジスタ以外である
3. CSRRSI 命令で即値が 0 以外である
4. CSRRC 命令で rs1 が 0 番目のレジスタ以外である
5. CSRRCI 命令で即値が 0 以外である

ソースレジスタの値が 0 だとしても、0 番目のレジスタではない場合には CSR に書き込むと判断します。CSR に書き込むかどうかを正しく判定するために、csrunit モジュールの **rs1** ポートを **rs1_addr** と **rs1_data** に分解します (リスト 2.30、リスト 2.29、リスト 2.31)。また、cause を設定するために csrunit モジュールに命令のビット列を供給します。

▼ リスト 2.29: csrunit モジュールのポート定義を変更する (csrunit.veryl)

```
module csrunit (
    clk      : input  clock      ,
    rst      : input  reset      ,
    valid    : input  logic      ,
    pc       : input  Addr       ,
    inst_bits : input  Inst      ,
    ctrl     : input  InstCtrl   ,
    expt_info : input  ExceptionInfo ,
    rd_addr  : input  logic      <5> ,
    csr_addr  : input  logic      <12> ,
    rs1_addr  : input  logic      <5> ,
    rs1_data  : input  UIntX     ,
    rdata    : output UIntX     ,
    raise_trap : output logic    ,
    trap_vector : output Addr    ,
    led      : output UIntX     ,
) {
```

▼ リスト 2.30: csrunit モジュールのポート定義を変更する (core.veryl)

```
inst csru: csrunit (
    clk      :      ,
    rst      :      ,
    valid    : mems_valid ,
    pc       : mems_pc    ,
    inst_bits : mems_inst_bits ,
    ctrl     : mems_ctrl  ,
    expt_info : mems_expt ,
    rd_addr  : mems_rd_addr ,
    csr_addr  : mems_inst_bits[31:20],
    rs1_addr  : memq_rdata.rs1_addr ,
    rs1_data  : memq_rdata.rs1_data ,
    rdata    : csru_rdata ,
    raise_trap : csru_raise_trap ,
    trap_vector : csru_trap_vector ,
)
```



```
        led
    );
```

▼ リスト 2.31: rs1 の変更に対応する*⁴ (csrunit.veryl)

```
let wsource: UIntX = if ctrl.func3[2] ? {1'b0 repeat XLEN - 5, rs1_addr} : rs1_data;
wdata = case ctrl.func3[1:0] {
    2'b01 : wsource,
    2'b10 : rdata | wsource,
    2'b11 : rdata & ~wsource,
    default: 'x,
} & wmask | (rdata & ~wmask);
```

命令の func3 と rs1 のアドレスを利用して、書き込み先が読み込み専用レジスタかどうかを判定します*⁵(リスト 2.32)。また、命令のビット列を利用できるようになったので、MRET 命令の判定を命令のビット列の比較に書き換えています。

▼ リスト 2.32: 読み込み専用 CSR への書き込みが発生するか判定する (csrunit.veryl)

```
// CSRR(W|S|C)[I]命令かどうか
let is_wsc: logic = ctrl.is_csr && ctrl.func3[1:0] != 0;
// MRET命令かどうか
let is_mret: logic = inst_bits == 32'h30200073;

// Check CSR access
let will_not_write_csr : logic = (ctrl.func3[1:0] == 2 || ctrl.func3[1:0] == 3) && rs1_addr == 0; // set/clear with source = 0
let expt_write_readonly_csr: logic = is_wsc && !will_not_write_csr && csr_addr[11:10] == 2'b>11; // attempt to write read-only CSR
```

例外が発生するとき、cause と tval を設定します (リスト 2.33)。

▼ リスト 2.33: 読み込み専用 CSR の書き込みで例外を発生させる (csrunit.veryl)

```
let raise_expt: logic = valid && (expt_info.valid || expt_write_readonly_csr);
let expt_cause: UIntX = switch {
    expt_info.valid : expt_info.cause,
    expt_write_readonly_csr: CsrCause::ILLEGAL_INSTRUCTION,
    default : 0,
};
let expt_value: UIntX = switch {
    expt_info.valid : expt_info.value,
    expt_cause == CsrCause::ILLEGAL_INSTRUCTION: {1'b0 repeat XLEN - $bits(Inst), inst_bits}>,
    default : 0,
};
let expt_vector: Addr = mtvec;
```

この変更により、レジスタにライトバックするようにデコードされた命令が csrunit モジュール

*⁴ 基本編 第1部の初版の `wdata` の生成ロジックに間違いがあったので訂正してあります。

*⁵ ID ステージで判定することもできます。

でトラップを起こすようになりました。トラップが発生するときに WB ステージでライトバックしないように変更します (リスト 2.34、リスト 2.35、リスト 2.36)。

▼ リスト 2.34: トラップが発生したかを示す logic を wbq_type に追加する (core.veryl)

```
struct wbq_type {
    ...
    csr_rdata : UIntX    ,
    raise_trap: logic    ,
}
```

▼ リスト 2.35: トラップが発生したかを WB ステージに伝える (core.veryl)

```
wbq_wdata.raise_trap = csru_raise_trap;
```

▼ リスト 2.36: トラップが発生しているとき、レジスタにデータを書き込まないようにする (core.veryl)

```
always_ff {
    if wbs_valid && wbs_ctrl.rwb_en && !wbq_rdata.raise_trap {
        regfile[wbs_rd_addr] = wbs_wb_data;
    }
}
```

2.5 命令アドレスのミスアライン例外

RISC-V では、命令アドレスが IALIGN ビット境界に整列されていない場合に Instruction address misaligned 例外が発生します。cause は 0 で、tval は命令のアドレスになります。

第5章「C 拡張の実装」で実装する C 拡張が実装されていない場合、IALIGN は 32 と定義されています。C 拡張が定義されている場合は 16 になります。

IALIGN ビット境界に整列されていない命令アドレスになるのはジャンプ命令、分岐命令を実行する場合です*6。プログラムカウンタの遷移先が整列されていない場合、ジャンプ命令、または分岐命令で例外が発生します。分岐命令の場合、分岐が成立する場合にしか例外が発生しません。

CsrCause 型に Instruction address misaligned 例外の cause を追加します (リスト 2.37)。

▼ リスト 2.37: Instruction address misaligned 例外の cause を定義する (eei.veryl)

```
enum CsrCause: UIntX {
    INSTRUCTION_ADDRESS_MISALIGNED = 0,
    ILLEGAL_INSTRUCTION = 2,
    BREAKPOINT = 3,
    ENVIRONMENT_CALL_FROM_M_MODE = 11,
}
```

*6 mepc、mtvec は IALIGN ビットに整列されたアドレスしか書き込めないため、トラップ後のアドレスは常に整列されています。

EX ステージでアドレスを確認して例外を判定します (リスト 2.38)。tval は遷移しようとしたアドレスになることに注意してください。

▼ リスト 2.38: EX ステージで Instruction address misaligned 例外の判定を行う (core.veryl)

```
memq_wdata.jump_addr = if inst_is_br(exs_ctrl) ? exs_pc + exs_imm : exs_alu_result & ~>
>1;
// exception
let instruction_address_misaligned: logic = memq_wdata.br_taken && memq_wdata.jump_addr[>
>1:0] != 2'b00;
memq_wdata.expt          = exq_rdata.expt;
if !memq_rdata.expt.valid {
    if instruction_address_misaligned {
        memq_wdata.expt.valid = 1;
        memq_wdata.expt.cause = CsrCause::INSTRUCTION_ADDRESS_MISALIGNED;
        memq_wdata.expt.value = memq_wdata.jump_addr;
    }
}
```

2.6 ロードストア命令のミスアライン例外

RISC-V では、ロード、ストア命令でアクセスするメモリのアドレスが、ロード、ストアするビット幅に整列されていない場合に、それぞれ Load address misaligned 例外、Store AMO address misaligned 例外が発生します*7。例えば LW 命令は 4 バイトに整列されたアドレス、LD 命令は 8 バイトに整列されたアドレスにしかアクセスできません。cause はそれぞれ 4、6 で、tval はアクセスするメモリのアドレスになります。

CsrCause 型に例外の cause を追加します (リスト 2.39)。

▼ リスト 2.39: 例外の cause を定義する (eei.veryl)

```
enum CsrCause: UIntX {
    INSTRUCTION_ADDRESS_MISALIGNED = 0,
    ILLEGAL_INSTRUCTION = 2,
    BREAKPOINT = 3,
    LOAD_ADDRESS_MISALIGNED = 4,
    STORE_AMO_ADDRESS_MISALIGNED = 6,
    ENVIRONMENT_CALL_FROM_M_MODE = 11,
}
```

EX ステージでアドレスを確認して例外を判定します (リスト 2.40)。

▼ リスト 2.40: EX ステージで例外の判定を行う (core.veryl)

*7 例外を発生させず、そのようなロードストアをサポートすることもできます。本書では CPU を単純に実装するために例外とします。

```

    let instruction_address_misaligned: logic = memq_wdata.br_taken && memq_wdata.jump_addr[>
>1:0] != 2'b00;
    let loadstore_address_misaligned : logic = inst_is_memop(exs_ctrl) && case exs_ctrl.fun>
>ct3[1:0] {
        2'b00 : 0, // B
        2'b01 : exs_alu_result[0] != 1'b0, // H
        2'b10 : exs_alu_result[1:0] != 2'b0, // W
        2'b11 : exs_alu_result[2:0] != 3'b0, // D
        default: 0,
    };
    memq_wdata.expt = exq_rdata.expt;
    if !memq_rdata.expt.valid {
        if instruction_address_misaligned {
            memq_wdata.expt.valid = 1;
            memq_wdata.expt.cause = CsrCause::INSTRUCTION_ADDRESS_MISALIGNED;
            memq_wdata.expt.value = memq_wdata.jump_addr;
        } else if loadstore_address_misaligned {
            memq_wdata.expt.valid = 1;
            memq_wdata.expt.cause = if exs_ctrl.is_load ? CsrCause::LOAD_ADDRESS_MISALIGNED>
> : CsrCause::STORE_AMO_ADDRESS_MISALIGNED;
            memq_wdata.expt.value = exs_alu_result;
        }
    }
}

```

例外が発生するときに memunit モジュールが動作しないようにします (リスト 2.41)。

▼ リスト 2.41: 例外が発生するとき、memunit の valid を 0 にする (core.veryl)

```

inst memu: memunit (
    clk
    rst
    valid : mems_valid && !mems_expt.valid,
    is_new: mems_is_new
    ctrl  : mems_ctrl
    addr  : memq_rdata.alu_result
    rs2   : memq_rdata.rs2_data
    rdata : memu_rdata
    stall : memu_stall
    membus: d_membus
);

```

第 3 章

Memory-mapped I/O の実装

3.1 Memory-mapped I/O とは何か？

これまでの実装では、CPU に内蔵された 1 つの大きなメモリ空間、1 つのメモリデバイス (memory モジュール) に命令データを格納、実行し、データのロードストア命令も同じメモリに対して実行してきました。

一般に流通するコンピュータは TODO 図のように複数のデバイスに接続されています。CPU が起動すると読み込み専用の小さなメモリ (ROM) に格納されたブートローダから命令の実行を開始します。ブートローダは周辺デバイスの初期化などを行ったあと、動かしたいアプリケーションの命令やデータを RAM に展開して、制御をアプリケーションに移します。

CPU がデバイスにアクセスする方法には CSR やメモリ空間を経由する方法があります。一般的な方法はメモリ空間を通じてデバイスにアクセスする方法であり、この方式のことを**メモリマップド IO**(Memory-mapped I/O, **MMIO**) と呼びます。メモリ空間の一部をデバイスにアクセスするための空間として扱うことを、メモリに**マップ**すると呼びます。RAM と ROM もメモリデバイスであり、異なるアドレスにマップされています。

図

本章では CPU のメモリ部分を RAM(Random Access Memory)^{*1}と ROM(Read Only Memory) に分割し、アクセスするアドレスに応じてアクセスするデバイスを切り替える機能を実装します。また、デバッグ用の入出力デバイスも追加します。デバイスとメモリ空間の対応は TODO 図のように設定します。TODO 図のようにメモリがどのように配置されているかを示す図のことを**メモリマップ** (Memory map) と呼びます。あるメモリ空間の先頭アドレスのことをベースアドレスと呼ぶことがあります。

^{*1} 本章では実際の RAM デバイスへのアクセスを実装せず memory モジュールで代用します。FPGA に合成するときに実際のデバイスへのアクセスに置き換えます。

3.2 定数の定義

eei パッケージに定義しているメモリの定数を RAM 用の定数に変更します。また、新しく RAM のベースアドレス、メモリバスのデータ幅、ROM とデバッグ入出力デバイスのメモリマップを示す定数を定義してください ()。

▼ リスト 3.1: (eei.veryl)

```
// メモリバスのデータ幅
const MEMBUS_DATA_WIDTH: u32 = 64;
// メモリのアドレス幅
const MEM_ADDR_WIDTH: u32 = 16;

// RAM
const RAM_ADDR_WIDTH: u32 = 16;
const RAM_DATA_WIDTH: u32 = 64;
const MMAP_RAM_BEGIN: Addr = 'h8000_0000 as Addr;

// ROM
const ROM_ADDR_WIDTH: u32 = 9;
const ROM_DATA_WIDTH: u32 = 64;
const MMAP_ROM_BEGIN: Addr = 'h1000 as Addr;
const MMAP_ROM_END : Addr = MMAP_ROM_BEGIN + 'h3ff as Addr;

// DEBUG
const MMAP_DEBUG_BEGIN: Addr = 'h4000_0000 as Addr;
const MMAP_DEBUG_END : Addr = MMAP_DEBUG_BEGIN + 'hfff as Addr;
```

`MEM_DATA_WIDTH`、`MEM_ADDR_WIDTH` を使っている部分を `MEMBUS_DATA_WIDTH` に置き換えます ()。

▼ リスト 3.2: (core.veryl)

```
module core (
  clk      : input  clock
  rst      : input  reset
  i_membus: modport membus_if::<ILEN, XLEN>::master
  d_membus: modport membus_if::<MEMBUS_DATA_WIDTH, XLEN>::master,
  led      : output UIntX
) {
```

▼ リスト 3.3: (memunit.veryl)

```
membus: modport membus_if::<MEMBUS_DATA_WIDTH, XLEN>::master, // メモリとのinterface
```

▼ リスト 3.4: (memunit.veryl)

```
var req_wen : logic
var req_addr : Addr
var req_wdata: logic<MEMBUS_DATA_WIDTH>
var req_wmask: logic<MEMBUS_DATA_WIDTH / 8>;

const W : u32 = XLEN;
```

```
let D    : logic<MEMBUS_DATA_WIDTH> = membus.rdata;
let sext: logic                      = ctrl.funct3[2] == 1'b0;
```

top モジュールでインスタンス化している membus_if インターフェースのジェネリックパラメータを変更します ()。ここで MEMBUS_DATA_WIDTH と XLEN を使う membus_if インターフェースに別名 Membus をつけます。

▼ リスト 3.5: (top.veryl)

```
alias interface Membus = membus_if::<MEMBUS_DATA_WIDTH, XLEN>;

inst membus : membus_if::<RAM_DATA_WIDTH, RAM_ADDR_WIDTH>;
inst i_membus: membus_if::<ILEN, XLEN>; // 命令フェッチ用
inst d_membus: Membus; // ロードストア命令用
```

addr_to_memaddr 関数をジェネリック関数にして、呼び出すときに RAM のパラメータを使用するように変更します ()。

▼ リスト 3.6: (top.veryl)

```
// アドレスをデータ単位でのアドレスに変換する
function addr_to_memaddr::<DATA_WIDTH: u32, ADDR_WIDTH: u32> (
    addr: input logic<XLEN>,
) -> logic<ADDR_WIDTH> {
    return addr[$clog2(DATA_WIDTH / 8)+:ADDR_WIDTH];
}
```

▼ リスト 3.7: (top.veryl)

```
membus.valid = i_membus.valid | d_membus.valid;
if d_membus.valid {
    membus.addr  = addr_to_memaddr::<RAM_DATA_WIDTH, RAM_ADDR_WIDTH>(d_membus.addr);
    membus.wen   = d_membus.wen;
    membus.wdata = d_membus.wdata;
    membus.wmask = d_membus.wmask;
} else {
    membus.addr  = addr_to_memaddr::<RAM_DATA_WIDTH, RAM_ADDR_WIDTH>(i_membus.addr);
    membus.wen   = 0; // 命令フェッチは常に読み込み
    membus.wdata = 'x;
    membus.wmask = 'x;
}
```

メモリに読み込む HEX ファイルを指定するパラメータの名前を変更します ()。それにあわせてシミュレータ用のプログラムも変更します。

▼ リスト 3.8: (top.veryl)

```
module top #(
    param RAM_FILEPATH_IS_ENV: bit    = 1,
    param RAM_FILEPATH       : string = "RAM_FILE_PATH",
) (
```

▼ リスト 3.9: (top.veryl)

```

inst ram: memory::<RAM_DATA_WIDTH, RAM_ADDR_WIDTH> #(
    FILEPATH_IS_ENV: RAM_FILEPATH_IS_ENV,
    FILEPATH       : RAM_FILEPATH       ,
) (

```

▼ リスト 3.10: (tb_verilator.cpp)

```

if (argc < 2) {
    std::cout << "Usage: " << argv[0] << " RAM_FILE_PATH [CYCLE]" << std::endl;
    return 1;
}

```

▼ リスト 3.11: (tb_verilator.cpp)

```

// 環境変数でメモリの初期化用ファイルを指定する
const char* original_env = getenv("RAM_FILE_PATH");
setenv("RAM_FILE_PATH", memory_file_path.c_str(), 1);

```

▼ リスト 3.12: (tb_verilator.cpp)

```

// 環境変数を元に戻す
if (original_env != nullptr){
    setenv("RAM_FILE_PATH", original_env, 1);
}

```

3.3 mmio_controller モジュールの作成

アクセスするアドレスに応じてアクセス先のデバイスを切り替えるモジュールを実装します。

`src/mmio_controller.veryl` を作成し、次のように記述します ()。

▼ リスト 3.13: (mmio_controller.veryl)

```

import eei::*;

alias interface Membus = membus_if::<eei::MEMBUS_DATA_WIDTH, eei::XLEN>;

module mmio_controller (
    clk      : input  clock      ,
    rst      : input  reset      ,
    req_core: modport Membus::slave,
) {

    enum Device {
        UNKNOWN,
    }

    inst req_saved: Membus;

```



```
var last_device : Device;
var is_requested: logic ;

// masterを0でリセットする
function reset_membus_master (
    master: modport Membus::master_output,
) {
    master.valid = 0;
    master.addr  = 0;
    master.wen   = 0;
    master.wdata = 0;
    master.wmask = 0;
}

// すべてのデバイスのmasterをリセットする
function reset_all_device_masters () {}

// アドレスからデバイスを取得する
function get_device (
    addr: input Addr,
) -> Device {
    return Device::UNKNOWN;
}

// デバイスのmasterにreqの情報を割り当てる
function assign_device_master (
    req: modport Membus::all_input,
) {}

// デバイスのrvalid、rdataをreqに割り当てる
function assign_device_slave (
    device: input Device,
    req    : modport Membus::response,
) {
    req.rvalid = 1;
    req.rdata  = 0;
}

// デバイスのreadyを取得する
function get_device_ready (
    device: input Device,
) -> logic {
    return 1;
}

// デバイスのrvalidを取得する
function get_device_rvalid (
    device: input Device,
) -> logic {
    return 1;
}

// req_coreの割り当て
```

```

always_comb {
    req_core.ready = 0;
    req_core.rvalid = 0;
    req_core.rdata = 0;

    if req_saved.valid {
        if is_requested {
            // 結果を返す
            assign_device_slave(last_device, req_core);
            req_core.ready = get_device_rvalid(last_device);
        }
    } else {
        req_core.ready = 1;
    }
}

// デバイスのmasterの割り当て
always_comb {
    reset_all_device_masters();
    if req_saved.valid {
        if is_requested {
            if get_device_rvalid(last_device) {
                // 新しく要求を受け入れる
                if req_core.ready && req_core.valid {
                    assign_device_master(req_core);
                }
            }
        } else {
            // デバイスにreq_savedを割り当てる
            assign_device_master(req_saved);
        }
    } else {
        // 新しく要求を受け入れる
        if req_core.ready && req_core.valid {
            assign_device_master(req_core);
        }
    }
}

// 新しく要求を受け入れる
function accept_request () {
    req_saved.valid = req_core.valid;
    if req_core.valid {
        last_device = get_device(req_core.addr);
        is_requested = get_device_ready(last_device);
        // reqを保存
        req_saved.addr = req_core.addr;
        req_saved.wen = req_core.wen;
        req_saved.wdata = req_core.wdata;
        req_saved.wmask = req_core.wmask;
    }
}

```

```

function on_clock () {
    if req_saved.valid {
        if is_requested {
            if get_device_rvalid(last_device) {
                accept_request();
            }
        } else {
            is_requested = get_device_ready(last_device);
        }
    } else {
        accept_request();
    }
}

function on_reset () {
    last_device      = Device::UNKNOWN;
    is_requested      = 0;
    reset_membus_master(req_saved);
}

always_ff {
    if_reset {
        on_reset();
    } else {
        on_clock();
    }
}
}

```

mmio_controller モジュールの関数の引数に membus_if インターフェースを使うために、新しく modport を宣言します ()。

▼ リスト 3.14: (membus_if.veryl)

```

modport all_input {
    ..input
}

modport response {
    rvalid: output,
    rdata : output,
}

modport slave_output {
    ready: output,
    ..same(response)
}

modport master_output {
    valid: output,
    addr : output,
    wen  : output,
    wdata: output,
}

```

```
wmask: output,
}
```

mmio_controller モジュールは req_core からメモリアクセス要求を受け付け、アクセス対象のモジュールからのレスポンスを返すモジュールです。

Device 型は実装しているデバイスを表現するための列挙型です ()。まだデバイスを接続していないので、不明なデバイス (Device::UNKNOWN) だけ定義しています。

▼ リスト 3.15: (mmio_controller.veryl)

```
enum Device {
    UNKNOWN,
}
```

reset_membus_master、reset_all_device_masters 関数はインターフェースの値の割り当てを 0 でリセットするためのユーティリティ関数です。名前が get_device_、assign_device から始まる関数は、デバイスの状態を取得したり、インターフェースに値を割り当てる関数です。get_device 関数はアドレスからデバイスを取得する関数です。

always_comb、always_ff ブロックはこれらの関数を利用してメモリアクセスを制御します。always_ff ブロックは、メモリアクセス要求の処理中ではない場合とメモリアクセスが終わった場合にメモリアクセス要求を受け入れます ()。要求を受け入れるとき、 req_saved に req_core の値を保存します。

▼ リスト 3.16: (mmio_controller.veryl)

```
// 新しく要求を受け入れる
function accept_request () {
    req_saved.valid = req_core.valid;
    if req_core.valid {
        last_device = get_device(req_core.addr);
        is_requested = get_device_ready(last_device);
        // reqを保存
        req_saved.addr = req_core.addr;
        req_saved.wen = req_core.wen;
        req_saved.wdata = req_core.wdata;
        req_saved.wmask = req_core.wmask;
    }
}

function on_clock () {
    if req_saved.valid {
        if is_requested {
            if get_device_rvalid(last_device) {
                accept_request();
            }
        } else {
            is_requested = get_device_ready(last_device);
        }
    } else {
```

```

        accept_request();
    }
}

```

`always_comb` ブロックはデバイスにアクセスし `()`、`req_core` に結果を返します `()`。
`is_requested` は、メモリアクセス要求を処理している場合に既にデバイスが要求を受け入れたかを示すフラグです。新しく要求を受け入れるときに `is_requested` が `0` のときにデバイスに要求を割り当て、`is_requested` が `1` かつ `rvalid` が `1` ときに結果を返します。

▼ リスト 3.17: (mmio_controller.vhdl)

```

// req_coreの割り当て
always_comb {
    req_core.ready  = 0;
    req_core.rvalid = 0;
    req_core.rdata  = 0;

    if req_saved.valid {
        if is_requested {
            // 結果を返す
            assign_device_slave(last_device, req_core);
            req_core.ready      = get_device_rvalid(last_device);
        }
    } else {
        req_core.ready = 1;
    }
}

```

まだアクセス対象のデバイスを実装していないため、常に `0` を読み込み、`ready` と `rvalid` は常に `1` にして、書き込みは無視します。

3.4 RAM の接続

3.4.1 mmio_controller モジュールに RAM を追加する

`mmio_controller` モジュールに RAM とのインターフェースを実装します。

`Device` 型に RAM を追加して、アドレスに RAM をマップします `()`。

▼ リスト 3.18: (mmio_controller.vhdl)

```

enum Device {
    UNKNOWN,
    RAM,
}

```

▼ リスト 3.19: (mmio_controller.veryl)

```
function get_device (
    addr: input Addr,
) -> Device {
    if addr >= MMAP_RAM_BEGIN {
        return Device::RAM;
    }
    return Device::UNKNOWN;
}
```

RAM とのインターフェースを追加し、()。reset_all_device_masters 関数にインターフェースをリセットするコードを追加します

▼ リスト 3.20: (mmio_controller.veryl)

```
module mmio_controller (
    clk      : input  clock      ,
    rst      : input  reset      ,
    req_core : modport Membus::slave ,
    ram_membus: modport Membus::master,
) {
```

▼ リスト 3.21: (mmio_controller.veryl)

```
function reset_all_device_masters () {
    reset_membus_master(ram_membus);
}
```

ready、rvalid を取得する関数に RAM を登録します ()。

▼ リスト 3.22: (mmio_controller.veryl)

```
function get_device_ready (
    device: input Device,
) -> logic {
    case device {
        Device::RAM: return ram_membus.ready;
        default    : {}
    }
    return 1;
}
```

▼ リスト 3.23: (mmio_controller.veryl)

```
function get_device_rvalid (
    device: input Device,
) -> logic {
    case device {
        Device::RAM: return ram_membus.rvalid;
        default    : {}
    }
    return 1;
}
```

RAM の `rvalid`、`rdata` を `req_core` に割り当てます ()。

▼ リスト 3.24: (mmio_controller.veryl)

```
function assign_device_slave (
    device: input Device ,
    req    : modport Membus::response,
) {
    req.rvalid = 1;
    req.rdata  = 0;
    case device {
        Device::RAM: req <> ram_membus;
        default    : {}
    }
}
>>>>>> 4651f669 (book/12/ram-range)
}
```

RAM のインターフェースに要求を割り当てます ()。ここで RAM のベースアドレスをオフセットとしたアドレスを割り当てることで、`MMAP_RAM_BEGIN` が `0` になるようにしています。

▼ リスト 3.25: (mmio_controller.veryl)

```
function assign_device_master (
    req: modport Membus::all_input,
) {
    case get_device(req.addr) {
        Device::RAM: {
            ram_membus    <> req;
            ram_membus.addr -= MMAP_RAM_BEGIN;
        }
        default: {}
    }
}
```

3.4.2 RAM と mmio_controller モジュールを接続する

top モジュールに mmio_controller モジュールをインスタンス化し、RAM と mmio_controller モジュール、mmio_controller モジュールと core モジュールを接続します。

RAM と mmio_controller モジュールを接続するインターフェース (`mmio_ram_membus`)、core モジュールと mmio_controller モジュールを接続するインターフェース (`mmio_membus`) を定義し、`membus` を `ram_membus` に改名します。

▼ リスト 3.26: (top.veryl)

```
inst mmio_membus    : Membus;
inst mmio_ram_membus: Membus;
inst ram_membus     : membus_if::<RAM_DATA_WIDTH, RAM_ADDR_WIDTH>;
```

▼ リスト 3.27: (top.veryl)

```

inst ram: <RAM_DATA_WIDTH, RAM_ADDR_WIDTH> #(
    FILEPATH_IS_ENV: RAM_FILEPATH_IS_ENV,
    FILEPATH       : RAM_FILEPATH
) (
    clk            ,
    rst            ,
    membus: ram_membus,
);

```

core モジュールから RAM へのメモリアクセスを調停する処理を、core モジュールから mmio_controller モジュールへのアクセスを調停する処理に変更します ()。

▼ リスト 3.28: (top.veryl)

```

// mmio_controllerへのメモリアクセスを調停する
always_ff {
    if_reset {
        memarb_last_i      = 0;
        memarb_last_iaddr = 0;
    } else {
        if mmio_membus.ready {
            memarb_last_i      = !d_membus.valid;
            memarb_last_iaddr = i_membus.addr;
        }
    }
}

always_comb {
    i_membus.ready  = mmio_membus.ready && !d_membus.valid;
    i_membus.rvalid = mmio_membus.rvalid && memarb_last_i;
    i_membus.rdata  = if memarb_last_iaddr[2] == 0 ? mmio_membus.rdata[31:0] : mmio_membus.rdata[63:32];

    d_membus.ready  = mmio_membus.ready;
    d_membus.rvalid = mmio_membus.rvalid && !memarb_last_i;
    d_membus.rdata  = mmio_membus.rdata;

    mmio_membus.valid = i_membus.valid | d_membus.valid;
    if d_membus.valid {
        mmio_membus.addr = d_membus.addr;
        mmio_membus.wen  = d_membus.wen;
        mmio_membus.wdata = d_membus.wdata;
        mmio_membus.wmask = d_membus.wmask;
    } else {
        mmio_membus.addr = i_membus.addr;
        mmio_membus.wen  = 0; // 命令フェッチは常に読み込み
        mmio_membus.wdata = 'x;
        mmio_membus.wmask = 'x;
    }
}

```

mmio_controller をインスタンス化し、RAM と接続します。()。RAM のアドレスへの変換は

調停処理からこの部分に移動しています。

▼ リスト 3.29: (top.veryl)

```
inst mmioc: mmio_controller (
    clk                ,
    rst                ,
    req_core   : mmio_membus   ,
    ram_membus: mmio_ram_membus,
);
```

▼ リスト 3.30: (top.veryl)

```
always_comb {
    // mmio <> RAM
    ram_membus.valid      = mmio_ram_membus.valid;
    mmio_ram_membus.ready = ram_membus.ready;
    ram_membus.addr       = addr_to_memaddr::<RAM_DATA_WIDTH, RAM_ADDR_WIDTH>(mmio_ram_membu
>us.addr);
    ram_membus.wen        = mmio_ram_membus.wen;
    ram_membus.wdata      = mmio_ram_membus.wdata;
    ram_membus.wmask      = mmio_ram_membus.wmask;
    mmio_ram_membus.rvalid = ram_membus.rvalid;
    mmio_ram_membus.rdata  = ram_membus.rdata;
}
```

3.4.3 PC の初期値の変更

プログラムカウンタの初期値を `MMAP_RAM_BEGIN` にすることで、RAM のベースアドレスからプログラムの実行を開始するように変更します。eei パッケージに `INITIAL_PC` を定義し、core モジュールでのリセット時に利用します ()。

▼ リスト 3.31: (eei.veryl)

```
// pc on reset
const INITIAL_PC: Addr = MMAP_RAM_BEGIN;
```

▼ リスト 3.32: (core.veryl)

```
always_ff {
    if_reset {
        if_pc          = INITIAL_PC;
        if_is_requested = 0;
        if_pc_requested = 0;
        if_fifo_wvalid  = 0;
        if_fifo_wdata   = 0;
    } else {
```

riscv-tests を実行して RAM にアクセスできているかテストします。今のところ riscv-tests はアドレス `0` から配置されるようにリンクしているため、riscv-tests の `env/p/link.ld` を変更します ()。

▼ リスト 3.33: (riscv-tests/env/p/link.ld)

```
OUTPUT_ARCH( "riscv" )
ENTRY(_start)

SECTIONS
{
    . = 0x00000000; ←先頭を0x80000000に変更する (戻す)
```

riscv-tests をビルドしなおし、成果物を test ディレクトリに配置してください。ビルドしなおしたので、HEX ファイルを再度生成します ()。

```
$ cd test
$ find share/ -type f -not -name "*.dump" -exec riscv64-unknown-elf-objcopy -O binary { }.bin \>
>;}
$ find share/ -type f -name "*.bin" -exec sh -c "python3 bin2hex.py 4 { } > {}.hex" \>;}
```

riscv-tests の終了判定用のアドレスを `MMAP_RAM_BEGIN` 基準のアドレスに変更します ()。

▼ リスト 3.34: (top.veryl)

```
#[ifdef(TEST_MODE)]
always_ff {
    let RISCVTSTES_TOHOST_ADDR: Addr = MMAP_RAM_BEGIN + 'h1000 as Addr;
    if d_membus.valid && d_membus.ready && d_membus.wen == 1 && d_membus.addr == RISCVTSTES>
    _TOHOST_ADDR && d_membus.wdata[lsb] == 1'b1 {
        test_success = d_membus.wdata == 1;
        if d_membus.wdata == 1 {
            $display("riscv-tests success!");
        } else {
            $display("riscv-tests failed!");
            $error ("wdata : %h", d_membus.wdata);
        }
        $finish();
    }
}
```

riscv-tests を実行し、RAM にアクセスできることを確認してください。

3.5 ROM の実装

3.5.1 mmio_controller モジュールに ROM を追加する

mmio_controller モジュールに ROM とのインターフェースを実装します。

`Device` 型に ROM を追加して、アドレスに ROM をマップします ()。

▼ リスト 3.35: (mmio_controller.veryl)

```
enum Device {
    UNKNOWN,
    RAM,
    ROM,
}
```

▼ リスト 3.36: (mmio_controller.veryl)

```
function get_device (
    addr: input Addr,
) -> Device {
    if MMAP_ROM_BEGIN <= addr && addr <= MMAP_ROM_END {
        return Device::ROM;
    }
    if addr >= MMAP_RAM_BEGIN {
        return Device::RAM;
    }
    return Device::UNKNOWN;
}
```

ROM とのインターフェースを追加します ()。reset_all_device_masters 関数でインターフェースをリセットします。

▼ リスト 3.37: (mmio_controller.veryl)

```
module mmio_controller (
    clk      : input  clock      ,
    rst      : input  reset      ,
    req_core : modport Membus::slave ,
    ram_membus: modport Membus::master,
    rom_membus: modport Membus::master,
) {
```

▼ リスト 3.38: (mmio_controller.veryl)

```
function reset_all_device_masters () {
    reset_membus_master(ram_membus);
    reset_membus_master(rom_membus);
}
```

`ready`、`rvalid` を取得する関数に ROM を登録します ()。

▼ リスト 3.39: (mmio_controller.veryl)

```
case device {
    Device::RAM: return ram_membus.rvalid;
    Device::ROM: return rom_membus.rvalid;
    default    : {}
}
```

▼ リスト 3.40: (mmio_controller.veryl)

```

case device {
  Device::RAM: return ram_membus.ready;
  Device::ROM: return rom_membus.ready;
  default    : {}
}

```

ROM の `rvalid`、`rdata` を `req_core` に割り当てます ()。

▼ リスト 3.41: (mmio_controller.veryl)

```

case device {
  Device::RAM: req <> ram_membus;
  Device::ROM: req <> rom_membus;
  default    : {}
}

```

ROM のインターフェースに要求を割り当てます ()。RAM と同じようにメモリマップのベースアドレスをオフセットとしたアドレスを割り当てます。

▼ リスト 3.42: (mmio_controller.veryl)

```

case get_device(req.addr) {
  Device::RAM: {
    ram_membus      <> req;
    ram_membus.addr -= MMAP_RAM_BEGIN;
  }
  Device::ROM: {
    rom_membus      <> req;
    rom_membus.addr -= MMAP_ROM_BEGIN;
  }
  default: {}
}

```

3.5.2 ROM の初期値のパラメータを作成する

top モジュールに ROM の初期値を指定するパラメータを定義します。

▼ リスト 3.43: (top.veryl)

```

module top #(
  param RAM_FILEPATH_IS_ENV: bit    = 1,
  param RAM_FILEPATH       : string = "RAM_FILE_PATH",
  param ROM_FILEPATH_IS_ENV: bit    = 1,
  param ROM_FILEPATH       : string = "ROM_FILE_PATH",
) (

```

RAM と同じように、シミュレータ用のプログラムで ROM の HEX ファイルのパスを指定するようにします。1 番目の引数を ROM 用のファイルパスに変更し、`ROM_FILE_PATH` 環境変数をその値に設定します ()。

▼ リスト 3.44: (tb_verilator.cpp)

```

    if (argc < 3) {
        std::cout << "Usage: " << argv[0] << " ROM_FILE_PATH RAM_FILE_PATH [CYCLE]" << std::endl;
    }
    return 1;
}

```

▼ リスト 3.45: (tb_verilator.cpp)

```

// メモリの初期値を格納しているファイル名
std::string rom_file_path = argv[1];
std::string ram_file_path = argv[2];
try {
    // 絶対パスに変換する
    rom_file_path = fs::absolute(rom_file_path).string();
    ram_file_path = fs::absolute(ram_file_path).string();
} catch (const std::exception& e) {
    std::cerr << "Invalid memory file path : " << e.what() << std::endl;
    return 1;
}

```

▼ リスト 3.46: (tb_verilator.cpp)

```

unsigned long long cycles = 0;
if (argc >= 4) {
    std::string cycles_string = argv[3];
    try {
        cycles = stoull(cycles_string);
    } catch (const std::exception& e) {
        std::cerr << "Invalid number: " << argv[3] << std::endl;
        return 1;
    }
}

```

▼ リスト 3.47: (tb_verilator.cpp)

```

const char* original_env_rom = getenv("ROM_FILE_PATH");
const char* original_env_ram = getenv("RAM_FILE_PATH");
setenv("ROM_FILE_PATH", rom_file_path.c_str(), 1);
setenv("RAM_FILE_PATH", ram_file_path.c_str(), 1);

```

▼ リスト 3.48: (tb_verilator.cpp)

```

if (original_env_rom != nullptr){
    setenv("ROM_FILE_PATH", original_env_rom, 1);
}
if (original_env_ram != nullptr){
    setenv("RAM_FILE_PATH", original_env_ram, 1);
}

```

テストを実行するための Python プログラムで ROM の HEX ファイルを指定できるようにします ()。デフォルト値はカレントディレクトリの `bootrom.hex` にしておきます。

▼ リスト 3.49: (test/test.py)

```
parser.add_argument("--rom", default="bootrom.hex", help="hex file of rom")
```

▼ リスト 3.50: (test/test.py)

```
def test(romhex, file_name):
    result_file_path = os.path.join(args.output_dir, file_name.replace(os.sep, "_") + ".txt")
    cmd = f"{args.sim_path} {romhex} {file_name} 0"
    success = False
```

▼ リスト 3.51: (test/test.py)

```
for hexpath in dir_walk(args.dir):
    f, s = test(os.path.abspath(args.rom), os.path.abspath(hexpath))
    res_strs.append(("PASS" if s else "FAIL") + " : " + f)
    res_statuses.append(s)
```

3.5.3 ROM と mmio_controller モジュールを接続する

ROM をインスタンス化して mmio_controller モジュールと接続します。

ROM と mmio_controller モジュールを接続するインターフェース (`mmio_rom_membus`) ROM のインターフェース (`rom_membus`) を定義します ()。

▼ リスト 3.52: (top.veryl)

```
inst mmio_membus : Membus;
inst mmio_ram_membus: Membus;
inst mmio_rom_membus: Membus;
inst ram_membus : membus_if::<RAM_DATA_WIDTH, RAM_ADDR_WIDTH>;
inst rom_membus : membus_if::<ROM_DATA_WIDTH, ROM_ADDR_WIDTH>;
```

ROM をインスタンス化します ()。パラメータには top モジュールのパラメータを割り当てます。

▼ リスト 3.53: (top.veryl)

```
inst rom: memory::<ROM_DATA_WIDTH, ROM_ADDR_WIDTH> #(
    FILEPATH_IS_ENV: ROM_FILEPATH_IS_ENV,
    FILEPATH : ROM_FILEPATH ,
) (
    clk ,
    rst ,
    membus: rom_membus,
);
```

mmio_controller モジュールに `rom_membus` を接続します。

▼ リスト 3.54: (top.veryl)

```
inst mmioc: mmio_controller (
    clk ,
```

```

    rst
    req_core : mmio_membus ,
    ram_membus: mmio_ram_membus,
    rom_membus: mmio_rom_membus,
);

```

mmio_controller モジュールと ROM を接続します。アドレスの変換のために addr_to_memaddr 関数を使用しています ()。

▼ リスト 3.55: (top.verly)

```

always_comb {
    // mmio <> ROM
    rom_membus.valid      = mmio_rom_membus.valid;
    mmio_rom_membus.ready = rom_membus.ready;
    rom_membus.addr      = addr_to_memaddr::<ROM_DATA_WIDTH, ROM_ADDR_WIDTH>(mmio_rom_memb
>us.addr);
    rom_membus.wen       = 0;
    rom_membus.wdata     = 0;
    rom_membus.wmask     = 0;
    mmio_rom_membus.rvalid = rom_membus.rvalid;
    mmio_rom_membus.rdata  = rom_membus.rdata;
}

```

3.5.4 ROM から RAM にジャンプする

プログラムカウンタの初期値を ROM のベースアドレスに変更し、ROM から RAM にジャンプする仕組みを実現します。

一般的に CPU の電源をつけると、CPU は ROM のようなメモリデバイスに入ったソフトウェアから実行を開始します。そのソフトウェアは次に実行するソフトウェアを外部記憶装置から読み取り、RAM にソフトウェアを適切にコピー、配置して実行します。

本章では RAM、ROM ともに \$readmemh システムタスクで初期化するように実装しているので、RAM のベースアドレスにジャンプするだけのプログラムを ROM に設定します。

ROM に設定するための HEX ファイルを作成します ()。

▼ リスト 3.56: (bootrom.hex)

```

00409093080000b7 // 0: lui x1, 0x08000 4: slli x1, x1, 4
0000000000008067 // 8: jalr x0, 0(x1) c:
0000000000000000 // zero

```

PC の初期値を ROM のベースアドレスに変更します ()。

▼ リスト 3.57: (eei.verly)

```

const INITIAL_PC: Addr = MMAP_ROM_BEGIN;

```

riscv-tests を実行し、ROM(0x1000) から実行を開始して RAM(0x80000000) にジャンプし

てテストを開始していることを確かめてください。

3.6 デバッグ用の入出力デバイスの実装

CPU が文字を送信したり受信するためのデバッグ用の入出力デバイスを実装します。今のところ riscv-tests の結果を受け取るためのアドレスを RAM のベースアドレス + `0x1000` にしていますが、この処理もデバイスに実装します。

本章では、デバッグ用の入出力デバイスのベースアドレスに次のようなレジスタを実装します。

上位 20 ビットが `20'h01010` な値を書き込み

下位 8 ビットを文字として解釈し `$write` システムタスクで出力します。

上位 20 ビットが `20'h01010` ではない LSB が `1` な値を書き込み

今までの riscv-tests の終了判定処理を行います。

読み込み

C++ プログラムの関数を利用して入力を受け取ります。

3.6.1 mmio_controller モジュールにデバイスを追加する

mmio_controller モジュールに `Device::DEBUG` を追加します。追加方法は ROM の場合とまったく同じなので、mmio_controller モジュールの変更点だけ列挙します ()。

▼ リスト 3.58: (mmio_controller.veryl)

```
enum Device {
    UNKNOWN,
    RAM,
    ROM,
    DEBUG,
}
```

▼ リスト 3.59: (mmio_controller.veryl)

```
module mmio_controller (
    clk      : input  clock      ,
    rst      : input  reset      ,
    req_core : modport Membus::slave ,
    ram_membus: modport Membus::master,
    rom_membus: modport Membus::master,
    dbg_membus: modport Membus::master,
) {
```

▼ リスト 3.60: (mmio_controller.veryl)

```
function reset_all_device_masters () {
    reset_membus_master(ram_membus);
    reset_membus_master(rom_membus);
    reset_membus_master(dbg_membus);
}
```



```
}

```

▼ リスト 3.61: (mmio_controller.veryl)

```
function get_device (
  addr: input Addr,
) -> Device {
  if MMAP_ROM_BEGIN <= addr && addr <= MMAP_ROM_END {
    return Device::ROM;
  }
  if MMAP_DEBUG_BEGIN <= addr && addr <= MMAP_DEBUG_END {
    return Device::DEBUG;
  }
  if addr >= MMAP_RAM_BEGIN {
    return Device::RAM;
  }
  return Device::UNKNOWN;
}
```

▼ リスト 3.62: (mmio_controller.veryl)

```
case get_device(req.addr) {
  Device::RAM: {
    ram_membus <- req;
    ram_membus.addr -= MMAP_RAM_BEGIN;
  }
  Device::ROM: {
    rom_membus <- req;
    rom_membus.addr -= MMAP_ROM_BEGIN;
  }
  Device::DEBUG: {
    dbg_membus <- req;
    dbg_membus.addr -= MMAP_DEBUG_BEGIN;
  }
  default: {}
}
```

▼ リスト 3.63: (mmio_controller.veryl)

```
case device {
  Device::RAM : req <- ram_membus;
  Device::ROM : req <- rom_membus;
  Device::DEBUG: req <- dbg_membus;
  default : {}
}
```

▼ リスト 3.64: (mmio_controller.veryl)

```
case device {
  Device::RAM : return ram_membus.ready;
  Device::ROM : return rom_membus.ready;
  Device::DEBUG: return dbg_membus.ready;
  default : {}
}
```

▼ リスト 3.65: (mmio_controller.veryl)

```

case device {
  Device::RAM : return ram_membus.rvalid;
  Device::ROM : return rom_membus.rvalid;
  Device::DEBUG: return dbg_membus.rvalid;
  default    : {}
}

```

top モジュールにデバッグ用の入出力デバイスのインターフェース (`dbg_membus`) を定義し、mmio_controller モジュールと接続します。()。

▼ リスト 3.66: (top.veryl)

```

inst ram_membus    : membus_if::<RAM_DATA_WIDTH, RAM_ADDR_WIDTH>;
inst rom_membus    : membus_if::<ROM_DATA_WIDTH, ROM_ADDR_WIDTH>;
inst dbg_membus    : Membus;

```

▼ リスト 3.67: (top.veryl)

```

inst mmioc: mmio_controller (
  clk           ,
  rst           ,
  req_core      : mmio_membus ,
  ram_membus: mmio_ram_membus,
  rom_membus: mmio_rom_membus,
  dbg_membus           ,
);

```

3.6.2 出力を実装する

`dbg_membus` を使い、デバッグ出力処理を実装します。既存の riscv-tests の終了検知処理を次のように書き換えます ()。

▼ リスト 3.68: (top.veryl)

```

// デバッグ用のIO
always_ff {
  dbg_membus.ready = 1;
  dbg_membus.rvalid = dbg_membus.valid;
  if dbg_membus.valid {
    if dbg_membus.wen {
      if d_membus.wdata[MEMBUS_DATA_WIDTH - 1 -: 20] == 20'h01010 {
        $display("%c", d_membus.wdata[7:0]);
      } else if d_membus.wdata[lsb] == 1'b1 {
        #[ifdef(TEST_MODE)]
        {
          test_success = d_membus.wdata == 1;
        }
        if d_membus.wdata == 1 {
          $display("test success!");
        } else {
          $display("test failed!");
        }
      }
    }
  }
}

```

```

        $error ("wdata : %h", d_membus.wdata);
    }
    $finish();
}
}
}
}
}

```

常に要求を受け付け、書き込みの時は書き込むデータ (`wdata`) を確認します。 `wdata` の上位 20 ビットが `20'h01010` なら下位 8 ビットを出力し、LSB が 1 ならテストの成功判定をして `$finish` システムタスクを呼び出します。

3.6.3 出力をテストする

実装した出力デバイスで文字を出力できることを確認します。

デバッグ用に `$display` システムタスクで表示している情報が邪魔になるので、デバッグ情報の表示を環境変数 `PRINT_DEBUG` で制御できるようにします。

▼ リスト 3.69: (core.veryl)

```

////////////////////////////////// DEBUG ////////////////////////////////////
#[ifdef(PRINT_DEBUG)]
{
    var clock_count: u64;

    always_ff {
        if_reset {
            clock_count = 1;
        } else {
            clock_count = clock_count + 1;

            $display("");
            $display("# %d", clock_count);
        }
    }
}

```

`test/debug_output.c` を作成し、次のように記述します ()。これは `Hello,world!` と出力するプログラムです。

▼ リスト 3.70: (test/debug_output.c)

```

#define DEBUG_REG ((volatile unsigned long long*)0x40000000)

void main(void) {
    int strlen = 13;
    unsigned char str[13];

    str[0] = 'H';
    str[1] = 'e';
    str[2] = 'l';
    str[3] = 'l';
    str[4] = 'o';
    str[5] = ',';
}

```

```

    str[6] = 'w';
    str[7] = 'o';
    str[8] = 'r';
    str[9] = 'l';
    str[10] = 'd';
    str[11] = '!';
    str[12] = '\n';

    for (int i = 0; i < strlen; i++) {
        unsigned long long c = str[i];
        *DEBUG_REG = c | ((unsigned long long)0x01010 << 44);
    }
    *DEBUG_REG = 1;
}

```

`DEBUG_OUTPUT` は出力デバイスのアドレスです。ここに `0x01010` を 44 ビット左シフトした値と文字を OR 演算した値を書き込むことで文字を出力します。最後に `1` を書き込み、テストを終了しています。

`main` 関数をそのままコンパイルして RAM に配置すると、スタックポインタ (stack pointer, `sp`) の値が適切に設定されていないのでうまく動きません。スタックポインタとは、プログラムが一時的に利用する値を格納しておくためのメモリ (スタック) のアドレスへのポインタのことです。RISC-V の規約では `sp(x2)` レジスタをスタックポインタとして利用することが定められています。

そのため、レジスタの値を適切な値にリセットして `main` 関数を呼び出す別のプログラムが必要です。 `test/entry.S` を作成し、次のように記述します ()。

▼ リスト 3.71: (test/entry.S)

```

.global _start
.section .text.init
_start:
    add x1, x0, x0
    la x2, _stack_bottom
    add x3, x0, x0
    add x4, x0, x0
    add x5, x0, x0
    add x6, x0, x0
    add x7, x0, x0
    add x8, x0, x0
    add x9, x0, x0
    add x10, x0, x0
    add x11, x0, x0
    add x12, x0, x0
    add x13, x0, x0
    add x14, x0, x0
    add x15, x0, x0
    add x16, x0, x0
    add x17, x0, x0
    add x18, x0, x0
    add x19, x0, x0

```

```

add x20, x0, x0
add x21, x0, x0
add x22, x0, x0
add x23, x0, x0
add x24, x0, x0
add x25, x0, x0
add x26, x0, x0
add x27, x0, x0
add x28, x0, x0
add x29, x0, x0
add x30, x0, x0
add x31, x0, x0
call main

```

このアセンブリは `sp(x2)` レジスタを `_stack_bottom` のアドレスに設定し、他のレジスタを `0` でリセットしたあとに `main` にジャンプします。

`_stack_bottom` は、リンカの設定ファイルに記述します。 `test/link.ld` を作成し、次のように記述します ()。

▼ リスト 3.72: (test/link.ld)

```

OUTPUT_ARCH( "riscv" )
ENTRY(_start)

SECTIONS
{
    . = 0x80000000;
    .text.init : { *(.text.init) }
    .text : { *(.text*) }
    .data : { *(.data*) }
    .bss : {*(.bss*)}
    .stack : {
        . = ALIGN(0x10);
        _stack_top = .;
        . += 4K;
        _stack_bottom = .;
    }
    _end = .;
}

```

`_stack_bottom` と `_stack_top` の間は 4KB あるので、スタックのサイズは 4KB になります。`_start` を `.text.init` に配置し (TODO)、`SECTIONS` の先頭に `.text.init` を配置しているため、アドレス `0x80000000` に `_start` が配置されます。

これらのファイルを利用し、テストプログラムをコンパイルします ()。gcc の `-march` フラグで C 拡張を抜いた ISA を指定しています。このフラグを記述しないと、実装していない命令が含まれた ELF ファイルにコンパイルされてしまいます。

```

$ cd test
$ riscv64-unknown-elf-gcc -nostartfiles -nostdlib -T link.ld -march=rv64imad debug_output.c entry.S

```

```
$ riscv64-unknown-elf-objcopy a.out -O binary test.bin
$ python3 bin2hex.py 8 test.bin > test.bin.hex ← HEXファイルに変換する
```

シミュレータをビルドし、テストプログラムを実行します。

```
$ make build sim
$ ./obj_dir/sim bootrom.hex test/test.bin.hex
Hello,world!
- ~/core/src/top.sv:62: Verilog $finish
```

Hello,world! と出力されたあと、プログラムが終了しました。

3.6.4 riscv-tests のリビルド

riscv-tests の終了判定用のレジスタの位置を `MMAP_DEBUG_BEGIN` に移動し、riscv-tests をビルドしなおします。

riscv-tests の `env/p/link.ld` の `.tohost` を次のように変更します ()。 `.tohost` はメモリにマップされたレジスタであり、メモリとしての実体は無いので `NOLOAD` 属性を指定しています。「3.4.3 PC の初期値の変更」(p.50) と同じようにリビルド、HEX ファイルを再生成してください。

```
OUTPUT_ARCH( "riscv" )
ENTRY(_start)

SECTIONS
{
  .tohost 0x40000000 (NOLOAD) : { *(.tohost) } ← .tohostの位置をMMAP_DEBUG_BEGINにする
  . = 0x80000000;
  .text.init : { *(.text.init) }
  . = ALIGN(0x1000);
  .text : { *(.text) }
  . = ALIGN(0x1000);
  .data : { *(.data) }
  .bss : { *(.bss) }
  _end = .;
}
```

`VERILATOR_FLAGS="-DTEST_MODE"` をつけてシミュレータをコンパイルしなおし、riscv-tests が正常終了することを確認してください。

3.6.5 入力を実装する

第 4 章

A 拡張の実装

本章では、メモリの不可分操作を実現する A 拡張を実装します。A 拡張には Load-Reserved、Store Conditional を実現する Zalrsc 拡張 (TODO table)、ロードした値を加工した値をメモリにストアする操作を単一の命令で実装する Zaamo 拡張 (TODO table) が含まれています。A 拡張の命令を利用すると、同じメモリ空間で複数のソフトウェアが並列、並行して実行されるとき、ソフトウェア間で同期をとりながら実行できます。

4.1 アトミック操作

4.1.1 アトミック操作とは何か？

アトミック操作 (Atomic operation、不可分操作) とは、他のシステムからその操作を観測するとき、1つの操作として観測される操作のことです。つまり、他のシステムからは、アトミック操作を行う前、アトミック操作を行った後の状態しか観測できません。

アトミック操作は実行、観測される順序が重要なアプリケーションで利用します。例えば 1 から N までの和を求めるプログラムを考えます (図 TODO)。2つのコアで同時にアドレス X、または Y の値を変更しようとするとき、命令の実行順序によって最終的な値が 1つのコアで実行した場合と異なってしまいます。この状態を避けるためにはロード、加算、ストアをアトミックに行う必要があります。このアトミック操作の実現方法として、A 拡張は AMOADD 命令、LR 命令と SC 命令を提供します。

4.1.2 Zaamo 拡張

AMOADD 命令はロード、加算、ストアを行う単一の命令です。Zaamo 拡張は他の簡単な操作を行う命令も提供しています。

TODO table

4.1.3 Zlrrsc 拡張

LR 命令と SC 命令はそれぞれ Load-Reserved、Store Conditional 操作を実現する命令です。LR、SC 命令はそれぞれ次のように動作します。

LR 命令

指定されたアドレスのデータを読み込み、予約セット (Reservation set) に指定されたアドレスを登録します。

SC 命令

予約セットに指定されたアドレスが存在する場合、指定されたアドレスにデータを書き込みます (ストア成功)。予約セットにアドレスが存在しない場合は書き込みません (ストア失敗)。ストアに成功したら 0、失敗したら 0 以外の値をレジスタにライトバックします。命令の実行後に必ず予約セットを空にします。

LR、SC 命令を使うことで、アトミックなロード、加算、ストアを次のように記述できます ()。

同時に他のコアが同じプログラムを実行するとき、間違った値の書き込みは SC 命令で失敗します。失敗したら LR 命令からやり直すことで、1 つのコアで実行した場合と同一の結果になります。予約セットのサイズは実装によって異なります。

4.2 命令の順序

A 拡張の命令のビット列は、それぞれ 1 ビットの aq、rl ビットを含んでいます。このビットは、他のコアやハードウェアスレッドからメモリ操作を観測したときにメモリ操作がどのような順序で観測されるかを制御するものです。

A 拡張の命令を A とするとき、それぞれのビットの状態に応じて、A によるメモリ操作は次のように観測されます。

aq=0、rl=0

A の前後でメモリ操作の順序は保証されません。

aq=1、rl=0

A の後ろにあるメモリを操作する命令は、A のメモリ操作の後に観測されることが保証されます。

aq=0、rl=1

A のメモリ操作は、A の前にあるメモリを操作する命令が観測できるようになった後に観測されることが保証されます。

aq=1、rl=1

A のメモリ操作は、A の前にあるメモリを操作する命令よりも後、A の後ろにあるメモリを

操作する命令よりも前に観測されることが保証されます。

TODO それぞれの図

今のところ、CPU はメモリ操作を 1 命令ずつ直列に実行するため、常に `aq=1`、`rl=1` であるように動作します。そのため、本章では `aq`、`rl` ビットを考慮しないで実装を行います^{*1}。

4.3 amountit モジュールの作成

A 拡張は他のコア、ハードウェアスレッドと同期してメモリ操作を行うためのものであるため、A 拡張の操作は `core` モジュールの外、メモリよりも前で行うのが好ましいです。具体的には、`core` モジュールと `mmio_controller` モジュールの間に A 拡張の命令を処理するモジュールを追加、実装します。

TODO RAM を外に出す→ `top` から消すのをやめる

メモリ操作を `core` モジュールからそのまま `mmio_controller` モジュールに受け渡しするだけのモジュールを作成します。 `src/amountit.veryl` を作成し、次のように記述します ()。

TODO `amountit` は `connect` ではなくステートを持たせる

`amountit` モジュールを `top` モジュールでインスタンス化して、`core` モジュールと `mmio_controller` モジュールのインターフェースを接続します ()。

4.4 命令のデコード

TODO 命令の図

A 拡張の命令の opcode はすべて `OP-AMO(7'b0101111)` です (TODO 図)。それぞれの命令は `funct5` と `funct3` で区別できます (TODO テーブル)。

TODO `funct5` と命令の対応のテーブル

4.4.1 is_amo フラグを実装する

`InstCtrl` 構造体に、A 拡張の命令であることを示す `is_amo` フラグを追加します ()。

▼ `is_amo` フラグを追加する (`corectrl.veryl`)

また、A 拡張の命令を区別するための列挙型を定義します ()。それぞれ、命令の `funct5` と対応していることを確認してください。

^{*1} メモリ操作の並び替えによる高速化は応用編で検討します。

inst_decoder モジュールの InstCtrl を生成している部分を変更します。opcode が OP-AMO のとき、is_amo を T に設定します ()。その他の opcode の is_amo は F に設定してください。

▼ is_amo フラグを追加する (corectrl.veryl)

また、A 拡張の命令が有効な命令として判断されるようにします ()。

▼ A 拡張の命令のとき、valid フラグを立てる

4.4.2 アドレスを変更する

A 拡張でアクセスするメモリのアドレスは rs1 で指定されたレジスタの値です。これは RV64I のロードストア命令で使用する rs1 と即値を足し合わせたものとは異なるため、memunit モジュールの addr ポートに割り当てる値を is_amo フラグによって切り替えます ()。

TODO ここで memu_addr を作る

▼ core

4.4.3 メモリインターフェースを変更する

amountit モジュールに A 拡張の操作を指示するために、データ用のメモリインターフェースに変更が必要です。memunit モジュールと amountit モジュールの間のインターフェースを新しく定義します。

membus_if インターフェースに is_amo フラグ、aq ビット、rl ビット、AM00p 型を追加で定義したインターフェースを作成します。src/core_data_if.veryl を作成し、次のように記述します ()。wmask を DATA_WIDTH ビットに展開する関数も定義しています。

memunit モジュールから amountit モジュールへの接続で core_data_if を使用するように変更します ()。

memunit モジュールで、is_amo、aq、rl、amoop に値を割り当てます ()。

4.5 Zalrsc 拡張の実装

予約セットのサイズは実装が自由に決めることができるため、本書では1つのアドレスのみ保持できるようにします。

4.5.1 LR.W、LR.D 命令を実装する

32 ビット幅、64 ビット幅の LR 命令を実装します。LR.W 命令は memunit モジュールで 64 ビットに符号拡張されるため、amounit モジュールで LR.W 命令と LR.D 命令を区別する必要はありません。

amounit モジュールに予約セットを作成します ()。

LR 命令を実行するとき、予約セットにアドレスを登録し、ロード結果を返すようにします。

4.5.2 SC.W、SC.D 命令を実装する

32 ビット幅、64 ビット幅の SC 命令を実装します。SC.W 命令は memunit モジュールで書き込みマスクを設定しているため、amounit モジュールで SC.W 命令と SC.D 命令を区別する必要はありません。

SC 命令が成功、失敗したときに結果を返すための状態を State 型に追加します ()。

それぞれの状態で結果を返し、新しく要求を受け入れるようにします ()。State::SCSuccess は SC 命令に成功してストアが終わったときに結果を返します。

SC 命令を受け入れるときに予約セットを確認し、アドレスが予約セットのアドレスと異なる場合は状態を State::SCFail に移動させます ()。

SC 命令でメモリの ready が 1 になるのを待っているとき、ready が 1 になったら状態を State::SCSuccess に移動させます ()。

TODO 遷移がおかしいね (WaitReady)

4.6 Zaamo 拡張の実装

Zaamo 拡張の命令はロード、演算、ストアを行います。

32 ビット演算と 64 ビット演算を区別するために、core_data_if インターフェースに `is_op32` フラグを追加します ()。

▼ core_data_if

▼ memunit

Zaamo 拡張の命令かどうかを判定する関数を作成します ()。

ロードしたデータと `wdata`、フラグを利用して、ストアする値を生成する関数を作成します ()。

4.6.1 Zaamo 拡張の命令を実装する

TODO 図

Zaamo 拡張の命令を TODO 図のような状態遷移で処理するように実装します。
`is_zaamo_fetched` はロード済かを示すフラグで、`zaamo_fetched_data` はロードしたデータを保存するレジスタです。

`is_zaamo_fetched` と `zaamo_fetched_data` レジスタを作成します。

▼ reset

TODO 図に基づいてメモリへのロード、ストア要求を割り当てます ()。

TODO 図に基づいて状態を遷移させます ()。

ストアが完了したら結果を返し、新しく要求を受け入れます ()。

第 5 章

C 拡張の実装

5.1 概要

これまでに実装した命令はすべて 32 ビット幅のものでした。RISC-V には 32 ビット幅以外の命令が定義されており、それぞれ命令の下位ビットで何ビット幅の命令か判断できます (TODO 図)。

TODO 図

C 拡張は 16 ビット幅の命令を定義する拡張です。よく使われる命令の幅を 16 ビットに圧縮できるようにすることでコードサイズを削減できます。これ以降、C 拡張によって導入される 16 ビット幅の命令のことを RVC 命令と呼びます。

全ての RVC 命令には同じ操作をする 32 ビット幅の命令が存在します*1。

RV32I の CPU に実装される C 拡張には表 TODO の RVC 命令が定義されています。RV64I の CPU に実装される C 拡張には表 TODO に加えて表 TODO の RVC 命令が定義されています。一部の RV32I の RVC 命令は RV64I で別の命令に置き換わっていることに注意してください。

表 TODO 表 TODO

C 拡張は浮動小数点命令をサポートする F、D 拡張が実装されている場合に他の命令を定義しますが、基本編では F、D 拡張を実装しないため解説しません。

5.2 IALIGN の変更

TODO 図

「2.5 命令アドレスのミスアライン例外」(p.35) で解説したように、命令は IALIGN ビットに整列したアドレスに配置されます。C 拡張は IALIGN による制限を 16 ビットに緩め、全ての命令が 16 ビットに整列されたアドレスに配置されるように変更します。これにより、RVC 命令と 32 ビッ

*1 Zc*拡張の一部の命令は複数の命令になります

ト幅の命令の組み合わせがあったとしても効果的にコードサイズを削減できます (TODO 図)。

eei パッケージの IALIGN を変更します ()。

mepc レジスタの書き込みマスクを変更して、トラップ時のジャンプ先アドレスに 16 ビットに整列されたアドレスを指定できるようにします ()。mtvec レジスタの下位 2 ビットはモードを指定するために使用されているため、変更の必要はありません。

命令アドレスのミスアライン例外の判定を変更します。IALIGN が 16 の場合は例外が発生しないようにします ()。ジャンプ、分岐命令は 2 バイト単位のアドレスしか指定できないため、C 拡張が実装されている場合には例外が発生しません。

5.3 実装方針

本章では次の順序で C 拡張を実装します。

1. 命令フェッチ処理を core モジュールから分離する 2. 16 ビットに整列されたアドレスに配置された 32 ビット幅の命令を処理できるようにする 3. RVC 命令を 32 ビット幅の命令に変換するモジュールを作成する 4. RVC 命令を IF ステージで扱えるようにする

最終的な命令フェッチ処理の構成は図 TODO のようになります。

TODO core <-> inst_fetcher <-> mem の図

5.4 命令フェッチモジュールの実装

5.4.1 既存の動作を実現する

5.4.2 16 ビット境界に配置された 32 ビット幅の命令をサポートする

5.5 RVC 命令のデコード

5.5.1 圧縮命令を 32 ビット幅の命令に変換する

5.5.2 圧縮命令フラグを実装する

interface やら core やらインスタンス化してつなぐ

第Ⅱ部

特権/割り込みの実装

第 6 章

M-mode の実装 (1. CSR の実装)

6.1 概要

「第 II 部 RV64IMAC の実装」では、RV64IMAC と例外、メモリマップド I/O を実装しました。「第 III 部 特権/割り込みの実装」では、次のような機能を実装します。

- 特権レベル (M-mode、S-mode、U-mode)
- 仮想記憶システム (ページング)
- 割り込み (CLINT、PLIC)

これらの機能を実装した CPU は OS を動かすための十分な機能を持っています。第 III 部の最後では Linux を動作させます。

6.1.1 特権レベルとは何か？

CPU で動くアプリケーションは様々ですが、多くのアプリケーションは OS (Operating System、オペレーティングシステム) の上で動くように作成されています。「OS の上で動く」とは、アプリケーションは OS の機能を使い、OS に管理されながら実行されるということです。

多くの OS はデバイスやメモリなどのリソースの管理を行い、簡単にそれを扱うためのインターフェースをアプリケーションに提供します。また、アプリケーションのデータを別のアプリケーションから保護したり、OS が提供する方法でしかデバイスにアクセスできなくするセキュリティ機能も備えています。

セキュリティ機能を実現するためには、OS がアプリケーションを実行するときに CPU が提供する一部の機能を制限する機能が必要です。RISC-V では、この機能を特権レベル (privilege level) という機能、枠組みによって提供しています。ほとんどの特権レベルの機能は CSR を通じて提供されます。

特権レベルは次の 3 種類^{*1}が用意されています (TODO table)。それぞれの特権レベルは 2 ビッ

^{*1} V 拡張が実装されている場合、さらに仮想化のための特権レベルが定義されます。

トの数値で表すことができます。

TODO table 高い低い

高い特権レベルには低い特権レベルの機能を制限する機能があったり、高い特権レベルでしか利用できない機能が定義されています。

特権レベルを表す `PrivMode` 型を `eei` パッケージに定義してください (`()`)。

6.1.2 特権レベルの実装順序

RISC-V の CPU に特権レベルを実装するとき、TODO テーブルのいずれかの構成にする必要があります。特権レベルを実装していないときは M-mode だけが実装されているように扱います。

TODO M, MU, MSU テーブルと章

CPU がリセット (起動) したときの特権レベルは M-mode です。現在の特権レベルを保持するレジスタを `csrunit` モジュールで作成します (`()`)。

本章では M-mode 向けの CSR の一部を実装します。実装する機能、レジスタと章の対応は表 TODO の通りです

table 実装する機能とレジスタと章の対応

6.1.3 XLEN の定義

M-mode の CSR の多くは、特権レベルが M-mode のときの XLEN である MXLEN をビット幅として定義されています。S-mode、U-mode のときの XLEN はそれぞれ SXLEN、UXLEN と定義されており、 $MXLEN \geq SXLEN \geq UXLEN$ を満たす必要があります。仕様上は `mstatus` レジスタを使用して SXLEN、UXLEN を変更できるように実装できますが、本書では MXLEN、SXLEN、UXLEN が常に 64 (`eei` パッケージに定義している XLEN) になるように実装します。

6.2 CSR のアドレスの定義

本書で実装する M-mode の CSR のアドレスをすべて定義します (`()`)。

TODO mcounteren

6.3 misa レジスタ (Machine ISA)

TODO 図

misa レジスタは、ハードウェアスレッドがサポートする ISA を表す MXLEN ビットのレジスタです。MXL フィールドには MXLEN を表す数値 (table TODO) が格納されています。Extensions フィールドは下位ビットからそれぞれアルファベットの A、B、C と対応していて、それぞれのビットはそのアルファベットが表す拡張 (例えば A 拡張なら A ビット、C 拡張なら C) が実装されているなら 1 に設定されています。仕様上は Extensions フィールドを書き換えられるように実装できますが、本書では書き換えられないようにします。

misa レジスタを作成し、読み込めるようにします ()。CPU は RV64IMAC なので MXL フィールドに 64 を表す 2 を設定し、Extensions フィールドの M 拡張 (M)、基本整数命令セット (I)、C 拡張 (C)、A 拡張 (A) のビットを 1 にしています。



これ以降、A という CSR の B フィールド、ビットのことを A.B と表記することがあります。

6.4 mimpid レジスタ (Machine Implementation ID)

TODO 図

mimpid レジスタは、プロセッサ実装のバージョンを表す値を格納している MXLEN ビットのレジスタです。値が 0 のときは、mimpid レジスタが実装されていないことを示します。

他にもプロセッサの実装の情報を表すレジスタ (mvendorid^{*2}、marchid^{*3}) がありますが、本書では実装しません。

せっかくなので、適当な値を設定しましょう。eei パッケージに ID を定義して、読み込めるようにします ()。



6.5 mhartid レジスタ (Hart ID)

TODO 図

mhartid レジスタは、今実行しているハードウェアスレッド (hart) の ID を格納している MXLEN ビットのレジスタです。複数のプロセッサ、ハードウェアスレッドが存在するときに、それぞれを区別するために使用できます。ID はどんな値でも良いですが、ID が 0 のハードウェア

^{*2} 製造業者の ID (JEDEC ID) を格納します

^{*3} マイクロアーキテクチャの種類を示す ID を格納します

スレッドが 1 つ存在する必要があります。基本編で作る CPU は 1 コア 1 ハードウェアスレッドであるため mhartid レジスタに 0 を設定します。

mhart 変数を作成し、読み込めるようにします ()。

6.6 mstatus レジスタ (Machine Status)

TODO 図

mstatus レジスタは、拡張の設定やトラップ、状態などを管理する MXLEN ビットのレジスタです。基本編では TODO 図に示しているフィールドを、そのフィールドが必要になったときに実装します。とりあえず今のところは読み込みだけできるようにしておきます ()。

6.7 ハードウェアパフォーマンスモニタ

RISC-V には、ハードウェアの性能評価指標を得るために mcycle と minstret、それぞれ 29 個の mhpcounter、mhpmevent レジスタが定義されています。それぞれ次の値を得るために利用できます。

mcycle レジスタ (64 ビット)

ハードウェアスレッドが起動 (リセット) されてから経過したサイクル数

minstret レジスタ (64 ビット)

ハードウェアスレッドがリタイア (実行完了) した命令数

mhpcounter、mhpmevent レジスタ (64 ビット)

mhpmevent レジスタで選択された指標が mhpcounter レジスタに反映されます。

基本編では mcycle、minstret レジスタを実装します。mhpcounter、mhpmevent レジスタは表示するような指標がないため実装しません。また、mcountinhibit レジスタを使うとカウントを

停止するかを制御できますが、これも実装しません。

6.7.1 mcycle レジスタ

TODO mcycle と minstret を分割

mcycle レジスタを定義し、always_ff ブロックで値を更新します ()。

値を読み込めるようにします ()。

6.7.2 minstret レジスタ

core モジュールで instret レジスタを作成し、トラップが発生していない命令が WB ステージに到達した場合にインクリメントさせます ()。csrunit モジュールはトラップではない MRET 命令でも `raise_trap` フラグを立てているため、MRET 命令でもインクリメントするために `trap_return` フラグを実装しています ()。

TODO ここでリファクタリングする

6.8 mscratch レジスタ (Machine Scratch)

mscratch レジスタは、M-mode のときに自由に読み書きできる MXLEN ビットのレジスタです。

mscratch レジスタの典型的な用途はコンテキストスイッチです。コンテキストスイッチとは、実行しているアプリケーション A を別のアプリケーション B に切り替えることを指します。多くの場合、コンテキストスイッチはトラップによって開始しますが、A の実行途中の状態 (レジスタの値) を保存しないと A を実行再開できなくなります。そのため、コンテキストスイッチが始まったとき、つまりトラップが発生したときにレジスタの値をメモリに保存する必要があります。しかし、ストア命令はアドレスの指定にレジスタの値を使うため、アドレスの指定のために少なくとも 1 つのレジスタの値を犠牲にしなければならず、すべてのレジスタの値を保存できません^{*4}()。

^{*4} x0 と即値を使うとアドレス 0 付近にすべてのレジスタの値を保存できますが、一般的な方法ではなく、動的に場所を変更するのも難しいです

この問題を回避するために、一時的な値の保存場所として mscratch レジスタが使用されます ()。事前に mscratch レジスタにメモリアドレス (やメモリアドレスを得るための情報) を格納しておき、CSRRW 命令で mscratch レジスタの値とレジスタの値を交換することで任意の場所にレジスタを保存できます。

mscratch レジスタを定義し、自由に読み書きできるようにします ()。

第 7 章

M-mode の実装 (2. 割り込みの実装)

7.1 概要

7.1.1 割り込みとは何か？

アプリケーションを記述するとき、キーボードやマウスの入力、時間の経過のようなイベントに起因して何らかのプログラムを実行したいことがあります。例えばキーボードから入力を得たいとき、ポーリング (Polling)、または割り込み (Interrupt) という手法が利用されます。

TODO 図

ポーリングとは、定期的に問い合わせを行う方式のことです。例えばキーボード入力の場合、定期的にキーボードデバイスにアクセスして入力があるかどうかを確認めます。1 秒くらいかかる処理 A を繰り返すとして、繰り返しごとに入力の有無を確認する場合、最大 1 秒の遅延が発生します (TODO 図)。待ち時間減らすために処理 A を分割すると遅延は減少しますが、長時間キーボード入力が無い場合、入力の有無の確認頻度が上がる分だけ何も入力が無いデバイスに対する確認処理が実行されることになります。この問題は、CPU からデバイスに問い合わせをする方式では解決できません。

入力の理想的な確認タイミングは入力が確認できるようになってすぐであるため、入力があったタイミングでデバイス側から CPU にイベントを通知すればいいです。これを実現するのが割り込みです。

TODO 図

割り込みとは、何らかのイベントの通知によって実行中のプログラムを中断して通知内容を処理する方式のことです。割り込みを使うと、ポーリングのように無駄にデバイスにアクセスすることなく、入力の処理が必要な時にだけ実行できます (TODO 図)。

7.2 RISC-V の割り込み

RISC-V では割り込み機能が CSR によって提供されます。割り込みが発生するとトラップが発生します。割り込みを発生させるようなイベントは外部割り込み、ソフトウェア割り込み、タイマ割り込みの 3 つに大別されます。

外部割り込み (External Interrupt)

コア外部のデバイスによって発生する割り込み。複数の外部デバイスの割り込みは割り込みコントローラ (第 11 章「PLIC の実装」) などによって調停 (制御) されます。

ソフトウェア割り込み (Software Interrupt)

CPU で動くソフトウェアが発生させる割り込み。CSR、もしくはメモリにマップされたレジスタ値の変更によって発生します。

タイマ割り込み

タイマ回路 (デバイス) によって引き起こされる割り込み。タイマの設定と時間経過によって発生します。

M-mode だけが実装された RISC-V の CPU では、次のような順序で割り込みが提供されます。他に実装されている特権レベルがある場合については「8.8 割り込み条件の変更」(p.91)、第 9 章「S-mode の実装 (1. CSR の実装)」で解説します。

1. 割り込みを発生させるようなイベントがデバイスで発生する
2. 割り込み原因に対応した mip レジスタのビットが 0 から 1 になる
3. 割り込み原因に対応した mie レジスタのビットが 1 であることを確認する (0 なら割り込みは発生しない)
4. mstatus.MIE が 1 であることを確認する (0 なら割り込みは発生しない)
5. (割り込み (トラップ) 開始)
6. mstatus.MPIE に mstatus.MIE を格納する
7. mstatus.MIE に 0 を格納する
8. mtvec レジスタの値 (トラップベクタ) にジャンプする

TODO mip と mie の図

mip(Machine Interrupt Pending) レジスタは割り込みの発生を待っている (待機) 状態を示す MXLEN ビットの CSR です (TODO 図)。mie(Machine Interrupt Enable) レジスタは割り込みを許可するかを原因ごとに管理する制御する MXLEN ビットの CSR です (TODO 図)。mstatus.MIE はすべての割り込みを許可するかどうかを制御する 1 ビットのフィールドです。mie と mstatus.MIE のことを割り込みイネーブル (許可) レジスタと呼び、特に mstatus.MIE のようなすべての割り込みを制御するレジスタのことをグローバル割り込みイネーブルビットと呼びます

割り込みの発生時に mstatus.MIE を 0 にすることで、割り込みの処理中に割り込みが発生することを防いでいます。また、トラップから戻る (MRET 命令を実行する) とき、mstatus.MPIE の値を mstatus.MIE に書き戻すことで割り込みの許可状態を戻します。

7.2.1 割り込みの優先順位

RISC-V には外部割り込み、ソフトウェア割り込み、タイマ割り込みがそれぞれ M-mode、S-mode 向けに用意されています。それぞれの割り込みにはテーブル TODO のような優先順位が定義されていて、複数の割り込みを発生させられるときは優先順位が高い割り込みを発生させます。

TODO テーブル

7.2.2 割り込みの原因 (cause)

それぞれの割り込みには原因を区別するための値 (cause) が割り当てられています。割り込みの cause の MSB は 1 です。

`CsrCause` 型に割り込みの cause を追加してください ()。

7.2.3 ACLINT (Advanced Core Local Interruptor)

RISC-V にはソフトウェア割り込みとタイマ割り込みを実現するデバイスの仕様である ACLINT が用意されています。ACLint は、SiFive 社が開発した CLINT(Core-Local Interruptor) デバイスが基になった仕様です。

ACLint には MTIMER、MSWI、SSWI の 3 つのデバイスが定義されています。それぞれタイマ割り込み、ソフトウェア割り込み、ソフトウェア割り込み向けのデバイスで、mip レジスタの MTIP、MSIP、SSIP ビットに状態を通知します。

本書では ACLINT を図 TODO のようなメモリマップで実装します。本章では MTIMER、MSWI デバイスを実装し、「9.8 ソフトウェア割り込みの実装 (SSWI)」(p.99) で SSWI デバイスを実装します。デバイスの具体的な仕様については後で解説します。

メモリマップ用の定数を eei パッケージに記述してください ()。

7.3 ACLINT モジュールの作成

まず、ACLint と core モジュールを接続するためのインターフェースを作成します。`src/aclint_if.veryl` を作成し、次のように記述します ()。インターフェースの中身はデバイスの実装時に実装します。

top モジュールで `aclint_if` インターフェースをインスタンス化しておきます ()。

ACLINT を実装するモジュールを作成します。 `src/aclint_memory.veryl` を作成し、次のように記述します ()。まだ何のレジスタも実装していません。

`aclint_memory` モジュールをインスタンス化し、`mmio_controller` モジュールを接続します ()。

`core` モジュール内の `csrunit` モジュールと `aclint_memory` モジュールを接続します ()。

7.4 ソフトウェア割り込みの実装 (MSWI)

MSWI デバイスはソフトウェア割り込み (machine software interrupt) を提供するためのデバイスです。MSWI デバイスにはハードウェアスレッド毎に 4 バイトの MSIP レジスタが用意されています (TODO テーブル)。MSIP レジスタの上位 31 ビットは読み込み専用の `0` であり、最下位ビットのみ変更できます。各 MSIP レジスタは、それに対応するハードウェアスレッドの `mip.MSIP` と接続されています。

TODO テーブル (最大 4095 個)

仕様上は `mhartid` と ACLINT のレジスタの `hartID` が一致する必要はありませんが、本書では `mhartid` と `hartID` が同じになるように実装します。

7.4.1 MSIP レジスタを実装する

ACLINT モジュールに MSIP レジスタを実装します。今のところ CPU には `mhartid` が 0 のハードウェアスレッドしか存在しないため、MSIP0 のみ実装します。

`msip0` レジスタを作成し、読み書きできるようにします ()。

aclint_if インターフェースに `msip` を作成し、`msip0` レジスタと接続します ()。

7.4.2 mip、mie レジスタを実装する

mip レジスタの MSIP ビット、MIE レジスタの MSIE ビットを実装します。mie.MSIE は MSIP ビットによる割り込み待機を許可するかを制御するビットです。mip.MSIP と mie.MSIE は同じ位置のビットに配置されています。mip.MSIP に書き込むことはできません。

csrunit モジュールに mip、mie レジスタを作成します ()。mie レジスタは MSIP ビットだけ書き込めるように実装し、mip レジスタは MSIE ビットを接続した値として実装します。

7.4.3 mstatus の MIE、MPIE ビットを実装する

mstatus.MIE、MPIE を変更できるようにします ()。

7.4.4 割り込み処理の実装

必要なレジスタを実装できたので、割り込みを起こす処理を実装します。割り込みは mip、mie の両方のビット、mstatus.MIE ビットが立っているときに発生します。

割り込みを起こすべきかを判定する変数、cause、トラップベクタを示す変数を作成します ()。

トラップ情報についての変数に割り込みの変数を割り当てます ()。割り込みよりも例外を優先します。

トラップが発生するとき、mstatus.MPIE に mstatus.MIE、mstatus.MIE に `0` を設定します ()。また、例外が発生したときにのみ mtval レジスタに例外の原因を書き込むようにします。

7.4.5 MRET 命令の実装

トラップから戻る (trap return) とき、mstatus.MIE に mstatus.MPIE、mstatus.MPIE に 0 を書き込みます ()。これにより、トラップによって変更されていた mstatus.MIE を元に戻されます。

7.4.6 mtvec の Vectored モードの実装

mtvec レジスタには MODE フィールドがあり、割り込みが発生するときのトラップベクタの決定方法を制御できます。

MODE が Direct(2'b00) のとき、 $\text{mtvec.BASE} \ll 2$ のアドレスにトラップします。Vectored(2'b01) のとき、 $(\text{mtvec.BASE} \ll 2) + 4 * \text{cause}$ のアドレスにトラップします。ここで cause は割り込みの cause の MSB を除いた値です。例えば machine software interrupt の場合、 $(\text{mtvec.BASE} \ll 2) + 4 * 3$ がトラップベクタになります。

mtvec.MODE に Vectored を書き込めるようにします ()。

MODE と cause に応じて割り込みのトラップベクタを変更します ()。

7.4.7 ソフトウェア割り込みをテストする

ソフトウェア割り込みが正しく動くことを確認します。

test/aclint_msi.c を作成し、次のように記述します ()。

プログラムでは、mtvec に interrupt_handler 関数のアドレスを書き込み、mstatus.MIE、mie.MSIE を 1 に設定して割り込みを許可してから MSIP0 レジスタに 1 を書き込んでいます。

プログラムをコンパイルして実行すると、TODO リストのように表示されます。main 関数から interrupt_handler 関数にトラップしていることが分かります。

ソフトウェア割り込みが発生していることを確認できました。

7.5 タイマ割り込みの実装 (MTIMER)

7.5.1 タイマ割り込みの仕組み

MTIMER デバイスは、タイマ割り込み (machine timer interrupt) を提供するためのデバイスです。MTIMER デバイスには 1 つの 8 バイトの MTIME レジスタ、ハードウェアスレッド毎に 8 バイトの MTIMECMP レジスタが用意されています (TODO テーブル)。本書では MTIMECMP の後ろに MTIME を配置します。

TODO テーブル (MTIME) TODO テーブル (MTIMECMP 最大 4095 個)

MTIME レジスタは、固定された周波数でのサイクル数をカウントするレジスタです。リセット時に 0 になります。

MTIMER デバイスは、それに対応するハードウェアスレッドの mip.MTIP と接続されており、MTIME が MTIMECMP を上回ったとき mip.MTIP を 1 にします。これにより、指定した時間に割り込みを発生させることが可能になります。

7.5.2 MTIME、MTIMECMP レジスタを実装する

ACLINT モジュールに MTIME、MTIMECMP レジスタを実装します。今のところ mhartid が 0 のハードウェアスレッドしか存在しないため、MTIMECMP0 のみ実装します。

mtime、mtimecmp0 レジスタを作成し、読み書きできるようにします ()。mtime に値が書き込まれないとき、クロック毎にインクリメントします。

aclint_if インターフェースに mtip を作成し、タイマ割り込みが発生する条件を設定します ()。

7.5.3 割り込み原因を設定する

TODO memunit を止められていない -> 割り込めるのは最初の 1 クロックだけ

割り込み原因を優先順位に応じて設定します。タイマ割り込みはソフトウェア割り込みよりも優先順位が低いため、ソフトウェア割り込みの下で原因を設定します ()。

7.5.4 タイマ割り込みをテストする

タイマ割り込みが正しく動くことを確認します。

`test/aclint_mti.c` を作成し、次のように記述します ()。

プログラムでは、`mtimecmp` を `mtime` に `1000` を足した値に設定し、`mtvec` に `interrupt_handler` 関数のアドレスを書き込んだ後、`mstatus.MIE`、`mie.MTIE` を `1` に設定して割り込みを許可しています。

プログラムをコンパイルして実行すると、TODO リストのように表示されます。時間経過によって `main` 関数から `interrupt_handler` 関数にトラップしていることが分かります。

タイマ割り込みが発生していることを確認できました。

7.6 WFI 命令の実装

WFI 命令は割り込みが発生するまで、CPU をストールさせる命令です。ただし、グローバル割り込みイネーブルビットは考慮せず、ある割り込みの待機 (pending) ビットと許可 (enable) ビットの両方が立っているときに実行を再開します。また、それ以外の自由な理由で実行を再開させてもいいです。WFI 命令で割り込みが発生するとき、WFI 命令の次のアドレスの命令で割り込みが起こったことにします。

本書では WFI 命令で CPU をストールさせるように実装します。

`inst_decoder` モジュールで WFI 命令をデコードできるようにします ()。

`csrunit` モジュールに `stall` フラグを実装し、WFI 命令の時にビットを立てるようにします ()。

WFI 命令で割り込みが発生するとき、`mepc` レジスタに `pc + 4` を書き込むようにします ()。

`core` モジュールで `csrunit` モジュールの `stall` フラグによって MEM(CSR) ステージをストールさせます ()。

7.7 time、instret、cycle レジスタの実装

RISC-V には time、instret、cycle という読み込み専用の CSR が定義されており、それぞれ mtime、minstret、mcycle レジスタと同じ値をとります*¹。

`CsrAddr` 型にレジスタのアドレスを追加します ()。

mtime レジスタの値を ACLINT モジュールから csrunit に渡します ()。

time、instret、cycle レジスタを読み込めるようにします。

*¹ mhpcounter レジスタと同じ値をとる hpmcounter レジスタもありますが、mhpcounter レジスタを実装していないので実装しません。

第 8 章

U-mode の実装

本章では RISC-V で最も低い特権レベルである User モード (U-mode) を実装します。U-mode は M-mode に管理されてアプリケーションを動かすための特権レベルであり、M-mode で利用できていたほとんどの CSR、機能が制限されます。

本章で実装、変更する主な機能は次の通りです。それぞれ解説しながら実装していきます。

1. mstatus レジスタの一部のフィールド
2. CSR のアクセス権限、MRET 命令の実行権限の確認
3. mcounteren レジスタ
4. 割り込み条件、トラップの動作

8.1 misa.Extensions の変更

U-mode を実装しているかどうかは misa.Extensions の U ビットで確認できます。misa.Extensions の値を変更します ()。

8.2 mstatus の UXL、TW ビットの実装

U-mode のときの XLEN は UXLEN と定義されており mstatus.UXL で確認できます。仕様上は mstatus.UXL を書き換えて UXLEN を変更できるように実装できますが、本書では UXLEN が常に 64 になるように実装します。

mstatus.UXL を 64 を示す値である 2 に設定します ()。

mstatus.TW は、M-mode よりも低い特権レベルで WFI 命令を実行するときに時間制限

(Timeout Wait) を設けるためのビットです。mstatus.TW が 0 のとき時間制限はありません。1 に設定されているとき、CPU の実装固有の時間だけ実行の再開を待ち、時間制限を過ぎると Illegal instruction 例外を発生させます。

本書では mstatus.TW が 1 のときに無限時間待てることにし、例外の実装を省略します。mstatus.TW を書き換えられるようにします ()。

TODO make mstatus.TW readable -> writable だし、diff が入り込んでいる

8.3 mstatus.MPP の実装

図 TODO

M-mode、U-mode だけが存在する環境でトラップが発生するとき、CPU は mstatus レジスタの MPP フィールドに現在の特権レベル (を示す値) を保存し、特権レベルを M-mode に変更します。また、MRET 命令を実行すると mstatus.MPP の特権レベルに移動するようになります (図 TODO)。

これにより、トラップによる U(M)-mode から M-mode への遷移 (図 TODO)、MRET 命令による M-mode から U-mode への遷移 (図 TODO) を実現できます。

MRET 命令を実行すると mstatus.MPP は実装がサポートする最低の特権レベルに設定されます。

M-mode から U-mode に遷移したいとき、mstatus.MPP を U-mode の値に変更し、U-mode で実行を開始したいアドレスを mepc レジスタに設定します ()。

mstatus.MPP に値を書き込めるようにします ()。

▼書き込みマスク

MPP には 2'b00 (U-mode) と 2'b11 (M-mode) のみ設定できるようにします。サポートしていない値を書き込もうとする場合は現在の値を維持します ()。

トラップが発生するとき、mstatus.MPP に現在の特権レベルを格納します ()。

トラップから戻るとき、特権レベルを mstatus.MPP に設定し、mstatus.MPP に実装がサポートする最小の特権レベルである 2'b00 を書き込みます。

8.4 CSR の読み書き権限の確認

TODO 図

CSR のアドレスを `csr_addr` とするとき、`csr_addr[9:8]` の 2 ビットはその CSR にアクセスできる最低の権限レベルを表しています (TODO 図)。これを下回る特権レベルで CSR にアクセスしようすると Illegal instruction 例外が発生します。

CSR のアドレスと特権レベルを確認して例外を起こすようにします ()。

8.5 mcounteren レジスタの実装

TODO 図

mcounteren レジスタは、M-mode の次に低い特権レベルでハードウェアパフォーマンスモニタにアクセスできるようにするかを制御する 32 ビットのレジスタです (TODO 図)。CY、TM、IR ビットはそれぞれ cycle、time、instret にアクセスできるかどうかを制御します*1。

本章で M-mode の次に低い特権レベルとして U-mode を実装するため、mcounteren レジスタは U-mode でのアクセスを制御します。U-mode で mcounteren レジスタで許可されていない状態で cycle、time、instret レジスタにアクセスしようすると、Illegal Instruction 例外が発生します。

mcounteren レジスタを作成し、CY、TM、IR ビットに書き込みできるようにします ()。

mcounteren レジスタと特権レベルを確認し、例外を発生させます ()。

*1 hpmcounter レジスタを制御する HPM ビットもありますが、hpmcounter レジスタを実装していないので実装しません

8.6 MRET 命令の実行を制限する

MRET 命令は M-mode 以上の特権レベルのときにしか実行できません。M-mode 未満の特権レベルで MRET 命令を実行しようとするすると Illegal instruction 例外が発生します。

命令が MRET 命令のとき、特権レベルを確認して例外を発生させます ()。

8.7 ECALL 命令の cause を変更する

M-mode で ECALL 命令を実行すると Environment call from M-mode 例外が発生します。これに対して U-mode で ECALL 命令を実行すると Environment call from U-mode 例外が発生します。特権レベルと例外の対応は図 TODO のようになっています。

図 TODO cause

ここで各例外の cause が U-mode の cause に特権レベルの数値を足したものになっていることを利用します。 `CsrCause` 型に Environment call from U-mode 例外の cause を追加します ()。

csrunit モジュールで、cause が Environment call from M-mode のとき `mode` レジスタの値を cause に足すようにします ()。

8.8 割り込み条件の変更

M-mode だけが実装された CPU で割り込みが発生する条件は「7.2 RISC-V の割り込み」(p.80)で解説しましたが、M-mode と U-mode だけが実装された CPU で割り込みが発生する条件は少し異なります。M-mode と U-mode だけが実装された CPU で割り込みが発生する条件は次の通りです。

1. 割り込み原因に対応した mip レジスタのビットが 1 である

2. 割り込み原因に対応した mie レジスタのビットが 1 である
3. 現在の特権レベルが M-mode 未満である。または mstatus.MIE が 1 である

M-mode だけの場合と違い、現在の特権レベルが U-mode のときはグローバル割り込みイネーブルビット (mstatus.MIE) の値は考慮されずに割り込みが発生します。

現在の特権レベルによって割り込みが発生する条件を切り替えるようにします ()。

第 9 章

S-mode の実装 (1. CSR の実装)

本章では Supervisor モード (S-mode) を実装します。S-mode は主に OS のようなシステムアプリケーションを動かすために使用される特権レベルです。S-mode がある環境には必ず U-mode が実装されています。

S-mode を導入することで変わる主要な機能はトラップです。M-mode、U-mode だけの環境ではトラップで特権レベルを M-mode に変更していましたが、M-mode ではなく S-mode に遷移するように変更できるようになります。これに伴い、トラップ関連の CSR(stvec、sepc、scause、stval など) が追加されます。

S-mode で新しく導入される大きな機能として仮想記憶システムがあります。仮想記憶システムはページングを使って仮想的なアドレスを使用できるようにする仕組みです。これについては第 10 章「S-mode の実装 (2. 仮想記憶システム)」で解説します。

他には scounteren レジスタ、トラップから戻るための SRET 命令などが追加されます。また、Supervisor software interrupt を提供する SSWI デバイスも実装します。それぞれ解説しながら実装していきます。

9.1 CSR のアドレスの追加

本書で実装する S-mode の CSR をすべて定義します。

9.2 misa.Extensions の変更

S-mode を実装しているかどうかは misa.Extensions の S ビットで確認できます。misa.Extensions の値を変更します ()。

9.3 mstatus の SXL、MPP ビットの実装

S-mode のときの XLEN は SXLEN と定義されており、UXLEN と同じように mstatus.SXL で確認できます。本書では SXLEN が常に 64 になるように実装します。

mstatus.SXL を 64 を示す値である 2 に設定します ()。

mstatus.MPP に M-mode と U-mode を示す値しか書き込めないようになっています。これを S-mode の値 (2'b10) も書き込めるように変更します ()。これにより、MRET 命令で S-mode に移動できるようになります。

9.4 scounteren レジスタの実装

「8.5 mcounteren レジスタの実装」(p.90) では mcounteren レジスタによってハードウェアパフォーマンスモニタに U-mode でアクセスできるようにしました。S-mode を導入すると mcountern レジスタは S-mode がハードウェアパフォーマンスモニタにアクセスできるようにするかを制御するレジスタに変わります。また、mcounteren レジスタの代わりに U-mode でハードウェアパフォーマンスモニタにアクセスできるようにするかを制御する 32 ビットの scounteren レジスタが追加されます。

scountern レジスタのフィールドのビット配置は mcountern レジスタと等しいです。また、U-mode でハードウェアパフォーマンスにアクセスできる条件は、mcounteren レジスタと scounteren レジスタの両方によって許可されている場合になります。

scounteren レジスタを作成し、読み書きできるようにします ()。

ハードウェアパフォーマンスモニタにアクセスするときの許可確認ロジックを変更します ()。

9.5 sstatus レジスタの実装

TODO 図

sstatus レジスタは mstatus レジスタの一部を S-mode で読み込み、書き込みできるようにした SXLEN ビットのレジスタです。本章では mstatus レジスタに読み込み、書き込みマスクを適用することで sstatus レジスタを実装します。

sstatus レジスタの読み込み、書き込みマスクを定義します ()。

マスクを適用した読み込み、書き込みを実装します ()。書き込みマスクでマスクされた wdata と、書き込みマスクをビット反転した値でマスクされた mstatus レジスタの和 (OR) を書き込みデータとします。

9.6 トラップの委譲

9.6.1 トラップの委譲

S-mode が実装されているとき、S-mode と U-mode で発生する割り込みと例外のトラップ先の特権レベルを M-mode から S-mode に委譲することができます。現在の特権レベルが M-mode のときに発生したトラップの特権レベルの遷移先を S-mode に変更することはできません。

M-mode から S-mode に委譲されたトラップは、mtvec ではなく stvec にプログラムカウンタを移動します。また、mepc ではなく sepc にトラップが発生した命令アドレスを格納し、scause にトラップの原因を示す値、stval に例外に固有の情報、sstatus.SPP にトラップ前の特権レベル、sstatus.SPIE に sstatus.SIE、sstatus.SIE に 0 を格納します。これ以降、トラップで x-mode に遷移するときに変更、参照する CSR を例えば xtvec、xepc、xcause、xtval、mstatus.xPP のように頭文字を x にして呼ぶことがあります。

例外の委譲

図 TODO

medeleg レジスタは、どの例外を委譲するかを制御する 64 ビットのレジスタです (図 TODO)。medeleg レジスタの下から i 番目のビットが立っているとき、S-mode、U-mode で発生した cause が i の例外を S-mode に委譲します。M-mode で発生した例外は S-mode に委譲されません。

Environment call from M-mode 例外のように委譲することができない命令の medeleg レジスタのビットは 1 に変更できません。

割り込みの委譲

図 TODO

mideleg レジスタは、どの割り込みを委譲するかを制御する MXLEN ビットのレジスタです (図 TODO)。各割り込みは mie、mip レジスタと同じ場所の mideleg レジスタのビットによって委譲されるかどうか制御されます。

M-mode、S-mode、U-mode が実装された CPU で、割り込みで M-mode に遷移する条件は次の通りです。

1. 割り込み原因に対応した mip レジスタのビットが 1 である
2. 割り込み原因に対応した mie レジスタのビットが 1 である
3. 現在の特権レベルが M-mode 未満である。または mstatus.MIE が 1 である
4. 割り込み原因に対応した mideleg レジスタのビットが 0 である

割り込みが S-mode に遷移する条件は次の通りです。

1. 割り込み原因に対応した sip レジスタのビットが 1 である
2. 割り込み原因に対応した sie レジスタのビットが 1 である
3. 現在の特権レベルが S-mode 未満である。または S-mode のとき、sstatus.SIE が 1 である

sip、sie レジスタは、それぞれ mip、mie レジスタの委譲された割り込みのビットだけ読み込み、書き込みできるようにしたレジスタです。委譲されていない割り込みに対応したビットは読み込み専用の 0 になります。委譲された割り込みは現在の特権レベルが M-mode のときは発生しません。

S-mode に委譲された割り込みは外部割り込み、ソフトウェア割り込み、タイマ割り込みの順に優先されます。同時に委譲されていない割り込みを発生させられるとき、委譲されていない割り込みを優先します。

本書では M-mode の外部割り込み (Machine external interrupt)、ソフトウェア割り込み (Machine software interrupt)、タイマ割り込み (Machine timer interrupt) は S-mode に委譲できないように実装します*1。

```
TODO 無駄な論理 (mode <= PrivMode::S && (mode != PrivMode::S || mstatus_sie)) ->
(mode <= PrivMode::S || mstatus_sie)
```

*1 多くの実装ではこれらの割り込みを委譲できないように実装するようです。そのため、本書で実装するコアでも委譲できないように実装します。

9.6.2 トラップに関連する CSR を作成する

S-mode に委譲されたトラップで使用するレジスタを作成します。stvec、sscratch、sepc、scause、stval レジスタを作成します ()。

9.6.3 mstatus の SIE、SPIE、SPP ビットを実装する

mstatus レジスタの SIE、SPIE、SPP ビットを実装します。mstatus.SIE は S-mode に委譲された割り込みのグローバル割り込みイネーブルビットです。mstatus.SPIE は S-mode に委譲されたトラップが発生するときに mstatus.SIE を退避するビットです。mstatus.SPP は S-mode に委譲されたトラップが発生するときに、トラップ前の特権レベルを書き込むビットです。S-mode に委譲されたトラップは S-mode か U-mode でしか発生しないため、mstatus.SPP はそれを区別するために必要な 1 ビット幅のフィールドになっています。

mstatus の SIE、SPIE、SPP ビットを書き込みできるようにします ()。sstatus でも読み込み、書き込みできるようにします。

9.6.4 SRET 命令の実装

SRET 命令は、S-mode の CSR(sepc、sstatus など) を利用してトラップ処理から戻るための命令です。SRET 命令は S-mode 以上の特権レベルのときにしか実行できません。

SRET 命令を判定し、SRET 命令を実行するときは MRET で参照、変更していた CSR を S-mode のレジスタに置き換えた処理を実行するように実装します ()。

SRET 命令が S-mode 未満の特権レベルで実行されたときに例外が発生するようにします ()。

9.6.5 mip、mie レジスタを変更する

S-mode を導入すると、S-mode の mip、mie レジスタの外部割り込み (Supervisor external interrupt)、ソフトウェア割り込み (Supervisor software interrupt)、タイマ割り込み (Supervisor timer interrupt) 用のビットを変更できるようになります。

mip レジスタの SEIP、SSIE、STIE ビット、mie レジスタの SEIP、SSIP、STIP ビットを変更できるようにします ()。

9.6.6 medeleg、mideleg レジスタを作成する

medeleg、mideleg レジスタを作成します。それぞれ委譲できる例外、割り込みに対応するビットだけ書き換えられるようにします ()。

9.6.7 sie、sip レジスタを実装する

sie、sip レジスタを作成します。どちらも mideleg レジスタで委譲されているときだけ値を参照できるように、sie レジスタは mideleg レジスタで委譲された割り込みに対応するビットだけ書き換えられるようにします ()。

9.6.8 割り込み条件、トラップの動作を変更する

作成した CSR を利用して、割り込みが発生する条件、トラップが発生したときの CSR の操作を変更します。

例外が発生するとき、遷移先の特権レベル、利用するレジスタを変更します ()。

割り込みの発生条件と参照する CSR を、遷移先の特権レベルごとに用意します ()。

M-mode 向けの割り込みを優先して利用します ()。

これらの変数を利用して、CSR の操作を変更します。

9.7 mstatus.TSR の実装

mstatus レジスタの TSR(Trap SRET) ビットは、SRET 命令を S-mode で実行したときに例外が発生させるかを制御するビットです。1 のときに Illegal instruction 例外が発生するようになります。

mstatus.TSR を変更できるようにします ()。

例外を判定します ()。

9.8 ソフトウェア割り込みの実装 (SSWI)

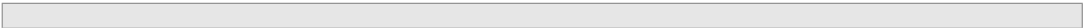
SSWI デバイスはソフトウェア割り込み (supervisor software insterrupt) を提供するためのデバイスです。SSWI デバイスにはハードウェアスレッド毎に 4 バイトの SETSSIP レジスタが用意されています (TODO テーブル) SETSSIP レジスタを読み込むと常に 0 を返しますが、最下位ビットに 1 を書き込むとそれに対応するハードウェアスレッドの mip.SSIP ビットが 1 になります。

TODO テーブル 4095 個

今のところ mhartid が 0 のハードウェアスレッドしか存在しないため、SETSSIP0 のみ実装します。aclint_if インターフェースに、mip レジスタの SSIP ビットを 1 にする要求のための setssip を作成します ()。

aclint モジュールで SETSSIP0 への書き込みを検知し、最下位ビットを setssip に接続します。

csrunit モジュールで setssip を確認し、mip.SSIP を立てるようにします ()。同時に mip レジスタに Zicsr の命令があるとき、mip.SSIP への 1 の書き込みを優先します。



第 10 章

S-mode の実装 (2. 仮想記憶システム)

10.1 概要

10.1.1 仮想記憶システム

TODO 図

仮想記憶 (Virtual Memory) とは、メモリを管理する手法の一種です。論理的なアドレス (logical address、論理アドレス) を物理的なアドレス (physical address、物理アドレス) に変換することにより、実際のアドレス (real address、実アドレス) 空間とは異なる仮想的なアドレス (virtual address、仮想アドレス) 空間を提供することができます。

仮想記憶を利用すると、次のような動作を実現できます。

1. 連続していない物理アドレス空間を仮想的に連続したアドレス空間として扱う。
2. 特定のアドレスにしか配置できない (特定のアドレスで動くことを前提としている) プログラムを、そのアドレスとは異なる物理アドレスに配置して実行する。
3. アプリケーションごとにアドレス空間を分離する。

一般的に仮想記憶システムはハードウェアによって提供されます。メモリアクセスを処理するハードウェア部品のことをメモリ管理ユニット (Memory Management Unit, MMU) と呼びます。

10.1.2 ページング方式

図

仮想記憶システムを実現する方式の 1 つにページング方式 (Paging) があります。ページング方式は、物理アドレス空間の一部をページ (Page) という単位に割り当て、ページテーブル (Page Table) にページを参照するための情報を格納します。ページテーブルに格納する情報の単位のことをページテーブルエントリ (Page Table Entry) と呼びます。論理アドレスから物理アドレスへの変換はページテーブルにあるページテーブルエントリを参照して行います。これ以降、ページテーブルエントリのことを PTE と呼びます。

RISC-V の仮想記憶システムはページング方式を採用しており、RV32I 向けには Sv32、RV64I 向けには Sv39、Sv48、Sv57 が定義されています。

TODO 図

本章で実装する Sv39 のアドレス変換を簡単に説明します。

(a) satp レジスタの PPN フィールドと論理アドレスのフィールドから PTE の物理アドレスを作る。(b) PTE を読み込む。PTE が有効なものか確認する。(c) PTE がページを指しているとき、PTE に書かれている権限を確認してから最終的な物理アドレスを作る。(d) PTE が次の PTE を指しているとき、PTE のフィールドと論理アドレスのフィールドから次の PTE の物理アドレスを作る。(b) に戻る。

satp レジスタは仮想記憶システムを制御するための CSR です。一番最初に参照する PTE のことを root PTE と呼びます。また、PTE がページを指しているとき、その PTE のことを leaf PTE と呼びます。

TODO 図

このように satp レジスタと論理アドレス、PTE を使って多段階のメモリアクセスを行って論理アドレスを物理アドレスに変換します。Sv39 の場合、何段階で物理アドレスに変換できるかによってページサイズは 4KiB、2MiB、1GiB と異なります。これ以降、MMU 内のページング方式を実現する部品のことを PTW(Page Table Walker) と呼びます*¹。

10.1.3 satp レジスタ、アドレス変換プロセス

satp レジスタ

TODO satp

RISC-V の仮想記憶システムは satp レジスタによって制御します。

MODE は仮想アドレスの変換方式を指定するフィールドです。方式と値は TODO テーブルのように対応しています。MODE が Bare(0) のときはアドレス変換を行いません (仮想アドレス = 物理アドレス)。

TODO テーブル

ASID(Address Space Identifier) は仮想アドレスが属するアドレス空間の ID です。動かすアプリケーションによって ID を変えることで MMU にアドレス変換の高速化のヒントを与えることができます本章では ASID を無視したアドレス変換を実装します*²。

TODO 図 (Sv39)

PPN(Physical Page Number) は root PTE の物理アドレスの一部を格納するフィールドです。root PTE のアドレスは仮想アドレスの VPN ビットと組み合わせて作られます (TODO 図)。

*¹ ページテーブルをたどってアドレスを変換するので Page Table Walker と呼びます。アドレスを変換することを Page Table Walk と呼ぶこともあります。

*² PTW はページエントリをキャッシュすることで高速化できます。ASID が異なるときのキャッシュは利用することができません。キャッシュ機構 (TLB) は応用編で実装します。

アドレス変換プロセス (Sv39)

Sv39 の仮想アドレスは次の方法によって物理アドレスに変換されます^{*3}。

TODO プロセス

基本的にアドレス変換は S-mode、U-mode で有効になります。TODO ここで説明 mstatus レジスタの MXR、SUM、MPRV ビットを利用すると、プロセス TODO の特権レベル、PTE の権限について挙動を少し変更できます。これらのビットについては実装するときに解説します。

アドレスの変換途中で PTE が不正な値だったり、ページが求める権限を持たずにページにアクセスにアクセスしようとした場合、PTW にアクセスする目的に応じたページフォルト (Page fault) 例外が発生します。命令フェッチは Instruction page fault 例外、ロード命令は Load page fault 例外、ストアと AMO 命令は Store/AMO page fault 例外が発生します。

10.1.4 実装順序

図

RISC-V では命令フェッチ、データのロードストアの両方でページングを利用できます。命令フェッチ、データのロードストアのそれぞれのために 2 つの PTW を用意してもいいですが、シンプルなアーキテクチャにするために本章では 1 つの PTW を共有することにします。inst_fetcher モジュール、amountit モジュールは仮想アドレスを扱うことがありますが、mmio_controller モジュールは常に物理アドレス空間を扱います。そのため、inst_fetcher モジュール、amountit モジュールと mmio_controller モジュールの間に PTW を配置します (図 TODO)。

TODO 図

本章では、仮想記憶システムを次の順序で実装します。

1. 例外を伝達するインターフェースを実装する
2. Bare にだけ対応したアドレス変換モジュールを実装する
3. satp レジスタ、mstatus の MXR、SUM ビットを作成する
4. Sv39 を実装する
5. mstatus.MPRV を実装する
6. SFENCE.VMA 命令、mstatus.TVM を実装する
7. キャッシュをフラッシュする

^{*3} RISC-V の MMU は PMP、PMA という仕組みで物理アドレス空間へのアクセスを制限することができ、それに違反した場合にアクセスフォルト例外を発生させます。本章では PMP、PMA を実装していないのでアクセスフォルト例外に関する機能について説明せず、実装もしません。これらの機能は応用編で実装します。

10.2 ページフォルト例外のインターフェースの実装

10.2.1 例外情報を作成する

10.2.2 例外の発生アドレスを特定する

10.3 アドレス変換モジュール (PTW) の作成

10.4 satp レジスタの作成

10.5 mstatus の MXR、SUM ビットの作成

10.6 Sv39 の実装

10.7 mstatus.MPRV の実装

10.8 SFENCE.VMA 命令の実装

10.9 mstatus の TVM ビットの実装

10.10 satp、mstatus レジスタの変更の対応

fencei

第 11 章

PLIC の実装

11.1 概要

11.2 デバッグ入力の実装

11.3 PLIC モジュールの作成

11.4 外部割込みの実装

第 12 章

Linux を動かす

本章では著名な OS である Linux を動かします。本章は Web 版で提供します。サポートページを確認してください。

あとがき

いかがだったでしょうか。

本書 (基本編) はこれで終わりになります。だいぶ駆け足になってしまいましたが、RISC-V の CPU の具体的な書き方が分かったかと思います。

基本編では RISC-V の CPU をゼロから書き始め、Linux を起動できるくらいの基本的な機能を実装する方法を解説しました。しかし、Linux を起動できるといっても速度や機能は現代的な CPU に遠く及びません。次巻の「Veryl で作る CPU」応用編ではキャッシュ、アウトオブオーダー実行などを実装し、CPU の高速化と他の機能について解説する予定です。

教科書を読んでなんとなく CPU を理解した気がするけど作り方がわからない、既存の CPU 実装を参考に自分で CPU を書いてみたいけど何から作れば良いかわからない、という方に本書が役立つことを願っています。

2025 年 5 月 20 日

著者について



阿部奏太 (kanataso) (kanapipopipo@X/Twitter, nananapo@GitHub)

カラオケまねきねこダイヤモンド会員 (3 期目)

最近はキョーちゃん (有斐閣のキャラクター) が気になっている。

今後数年間は CPU から逃げられなくなりました。

謝辞

本書は次の方々にレビューしていただきました。

TODO

執筆にあたって関わったすべての方に、この場をお借りしてお礼申し上げます。

Veryl で作る CPU

基本編

2024 年 11 月 3 日 基本編 第 I 部 ver 1.0 (技術書典 17)

<https://cpu.kanataso.net/>

著 者 阿部奏太

発行者 阿部奏太

連絡先 kanastudio@oekaki.chat

印刷所 株式会社栄光

© 2025 ミーミミ研究室