

ΑΡΙΣΤΟΤΕΛΕΙΟ ΠΑΝΕΠΙΣΤΗΜΙΟ ΘΕΣΣΑΛΟΝΙΚΗΣ

ΤΜΗΜΑ ΗΛΕΚΤΡΟΛΟΓΩΝ ΜΗΧΑΝΙΚΩΝ & ΜΗΧΑΝΙΚΩΝ ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΩΝ

Σχεδίαση Συστημάτων Υλικού - Λογισμικού

---

Εργαστήριο 1

Εξοικείωση με το εργαλείο Vivado HLS

---

Ν. ΤΑΜΠΟΥΡΑΤΖΗΣ - Π. ΜΟΥΣΟΥΛΙΩΤΗΣ

Διδάσκων: Ιωάννης Παπαευσταθίου

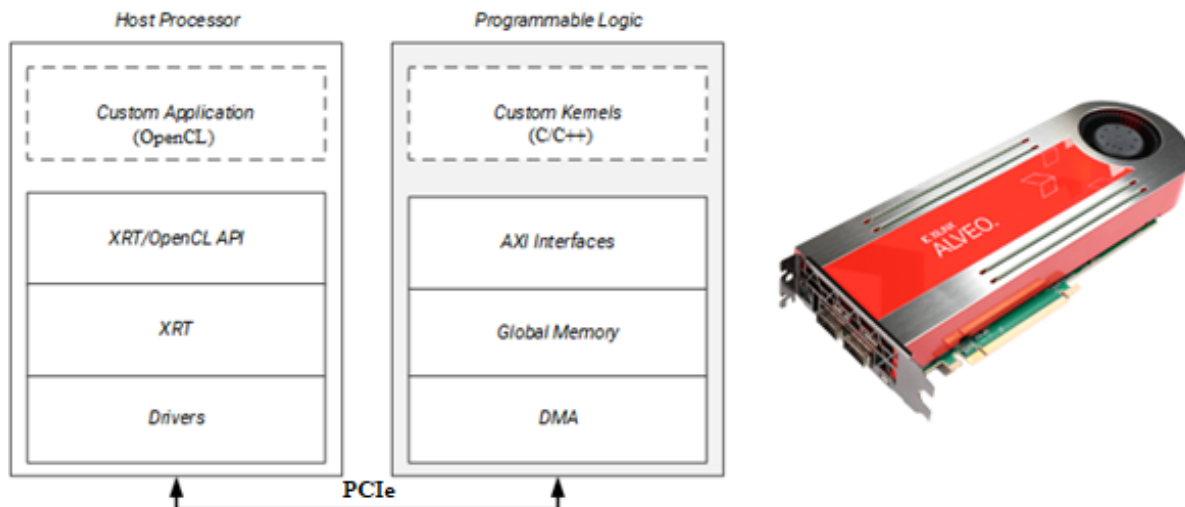
Version 0.2

Νοέμβριος 2022

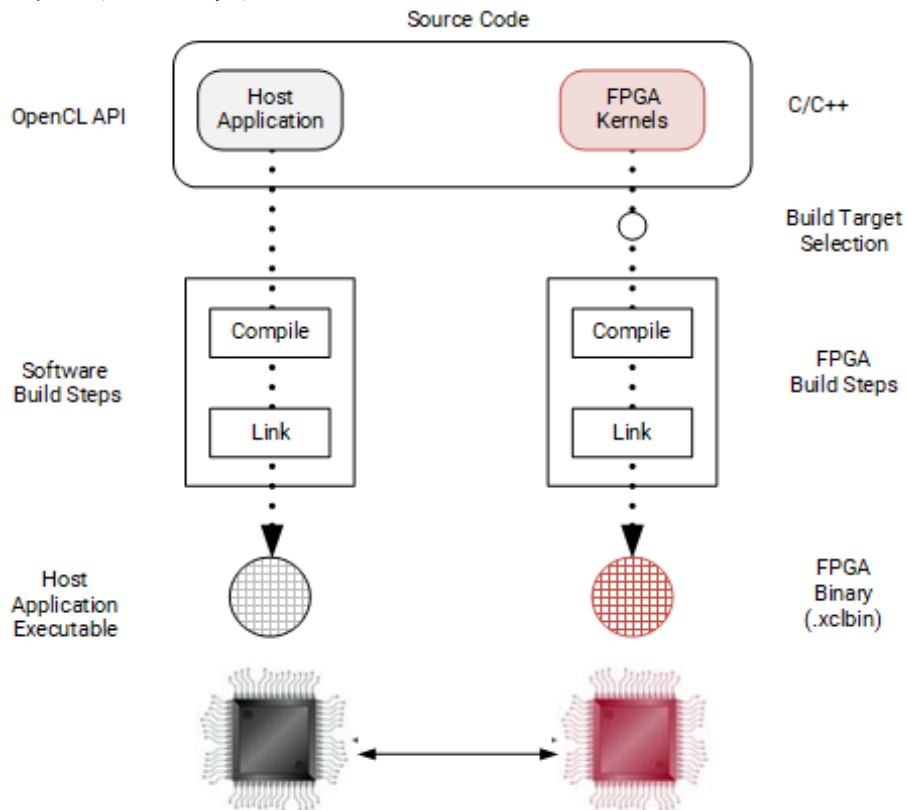
## 1. Εισαγωγή

Σε αντίθεση με το παρελθόν, όπου οι επιταχυντές υλικού (accelerators) σχεδιάζονταν κυρίως με τις γλώσσες περιγραφής υλικού (Hardware Description Languages - HDLs), σήμερα σχεδιάζονται και με μεθόδους σύνθεσης υψηλού επιπέδου (High-Level Synthesis - HLS). Η σχεδίαση με μεθόδους HLS αφορά τη χρήση κάποιας γλώσσας υψηλού επιπέδου (όπως C/C++) για την περιγραφή ψηφιακών κυκλωμάτων. Οι λόγοι χρήσης μεθόδων HLS αφορούν τη μείωση του χρόνου ανάπτυξης, την καλή ποιότητα της παραγόμενης σχεδίασης και την πολύ μεγάλη ευκολία διαχείρισης και μεταβολής της αρχικής σχεδίασης ώστε να προσαρμοστεί σε νέες απαιτήσεις.

Μετά το πέρας της σχεδίασης και της προσομοίωσης (simulation) ενός επιταχυντή υλικού ακολουθεί η υλοποίησή του σε πραγματικό υλικό (π.χ. μία πλακέτα που περιλαμβάνει ένα FPGA SoC) για να ελεγχθεί εάν ο υλοποιημένος επιταχυντής τηρεί τις αρχικές προδιαγραφές σχεδίασης όταν υλοποιηθεί σε υλικό. Για το σκοπό αυτό, συνήθως γράφεται μια εφαρμογή η οποία τρέχει στο επεξεργαστικό σύστημα (Processing System - PS, δηλ. τη CPU) και καλεί τον επιταχυντή που έχει υλοποιηθεί στο τμήμα προγραμματιζόμενης λογικής (Programmable Logic - PL, δηλ. το FPGA) του FPGA SoC. Στο παρακάτω σχήμα φαίνεται η απλοποιημένη αρχιτεκτονική του FPGA Alveo U200 όπου δεξιά (Programmable Logic) φαίνονται τα κυρίως τμήματα της πλακέτας, ενώ στα αριστερά (Host Processor) το runtime σύστημα (Xilinx RunTime – XRT, drivers κτλ.) έτσι ώστε να μπορέσει να επικοινωνήσει ο Host (ο επεξεργαστής, δηλ. το PS) με τη πλακέτα FPGA. Ειδικότερα η εφαρμογή χωρίζεται μεταξύ του τμήματος της εφαρμογής που εκτελείται στη πλευρά του Host (Custom Application) και του τμήματος της εφαρμογής που εκτελείται στην FPGA για εκτέλεση επιταχυντών (Custom Kernel). Αυτά τα δύο τμήματα είναι συνδεδεμένα μεταξύ τους με PCIe κανάλι επικοινωνίας. Το πρόγραμμα του κεντρικού υπολογιστή είναι γραμμένο σε OpenCL και εκτελείται σε έναν επεξεργαστή (x86 ή Arm αρχιτεκτονικής), ενώ οι πυρήνες του επιτάχυνση εκτελούνται στη προγραμματιζόμενη λογική (PL) του Alveo U200.



Στην εικόνα που ακολουθεί μπορείτε να δείτε τη διαδικασία εκτέλεσης της εφαρμογής (αριστερά είναι ο επεξεργαστής γενικού σκοπού και δεξιά η FPGA). Περισσότερες πληροφορίες μπορείτε να βρείτε εδώ<sup>1</sup>.



Σε αυτό το εργαστήριο θα ασχοληθούμε με τη **σχεδίαση ενός επιταχυντή (accelerator)** με το εργαλείο Vivado HLS. Αρχικά θα παρουσιαστεί μια ακολουθία βημάτων η οποία

<sup>1</sup> <https://docs.xilinx.com/v/u/2019.2-English/ug1416-vitis-documentation>

αποσκοπεί σε μια αρχική γνωριμία με το εργαλείο Vivado HLS το οποίο υποστηρίζει την σχεδίαση κυκλωμάτων προς υλοποίηση σε πλατφόρμα FPGA SoC κατασκευής Xilinx. Στη συνέχεια θα σας ζητηθεί να κατασκευάσετε και να βελτιώσετε (optimize) έναν δικό σας επιταχυντή (accelerator). Το τελικό προϊόν αυτού του εργαστηρίου είναι αυτό που θα χρησιμοποιήσετε ως αφετηρία για τη δημιουργία της εφαρμογής κατά τη διάρκεια της software σχεδίασης του συστήματος σας στα επόμενα εργαστήρια.

## 2. Έκδοση εργαλείων

Τα εργαλεία που θα χρησιμοποιήσουμε είναι αυτά της Xilinx και θα βασιστούμε στην έκδοση Vivado 2019.2 (υπάρχει πιθανότητα να αναφέρεται και ως Vitis HLS). Το Vivado HLS<sup>2</sup> είναι υπο-εργαλείο και υποστηρίζει την δημιουργία επιταχυντών custom λειτουργικότητας προς υλοποίηση σε FPGA ξεκινώντας με γλώσσες περιγραφής υψηλού επιπέδου. Συγκεκριμένα υποστηρίζει ανάπτυξη κώδικα C, C++, SystemC και OpenCL. Μπορείτε να βρείτε περισσότερες λεπτομέρειες σχετικά με το Vivado HLS στο User Guide<sup>3</sup>. Σας συνιστούμε να κατεβάσετε το ολοκληρωμένο πακέτο εργαλείων της Xilinx, Vitis 2019.2. Ειδικότερα μπορείτε να βρείτε την έκδοση τόσο για Windows όσο για Linux<sup>4</sup>:

- Xilinx Unified Installer 2019.2: **Windows** Self Extracting Web Installer
- Xilinx Unified Installer 2019.2: **Linux** Self Extracting Web Installer

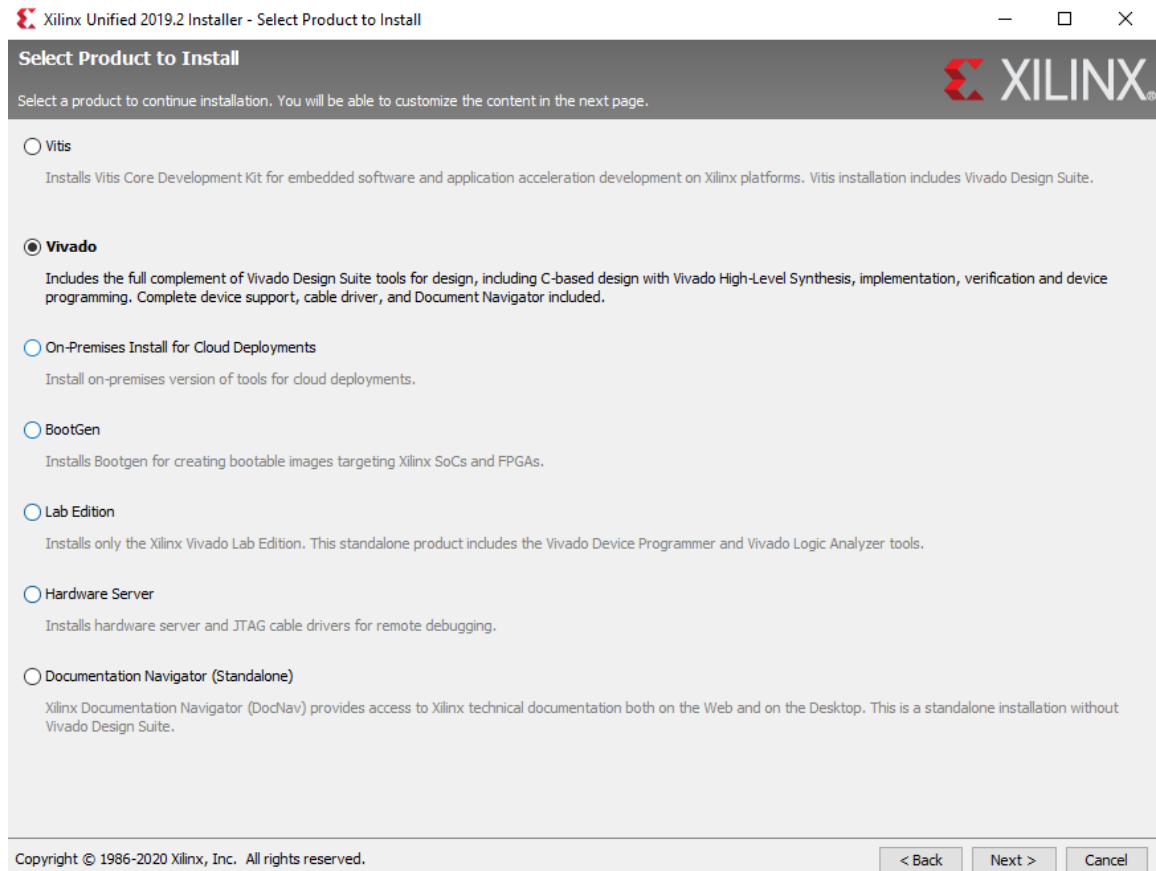
Κατά τη διαδικασία εγκατάστασης επιλέξτε το Vivado Suite (όπως φαίνεται στην ακόλουθη Εικόνα) καθώς το Vitis θα το χρησιμοποιήσετε από Server στον οποίο είναι εγκατεστημένο στο εργαστήριο (δεν έχετε license για χρήση από το δικό σας υπολογιστή).

---

<sup>2</sup> <https://www.xilinx.com/products/design-tools/vivado/integration/esl-design.html#overview>

<sup>3</sup> [https://www.xilinx.com/support/documentation/sw\\_manuals/xilinx2019\\_2/ug902-vivado-high-level-synthesis.pdf](https://www.xilinx.com/support/documentation/sw_manuals/xilinx2019_2/ug902-vivado-high-level-synthesis.pdf)

<sup>4</sup> <https://www.xilinx.com/support/download/index.html/content/xilinx/en/downloadNav/vitis/archive-vitis.html>



Στη συνέχεια επιλέξτε την εγκατάσταση της πλήρης έκδοσης του εργαλείου (Vivado HL System Edition) η οποία περιλαμβάνει την υποστήριξη της κάρτας που θα χρησιμοποιήσετε στα επόμενα εργαστήρια.

## Select Edition to Install



Select an edition to continue installation. You will be able to customize the content in the next page.

☐ **Vivado HL WebPACK**

Vivado HL WebPACK is the no cost, device limited version of Vivado HL Design Edition. Users can optionally add Model Composer and System Generator for DSP to this installation.

☐ **Vivado HL Design Edition**

Vivado HL Design Edition includes the full complement of Vivado Design Suite tools for design, including C-based design with Vivado High-Level Synthesis, implementation, verification and device programming. Complete device support, cable drivers and Documentation Navigator are included. Users can optionally add Model Composer to this installation.

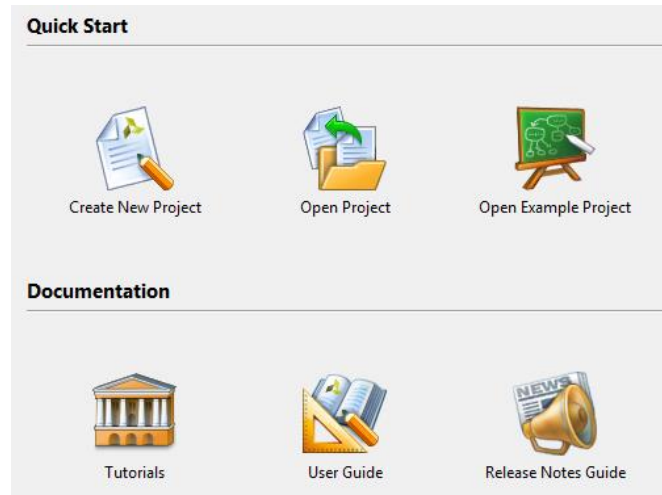
☒ **Vivado HL System Edition**

Vivado HL System Edition is a superset of Vivado HL Design Edition with the addition of System Generator for DSP. Complete device support, cable drivers and Documentation Navigator are included. Users can optionally add Model Composer to this installation.

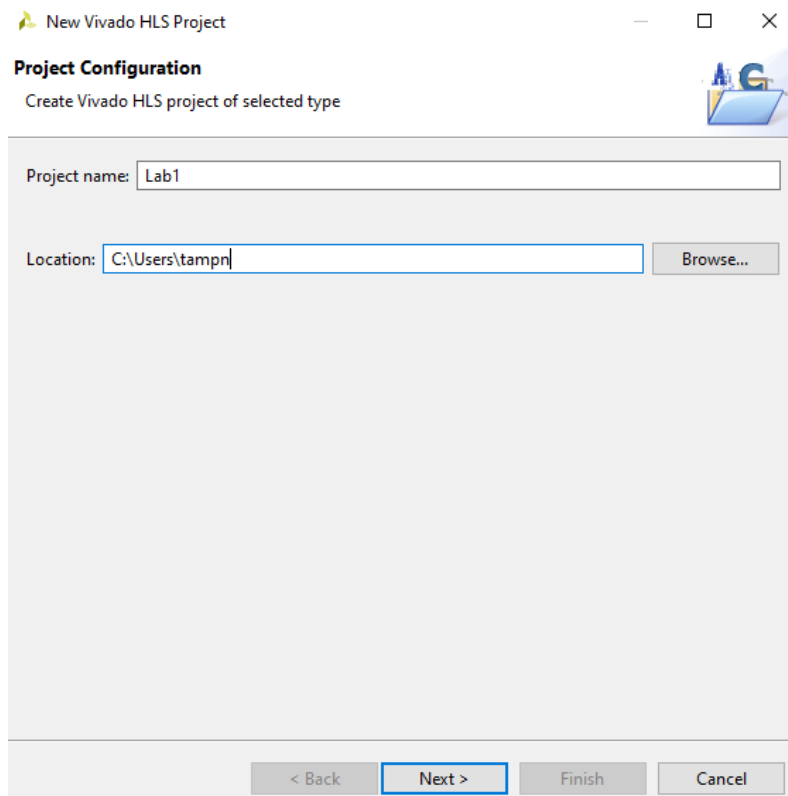
Τέλος στο τελευταίο βήμα της εγκατάστασης θα σας ανοίξει ο Xilinx License Manager όπου θα επιλέξετε Free 30 Days Trial.

### 3. Εισαγωγή στο Vivado HLS (20%)

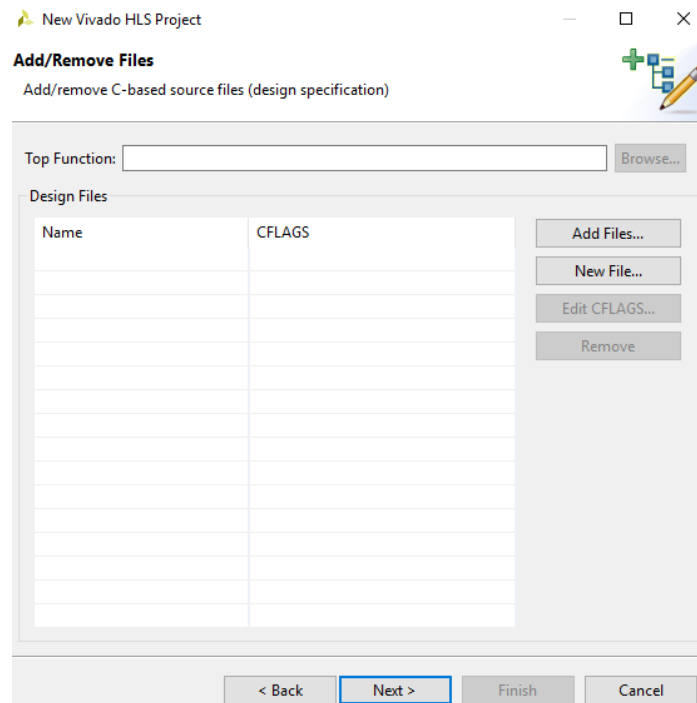
Τώρα ήρθε η στιγμή να ξεκινήσετε το Vivado HLS και στο σχετικό παράθυρο επιλέξετε τη δημιουργία νέου project, *Create New Project*.



Στην επιλογή που ακολουθεί, πρέπει να επιλέξετε το όνομα του project σας καθώς και τη τοποθεσία αποθήκευσης. Όταν συμπληρώσετε τα σχετικά στοιχεία, πατήστε *Next*.

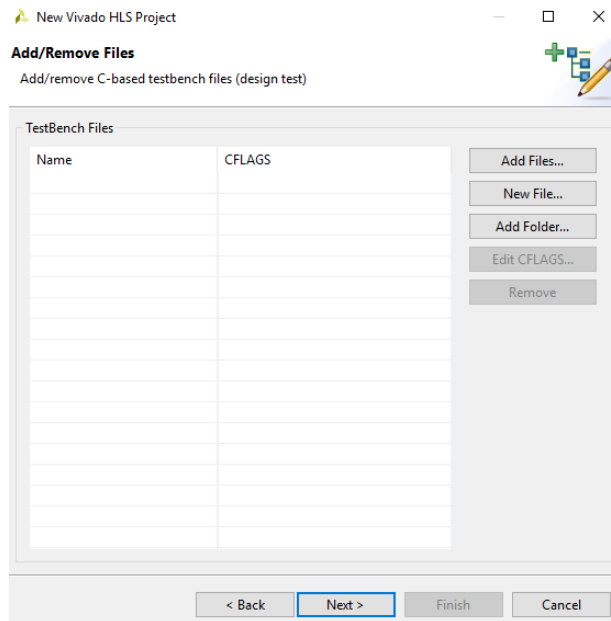


Το επόμενο παράθυρο που προκύπτει μας ζητάει να προκαθορίσουμε ήδη υπάρχοντα αρχεία σχετικά με την υλοποίηση που θέλουμε να δημιουργήσουμε. Στην περίπτωση μας δεν έχουμε κάποια έτοιμα επομένως αγνοούμε το βήμα αυτό και επιλέγουμε κατευθείαν **Next**.



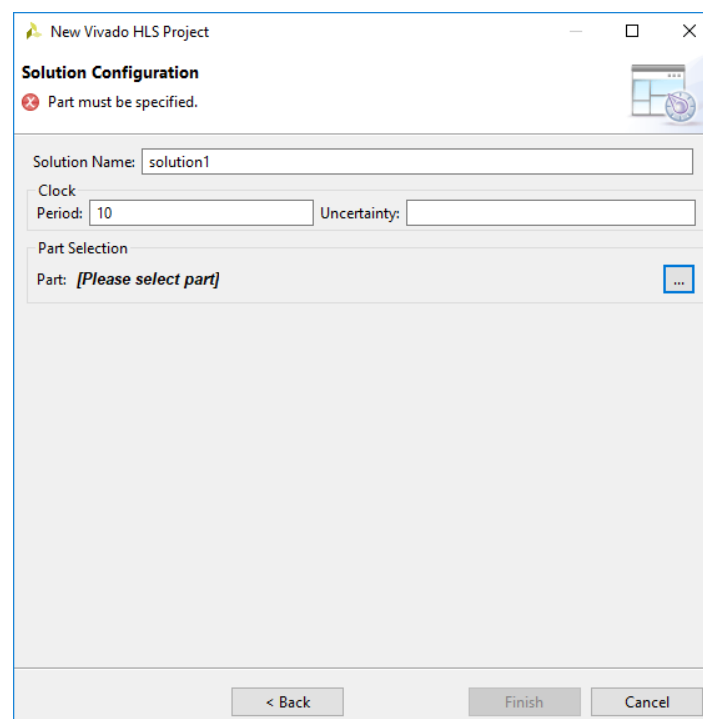
Παρόμοιος είναι και ο σκοπός του βήματος που ακολουθεί. Αυτή τη φορά μας ζητείται να ορίσουμε αρχεία που πρόκειται να λειτουργήσουν ως testbench καθώς και αρχεία δεδομένων τα οποία θα λειτουργήσουν ως golden (σημείο αναφοράς και σύγκρισης) προς επιβεβαίωση και επαλήθευση της λειτουργικότητας που πρόκειται να περιγράψουμε. Όπως πριν, δεν συμπληρώνουμε κάποιο στοιχείο και επιλέγουμε κατευθείαν *Next*.



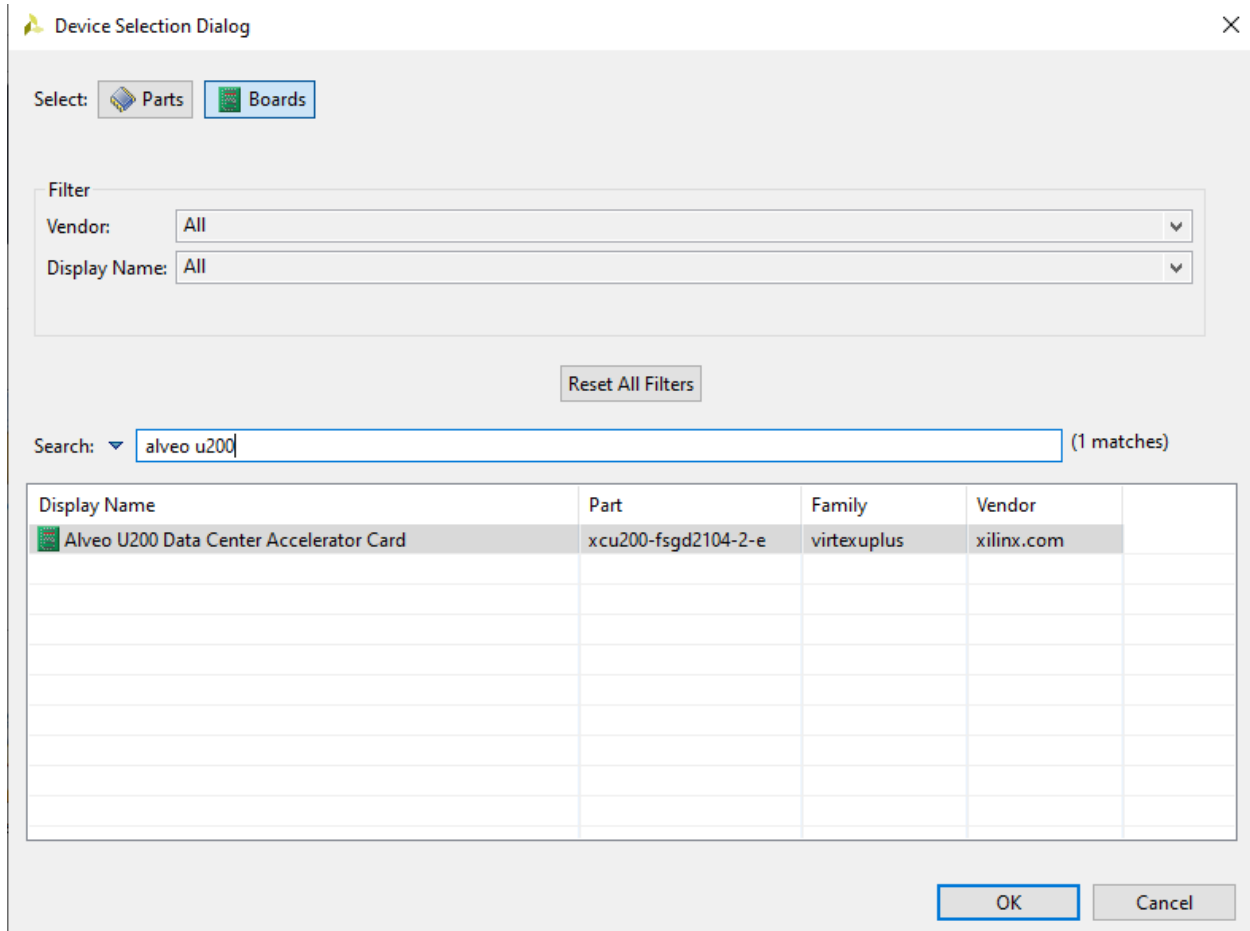


Στο επόμενο παράθυρο που προκύπτει, πρέπει να συμπληρώσετε ένα αριθμό από στοιχεία. Αρχικά αποδέχεστε το default όνομα για solution (solution - Καθεστώς συγκεκριμένων χαρακτηριστικών και παραμέτρων υλοποίησής της λειτουργικότητας σας – μπορείτε να έχετε πάνω από ένα στο ίδιο project).

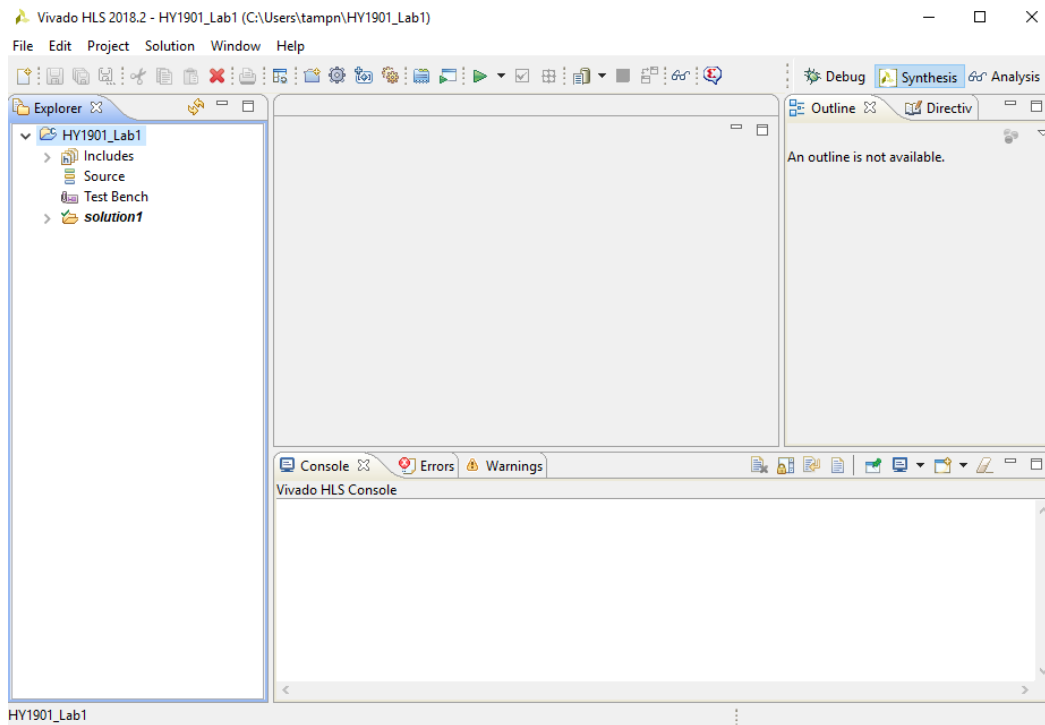
Εδώ επιλέγετε και την περίοδο του ρολογιού που επιθυμείτε για την υλοποίηση σας καθώς και το περιθώριο απόκλισης από αυτήν (αν δεν δώσετε συγκεκριμένη τιμή, η default είναι 12.5% της περιόδου του ρολογιού).



Τέλος, ως Board Selection πρέπει να επιλέξετε το Alveo U200 Board όπως φαίνεται στην επόμενη εικόνα.



Με την ολοκλήρωση της επιλογής πλατφόρμας μπορείτε να πατήσετε την **OK**. Αυτό θα ολοκληρώσει την διαδικασία δημιουργίας ενός νέου project και θα οδηγήσει στην εμφάνιση της παρακάτω εικόνας η οποία απεικονίζει το περιβάλλον εργασίας του Vivado HLS.

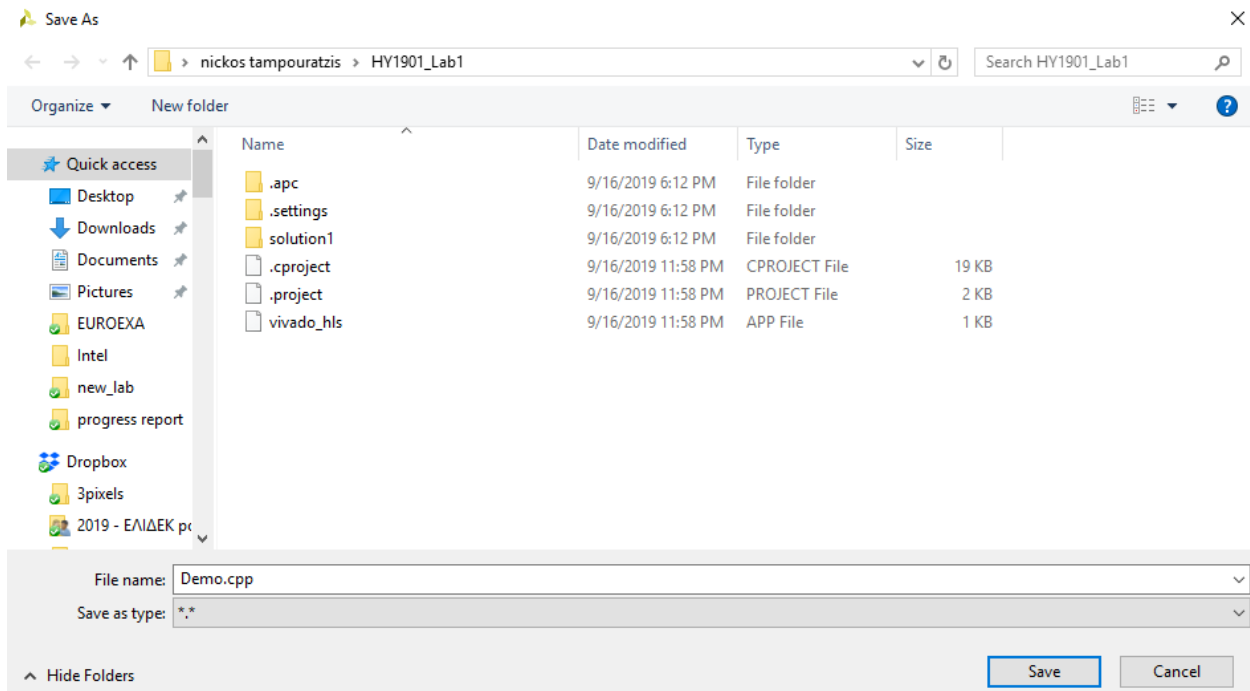


Εδώ μπορούμε να παρατηρήσουμε έναν αριθμό από πράγματα. Καταρχήν, το όνομα του project εμφανίζεται στην επάνω γραμμή του παραθύρου *Explorer*. Επιπλέον, το Vivado HLS ρυθμίζει τις πληροφορίες του project με ιεραρχικό τρόπο. Εδώ έχουμε πληροφορία σχετική με τον **source** κώδικα, το testbench αρχείο και τα διάφορα **solutions** (σενάρια υλοποίησης).

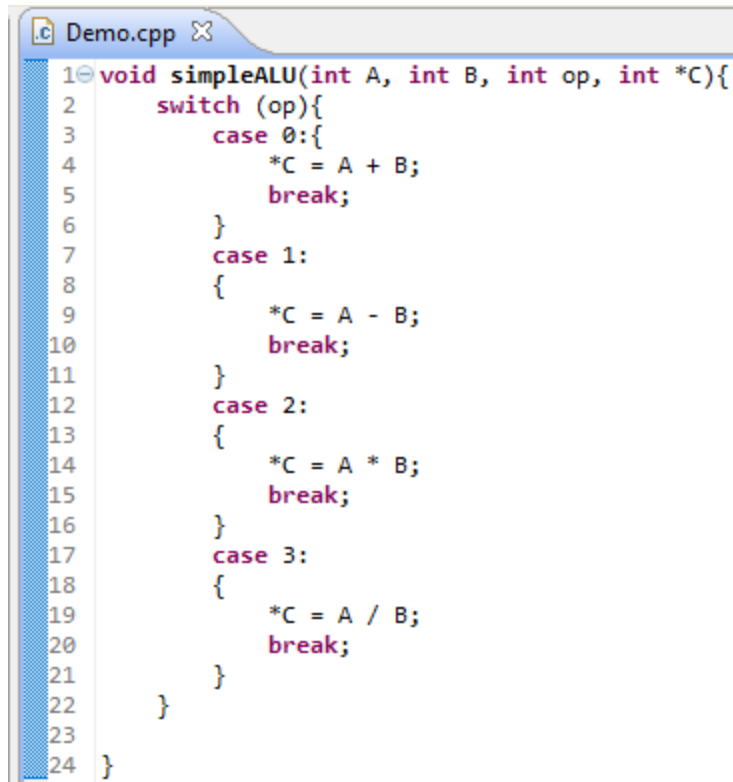
Το ίδιο το solution περιέχει πληροφορίες σχετικές με την πλατφόρμα υλοποίησης, σχεδιαστικά directives, και αποτελέσματα (προσομοίωσης, synthesis, IP export και άλλα).

Το πρώτο βήμα μας είναι να κάνουμε **δεξί κλικ** στην επιλογή **Source** και να επιλέξουμε *New File*. Στο παράθυρο που θα εμφανιστεί, πρέπει να επιλέξετε το όνομα του αρχείου σας, τη τοποθεσία καθώς και τον τύπο αρχείου. Στη περίπτωση μας η τοποθεσία παραμένει η προτεινόμενη και ο τύπος του αρχείου θα είναι .cpp δηλαδή C++. Για όνομα επιλέγετε αυτό της αρεσκείας σας.

Τέλος επιλέγουμε *Save*.



Αυτή η διαδικασία θα μας προσθέσει το αρχείο Demo.cpp στα Sources του project και θα μας το ανοίξει αυτόματα. Φυσικά πρόκειται για ένα κενό αρχείο στο οποίο μέσα πρέπει να περιγράψετε τη λειτουργικότητα που επιθυμείτε να υλοποιήσετε σε υλικό (hardware). Για το σκοπό αυτής της εισαγωγικής ενότητας, στόχος μας είναι η λειτουργικότητα που βλέπετε παρακάτω και πρέπει να την **περάσετε μέσα στο αρχείο σας**.



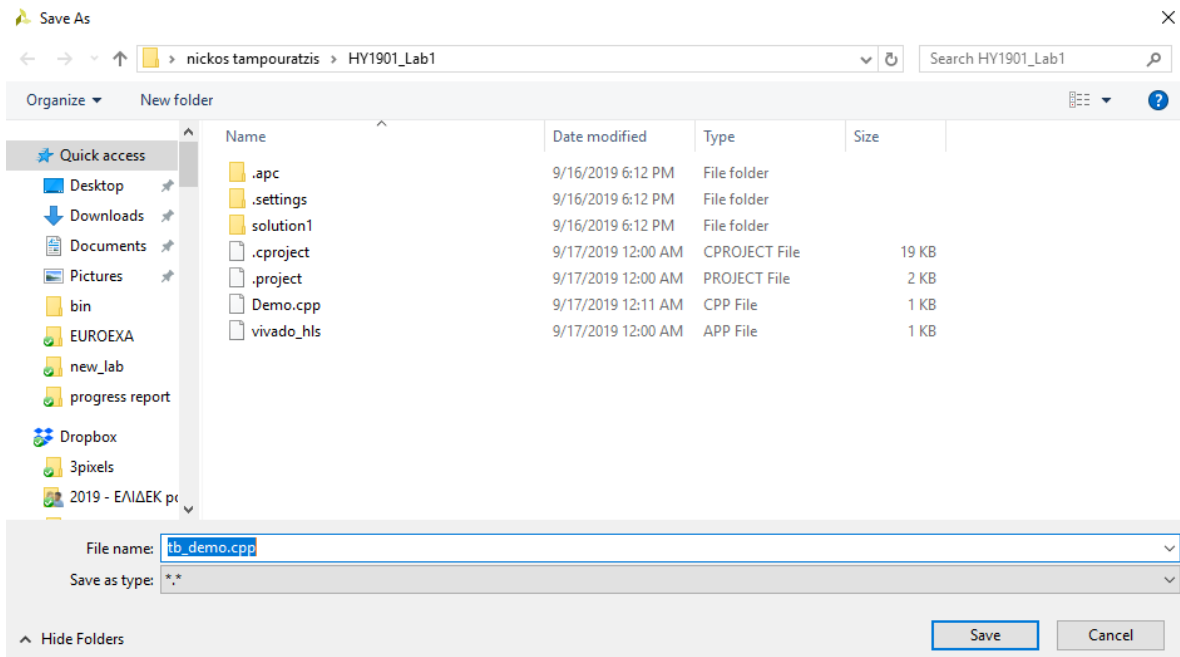
```
1 void simpleALU(int A, int B, int op, int *C){
2     switch (op){
3         case 0:{
4             *C = A + B;
5             break;
6         }
7         case 1:
8         {
9             *C = A - B;
10            break;
11        }
12        case 2:
13        {
14            *C = A * B;
15            break;
16        }
17        case 3:
18        {
19            *C = A / B;
20            break;
21        }
22    }
23 }
24 }
```

Στην περίπτωση μας, αυτό που υλοποιούμε είναι ένα απλό ALU (Arithmetic Logic Unit) το οποίο σου δίνει τη δυνατότητα να πραγματοποιήσεις πρόσθεση, αφαίρεση, πολλαπλασιασμό και διαίρεση μεταξύ δύο μεταβλητών περνώντας το αποτέλεσμα της πράξης σε μια τρίτη μεταβλητή.

Το αμέσως επόμενο μας βήμα είναι να δημιουργήσουμε ένα testbench αρχείο έτσι ώστε να μπορέσουμε να επαληθεύσουμε τη λειτουργικότητα του επιταχυντή μας. Για να γίνει αυτό πρέπει να επιλέξουμε με **δεξί κλικ** το **Test Bench** στο **Explorer Panel** και μετά να πατήσουμε **New File**.

Στο παράθυρο που προκύπτει πρέπει να δώσουμε ένα όνομα στο αρχείο που θα λειτουργήσει ως testbench, τον τύπο του (π.χ. *c* ή *cpp*) και την τοποθεσία αποθήκευσης. Για να βρίσκεται αυτόματα από το εργαλείο μπορούμε να το σώσουμε στο project directory και για ονοματοδοσία συνήθως επιλέγουμε το ίδιο με αυτό του Source αρχείου προσθέτοντας όμως τα αρχικά *tb* έτσι ώστε να είναι εύκολο να αναγνωρίσουμε ότι πρόκειται περί testbench.

Στο τέλος επιλέγουμε **Save**.



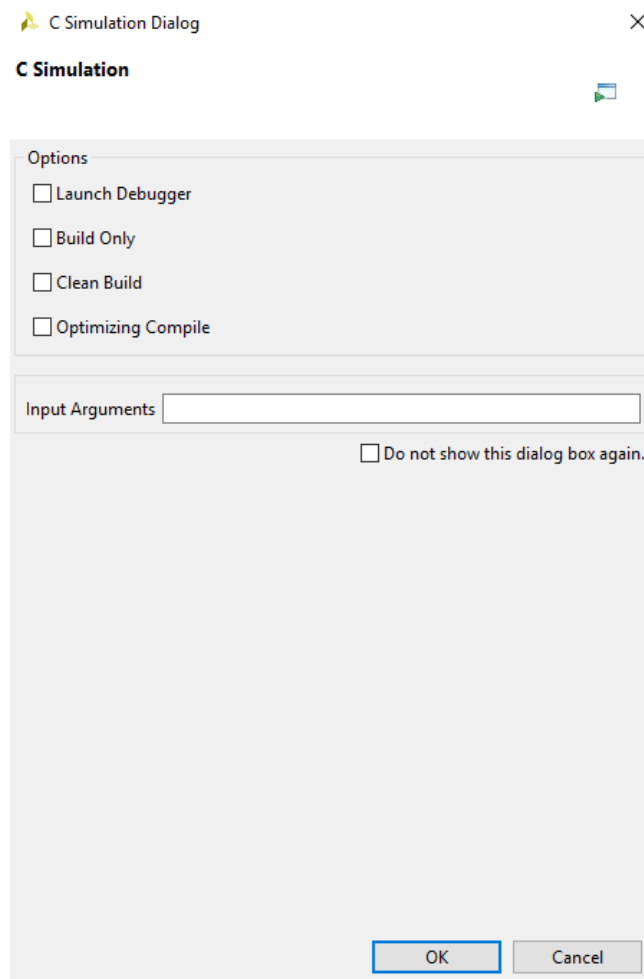
Το testbench θα ανοίξει αυτόματα και εντός αυτού πρέπει να συμπληρώσετε κώδικα ο οποίος θα σας επιτρέψει να επαληθεύσετε τη λειτουργικότητα του επιταχυντή σας. Στην ειδική περίπτωση του project μας, μπορείτε να *χρησιμοποιήσετε τον παρακάτω κώδικα*.

```
1 #include <stdio.h>
2
3 void simpleALU(int A, int B, int op, int *C);
4
5 int main(){
6
7     int A,B,C;
8     A=2;
9     B=3;
10    simpleALU(A,B,0,&C);
11    printf("A(%d) + B(%d) = %d\n", A,B,C);
12
13    A=7;
14    B=5;
15    simpleALU(A,B,1,&C);
16    printf("A(%d) - B(%d) = %d\n", A,B,C);
17
18    A=10;
19    B=2;
20    simpleALU(A,B,2,&C);
21    printf("A(%d) * B(%d) = %d\n", A,B,C);
22
23    A=50;
24    B=5;
25    simpleALU(A,B,3,&C);
26    printf("A(%d) / B(%d) = %d\n", A,B,C);
27
28    return 0;
29
30 }
```

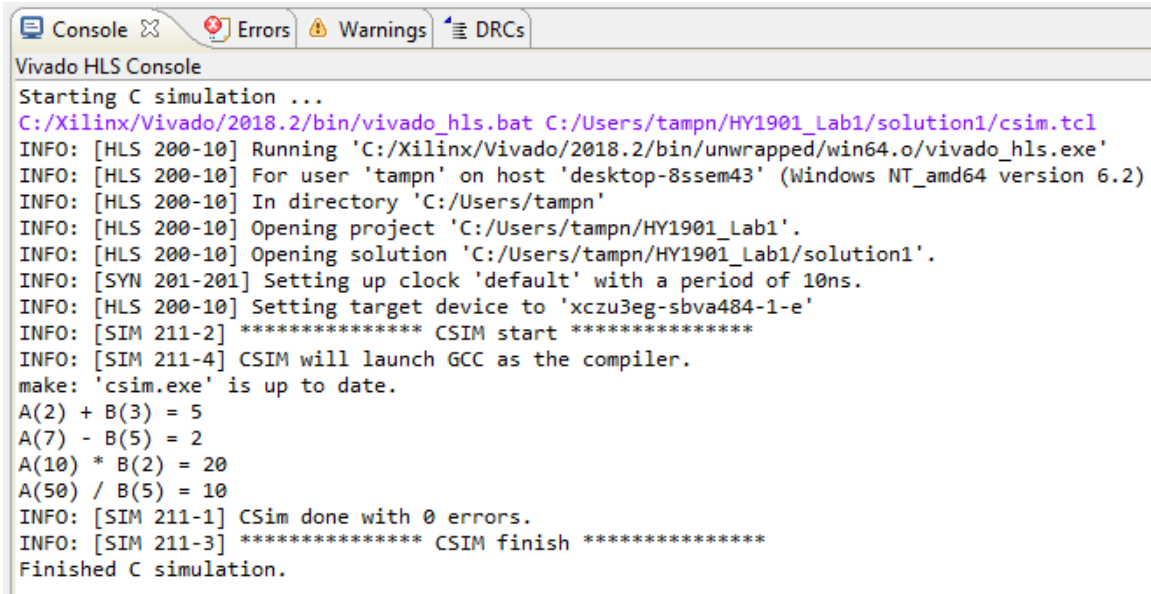
Ο κώδικας του testbench θα σας επιτρέψει να δοκιμάσετε και τις τέσσερις διαφορετικές πράξεις που προσφέρει το υλικό που θα δημιουργήσετε.

Το επόμενο βήμα στη σχεδιαστική μας ροή είναι να τρέξουμε μια πρώτη προσομοίωση σε αυτό το αλγοριθμικό επίπεδο σχεδίασης έτσι ώστε να επαληθεύσουμε ότι πραγματοποιεί την αναμενόμενη λειτουργικότητα.

Για να γίνει αυτό, πρέπει να πατήσετε το κουμπί **Run C Simulation** ή να χρησιμοποιήσετε το μενού **Project > Run C Simulation**. Αυτή η επιλογή θα κάνει πρώτα compile τον κώδικα σας και μετά θα εκτελέσει, ως απλό software πρόγραμμα, τη σχεδιάσή σας. Το παρακάτω παράθυρο ανοίγει όταν επιλέξετε *Run C Simulation* και για την ώρα μπορούμε να αγνοήσουμε τις επιπλέον επιλογές (*Options*). Πατάμε **OK** για να τρέξει η προσομοίωση μας.



Ακολουθώς, η προσομοίωση ολοκληρώνεται με επιτυχία ή αποτυχία. Στο **Console Panel** μπορείτε να εξετάσετε τα *printf* του testbench σας για να επιβεβαιώσετε ότι οι πράξεις έχουν ολοκληρωθεί σωστά καθώς και να εξετάσετε τυχόν μηνύματα τύπου *warning* ή *error*.



```
Vivado HLS Console
Starting C simulation ...
C:/Xilinx/Vivado/2018.2/bin/vivado_hls.bat C:/Users/tampn/HY1901_Lab1/solution1/csim.tcl
INFO: [HLS 200-10] Running 'C:/Xilinx/Vivado/2018.2/bin/unwrapped/win64.o/vivado_hls.exe'
INFO: [HLS 200-10] For user 'tampn' on host 'desktop-8ssem43' (Windows NT_amd64 version 6.2)
INFO: [HLS 200-10] In directory 'C:/Users/tampn'
INFO: [HLS 200-10] Opening project 'C:/Users/tampn/HY1901_Lab1'.
INFO: [HLS 200-10] Opening solution 'C:/Users/tampn/HY1901_Lab1/solution1'.
INFO: [SYN 201-201] Setting up clock 'default' with a period of 10ns.
INFO: [HLS 200-10] Setting target device to 'xczu3eg-sbva484-1-e'
INFO: [SIM 211-2] ***** CSIM start *****
INFO: [SIM 211-4] CSIM will launch GCC as the compiler.
make: 'csim.exe' is up to date.
A(2) + B(3) = 5
A(7) - B(5) = 2
A(10) * B(2) = 20
A(50) / B(5) = 10
INFO: [SIM 211-1] CSim done with 0 errors.
INFO: [SIM 211-3] ***** CSIM finish *****
Finished C simulation.
```

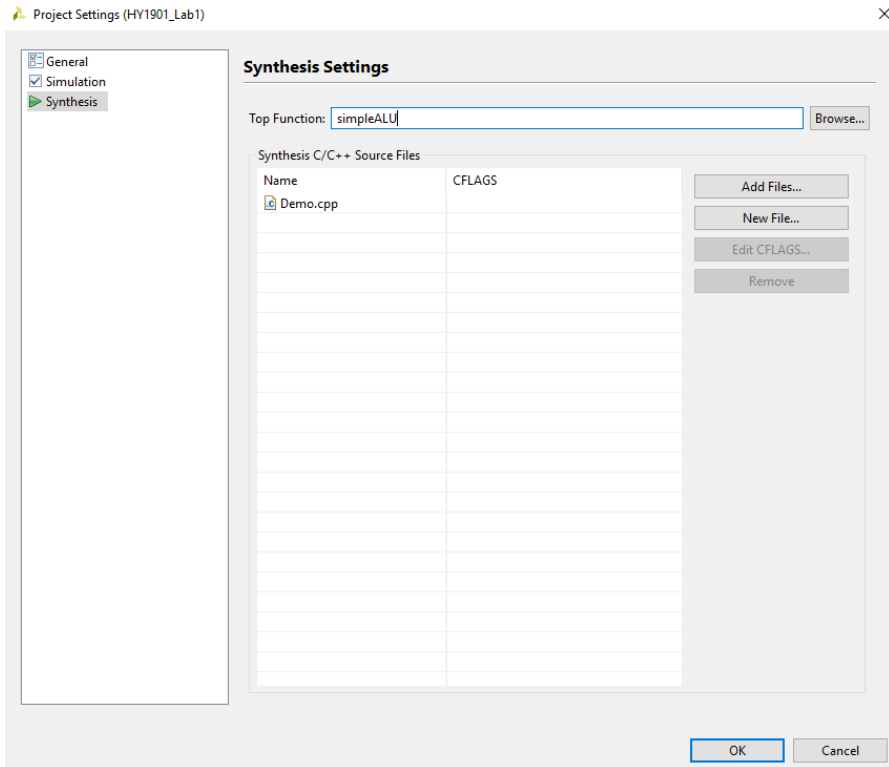
Εάν το επιθυμείτε, στο παράθυρο επιλογών για τη προσομοίωση, μπορείτε να επιλέξετε την επιλογή **Debug** και μέσω του debugger να πραγματοποιήσετε την επίλυση τυχόν προβλημάτων.

Στη περίπτωση που η διαδικασία ολοκληρωθεί με επιτυχία, η σχεδιάσή σας είναι τώρα έτοιμη για σύνθεση (synthesis). Σε αυτό το βήμα μετατρέπετε τον επιταχυντή σας που βρίσκεται σε υψηλό επίπεδο περιγραφής βασισμένος στη γλώσσα C++ σε περιγραφή χαμηλότερου επιπέδου (RTL) και σε γλώσσες VHDL, Verilog και SystemC.

Προτού όμως προχωρήσετε στο βήμα αυτό, πρέπει να βεβαιωθείτε ότι το εργαλείο γνωρίζει ποια συνάρτηση θα θεωρηθεί ως η top level έτσι ώστε να ξέρει με ποια θα επικοινωνήσει το testbench σας. Στη περίπτωση του project μας, χρησιμοποιούμε ως μια και μοναδική συνάρτηση αυτή με το όνομα *simpleALU* (επομένως πρέπει να την προσδιορίσουμε και στο σωστό σημείο).

Επιλέξτε **Project > Project Settings** και θα ανοίξει το παρακάτω παράθυρο. Εδώ και στην επιλογή **Synthesis** πρέπει να συμπληρώσετε το σωστό στοιχείο αναφορικά με **Top Function** και μετά πατήστε **OK**.





Μετά επιλέξτε την επιλογή **Run C Synthesis** από το toolbar ή χρησιμοποιήστε το μενού **Solution > Run C Synthesis**. Με την επιτυχή ολοκλήρωση του βήματος αυτού, ανοίγει αυτόματα το αρχείο report. Εξετάζοντας προσεκτικά το αρχείο αυτό, αποκτούμε μια πρώτη εντύπωση σχετικά με την hardware διάσταση της υλοποίησης μας. Αφιερώστε μερικά λεπτά έτσι ώστε να δείτε κάποια βασικά χαρακτηριστικά του design σας.

### Synthesis Report for 'simpleALU'

#### General Information

Date: Sat Oct 31 13:19:39 2020  
 Version: 2019.2 (Build 2704478 on Wed Nov 06 22:10:23 MST 2019)  
 Project: ALU  
 Solution: solution1  
 Product family: virtexplus  
 Target device: xc200-fsgd2104-2-e

#### Performance Estimates

##### Timing

##### Summary

| Clock  | Target   | Estimated | Uncertainty |
|--------|----------|-----------|-------------|
| ap_clk | 10.00 ns | 3.170 ns  | 1.25 ns     |

##### Latency

##### Summary

| Latency (cycles) |     | Latency (absolute) |          | Interval (cycles) |     | Type |
|------------------|-----|--------------------|----------|-------------------|-----|------|
| min              | max | min                | max      | min               | max |      |
| 1                | 35  | 10.000 ns          | 0.350 us | 1                 | 35  | none |

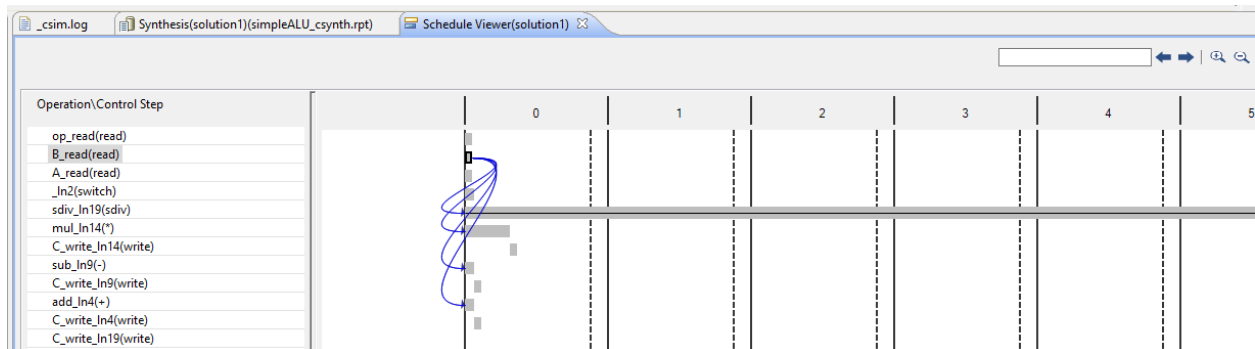
Εδώ μπορούμε να παρατηρήσουμε έναν αριθμό από πράγματα όπως:

Το ρολόι το οποίο θέσαμε ως στόχο, έχουμε καταφέρει να το επιτύχουμε μιας και το Estimated μαζί με το Uncertainty δεν ξεπερνούν το μέγεθος που ορίσαμε εμείς των 10ns.

Έχουμε ένα ελάχιστο latency ενός κύκλου και ένα μέγιστο latency 35 κύκλων. Με τη βοήθεια του Analysis θα εξετάσουμε σε ποια πράξη (πρόσθεση, αφαίρεση κτλ.) αναφέρετε το κάθε ένα από αυτά.

Επίσης, το interval μας λέει πότε διαβάζεται το επόμενο input. Στη ελάχιστη περίπτωση, αυτό είναι μετά από 1 κύκλο του ρολογιού ενώ στη μέγιστη περίπτωση αυτό γίνεται μετά από 35 κύκλους. Επομένως το σχέδιο μας ΔΕΝ είναι pipelined μιας και για να ξεκινήσει ένα transaction θα πρέπει να έχει ολοκληρωθεί το προηγούμενο. Κανονικά μια τέτοια συμπεριφορά δεν μας ικανοποιεί και προχωρούμε προς τροποποίηση της λειτουργικότητας όπως θα κάνετε εσείς στο επόμενο σκέλος αυτού του εργαστηρίου.

Σχετικά με τον προσδιορισμό του αιτίου για το μέγιστο latency, επιλέξτε το **Analysis** στην επάνω δεξιά μεριά του εργαλείου και εξετάστε πολύ προσεκτικά το πεδίο **Performance**.



Εδώ παρατηρούμε ότι οι 3 πράξεις, πρόσθεση, αφαίρεση και πολλαπλασιασμός, χρειάζονται ένα κύκλο του ρολογιού για να ολοκληρωθούν, ενώ εάν προχωρήσουμε προς τα δεξιά θα προσέξουμε ότι τους 35 κύκλους latency τους χρειάζεται η πράξη της διαίρεσης.

Επιστρέψτε στο **Synthesis view**.

Παρατηρήστε τα δεδομένα στο Summary του **Utilisation Estimates**. Εδώ μπορείτε να αποκτήσετε μια πρώτη εκτίμηση σχετικά με το πόσους πόρους της FPGA που έχουμε θέσει ως στόχο πρόκειται να χρησιμοποιήσουμε. Τα πεδία που έχουν το περισσότερο βάρος είναι αυτά των LUTs, FFs, DSPs και BRAMs.

| Name                | BRAM_18K | DSP48E | FF      | LUT     | URAM |
|---------------------|----------|--------|---------|---------|------|
| DSP                 | -        | -      | -       | -       | -    |
| Expression          | -        | 3      | 0       | 84      | -    |
| FIFO                | -        | -      | -       | -       | -    |
| Instance            | -        | -      | 394     | 238     | -    |
| Memory              | -        | -      | -       | -       | -    |
| Multiplexer         | -        | -      | -       | 192     | -    |
| Register            | -        | -      | 36      | -       | -    |
| Total               | 0        | 3      | 430     | 514     | 0    |
| Available           | 4320     | 6840   | 2364480 | 1182240 | 960  |
| Available SLR       | 1440     | 2280   | 788160  | 394080  | 320  |
| Utilization (%)     | 0        | ~0     | ~0      | ~0      | 0    |
| Utilization SLR (%) | 0        | ~0     | ~0      | ~0      | 0    |

Να θυμάστε ότι αυτές οι τιμές είναι εκτιμήσεις και είναι πολύ πιθανό στην πραγματικότητα να αλλάξουν όταν πραγματοποιήσετε το βήμα Synthesis επιπέδου RTL μέσα από το εργαλείο Vitis (Εργαστήριο 2). Να επισημάνουμε ότι εμάς μας ενδιαφέρει το κανονικό Utilization και όχι το Utilization (SLR). Το Super Logic Region (SLR) όπως αναφέρει η Xilinx είναι το μικρότερο ενοποιημένο FPGA που έχει μέσα το U200 στο οποίο δε θα ασχοληθούμε στο παρόν εργαστήριο. Τέλος, προχωρήστε παρακάτω για να δείτε την σύνοψη για το Interfacing του σχεδίου σας.

| Interface |     |      |            |               |              |
|-----------|-----|------|------------|---------------|--------------|
| Summary   |     |      |            |               |              |
| RTL Ports | Dir | Bits | Protocol   | Source Object | C Type       |
| ap_clk    | in  | 1    | ap_ctrl_hs | simpleALU     | return value |
| ap_rst    | in  | 1    | ap_ctrl_hs | simpleALU     | return value |
| ap_start  | in  | 1    | ap_ctrl_hs | simpleALU     | return value |
| ap_done   | out | 1    | ap_ctrl_hs | simpleALU     | return value |
| ap_idle   | out | 1    | ap_ctrl_hs | simpleALU     | return value |
| ap_ready  | out | 1    | ap_ctrl_hs | simpleALU     | return value |
| A         | in  | 32   | ap_none    | A             | scalar       |
| B         | in  | 32   | ap_none    | B             | scalar       |
| op        | in  | 32   | ap_none    | op            | scalar       |
| C         | out | 32   | ap_vld     | C             | pointer      |
| C_ap_vld  | out | 1    | ap_vld     | C             | pointer      |

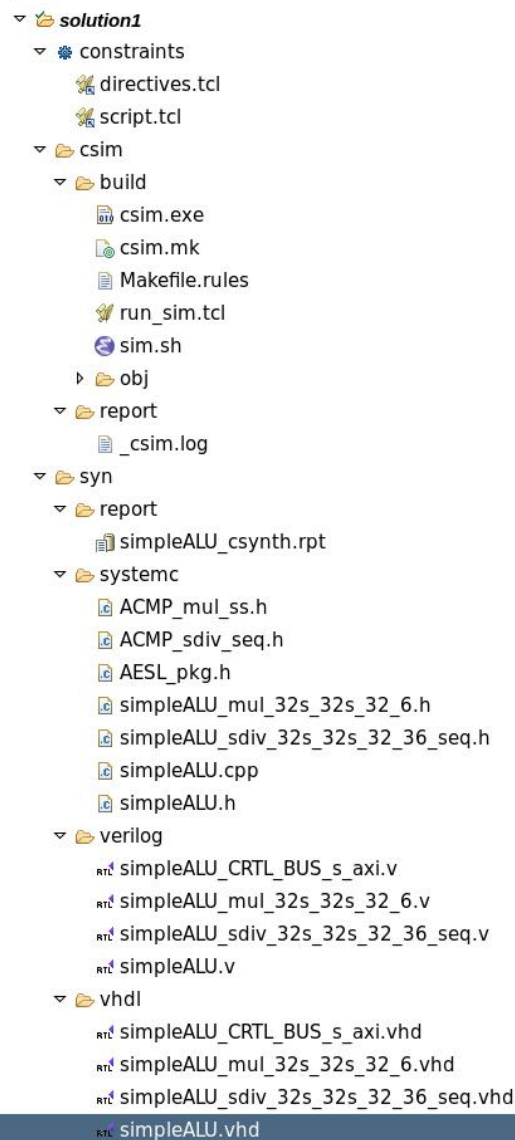
Εδώ μπορούμε να παρατηρήσουμε τα σήματα και τα σχετικά πρωτόκολλα που θα χρησιμοποιηθούν για τη διεπαφή του επιταχυντή με το σύστημα επεξεργασίας.

Αρχικά έχουμε ένα σήμα **clock** και ένα σήμα **reset**, τα οποία σχετίζονται με το Source Object simpleALU, δηλαδή με τη σχεδίασή μας. Επιπλέον σήματα θα χρησιμοποιηθούν για το

σκοπό του ελέγχου του επιταχυντή. Αυτά τα σήματα έχουν μπει αυτοματοποιημένα από το εργαλείο κατά τη διάρκεια της εκτέλεσης του βήματος synthesis.

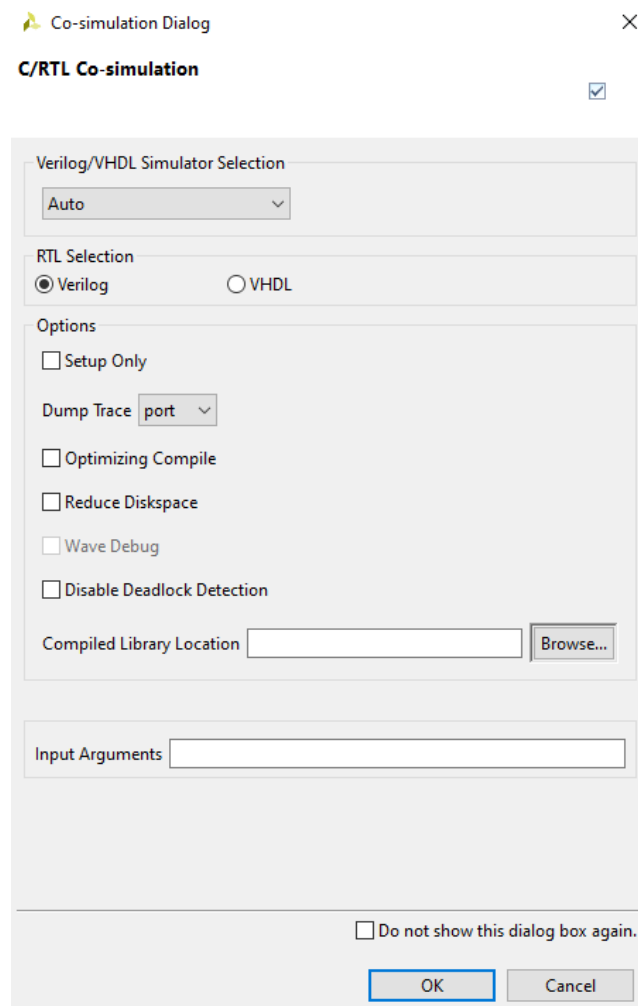
Τα input A, B, op και output C σήματα εξυπηρετούνται από διαύλους εύρους 32-bit ενώ το output έχει ένα επιπλέον σήμα (**C\_ap\_vld**) που ορίζει πότε τα δεδομένα εξόδου είναι valid. Τέλος, η επικοινωνία των input και output δεδομένων μας, αυτή τη στιγμή έχει υλοποιηθεί χωρίς να υπάρχει κάποιο I/O πρωτόκολλο (ap\_none).

Σημειώστε ότι ψάχνοντας μέσα στο solution1 του project σας, μπορείτε να βρείτε όλα τα αρχεία που προέκυψαν από τη σύνθεση και για τις τρεις γλώσσες που προαναφέραμε (VHDL, Verilog και SystemC) και έτσι μπορεί κάποιος να μελετήσει τους σχετικούς κώδικες που δημιούργησε το εργαλείο.



Τώρα ήρθε η ώρα της επαλήθευσης του RTL κώδικα που προέκυψε μέσα από το στάδιο του synthesis. Εδώ θα χρησιμοποιηθεί το testbench αρχείο μας για να επαληθεύσουμε τις RTL περιγραφές και τα αποτελέσματα αυτής της διαδικασίας θα συγκριθούν με αυτά της προσομοίωσης που έλαβε χώρα νωρίτερα.

Πατήστε την επιλογή **Run C/RTL Cosimulation** από το toolbar, εναλλακτικά χρησιμοποιήστε το μενού πηγαίνοντας **Solution > Run C/RTL Cosimulation**. Το παρακάτω παράθυρο θα εμφανιστεί.



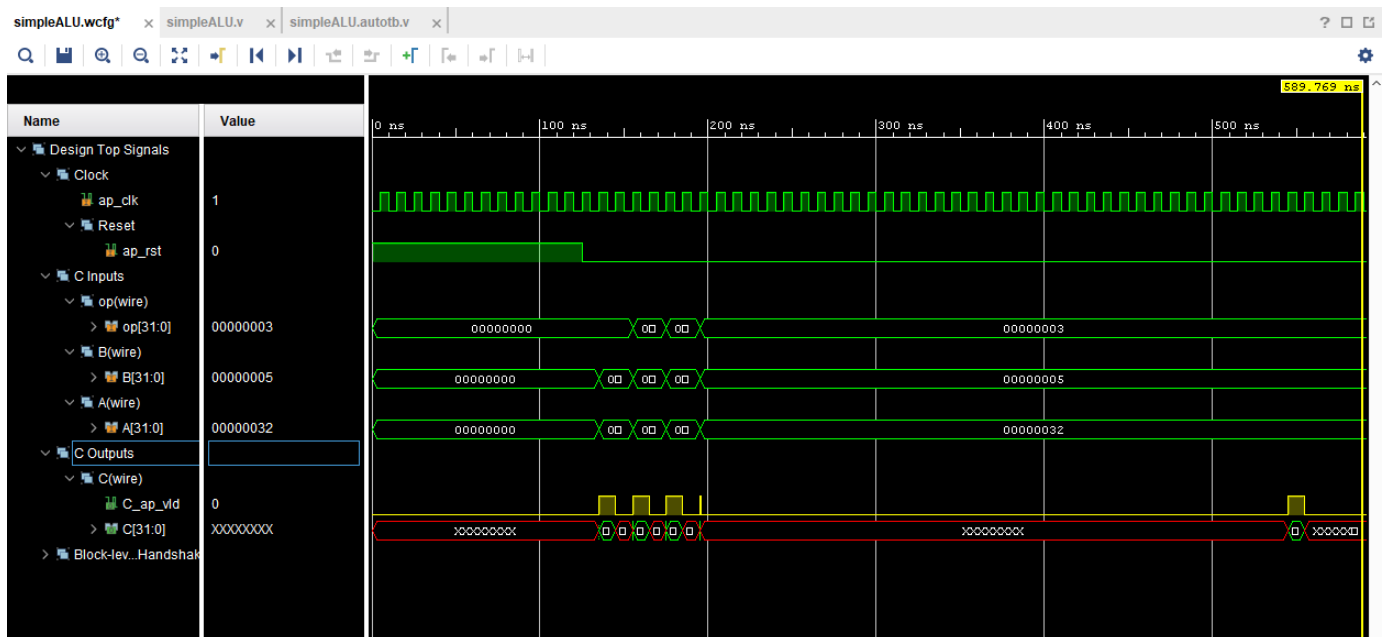
Εδώ το εργαλείο μας παρουσιάζει μια σειρά από άμεσες δυνατότητες όπως το να ορίσουμε συγκεκριμένα τον προσομοιωτή που θα χρησιμοποιηθεί και το εάν θέλουμε να χρησιμοποιήσει την Verilog ή την VHDL περιγραφή επιπέδου RTL στη διαδικασία επαλήθευσης. Μια άλλη σημαντική δυνατότητα είναι αυτή του να μας αποθηκεύσει τη δραστηριότητα σε επίπεδο σημάτων για να μπορέσουμε να παρατηρήσουμε οπτικά τι έχει

συμβεί κατά τη διάρκεια της προσομοίωσης/επαλήθευσης του RTL κώδικα μας. Βεβαιωθείτε ότι η επιλογή **port** είναι ενεργοποιημένη στο πεδίο **Dump Trace**.

```
$finish called at time : 595 ns : File "C:/Users/tampn/ALU/solution
## quit
INFO: [Common 17-206] Exiting xsim at Sat Oct 31 13:55:35 2020...
INFO: [COSIM 212-316] Starting C post checking ...
A(2) + B(3) = 5
A(7) - B(5) = 2
A(10) * B(2) = 20
A(50) / B(5) = 10
INFO: [COSIM 212-1000] *** C/RTL co-simulation finished: PASS ***
Finished C/RTL cosimulation.
```

Με την επιτυχή ολοκλήρωση και αυτού του βήματος, είμαστε έτοιμοι να εξετάσουμε τη συμπεριφορά του συστήματος μας στο χρόνο, σύμφωνα πάντα με το testbench που ορίσαμε νωρίτερα. Στη παραπάνω εικόνα μπορούμε να δούμε και το συνολικό χρόνο (execution time) που χρειάστηκε το design μας. Αν θέλουμε περισσότερη ανάλυση επιλέγουμε από το toolbar το **Open Wave Viewer...** ή το βρίσκουμε από το μενού ακολουθώντας **Solution > Open Wave Viewer...**

Περιμένουμε λίγα λεπτά και το Vivado μας ανοίγει το αποτέλεσμα της προσομοίωσης. Αφιερώστε μερικά λεπτά έτσι ώστε να καταλάβετε πώς ακριβώς έτρεξε η προσομοίωση. Η συνάρτηση που έχετε υλοποιήσει είναι απλή οπότε θα πρέπει να μπορείτε καταλάβετε διεξοδικά το τι απεικονίζεται.



Όταν τελειώσετε, βεβαιωθείτε ότι έχετε κλείσει το Vivado επιλέγοντας **File > Exit**.

## 4. Σχεδίαση H/W accelerator χρησιμοποιώντας το Vivado HLS (80%)

Χρησιμοποιώντας το Vivado HLS, σχεδιάστε το hardware accelerator MATRIX\_MUL, ο οποίος θα υπολογίζει το γινόμενο 2 πινάκων όπως περιγράφονται στη συνέχεια.

$$A = \begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1m} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2m} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{n1} & A_{n2} & \cdots & A_{nm} \end{pmatrix}, \quad B = \begin{pmatrix} B_{11} & B_{12} & \cdots & B_{1p} \\ B_{21} & B_{22} & \cdots & B_{2p} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ B_{m1} & B_{m2} & \cdots & B_{mp} \end{pmatrix},$$

Όπως φαίνεται στη παραπάνω εικόνα, ο Πίνακας A έχει διάσταση  $n \times m$ , ενώ ο B έχει διάσταση  $m \times p$ , όπου αναγκαστικά ο αριθμός των στηλών του A είναι ίδιος με τον αριθμό των γραμμών του B. Το γινόμενο των 2 πινάκων συμβολίζεται με AB και έχει διάσταση  $n \times p$  όπως φαίνεται στη παρακάτω εικόνα:

$$AB = \begin{pmatrix} (AB)_{11} & (AB)_{12} & \cdots & (AB)_{1p} \\ (AB)_{21} & (AB)_{22} & \cdots & (AB)_{2p} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ (AB)_{n1} & (AB)_{n2} & \cdots & (AB)_{np} \end{pmatrix}$$

Όπου AB ορίζεται ως:

$$(AB)_{ij} = \sum_{k=1}^m A_{ik} B_{kj}$$

### Υποθέσεις:

Κάθε στοιχείο των πινάκων A και B, π.χ.  $A_{11}$ ,  $B_{22}$ , είναι ένας μη προσημασμένος ακέραιος (unsigned integer) 8bit.

Κάθε στοιχείο του πίνακα AB, π.χ.  $AB_{11}$ ,  $AB_{22}$ , είναι ένας μη προσημασμένος ακέραιος (για λόγους απλότητας δηλώστε το ως 32bit unsigned integer).

- $m = 2^{lm}$ , όπου  $lm$  είναι ένας ακέραιος τέτοιος ώστε  $1 \leq lm \leq 7$ , π.χ.  $m=2^3 = 8$
- $n = 2^{ln}$ , όπου  $ln$  είναι ένας ακέραιος τέτοιος ώστε  $1 \leq ln \leq 7$ , π.χ.  $n=2^4 = 16$
- $p = 2^{lp}$ , όπου  $lp$  είναι ένας ακέραιος τέτοιος ώστε  $1 \leq lp \leq 7$ , π.χ.  $p=2^5 = 32$

### Ερώτημα 1 (30%)

Γράψτε C κώδικα για το MATRIX\_MUL στο Vivado HLS σύμφωνα με τους παραπάνω ορισμούς και αποθηκεύστε το στο *source* πεδίο του Vivado HLS. Ορίστε τα *lm*, *ln*, *lp* ως σταθερές χρησιμοποιώντας *#define*. Ορίστε τις τιμές *m*, *n*, *p* ως σταθερές οι οποίες εξαρτώνται από τις *lm*, *ln*, *lp* χρησιμοποιώντας *#define*. Υπολογίστε τη δύναμη του 2 χρησιμοποιώντας *shift left*. **Μην** αρχικοποιείτε αυτές τις τιμές χρησιμοποιώντας *scanf()*.

Επίσης γράψτε ένα *testbench* σε C/C++ και προσθέστε το στο Vivado HLS, το οποίο:

- α) αρχικοποιεί τους πίνακες A και B με ψευδό-τυχαίες τιμές στο εύρος 0-255
- β) υπολογίζει το γινόμενο των 2 πινάκων χρησιμοποιώντας τόσο μια S/W μαζί με τη H/W λύση ούτως ώστε να διασφαλίζει τη σωστή εκτέλεση της H/W λειτουργικότητας.
- γ) Εκτυπώνει ευανάγνωστα τα αποτελέσματα μαζί με ακόλουθο μήνυμα «Test Passed» σε περίπτωση επιτυχίας.

### Ερώτημα 2 (5%)

Κάντε σύνθεση τη παραπάνω σας σχεδίαση (C Synthesis) με default settings και συμπληρώστε τα ακόλουθα (για *lm=ln=lp=6*):

Estimated clock period: \_\_\_\_\_  
Worst case latency: \_\_\_\_\_  
Number of DSP48E used: \_\_\_\_\_  
Number of BRAMs used: \_\_\_\_\_  
Number of FFs used: \_\_\_\_\_  
Number of LUTs used: \_\_\_\_\_

### Ερώτημα 3 (5%)

Τρέξτε C/RTL cosimulation και βεβαιωθείτε ότι η σχεδίαση σας περνάει το test επιτυχώς και συμπληρώστε τα ακόλουθα για τις τιμές *lm=ln=lp=6*:

Total Execution Time: \_\_\_\_\_  
Min latency: \_\_\_\_\_  
Avg. latency: \_\_\_\_\_  
Max latency: \_\_\_\_\_

### Ερώτημα 4 (40%)

Εφαρμόστε Vivado HLS directives (π.χ. ARRAY\_PARTITION, PIPELINE, UNROLL) έτσι ώστε να βελτιώσετε όσο πιο πολύ μπορείτε το execution time<sup>5</sup>. Πληροφορίες για τα directives μπορείτε να βρείτε εδώ<sup>6</sup>. Πειραματιστείτε με διάφορες διαστάσεις των πινάκων και **απαντήστε στα ακόλουθα**:

- i) Τι παρατηρείτε στη περίπτωση όπου το *lm* είναι σταθερό και μεταβάλετε τις άλλες 2 διαστάσεις και γιατί συμβαίνει αυτό;

<sup>5</sup> Αν χρειαστεί εφαρμόστε το TRIPCOUNT pragma για να ορίσετε τα όρια των επαναλήψεων.

<sup>6</sup> [https://www.xilinx.com/support/documentation/sw\\_manuals/xilinx2019\\_2/ug902-vivado-high-level-synthesis.pdf](https://www.xilinx.com/support/documentation/sw_manuals/xilinx2019_2/ug902-vivado-high-level-synthesis.pdf)



ii) Μόλις φτάσετε στη βέλτιστη λύση παρακαλώ πολύ συμπληρώστε τα ακόλουθα (για  $l_m=l_n=l_p=6$ ) καθώς και ποια directives χρησιμοποιήσατε για να φτάσετε σε αυτή και γιατί;

Estimated clock period: \_\_\_\_\_  
Number of DSP48E used: \_\_\_\_\_  
Number of BRAMs used: \_\_\_\_\_  
Number of FFs used: \_\_\_\_\_  
Number of LUTs used: \_\_\_\_\_  
Total Execution Time: \_\_\_\_\_  
Min latency: \_\_\_\_\_  
Avg. latency: \_\_\_\_\_  
Max latency: \_\_\_\_\_

iii) Τέλος υπολογίστε την επιτάχυνση (speed-up) της βέλτιστης hardware υλοποίηση σας συγκριτικά με την αρχική σχεδίαση σας σε hardware (χωρίς directives).