

草稿

# femto

兼容 RISC-V 的轻量级 MCU 软核

[ricyn@foxmail.com](mailto:ricyn@foxmail.com)

2021-10-16

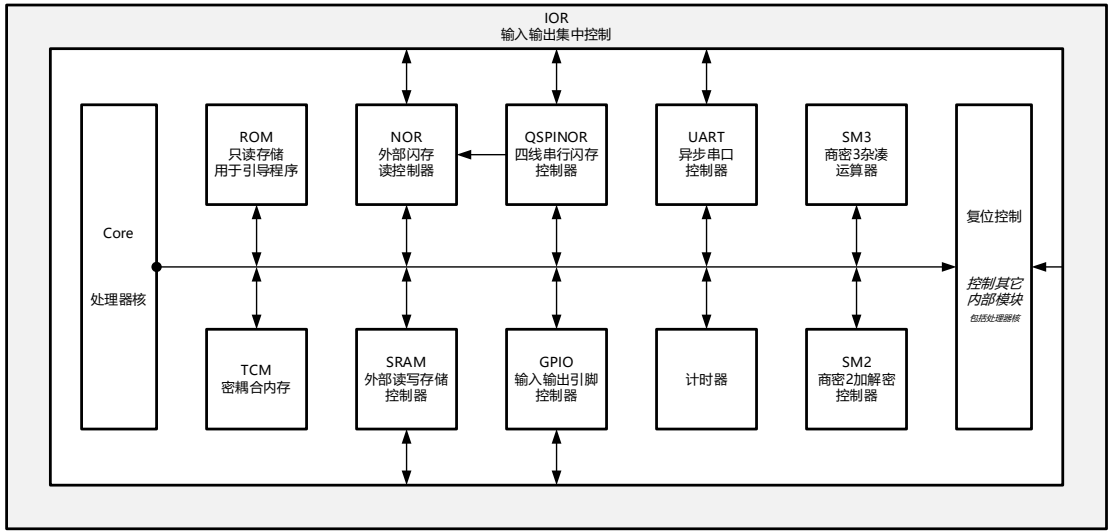
# 概览

femto 是一款兼容 RISC-V 指令的超轻量级软核微控制器，可嵌入 FPGA，便于用软件实现一定复杂度的控制逻辑。目前 femto 在 MIT 协议下开源发布。femto 基本特性列表如下：

- 单处理器核
- 可定制的 IP 核
- 内部 32 位单总线
- 同步系统，单个时钟域
- 支持指令预取
- 二级流水线
- RV32EC 指令集，支持 Zfencei 扩展
- 多数指令为单周期指令
- 无中断机制，无高速缓存，尚不支持调试功能
- 内置 MCU 常用 IP 核，便于使用 SRAM/NOR/UART
- 商密硬件加速(待实现)

# 模块说明

femto 的示意框图如下：



所有内部模块均在统一的时钟下工作，此时钟频率应由 femto.vh 中的 **SYSCLK\_FREQ** 反映。femto 实现时需人为确保 **SYSCLK\_FREQ** 正确。

下面会分块介绍 femto 的内部结构。

# 内部总线(Bus)

femto 采用的是“请求-应答”机制下的 32 位内部总线。总线请求只能由 Core 发起，总线应答也均由 Core 处理。总线信号及时序如下图：



## 提示：总线协议

**req** 和 **resp** 高电平时，每个时钟有效一次。**req** 由 Core 驱动，表示发出总线请求。**resp** 由 IP 核驱动，表示当次总线请求完成。在 **resp** 到来时，下一 **req** 同步发出，提升总线利用率。

**addr**, **w/r**, **acc** 和 **wdata** 为总线请求的控制信号和数据，均由 Core 驱动。

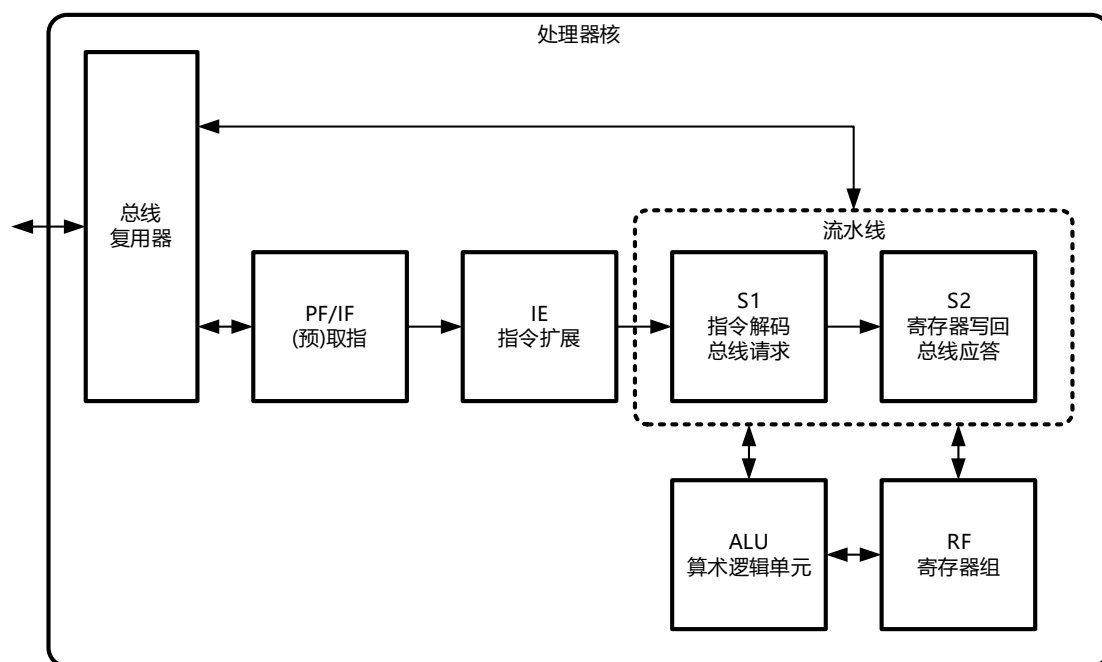
- 每个 IP 核独占一个总线地址区间，总线请求只会被派送到与 **addr** 匹配的 IP 核。如果 **addr** 不对应任何 IP 核，会触发总线错误。femto 最大支持 4GB 地址空间，原则上 femto 总线仅支持对齐访问，例如发起 32 位总线请求时，**addr** 应 4 字节对齐。
- w/r** 高电平表示当前总线请求为写请求，反之为读请求。
- acc** 用于指定总线请求位宽，支持 8 位(单字节)请求，16 位(双字节)请求以及 32 位(四字节)请求。
- wdata** 为写请求 32 位数据，总线写请求时 IP 核需处理 **wdata**，读请求时 IP 核不处理。对于 8 位写请求，Core 只保证 **wdata** 的低 8 位有效，IP 也只应处理低 8 位，依此类推。

**rdata** 是读总线请求的 32 位应答数据，由响应请求的 IP 核驱动。

- 读请求应答时 **rdata** 同时有效，对于 8 位请求，IP 只需保证 **rdata** 的低 8 位有效，同时 Core 也只需处理低 8 位，依此类推。

# 处理器核(Core)

处理器核的结构框图如下：



为了简化 IP 核的总线接口，femto Core 分时复用总线，完成指令请求(取指)和数据请求(读写)。

## 内部只读存储器(ROM)

Core 可以经由内部总线直接读取 ROM。ROM 与 Core/Bus 运行在同一频率下，因此对 ROM 的访问仅需一个时钟即可完成。

此 IP 核无寄存器，总线地址由 femto.vh 中的 **ROM\_ADDR** 指定，典型值 0x00000000。

ROM 一般用于存储系统引导程序(Bootloader)，ROM 的内容在 femto 实现时已经由 rom.vh 指定。

## 内部密耦合存储器(TCM)

Core 可以经由内部总线直接读写 TCM。TCM 与 Core/Bus 运行在同一频率下，因此对 TCM 的访问仅需一个时钟即可完成。

此 IP 核无寄存器，总线地址由 femto.vh 中的 **TCM\_ADDR** 指定，典型值 0x10000000。

## 外部存储(SRAM)控制器

SRAM 控制器支持访问外部异步 SRAM。通过此控制器，Core 可以经由内部总线读写外部 SRAM。

此 IP 核无寄存器，总线地址由 femto.vh 中的 **SRAM\_ADDR** 指定，典型值 0x20000000。

## 外部闪存(NOR)读控制器

NOR 读控制器支持常见的 Quad SPI Serial NOR 产品。此控制器将内部读外部 NOR 的总线请求映射到片选，串行时钟和 4 位数据信号上。

此 IP 核无寄存器，总线地址由 femto.vh 中的 **NOR\_ADDR** 指定，典型值 0x30000000。

此控制器与后文的 QSPINOR 控制器实质上为同一个模块，需要正确配置 QSPINOR 控制器内的相应寄存器才可使用 NOR 读控制器。

# 通用输入输出引脚(GPIO)控制器

GPIO 控制器可以驱动或读取 femto 的对外引脚,可以控制最多 32 个引脚。实际控制的引脚数由 femto.vh 中的 **GPIO\_WIDTH** 指定, 典型值 4。

此 IP 核需通过寄存器使用, 寄存器总线地址由 femto.vh 中的 **GPIO\_ADDR** 指定, 典型值 0x40000000。  
寄存器定义如下:

寄存器	偏移地址	位宽	访问权限	注释
<b>D</b>	0x0	32	读写	引脚电平(读取/设置)
<b>DIR</b>	0x4	32	读写	引脚方向(输入/输出)

● **D**

位	31	...	0
<b>读功能</b>	输入状态:读取引脚 31 电平 输出状态:读取引脚 31 输出电平设置值	...	输入状态:读取引脚 0 电平 输出状态:读取引脚 0 输出电平设置值
<b>写功能</b>	输入状态:预设引脚 31 输出电平 输出状态:设置引脚 31 输出电平	...	输入状态:预设引脚 0 输出电平 输出状态:设置引脚 0 输出电平

● **DIR**

位	31	...	0
<b>读功能</b>	0:引脚 31 为输入引脚	...	0:引脚 0 为输入引脚
<b>写功能</b>	1:引脚 31 为输出引脚	...	1:引脚 0 为输出引脚

# 异步串口(UART)控制器

UART 控制器采用固定波特率。其波特率由 femto.vh 中的 **UART\_BAUD** 指定, 典型值 57600。UART 控制器中有发送/接收 FIFO, 其深度均由 femto.vh 中的 **UART\_FIFO\_DEPTH** 指定, 典型值 8。当发送 FIFO 中有数据时, 此 IP 核会依次发出这些数据。当此 IP 核接收到数据时, 也会依次存入接收 FIFO。

此 IP 核需通过寄存器使用, 寄存器总线地址由 femto.vh 中的 **UART\_ADDR** 指定, 典型值 0x50000000。  
寄存器定义如下:

寄存器	偏移地址	位宽	访问权限	注释
<b>TXD</b>	0x0	8	只写	发送数据
<b>RXD</b>	0x1	8	只读	接收数据
<b>TXQSR</b>	0x2	8	只读	发送 FIFO 状态
<b>RXQCSR</b>	0x3	8	读写	接收 FIFO 控制与状态

● **TXD**

位	7~0
<b>读功能</b>	N/A
<b>写功能</b>	待发送字节。若发送 FIFO 已满, 写此寄存器会被忽略。

● **RXD**

位	7~0
<b>读功能</b>	已接收字节。若接收 FIFO 为空, 此寄存器值未定义。

写功能	N/A
-----	-----

#### ● TXQSR

位	7~1	0
读功能	N/A	0:发送 FIFO 已满/不可写 1:发送 FIFO 未滿/可写
写功能		N/A

#### ● RXQCSR

位	7~2	1	0
读功能	N/A	N/A	0:接收 FIFO 为空/不可读 1:接收 FIFO 非空/可读
写功能		1:清空接收 FIFO 0:无作用	N/A

## 四线同步闪存(QSPINOR)控制器

QSPINOR 控制器与 NOR 控制器实质上是同一个 IP 核，但是与 NOR 读控制器“总线直接读取 NOR”不同，QSPINOR 通过寄存器实现对 NOR 的访问。另外 QSPINOR 控制器可以实现灵活的读/写/擦等一般访问，而 NOR 读控制器只允许读访问。

### 警告：NOR XiP 程序不应访问 QSPINOR 控制器

NOR 读控制器会等待 QSPINOR 完成活动(片选信号关停)，期间 NOR 会挂起总线。因此 NOR XiP 程序不应访问 QSPINOR 控制器，否则会导致总线死锁。

QSPINOR 控制器内部有收/发 FIFO 用来暂存已收/待发数据。FIFO 深度由 femto.vh 中的 **QSPINOR\_FIFO\_DEPTH** 指定，典型值为 16。

此 IP 核的寄存器总线地址由 femto.vh 中的 **QSPINOR\_ADDR** 指定，典型值 0x60000000。

寄存器定义如下：

寄存器	偏移地址	位宽	访问权限	注释
IPCSR	0x0	16	读写	NOR 访问命令
TXD	0x2	8	只写	发送数据
RXD	0x3	8	只读	接收数据
TXQCSR	0x4	8	读写	接收 FIFO 控制与状态
RXQCSR	0x5	8	读写	发送 FIFO 控制与状态
NORCSR	0x6	16	读写	NOR 读控制器控制与状态

#### ● IPCSR

写 IPCSR 会触发 QSPINOR 控制器与外部 NOR 交互。本小节视这一过程为一次“IPCSR 命令执行”。

位	15~12	11~8	7~6	5
读功能	N/A	N/A	N/A	N/A
写功能	输出信号值，仅在输出占位周期时有效  12 位:数据线[0]输出电平	命令动作重复次数	0:单线模式 1:双线模式 2:四线模式 其它:未定义	0:此命令为数据交互 1:此命令为占位周期

	... 15 位:数据线[3]输出电平			
位	4	3~2	1	0
读功能	N/A	N/A	0:无命令正在执行 1:前一命令正在执行	0:命令结束, 片选关停 1:命令执行, 片选有效
写功能	0:输入 1:输出		N/A	

此寄存器的定义较为复杂, 这里给出一些命令示例:

单线发出 1 字节(可用于发出 NOR 指令字)	写值 0x0111
双线发出 3 字节(可用于发出 NOR 地址)	写值 0x0351
四线连续读取, 直到接收 FIFO 满	写值 0x0081
四线连续发送, 直到发送 FIFO 空	写值 0x0091
双线读取 4 字节	写值 0x0441
4 个占位周期, 期间数据线对外呈输入态	写值 0x0421
16 个占位周期, 期间数据线对外呈输入态	写值 0x0021
1 个占位周期, 期间数据线[1:0]对外输出 b10	写值 0x2171
关停片选信号	写值 0x0000
查看命令执行状态	读 IPCSR, 第 0 位表示片选有效与否, 第 1 位表示是否有命令正在执行

大多数对 QSPINOR 控制器的总线请求会在一个时钟周期后得到应答, 只有一个例外: 连续写 IPCSR 命令时, 如果前一命令尚未完成, QSPINOR 控制器会保存第二次 IPCSR 并挂起总线, 待到前一命令执行完成, 放开总线并自动续接执行第二条命令。这种方式被视为“阻塞模式”。

如需避免总线挂起, 应在写 IPCSR 之前读取并确认 IPCSR[1]为 0。这种方式被视为“非阻塞模式”。在非阻塞模式下, 若 IPCSR[11:8]为 0, 读(写)命令会持续到接收(发送)FIFO 满(空); 若在下达命令时, FIFO 已经满(空), Core 应当读取(写入)FIFO, 而后命令会执行到 FIFO 再次满(空)。若 IPCSR[11:8]非 0, 读(写)命令会确保执行 IPCSR[11:8]次; 在命令执行期间, 若 FIFO 满(空), 则命令暂停, 需要 Core 读取(写入)FIFO 以继续。

通过组合多个命令, 可以实现一个完整的 NOR 访问指令。如“0x0111 0x0351 0x0141 0x0000”命令序列可以实现典型的 SPI NOR 单线读字节指令。相邻命令之间往往会出现空闲间隙, 间隙中串行 SPI 时钟暂停。

#### 提示: 连续 NOR 访问

灵活使用 QSPINOR 控制器可以实现对 NOR 的连续访问, 从而提升大数据量访问的效率。在非阻塞模式下, IPCSR[11:8]为 0 时, 读(写)命令会持续到接收(发送)FIFO 满(空)。利用这一特性, Core 可在发起连续读(写)后持续读取(写入)FIFO, 从而实现大量数据的喷发式接收(发送)。

原则上 QSPINOR 控制器支持这种用法, 但是尚未就此专门优化。如果读写 NOR 的速度较快, 而 Core 持续访问 FIFO 时平均速度较慢, 可能迫使喷发式数据传输中止。

#### ● TXD

位	7~0
读功能	N/A
写功能	待发送字节。若发送 FIFO 已满, 写此寄存器会被忽略。

#### ● RXD

位	7~0
读功能	已接收字节。若接收 FIFO 为空，此寄存器值未定义。
写功能	N/A

● TXQCSR

位	7	6:5	4:0
读功能	N/A	N/A	发送 FIFO 中的空单元数
写功能	1:无命令执行时清空发送 FIFO 0:无作用		N/A

● RXQCSR

位	7	6:5	4:0
读功能	N/A	N/A	接收 FIFO 中的有效数据数
写功能	1:清空接收 FIFO 0:无作用		N/A

● NORCSR

此寄存器用于配置 NOR 读控制器的工作模式。只有正确配置此寄存器 NOR 读控制器才能正常工作。

位	15~8	7~4	3	2~0
读功能	NOR 指令字	占位周期数	0:占位周期期间串行数据为输入态 1:占位周期期间串行数据输出低电平	0:1-1-1 模式
写功能				1:1-1-2 模式 2:1-1-4 模式 3:1-2-2 模式 4:1-4-4 模式 5:2-2-2 模式 6:4-4-4 模式 其它:未定义

# 计时器

计时器可以为软件提供较为准确的计时功能。计时时钟由全局时钟分频得到，分频倍率为由 femto.vh 中的 **TMR\_DIV** 指定，故而计时时钟频率为 **SYSCLK\_FREQ/TMR\_DIV**。**TMR\_DIV** 的典型值是 24。

此 IP 核需通过寄存器使用，寄存器总线地址由 femto.vh 中的 **TMR\_ADDR** 指定，典型值 0x70000000。

寄存器定义如下：

寄存器	偏移地址	位宽	访问权限	注释
TR	0x0	32	读写	计时器计数值

● TR

位	31~0
读功能	计时器实时计数值
写功能	

TR 寄存器非 0 时，每个计时时钟自减 1，直至自减到 0 为止。读取 TR 可以获得当前计数值。TR 寄存器随时可写。



## 商密 2(SM2)加解密核

TBD

## 商密 3(SM3)杂凑算术核

TBD

## 复位控制器

复位控制器提供 femto 内部各个时序逻辑的复位功能。外部输入复位信号(低电平有效)可以触发全局复位, Core 也可通过此 IP 核实现软件复位。

此 IP 核需要通过寄存器使用, 寄存器总线地址由 femto.vh 中的 **RST\_ADDR** 定义, 典型值 0xf0000000。寄存器定义如下:

寄存器	偏移地址	位宽	访问权限	注释
RST	0x0	8	只写	复位控制

### ● RST

位	7~0
读功能	N/A
写功能	0:触发全局复位 1:复位目标模块 0 ... 255:复位目标模块 254

目前各个复位目标模块在 femto.v 中指定, 建议在 femto.vh 中记录各个目标模块。不建议复位程序/指令存储器。典型的目标模块定义如下:

复位目标	注释
0	复位处理器核心
1	复位 ROM 控制器
2	复位 TCM 控制器
3	复位 SRAM 控制器
4	复位 NOR 读控制器
5	复位 GPIO 控制器
6	复位 UART 控制器
7	复位 QSPINOR 控制器
8	复位计时器

## 输入输出环(I/O Ring)

I/O Ring 统一控制对 femto 外信号的输入/输出方向。

# 系统引导(Boot)

TBD

## 闪存引导

## 串口引导

## 闪存写入工具(Flash loader)

# 软件开发包(SDK)

软件开发包封装了对软件对 femto 寄存器的操作并抽象出常用的函数。SDK 可以简化、加速软件开发，避免或减少软件开发过程中的问题。SDK 功能通过 sdk.h, sdk.c 提供。  
下面分模块给出 SDK 的详细信息。

## NOR 读控制器

```
void nor_init(nor_mode_t mode, uint8_t cmd, uint8_t dmy_cycle_no);
```

功能	配置 NOR 读控制器
mode	NOR_MODE_111 ... NOR_MODE_444
cmd	NOR 读命令字
dmy_cycle_no	占位周期数, 0~15

## GPIO 控制器

```
gpio_dir_t gpio_get_dir(uint8_t pin_index);
```

功能	获取引脚输入/输出状态(方向)
pin_index	引脚下标, 0~31
返回值	DIR_IN, DIR_OUT

```
void gpio_set_dir(uint8_t pin_index, gpio_dir_t dir);
```

功能	设置引脚输入/输出状态(方向)
pin_index	引脚下标, 0~31
dir	DIR_IN, DIR_OUT

```
bool gpio_get(uint8_t pin_index);
```

功能	获取输入引脚电平
pin_index	引脚下标, 0~31

返回值	0:低电平, 1:高电平
-----	--------------

```
void gpio_set(uint8_t pin_index, bool level);
```

功能	设置输出引脚电平
pin_index	引脚下标, 0~31
level	0:低电平, 1:高电平

```
void gpio_tog(uint8_t pin_index);
```

功能	反转输出引脚电平
pin_index	引脚下标, 0~31

## UART 控制器

```
bool uart_rx_ready(void);
```

功能	检查 UART 接收 FIFO 是否可读
返回值	0:FIFO 为空/不可读, 1:FIFO 非空/可读

```
bool uart_tx_ready(void);
```

功能	检查 UART 发送 FIFO 是否可写
返回值	0:FIFO 已满/不可写, 1:FIFO 未满/可写

```
void uart_clear_rx_fifo(void);
```

功能	清空 UART 接送 FIFO
----	-----------------

```
bool uart_read_fifo(uint8_t* const ptr_d);
```

功能	尝试读取 UART 接收 FIFO 并存储
ptr_d	出参, 存储到此地址/指针
返回值	0:失败, 1: 成功

```
bool uart_write_fifo(uint8_t d);
```

功能	尝试写 UART 发送 FIFO
d	待发送字节
返回值	0:失败, 1: 成功

```
void uart_block_receive(uint8_t* const buf, size_t n);
```

功能	从 UART 接收 FIFO 读取数据, 读取完成后返回
buf	接收目的地址/指针
n	待接收字节数

```
void uart_block_send(const uint8_t* const buf, size_t n);
```

功能	将数据串写入 UART 发送 FIFO, 写入完成后返回
buf	待发送字节串地址/指针
n	待发送字节数

# QSPINOR 控制器

```
bool qspinor_rx_ready(void);
```

功能	检查 QSPINOR 接收 FIFO 是否可读
返回值	0:FIFO 为空/不可读, 1:FIFO 非空/可读

```
bool qspinor_tx_ready(void);
```

功能	检查 QSPINOR 发送 FIFO 是否可写
返回值	0:FIFO 已满/不可写, 1:FIFO 未满/可写

```
void qspinor_clear_fifo(bool rx, bool tx);
```

功能	清空 QSPINOR 收发 FIFO
rx	0:不清空接收 FIFO, 1:清空接收 FIFO
tx	0:不清空发送 FIFO, 1:清空发送 FIFO(仅在 QSPINOR 未执行命令时)

```
bool qspinor_read_fifo(uint8_t* const ptr_d);
```

功能	尝试读取 QSPINOR 接收 FIFO 并存储
ptr_d	出参, 存储到此地址/指针
返回值	0:失败, 1: 成功

```
bool qspinor_write_fifo(uint8_t d);
```

功能	尝试写 QSPINOR 发送 FIFO
d	待发送字节
返回值	0:失败, 1: 成功

```
bool qspinor_busy(void);
```

功能	检查 QSPINOR 当前是否在执行命令
返回值	0:未在执行命令, 1:正在执行命令

```
void qspinor_fifo_send(uint8_t n, qspinor_width_t width);
```

功能	发起一轮数据发送, 数据源自发送 FIFO, 尽快返回
n	WHOLE_FIFO:触发一轮发送, 直至发送 FIFO 为空 1:发送一个字节 ...
width	QSPINOR_X1, QSPINOR_X2, QSPINOR_X4

```
void qspinor_fifo_receive(uint8_t n, qspinor_width_t width);
```

功能	发起一轮数据接收, 数据写入接收 FIFO, 尽快返回
n	WHOLE_FIFO:触发一轮接收, 直至接收 FIFO 已满 1:接收一个字节 ...
width	QSPINOR_X1, QSPINOR_X2, QSPINOR_X4

```
void qspinor_dummy_cycle(uint8_t n, qspinor_width_t width);
```

功能	发起一轮占位周期，尽快返回
n	0(16):16 个占位周期 1:一个占位周期 ...
width	QSPINOR_X1, QSPINOR_X2, QSPINOR_X4

```
void qspinor_stop(void);
```

功能	结束 QSPINOR 与 NOR 的交互，关停片选，尽快返回
----	--------------------------------

```
void qspinor_block_receive(uint8_t* const buf, size_t n);
```

功能	从 QSPINOR 接收 FIFO 读取数据，读取完成后返回
buf	接收目的地址/指针
n	待接收字节数
试验性函数，请参考 QSPINOR 控制器章节关于“连续 NOR 访问”的提示	

```
void qspinor_block_send(const uint8_t* const buf, size_t n);
```

功能	将数据串写入 UART 发送 FIFO，写入完成后返回
buf	待发送字节串地址/指针
n	待发送字节数
试验性函数，请参考 QSPINOR 控制器章节关于“连续 NOR 访问”的提示	

## 计时器

```
void timer_set(uint32_t val);
```

功能	写入计时器计数初值，立即返回
val	0:清空计数值并停止计数 正数:设置计数初值，此后每个计时时钟计数值减 1，直至计数值为 0

```
uint32_t timer_get(void);
```

功能	读取计时器当前实时计数值
返回值	实时计数值

## 复位控制器

```
void reset_soc(void);
```

功能	复位 femto
----	----------

```
void reset_core(void);
```

功能	停止处理器核的活动并复位
----	--------------

```
void reset_uart(void);
```

功能	停止串口控制器的活动并复位
----	---------------

```
void reset_gpio(void);
```

功能	停止 GPIO 控制器的活动并复位
----	-------------------

```
void reset_qspinor(void);
```

功能	停止 QSPINOR 控制器的活动并复位
----	----------------------

```
void reset_timer(void);
```

功能	停止计时器的活动并复位
----	-------------

## 开发与运行环境

目前 femto 的开发主要需要两款工具软件：

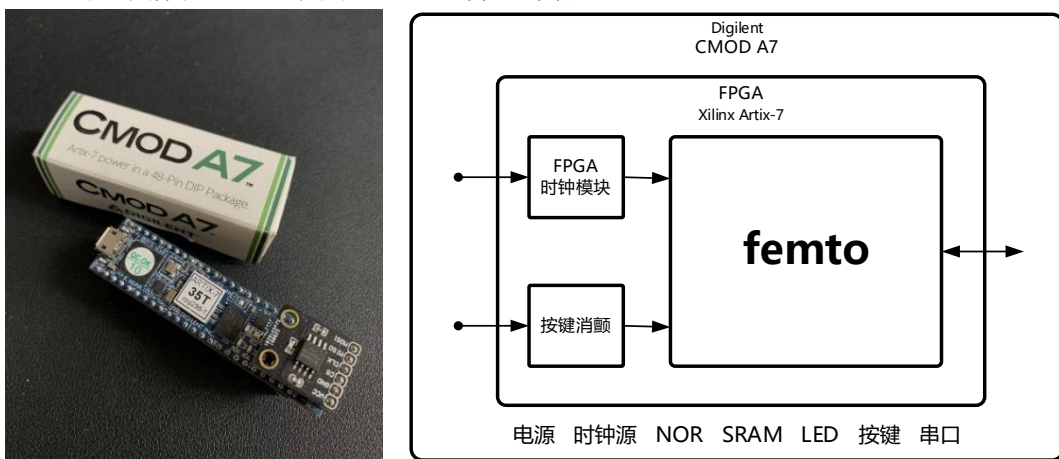
gcc version 8.3.0 (xPack GNU RISC-V Embedded GCC, 32-bit)

Xilinx Vivado v2018.2 (64-bit)

SW Build: 2258646 on Thu Jun 14 20:03:12 MDT 2018

IP Build: 2256618 on Thu Jun 14 22:10:49 MDT 2018

femto 可以在实体硬件上运行，其典型运行平台如下图所示：



## 板级软件开发包(BSDK)

板级软件开发包可以进一步简化在典型平台上的软件开发。BSDK 功能通过相应的头文件和 C 文件提供。

目前 BSDK 主要涵盖了对 GPIO、NOR 闪存的支持，其主要内容如下：

**警告：NOR XiP 程序不应调用 QSPINOR 相关的函数**

这可能会导致总线死锁。详细信息参考 QSPINOR 控制器介绍章节。

```
void nor_bus_read_init(void);
```

功能	使用典型配置初始化 NOR 读控制模块
----	---------------------

```
void nor_erase(size_t start, size_t size);
```

功能	擦除 NOR 闪存指定区间的数据
----	------------------

```
void nor_program(size_t start, size_t size, const uint8_t* const data);
```

功能	向 NOR 闪存已擦除的指定区间写入数据
----	----------------------

```
void nor_read(size_t start, size_t size, uint8_t* const data);
```

功能	读取 NOR 闪存指定区间的数据
----	------------------

```
void gpio_init(void);
```

功能	将 GPIO 初始化至板卡默认状态
----	-------------------

```
bool get_button_level(void);
```

功能	获取用户按键的电平
----	-----------

```
void light_leds(bool red, bool green, bool blue);
```

功能	点亮板载三色 LED 灯
----	--------------