

Architekturen und Entwurf von Rechnersystemen

1. Teil: Die Hardware-Beschreibungssprache Bluespec



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

Andreas Koch
FG Eingebettete Systeme und ihre Anwendungen



Material



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

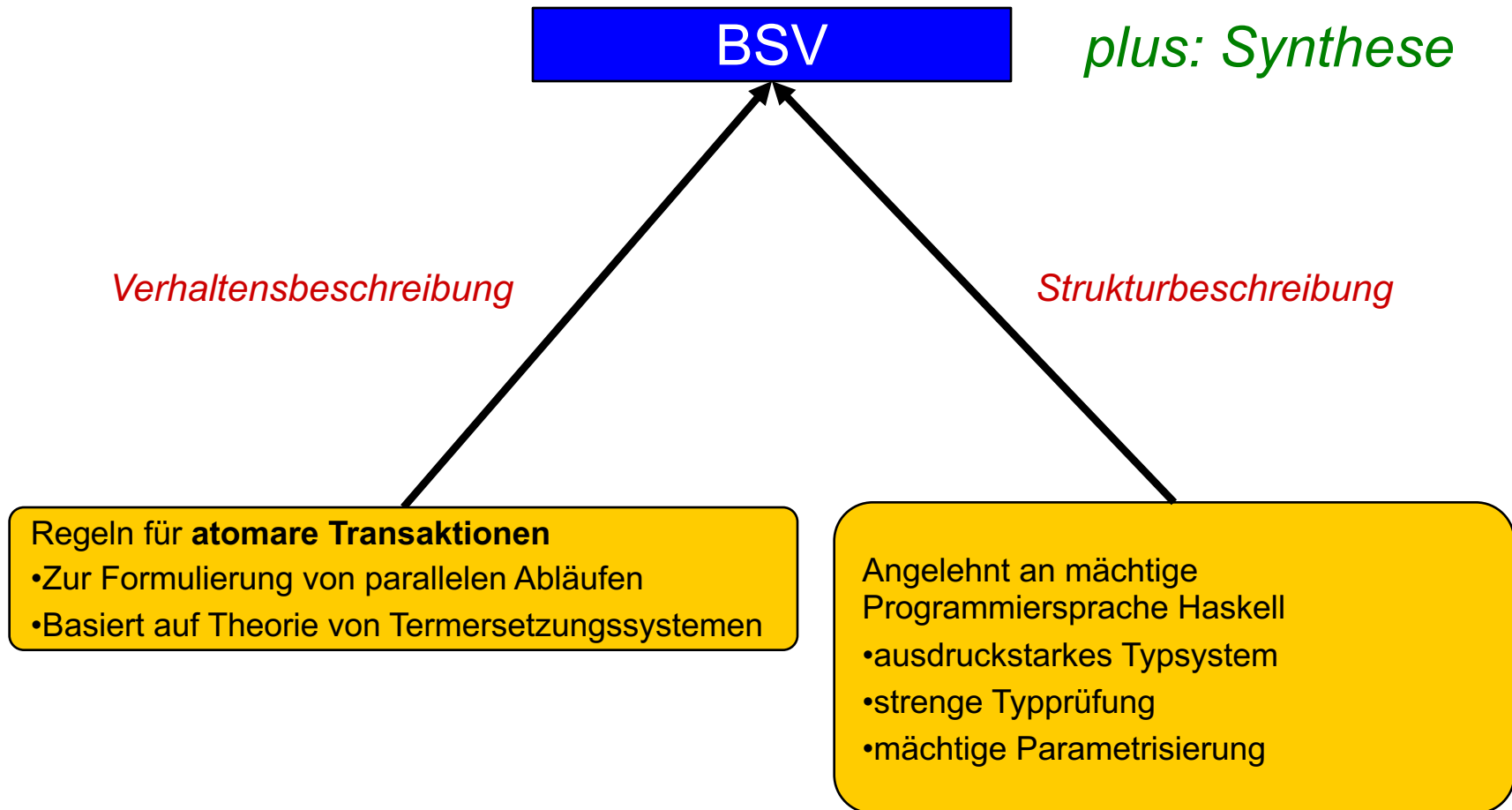
- Vorlesungsfolien basieren auf Material von Rishiyur Nikhil
 - Ehemals Professor am MIT
 - Nun CTO von Bluespec Inc.
- Eine englische Fassung auch auf RBG Rechnern installiert



EINFÜHRUNG

Grundlegende Elemente von BSV

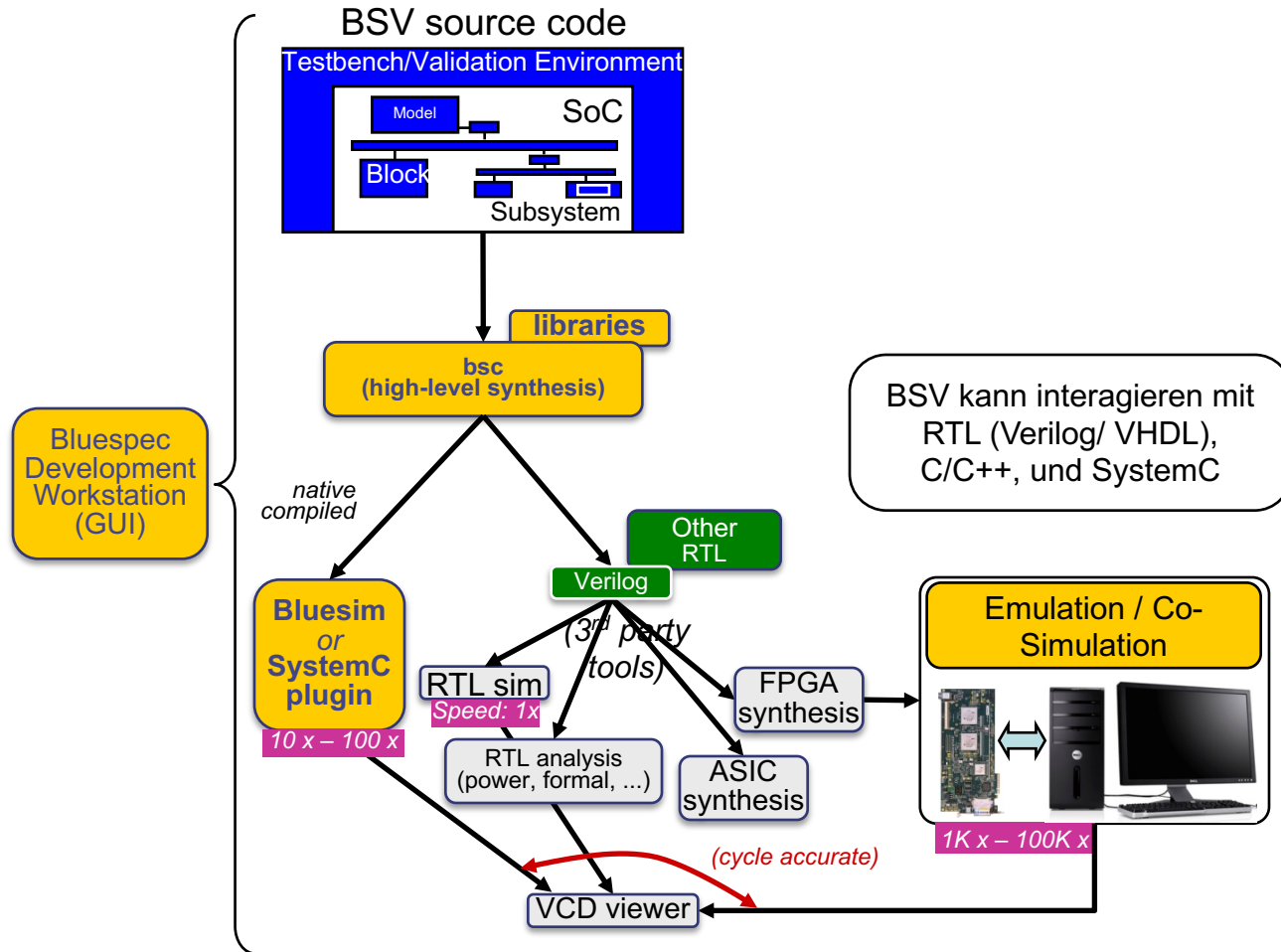
Bluespec System Verilog



Vergleich von Hardware-Beschreibungssprachen

<i>Verhaltens- beschreibung</i>	BSV	Synthetisierbare RTL HDL (Verilog, VHDL, SystemVerilog, SystemC)	High-Level Synthese (C/C++/Matlab)
Verhalten	Atomare Regeln	Synchrone Schaltungen	Sequentielle Programmierung
Schnittstellen	Atomare Methoden	Im wesentlichen Drähte (kaum Abstraktion)	I.d.R. nur auf oberster Hierarchieebene
<i>Struktur</i>	BSV	Synthetisierbare RTL HDL (Verilog, VHDL, SystemVerilog, SystemC)	High-Level Synthese (C/C++/Matlab)
Direkter Einfluss auf HW-Architektur	Stark	Stark	Schwach
Typprüfungen	Stark	Schwach-Mittel (VHDL)	Mittel
Typen	Mächtig, auch benutzerdefiniert	Bits, schwach benutzerdefiniert	Primitive, schwach benutzerdefiniert
Parametrisierung	Mächtig	Schwach	Schwach

BSV Werkzeugfluß



Weitere Informationen: RBG Pool

`$BLUESPEC_HOME = /usr/local/bluespec`



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

- Englische Folien: `$BLUESPEC_HOME/training/BSV/slides/`
 - Weiteres Material in training/BSV: Beispiele, Übungen, Veröffentlichungen
- Sprachspezifikation: `$BLUESPEC_HOME/doc/BSV/reference-guide.pdf`
 - Komplette Beschreibung von BSV, einschließlich Standardbibliotheken etc.
- Benutzerhandbuch: `$BLUESPEC_HOME/doc/BSV/user-guide.pdf`
 - Verwendung der Werkzeuge (Kommandozeile und GUI)
- Lehrbuch: `$BLUESPEC_HOME/doc/BSV/bsv_by_example.pdf`
 - Bluespec by Example
 - Ca. 60 Beispiele
 - Quellcode zum Ausprobieren:
`$BLUESPEC_HOME/doc/BSV/bsv_by_example_appendix.tar.gz`

Einfache Multiplikation



```
    1001      // x = 4' d9
x 0101      // y = 4' d5
-----
    1001      // x << 0      (da y[0] == 1)
   0000      // 0 << 1      (da y[1] == 0)
  1001       // x << 2      (da y[2] == 1)
0000        // 0 << 3      (da y[3] == 0)
-----
0101101     // Produkt = 45
```

*Schiebe y jeweils ein
Bit nach rechts und
teste lsb*

Multiplizierer in BlueSpec

Externe Schnittstelle



```
interface Mult_ifc;  
  method Action          put_x (int xx);  
  method Action          put_y (int yy);  
  method ActionValue #(int) get_w ();  
endinterface: Mult_ifc
```

Multiplizierer in BlueSpec

Benutzung



```
module mkTestbench (Empty);
  Mult_ifc m <- mkMult;

  rule gen_x;
    m.put_x (9);
  endrule

  rule gen_y;
    m.put_y (5);
  endrule

  rule drain;
    let w <- m.get_w ();
    $display ("Product = %d", w);
    $finish ();
  endrule
endmodule: mkTestbench
```

Multiplizierer in BlueSpec

Verhalten



```
module mkMult (Mult_ifc) ;
  Reg #(int)  w    <- mkRegU;
  Reg #(int)  x    <- mkRegU;
  Reg #(int)  y    <- mkRegU;
  Reg #(Bool) got_x <- mkReg (False);
  Reg #(Bool) got_y <- mkReg (False);

  rule compute ((y != 0) && got_x && got_y) ;
    if (lsb(y) == 1) w <= w + x;
    x <= x << 1;
    y <= y >> 1;
  endrule

  method Action put_x (int xx) if (! got_x);
    x <= xx; w <= 0; got_x <= True;
  endmethod

  method Action put_y (int yy) if (! got_y);
    y <= yy; got_y <= True;
  endmethod

  method ActionValue #(int) get_w () if ((y == 0)
                                         && got_x
                                         && got_y);

    got_x <= False; got_y <= False;
    return w;
  endmethod
endmodule: mkMult
```

Beispiel ausführen

Aufteilen auf Dateien und Packages

Testbench.bsv

```
package Testbench;

import Mult :: *; // alles aus Package Mult importieren

module mkTestbench (Empty);
  Mult_ifc m <- mkMult;

  rule gen_x;
    m.put_x (9);
  endrule

  rule gen_y;
    m.put_y (5);
  endrule

  rule drain;
    let w <- m.get_w ();
    $display ("Produkt = %d", w);
    $finish ();
  endrule
endmodule: mkTestbench

endpackage: Testbench
```

Mult.bsv

```
package Mult;

interface Mult_ifc;
  method Action put_x (int xx);
  method Action put_y (int yy);
  method ActionValue #(int) get_w (); // w = xx * yy
endinterface: Mult_ifc

module mkMult (Mult_ifc);
  Reg #(int) w <- mkRegU;
  Reg #(int) x <- mkRegU;
  Reg #(int) y <- mkRegU;
  Reg #(Bool) got_x <- mkReg (False);
  Reg #(Bool) got_y <- mkReg (False);

  rule compute ((y != 0) && got_x && got_y) ;
    if (lsb(y) == 1) w <= w + x;
    x <= x << 1;
    y <= y >> 1;
  endrule

  method Action put_x (int xx) if (! got_x);
    x <= xx; w <= 0; got_x <= True;
  endmethod

  method Action put_y (int yy) if (! got_y);
    y <= yy; got_y <= True;
  endmethod

  method ActionValue #(int) get_w () if ((y == 0) && got_x && got_y);
    got_x <= False; got_y <= False;
    return w;
  endmethod
endmodule: mkMult

endpackage: Mult
```

Beispiel ausführen

Compilieren



- RBG Lizenz initialisieren (nur einmal pro Sitzung)

```
$ export LM_LICENSE_FILE=27002@licence.rbg.informatik.tu-darmstadt.de
```

- Compilieren

```
$ bsc -sim -g mkTestbench -u Testbench.bsv
```

- Erzeuge Code für BlueSpec-internen **Simulator** (recht schnell)
- **Global** oberstes Modul ist mkTestbench
 - In einer Datei können mehrere Module enthalten sein
- Übersetze auch alle **Untermodule**
 - Dateiname = Packagename
 - Testbench importiert alles aus Mult, compile Mult.bsv

Beispiel ausführen

Linken



- Linken

```
bsc -sim -e mkTestbench -o myFirstModel
```

- **Einsprungpunkt** ist das Modul `mkTestbench`
- **Ausgabedatei** für Simulationsmodell ist `myFirstModel`
 - Ohne `-o` wird Dateiname `a.out` verwendet

Beispiel ausführen

Simulation starten



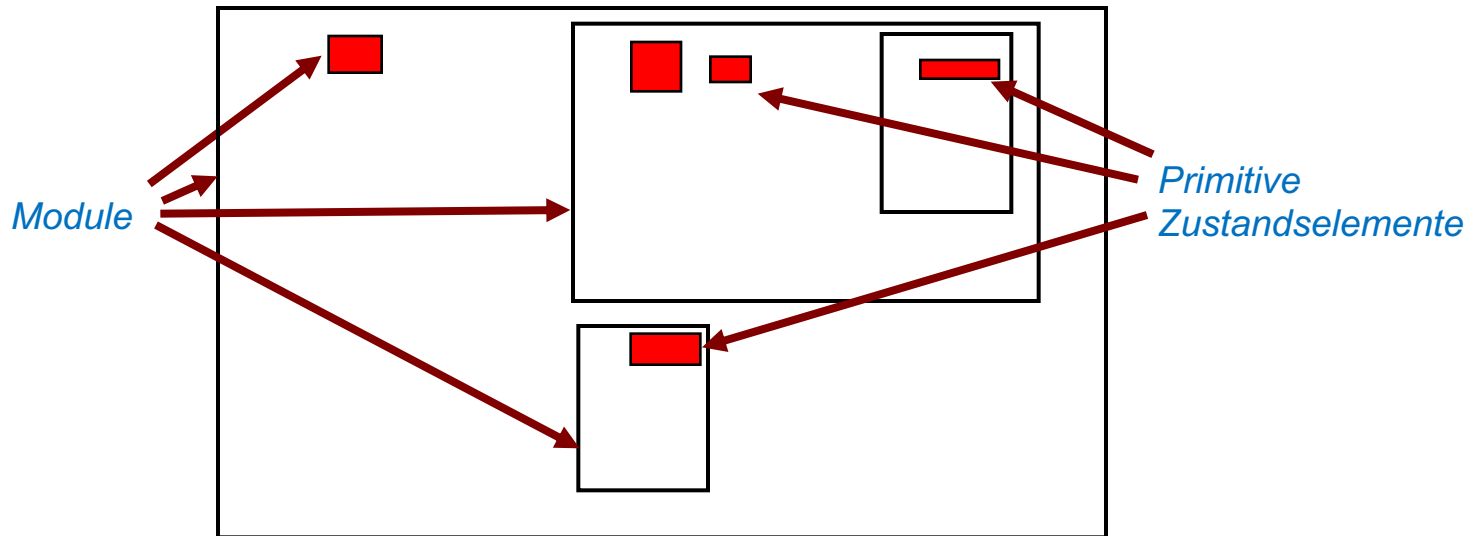
- Simulationsmodell ist **ausführbare Datei**
 - Wird erzeugt beim Linken
- Starten der Simulation: Datei auf Kommandozeile ausführen

```
$ ./myFirstModel
Produkt =          45
$
```

- Diese Schritte sind das übliche Vorgehen
 - Automatisieren der Einzelschritte via **make**
 - Oder mittels Bluespec IDE (nicht Bestandteil der Vorlesung)
 - Start mit **bluespec**
- Mehr Hinweise zu **bsc** und **bluespec** im Bluespec User Guide

Entwurfshierarchie

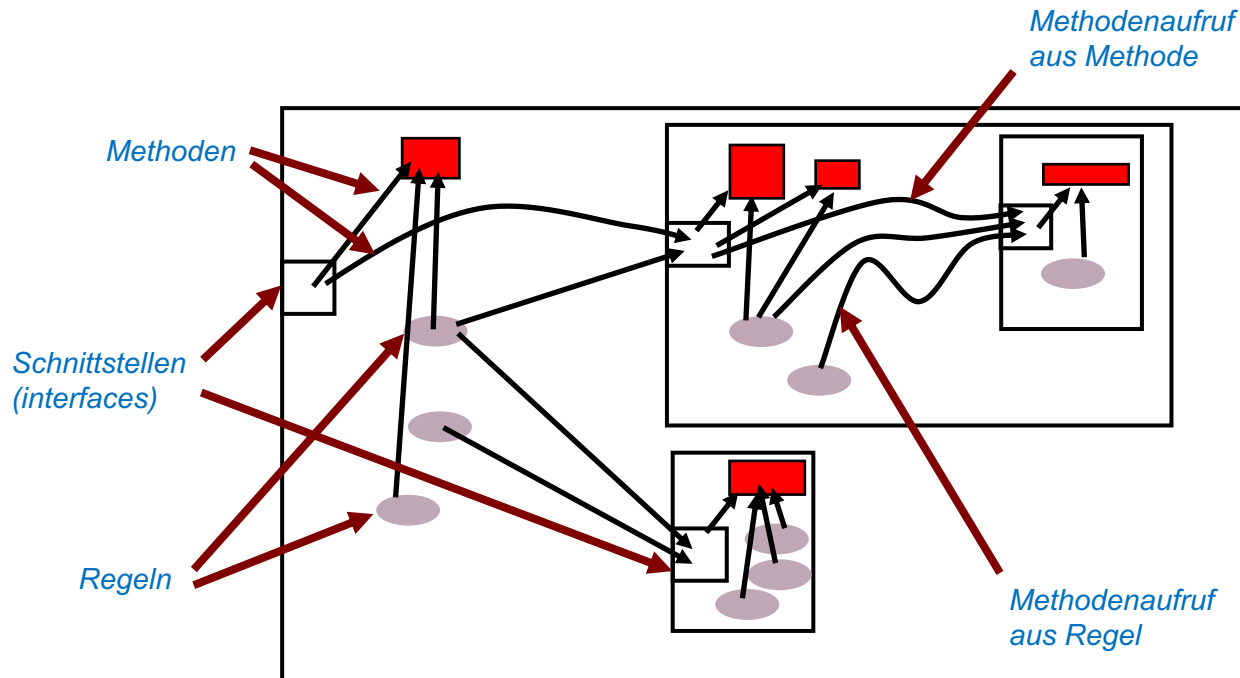
- Bluespec besteht aus **Zerlegungshierarchie** von Modulen
 - Wie Verilog, SystemVerilog und SystemC
- Blätter der Hierarchie sind primitive Zustandselemente
 - Register, Warteschlangen (FIFOs), ...
- Unterschied zu Verilog: Auch Register sind Module!



Regeln und Schnittstellenmethoden



- Module stellen Schnittstellen durch **Schnittstellenmethoden** bereit
- Module enthalten **Regeln**, die Methoden anderer Module aufrufen
- Methoden können auch Methoden anderer Module aufrufen



Selbst Register sind Module



- Schnittstelle zu **Register-Modulen**

```
interface Reg #(type t);  
    method Action _write (t v);  
    method t      _read  ();  
endinterface: Reg
```

Reg ist ein **generischer Typ**
Typparameter "t" ist z.B.
int oder Bool oder Bit#(16)

- Zugriff auf Register über **Methodenaufrufe**

```
x._write (x._read () << 1);
```

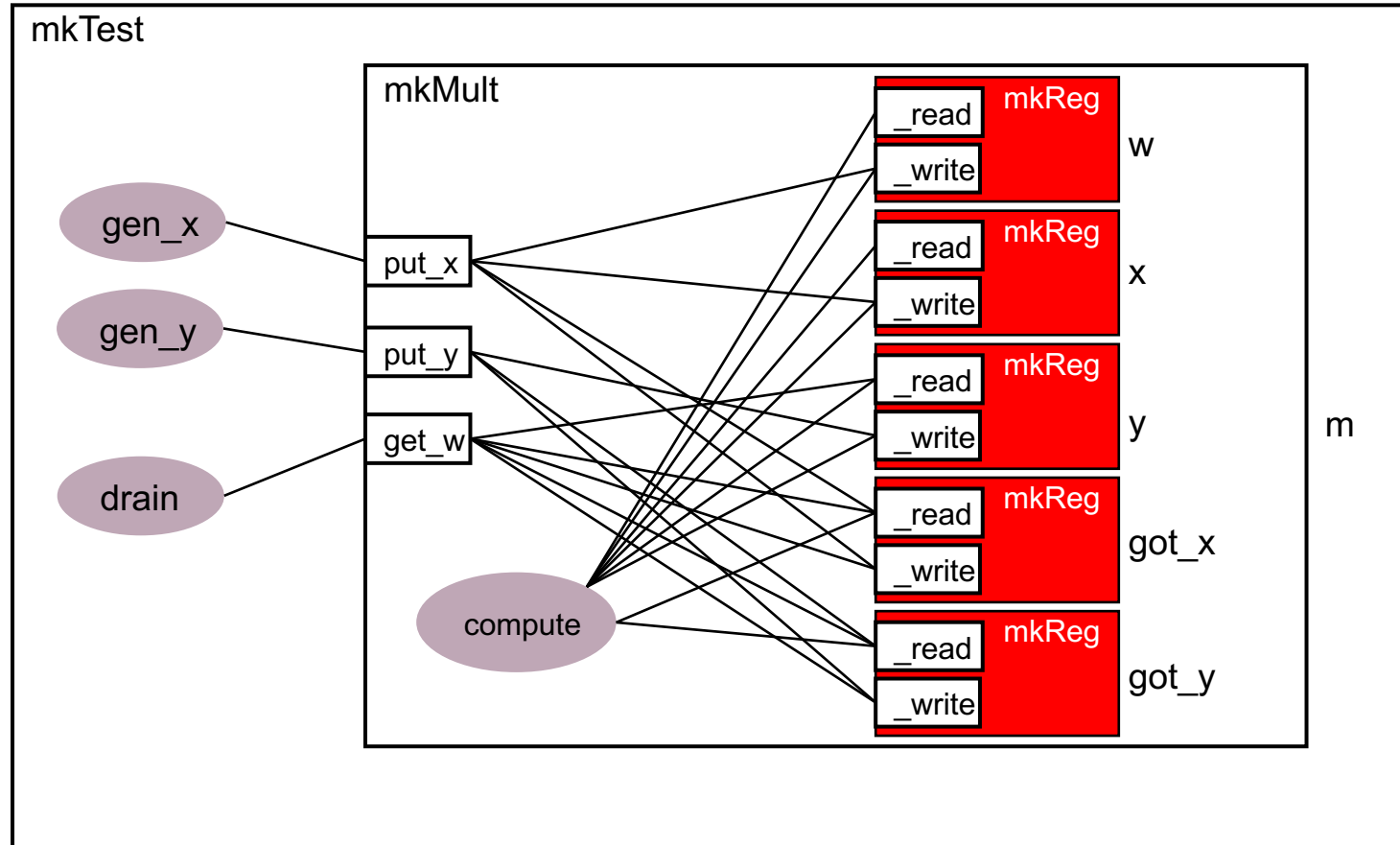
- Kurzform zum **Lesen**

```
x._write (x << 1);
```

- Kurzform zum **Schreiben**

```
x <= x << 1;
```

Beispiel: Multiplizierer



Modulinanziierung



- Syntax

```
interface_type instance_name <- module_name ( module_parameters );
```

- “(” *module_parameters* “)” kann bei parameterlosen Modulen entfallen

- **Beispiele**

```
Mult_ifc m <- mkMult;
```

```
Reg#(int) w <- mkRegU;  
Reg#(Bool) got_x <- mkReg (False);
```

mkRegU ist Modul ohne Parameter;
Initialwert des Registers ist undefiniert
mkReg ist Modul mit Initialwert des Registers
als Parameter

Grundlegende Syntaxelemente 1



- BSV orientiert sich an (System)Verilog Syntax
- Übliche Regeln für Geltungsbereiche
- Bezeichner
 - Unterscheiden zwischen Groß-/Kleinschreibung
 - **Erstes Zeichen ist relevant**
 - Variablen, Typvariablen und Methoden beginnen mit Kleinbuchstaben
 - `mkMult`, `x`, `y`, `t1`
 - Konstanten und Typen beginnen mit Großbuchstaben
 - `Int`, `Uint`, `Bool`, `True`, `False`
- Ausnahmen
 - Aus Kompatibilität zu (System)Verilog: `int` und `bit`
 - Sind Kurzformen von `Int#(32)` und `Bit#(1)`

Grundlegende Syntaxelemente 2



- Konvention für Modulnamen
 - Traditioneller Präfix ist “**mk**”
 - Gelesen “make”
 - `mkMultiply`, `mkALU`, ...

Methodendeklaration



- Zwei wesentliche Arten von Methoden
- **Wert-Methoden** (*value methods*)
 - Entsprechen mathematischen Funktionen
 - Können Zustand der Schaltung nicht ändern
 - Können lokale Zwischenwerte berechnen (=)
 - Haben einen Rückgabewert an Aufrufer
- **Aktions-Methoden** (*action methods*)
 - Können Zustand der Schaltung ändern (<=)
 - Haben keinen Rückgabewert
- **Aktionswert-Methoden** (*action value meth.*)
 - Können Zustand der Schaltung ändern (<=)
 - Und haben einen Rückgabewert an Aufrufer

```
method int foo (int x, int y, int z);  
  let sum = x + y;  
  return sum + z;  
endmethod
```

```
Reg#(int) sum <- mkReg(0);  
method Action inc(int x);  
  sum <= sum + x;  
endmethod
```

```
Reg#(int) sum <- mkReg(0);  
method ActionValue(#int) inc2(int x);  
  sum <= sum + x;  
  return sum*2; // benutzt alten Wert  
endmethod
```

Beispiel: Methoden

Deklaration und Aufruf



```
interface Ifc_Dut;
  method int read ();
  method Action doinc (int x);
  method ActionValue#(int) doincrd2(int x);
endinterface

module mkDut(Ifc_Dut);

  Reg#(int) sum <- mkReg(0);

  function Action incsum(int x);
    return
      action
        sum <= sum + x;
      endaction;
  endfunction

  method int read();
    return sum;
  endmethod

  method Action doinc(int x);
    incsum(x);
  endmethod

  method ActionValue#(int) doincrd2(int x);
    let sum2 = 2*sum;
    incsum(x);
    return sum2;
  endmethod

endmodule: mkDut
```

```
module mkTb(Empty);

  Ifc_Dut dut <- mkDut;

  Reg#(int) state <- mkReg(0);

  rule s1 (state == 1);
    $display("s1");
    $display("sum=%0d", dut.read);
    state <= state + 1;
  endrule

  rule s2 (state == 2);
    $display("s2");
    dut.doinc(23);
    $display("sum=%0d", dut.read);
    state <= state + 1;
  endrule

  rule s3 (state == 3);
    $display("s3");
    let newval <- dut.doinc2(43);
    $display("sum=%0d, newval=%0d", dut.read, newval);
    state <= state + 1;
  endrule

  rule s4 (state == 4);
    $display("s4");
    $display("sum=%0d", dut.read);
    $finish(0);
  endrule

  rule s0 (state == 0);
    state <= 1;
  endrule

endmodule: mkTb
```


Beispiel: Methoden Mit Ausgaben



```
interface Ifc_Dut;
  method int read ();
  method Action doinc (int x);
  method ActionValue#(int) doincrd2(int x);
endinterface

module mkDut(Ifc_Dut);

  Reg#(int) sum <- mkReg(0);

  function Action incsum(int x);
    return
      action
        sum <= sum + x;
      endaction;
  endfunction

  method int read();
    return sum;
  endmethod

  method Action doinc(int x);
    incsum(x);
  endmethod

  method ActionValue#(int) doincrd2(int x);
    let sum2 = 2*sum;
    incsum(x);
    return sum2;
  endmethod

endmodule: mkDut
```

```
module mkTb(Empty);

  Ifc_Dut dut <- mkDut;

  Reg#(int) state <- mkReg(0);

  rule s1 (state == 1);
    $display("s1");
    $display("sum=%0d", dut.read); // sum=0
    state <= state + 1;
  endrule

  rule s2 (state == 2);
    $display("s2");
    dut.doinc(23);
    $display("sum=%0d", dut.read); // sum=0
    state <= state + 1;
  endrule

  rule s3 (state == 3);
    $display("s3");
    let newval <- dut.doinc2(43); // sum=23, newval=46
    $display("sum=%0d, newval=%0d", dut.read, newval);
    state <= state + 1;
  endrule

  rule s4 (state == 4);
    $display("s4");
    $display("sum=%0d", dut.read); // sum=66
    $finish(0);
  endrule ...
```



Bedingungen an Methoden und Regeln

Bedingungen entscheiden über **Bereitschaft** von Regeln und Methoden zur Ausführung. Default: True

Methoden werden (ggf. indirekt) aus Regeln aufgerufen. Regel ist nur bereit, wenn **alle aufgerufenen** Methoden ebenfalls bereit sind (zusätzlich zur Bedingung an Regel)

Bereitschaft der Regel: **CAN_FIRE**

Konjunktion (AND) von

- Regelbedingung
- Bedingungen an allen aufgerufenen Methoden

```
module mkMult (Mult_ifc);
  Reg #(int)  w      <- mkRegU;
  Reg #(int)  x      <- mkRegU;
  Reg #(int)  y      <- mkRegU;
  Reg #(Bool) got_x <- mkReg (False);
  Reg #(Bool) got_y <- mkReg (False);

  rule compute ((y != 0) && got_x && got_y);
    if (lsb(y) == 1) w <= w + x;
    x <= x << 1;
    y <= y >> 1;
  endrule

  method Action put_x (int xx) if (! got_x);
    x <= xx; w <= 0; got_x <= True;
  endmethod

  method Action put_y (int yy) if (! got_y);
    y <= yy; got_y <= True;
  endmethod

  method ActionValue #(int) get_w () if ((y == 0)
    && got_x
    && got_y);

    got_x <= False; got_y <= False;
    return w;
  endmethod
endmodule: mkMult
```

Bedingungen an Methoden und Regeln

Beispiel: Multiplizierer



```
module mkTestbench (Empty);
  Mult_ifc m <- mkMult;

  rule gen_x;
    m.put_x (9);
  endrule

  rule gen_y;
    m.put_y (5);
  endrule

  rule drain;
    let w <- m.get_w ();
    $display ("Product = %d", w);
    $finish ();
  endrule
endmodule: mkTestbench
```

CAN_FIRE_gen_x

(! got_x)

CAN_FIRE_gen_y

(! got_y)

CAN_FIRE_drain

((y==0) && got_x && got_y)

CAN_FIRE_compute

((y!=0) && got_x && got_y)

```
module mkMult (Mult_ifc);
  Reg #(int) w <- mkRegU;
  Reg #(int) x <- mkRegU;
  Reg #(int) y <- mkRegU;
  Reg #(Bool) got_x <- mkReg (False);
  Reg #(Bool) got_y <- mkReg (False);

  rule compute ((y != 0) && got_x && got_y);
    if (lsb(y) == 1) w <= w + x;
    x <= x << 1;
    y <= y >> 1;
  endrule

  method Action put_x (int xx) if (! got_x);
    x <= xx; w <= 0; got_x <= True;
  endmethod

  method Action put_y (int yy) if (! got_y);
    y <= yy; got_y <= True;
  endmethod

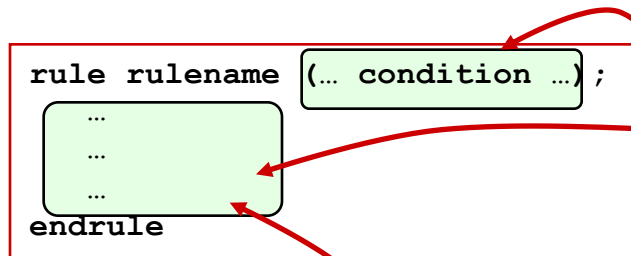
  method ActionValue #(int) get_w () if ((y == 0)
    && got_x
    && got_y);
    got_x <= False; got_y <= False;
    return w;
  endmethod
endmodule: mkMult
```

Ausführung von Regeln

Vereinfachte Erklärung



Jede Regel hat einen Namen und zwei für die Semantik relevante Teile



CAN_FIRE Bedingung, Konjunktion von

- Expliziter Regelbedingung
- Methodenbedingungen von in Regelbedingung aufgerufener Methoden
- Methodenbedingungen vom im Regelkörper aufgerufener Methoden

Alle im Körper der Regel (*rule body*) ausgeführten **Aktionen**

Vereinfachte Ausführungssemantik

Wann immer das **CAN_FIRE** einer Regel wahr ist führe die **Aktionen** im Regelkörper aus

Ausführungssequenz von Regeln

Beispiel: Multiplizierer



```
module mkTestbench (Empty);
  Mult_ifc m <- mkMult;

  rule gen_x;
    m.put_x (9);
  endrule

  rule gen_y;
    m.put_y (5);
  endrule

  rule drain;
    let w <- m.get_w ();
    $display ("Product = %d", w);
    $finish ();
  endrule
endmodule: mkTestbench
```

gen_x gen_y gen_x gen_y
gen_y oder gen_x oder

compute

compute

...

compute

drain

```
module mkMult (Mult_ifc);
  Reg #(int) w <- mkRegU;
  Reg #(int) x <- mkRegU;
  Reg #(int) y <- mkRegU;
  Reg #(Bool) got_x <- mkReg (False);
  Reg #(Bool) got_y <- mkReg (False);

  rule compute ((y != 0) && got_x && got_y);
    if (lsb(y) == 1) w <= w + x;
    x <= x << 1;
    y <= y >> 1;
  endrule

  method Action put_x (int xx) if (! got_x);
    x <= xx; w <= 0; got_x <= True;
  endmethod

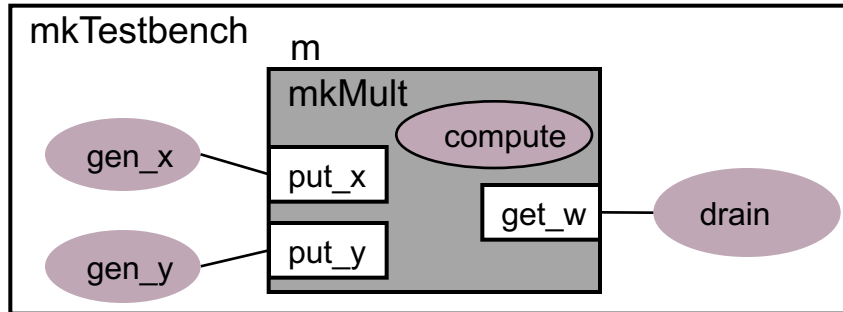
  method Action put_y (int yy) if (! got_y);
    y <= yy; got_y <= True;
  endmethod

  method ActionValue #(int) get_w () if ((y == 0)
    && got_x
    && got_y);

    got_x <= False; got_y <= False;
    return w;
  endmethod
endmodule: mkMult
```

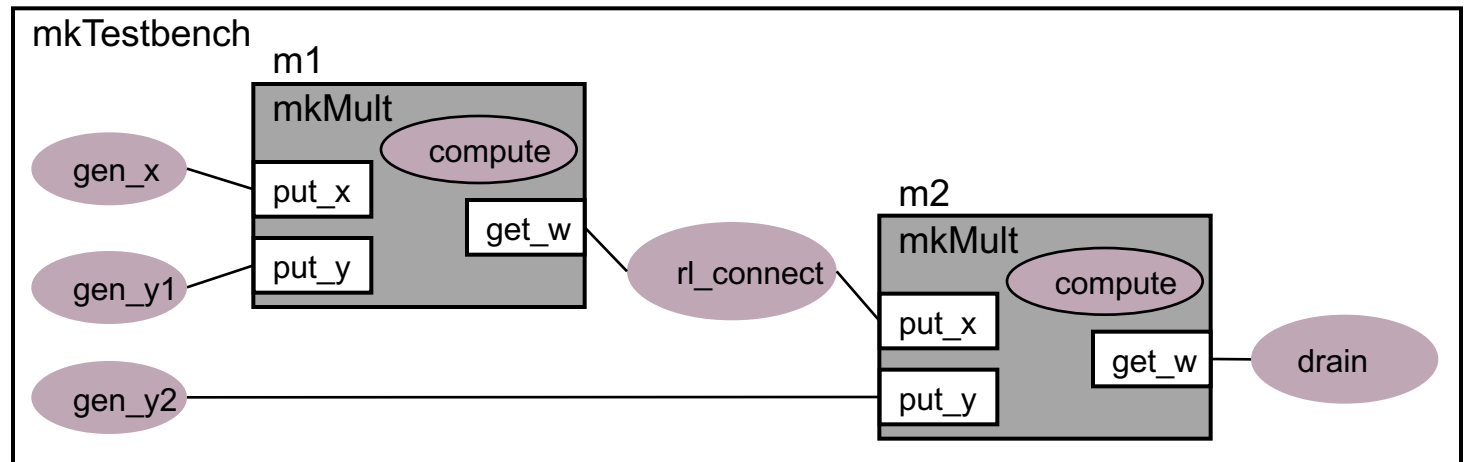
Kaskade aus zwei Multiplizierern

Ursprüngliches Beispiel



*mkMult bleibt unverändert, nur
mkTestbench wird angepasst*

Erweitertes Beispiel



mkTestBench

BSV Code für Kaskade

```

module mkTestbench (Empty);
  Mult_ifc m1 <- mkMult;
  Mult_ifc m2 <- mkMult;

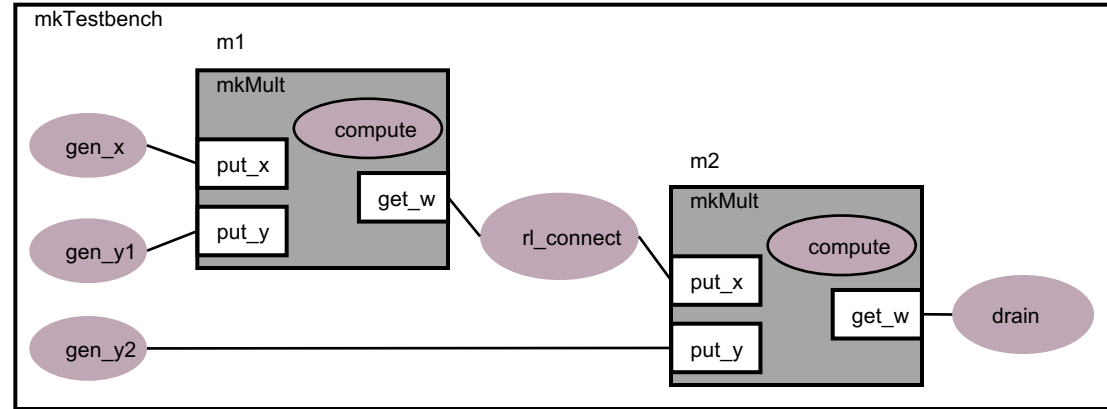
  Reg #(int) rg_x <- mkReg (1);
  Reg #(int) rg_y1 <- mkReg (1);
  Reg #(int) rg_y2 <- mkReg (1);

  rule gen_x;
    m1.put_x (rg_x);
    rg_x <= rg_x + 1; // Wertfolge
  endrule

  rule gen_y1;
    m1.put_y (rg_y1);
    rg_y1 <= rg_y1 + 2; // Wertfolge
  endrule

  rule gen_y2;
    m2.put_y (rg_y2);
    rg_y2 <= rg_y2 + 3; // Wertfolge
  endrule

```



```

rule r1_connect;
  let x2 <- m1.get_w (); // deklariert Zwischenwert
  m2.put_x (x2); // und führt Aktionswert-Methodenaufruf aus
endrule

Reg #(int) rg_j <- mkReg (0);

rule drain;
  let w2 <- m2.get_w ();
  $display ("Product [%0d]: %0d x %0d x %0d = %0d",
    rg_j, rg_j+1, rg_j*2+1, rg_j*3+1, w2);
  if (rg_j == 10) $finish ();
  rg_j <= rg_j + 1;
endrule

endmodule: mkTestbench

```

Ausführen von mkTestbench



```
$ ./a.out
```

```
Product [0]: 1 x 1 x 1 = 1
```

```
Product [1]: 2 x 3 x 4 = 24
```

```
Product [2]: 3 x 5 x 7 = 105
```

```
Product [3]: 4 x 7 x 10 = 280
```

```
Product [4]: 5 x 9 x 13 = 585
```

```
Product [5]: 6 x 11 x 16 = 1056
```

```
Product [6]: 7 x 13 x 19 = 1729
```

```
Product [7]: 8 x 15 x 22 = 2640
```

```
Product [8]: 9 x 17 x 25 = 3825
```

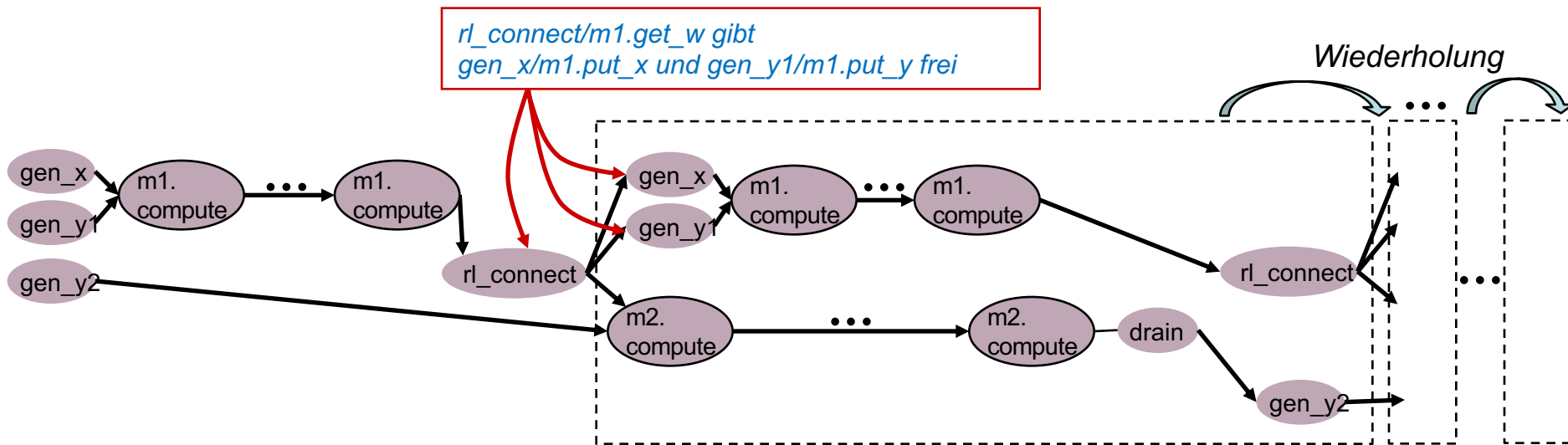
```
Product [9]: 10 x 19 x 28 = 5320
```

```
Product [10]: 11 x 21 x 31 = 7161
```

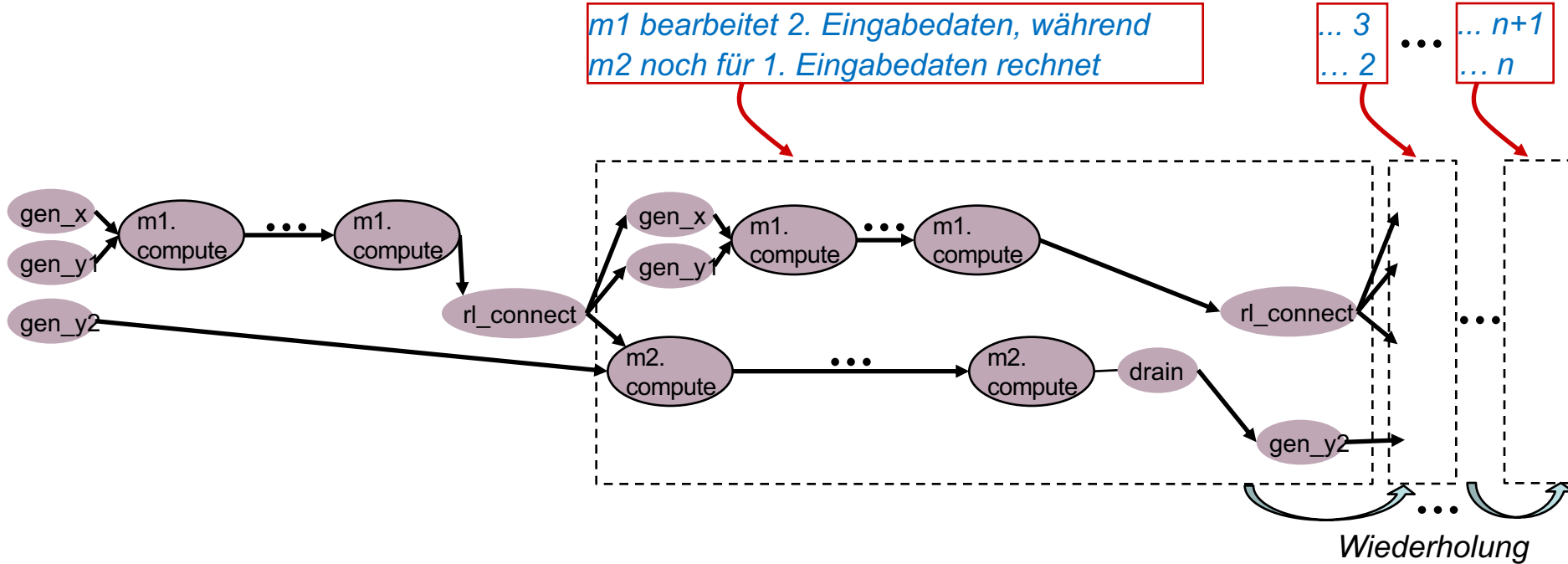
```
$
```


Mögliche Ausführungsreihenfolgen

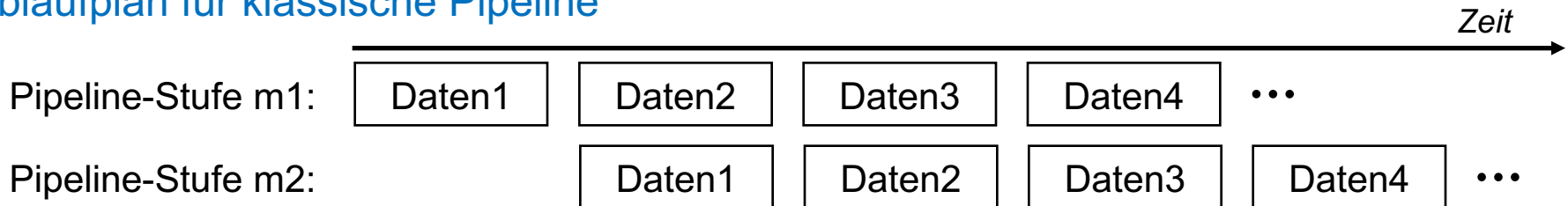
- **Präzedenzrelation** zwischen Regeln/Methoden
 - Quellknoten gibt (Teil)bedingung an Zielknoten frei
- Impliziert eine **Halbordnung**
 - Eine Regel can erst ausgeführt werden (feuern),
 - ... wenn alle (auch transitiven) Bereitschaften gesetzt sind
 - Zwei zueinander (auch transitiv) ungeordnete Regeln
 - ... können in beliebiger Reihenfolge feuern



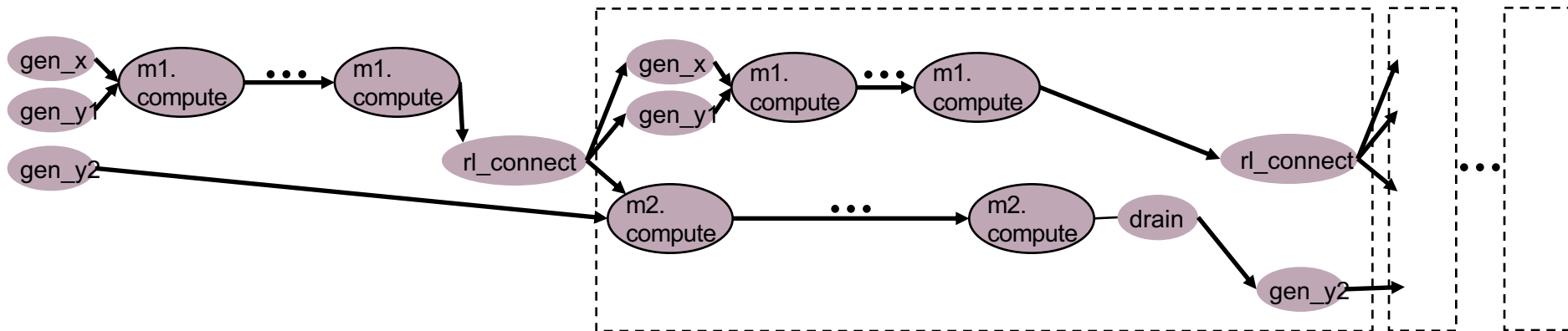
Kaskade erlaubt Pipelineausführung



Ablaufplan für klassische Pipeline



Aber keine “normale” Pipeline



- Pipeline ist **dynamisch**
 - Latenz ist nun datenabhängig variabel (je nach Anzahl 1-Bits im Multiplikator)
 - Gegenbeispiel MIPS: immer 5 Takte für Fetch-Decode-Execute-Mem-Writeback
 - War **statische** Pipeline
- Pipeline ist **elastisch**
 - Daten bewegen sich mit unterschiedlichem Fortschritt durch Pipeline
 - Hier ohne Balancing Register: Funktioniert, hat aber reduzierten Durchsatz
 - Gegenbeispiel MIPS: alle Daten im Gleichschritt
 - War **inelastische** (oder **starre**) Pipeline

Weiteres Vorgehen



- Beispiele ausprobieren
 - Kommandozeile reicht
- Zur Vertiefung im Buch “Bluespec by Example” lesen
 - Kapitel 2,3,4



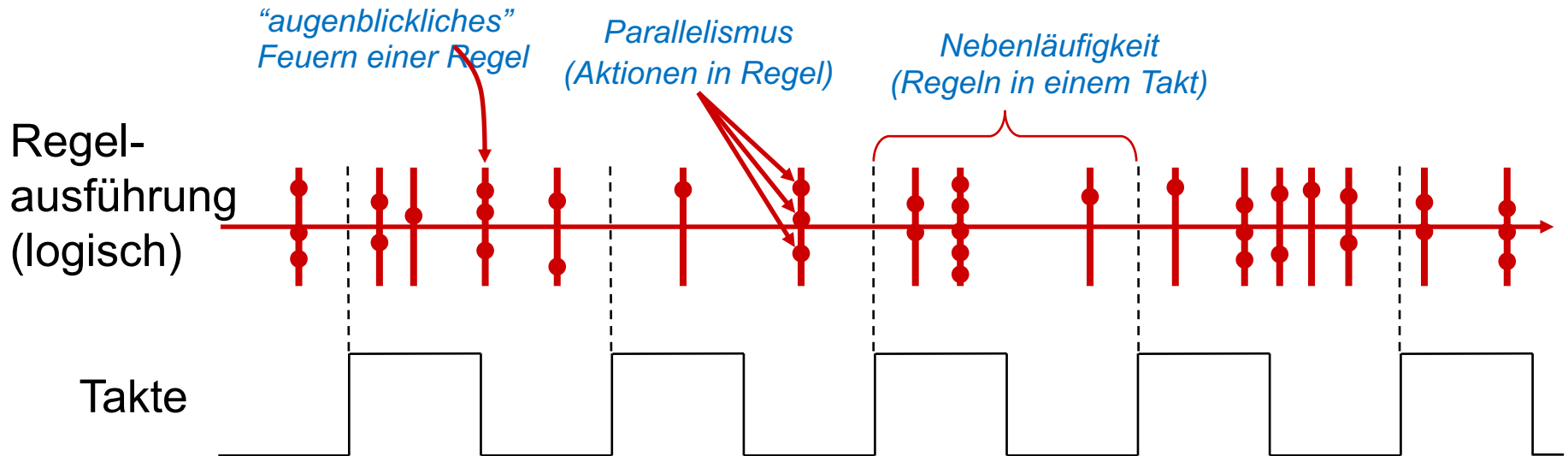
AUSFÜHRUNGSSEMANTIK

Zweistufige Erklärung

Nun genauer als in Einführung



- 1) Semantik einzelner Regeln
 - **Parallele** Ausführung von Aktionen innerhalb einer Regel
- 2) Zusammenspiel mehrerer Regeln
 - **Nebenläufige** Ausführung mehrerer Regeln in einem Taktzyklus



Parallelismus 1

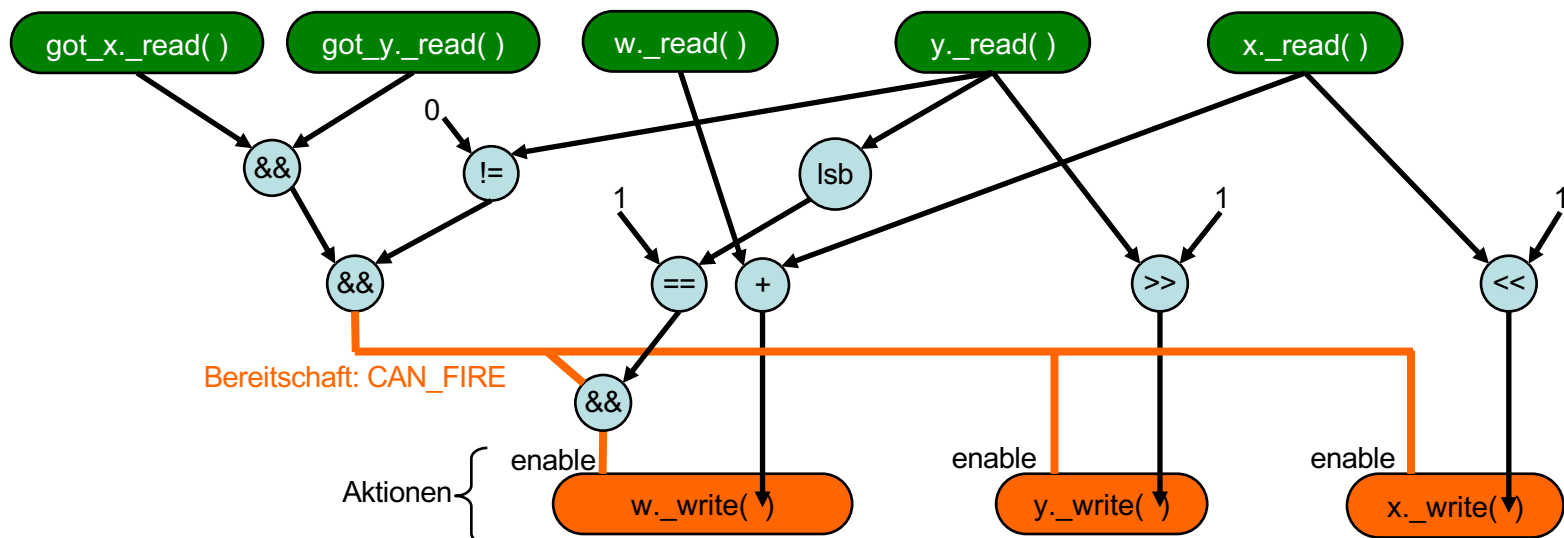


- Ausführungssemantik für Aktionen innerhalb einer Regel
 - **Gleichzeitig**
 - **Augenblicklich** (Ablauf in “Nullzeit”)

Parallelismus 2

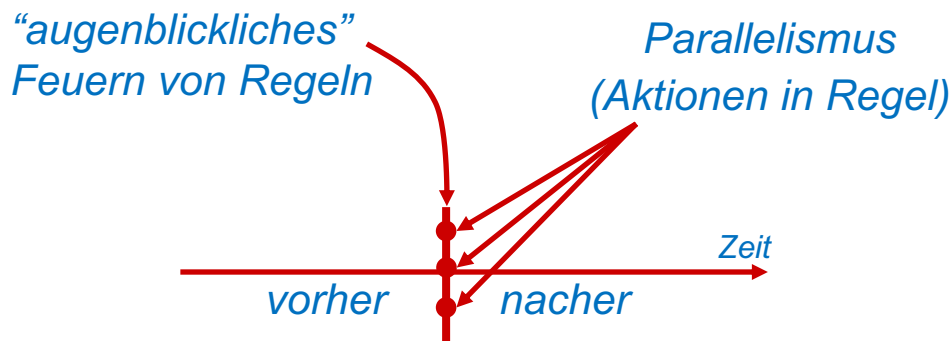
- Betrachte jede Regel als **Datenfluß** von
 - ... Konstanten
 - Ergebnissen von reinen Funktionen (in BlueSpec: Wertmethoden)
- Hin zu
 - Parametern für Aktionsmethoden
 - (Indirekte) Veränderung von Zustandselementen

```
rule compute ((y != 0) && got_x && got_y) ;  
  if (lsb(y) == 1) w <= w + x;  
  x <= x << 1;  
  y <= y >> 1;  
endrule
```



Parallelismus 4

- Reihenfolge von Aktionen im BSV Quelltext ist **irrelevant**
 - Alle Aktionen feuern immer **gleichzeitig**
- Selbst bereite Aktionen (CAN_FIRE=1) können durch Bedingungen **innerhalb der Regel** am Feuern gehindert werden (WILL_FIRE=0)
- Gelesene Werte spiegeln Zustand **vor** Feuern wieder
- Schreiben von neuen Werten erst **nach** Feuern aller Aktionen
- Effekt: **Atomares** Aktualisieren des Zustandes



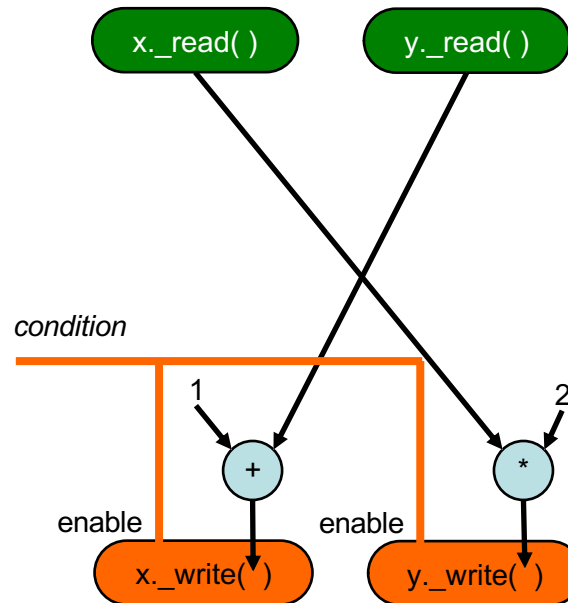
Gleichzeitige Ausführung von Aktionen

Beispiel

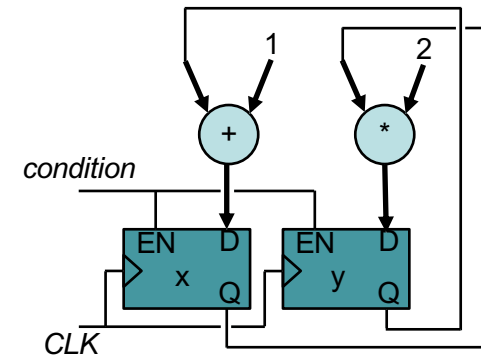
```
rule rule2a (condition);  
  x <= y + 1;  
  y <= x * 2;  
endrule : rule2a
```

*Textuelle Reihenfolge
der Aktionen irrelevant*

```
rule rule2b (condition);  
  y <= x * 2;  
  x <= y + 1;  
endrule : rule2b
```



Beschriebene Hardware



- Damit z.B. auch Austausch von Werten ohne Zwischenvariable
 - Semantik ähnlich nicht-blockender Zuweisung in Verilog (<=)

Parallele Aktionen müssen tatsächlich gleichzeitig ausführbar sein



```
rule rule3 (...);  
  valuea <= expr1;  
  valuea <= expr2;  
  ...  
endrule : rule3
```

Register kann nicht gleichzeitig mit zwei Werten geschrieben werden

```
rule rule4 (...);  
  fifo.enq (23);  
  fifo.enq (34);  
  ...  
endrule : rule4
```

FIFO kann nicht gleichzeitig mit zwei Werten beschickt werden

```
rule rule5 (...);  
  let x = regFile.read (5);  
  let y = regFile.read (7);  
  ...  
endrule : rule5
```

Registerfeld kann nicht gleichzeitig zwei Werte aus dem gleichen Port lesen

- Probleme werden durch **bsc Compiler** entdeckt
 - “Cannot compose certain actions in parallel”
- Spezielle Register/FIFOs/Registerfelder **mit mehr Ports** sind möglich
 - Diese können dann auch innerhalb einer Regel mehrere Zugriffe erlauben

Nebenläufigkeit 1



- *Concurrency*
- Ausführungssemantik für mehrere Regeln innerhalb desselben Taktes
- Unter Beibehalten der gleichen **logischen Ausführungsreihenfolge**
 - Wird noch genauer erklärt ...

Nebenläufigkeit 2



- Stelle **Ablaufplan** (*schedule*) auf
 - Zeitlich sequentielle Ausführungsreihenfolge von Regeln im Programm
 $r_1 r_2 r_3 \dots r_N$
 - Erster Ansatz: Wähle beliebige Reihenfolge
- Daraus nun korrekte **nebenläufige Ausführung** herleiten
 - Für jeden Taktzyklus

Untersuche jede Regel r_J von r_1 bis r_N

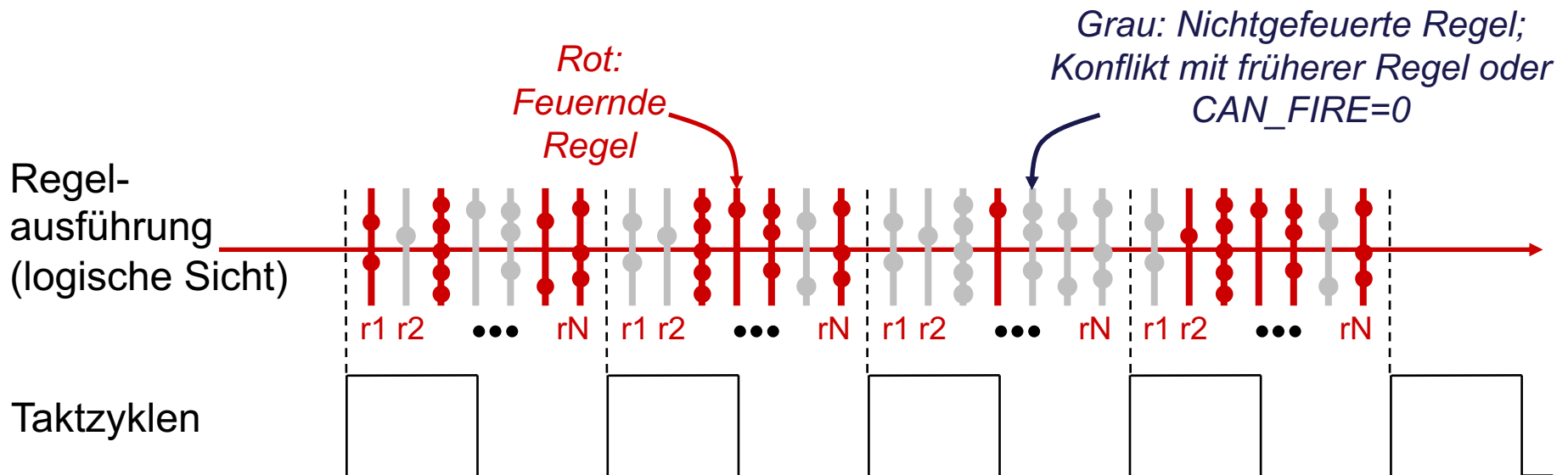
Falls r_J **konfliktfrei** zu allen vorhergehenden Regeln $r_1 \dots r_{J-1}$ ist

Führe r_J gemäß der Ausführungssemantik für Einzelregeln aus

- Diskussion von **Konflikten**: kommt noch ...

Nebenläufigkeit 3

Untersuche jede Regel r_J von r_1 bis r_N
Falls r_J **konfliktfrei** zu allen vorhergehenden Regeln $r_1 \dots r_{J-1}$ ist
Führe r_J gemäß der Ausführungssemantik für Einzelregeln aus



Konflikte zwischen Methodenaufrufen

- Ursache: **Einschränkungen** bei Ausführungsreihenfolge
 - Zwischen Paaren von Methoden
 - Untersucht für alle Methoden eines Modules
- Beeinflussen Ausführungsreihenfolge der aufrufenden **Regeln**

Einschränkung	Bedeutung: Regeln mit Aufrufen von mA und mB können ...
mA <i>konfliktfrei</i> mB	... nebenläufig feuern (beliebige Reihenfolge), abk.: mA CF mB
mA < mB	... nebenläufig feuern, falls die mA aufrufende Regel logisch eher ausgeführt, wird als die mB aufrufende
mB < mA	... nebenläufig feuern, falls die mB aufrufende Regel logisch eher ausgeführt, wird als die mA aufrufende
mA <i>konflikt</i> mB	... nicht nebenläufig feuern (in keiner Reihenfolge), abk.: mA C mB

- **Vordefinierte** Einschränkungen für Methoden primitiver BSV-Module
- Daraus **Herleitung** der Einschränkungen der benutzenden Module

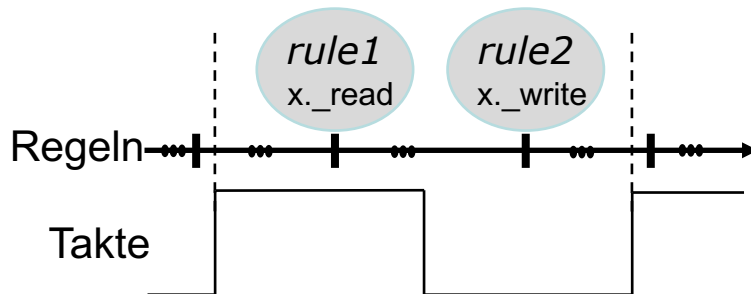
Beispiel: Methoden von Registern

Einschränkungen der Ausführungsreihenfolge

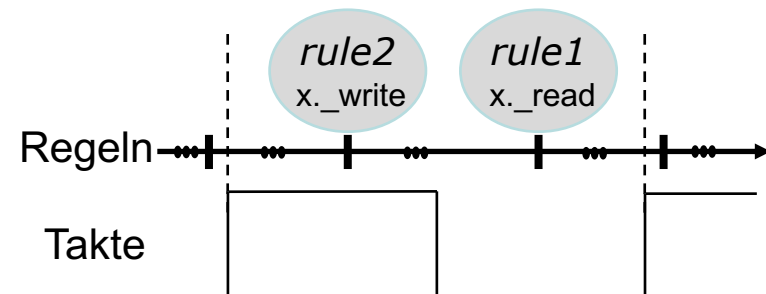


- Primitive `mkReg` definiert: `_read < _write`
 - Idee: In einem Taktzyklus werden erst alle Werte gelesen, erst danach geschrieben
 - Ergebnis: Neue Werte werden erst nach der steigenden Taktflanke sichtbar

*Kein Konflikt: Ablaufplan rule1,rule2
respektiert Einschränkung;
rule1 und rule2 können nebenläufig
feuern*



*Konflikt: Ablaufplan rule2,rule1
verletzt Einschränkung;
rule2 und rule1 können **nicht**
nebenläufig feuern*



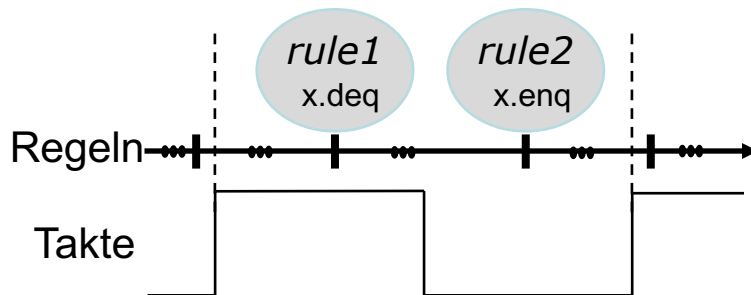
Beispiel: Methoden von FIFOs 1

Einschränkungen der Ausführungsreihenfolge

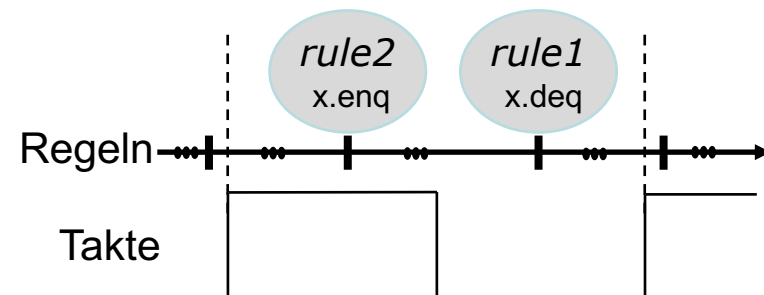


- Primitive `mkFIFO` definiert (u.a.): `{ deq, first }` *konfliktfrei enq*
 - Idee: In einem Taktzyklus können **gleichzeitig**
 - ... neue Elemente in die Warteschlange (FIFO) eingetragen werden (`enq`)
 - ... und gleichzeitig das erste Ausgabeelement gelesen/entfernt werden (`first/deq`)

*Kein Konflikt: Ablaufplan
respektiert Einschränkung*



*Kein Konflikt: Ablaufplan
respektiert Einschränkung*



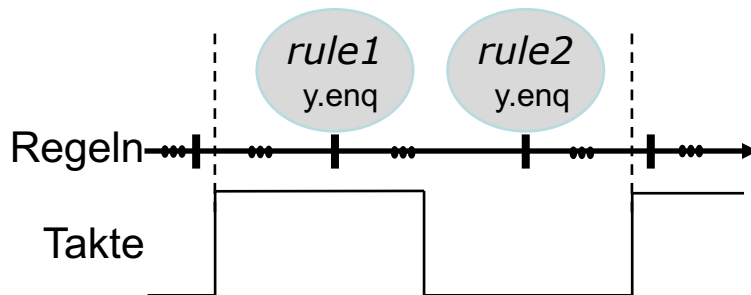
Beispiel: Methoden von FIFOs 2

Einschränkungen der Ausführungsreihenfolge

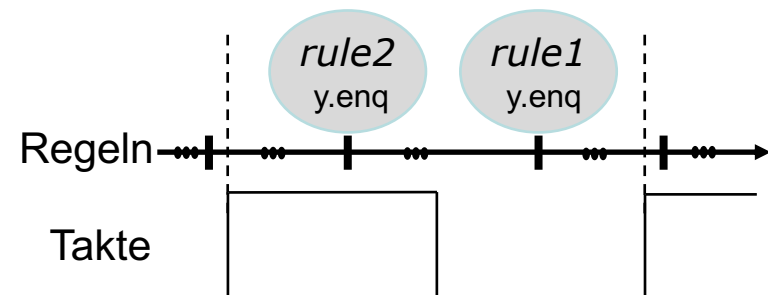


- Primitive `mkFIFO` definiert (u.a.): `enq` *konflikt* `enq`
 - Idee: In einem Taktzyklus können **nicht gleichzeitig**
 - ... **zwei** neue Elemente in die Warteschlange (FIFO) eingetragen werden (`enq`)
 - Gängige Einschränkung von Hardware: Nur einen Schreib-Port in FIFO

*Konflikt: Ablaufplan verletzt
Einschränkung*



*Konflikt: Ablaufplan verletzt
Einschränkung*



Verfeinerung: enq/deq bei FIFOs

First-In First-Out



- **Warteschlangen** (FIFOs) sind wesentliches Konstruktionsmittel in BSV
- **Einfache FIFOs: mkFIFO**
 - Wenn FIFO **leer**, kein **deq** möglich
 - Selbst, wenn gleichzeitig ein **enq** stattfindet
 - Wenn FIFO **voll**, kein **enq** möglich
 - Selbst, wenn gleichzeitig ein **deq** stattfindet
- **Pipeline FIFOs: mkPipelineFIFO**
 - Auch wenn FIFO **voll**, **enq** möglich
 - ... wenn gleichzeitig ein **deq** stattfindet: **first** liefert noch alten Wert (vor **enq**!)
- **Bypass FIFOs: mkBypassFIFO**
 - Auch wenn FIFO **leer**, **deq** möglich
 - ... wenn gleichzeitig ein **enq** stattfindet: **first** liefert schon neuen Wert (nach **enq**!)

enq und deq nur gleichzeitig, wenn FIFO weder voll noch leer ist

Beispiel: Pipeline FIFOs

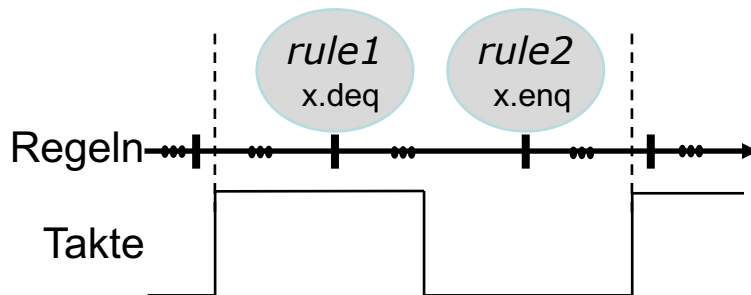
Einschränkungen der Ausführungsreihenfolge



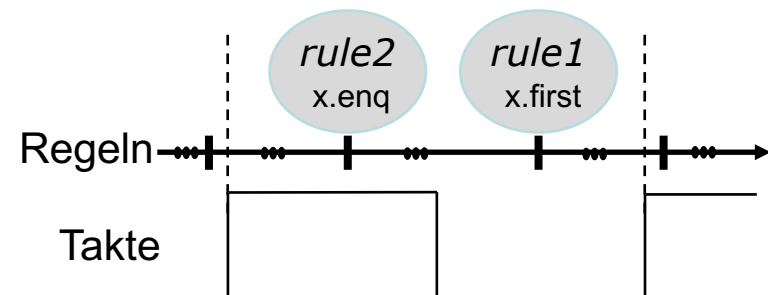
- Pipeline FIFOs: `mkPipelineFIFO`
 - Auch wenn FIFO **voll**, `enq` möglich
 - ... wenn gleichzeitig ein `deq` stattfindet: **first** liefert noch alten Wert (vor `enq`!)

$$\{ \text{deq}, \text{first} \} < \text{enq}$$

Kein Konflikt: Ablaufplan respektiert Einschränkung



Konflikt: Ablaufplan verletzt Einschränkung

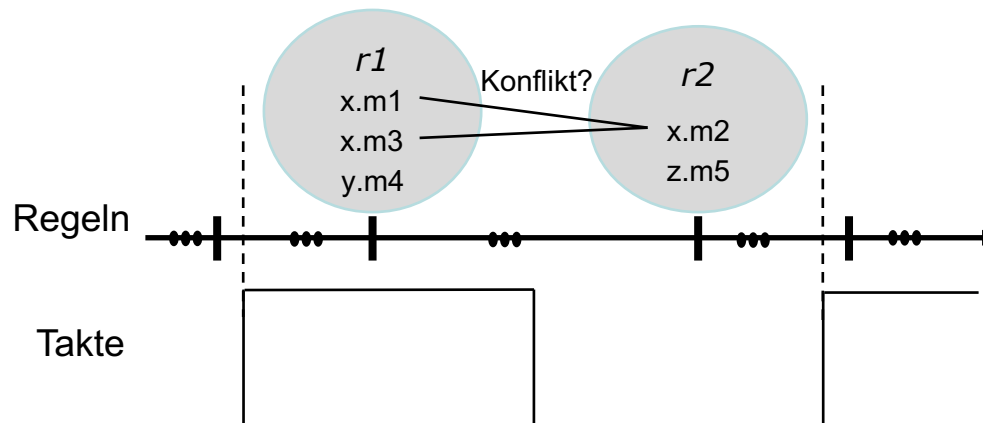


Ausführungsreihenfolge

Von einzelnen Methoden hin zu Regeln



- Bisher: Fokus auf jeweils ein **Paar** von Methoden in zwei Regeln
- In der Praxis: **Mehrere** Methoden in jeder Regel
 - Oft auch noch aus verschiedenen Untermodulen
- Definition: Ein **Konflikt** besteht zwischen zwei **Regeln** $r1$ und $r2$ genau dann, wenn in einer Instanz x zwischen irgendeinem **Paar von Methoden** $x.m1$ in $r1$ und $x.m2$ in $r2$ ein Konflikt besteht



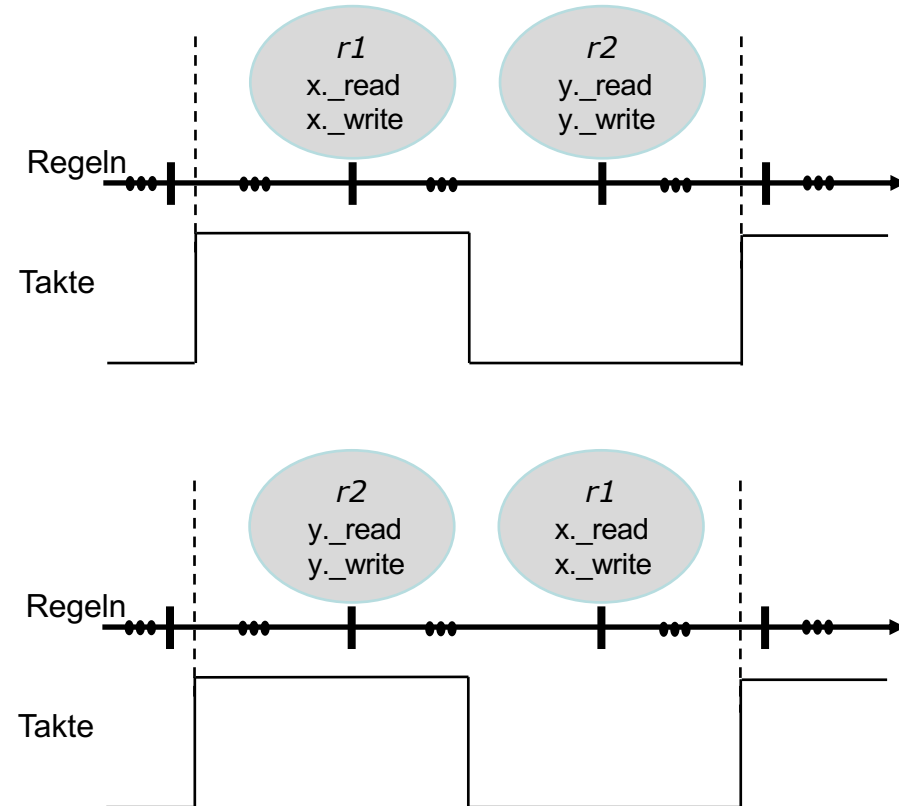
- Wichtig: Konflikte sind nur zwischen Methoden der **gleichen** Instanz möglich!

Beispiel: Kein Regelkonflikt



```
rule r1;  
    x <= x + 1;  
endrule  
  
rule r2;  
    y <= y + 2;  
endrule
```

- Zugriff auf **unterschiedliche** Instanzen
- Register-Instanz **x** in **r1**
- Register-Instanz **y** in **r2**
- Alle Ablaufpläne **konfliktfrei**
- bsc kann Hardware mit **nebenläufigen r1** und **r2** erzeugen
- Ausführung in **einem** Takt

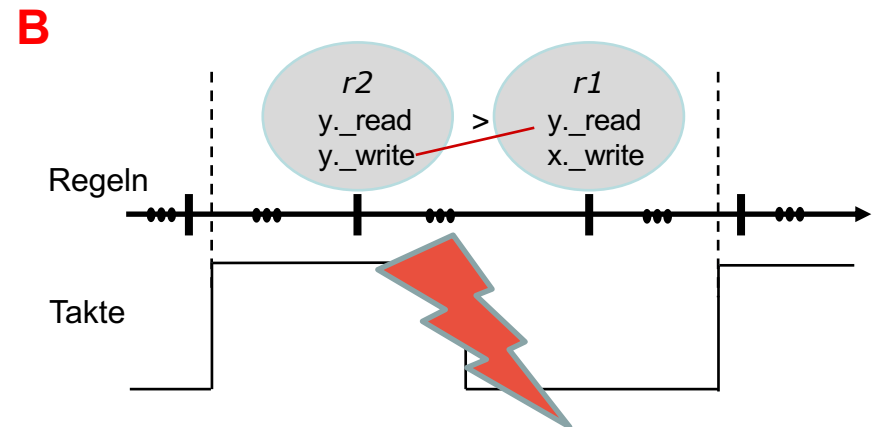
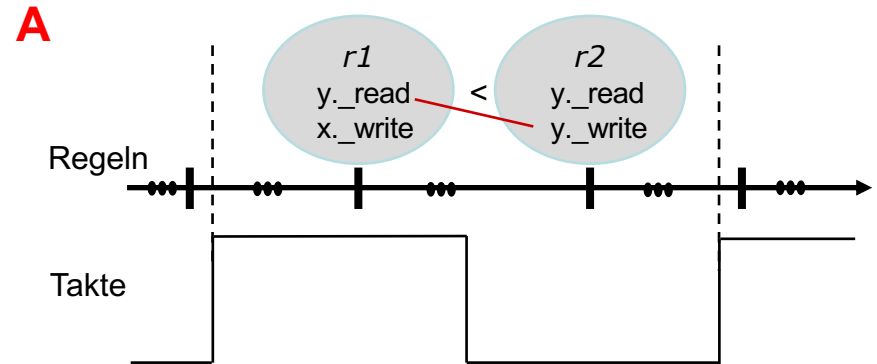


Beispiel: Teilweiser Regelkonflikt



```
rule r1;  
    x <= y + 1;  
endrule  
  
rule r2;  
    y <= y + 2;  
endrule
```

- Teilweise Zugriff auf **gleiche** Instanzen
- Register-Instanz **x** und **y** in **r1**
- Register-Instanz **y** in **r2**
- Einschränkung: **y._read** < **y._write**
- Ablaufplan A **respektiert** Einschränkung
- Ablaufplan B **verletzt** Einschränkung
- bsc wählt A, da dadurch Hardware mit **Nebenläufigkeit** möglich

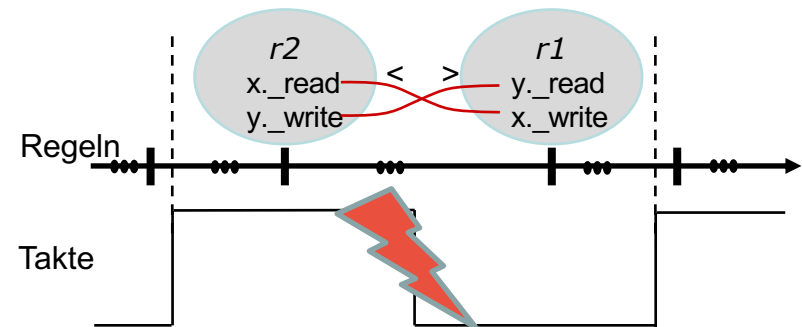
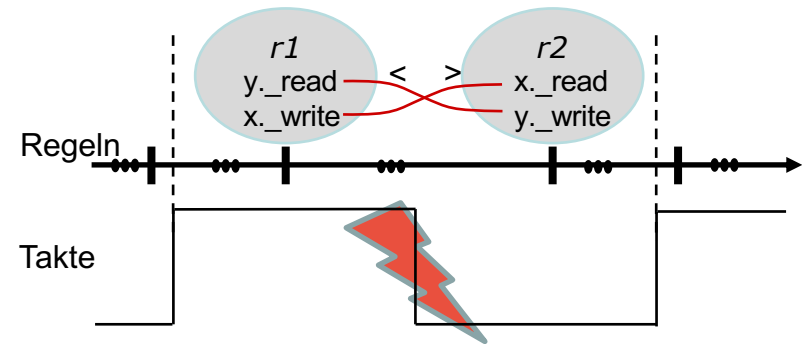


Beispiel: Ständiger Regelkonflikt



```
rule r1;  
    x <= y + 1;  
endrule  
  
rule r2;  
    y <= x * 2;  
endrule
```

- Immer Zugriff auf **gleiche** Instanzen
- Register-Instanz **x** und **y** in **r1**
- Register-Instanz **x** und **y** in **r2**
- $\{x, y\}._\text{read} < \{x, y\}._\text{write}$
- Alle Ablaufpläne **verletzten** Einschränkung
- bsc erzeugt Hardware für sequentielle Ausführung
- Nur so wird Semantik korrekt abgebildet



Parallelität und Nebenläufigkeit



```
rule rule2a (condition) ;  
    x <= y + 1;  
    y <= x * 2;  
endrule : rule2a
```

*Reihenfolge im
Quelltext irrelevant*

```
rule rule2b (condition) ;  
    y <= x * 2;  
    x <= y + 1;  
endrule : rule2b
```

```
rule r1;  
    x <= y + 1;  
endrule
```

```
rule r2;  
    y <= x * 2;  
endrule
```

- Echte Parallelität von Aktionen **innerhalb** einer Regel
- Verschiedene Regeln laufen **logisch sequentiell** ab
- Nebenläufig nur, wenn **konfliktfrei**

Ausführungssemantik für Regeln 1

Logische Sicht, ohne Hardware-Aspekte



Regeln laufen **logisch** betrachtet ab ...

- ... **instantan**
 - Alle Aktionen innerhalb der Regel finden zum **selben Zeitpunkt** statt
- ... **vollständig**
 - Nach Feuern der Regel werden **alle** enthaltenen Aktionen ausgeführt
- ... **geordnet**
 - Eine Regel wird entweder **vor oder nach** anderen Regeln ausgeführt, **niemals gleichzeitig**
- Zusammengefasst: Bezeichnet als **atomare Ausführung**
 - Im Sinne von “unteilbar”
 - Ähnlich zu atomaren Transaktionen bei Datenbanken

Ausführungssemantik für Regeln 2



Abbildung der logischen Sicht auf **synchrone** Schaltungen

- Wähle eine **freigegebene** Regel aus und führe sie aus (feuern)
- Jede Regel feuert **maximal einmal** während eines Taktes
- Konfliktbehaftete Regeln können **nicht im gleichen** Takt feuern

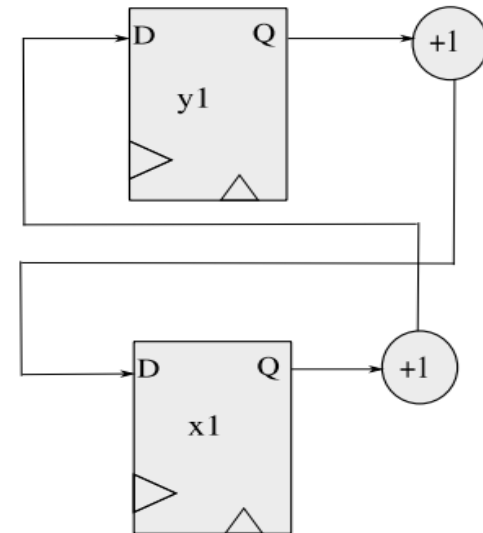
- Zwei häufige Ursachen für **Konflikte**
 - Zustandselemente können nur einmal je Takt **umschalten**
 - Lesen eines geänderten Zustandes im selben Takt ist nicht (ohne weiteres) möglich
 - *Rule ordering conflict*
 - Hardware-Ressourcen (z.B. Drähte) können nur einmal je Takt **benutzt werden**
 - *Rule resource conflict*

- Auflösung des Konflikts: Wähle (zunächst) **willkürlich** eine Regel zum Feuern
 - ... und **hebe** die Freigabe der damit in Konflikt stehenden Regeln **auf**
 - Compiler gibt aber **Warnung** aus

Ausführungssemantik für Regeln 3



```
rule r1;  
  $display ("swap");  
  x1 <= y1 + 1;  
  y1 <= x1 + 1;  
endrule
```

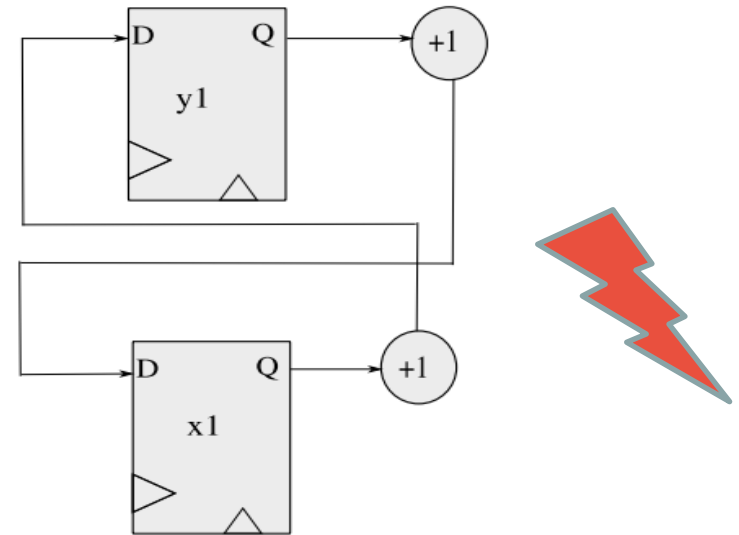


- Register $x1$ und $y1$ werden **vor** Ausführung der Regel gelesen
- Beide Register werden **nach** Ausführung der Regel geschrieben
 - $x1$ mit (dem alten Wert von $x1$) + 1
 - $y1$ mit (dem alten Wert von $y1$) + 1
- **Parallele Komposition** von Aktionen innerhalb einer Regel

Ausführungssemantik für Regeln 4



```
rule r2a;  
  $display ("r2a");  
  x1 <= y1 + 1;  
endrule  
  
rule r2b;  
  $display ("r2b");  
  y1 <= x1 + 1;  
endrule
```



- Mögliche logische Abläufe bei $x1=10$ und $y1=100$
 - r2a vor r2b: $x1=101$, $y1=102$
 - r2b vor r2a: $x1=12$, $y1=11$
- Vorgeschlagene Hardware würde aber liefern: $x1=101$, $y1=11$
 - Nicht konsistent mit logischem Ausführungsmodell

Ausführungssemantik für Regeln 5



- Problem wird vom Compiler bemerkt und unterbunden
 - ... aber auf **willkürliche** Art und Weise

Warning: "Tb.bsv", line 16, column 8: (G0010)

Rule "r2b" was treated as more urgent than "r2a". Conflicts:

"r2b" cannot fire before "r2a": calls to y1.write vs. y1.read

"r2a" cannot fire before "r2b": calls to x1.write vs. x1.read

Warning: "Tb.bsv", line 30, column 9: (G0021)

According to the generated schedule, rule "r2a" can never fire.

- Compiler entscheidet sich **willkürlich** für Ausführung von **r2b**
 - ... **unterbindet** dann konsequenterweise die Ausführung von **r2a** vollständig
- **Benutzereingriff** in Auswahl ist möglich
 - *scheduling attributes*: Benutzen wir aber erstmal nicht
 - Stattdessen Konflikte schon beim **Verfassen** der Regeln vermeiden

Praktische Vorgehensweise



- $N!$ mögliche Ablaufpläne für die Regeln $r1$ bis rN
- **bsc** wählt Ablaufplan mit **höchstem Grad an Nebenläufigkeit** aus
 - Möglichst viele Regeln feuern in einem Takt
 - Idee: Möglichst wenige Takte zur Ausführung des Algorithmus
- Behandlung von Konflikten
 - Falls **immer** auftretende Konflikte erkannt werden
 - Auswahl einer Untermenge von konfliktfreien Regeln
 - **Entfernen** aller konfliktbehafteten Regeln (führen nicht zu Hardware)
 - Falls Konflikte **nicht immer** auftreten
 - Führe Untermenge von konfliktfreien Regeln aus
 - Erzeuge **Hardware**, um Ausführung noch konfliktbehafteter Regeln in diesem Fall **zu unterbinden**

„Programmiersicht“



- Beim Entwickeln in Bluespec SystemVerilog zunächst

logische Sicht

verwenden

- **Atomare Ausführung** von Regeln
- **Unabhängig** von Zieltechnologie
 - Bluesim für BSV
 - Simulator für nach Verilog compiliertes BSV
 - Hardware-Synthese für nach Verilog compiliertes BSV
- Erst wenn BSV Modell **funktioniert**
 - Optimierung der Abbildung auf Taktzyklen
 - Feinabstimmung für bestimmte Zieltechnologie

Weiteres Vorgehen



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

- Beispiele ausprobieren
 - Kommandozeile reicht
- Zur Vertiefung im Buch “Bluespec by Example” lesen
 - Kapitel 5 und 7



EINFACHE PIPELINES

Exkurs: **Unterschnittstellen**

sub interfaces



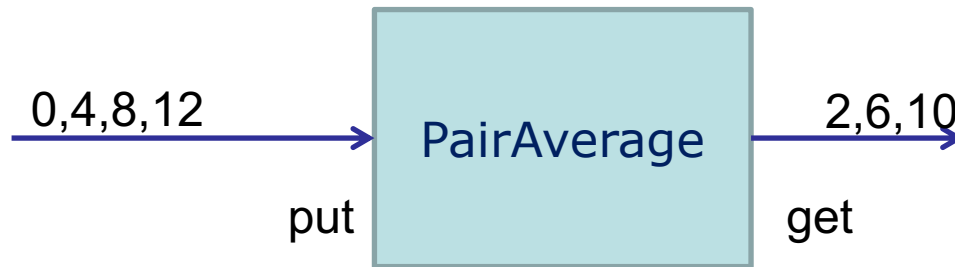
- Komplizierte Interfaces
 - Einmal definieren
 - Häufig wiederverwenden
- Bluespec Bibliothek hat eine Sammlung von wiederverwendbaren Interfaces
 - Die dann in eigenen Implementierungen mit Leben gefüllt werden können

Beispiel für Standardschnittstelle

Durchschnitt von aufeinanderfolgenden Werten in Folge



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT



- **Put:** Gebe einen Wert ein (kann blocken!)
 - Hier aber nicht (verwerfe nicht abgerufene Durchschnitte)
- **Get:** Rufe einen Wert ab (kann blocken!)
 - Blockt, wenn noch keine zwei Werte eingegeben wurden
- **GetPut:** generisches Interface für solche Operationen
 - Hier: Für Integer verwendet

Beispiel: PairAverage 1

Schnittstelle und Moduldefinition



```
import GetPut :: * ; // aus Bibliothek
```

```
interface PairAverage;
```

```
  interface Put#(int) data_in;  
  interface Get#(int) pair_average;
```

```
endinterface
```

```
module mkPairAverage (PairAverage);
```

```
  Reg#(int)  oldval  <- mkReg(0);  
  Reg#(int)  newval  <- mkReg(0);  
  Reg#(Bool) got_old <- mkReg(False);  
  Reg#(Bool) got_new <- mkReg(False);
```

```
  interface Put data_in;  
    method Action put(int val);  
      if (got_new) begin  
        oldval <= newval;  
        got_old <= True;  
      end  
      newval <= val;  
      got_new <= True;  
    endmethod  
  endinterface
```

```
  interface Get pair_average;  
    method ActionValue#(int) get() if (got_new && got_old);  
      return (oldval+newval)/2;  
    endmethod  
  endinterface  
endmodule
```



Beispiel: PairAverage 2

Testrahmen



```
module top (Empty);
```

```
Reg#(int)          invalue <- mkReg(0);  
PairAverage        pa      <- mkPairAverage;
```

```
rule average; // kann blocken  
  $display("Average of last two items: %d", pa.pair_average.get());  
endrule
```

```
rule counter;  
  invalue <= invalue + 4;  
  pa.data_in.put(invalue);  
  $display("Entered %d", invalue);  
  if (invalue == 32)  
    $finish;  
endrule  
endmodule
```

```
Entered      0  
Entered      4  
Average of last two items: 2  
Entered      8  
Average of last two items: 6  
Entered     12  
Average of last two items: 10  
Entered     16  
Average of last two items: 14  
Entered     20  
Average of last two items: 18  
Entered     24  
Average of last two items: 22  
Entered     28  
Average of last two items: 26  
Entered     32
```

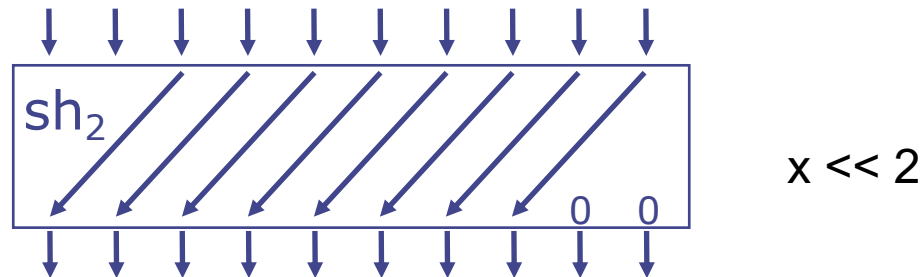
- Auch **kompliziertere** Schnittstellen in Standardbibliothek (→ Doku)
- Nützlich: **Typkonvertierung** hin zu Standardschnittstellen
 - Benutzen wir gleich ...

Shifter mit variabler Distanz

- Kann um **variable** Anzahl von Stellen schieben
- Im Beispiel: Schieben nach links $x \ll y$
- Vorgehensweise:

$$x \ll y = \begin{matrix} x \ll 1 \\ (& \downarrow &) \ll 2 \\ & \downarrow & \\ & &) \ll 4 \end{matrix} \begin{matrix} \text{falls } y[0]==1 \\ \text{falls } y[1]==1 \\ \text{falls } y[2]==1 \end{matrix}$$

- Allgemein: Verschieben um konstante Distanz ist **trivial**
 - Realisiert durch Ändern der Anschlüsse mit **reiner Verdrahtung**

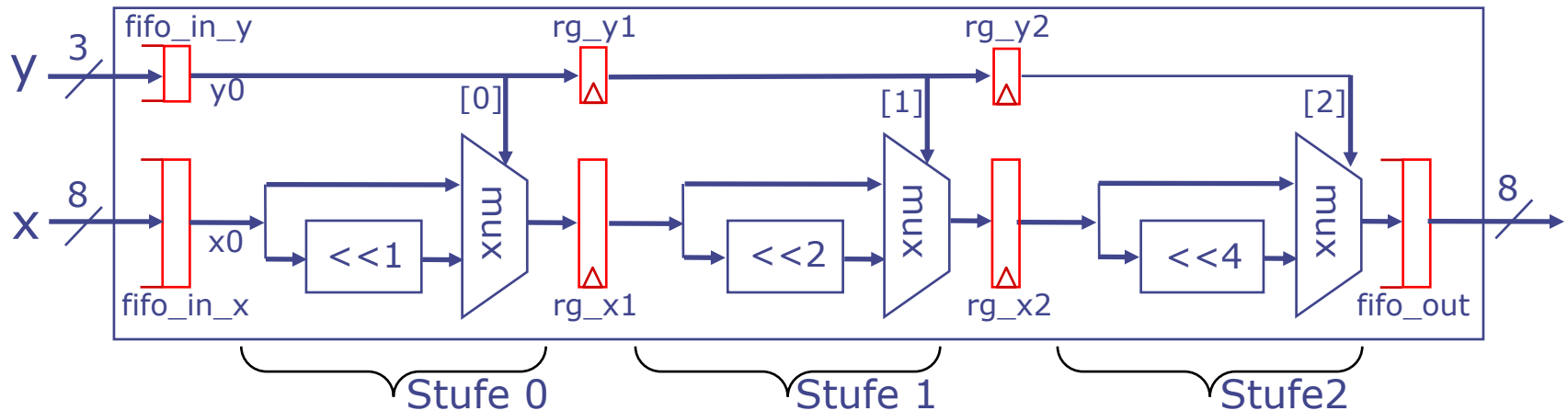


1. Realisierung des Shifters

Als synchrone statische starre Pipeline



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT



```
rule r1_all_together;
  // Stufe 0
  let x0 = fifo_in_x.first; fifo_in_x.deq;
  let y0 = fifo_in_y.first; fifo_in_y.deq;
  rg_x1 <= ((y0 [0] == 0) ? x0 : (x0 << 1));
  rg_y1 <= y0;

  // Stufe 1
  rg_x2 <= ((rg_y1 [1] == 0) ? rg_x1 : (rg_x1 << 2));
  rg_y2 <= rg_y1;

  // Stufe 2
  fifo_out_z.enq (((rg_y2 [2] == 0) ? rg_x2 : (rg_x2 << 4)));
endrule
```

1. Realisierung des Shifters

Als synchrone statische starre Pipeline



```
interface Shifter_Ifc;  
  interface Put #(Bit #(8)) put_x;  
  interface Put #(Bit #(3)) put_y;  
  interface Get #(Bit #(8)) get_z;  
endinterface
```

Hier Get/Put-Standardschnittstelle benutzt

```
module mkShifter (Shifter_Ifc);  
  FIFO #(Bit #(8))  fifo_in_x  <- mkFIFO;  
  FIFO #(Bit #(3))  fifo_in_y  <- mkFIFO;  
  FIFO #(Bit #(8))  fifo_out_z <- mkFIFO;  
  
  Reg #(Bit #(8)) rg_x1 <- mkRegU;  
  Reg #(Bit #(3)) rg_y1 <- mkRegU;  
  
  Reg #(Bit #(8)) rg_x2 <- mkRegU;  
  Reg #(Bit #(3)) rg_y2 <- mkRegU;  
  
  rule rl_all_together;  
    ...  
    ... auf voriger Folie gezeigt...  
    ...  
  endrule  
  
  interface put_x = toPut (fifo_in_x);  
  interface put_y = toPut (fifo_in_y);  
  interface get_z = toGet (fifo_out_z);  
endmodule
```

Beispiele für Standardschnittstellen

```
interface Put #(type t);  
  method Action put (t x);  
endinterface  
  
interface Get #(type t);  
  method ActionValue #(t) get ();  
endinterface  
  
interface FIFO #(type t);  
  method Action enq (t x);  
  method t      first ();  
  method Action deq ();  
  method Bool  notFull;  
  method Bool  notEmpty;  
  method Action clear ();  
endinterface
```

Konvertierung zwischen Standardschnittstellen,
hier von FIFO nach Get/Put

1. Realisierung des Shifters

Testrahmen



```
module mkTestbench (Empty);
  Shifter_Ifc shifter <- mkShifter;

  Reg #(Bit #(4)) rg_y <- mkReg (0); // 4b für Schleifenabbruch

  rule rl_gen (rg_y < 8);
    shifter.put_x.put (8'h01);
    shifter.put_y.put (truncate (rg_y)); // oder: rg_y[2:0]
    rg_y <= rg_y + 1;
  endrule

  rule rl_drain;
    let z <- shifter.get_z.get ();
    $display ("Output = %8b", z);
    if (z == 8'h80) $finish (); // 8'b10000000
  endrule
endmodule: mkTestbench
```

rl_gen erzeugt diese Eingaben:

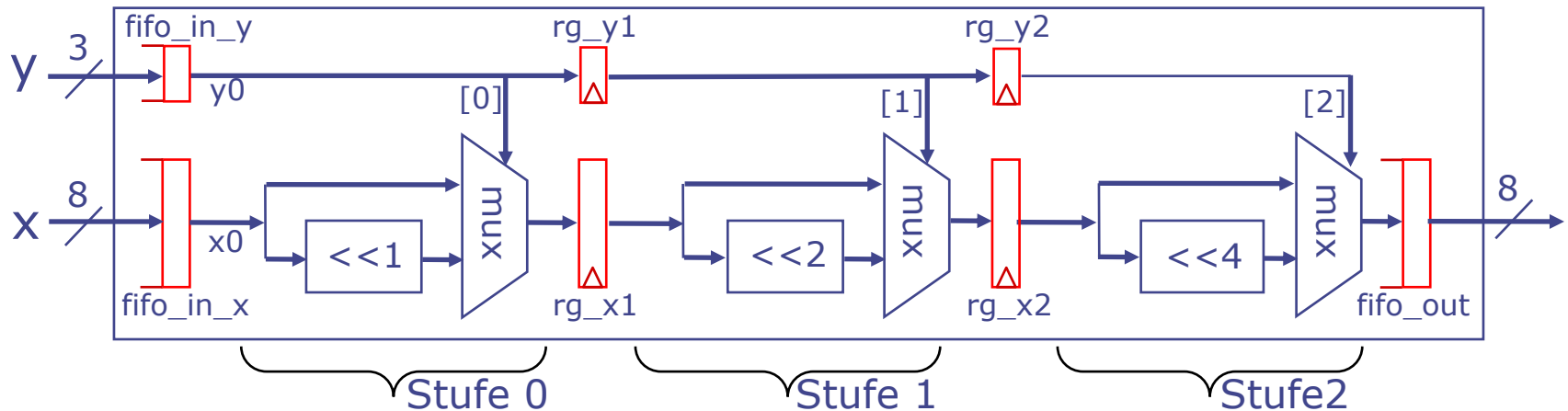
```
00000001 0
00000001 1
00000001 2
...
00000001 7
```

rl_drain sollte diese Ausgaben beobachten:

```
00000001
00000010
00000100
...
10000000
```

1. Realisierung des Shifters

Problem



Tatsächliche Ausgabe

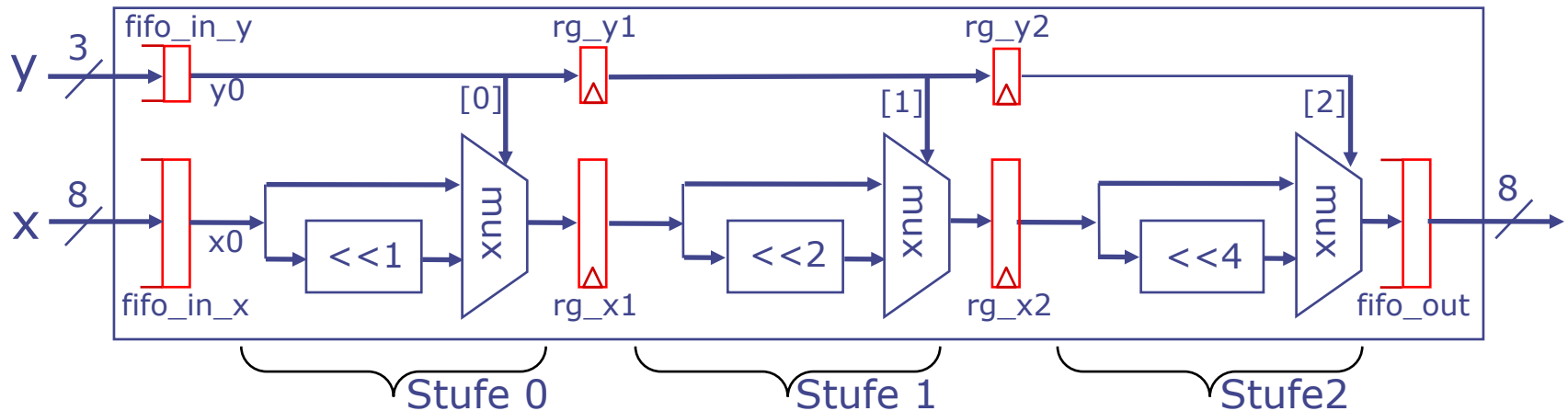
```
01010101
10101000
00000001
00000010
...
00010000
00100000
```

Warum?

Danach "hängt" Simulation

1. Realisierung des Shifters

Problem



Tatsächliche Ausgabe

```
01010101
10101000
00000001
00000010
...
00010000
00100000
```

- Anfang: **“Undefinierte Werte”** in $rg_{\{x,y\}\{1,2\}}$
 - Werden durch Pipeline geschoben
- Ende: **Abriss des Datenstromes**
 - `r1_gen` beschickt Eingabe-FIFOs nicht mehr
 - `r1_all_together` blockt, da `.first` blockt
 - Keine neuen Einträge mehr in Ausgabe-FIFO
 - `r1_drain` blockt
 - Letzte beide Werte hängen nun in Pipeline fest

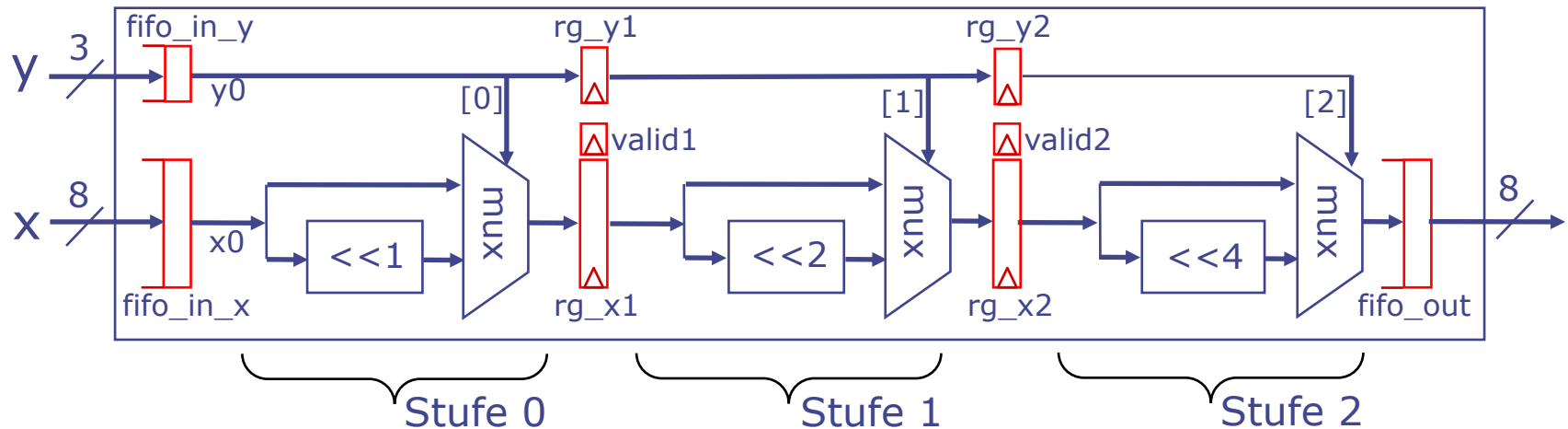
Danach “hängt” Simulation

2. Realisierung des Shifters

Noch synchrone statische starre Pipeline, Fehler behoben



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT



- Führe Buch über **gültige Daten** in Pipeline
 - Register `valid{1,2}`
- Erkenne nun
 - Wenn Eingabe FIFOs **leer** sind
 - Wenn Zwischenregister `rg_{x,y}{1,2}` **leer** sind
- Passe dann **Verhalten** an
- Könnte direkt in BSV formuliert werden, geht aber besser ...

Exkurs: Datentyp Maybe

Grundlage



- Basiert auf varianten Verbundtypen (*tagged unions*)

Beispiel in Pascal (NICHT Bluespec!)

```
type shapeKind = (square, rectangle, circle);
shape = record
    centerx : integer;
    centery : integer;
    case kind : shapeKind of (* type tag *)
        square : (side : integer);
        rectangle : (length, height : integer);
        circle : (radius : integer);
end;
```

Semantik: Zu jedem Zeitpunkt existiert genau ein Satz Attribute **side**, (**length**, **height**), **radius**: Auswahl der Variante mit *type tag*

Heutzutage eher mit Vererbung realisiert

Exkurs: Datentyp Maybe

Bluespec



```
typedef union tagged {  
    void Invalid;  
    t    Valid;  
} Maybe #(type t)  
    deriving (Eq, Bits);
```

Zu jedem Zeitpunkt existiert genau **eine** der beiden **Komponenten**: Festgelegt über *type tag*
Werte des Typs können auf **Gleichheit** geprüft und als **Bits** dargestellt werden

Erzeuge neuen Maybe-Wert

```
tagged Invalid
```

Maybe-Wert mit type tag Invalid, **kein** weiterer Wert

```
tagged Valid expression
```

Maybe-Wert mit type tag Valid, speichert Wert von *expression*

Prüfe Maybe-Wert auf Gültigkeit und verwende ggf. gespeicherten Wert

```
if (value matches tagged Valid .x)  
    ... hier ist x definiert, enthält den gültigen Wert...  
else  
    ... hier den Fall "ungültiger" Wert behandeln...
```


2. Realisierung des Shifters

Synchrone statische starre Pipeline mit Gültigkeitsangaben



```
module mkShifter (Shifter_Ifc);
...
  Reg #(Maybe #(Bit #(8))) rg_x1 <- mkReg (tagged Invalid);
  Reg #(Bit #(3))           rg_y1 <- mkRegU;

  Reg #(Maybe #(Bit #(8))) rg_x2 <- mkReg (tagged Invalid);
  Reg #(Bit #(3))           rg_y2 <- mkRegU;

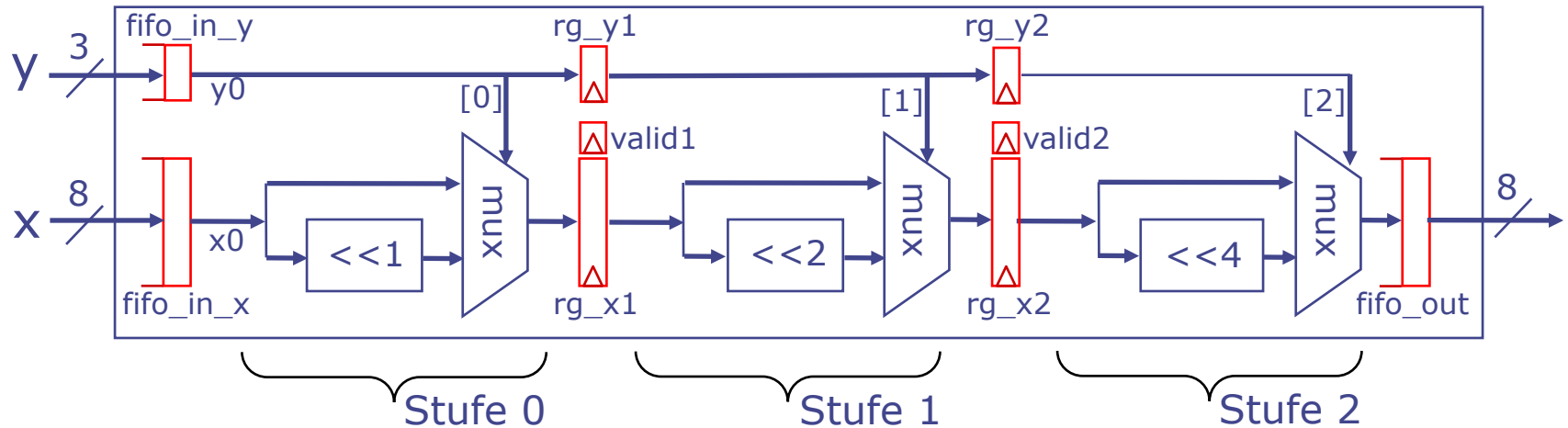
  rule rl_all_together;
    // Stage 0
    Bit #(3) y0 = ?;
    if (fifo_in_x.notEmpty) begin
      let x0 = fifo_in_x.first; fifo_in_x.deq;
          y0 = fifo_in_y.first; fifo_in_y.deq;
      rg_x1 <= tagged Valid ((y0 [0] == 0) ? x0 : (x0 << 1));
    end else
      rg_x1 <= tagged Invalid;
    rg_y1 <= y0;

    // Stage 1
    if (rg_x1 matches tagged Valid .x1)
      rg_x2 <= tagged Valid ((rg_y1 [1] == 0) ? x1 : (x1 << 2));
    else
      rg_x2 <= tagged Invalid;
    rg_y2 <= rg_y1;

    // Stage 2
    if (rg_x2 matches tagged Valid .x2)
      fifo_out_z.enq (((rg_y2 [2] == 0) ? x2 : (x2 << 4)));
    endrule
  ...
endmodule
```

2. Realisierung des Shifters

Erprobung



r1_gen erzeugt folgende Eingaben:

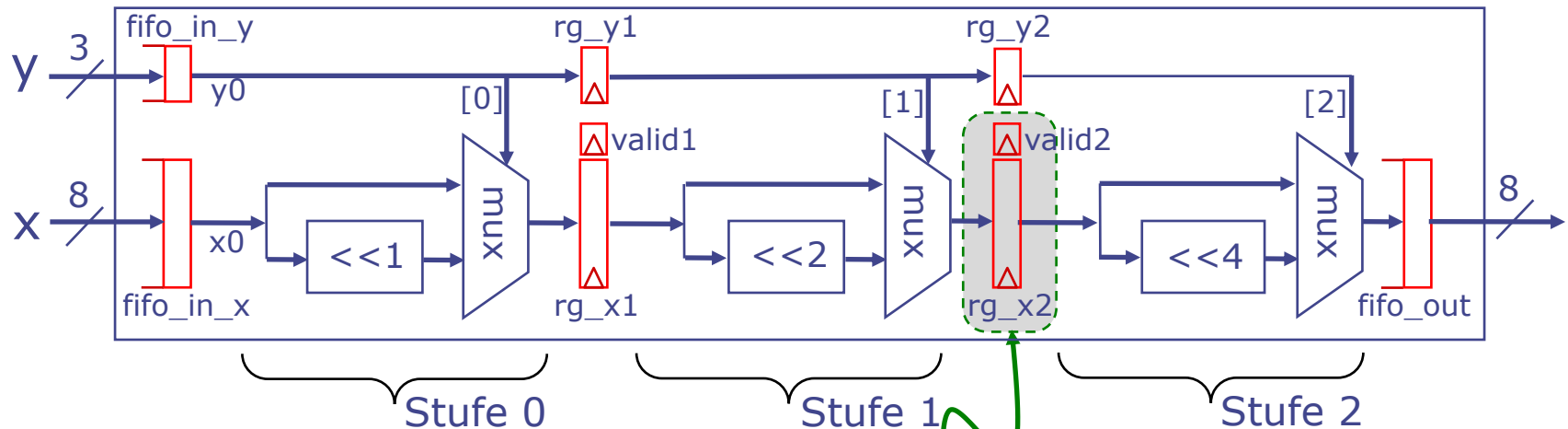
```
00000001 0
00000001 1
00000001 2
...
00000001 7
```

r1_drain beobachtet folgende Ausgaben:

```
00000001
00000010
00000100
...
10000000
```

Shifter-Simulationen verhalten sich wie erwartet!

Von Gültigkeitsbits zu FIFOs



- Register mit Gültigkeitsbit kann als 1-Element FIFO angesehen werden
 - Gültig=Wahr: FIFO ist voll
 - Gültig=Falsch: FIFO ist leer
 - Speichern von Werten in Register und markieren als Gültig: **Einreihen in FIFO**
 - Lesen von Werten aus Register und markieren als Ungültig: **Entnehmen aus FIFO**
- Damit einfachere Formulierung als **statische elastische Pipeline**

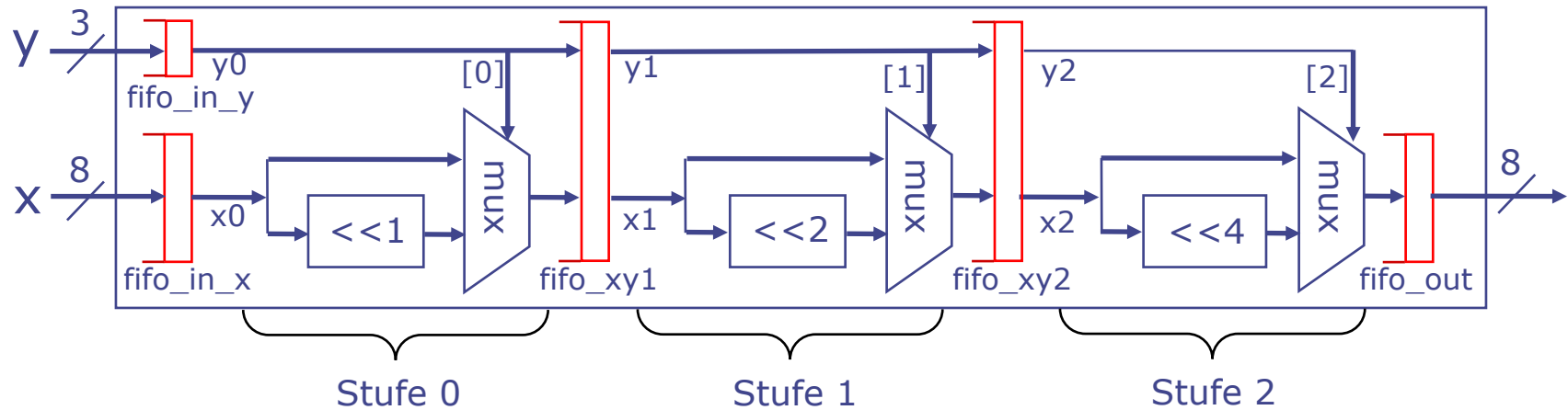
Exkurs: Tupel-Typen



- Zusammenfügen von **mehreren Einzelwerten** zu einem **zusammengesetzten Wert**
 - Sehr nützlich, Bluespec definiert Typen für Tupel von 2...8 Elementen
- Beispiel: **`Tuple2 # (t1, t2)`**
 - Wertepaar mit erstem Wert von Typ *t1*, zweitem vom Typ *t2*
- **Erzeugen** von Werten: **`tuple2 (ausdruck1, ausdruck2)`**
- **Lesen** von Komponenten
 - Mit Funktion `tpl_j`: `tpl_1 (ausdruck)`, `tpl_2 (ausdruck)`, ...
 - Über "Mustervorlage": `match { .x, .y } = ausdruck`
 - Deklariert temporäre Variablen *x* und *y* mit den Werten der beiden Komponenten

3. Realisierung des Shifters

Statische elastische Pipeline, Aufbau



3. Realisierung des Shifters

Statische elastische Pipeline, Aufbau



```
module mkShifter (Shifter_Ifc);
...
FIFO #(Tuple2 #(Bit #(8), Bit #(3))) fifo_xy1 <- mkFIFO;
FIFO #(Tuple2 #(Bit #(8), Bit #(3))) fifo_xy2 <- mkFIFO;

rule rl_stage0;
  let x0 = fifo_in_x.first;  fifo_in_x.deq;
  let y0 = fifo_in_y.first;  fifo_in_y.deq;
  fifo_xy1.enq (tuple2 ((y0 [0] == 0) ? x0 : (x0 << 1)), y0);
endrule

rule rl_stage1;
  match { .x1, .y1 } = fifo_xy1.first;  fifo_xy1.deq;
  fifo_xy2.enq (tuple2 ((y1 [1] == 0) ? x1 : (x1 << 2)), y1);
endrule

rule rl_stage2;
  match { .x2, .y2 } = fifo_xy2.first;  fifo_xy2.deq;
  fifo_out_z.enq ((y2 [2] == 0) ? x2 : (x2 << 4));
endrule

...
endmodule
```

3. Realisierung des Shifters

Diskussion



- **Statisch** (Gegenteil wäre dynamisch)
 - Konstante Latenz von der Eingabe zur Ausgabe eines Datums
- **Elastisch** (Gegenteil wäre starr)
 - Daten in unterschiedlichen Stufen schreiten mit unterschiedlichem Fortschritt durch Pipeline voran
- Jede Regel kann nun unabhängig von den anderen feuern
- Viel aufwendige Steuerlogik ist **entfallen**
 - Manuelle Verwaltung der Gültigkeitsbits
- Wird nun **automatisch** aus FIFO-Bedingungen hergeleitet
 - ... und in Regelbedingungen **hochgezogen**

Ausdrucksfähigkeit von BSV

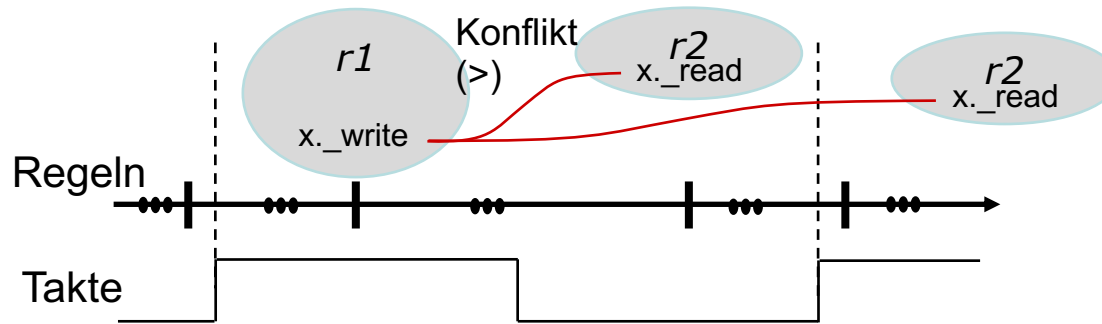


- Von Verilog-artigen **synchronen starren** Strukturen
- ... hin zu **elastischen** Strukturen mit komplexer Flußkontrolle
 - Mit weitgehend **automatischer** Herleitung der Steuerlogik
- Starre Strukturen haben oft **Skalierungsprobleme**
 - Bei größeren Schaltungen: Schwer zu entwerfen und zu debuggen
- Elastische Strukturen passen gut zu modernem **GALS** Berechnungsmodell
 - *Globally asynchronous, locally synchronous*
 - “Inseln” betrieben mit **synchroner** Logik
 - Kommunizieren untereinander **asynchron**
 - Vermeidet Problem, nur einen Takt global auf ganzem System verteilen zu müssen
- Vertiefung: Kapitel 5 von BSV-by-Example



MEHR NEBENLÄUFIGKEIT

Ausführung in weniger Taktzyklen



- Verschiedene Regeln kommunizieren über **Register**
- Änderungen werden erst einen Takt **später** sichtbar
 - $_read < _write$
 - Kann damit zu längeren Ausführungszeiten führen
- **“Schnellere”** Kommunikation
 - Änderungen sollen innerhalb eines Taktes sichtbar werden
 - ... aber immer noch mit **exakt spezifizierter Nebenläufigkeit**

Nebenläufige Register

Concurrent Registers (ehemals Ephemeral History Regs.)



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

- Können neben der Datenhaltung von Takt zu Takt ...
 - Übliche Betriebsart von Registern
- ... auch eine **Historie** von Werten innerhalb eines Taktes führen
 - Ist **vergänglich** (*ephemeral*), gilt nur innerhalb des Taktes
- Relativ neue Entwicklung in Bluespec
 - Bisher nicht in BSV-by-Example beschrieben, aber im Reference Guide
 - Aber schon in Standard-Bluespec Distribution aufgenommen
- Ersetzt mittlerweile in vielen Fällen ältere Mechanismen
 - **RWire**
 - Potentiell fehleranfälliger

Beispiel I für CRegs



- Zähler
 - **Vorzeichenbehaftete** 4b breite ganze Zahlen
 - **Saturierende** Arithmetik
 - Einschränkung auf Wertebereich -8 ... +7
 - Kein Überlauf/Unterlauf
 - **Variable** Schrittweite: 4b vorzeichenbehaftete ganze Zahlen
 - **Zwei Ports**
 - Sollen zwei gleichzeitige Aktualisierungen des Zählerstandes ermöglichen

```
interface UpDownSatCounter_Ifc;  
    method ActionValue #(Int #(4)) countA (Int #(4) delta);  
    method ActionValue #(Int #(4)) countB (Int #(4) delta);  
endinterface
```

- **Vorsicht:** Operationen sind nicht mehr kommutativ

1. Versuch

Implementierung mit konventionellen Registern



```
module mkUpDownSatCounter (UpDownSatCounter_Ifc);
  Reg #(Int #(4)) ctr <- mkReg (0);

  function ActionValue #(Int #(4)) fn_count (Int #(4) delta);
    actionvalue
      // Erhöhen der Wortbreite zum Vermeiden von Über/Unterlauf
      Int #(5) new_val = extend (ctr) + extend (delta);
      if (new_val > 7) ctr <= 7;
      else if (new_val < -8) ctr <= -8;
      else ctr <= truncate (new_val);

      return ctr; // Beachte: gibt _alten_ Wert zurück
    endactionvalue
  endfunction

  method countA (Int #(4) deltaA) = fn_count (deltaA);
  method countB (Int #(4) deltaB) = fn_count (deltaB);
endmodule
```

- **extend (e)** : Erweiterung von Wert *e* auf breitere Darstellung (sign/zero extension)
- **truncate (e)** : Verkürze *e* auf schmalere Darstellung (weglassen vom msb her)

1. Versuch

Testrahmen



```
module mkTest (Empty);
  UpDownSatCounter_Ifc ctr <- mkUpDownSatCounter;
  Reg #(int) step <- mkReg (0);
  Reg #(Bool) flag0 <- mkReg (False); Reg #(Bool) flag1 <- mkReg (False);

  function Action count_show (Integer rulenum, Bool a_not_b, Int #(4) delta);
    action
      let x <- (a_not_b ? ctr.countA (delta) : ctr.countB (delta));
      let cur_time <- $stime;
      $display ("cycle %0d, r%0d: is %0d, count (%0d)", cur_time/10, rulenum, x, delta);
    endaction
  endfunction

  // Regeln 0..9 sind sequentiell, testen countA und countB einzeln
  rule r0 (step == 0); count_show (0, True, 3); step <= 1; endrule
  rule r1 (step == 1); count_show (1, True, 3); step <= 2; endrule
  ... etc, erzeugte Eingabedatenfolge: 3,3, -6,-6,-6,-6, 7, 3,
  // Potentiell nebenläufige Ausführung
  rule r10 (step == 10 && !flag0); count_show (10,True, 6); flag0 <= True; endrule
  rule r11 (step == 10 && !flag1); count_show (11,False, -3); flag1 <= True; endrule

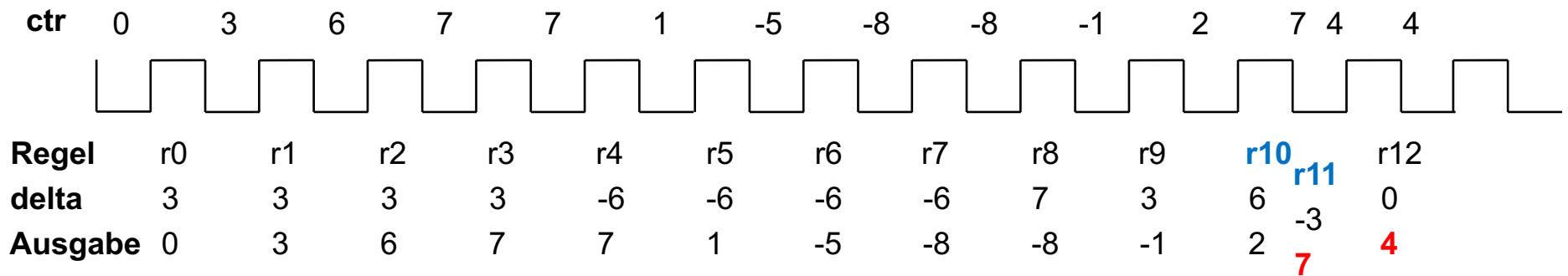
  // Abschlusswert des Zählers ausgeben (Zähler bleibt konstant)
  rule r12 (step == 10 && flag0 && flag1); count_show (12,True, 0); $finish; endrule
endmodule: mkTest
```

1. Versuch

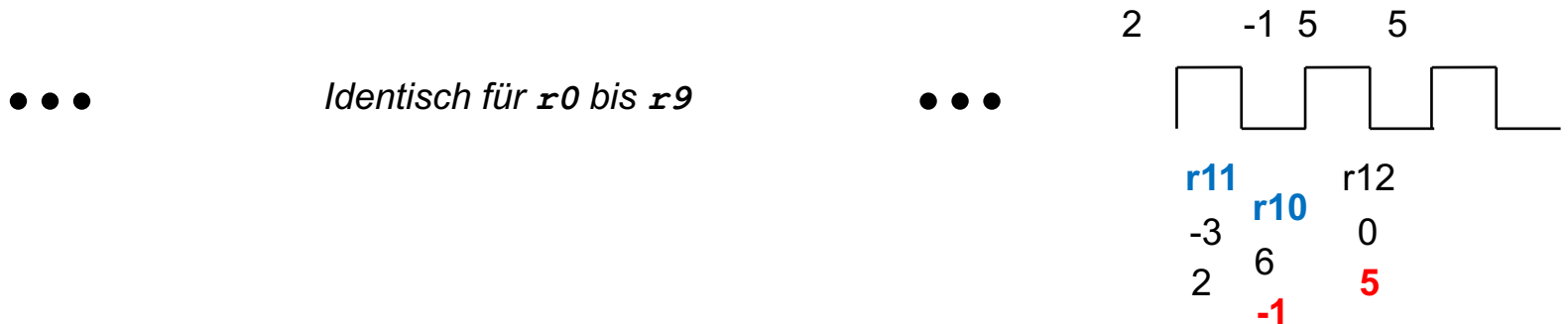
Erwartete Ausgaben bei Simulation



Falls r_{10} im Ablaufplan **vor** r_{11} liegt:



Falls r_{11} im Ablaufplan **vor** r_{10} liegt:



1. Versuch

Compilierung



```
Warning: "Test.bsv", line 16, column 8: (G0010)
  Rule "r10" was treated as more urgent than "r11". Conflicts:
    "r10" cannot fire before "r11": calls to ctr.countA vs. ctr.countB
    "r11" cannot fire before "r10": calls to ctr.countB vs. ctr.countA
```

- **Konflikt** zwischen `r10` und `r11`
 - Keine Ausführung im **gleichen** Takt möglich
 - `countA` und `countB` greifen auf **gleiche** Registerinstanz `ctr` zu
 - Verletzen `_read < _write`
- Bsc trifft hier **willkürliche** Entscheidung: `r10` im Ablaufplan **vor** `r11`
 - Falls **beide** bereit in einem Takt (`CAN_FIRE`): **Nur** `r10` wird feuern (`WILL_FIRE`)
 - `r11` wird nur betrachtet, wenn `r10` **nicht bereit** war
- Ablaufplanung könnte durch Benutzer **beeinflusst** werden
 - `(* descending_urgency = "r11, r10" *)`
 - siehe Bluespec Reference Guide, Abschnitt 13.3.3

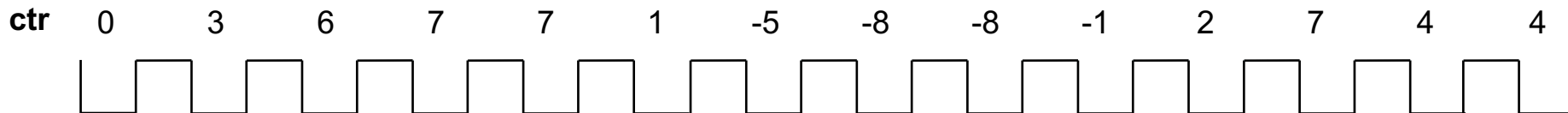
1. Versuch

Tatsächliche Ausgabe



- Entspricht 1. Ablaufplan
 - r10 vor r11
- Aber in **aufeinanderfolgenden** Takten
 - Nicht nebenläufig in einem Takt!

```
cycle 1, r0: is 0, count (3)
cycle 2, r1: is 3, count (3)
cycle 3, r2: is 6, count (3)
cycle 4, r3: is 7, count (3)
cycle 5, r4: is 7, count (-6)
cycle 6, r5: is 1, count (-6)
cycle 7, r6: is -5, count (-6)
cycle 8, r7: is -8, count (-6)
cycle 9, r8: is -8, count (7)
cycle 10, r9: is -1, count (3)
cycle 11, r10: is 2, count (6)
cycle 12, r11: is 7, count (-3)
cycle 13, r12: is 4, count (0)
```



Regel	r0	r1	r2	r3	r4	r5	r6	r7	r8	r9	r10	r11	r12
delta	3	3	3	3	-6	-6	-6	-6	7	3	6	-3	0
Ausgabe	0	3	6	7	7	1	-5	-8	-8	-1	2	7	4



1. Versuch: Diskussion

- Ist **funktional** zwar korrekt ...
- ... aber nicht wirklich ein 2-Port Zähler

- Charakterisierung “ n -Port” beschreibt üblicherweise n **gleichzeitige** Zugriffe je Takt

- Kann hier nicht klappen
 - Es gibt nur **ein gemeinsames** Register `ctr` für `countA` und `countB`
 - Kann nur **einmal** pro Takt aktualisiert werden

- Echter 2-Port Betrieb benötigt andere **Art** von Zustandselement
 - Muss **mehrere** Schreib/Leseoperationen je Takt zulassen
 - Problem: **Welche** Schreibwerte sieht man beim Lesen?
→ CReg (ehemals EHR), definiert Schreib/Lese-Sichtbarkeiten exakt

Semantik des 2-Port-Betriebs

Nachdenken vor Festlegen von Implementierungsdetails!



- Wenn `countA` und `countB` beide im **selben** Takt feuern ...
 - ... was soll **Ergebnis** des Zählers sein?
 - ... welchen **Rückgabewert** des Zählerstands sollen die Methoden liefern?
- Kein **einzelnes** offensichtlich korrektes Verhalten
 - Entwickler muß **ad-hoc Festlegung** treffen
- Gleiche Vorgehensweise wie bei **RTL Entwurf** in Verilog/VHDL
 - Dort muß Festlegung aber ...
 - ... **manuell** implementiert werden (i.d.R. keine Unterstützung durch Sprache)
 - ... klar **dokumentiert** werden
 - ... ggf. in weiteren **Richtlinien** für die Benutzung der Hardware beachtet werden
- In der Praxis geht oftmals wenigstens einer dieser Punkte schief ...

Semantik des 2-Port-Betriebs

Unterstützung bei der Semantikdefinition durch Sprache



- Nebenläufigkeit ist direkter **Bestandteil** der Modellierung in Bluespec
 - **Präzedenzrelation** zwischen Methoden beeinflusst Reihenfolge
 - Auch innerhalb eines Taktes
 - Kann für **automatische Überprüfungen** bei Compilierung verwendet werden
- **Einfache** Beschreibung von Präzedenzrelationen durch CRegs

Verhalten eines CRegs

- CReg bietet einen **Array** aus Reg-Schnittstellen
- Können untereinander **nebenläufig** betrieben werden
- **Präzedenzrelation**

```
module mkCReg#(parameter Integer n,  
               parameter a_type resetval)  
  (Reg#(a_type) ifc[])  
  provisos (Bits#(a_type, sizea));
```

```
Reg#(Bool) ports[N] <- mkCReg(N, False);
```

```
ports[0]._read < ports[0]._write <
```

```
ports[1]._read < ports[1]._write <
```

```
ports[2]._read < ports[2]._write <
```

```
... ..
```

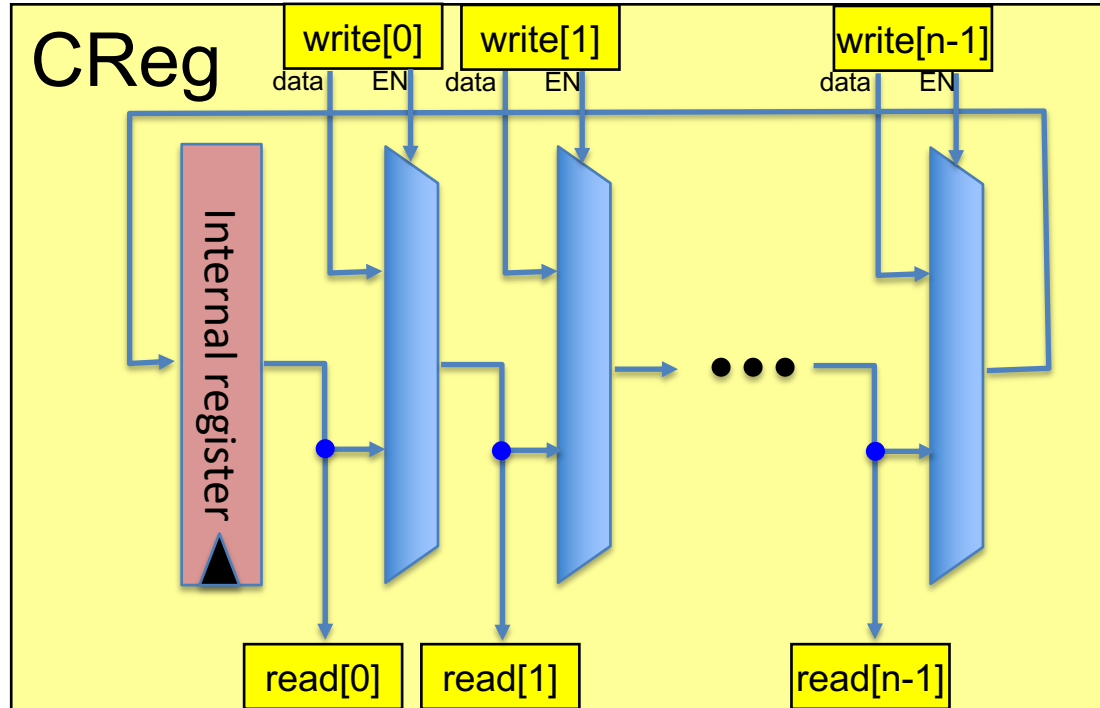
```
ports[N-1]._read < ports[N-1]._write
```

Übliche Präzedenzrelation zwischen
_read/_write auf gleichen Port

Lesen von Ports mit höherer Nummer sieht Schreiben
auf Ports mit niedrigerer Nummer **noch im selben
Takt**

Gesehen wird der Wert geschrieben von
Schreiboperation mit größter Portnummer **echt kleiner
als Lese-Portnummer**

Mögliche CReg Implementierung



- Nur als **Beispiel** für Hardware-Realisierbarkeit
- Bluespec trennt
 - **Logische Semantik** (beschrieben durch Präzedenzrelation)
 - **Implementierung** (black box)

2. Versuch

Saturierender 2-Port Zähler mit CReg



```
module mkUpDownSatCounter (UpDownSatCounter_Ifc);
  Int#(4) ctr[2] <- mkCReg(2, 0); // Lege CReg mit 2 Ports an

  function ActionValue #(Int #(4)) fn_count (Integer p, Int #(4) delta);
    actionvalue
      // Erhöhen der Wortbreite zum Vermeiden von Über/Unterlauf
      Int #(5) new_val = extend (ctr[p]) + extend (delta);
      if (new_val > 7) ctr[p] <= 7;
      else if (new_val < -8) ctr[p] <= -8;
      else ctr[p] <= truncate (new_val);

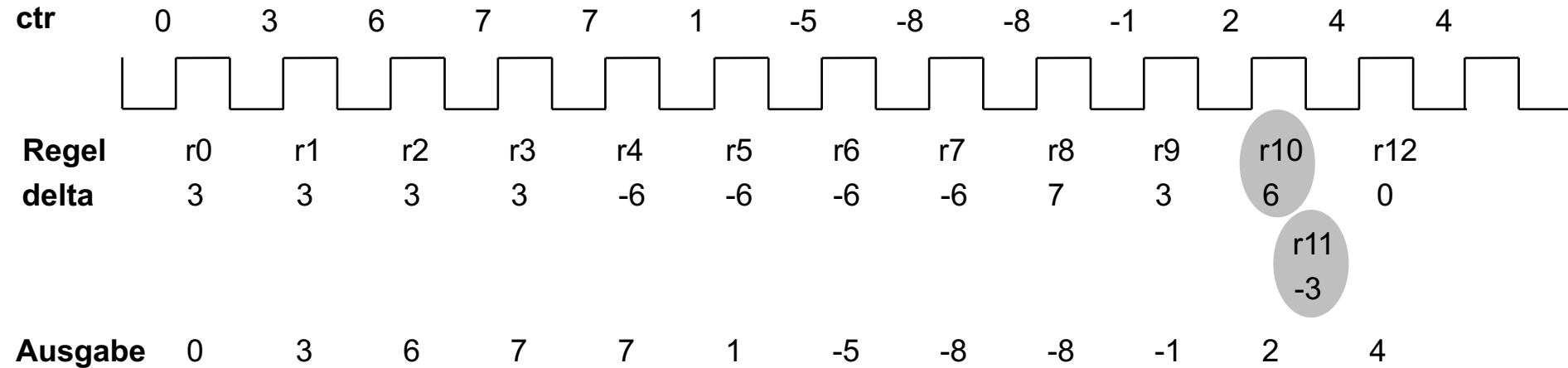
      return ctr[p]; // Beachte: gibt _alten_ Wert zurück
    endactionvalue
  endfunction

  method countA (Int #(4) delta) = fn_count (0, delta);
  method countB (Int #(4) delta) = fn_count (1, delta);
endmodule
```

- ctr ist nun **2-Port CReg** anstatt Reg
- fn_count nun parametrisiert mit **CReg Port-Nummer**
- countA und countB benutzen **verschiedene** Ports in CReg
 - Port 0 in countA, Port 1 in countB → **countA < countB**

2. Versuch

Ablauf und Simulationsausgabe



- **r10** und **r11** nun **nebenläufig**
 - Können im **gleichen Takt** ablaufen
 - Benutzen **unterschiedliche** Ports des CRegs
 - Port-Nummern definieren **Präzedenzrelation**
 - Erst **r10**: $2 + 6 = 8$, saturiert = 7
 - Dann **r11**: $7 - 3 = 4$

```
cycle 1, r0: is 0, count (3)
cycle 2, r1: is 3, count (3)
cycle 3, r2: is 6, count (3)
cycle 4, r3: is 7, count (3)
cycle 5, r4: is 7, count (-6)
cycle 6, r5: is 1, count (-6)
cycle 7, r6: is -5, count (-6)
cycle 8, r7: is -8, count (-6)
cycle 9, r8: is -8, count (7)
cycle 10, r9: is -1, count (3)
cycle 11, r10: is 2, count (6)
cycle 11, r11: is 7, count (-3)
cycle 12, r12: is 4, count (0)
```

*gleicher
Takt*

2. Versuch

Beispiel für alternative Präzedenzrelation



```
module mkUpDownSatCounter (UpDownSatCounter_Ifc);
  Int#(4) ctr[2] <- mkCReg(2, 0);    // Lege CReg mit 2 Ports an

  function ActionValue #(Int #(4)) fn_count (Integer p, Int #(4) delta);
    actionvalue
      // Erhöhen der Wortbreite zum Vermeiden von Über/Unterlauf
      Int #(5) new_val = extend (ctr[p]) + extend (delta);
      if (new_val > 7) ctr[p] <= 7;
      else if (new_val < -8) ctr[p] <= -8;
      else ctr[p] <= truncate (new_val);

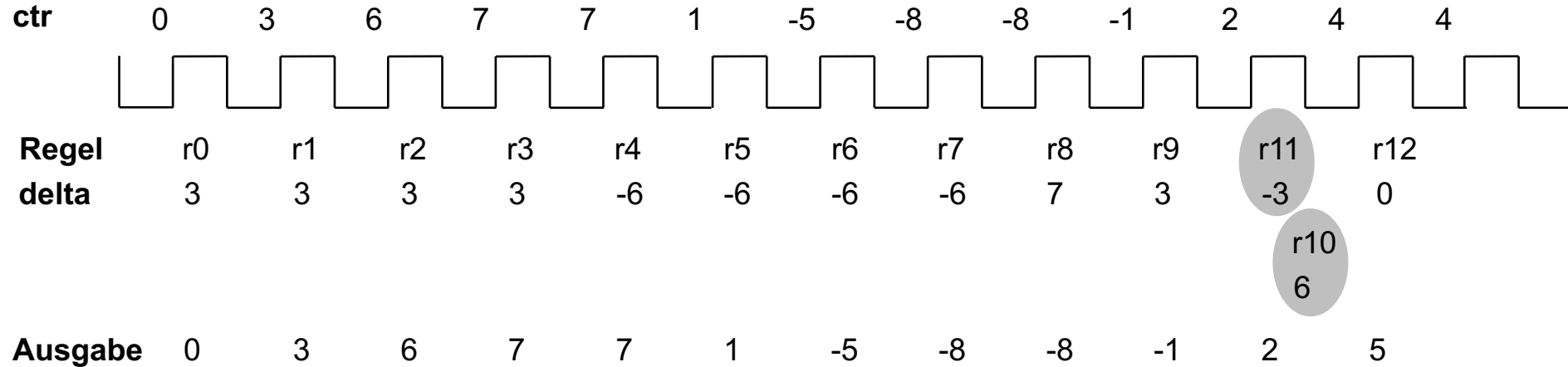
      return ctr[p];    // Beachte: gibt _alten_ Wert zurück
    endactionvalue
  endfunction

  method countA (Int #(4) delta) = fn_count (1, delta);
  method countB (Int #(4) delta) = fn_count (0, delta);
endmodule
```

- Damit nun `countB < countA`

2. Versuch

Ablauf und Simulationsausgabe bei geänderter Präzedenz



- Nun **r11** nebenläufig vor **r10**
- Damit **anderer** Ablauf
 - Erst **r11**: $2 - 3 = -1$
 - Dann **r10**: $-1 + 6 = 5$

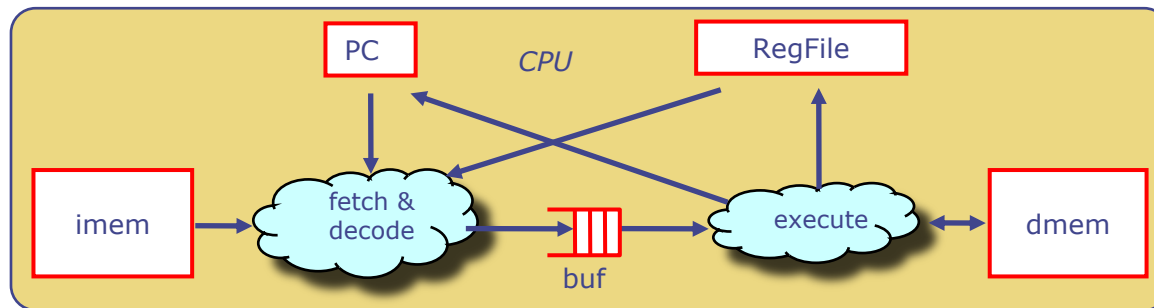
```
cycle 1, r0: is 0, count (3)
cycle 2, r1: is 3, count (3)
cycle 3, r2: is 6, count (3)
cycle 4, r3: is 7, count (3)
cycle 5, r4: is 7, count (-6)
cycle 6, r5: is 1, count (-6)
cycle 7, r6: is -5, count (-6)
cycle 8, r7: is -8, count (-6)
cycle 9, r8: is -8, count (7)
cycle 10, r9: is -1, count (3)
cycle 11, r11: is 2, count (-3)
cycle 11, r10: is -1, count (6)
cycle 12, r12: is 5, count (0)
```

*gleicher
Takt*

Beispiel II für CRegs

Einfache zweistufige Prozessor-Pipeline

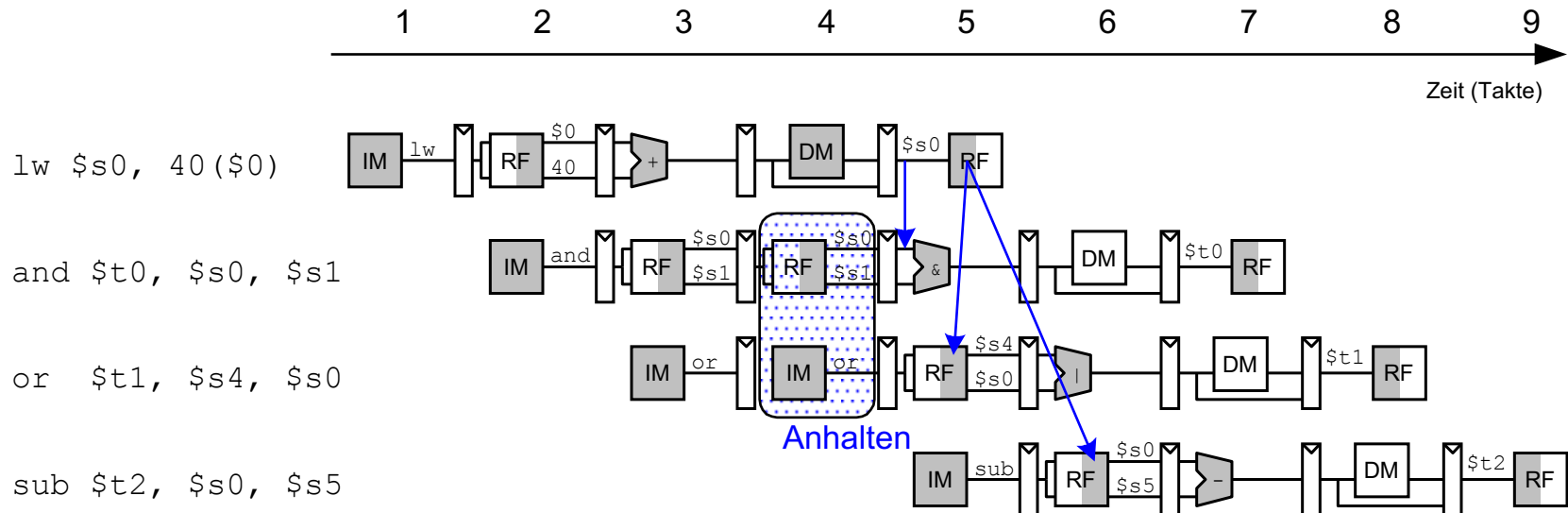
- Vereinfacht: **Kombiniert** Fetch/Decode und Execute/Memory/Writeback



- Hier relevant: **Kommunikation** zwischen FD und EMW-Stufen
- Häufig realisiert als **1-elementige Warteschlange** (FIFO)
- Genauer: Pipeline Register mit Interlock
 - Interlock ist Gültigkeitsstatus (*valid bit*)
 - Kann z.B. FD anhalten (*stall*), wenn EMW noch beschäftigt ist
 - Kann EMW anhalten, wenn FD noch keinen neuen Befehl parat hat

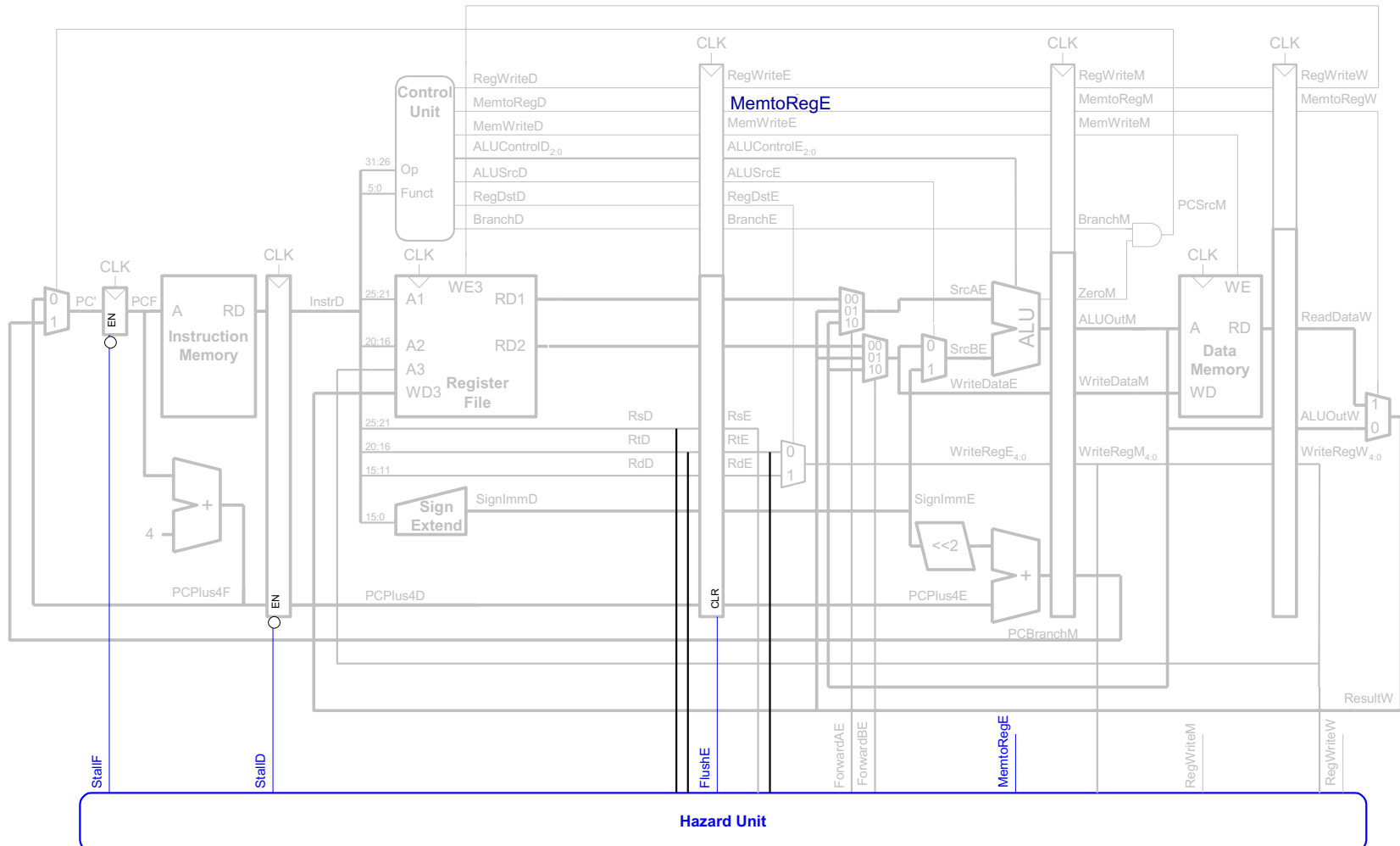
TGDI: Beispiel für Stalling

EMW ist noch beschäftigt, FD muß angehalten werden



TGDI: Realisierung im MIPS

Manipulation der CE-Eingänge der FD Pipeline-Register



Wie diese 1-FIFO aufbauen?

Aus normalen Registern?



```
module mkFIFO1 (FIFO #(t));
  Reg #(t)      rg      <- mkRegU;    // Datenhaltung
  Reg #(Bit #(1)) rg_count <- mkReg (0); // Anzahl Elemente in FIFO (0 or 1)

  method Bool notEmpty = (rg_count == 1); // Abfrage des Füllstandes
  method Bool notFull  = (rg_count == 0); // -- "" --

  method Action enq (t x) if (rg_count == 0); // neue Daten eintragen, wenn nicht voll
    rg <= x;
    rg_count <= 1;
  endmethod

  method t first () if (rg_count == 1); // alten Wert lesen, wenn nicht leer
    return rg;
  endmethod

  method Action deq () if (rg_count == 1); // alten Wert entfernen, wenn nicht leer
    rg_count <= 0;
  endmethod

  method Action clear;
    rg_count <= 0;
  endmethod
endmodule
```

Wie diese 1-FIFO aufbauen?

Aus normalen Registern?



```
module mkFIFO1 (FIFO #(t));
  Reg #(t)      rg      <- mkRegU;    // Datenhaltung
  Reg #(Bit #(1)) rg_count <- mkReg (0); // Anzahl Elemente in FIFO (0 or 1)

  method Bool notEmpty = (rg_count == 1); // Abfrage des Füllstandes
  method Bool notFull  = (rg_count == 0); // -- "" --

  method Action enq (t x) if (rg_count == 0); // neue Daten eintragen, wenn nicht voll
    rg <= x;
    rg_count <= 1;
  endmethod

  method t first () if (rg_count == 1); // alten Wert lesen, wenn nicht leer
    return rg;
  endmethod

  method Action deq () if (rg_count == 1); // alten Wert entfernen, wenn nicht leer
    rg_count <= 0;
  endmethod

  method Action clear;
    rg_count <= 0;
  endmethod
endmodule
```

- **Problem:** `enq` und `{first, deq}` niemals nebenläufig (`rg_count == 0/1`)
- FD und EMW niemals in gleichem Takt: Das ist keine Pipeline!

Anderer Ansatz erforderlich

Vor Implementierung über Semantik nachdenken



- Häufig verwendete Verhalten
 - **Zwischen Pipeline-Stufen** (z.B. im MIPS zwischen F/D/E/M/W)
 - Werte können gleichzeitig gelesen und geschrieben werden
 - Lesen liefert **alten** Wert
 - **Manchmal auch benötigt** (im MIPS: Forwarding via Hazard Unit)
 - Werte können gleichzeitig gelesen und geschrieben werden
 - Lesen liefert bereits **neuen** Wert (z.B. von W direkt nach E)
- Damit nun präzise Formulierung als **Präzedenzrelation** zwischen Bluespec-Methoden möglich

Pipeline FIFO



PipelineFIFOs:

- Falls leer: Nur **enq** ist bereit
- Falls voll: **enq**, **first** und **deq** sind bereit mit: $\{\mathbf{first}, \mathbf{deq}\} < \mathbf{enq}$
d.h., falls alle Methoden bereit sind, wird logisch erst $\{\mathbf{first}, \mathbf{deq}\}$ gefolgt von **enq** ausgeführt
d.h., altes Datum aus FIFO wird erst gelesen, bevor neues eingetragen wird

Bypass FIFO



BypassFIFOs:

- Falls voll: nur `{first, deq}` sind bereit
- Falls leer: `enq`, `first` und `deq` sind bereit mit: $enq < \{first, deq\}$
d.h., falls alle Methoden bereit sind, wird logisch erst `enq` gefolgt von `{first, deq}` ausgeführt
d.h., ein neu eingetragener Wert wird sofort zu `{first, deq}` durchgeleitet (*bypassed*)

Implementierung mittels CRegs

Präzedenzrelation für Pipeline FIFO



```
module mkPipelineFIFO (FIFO #(t));
  t      creg[3]      <- mkCReg(3, ?); // Datenhaltung
  Bit#(1) creg_count[3] <- mkCReg(3, 0); // Anzahl in FIFO (0..1)

  method Bool notEmpty = (creg_count[0] == 1);
  method Bool notFull  = (creg_count[1] == 0);

  method Action enq (t x) if (creg_count[1] == 0);
    creg[1]      <= x;
    creg_count[1] <= 1;
  endmethod

  method t first () if (creg_count[0] == 1);
    return creg[0];
  endmethod

  method Action deg () if (creg_count[0] == 1);
    creg_count[0] <= 0;
  endmethod

  method Action clear;
    creg_count[2] <= 0;
  endmethod
endmodule
```

Nur minimale Änderung relativ zu erstem Versuch

- `notEmpty`, `first` und `deg` benutzen CReg Port 0
- `notFull` und `enq` benutzen CReg Port 1
- `clear` benutzt CReg Port 2

Implementierung mittels CRegs

Präzedenzrelation für Bypass FIFO



```
module mkBypassFIFO (FIFO #(t));
  t      creg[3]      <- mkCReg(3, ?); // Datenhaltung
  Bit#(1) creg_count[3] <- mkCReg(3, 0); // Anzahl in FIFO (0..1)

  method Bool notEmpty = (creg_count[1] == 1);
  method Bool notFull  = (creg_count[0] == 0);

  method Action enq (t x) if (creg_count[0] == 0);
    creg[0]      <= x;
    creg_count[0] <= 1;
  endmethod

  method t first () if (creg_count[1] == 1);
    return creg[1];
  endmethod

  method Action deg () if (creg_count[1] == 1);
    creg_count[1] <= 0;
  endmethod

  method Action clear;
    creg_count[2] <= 0;
  endmethod
endmodule
```

Nur minimale Änderung relativ zu erstem Versuch

- **notFull** und **enq** benutzen CReg Port 0
- **notEmpty**, **first** und **deg** benutzen CReg Port 1
- **clear** benutzt CReg Port 2

Zusammenfassung CRegs



- Primitive für **kontrolliert nebenläufige** Ausführung
 - Mehrere Methoden können **innerhalb eines** Taktes ausgeführt werden
 - **Wohldefinierte** logische Ausführungsreihenfolge
- Verwende CRegs, um **nebenläufige Ausführung** von Regeln zu erreichen
 - Als erstes benötigte **Semantik** definieren
 - Erst danach mittels **CRegs** implementieren
- Korrektheit: CRegs funktionieren mit **beliebigen** Ablaufplänen
 - Falls maximal eine Regel je Takt ausgeführt wird: CReg == Reg
- In der Praxis: **Vorgefertigte** Elemente aus Bibliothek verwenden
 - PipelineFIFO, BypassFIFO, ...
 - CRegs nur benutzen, um **noch nicht vorhandene** Funktionalität zu realisieren
 - Vorsicht: Viele Ports führen in der Regel zu langen kombinatorische Pfaden!



BEEINFLUSSEN DER ABLAUFPLANUNG

Ablaufplanung 1



- Grundlage der Ausführungsreihenfolge ist **Ablaufplan**
- Einmal festgelegte **Reihenfolge** von Regeln: rA rB rC ... rZ
- Falls Regeln ausgeführt werden
 - ... werden Sie **immer** in dieser Reihenfolge ausgeführt
- Regeln müssen aber **nicht immer** ausgeführt werden
 - Regeln werden **unterdrückt**, um Konflikte zu vermeiden
- **Statisch**: Schon zur **Compile-Zeit**
 - Regeln werden dauerhaft an Ausführung gehindert
- **Dynamisch**: Hier Prüfung zur **Laufzeit**
 - Regeln werden nur **unter bestimmten Umständen** an Ausführung gehindert

Ablaufplanung 2



- Bei N Regeln: $N!$ **verschiedene** Ablaufpläne
- **bsc** wählt einen mit der **maximalen Nebenläufigkeit** aus
 - Vermeidet Konflikte
- Entwickler kann **Einfluss** auf die Auswahl von **bsc** nehmen
- BSV **Attribute** zur Ablaufplanung
 - Syntax wie in SystemVerilog
 - Stehen üblicherweise in einem Modul genau vor den betroffenen **Regeln**
 - Können aber auch **Methoden** betreffen
 - Methoden werden in diesem Zusammenhang als Fragmente von Regeln interpretiert
 - Sichtweise: Methodenkörper als in aufrufende Regeln einkopiert betrachten (*inlining*)

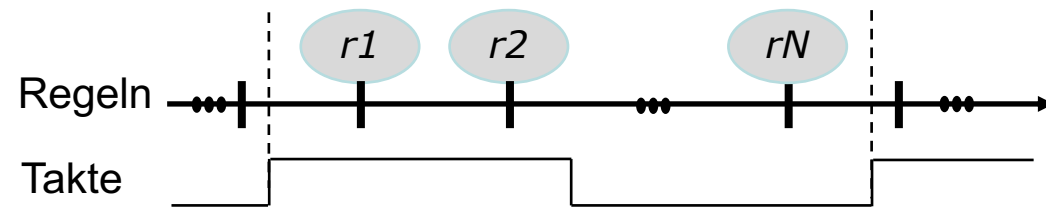
(* *attribute* = "Regel- und Methodennamen" *)

Verfeinerung der Nebenläufigkeit

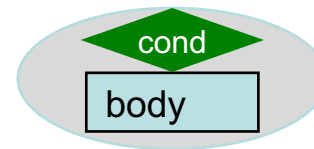
Gentrennte Betrachtung von Regelbedingung und -körper



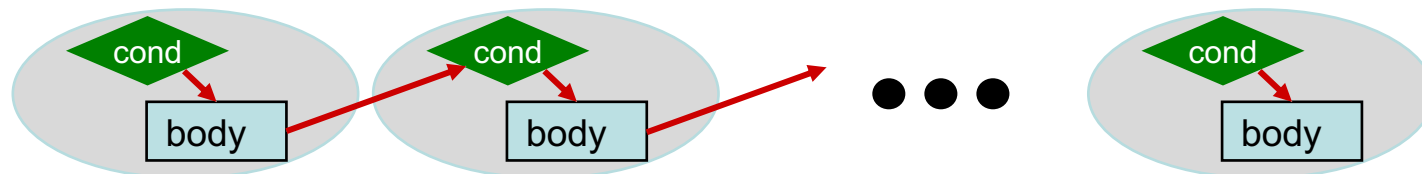
- Nebenläufige Ausführung von Regeln



- Genauer betrachtet:
 - Auswertung der **Regelbedingung** *cond*
 - Auswertung des **Regelkörpers** *body*

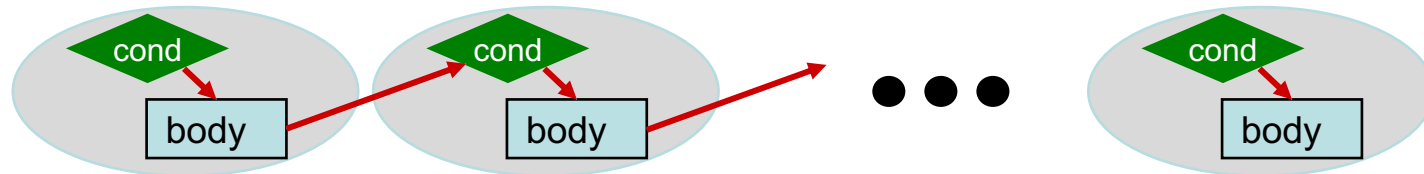


- Damit **verschränkter** Ablauf



Getrennte Ausführung

Dringlichkeit und Frühzeitigkeit



- Regelbedingungen $rN.cond$ sind **boole'sche Ausdrücke**
 - Ohne Seiteneffekte
 - Auswertung von $rA.cond$ hat **keinen Einfluss** auf $rB.cond$ und $rB.body$
- Häufig hat $rA.body$ auch **keinen Einfluss** auf $rB.cond$
- Damit möglich
 - **Umsortieren** der Auswertungen von $.cond$ und $.body$
 - Solange tatsächliche Abhängigkeiten zwischen $.body$ und $.cond$ **erhalten** bleiben
- Terminologie
 - **Dringlichkeit** (*urgency*): Reihenfolge der $.cond$ Auswertungen
 - **Frühzeitigkeit** (*earliness*): Reihenfolge der $.body$ Auswertungen

Festlegen der Dringlichkeit



- Reihenfolge/Priorität der Berechnung der **WILL_FIRE** Bedingungen
- **r1** und **r2** in **Konflikt**
 - Nur ein `fifo.enq()` je Takt
- Falls **c1** und **c2** **nicht statisch** berechnet werden können
 - Erzeugung von Hardware zum **Unterbinden** der Ausführung der jeweils anderen Regel
 - **bsc** legt **willkürlich** Ablaufplan fest (nicht-deterministisch)
- Attribut **descending_urgency** **bestimmt** Reihenfolge der `.cond` Prüfungen
 - Ablaufplanung nun komplett **deterministisch**

```
(* descending_urgency = "r1, r2" *)  
  
rule r1 (c1);           // nur ein enq  
    fifo.enq (e1);     // pro Takt  
endrule  
  
rule r2 (c2);           // nur ein enq  
    fifo.enq (e2);     // pro Takt  
endrule
```

Festlegen der Frühzeitigkeit



```
(* execution_order = "r1, r2" * )  
  
rule r1;  
    x <= 5;  
endrule  
  
rule r2;  
    y <= 6;  
endrule
```

- Legt **logische Ausführungsreihenfolge** der Regelkörper fest
- Im Beispiel wird **r1 < r2** festgelegt
- Angaben zur Dringlichkeit wären hier **sinnlos**
 - Beide Regeln sind **immer bereit**
 - Aktionen im Körper stehen **nicht in Konflikt**

Dringlichkeit \neq Frühzeitigkeit 1



```
(* descending_urgency="enq_item, enq_bubble" *)
rule enq_item;
    outfifo.enq(infifo.first); infifo.deq;
    bubbles <= 0;
endrule

rule enq_bubble;
    outfifo.enq(dummy_value);
    max_bubbles <= max (max_bubbles, bubbles);
endrule

rule inc_bubbles;
    bubbles <= bubbles + 1;
endrule
```

- **Übertrage** Datum von `infifo` nach `outfifo`
 - Falls Datum verfügbar, **sonst** übertrage Leerwert `dummy_value`
 - Zähle grösste Anzahl von **aufeinanderfolgenden** Leerwerten
 - Sogenannte **Blasen** (*bubbles*) in Pipeline

Dringlichkeit \neq Frühzeitigkeit 2



```
(* descending_urgency="enq_item, enq_bubble" *)
rule enq_item;
  outfifo.enq(infifo.first); infifo.deq;
  bubbles <= 0;
endrule

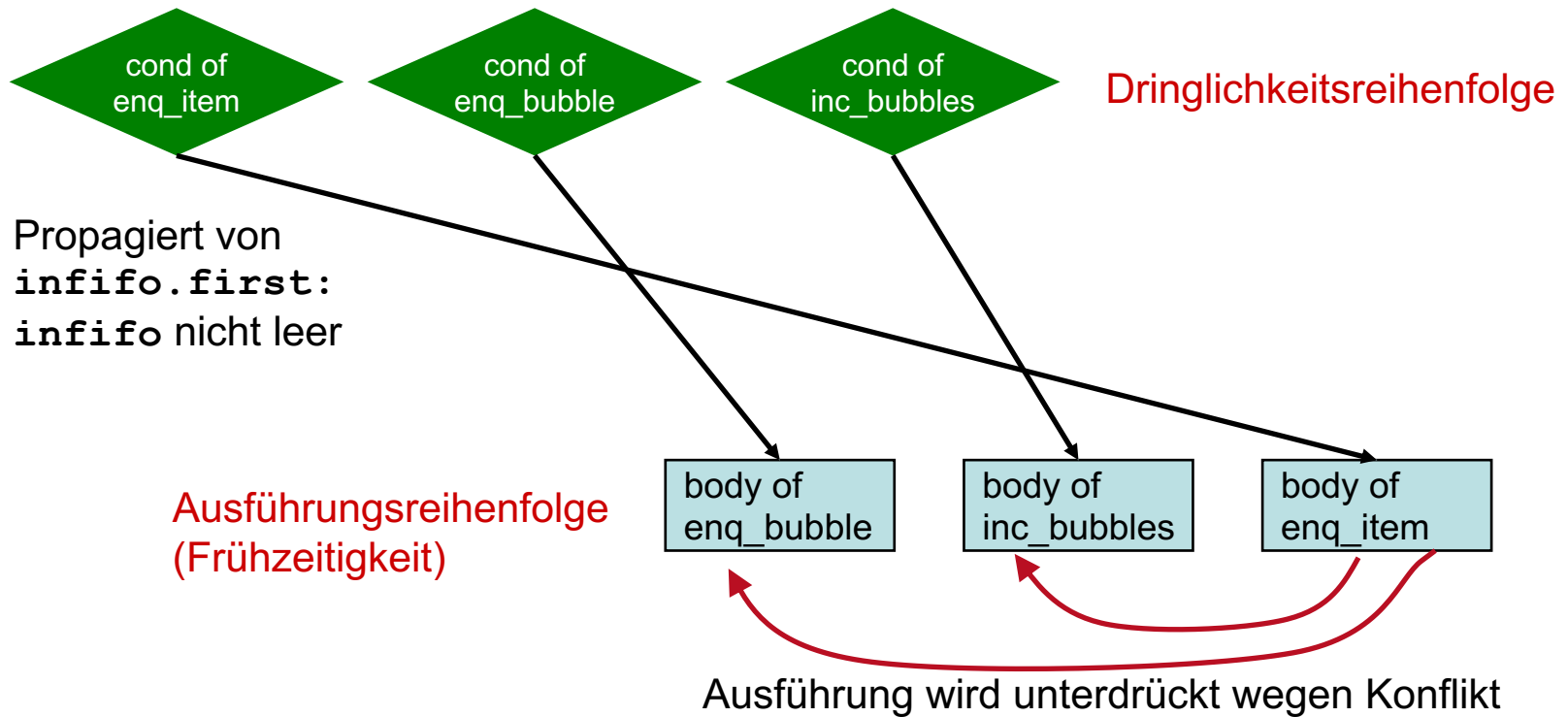
rule enq_bubble;
  outfifo.enq(dummy_value);
  max_bubbles <= max (max_bubbles, bubbles);
endrule

rule inc_bubbles;
  bubbles <= bubbles + 1;
endrule
```

- **Ausführungsreihenfolge** (Frühzeitigkeit)
 - `enq_bubble < inc_bubbles < enq_item`
 - **Lesen** von `bubble` muss vor **Schreiben** von `bubble` liegen (`_read < _write`)
- **Dringlichkeit** aber festgelegt auf: `enq_item < enq_bubble`
 - Falls neue Daten vorliegen, diese einreihen (und keine Bubbles!)

Dringlichkeit ≠ Frühzeitigkeit 3

Graphische Darstellung



Bevorrechtigung von Regeln

Preemption



```
(* preempts = "r1, r2" *)  
  
rule r1 (upA) ;  
    x <= x + 3;  
endrule  
  
rule r2;  
    y <= y + 1;  
endrule
```

- Erlaubt einer **gefeuerten** Regel
 - ... das Feuern einer anderen Regel zu **unterdrücken**
 - Auch, wenn **kein Konflikt** vorliegt
- Beispiel: Falls **r1** feuert (**upA == TRUE**)
 - ... wird **r2** an Ausführung **gehindert**
 - Obwohl **r2.cond** **immer TRUE** ist
 - Effekt hier: **r2** zählt **Leerzyklen** von **r1** (in denen **r1** nicht feuert)

Sich wechselseitig ausschließende Regeln 1

mutual exclusion



```
(* mutually_exclusive = "updateBit0, updateBit1" *)  
  
rule updateBit0 (oneHotNumber[0] == 1);  
  x[0] <= 1;  
endrule  
  
rule updateBit1 (oneHotNumber[1] == 1);  
  x[1] <= 1;  
endrule
```

- **Zusicherung** an Compiler
 - ... dass zwei Regelbedingungen **niemals gleichzeitig** wahr sind
 - Compiler bemüht sich zwar, das **automatisch** zu ermitteln
 - Ist aber im allgemeinen Fall **nicht entscheidbar**, Beispiele:
 - **Externe Schaltungseingänge** tauchen in Bedingung auf
 - Wechselseitiger Ausschluss basiert auf **anwendungsspezifischem** Wissen
 - Z.B. *one-hot* Kodierung von Signalen (→ TGDI)

Sich wechselseitig ausschließende Regeln 2

mutual exclusion



```
(* mutually_exclusive = "updateBit0, updateBit1" *)  
  
rule updateBit0 (oneHotNumber[0] == 1);  
  x[0] <= 1;  
endrule  
  
rule updateBit1 (oneHotNumber[1] == 1);  
  x[1] <= 1;  
endrule
```

- **Zusicherung** wird genutzt ...
 - ... um **effizientere** Hardware zu erzeugen
 - Einfache Multiplexer statt Prioritätsmultiplexer
 - ... um gegenseitigen Ausschluss aktiv während der Simulation zu **überwachen**
 - Ausgabe von Fehlermeldung, falls Zusicherung als verletzt erkannt wird
- Mehr dazu: BSV-by-Example, Kapitel 7



VON BSV ZU VERILOG

Zusammenhang BSV-Verilog



- Aus Sicht von Bluespec verhält sich
 - **Verilog** zu BSV wie
 - **Assembler** zu C/C++, Java
 - Für ein umfassendes Verständnis ist es **hilfreich**, die Art der Abbildung
 - von der hohen Ebene (BSV, C/++, Java)
 - auf die niedrige Ebene (Verilog, Assembler)
- zu kennen

Module in Verilog und BSV

Gemeinsamkeiten und Unterschiede



Verilog Parameter sind üblicherweise **skalare** Zahlen.
Verilog Schnittstellen sind Listen von **Ports** für Signale.

BSV Parameter können **beliebige Typen** haben
(einschl. Funktionen, Interfaces, Module, ...)
BSV Schnittstellen sind **Interface-Typen**
(definieren **Methoden** zur Interaktion mit Modul)

```
module m #(params) (ports)

  input ...
  output ...
  wire ...

  reg x;
  reg y;

  module m1 #(params) p (port connections);
  module m1 #(params) q (port connections);
  module m2 #(params) r (port connections);

  assign w = 10 + wire from instance q
  assign ...

  always @(posedge clk) ...

  always @(posedge clk) ...

endmodule
```

wire Deklarationen
Einziger Typ ist 'bits'

'reg' ist kein Modul.
'reg' ist mglw. kein Register.
'reg' enthält nur Bits.

Modul-
instanziierung

"Verhalten"

```
module m #(params) (interface type);

  Reg #(t1) x <- mkReg (0);
  Reg #(t2) y <- mkReg (12);

  Ifc_m1 p <- mkM1a (params);
  Ifc_m1 q <- mkM1b (params);
  Ifc_m2 r <- mkM2 (params);

  int w = 10 + q.method();

endmodule
```

Register sind Module und
werden instanziiert und
typgeprüft

Regeln

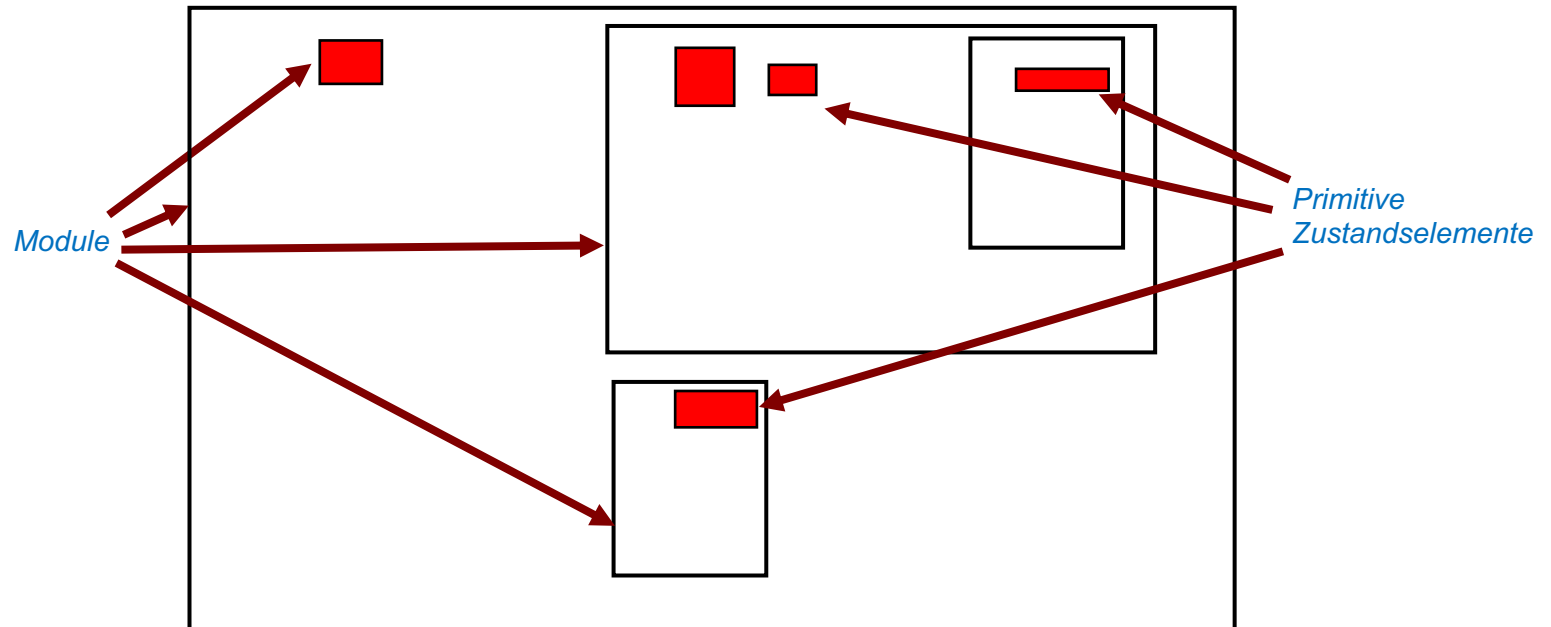
Methoden

Typisierte Variablen-
deklarationen

Modulhierarchie und Zustand



- Identisch in BSV und Verilog (und SystemVerilog, SystemC und VHDL)
- Blätter der Modulhierarchie sind primitive Zustandselemente
 - Register, FIFOs, ...
 - Neue Primitive können leicht in Verilog definiert und nach BSV importiert werden



Regeln und Schnittstellenmethoden

- Module bieten Schnittstellen bestehend aus Methoden an
- Module enthalten Regeln, die Methoden anderer Instanzen aufrufen
 - Einzige Möglichkeit für Inter-Instanz-Kommunikation (ähnl. OO-Sprachen)
- Methoden können Methoden anderer Instanzen aufrufen

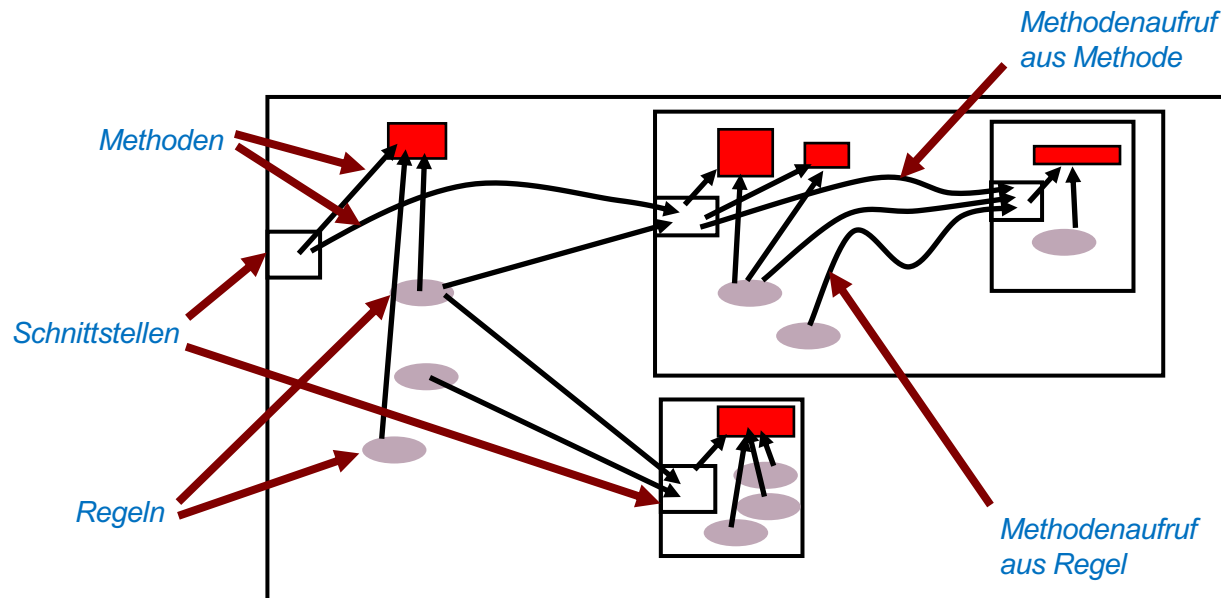


Abbildung der Modulhierarchie 1

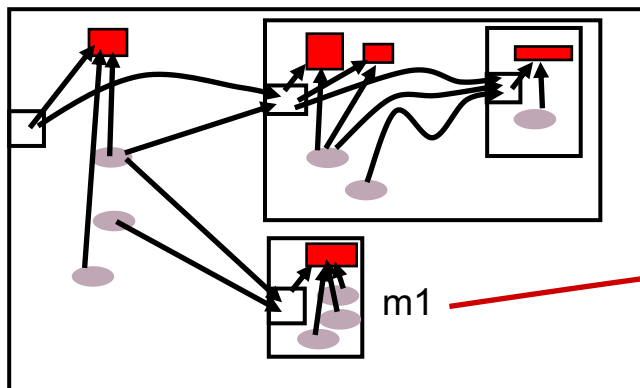
Erhalten ./ Auflösen

▪ Grundsätzlich

- BSV Hierarchie **kann** im erzeugten Verilog erhalten werden
 - BSV-Modul **m_kM** wird zu Verilog-Modul **m_kM** (in Datei **m_kM.v**)
- Wenn BSV-Modul **m_kM1** ein BSV-Modul **m_kM2** instanziiert
 - Instanziiert Verilog-Modul **m_kM1** auch ein Verilog-Modul **m_kM2**

- **Aber:** Aus Effizienzgründen werden BSV-Module im Verilog oftmals **aufgelöst** (*inlined*)

Modulhierarchie in BSV Quellcode



m1 wurde inlined
in sein umschlies-
sendes Modul

Modulhierarchie im erzeugten Verilog

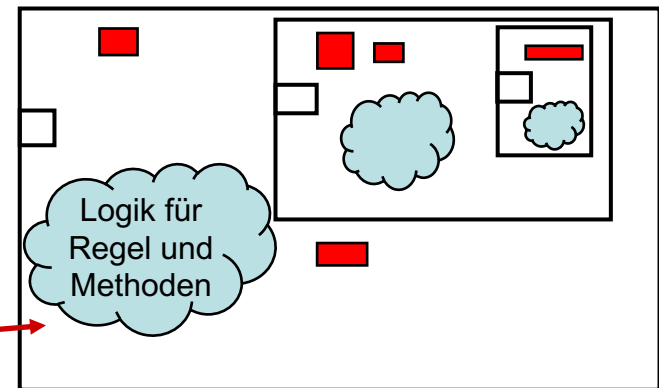


Abbildung der Modulhierarchie 2

Beeinflussen mittels des Attributs `synthesize`

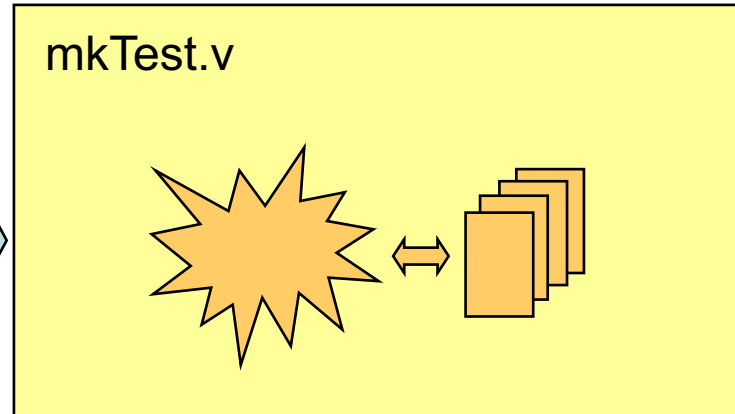
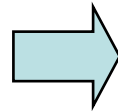


BSV Quellcode

Erzeugtes Verilog

```
(* synthesize *)
module mkTest (Empty);
  Mult_ifc m <- mkMult;
  ...
endmodule: mkTest

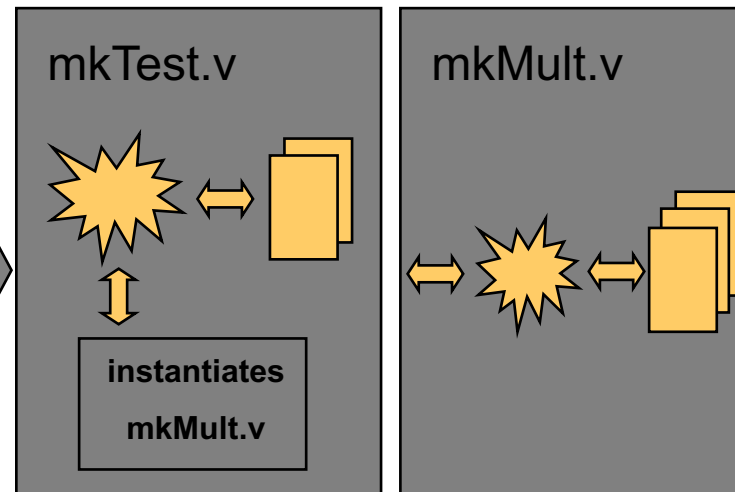
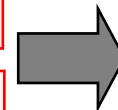
module mkMult (Mult_ifc);
  ...
endmodule: mkMult
```



Nur **mkTest** markiert.
Nur **mkTest** bleibt erhalten. Untermodule werden **inlined**.

```
(* synthesize *)
module mkTest (Empty);
  Mult_ifc m <- mkMult;
  ...
endmodule: mkTest

(* synthesize *)
module mkMult (Mult_ifc);
  ...
endmodule: mkMult
```



mkTest und **mkMult** markiert. Beide Module bleiben **erhalten**.

Gleicher Effekt: Auf **bsc-Kommandozeile**
-g mkTest -g mkMult

Einschränkungen von `synthesize`



- `synthesize` markiert die **Grenzen** von separaten Verilog-Modulen
- Darf nur auftauchen genau vor `module mkFoo (...)` **Kopfzeile**
- Darf nur vor **bestimmten** Modulen auftauchen
 - Da Verilog weniger mächtig ist als BSV
 - Schnittstelle nach aussen darf nur bestehen aus **Bits**, **Skalaren** und **Bit-Vektoren**
 - Anderes kann in Verilog nicht dargestellt werden!
- Aber: **Beliebige** Schnittstellen zwischen den inlined BSV-Modulen **innerhalb** der Verilog-Module
 - Der gesamte Sprachumfang von BSV kann in Hardware abgebildet werden
- Einschränkung gilt nur für **separat** nach Verilog kompilierte BSV-Module

Von BSV Schnittstellen zu Verilog Ports



- Interface-Methoden werden auf Verilog Ports abgebildet
- **Formale Methodenparameter** → `input` Ports
- **Methodenergebnisse** → `output` Ports
- **Ausführungsbereitschaft** einer Methode → `output` Port namens `RDY_xxx`
 - `RDY_xxx == TRUE`: Methode ist bereit (Bedingung ist erfüllt)
- **Ausführen** von Action und ActionValue-Methoden → `input` Port namens `EN_xxx`
 - `EN_xxx == TRUE`: Führe Aktionen in Methode aus

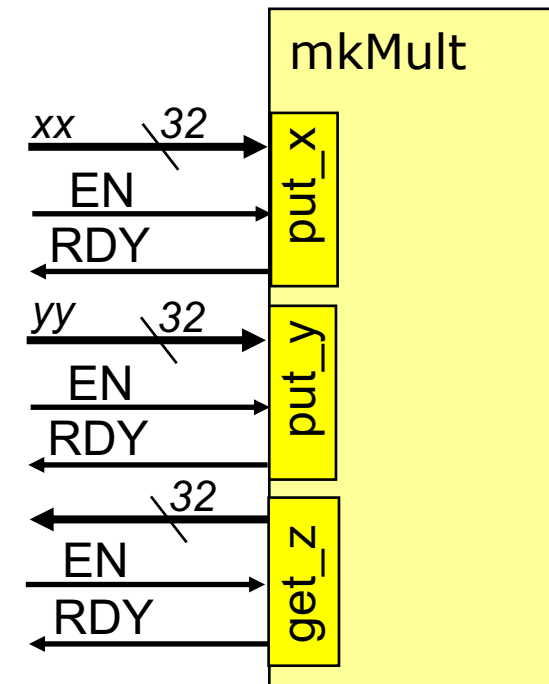
BSV Schnittstellen in Hardware

Beispiel 1

```
interface Mult_ifc;  
  method Action put_x (int xx);  
  method Action put_y (int yy);  
  method ActionValue #(int) get_z ();  
endinterface: Mult_ifc
```

- RDY = Methode **bereit** (Bedingung wahr)
- EN = Aktionen in Methode **ausführen**
- Formale Parameter: separate **input** Ports
- Ergebnisse: separate **output** Ports

- Optimierung möglich
 - Eliminiere RDY, wenn Methode **immer bereit**
 - Eliminiere EN, wenn Methode **jeden Takt** ablaufen soll

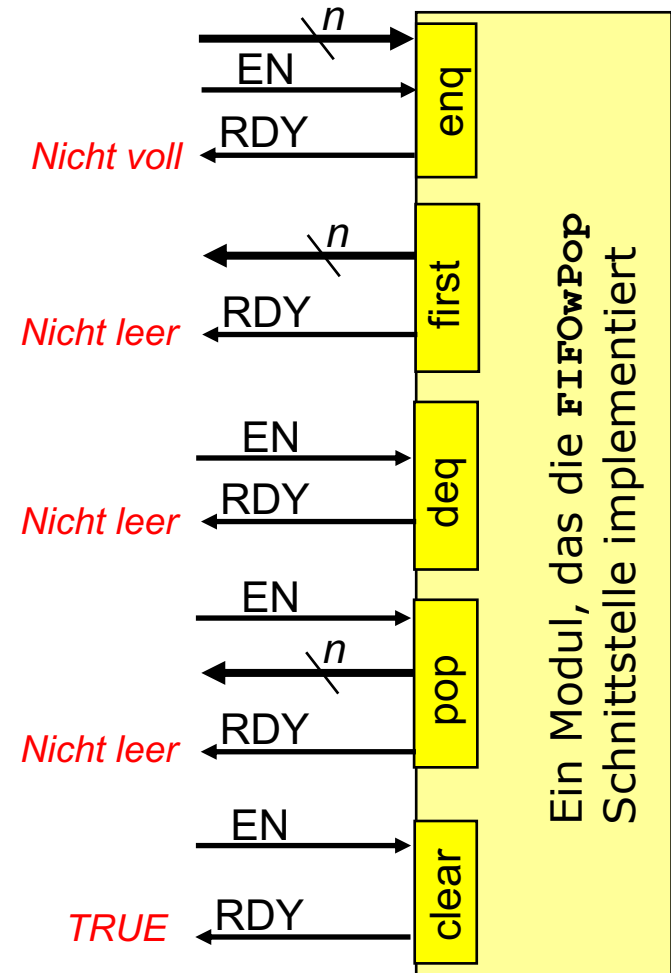


BSV Schnittstellen in Hardware

Beispiel 2



```
interface FIFOWPop #(type t);  
  method Action      enq (t x);  
  method t           first;  
  method Action      deq;  
  method ActionValue#(t) pop;  
  method Action      clear;  
endinterface
```



Gemeinsame Nutzung von Hardware

Zwei Regeln rufen Methode auf gleicher Instanz auf



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

```
module mkTest (...);  
  ...  
  FIFO#(int) f <- mkFIFO;  
  ...  
  rule r1 (... cond1 ...);  
    ...  
    f.enq (... expr1 ...);  
  ...  
endrule  
  
rule r2 (... cond2 ...);  
  ...  
  f.enq (... expr2 ...);  
  ...  
endrule  
endmodule: mkTest
```

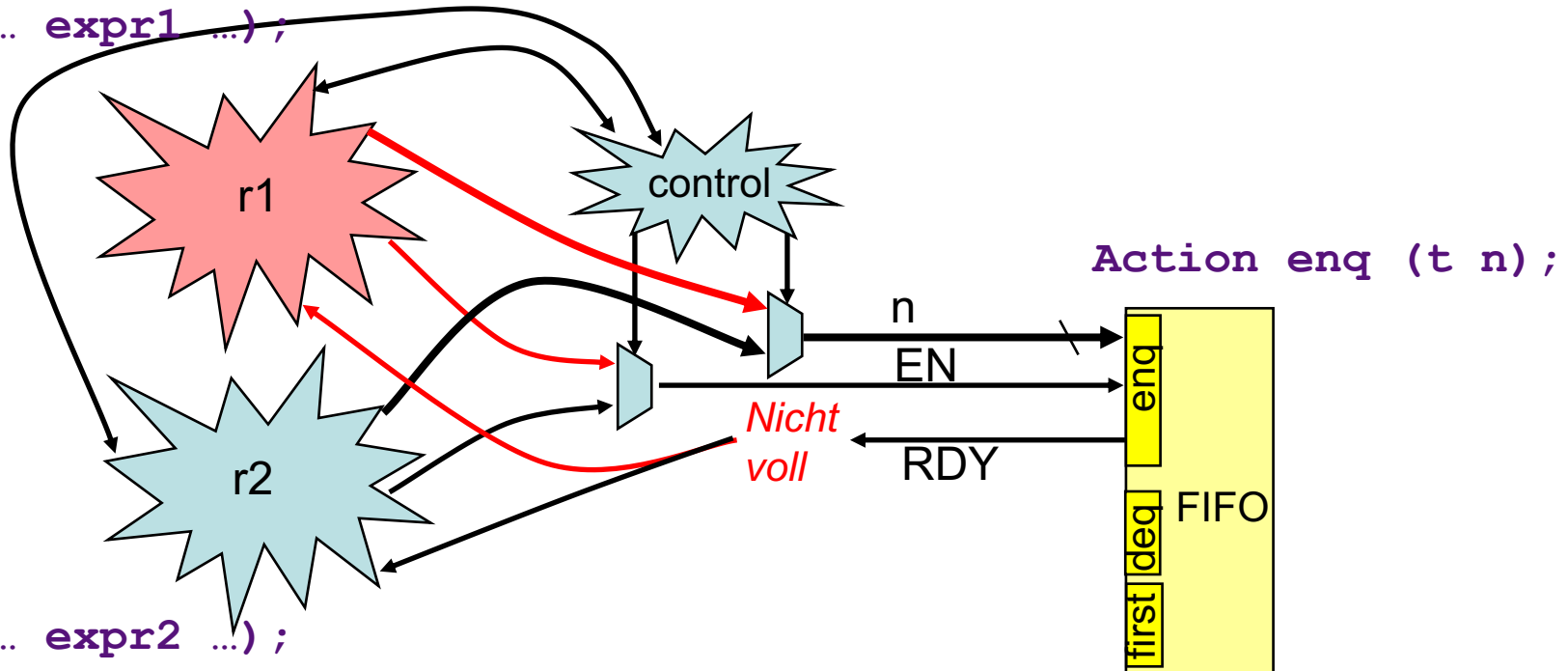
```
interface FIFO#(type t);  
  Action enq (t n);  
  ...  
endinterface  
  
module mkFIFO (...);  
  ...  
  method enq(x) if (...notFull...);  
  ...  
endmethod  
  ...  
endmodule: mkFIFO
```

Gemeinsame Nutzung von Hardware

Automatisch erzeugte Logik



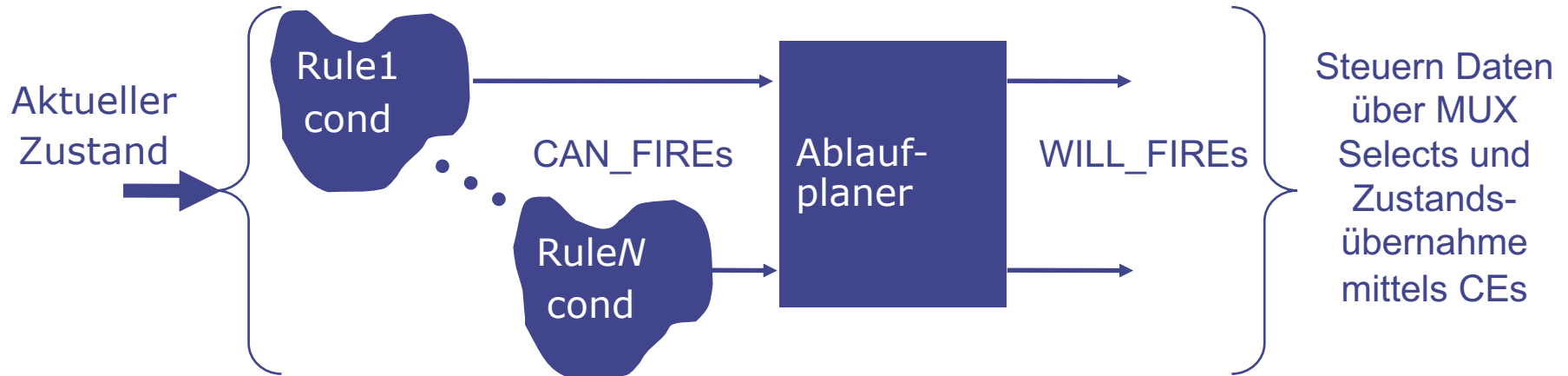
```
f.enq (... expr1 ...);
```



```
f.enq (... expr2 ...);
```

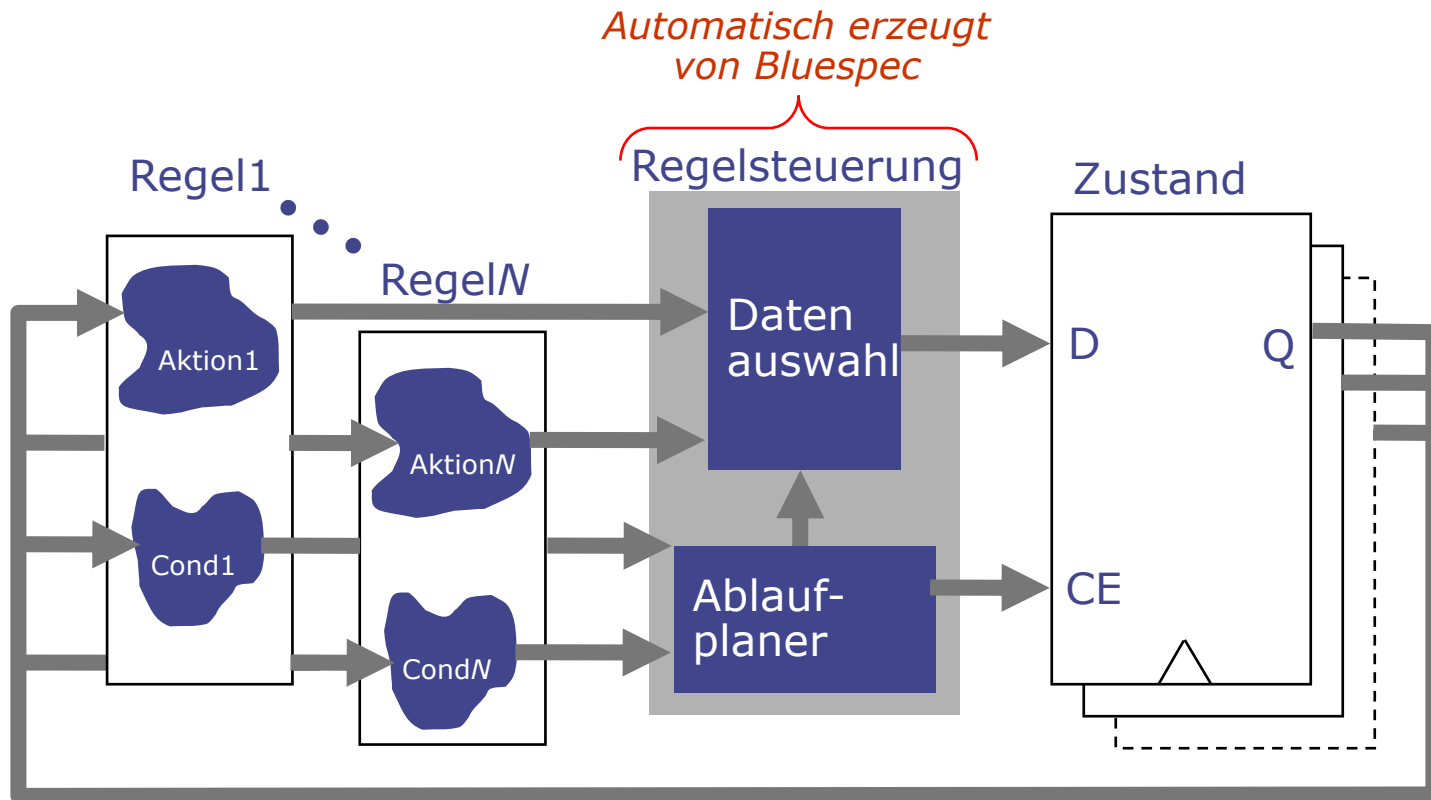
- Jeder `input` Port kann **Ressource-Konflikt** verursachen
 - Kann nur von einer Regel je Takt getrieben werden
- Folge: Nur **Wertmethoden ohne formale Parameter** können nie Ressource-Konflikte haben

CAN_FIRE und WILL_FIRE in Hardware



- **bsc** analysiert Konflikte und erzeugt **dynamischen Ablaufplaner** in HW
 - Als rein kombinatorische Schaltung, verteilt über mehrere Module
- **CAN_FIRE** Signal einer Regel gibt Bereitschaft an
 - Regelbedingung und Bedingungen von aufgerufenen Methoden (transitiv)
- **WILL_FIRE** Signal einer Regel löst Ausführung aus (feuern)
 - $CAN_FIRE \ \&\& \ (!WILL_FIRE \text{ aller vorhergehenden Regeln mit Konflikten zu dieser})$

Übersicht über erzeugte HW



- Regelsteuerung in HDLs von Hand beschrieben
 - Oftmals fehlerbehaftet, hier *correct-by-construction* durch Bluespec-Semantik

Beispiel für Hardware-Erzeugung

Eingaberegeln



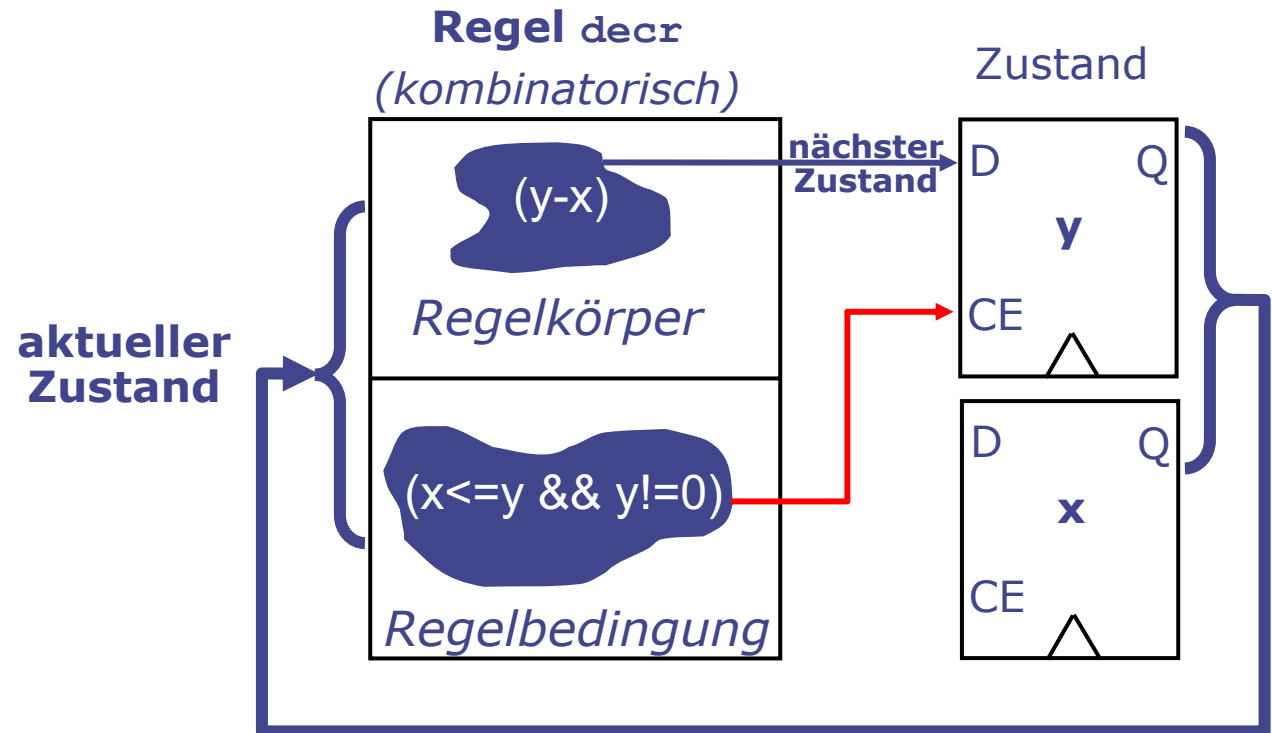
```
rule decr ( x <= y && y != 0 );  
    y <= y - x;  
endrule : decr  
  
rule swap (x > y && y != 0);  
    x <= y; y <= x;  
endrule: swap
```

- Frage am Rande: Was mögen diese Regeln berechnen?

Hardware für eine der Regeln

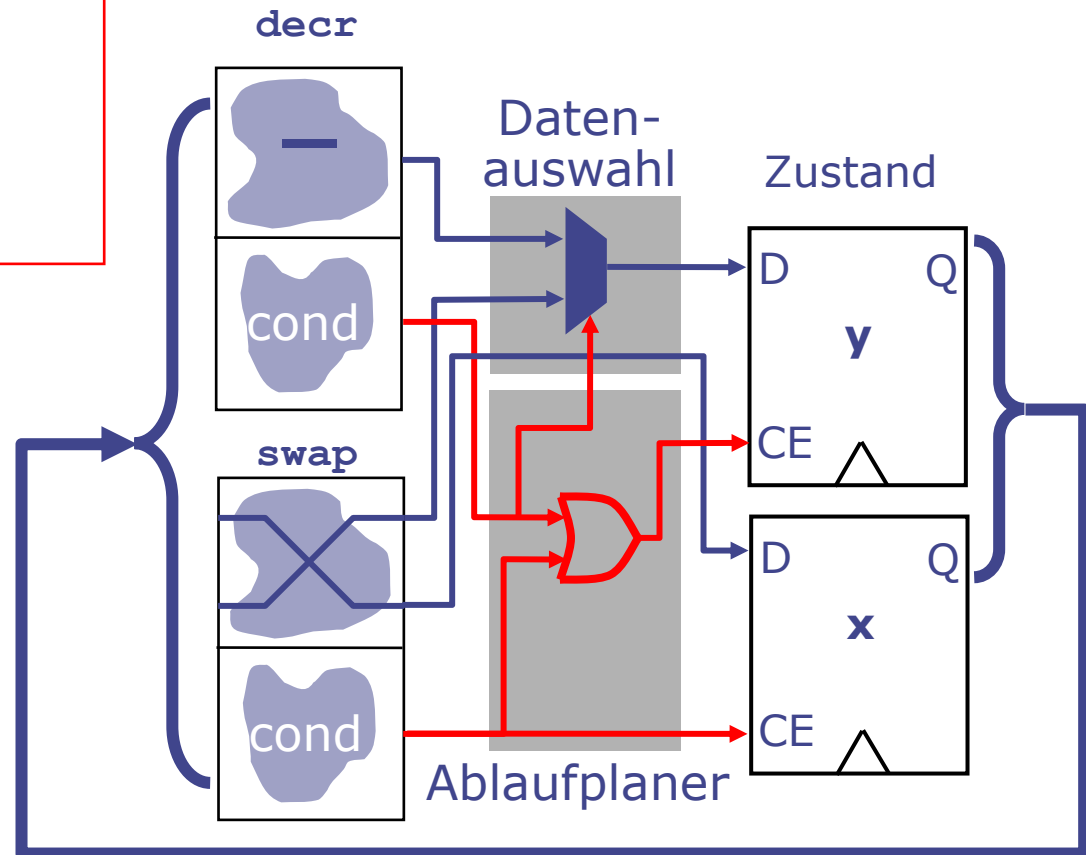


```
rule decr ( x <= y && y != 0 );  
    y <= y - x;  
endrule : decr
```



HW für sich ausschliessende Regeln

```
rule decr ( x <= y && y != 0 );  
    y <= y - x;  
endrule : decr  
  
rule swap ( x > y && y != 0 );  
    x <= y; y <= x;  
endrule: swap
```



Clock- und Reset-Signale



- BSV-Beschreibungen haben bei uns nur einen **Takt** und einen **Reset**
 - Standard, wenn nicht explizit anders angegeben [machen wir nicht]
- Clock und Reset tauchen **nicht** im BSV Quellcode auf
- Werden im Verilog **automatisch** erzeugt
 - Jedes Modul hat einen CLK und RST_N Eingang
- Werden im Verilog-Testrahmen aus **Bluespec Bibliothek** getrieben
 - `$BLUESPECDIR/lib/Verilog/main.v`
- Können aber wenn nötig **sehr fein** konfiguriert werden
 - Positiv/Negativ, Sync/Async, Clock-Synchronizer, ...
 - Machen wir alles nicht

Experimente mit BSV und Verilog



- Anderer Aufruf von `bsc` zum Kompilieren: Statt `-sim` nun

```
bsc -verilog -g top -g dut ... -u myfile.bsv
```

- `-g` *Namen* von zu nach Verilog kompilierenden Modulen
 - Erzeugt Dateien `top.v` und `dut.v`, andere Bluespec-Module werden inlined

- `Linken` zum Erstellen des Simulationmodells aus Verilog nun mittels

```
bsc -verilog -e top
```

- `-e` Namen des obersten Moduls für Simulation
 - Erzeugt bei uns mittels Icarus Verilog (iverilog) Simulationsmodell als Datei `a.out`

- Simulationsmodell ausführen durch

```
./a.out
```

Ende der Bluespec-Einführung



- Alle grundlegenden Konzepte sind nun erklärt
- Weiterführende Konzepte
 - ... werden bei Bedarf eingeführt (auch in den Übungen)
 - ... oder können selbständig in der Dokumentation nachgelesen werden
 - Tipp: Typen und Typklassen können für komplexere Entwürfe sehr nützlich sein