

Modélisation et traduction de systèmes sur puce à base de composants

PFE – Filière Informatique et Réseaux

Nicolas Palix

Tuteur : Gregor Gößler

INRIA Rhône-Alpes

Projet POP ART

ESISAR – Valence

Les systèmes sur puce

Spec.

Temps

- Langages naturels et formels
 - français, anglais
 - UML, SDL

Les systèmes sur puce

Spec.

Archi.

Temps

Les systèmes sur puce

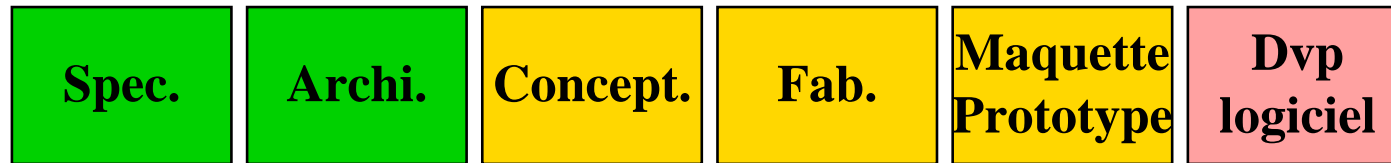


- Langages HDL
 - VHDL, Verilog, ISP
- Technique de compilation

Les systèmes sur puce

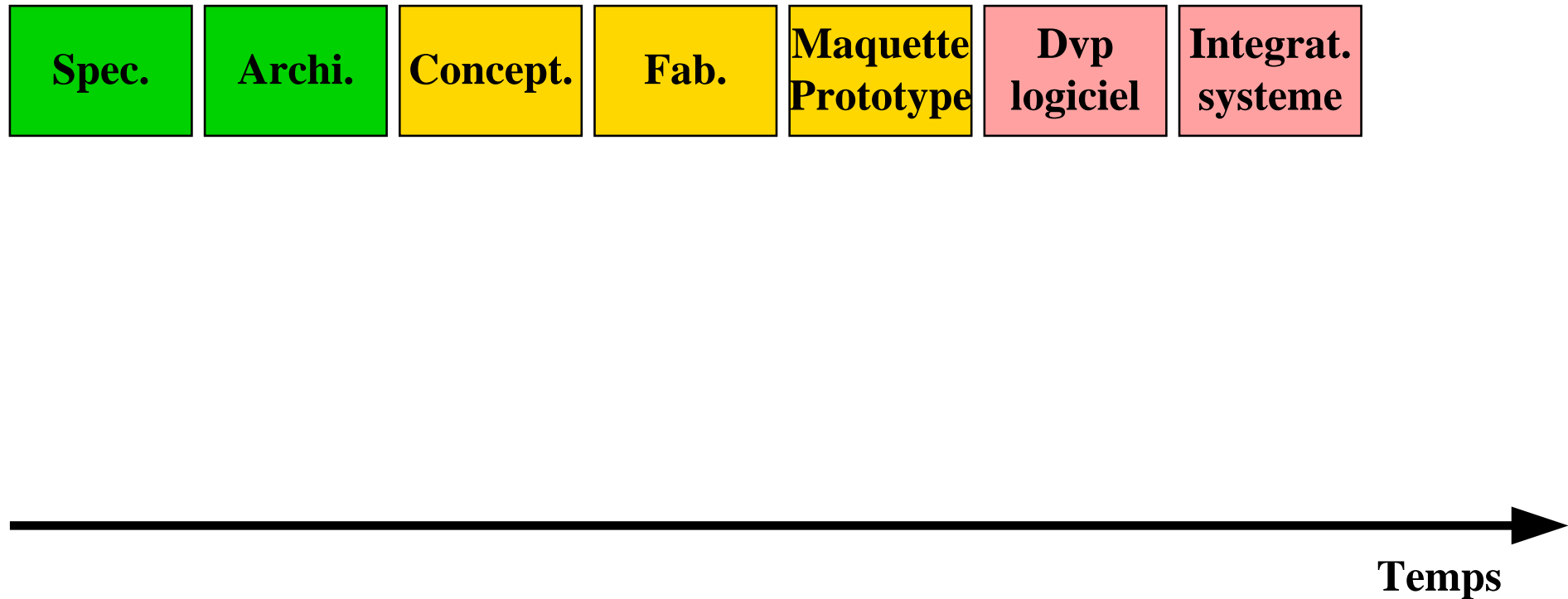


Les systèmes sur puce



- Langages haut-niveau
 - C++, Java

Les systèmes sur puce



Les systèmes sur puce



Les systèmes sur puce

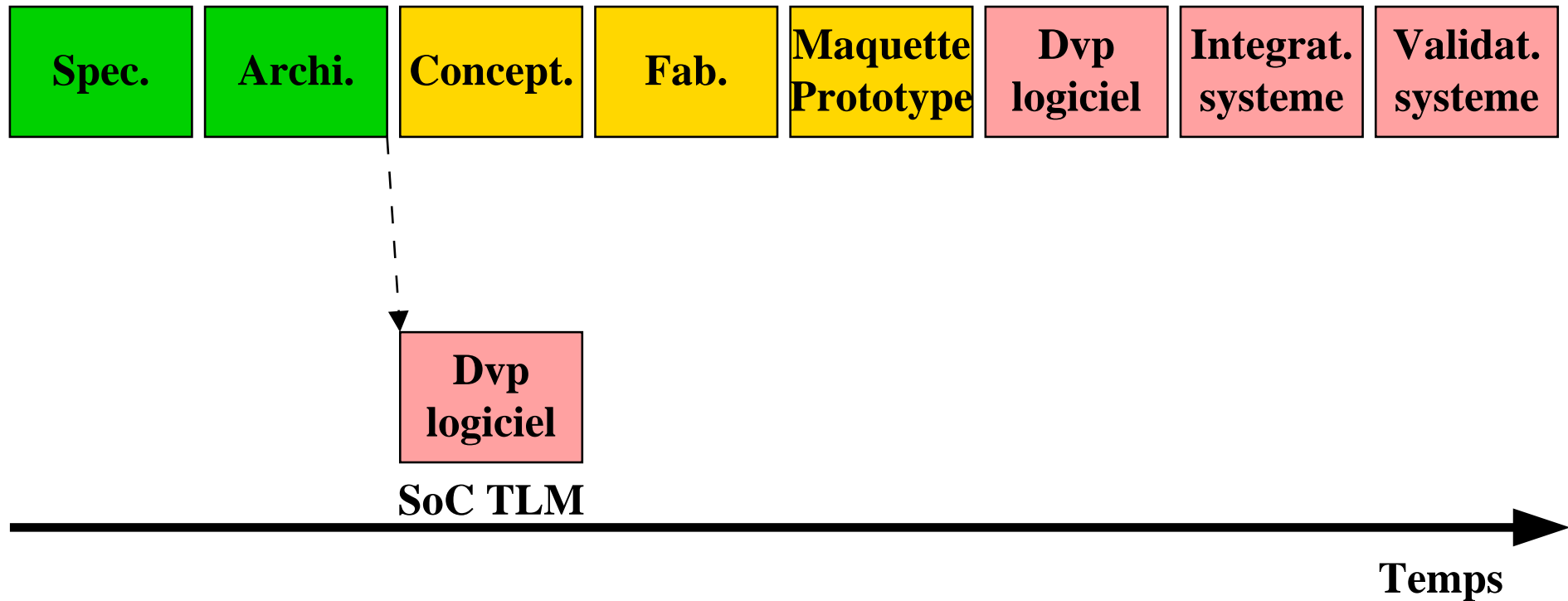


SoC TLM

Temps

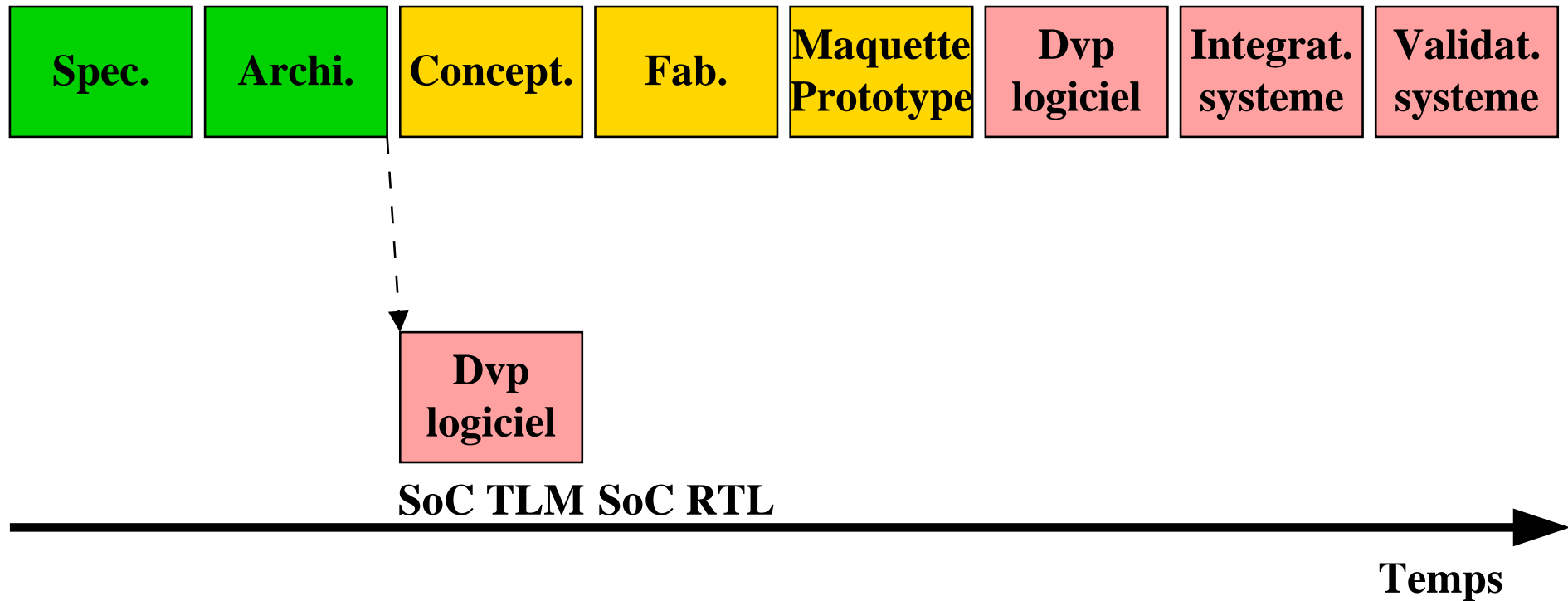
- Plateforme de simulation TLM

Les systèmes sur puce



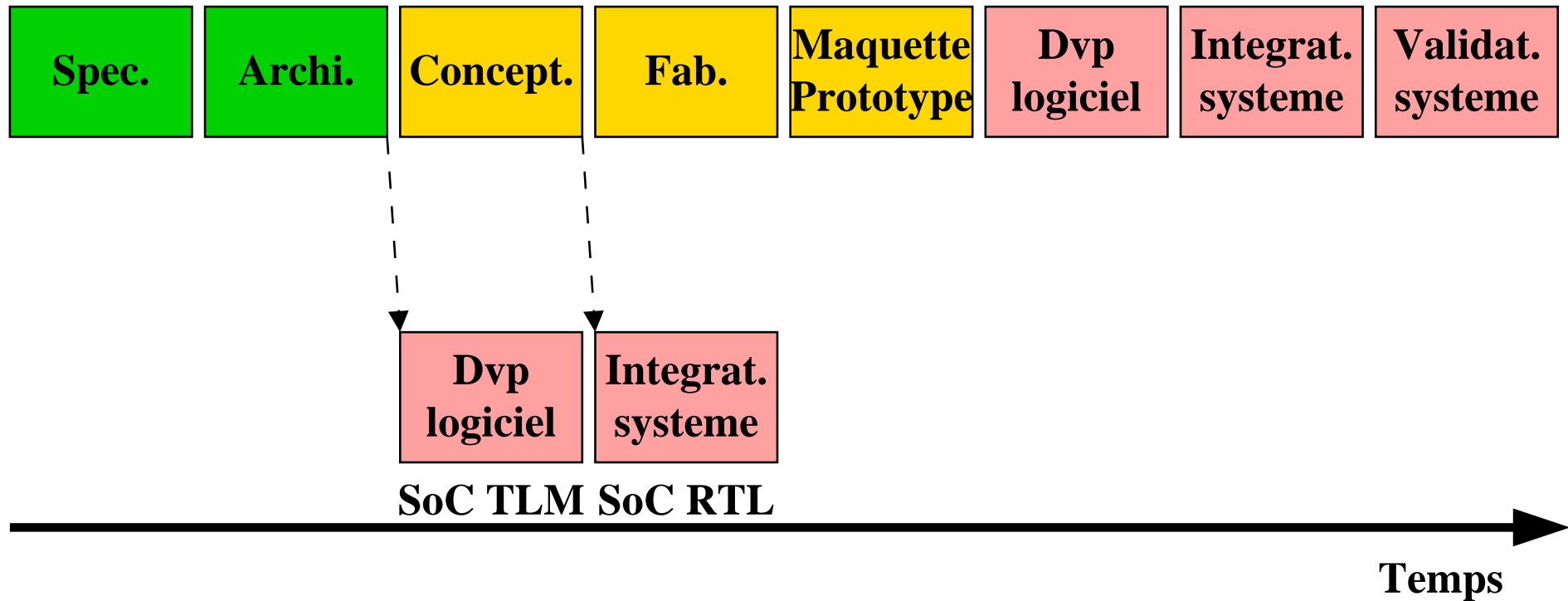
- Plateforme de simulation TLM

Les systèmes sur puce



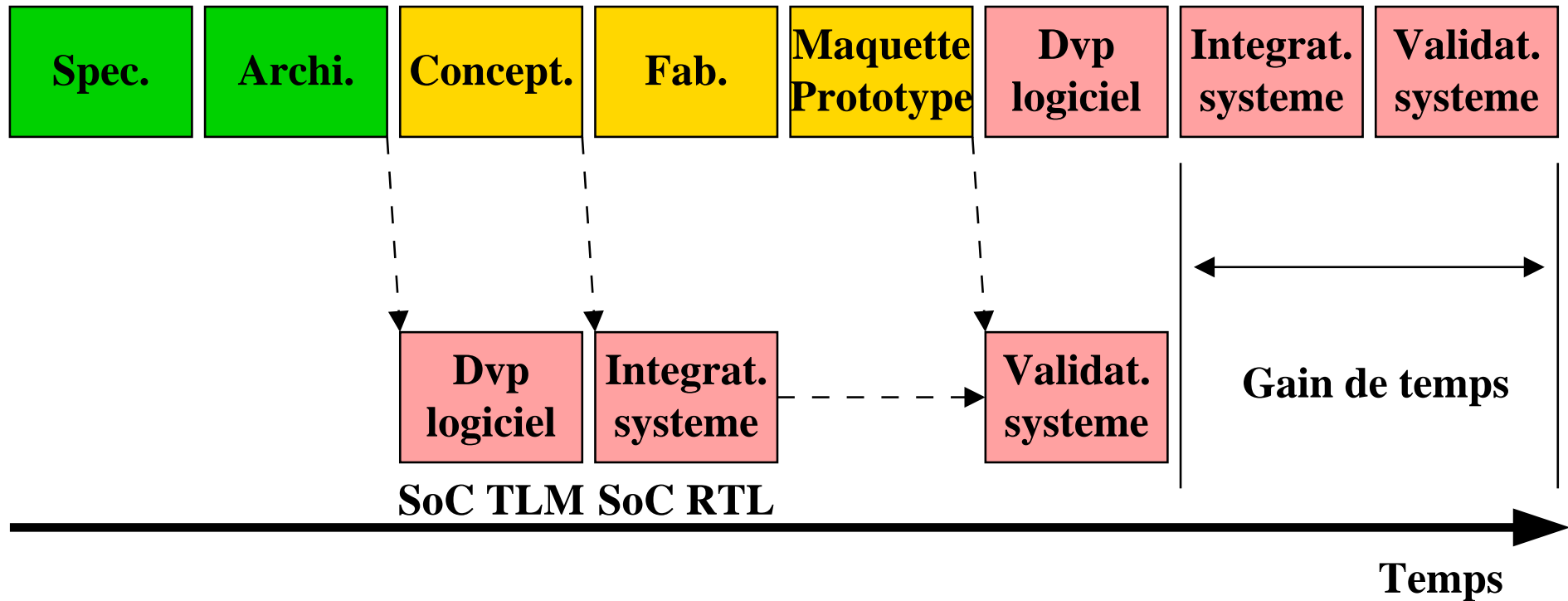
- Plateforme de simulation TLM
- Plateforme de simulation RTL

Les systèmes sur puce



- Plateforme de simulation TLM
- Plateforme de simulation RTL

Les systèmes sur puce



- Plateforme de simulation TLM
- Plateforme de simulation RTL

Plan

- Contexte
- Contribution
- Étude de cas
- Conclusion

Plan

- Contexte
 - Modélisation SystemC
 - État de l'art
 - Modèle à base de composants
- Contribution
- Étude de cas
- Conclusion

Le modèle de SystemC

- SystemC est une librairie C++ qui inclut :

Le modèle de SystemC

- SystemC est une librairie C++ qui inclut :
 - un simulateur à évènements - ordonnanceur

Le modèle de SystemC

- SystemC est une librairie C++ qui inclut :
 - un simulateur à évènements - ordonnanceur
 - la notion hiérarchique de composants

Le modèle de SystemC

- SystemC est une librairie C++ qui inclut :
 - un simulateur à évènements - ordonnanceur
 - la notion hiérarchique de composants
 - des éléments de base pour la communication

Le modèle de SystemC

- SystemC est une librairie C++ qui inclut :
 - un simulateur à évènements - ordonnanceur
 - la notion hiérarchique de composants
 - des éléments de base pour la communication
 - l'infrastructure pour construire des canaux plus complexes

Le modèle de SystemC

- SystemC est une librairie C++ qui inclut :
 - un simulateur à évènements - ordonnanceur
 - la notion hiérarchique de composants
 - des éléments de base pour la communication
 - l'infrastructure pour construire des canaux plus complexes
- SystemC permet de modéliser à différents niveaux de détails :

Le modèle de SystemC

- SystemC est une librairie C++ qui inclut :
 - un simulateur à événements - ordonnanceur
 - la notion hiérarchique de composants
 - des éléments de base pour la communication
 - l'infrastructure pour construire des canaux plus complexes
- SystemC permet de modéliser à différents niveaux de détails :
 - Behavioral Level Modeling (BLM)

Le modèle de SystemC

- SystemC est une librairie C++ qui inclut :
 - un simulateur à événements - ordonnanceur
 - la notion hiérarchique de composants
 - des éléments de base pour la communication
 - l'infrastructure pour construire des canaux plus complexes
- SystemC permet de modéliser à différents niveaux de détails :
 - Behavioral Level Modeling (BLM)
 - Hardware Oriented Data Type

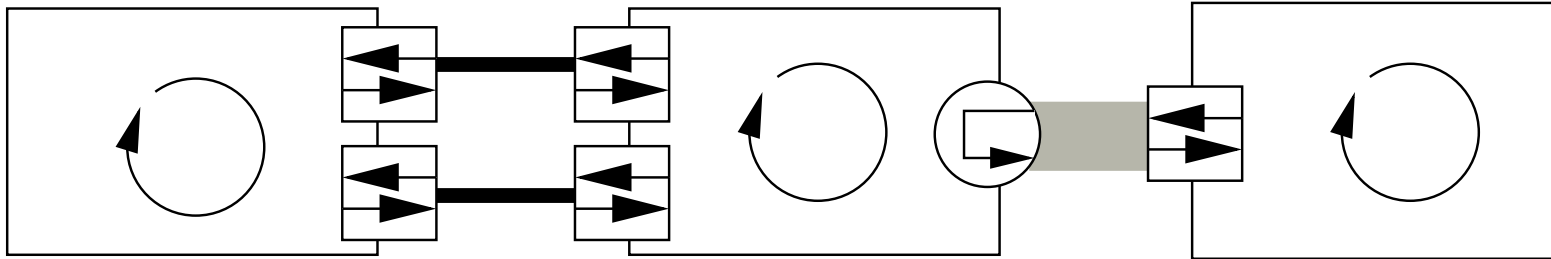
Le modèle de SystemC

- SystemC est une librairie C++ qui inclut :
 - un simulateur à événements - ordonnanceur
 - la notion hiérarchique de composants
 - des éléments de base pour la communication
 - l'infrastructure pour construire des canaux plus complexes
- SystemC permet de modéliser à différents niveaux de détails :
 - Behavioral Level Modeling (BLM)
 - Hardware Oriented Data Type
 - Register Transfert Level Modeling (RTL)

Le modèle de SystemC

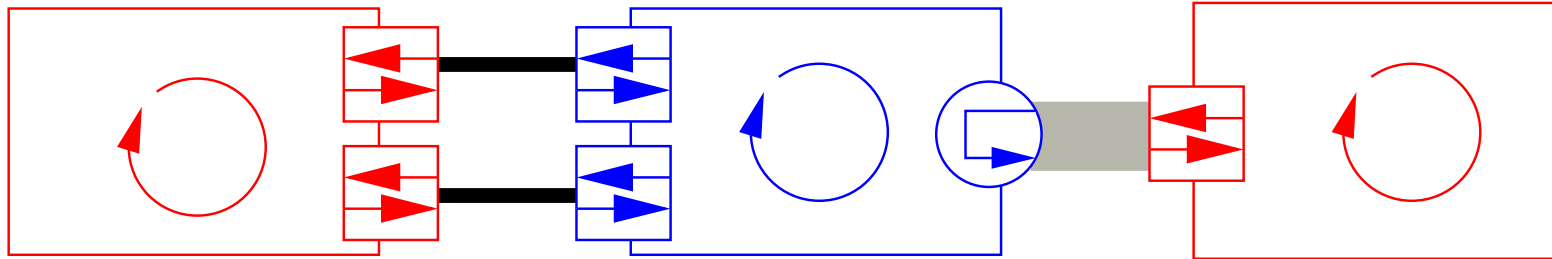
- SystemC est une librairie C++ qui inclut :
 - un simulateur à événements - ordonnanceur
 - la notion hiérarchique de composants
 - des éléments de base pour la communication
 - l'infrastructure pour construire des canaux plus complexes
- SystemC permet de modéliser à différents niveaux de détails :
 - Behavioral Level Modeling (BLM)
 - Hardware Oriented Data Type
 - Register Transfert Level Modeling (RTL)
- Utilisée pour former une plateforme TLM

Les objets SystemC



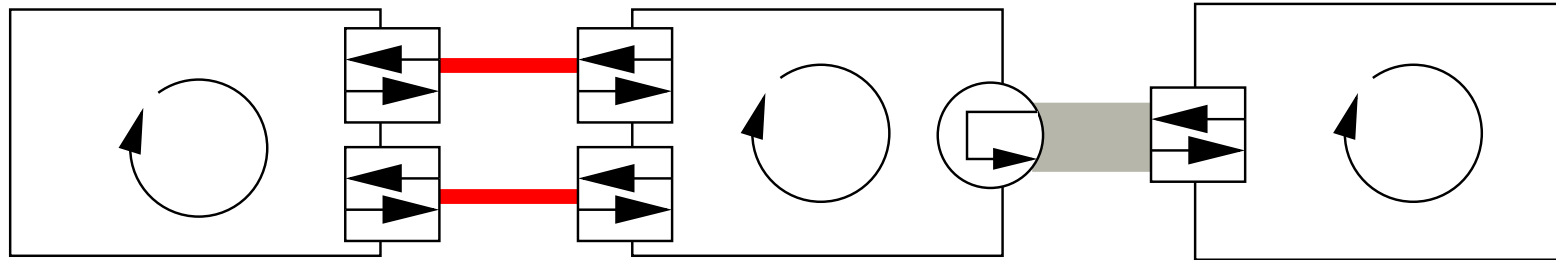
- Modèle d'un système : une architecture

Les objets SystemC



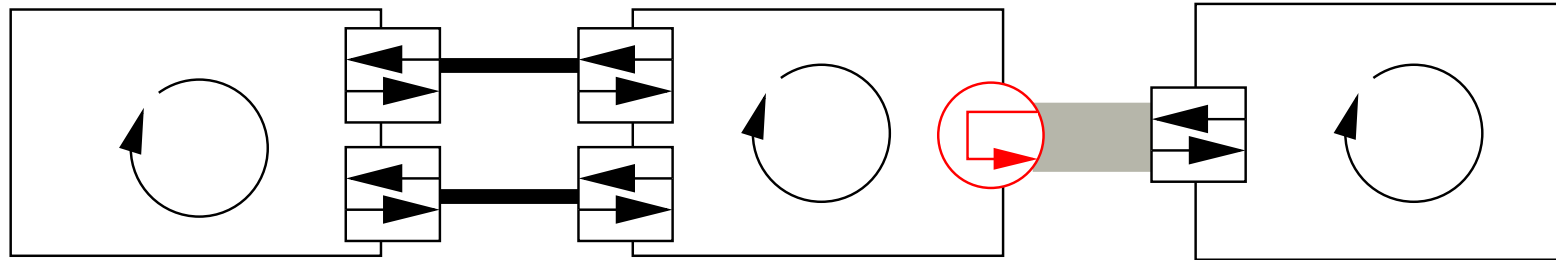
- Modèle d'un système : une architecture
- Composants: modules et canaux hiérarchiques

Les objets SystemC



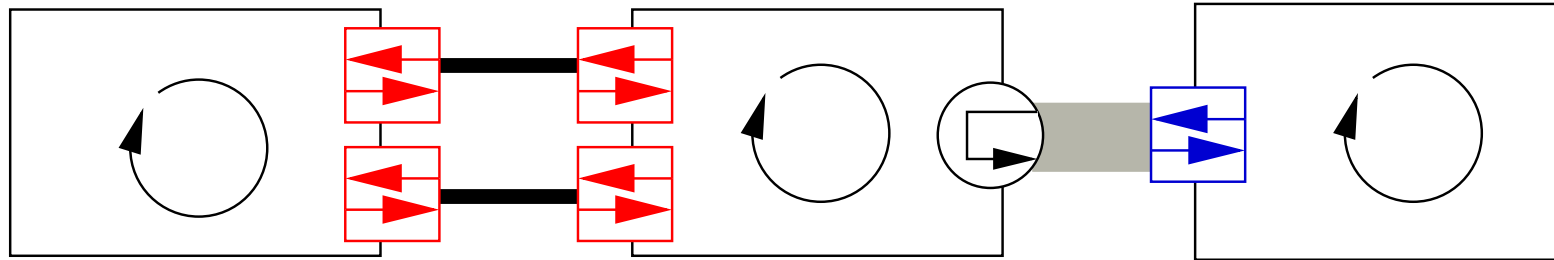
- Modèle d'un système : une architecture
- Composants: modules et canaux hiérarchiques
- Canaux primitifs, assurent le transport d'informations

Les objets SystemC



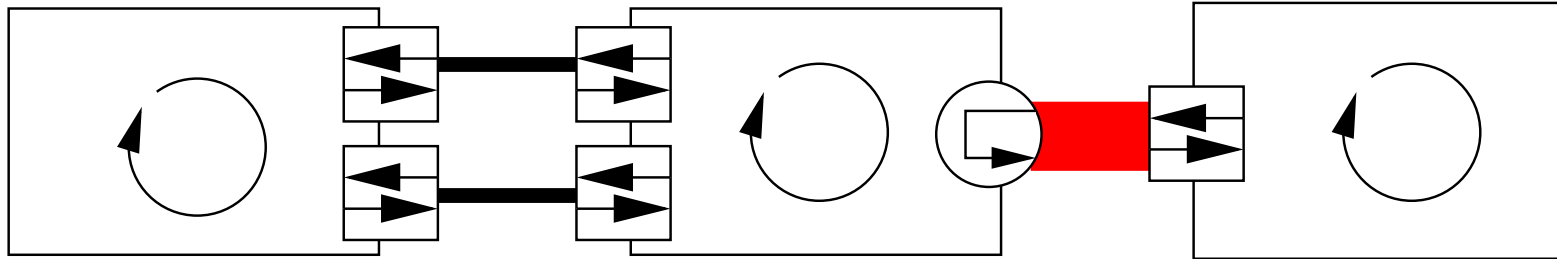
- Modèle d'un système : une architecture
- Composants: modules et canaux hiérarchiques
- Canaux primitifs, assurent le transport d'informations
- Interfaces, protocole d'accès à un canal

Les objets SystemC



- Modèle d'un système : une architecture
- Composants: modules et canaux hiérarchiques
- Canaux primitifs, assurent le transport d'informations
- Interfaces, protocole d'accès à un canal
- Ports, implémentent une interface

Les objets SystemC



- Modèle d'un système : une architecture
- Composants: modules et canaux hiérarchiques
- Canaux primitifs, assurent le transport d'informations
- Interfaces, protocole d'accès à un canal
- Ports, implémentent une interface
- Liens port-canal, pour connecter les composants

Primitives de communication

- Asymétrique : Emetteur/Récepteur

Primitives de communication

- Asymétrique : Emetteur/Récepteur
- Les événements

Primitives de communication

- Asymétrique : Emetteur/Récepteur
- Les événements
 - Notification immédiate

Primitives de communication

- Asymétrique : Emetteur/Récepteur
- Les événements
 - Notification immédiate
 - Notification temps nul

Primitives de communication

- Asymétrique : Emetteur/Récepteur
- Les événements
 - Notification immédiate
 - Notification temps nul
 - Notification temporisée

Primitives de communication

- Asymétrique : Emetteur/Récepteur
- Les événements
 - Notification immédiate
 - Notification temps nul
 - Notification temporisée
- Les signaux

Primitives de communication

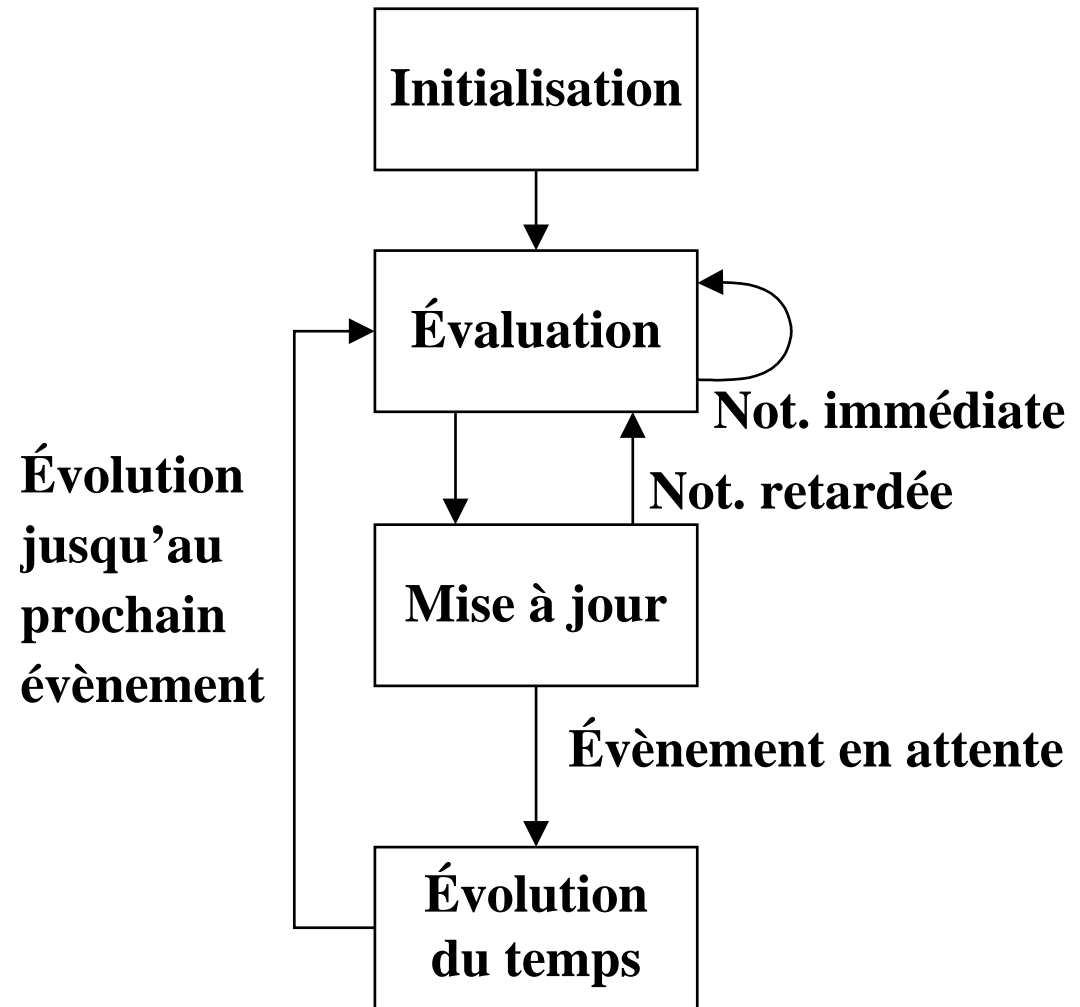
- Asymétrique : Emetteur/Récepteur
- Les événements
 - Notification immédiate
 - Notification temps nul
 - Notification temporisée
- Les signaux
 - Notification temps nul

Primitives de communication

- Asymétrique : Emetteur/Récepteur
- Les événements
 - Notification immédiate
 - Notification temps nul
 - Notification temporisée
- Les signaux
 - Notification temps nul
 - Transporte divers types de données

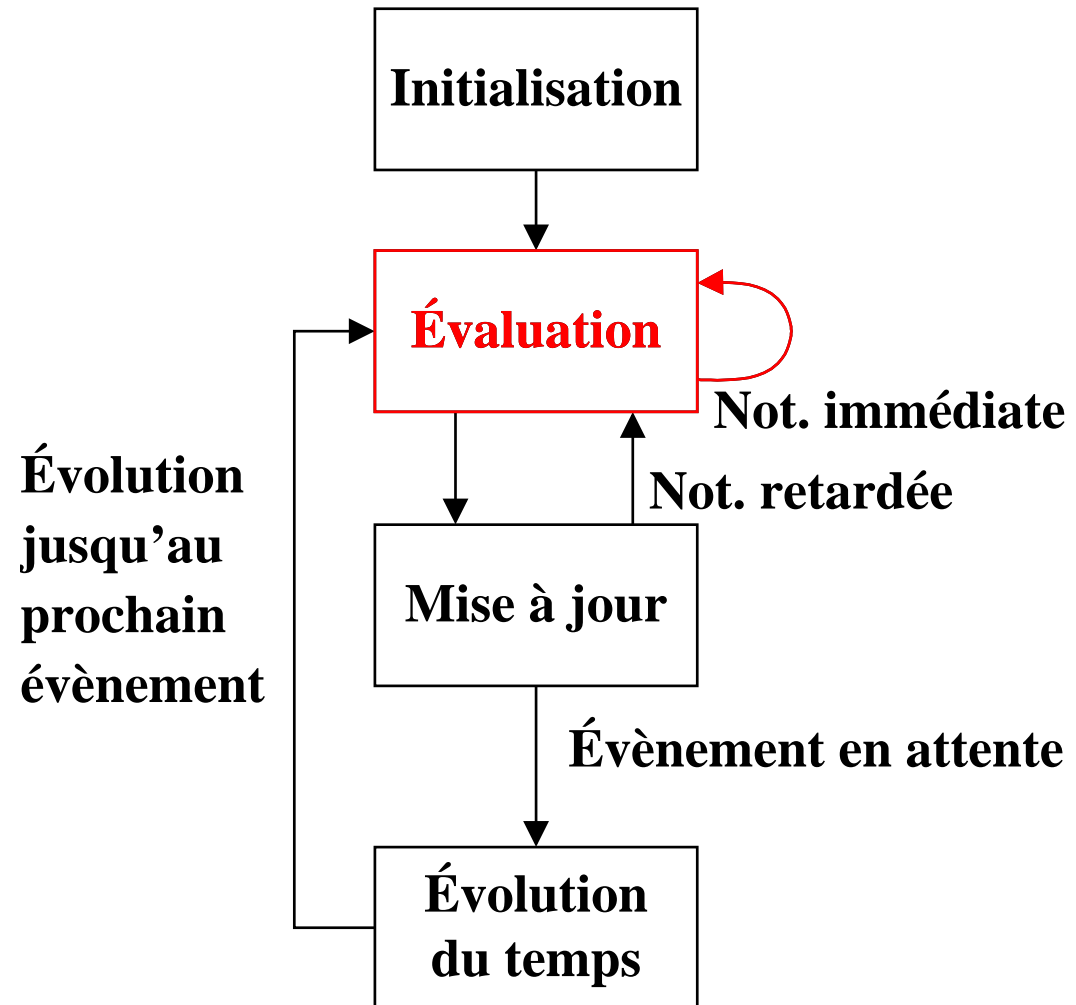
Ordonnanceur SystemC

● Évolution du temps



Ordonnanceur SystemC

- Évolution du temps
- δ -pas

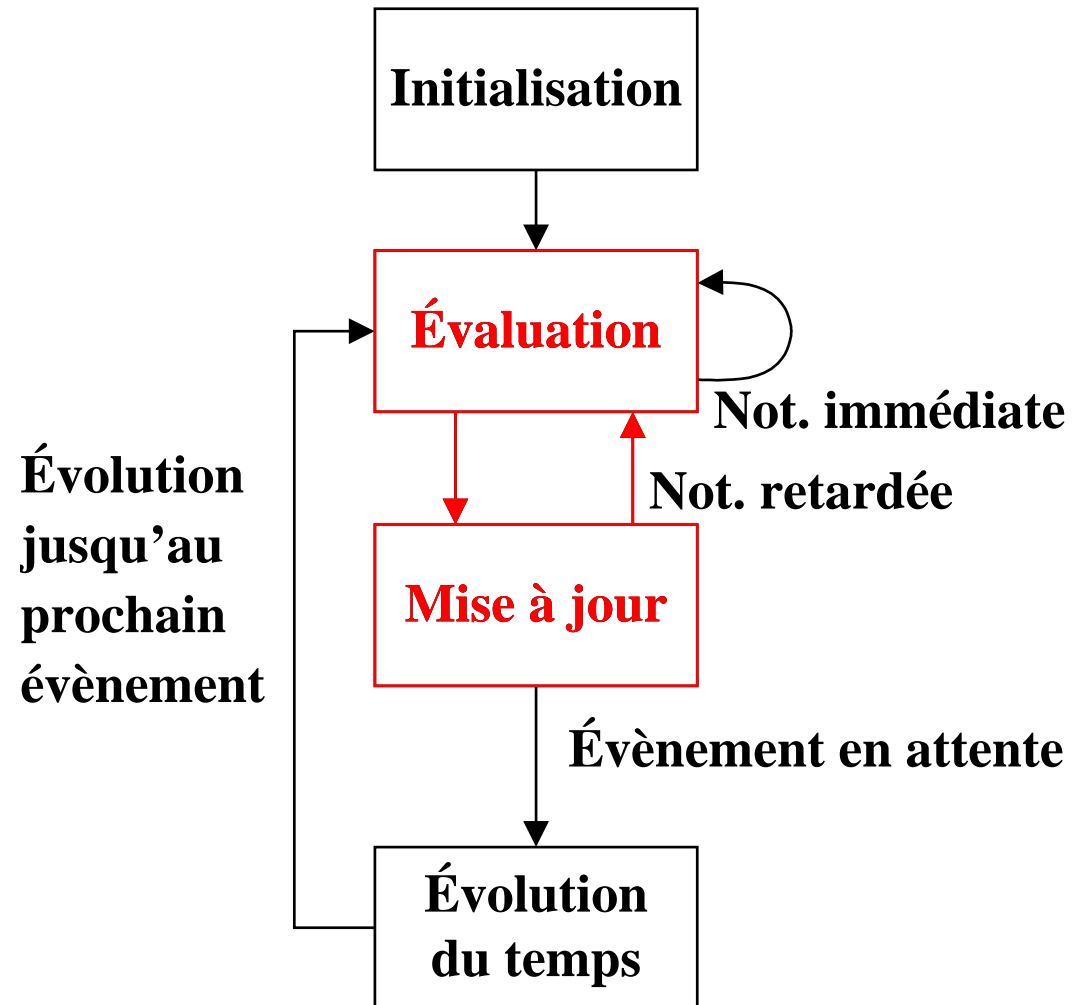


Ordonnanceur SystemC

● Évolution du temps

● δ -pas

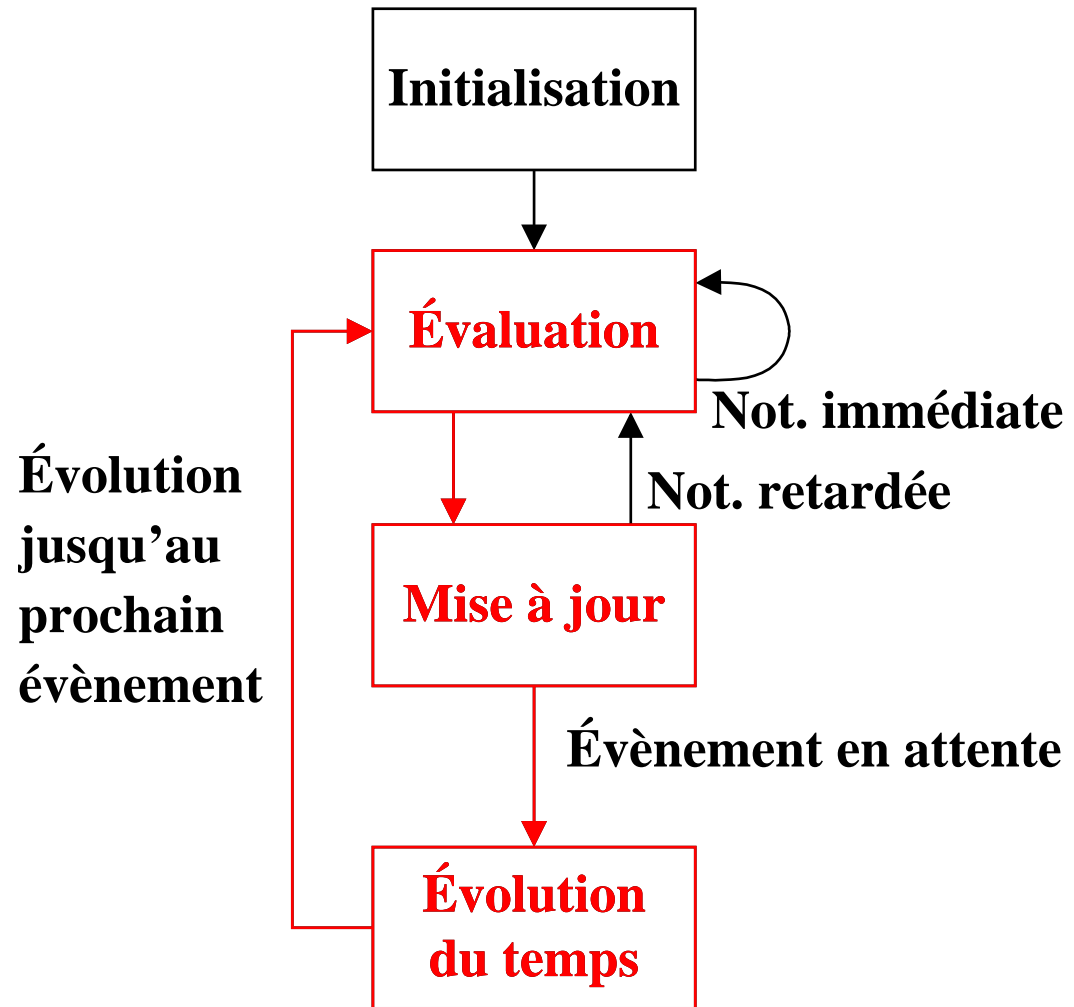
● δ -cycle



Ordonnanceur SystemC

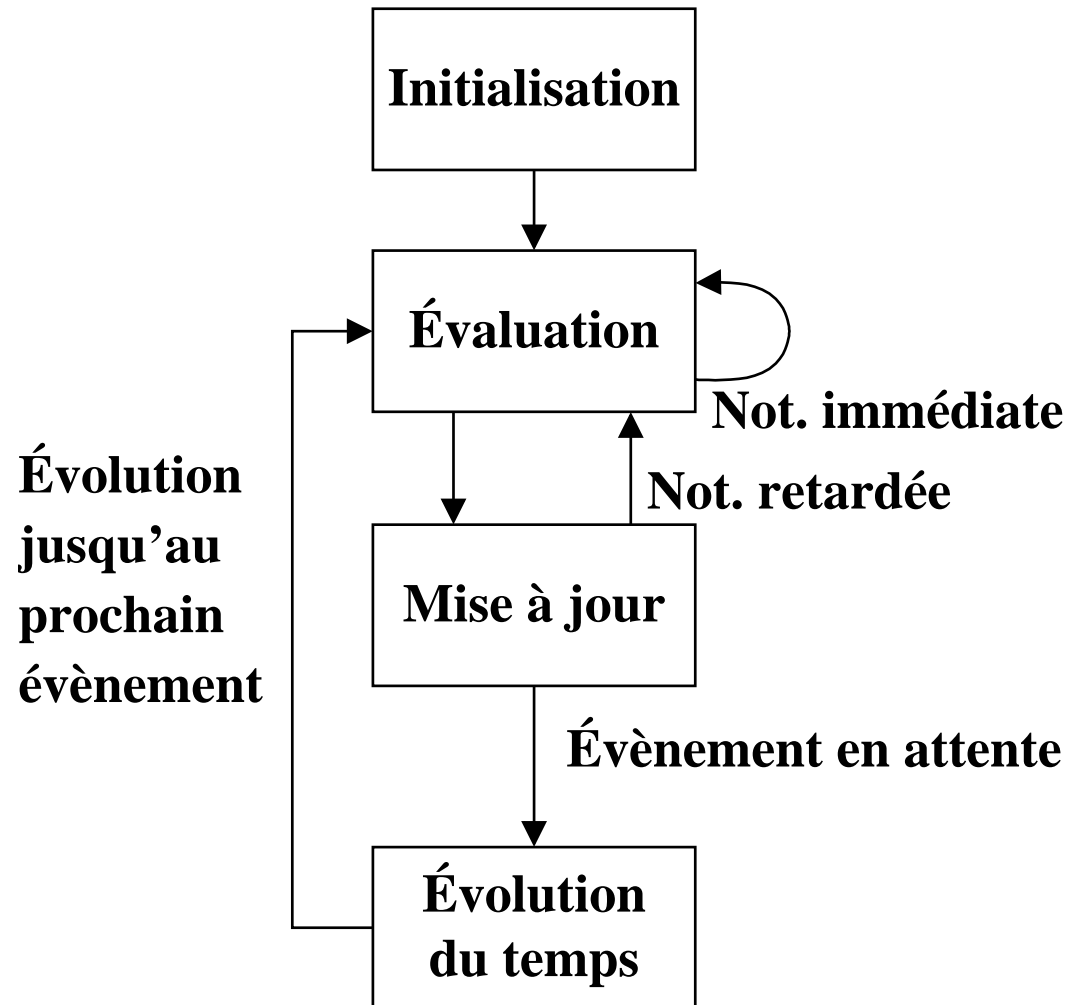
● Évolution du temps

- δ -pas
- δ -cycle
- temps simulé



Ordonnanceur SystemC

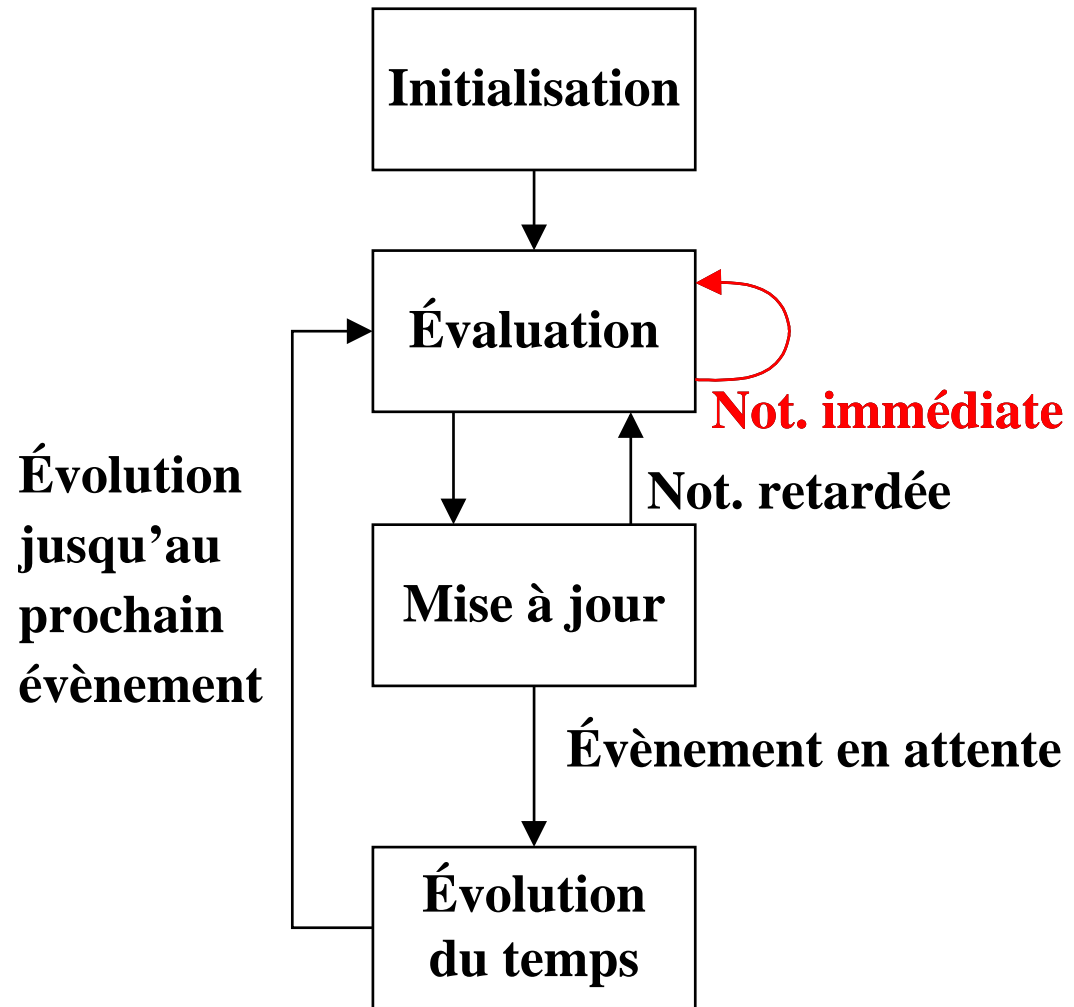
- Évolution du temps
 - δ -pas
 - δ -cycle
 - temps simulé
- Notification et sensibilité



Ordonnanceur SystemC

- Évolution du temps
 - δ -pas
 - δ -cycle
 - temps simulé
- Notification et sensibilité
 - immédiate

`e.notify()`



Ordonnanceur SystemC

- Évolution du temps

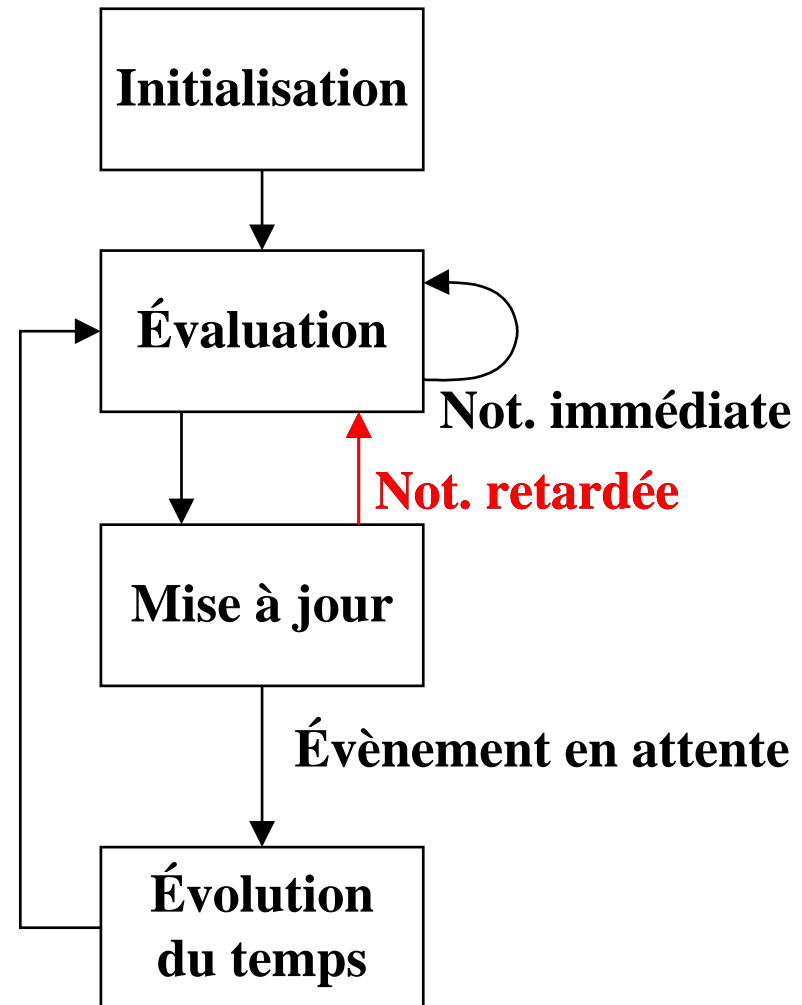
- δ -pas
- δ -cycle
- temps simulé

- Notification et sensibilité

- immédiate
- δ -délai

`e.notify(SC_ZERO_TIME)`

Évolution
jusqu'au
prochain
événement



Ordonnanceur SystemC

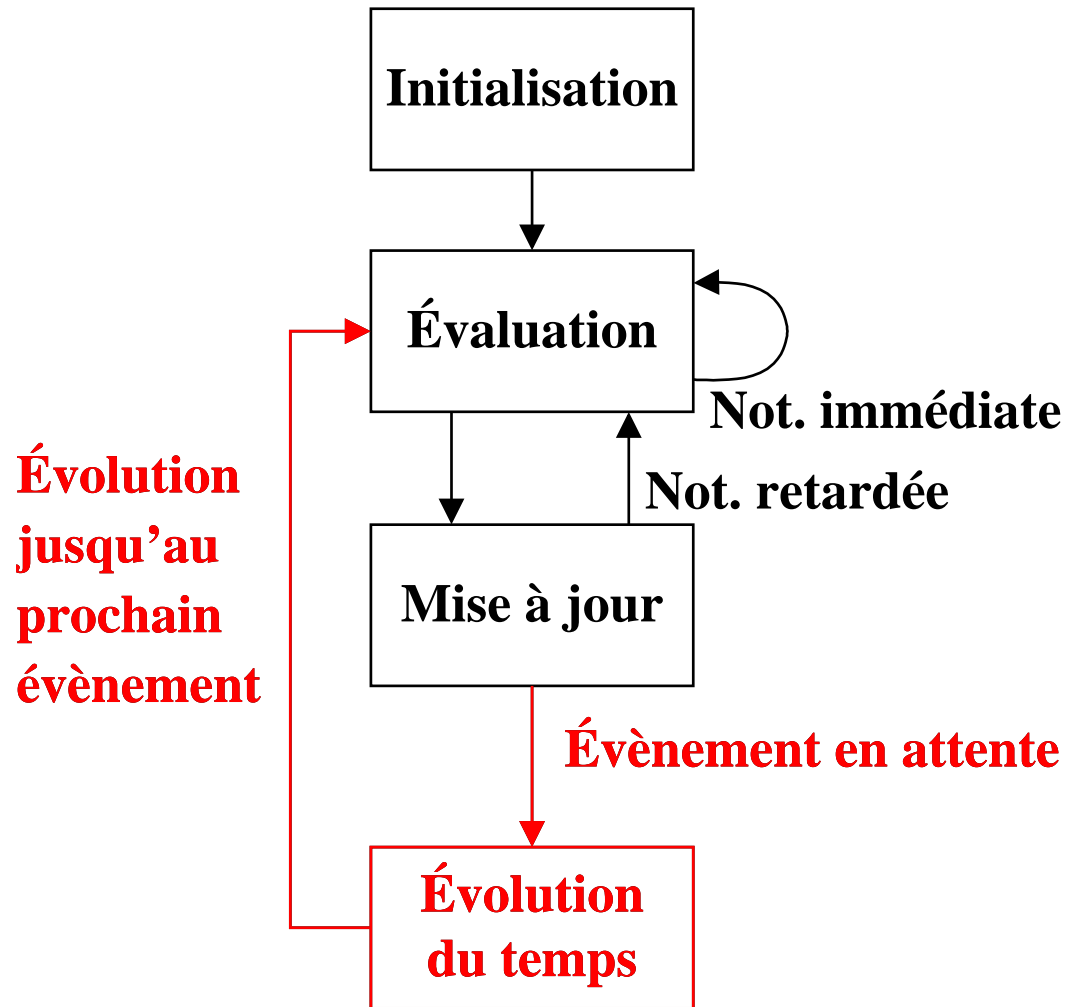
- Évolution du temps

- δ -pas
- δ -cycle
- temps simulé

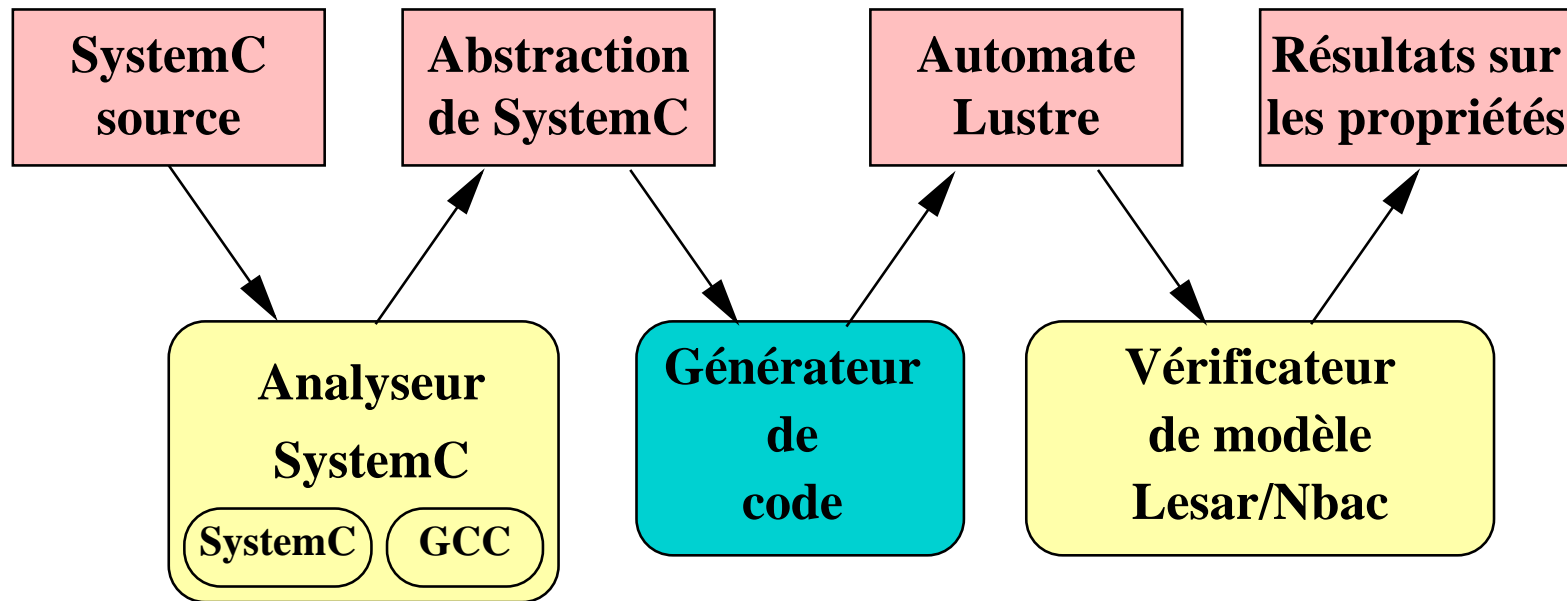
- Notification et sensibilité

- immédiate
- δ -délai
- temporisée

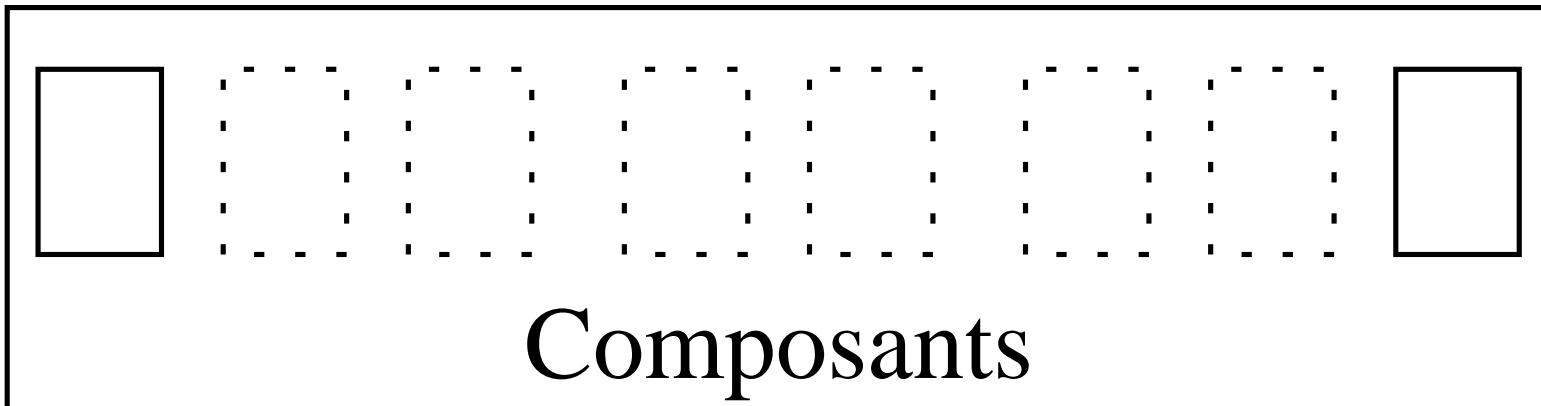
`e.notify(t)`



État de l'art

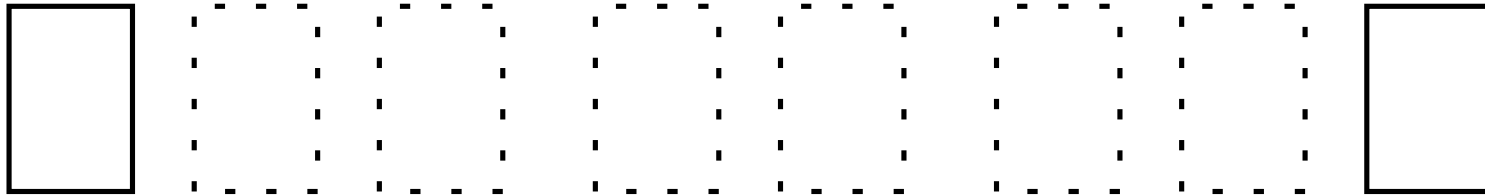


Modèle à base de composants



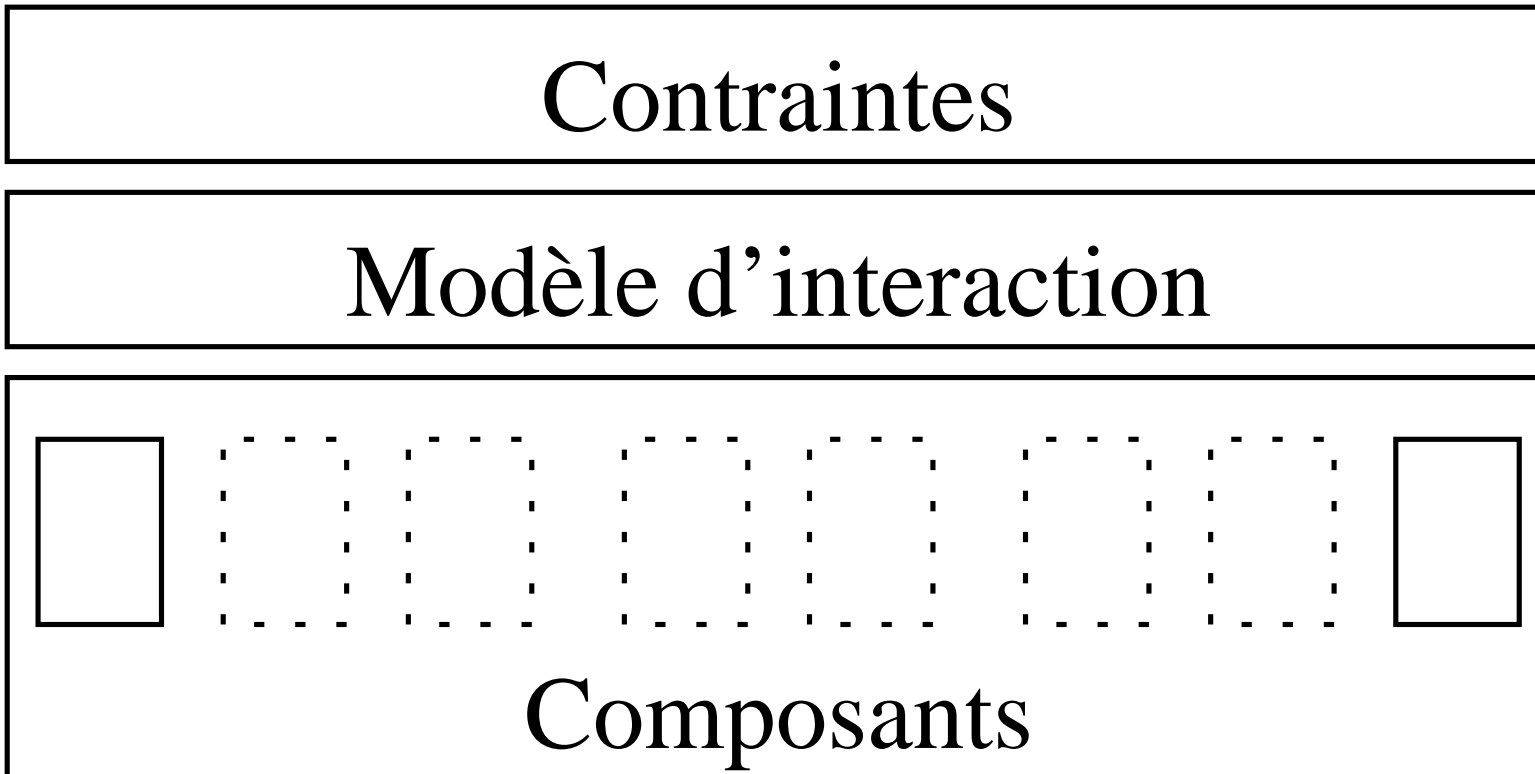
Modèle à base de composants

Modèle d'interaction



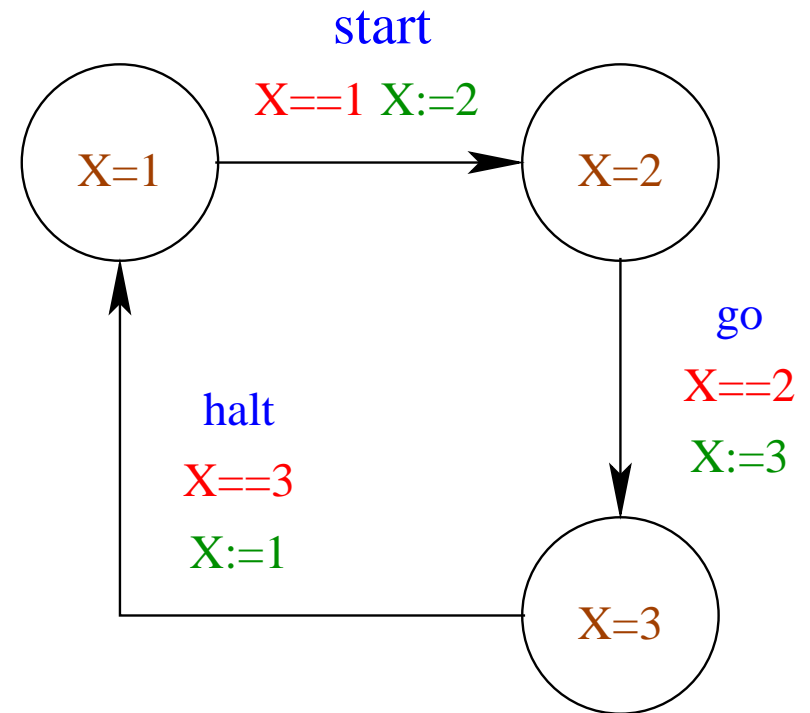
Composants

Modèle à base de composants

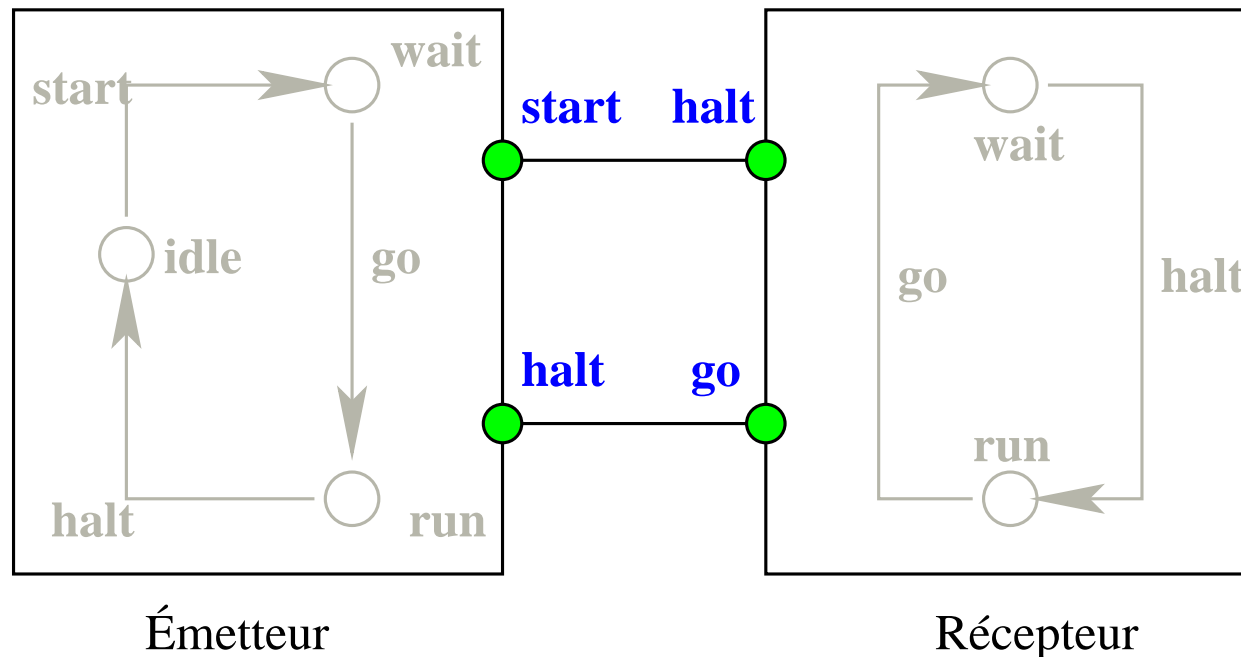


Les composants

X	Variables
IC	Interactions
G	Gardes sur X
F	Fonctions de transition transition



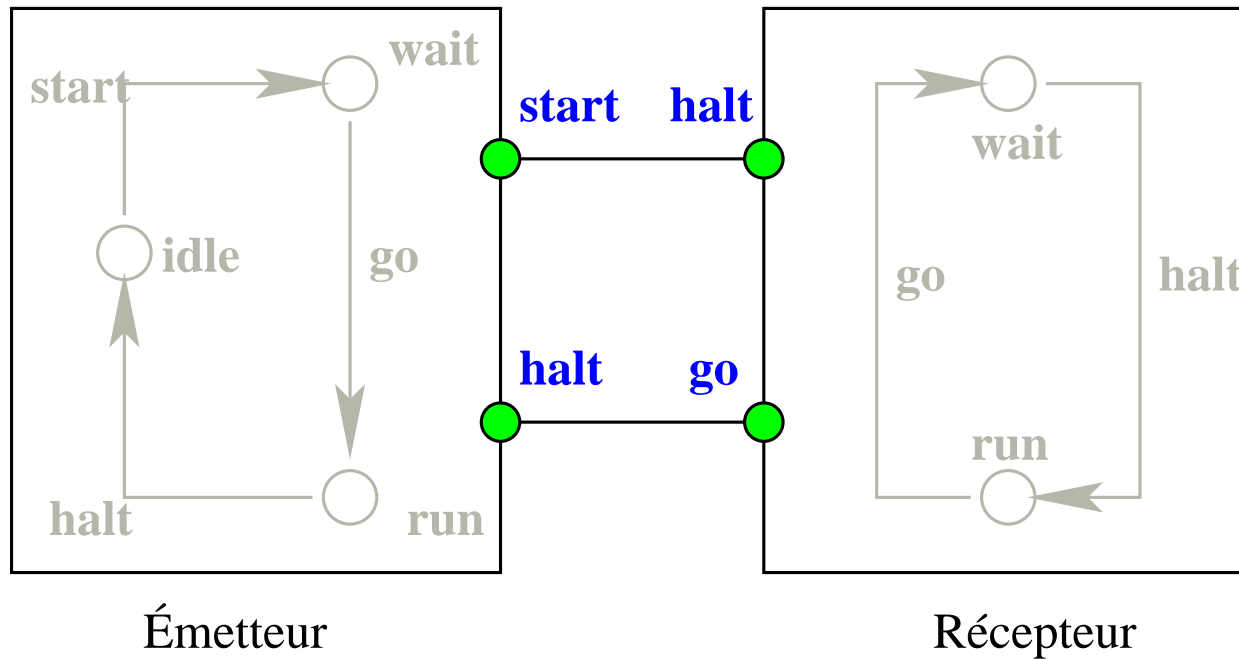
Le modèle d'interaction



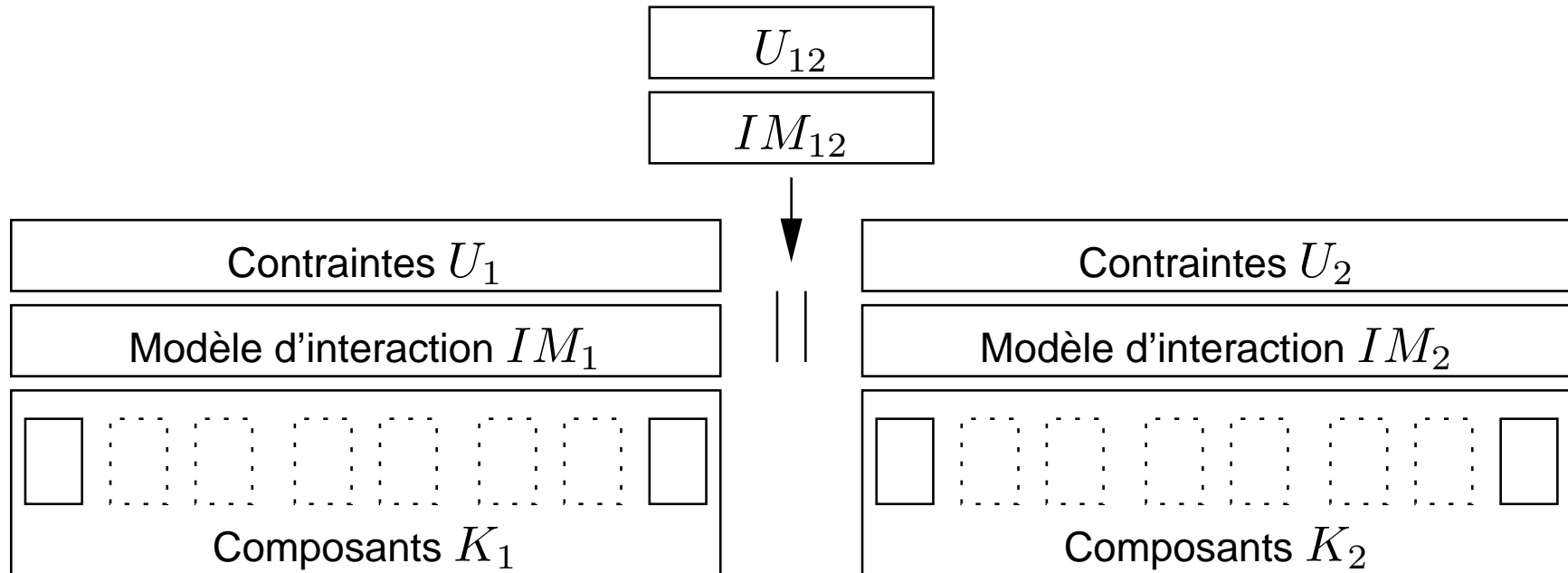
- $IC^+ = \{\text{Émetteur.go}, \text{Émetteur.start} | \text{Récepteur.halt}, \text{Émetteur.halt} | \text{Récepteur.go}\}$
- $IC^- = \{\text{Émetteur.start}, \text{Émetteur.halt}, \text{Récepteur.go}, \text{Récepteur.halt}\}$

Contraintes

Toujours $\neg (\text{emetteur.run} \wedge \text{recepteur.run})$



Composition

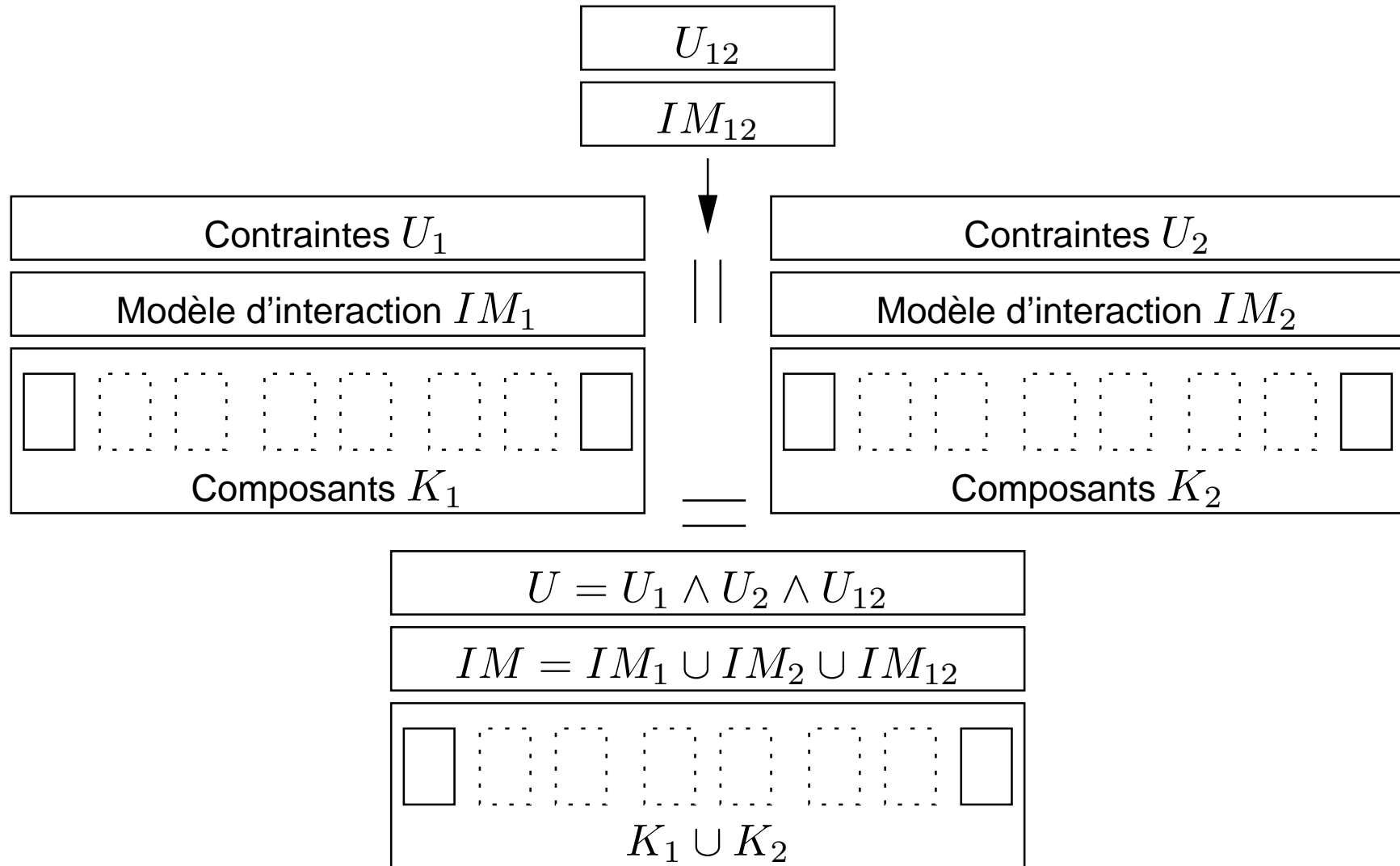


$$U = U_1 \wedge U_2 \wedge U_{12}$$

$$IM = IM_1 \cup IM_2 \cup IM_{12}$$

$$K_1 \cup K_2$$

Composition



Résultats

- Vérification compositionnelle des propriétés

Résultats

- Vérification compositionnelle des propriétés
 - Non-blocage global (système)

Résultats

- Vérification compositionnelle des propriétés
 - Non-blocage global (système)
 - Non-blocage des composants

Résultats

- Vérification compositionnelle des propriétés
 - Non-blocage global (système)
 - Non-blocage des composants
 - Vivacité

Résultats

- Vérification compositionnelle des propriétés
 - Non-blocage global (système)
 - Non-blocage des composants
 - Vivacité
 - Déterminisme

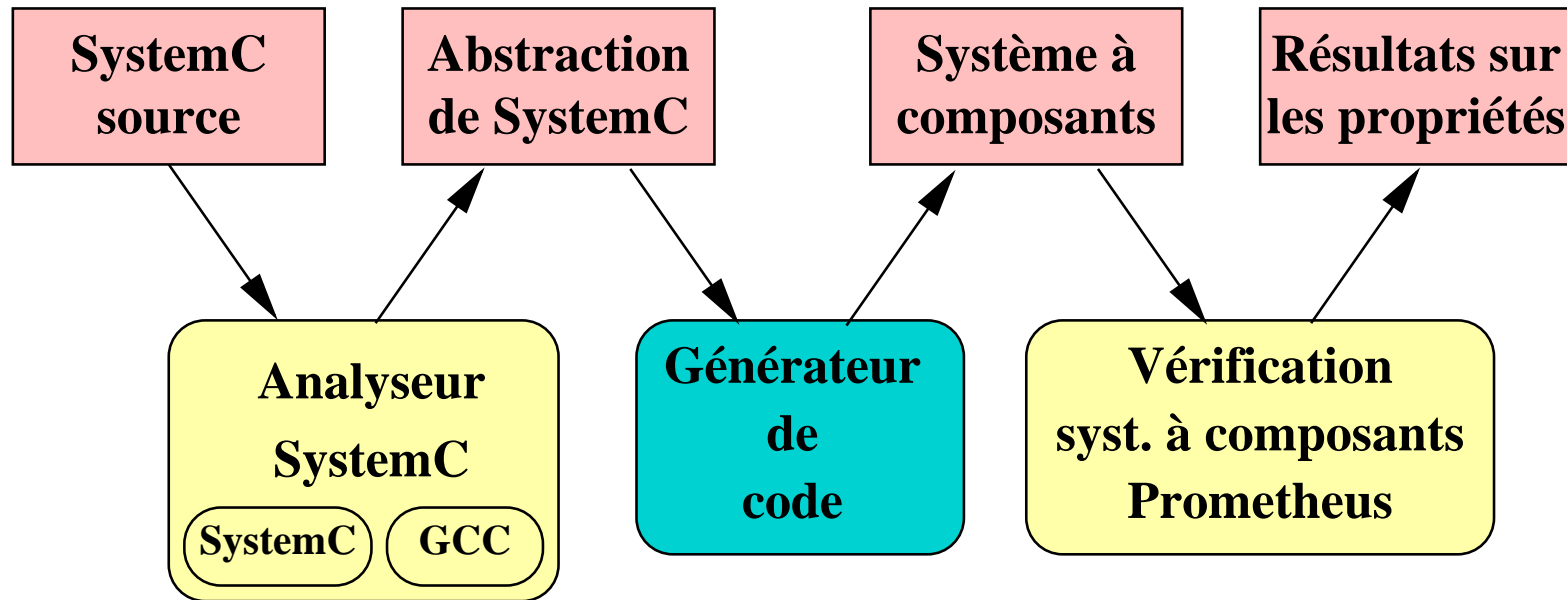
Résultats

- Vérification compositionnelle des propriétés
 - Non-blocage global (système)
 - Non-blocage des composants
 - Vivacité
 - Déterminisme
- Implémentation : Prometheus

Plan

- Contexte
- Contribution
 - Génération du modèle
 - Exemples de traduction des primitives
- Étude de cas
- Conclusion

Intégration du travail



Génération du modèle

- Parcours du modèle SystemC

Génération du modèle

- Parcours du modèle SystemC
 - Les objets

Génération du modèle

- Parcours du modèle SystemC
 - Les objets
 - Leur processus

Génération du modèle

- Parcours du modèle SystemC
 - Les objets
 - Leur processus
 - Parcours en profondeur de l'arbre abstrait associé

Génération du modèle

- Parcours du modèle SystemC
 - Les objets
 - Leur processus
 - Parcours en profondeur de l'arbre abstrait associé
 - La liste d'interconnexions (netlist)

Génération du modèle

- Parcours du modèle SystemC
 - Les objets
 - Leur processus
 - Parcours en profondeur de l'arbre abstrait associé
 - La liste d'interconnexions (netlist)
- Construction du modèle compositionnel

Génération du modèle

- Parcours du modèle SystemC
 - Les objets
 - Leur processus
 - Parcours en profondeur de l'arbre abstrait associé
 - La liste d'interconnexions (netlist)
- Construction du modèle compositionnel
 - Traduction des structures C++

Génération du modèle

- Parcours du modèle SystemC
 - Les objets
 - Leur processus
 - Parcours en profondeur de l'arbre abstrait associé
 - La liste d'interconnexions (netlist)
- Construction du modèle compositionnel
 - Traduction des structures C++
 - Traduction des primitives SystemC

Génération du modèle

- Parcours du modèle SystemC
 - Les objets
 - Leur processus
 - Parcours en profondeur de l'arbre abstrait associé
 - La liste d'interconnexions (netlist)
- Construction du modèle compositionnel
 - Traduction des structures C++
 - Traduction des primitives SystemC
 - Composition des interactions

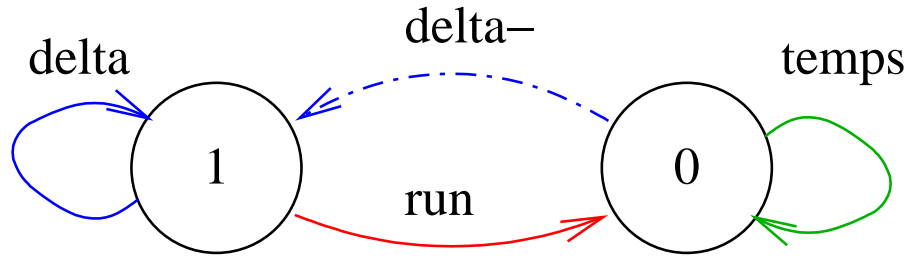
Génération du modèle

- Parcours du modèle SystemC
 - Les objets
 - Leur processus
 - Parcours en profondeur de l'arbre abstrait associé
 - La liste d'interconnexions (netlist)
- Construction du modèle compositionnel
 - Traduction des structures C++
 - Traduction des primitives SystemC
 - Composition des interactions
 - Interactions liées à la netlist

Génération du modèle

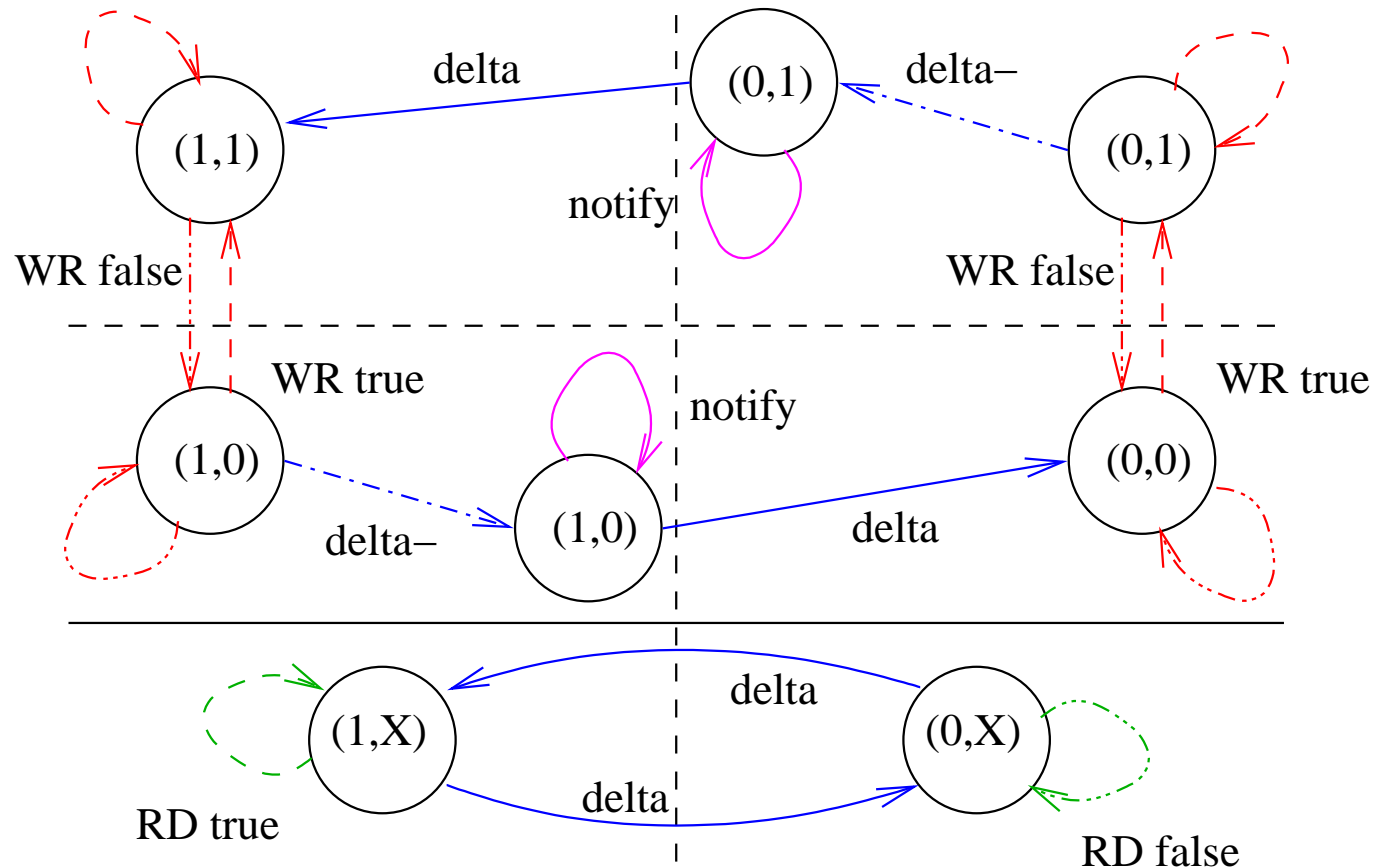
- Parcours du modèle SystemC
 - Les objets
 - Leur processus
 - Parcours en profondeur de l'arbre abstrait associé
 - La liste d'interconnexions (netlist)
- Construction du modèle compositionnel
 - Traduction des structures C++
 - Traduction des primitives SystemC
 - Composition des interactions
 - Interactions liées à la netlist
 - Ordonnanceur

Traduction du modèle d'exécution



- (phase de mise à jour)
- Toutes les actions sont incomplètes
- $\alpha | sched.run \prec \beta | sched.delta$
- $\alpha | sched.temps \prec \beta | sched.delta-$

Traduction signal booléen



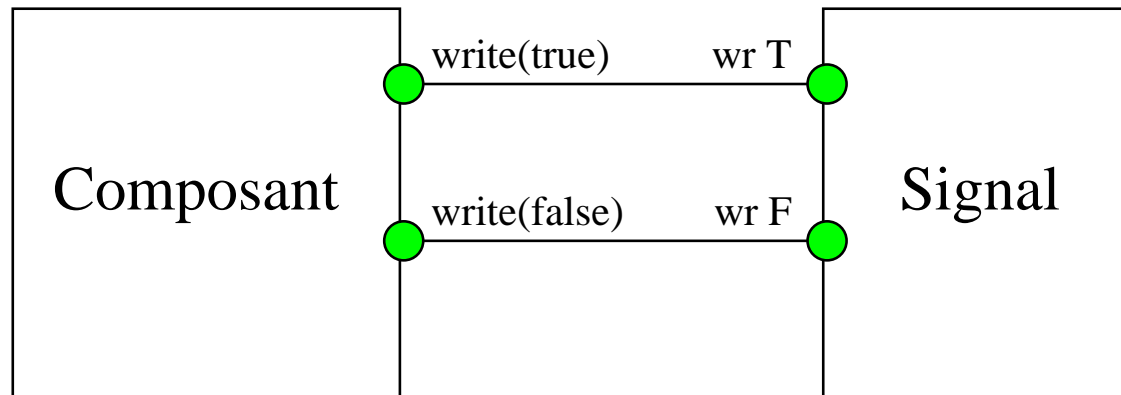
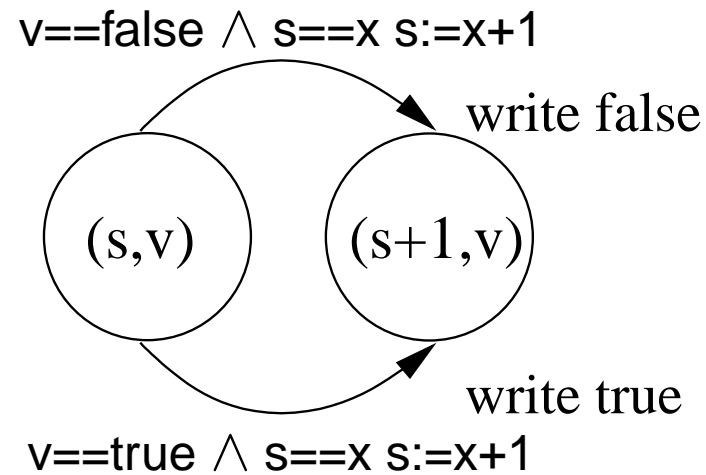
(valeur courante, valeur future)

Toutes les actions sont incomplètes

$$\alpha|\sigma.\text{delta-} \prec \beta|\sigma.\{\text{write}, \text{read}\}$$

Traduction write

- Syntaxe :
`<port>.write(<var>)`
- Interactions :
 - incomplètes
 - avec le composant Signal



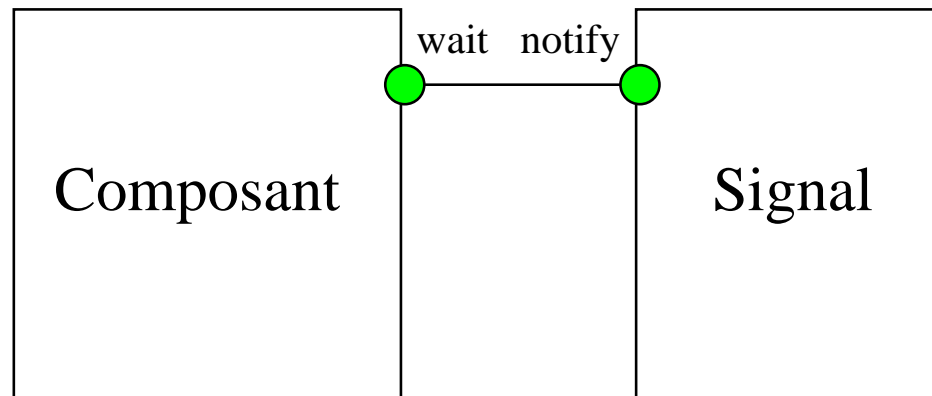
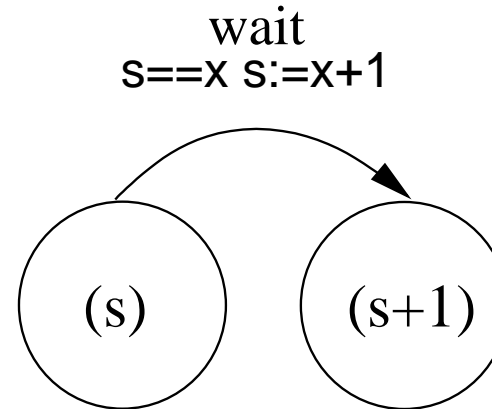
Traduction wait

- Syntaxe :

`wait()`

- Interactions :

- incomplètes
- avec le composant Signal



Plan

- Contexte
- Contribution
- Étude de cas
- Conclusion

Étude de cas

Émetteur

```
bool y;  
y = true;  
while (true) {  
    my_output.write(y);  
    wait(10, SC_US);  
  
    y = false;  
    wait(10, SC_MS);  
  
    my_output.write(false);  
    wait(10, SC_US);  
}
```

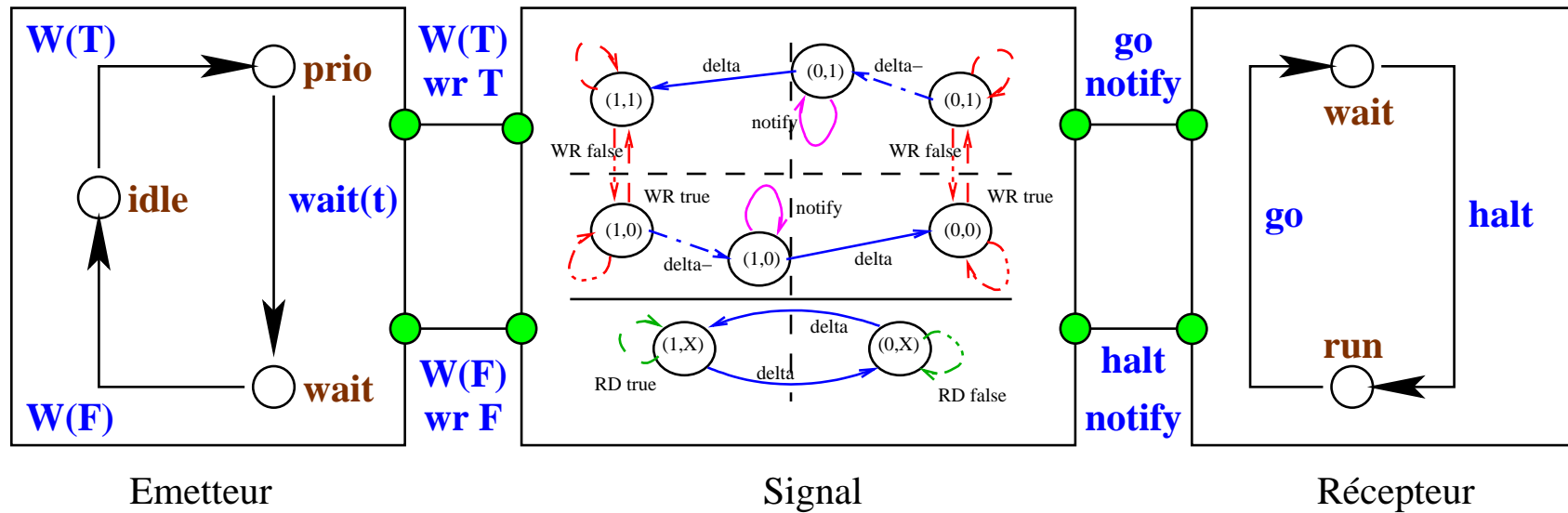
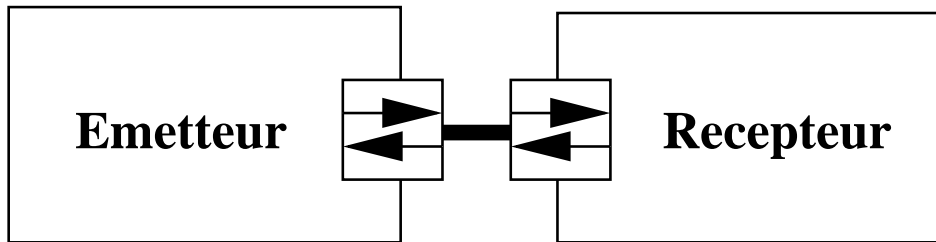
Récepteur

```
while(true) {  
    wait();  
    wait();  
}
```

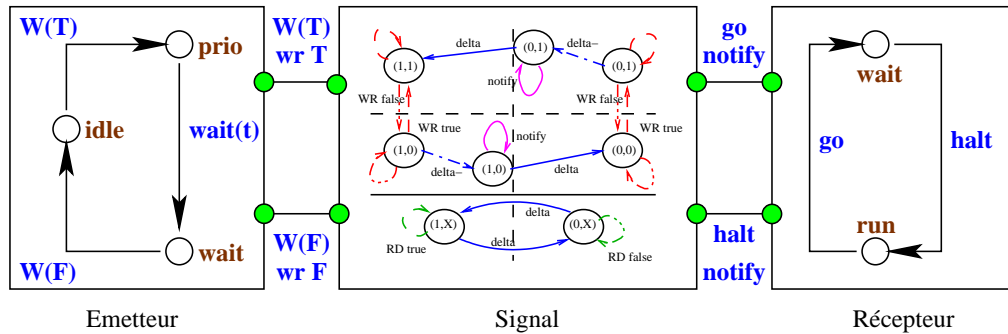
Architecture

```
emitter *my_emitter =  
    new emitter("my_emitter");  
receiver *my_receiver =  
    new receiver("my_receiver");  
sc_signal<bool> wire;  
  
my_receiver->my_input(wire);  
my_emitter->my_output(wire);  
  
wire.write(false);
```

Étude de cas



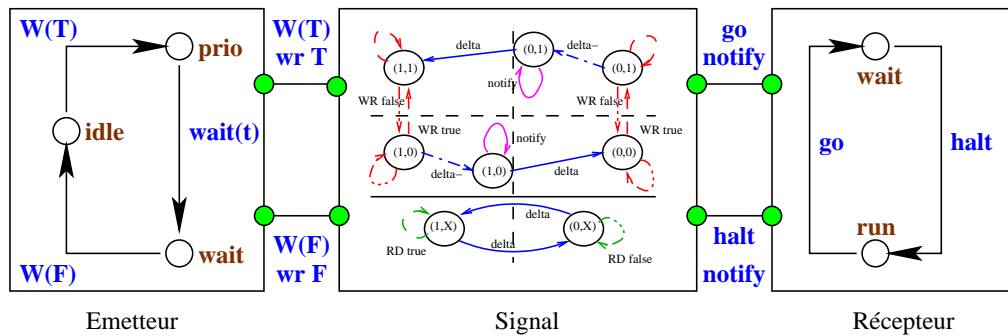
Étude de cas



Diagnostic de Prometheus :

● Le système composé est sans blocage

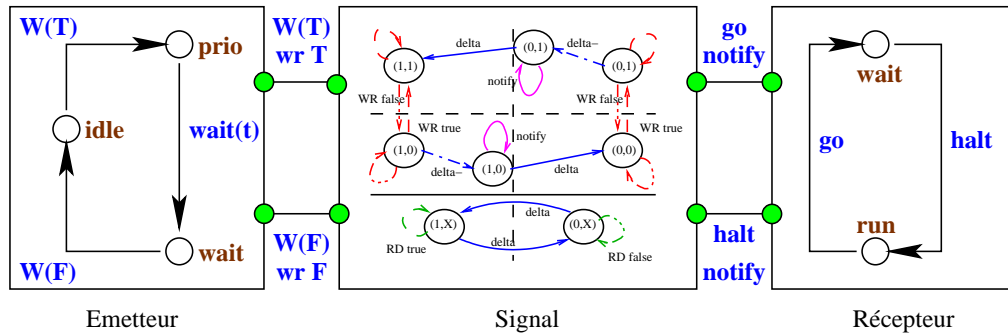
Étude de cas



Diagnostic de Prometheus :

- Le système composé est sans blocage
- Le signal est sans blocage

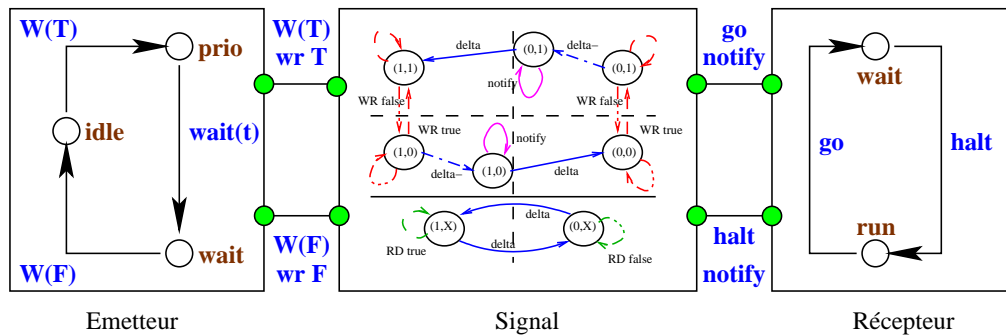
Étude de cas



Diagnostic de Prometheus :

- Le système composé est sans blocage
- Le signal est sans blocage
- L'émetteur est sans blocage

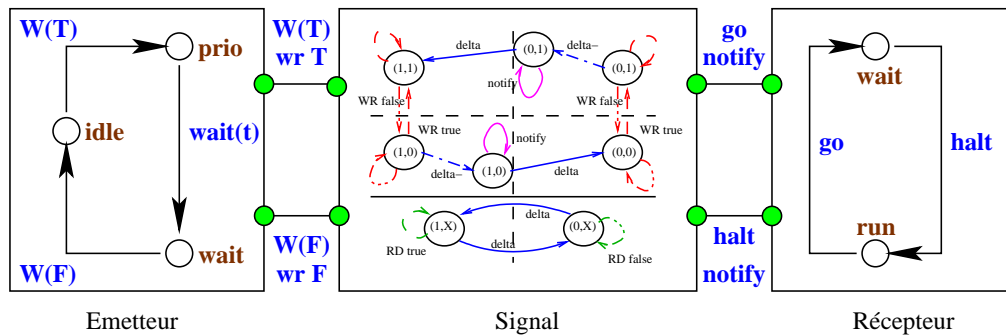
Étude de cas



Diagnostic de Prometheus :

- Le système composé est sans blocage
- Le signal est sans blocage
- L'émetteur est sans blocage
- Le récepteur est sans blocage

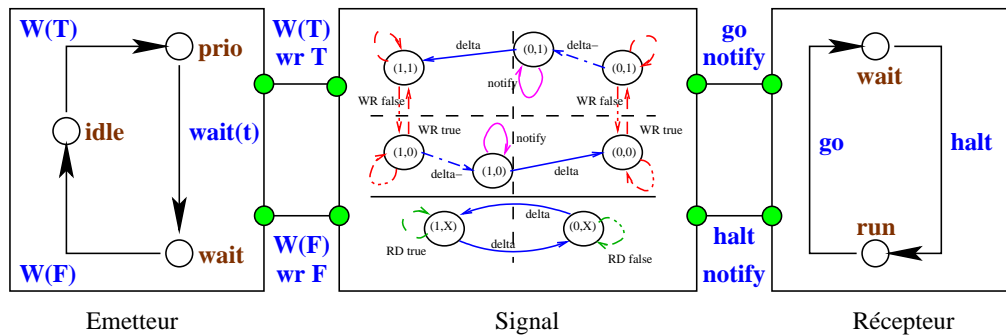
Étude de cas



Diagnostic de Prometheus :

- Le système composé est sans blocage
- Le signal est sans blocage
- L'émetteur est sans blocage
- Le récepteur est sans blocage
- Ils sont vivaces \Rightarrow exécution infinie

Étude de cas



Diagnostic de Prometheus :

- Le système composé est sans blocage
- Le signal est sans blocage
- L'émetteur est sans blocage
- Le récepteur est sans blocage
- Ils sont vivaces \Rightarrow exécution infinie
- Le système est localement confluent et déterministe

Conclusion

- Proposition d'une méthode de traduction de modèle SystemC vers un modèle de système à transitions

Conclusion

- Proposition d'une méthode de traduction de modèle SystemC vers un modèle de système à transitions
- Développement d'une implémentation

Conclusion

- Proposition d'une méthode de traduction de modèle SystemC vers un modèle de système à transitions
- Développement d'une implémentation
- Préservation de la structure à composants

Conclusion

- Proposition d'une méthode de traduction de modèle SystemC vers un modèle de système à transitions
- Développement d'une implémentation
- Préservation de la structure à composants
- Vérification de propriétés sur ce modèle

Conclusion

- Proposition d'une méthode de traduction de modèle SystemC vers un modèle de système à transitions
- Développement d'une implémentation
- Préservation de la structure à composants
- Vérification de propriétés sur ce modèle
- Coopération : ST Microelectronics

Conclusion

- Proposition d'une méthode de traduction de modèle SystemC vers un modèle de système à transitions
- Développement d'une implémentation
- Préservation de la structure à composants
- Vérification de propriétés sur ce modèle
- Coopération : ST Microelectronics
- Découverte de SystemC et de la vérification formelle

Perspectives

- Gestion des modules multi-processus

Perspectives

- Gestion des modules multi-processus
- Gestion des événements

Perspectives

- Gestion des modules multi-processus
- Gestion des événements
- Gestion des variables non booléennes

Perspectives

- Gestion des modules multi-processus
- Gestion des événements
- Gestion des variables non booléennes
- Gestion de structures C++/SystemC/TLM supplémentaires

Perspectives

- Gestion des modules multi-processus
- Gestion des événements
- Gestion des variables non booléennes
- Gestion de structures C++/SystemC/TLM supplémentaires
- Expérimenter le passage à l'échelle
⇒ Application à un cas réel

Des questions ?

Merci de votre attention