

Оглавление

1. Проблемы проектирования систем на кристалле.....	3
1.1. Цели SystemC	6
1.2. Уровни моделирования в SystemC.....	9
1.3. Краткая история создания и развития SystemC	11
1.4. Методология проектирования SystemC.....	13
1.5. Стандартные графические обозначения	17
1.6. Как изучать эту книгу	17
2. Установка SystemC в интерактивных средах разработки Eclipse и Microsoft Visual Studio.....	19
2.1. Установка SystemC в Eclipse с компилятором Cygwin..	20
2.1.1. Краткие сведения об Eclipse.....	20
2.1.2. Cygwin.....	21
2.1.3. Установка Cygwin.....	21
2.1.4. Загрузка программы SystemC-2.3.1.....	25
2.1.5. Компиляция SystemC-2.3.1 в Cigwin64.....	25
2.1.6. Создание переменных сред для SystemC.....	27
2.1.7. Запуск Eclipse и настройки рабочего пространства....	27
2.1.8. Создание нового проекта C++ 4.....	39
2.1.9. Создание проекта «Hello-SystemC»	36
2.2. Как работать в Eclipse CDT	38
2.2.1. Главное меню, перспективы, workspace	38
2.2.2. Перспективы в Eclipse.....	40
2.3. Программа GTKWave	41
2.3.1. Главное окно GTKWave.....	43
2.3.2. Маркеры и масштабы.....	45
2.3.3. Главное меню.....	46
2.3.4. Установка и использование GTKWave.....	48
2.4. Установка SystemC-2.3.1 в операционной системе Ubuntu 16.04	51
2.4.1. Полезные команды для работы в терминале Ubuntu ..	52
2.4.2. Установка SystemC-2.3.1a	53
2.4.3. Установка JAVA в Ubuntu	555
2.4.4. Установка Eclipse в Ubuntu.....	55
2.4.5. Установка GTKWave.....	56
2.5. Об установке SystemC в Microsoft Visual Studio	56
3. Основы языка SystemC-2.3.1	58
3.1. SystemC — надстройка к языку C++	58
3.2. Ядро моделирования (Kernel)	59
3.3. Состав ядра языка SystemC (Core Language)	60

3.4. Инициализация процесса	62
3.5. Модель времени в SystemC.....	65
3.6. Модули SC_MODULE.....	65
3.6.1. Порты модулей	65
3.6.2. Сигналы модуля	66
3.6.3. Создание экземпляров модулей	66
3.6.4. Внутренние переменные	67
3.7. Конструктор SC_CTOR	69
3.8. Альтернативные конструкторы: SC_HAS_PROCESS ...	70
3.9. Процессы	71
3.9.1. Процесс SC_THREAD	75
3.9.2. Процесс SC_METHOD 10	79
3.9.3. Процесс SC_CTHREAD 10	82
3.10. Глобальное и локальное наблюдение	88
3.11. Порты и сигналы	97
3.11.1. Чтение и запись портов и сигналов	99
3.11.2. Массив порты и сигналы.....	102
3.11.3. Привязка сигналов.....	104
3.11.4. Разрешенные логические векторы.....	108
3.11.5. Разрешенные векторные сигналы	109
3.12. Тактирование	111
3.13. Время	115
3.14. События	121
3.14.1. Функция wait()	125
3.14.2. Next_trigger()	127
3.15. Методы	129
3.15.1. Методы sc_start() и sc_stop().....	130
3.15.2. Метод wait().....	130
3.15.3. Метод sc_time_stamp()	130
3.16. Динамическая чувствительность для SC_METHOD: next_trigger()	131
3.17. Статическая чувствительность для процессов.....	131
3.18. Типы данных и операторы	133
3.18.1. Тип sc_bit	134
3.18.2. Тип sc_logic.....	134
3.18.3. Битовый вектор произвольной длины sc_bv	137
3.18.4. Беззнаковые и знаковые целые с фиксированной точностью sc_int < n> и sc_uint < n>	139
3.18.5. Знаковые и беззнаковые типы целых с произвольной точностью sc_bigint и sc_biguint.....	143
3.18.6. Логический вектор произвольной длины sc_lv < N> ..	144
3.19. Оператор сравнения.....	145
3.20. Трассировка определенного пользователем типа	146

3.22. Типы с фиксированной точкой	147
3.23. Каналы и интерфейсы	148
3.23.1. Канал sc_mutex	149
3.23.2. Канал sc_semaphore	151
3.23.3. Канал sc_fifo	154
3.23.4. Иерархические каналы	157
3.24. Коммуникации в SystemC	157
3.25. Моделирование уровня транзакций	159
3.26. Моделирование и отладка с помощью SystemC	160
3.26.1. Планировщик SystemC	160
3.26.2. Контроль моделирования	161
3.26.3. Расширенные методы техники контроля моделирования	162
3.27. Трассировка осцилограмм	163
3.27.1. Создание файла трассировки	164
3.27.2. Трассировка скалярной переменной и сигналов	164
3.27.3. Трассировка переменных и сигналов совокупного типа	165
3.27.4. Трассировка переменных и массивов сигналов	165
3.27.5. Отладка SystemC	166
4. Практическое программирование в SystemC	167
4.1. Два основных стиля	167
4.2. Традиционный шаблон	167
4.3. Рекомендуемая альтернативная форма шаблона	169
4.4. Описание библиотек SystemC	170
4.5. Еще одно приветствие в SystemC	171
4.6. Базовый пример канала связи для сложных моделей	172
4.7. Использование SystemC для RTL синтеза устройств	180
4.8. Испытательные программы Testbench	184
4.8.1. Основные конструкции испытательных программ	184
4.8.2. Сигналы	187
4.9. Пример моделирования D-триггера с испытательной программой	191
4.10. Программы First_counter и Testbench	194
4.11. Пример мультиплексора MUX	198
4.12. Базовый пример моделирования простой шины на уровне транзакций	200
5. Моделирование на уровне транзакций в SystemC	207
5.1. Концепции моделирования	207
5.2. Инициаторы, цели и сокеты	207
5.3. Общая полезная нагрузка и блокирующий транспорт	211
5.4. Временная аннотация	214
5.5. Взаимодействие и базовый протокол	215

5.6. Интерфейсы TLM-2.0	216
5.7. Исходный код и документация	218
5.8. Моделирование на уровне транзакций, варианты ис- пользования и абстракция	218
5.9. Стили кодирования	219
5.9.1. Стиль untimed	220
5.9.2. Стиль Loosely-timed и временная связь	221
5.9.3. Характеристика свободно-временных и приближенно- временных стилей кодирования	223
5.9.4. Переключение между свободно-временным и прибли- женно-временным моделированием	223
5.10. Мосты транзакций	224
5.11. Интерфейсы DMI и отладки	226
5.12. Комбинированные интерфейсы и сокеты	226
5.13. Пространства имен	227
5.14. Заголовочные файлы и номера версий	227
5.15. Информация о версии программного обеспечения	228
5.16. Примеры использования основных интерфейсов TLM- 2.0	228
5.16.1. Транспортные интерфейсы	228
5.16.2. Блокирующий транспортный интерфейс	228
5.16.3. Определение класса блокирующего интерфейса	229
5.16.4. Аргумент шаблона TRANS	229
5.16.5. Правила	229
5.16.6. График последовательности сообщений — блокировка транспорта	230
5.16.7. График последовательности сообщений — временная связь	230
5.16.8. Схема последовательности сообщений — квантование времени	231
5.16.9. Неблокирующий транспортный интерфейс	232
5.16.10. Определение класса неблокирующего интерфейса	233
5.16.11. Аргументы шаблона TRANS и PHASE	233
5.16.12. Запросы nb_transport_fw и nb_transport_bw	234
5.16.13. Аргумент trans	235
5.16.14. Фазовый аргумент	235
5.16.15. Возвращаемое значение tlm_sync_enum	237
5.16.16. Диаграмма последовательности сообщений с исполь- зованием пути назад	239
5.16.17. Схема последовательности сообщений с использова- нием обратного пути	240
5.16.18. Диаграмма последовательности сообщений — ран- нее завершение	241

5.16.19. График последовательности сообщений — аннотация времени	241
5.16.20. Аннотации синхронизации с транспортными интерфейсами	242
5.16.21. Примеры стилей кодирования.....	342
5.17. Интерфейс прямой памяти	245
5.18. Примеры программ с использованием TLM-2.0	247
5.18.1. Пример блокирующего интерфейса 31.....	247
5.18.2. Пример неблокирующего интерфейса at_1_phase	251
5.19. Выводы: Основные характеристики TLM-2	261
Приложение А. Введение в язык C++	263
A.1. Краткое введение в язык C++	263
A.1.1. Происхождение языка C++	264
A.1.2. Первая программа в C++	265
A.2. Переменные C++	271
A.2.1. Типы данных	271
A.3. Операторы C++	272
A.4. Конструкции ветвления	273
A.5. Массивы в C++	278
A.6. Функции в C++	280
A.7. Указатели в C++. Статические и динамические переменные	282
A.7.1. Пример использования статических переменных.....	283
A.7.2. Пример использования динамических переменных....	283
A.8. Запуск из командной строки	284
A.9. Структуры в C++	285
A.10. Классы в C++	286
A.10.1. Модификаторы доступа public и private	290
A.11. Создание объекта через указатель	291
A.12. Конструктор и деструктор класса	291
A.13. Векторы в C++	295
A.14. Наследование классов в C++	295
A.15. Дополнительные вопросы по C++	300
Приложение Б. Установка SystemC-2.3.1 в среде Microsoft Visual Studio 2012	304
Б.1. Системные требования и указания от Accellera	304
Б.2. Создание библиотек SystemC-2.3.1	304
Б.3. Системные переменные	307
Б.4. Создание SystemC Application	307
Б.5. Установка свойств проекта.....	309
Б.6. Компиляция и проверка проекта	312
Литература	314