

SystemCシミュレータを使ってみよう

塚田雄一

ここでは、Open SystemC Initiative (OSCI) が提供している SystemC シミュレータなどをダウンロードし、SystemC の動作環境を整える方法について説明する。(編集部)

SystemC は、Open SystemC Initiative (OSCI) によって規格化されたハードウェア・モデリング言語です。システムのモデリングのために必要な、ハードウェアのタイミングや並列動作、イベントへの応答などの構文を定義しています。OSCI は、SystemC の C++ クラス・ライブラリ (シミュレーション・カーネル) を無償で提供しています。これらを手入れし、設計対象のモデルと合わせて C++ コンパイラでコンパイル (make) することにより、検証用の実行ファイル (SystemC シミュレータ) を作成できます。

SystemC シミュレータを動作させるには、GNU や Visual Studio (Visual C++) といった C++ の動作環境が必要です。逆に言うと、C++ の環境さえあれば、だれでも無料でシミュレーション環境を構築できます。本稿では、Linux (ここでは Red Hat Linux 9 で動作を確認) と GNU コンパイラ (同 gcc 3.2.2) を使って、SystemC モデリング環境を構築する方法を説明します。

● Web サイトから必要なファイルを手りする

まず、OSCI の Web サイト (URL は「<http://www.systemc.org/>」、図 1) から「ダウンロード」をクリックし、systemc-2.0.1.tgz と regtest-2.0.1.tgz をダウンロードします。初めてこのサイトからダウンロードする際には、アカウントを登録する必要があります。

● 解凍とインストールを実行する

ダウンロードしたファイルを解凍し、インストールを行います。このインストールについては、解凍したファイルの中の /systemc-2.0.1/INSTALL が参考になります。

1) ファイル解凍

ターミナルを開き、ダウンロードしたファイルを格納したディレクトリに移動して、以下のように解凍を行います。

```
$ tar -xvzf systemc-2.0.1.tgz
```

```
$ tar -xvzf regtests-2.0.1.tgz
```

2) 動作環境設定

ターミナルにおいて、CXX 環境変数の設定を行います。

```
$ export CXX=g++
```

3) Makefile の作成

ターミナルにおいて、作業ディレクトリ (objdir) を作成します。作業ディレクトリは、解凍したディレクトリ systemc-2.0.1 の中に作成します。作業ディレクトリにおいて「../configure」を実行し、make に必要な Makefile を作成します。

```
$ cd systemc-2.0.1
```

```
$ mkdir objdir
```

```
$ cd objdir
```

```
$ ../configure
```

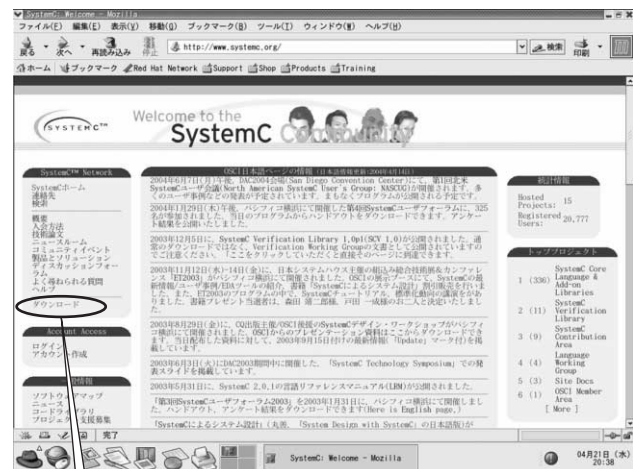


図1 OSCIのWebサイト

URL は「<http://www.systemc.org/>」。

4) インストール作業

ターミナルにおいてGNUのmake(gmake)を実行します。実行には数十分かかりますが、実行が完了すればインストール作業は完了です。systemc-2.0.1ディレクトリの中にinclude, lib-linuxディレクトリが作成されていれば、正常にインストールされています。作成されていない場合は、再度インストール作業を行ってください。

```
$ gmake
$ gmake debug
$ gmake install
```

● サンプルを動作させてみる

例として、今回はpipe^{注1}を動作させることにしました。systemc-2.0.1ディレクトリの中のexamplesの下のpipeディレクトリに移動し、gmakeを行います。run.xというファイルが作成されていれば正常に動作しています。

```
$ cd examples/systemc/pipe
$ gmake -f Makefile.linux
```

1) デバッグ実行

GNUのデバッガ(gdb)を起動し、r(実行)コマンドを実行すると、シミュレーション結果(図2)が表示されます。

```
$ gdb run.x
(gdb) r
```



図2 gdbの実行

GNUのデバッガ(gdb)でpipeを実行したところ。表示される内容は、動作環境によって多少異なる。

2) ソース・レベル・デバッグの実行

ソース・レベル・デバッグを行うためには、デバッグ・オプションを設定してコンパイルmakeを行う必要があります。まず、テキスト・エディタ(emacsなど)でmakefile.linuxファイルを開きます。

```
(gdb) quit
$ emacs Makefile.linux
```

「CFLAGS=\$(OPT)\$(OTHER)」をコメント・アウトし(行頭に#を付ける)、「CFLAGS=\$(DEBUG)\$(OTHER)」のコメントを解除してください(行頭の#を削除する)。

そして、再度コンパイルを行うことにより、デバッグ可能なサンプル・ファイルrun.xが作成されます。

```
$ gmake -f Makefile.linux
```

それではいよいよ、ソース・レベル・デバッグを実行します。先ほどと同様にgdbを起動します。ファイル・リストの表示(listコマンド)、ブレーク(bコマンド)、実行(rコマンド)、ステップ実行(sコマンド)などを行うことができます。

```
$ gdb run.x
(gdb) list stage1.cpp:36
(gdb) b [ 行番号 ]
(gdb) r
(gdb) s
```

SystemC動作環境は無償で入手可能(フリー・ソフトウェア)ですが、より作業効率を上げたい場合は、ツール・ベンダなどが販売しているツールを利用するとよいでしょう^{注2}。

つかだ・ゆういち
キャッツ(株)

< 筆者プロフィール >

塚田雄一。1989年、キャッツ(URLは「<http://www.zipc.com/>」)に入社。以来15年間、OEM製品、自社開発製品(EMUSE)の開発に従事。現在はSystemC関連のツール「XModelink」を担当している。

注1: pipeは三つのモジュールをバイブラインでつないだサンプルである。
注2: 例えばキャッツは、SystemC関連ツールとして「XModelink SystemC デバッガ」を販売している。Windows(VC++)用の体験版は、本誌の2004年4月号の付属CD-ROMに収録されている。