

# ComProcの進捗報告

割込サポート、UARTモジュール内製化、ほか

---

2023年12月3日 第2回 自作CPUを語る会

サイボウズ・ラボ @uchan\_nos

# 自己紹介

- 内田公太 @uchan\_nos
- サイボウズ・ラボ株式会社
  - コンピュータ技術エバンジェリスト
  - 教育用OS・言語処理系・CPUの研究開発



## ●代表著書「ゼロからのOS自作入門」

## ●最近の寄稿記事

- Software Design 2023年4月号 第1特集 第2章  
コンピュータが計算できる理由

## ●最近の同人誌

- コンパイラとCPUどっちも作ってみた



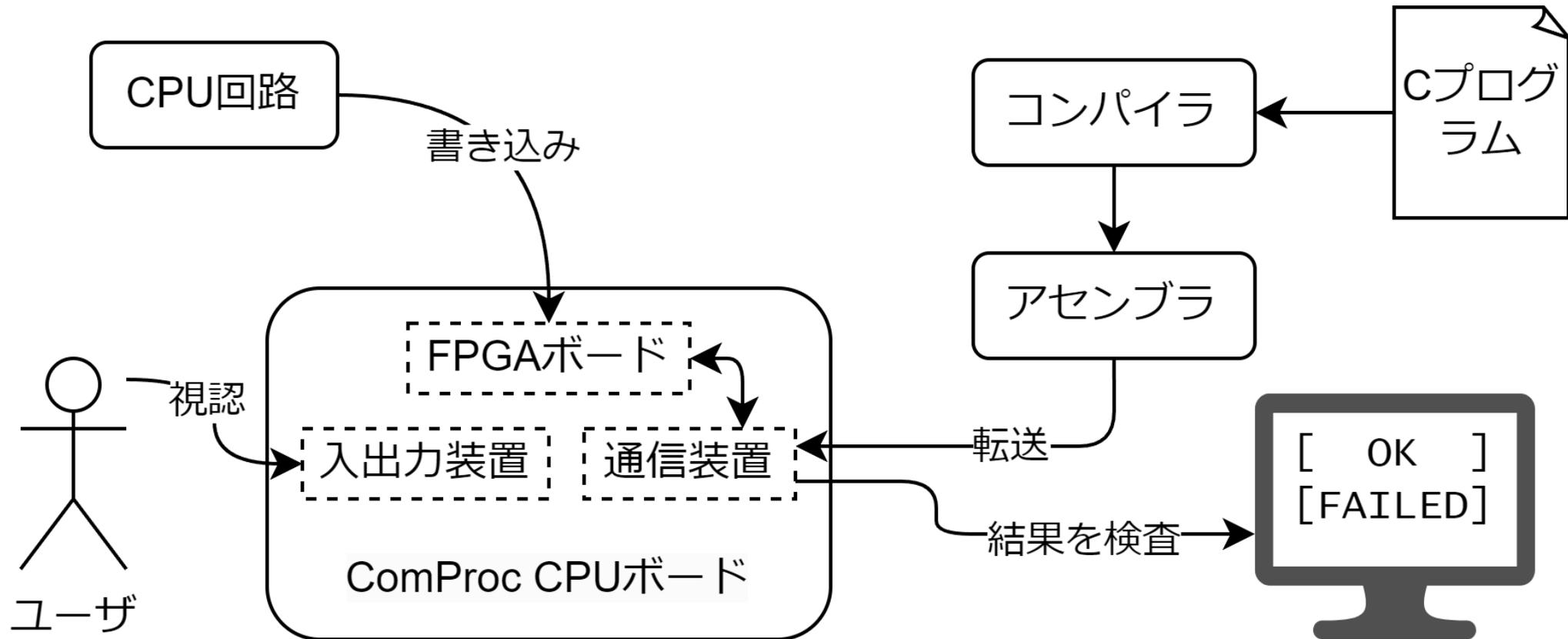
# ComProcプロジェクトとは

- ComProc=Compiler+Processor
- CPUとコンパイラを自作する、uchan主導のプロジェクト
  - CPUとコンパイラを作るプロジェクトは珍しくない
  - ComProcプロジェクトは**CPUとコンパイラを同時並行に進化**させる点で、他のプロジェクトとは一線を画す

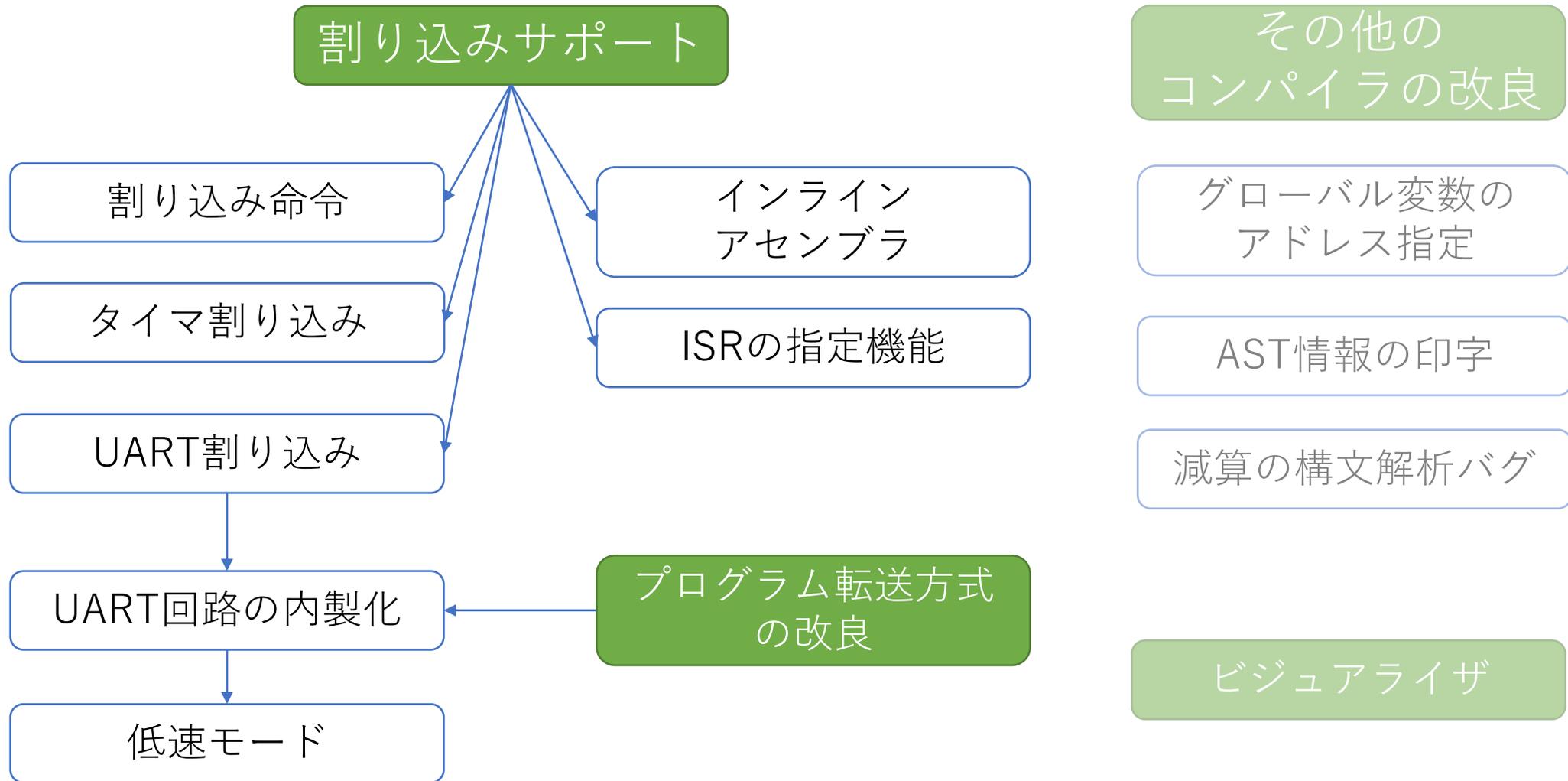
- ComProc CPU Board Rev.4
- FPGAボード「Tang Nano 9K」のI/Oを拡張するマザーボード
  - 出力：LED、キャラクタ液晶
  - 入力：DIPスイッチ
  - 入出力：UART



# ComProcプロジェクトの全体像

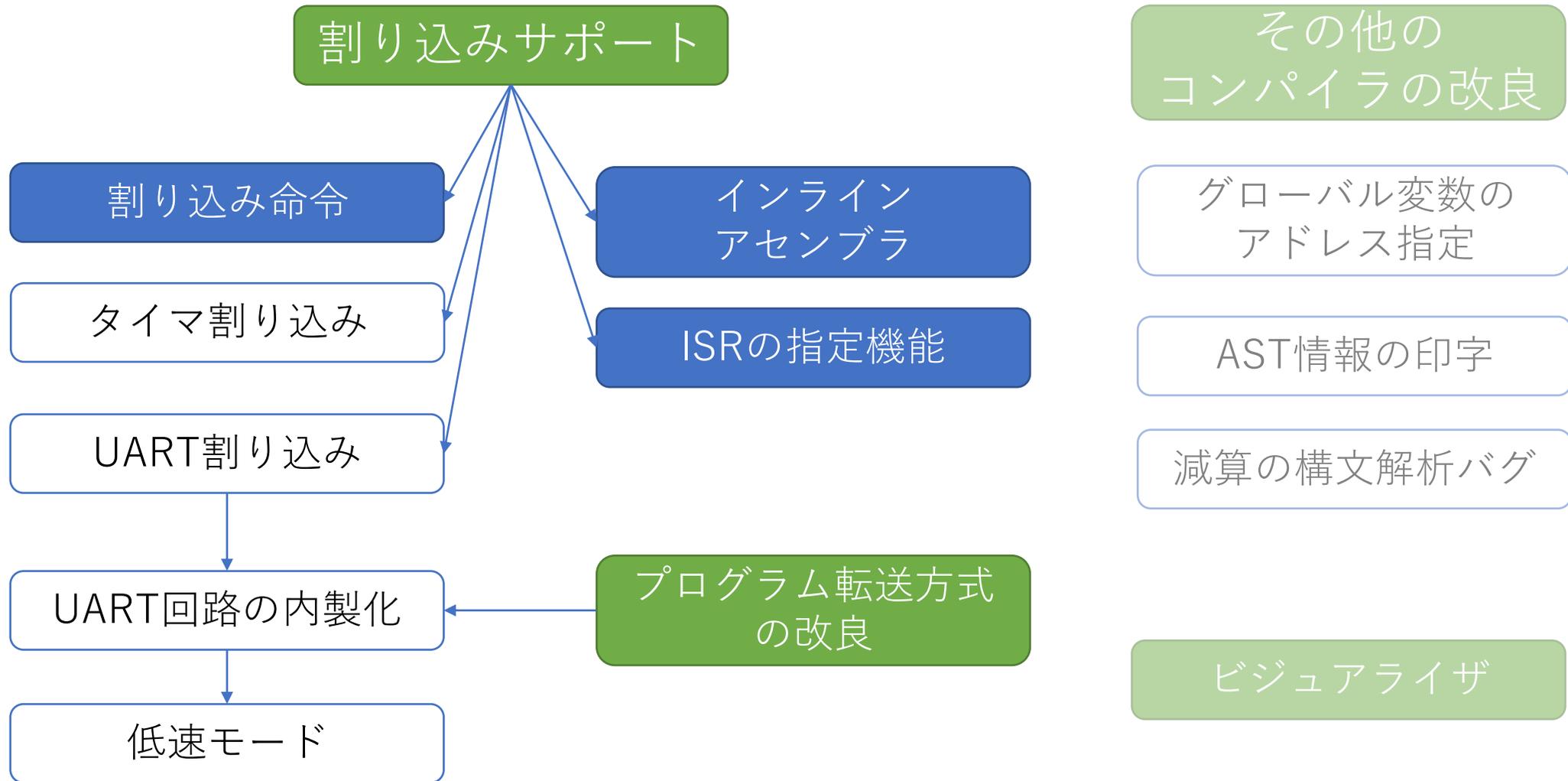


# 目次



↑今回は割愛

# 目次



↑今回は割愛

# 割り込み命令

命令	名前の由来	動作
INT	Interrupt	割り込みハンドラにジャンプ & cstackに戻り先アドレスを保存
ISR	Interrupt Service Routine	スタックトップの値をisrレジスタに転送
IRET	Interrupt Return	cstackに保存されたアドレスにジャンプ & ienをセット

命令の使い方

```
void _ISR() {
    何らかの処理
}
int main() {
    asm("push _ISR¥n¥t"
        "isr¥n¥t"
        "int");
}
```

割り込みハンドラでは、RETではなくIRETで処理を抜ける

ISR命令で割り込みハンドラを登録

INT命令でソフトウェア割り込みを起こす

# インラインアセンブラ

```
int main() {  
    asm("HELLO");  
}
```



コンパイル

```
add fp,256  
call main  
st 130  
  
fin:  
    jmp fin  
  
main:  
    cpush fp  
    HELLO  
    cpop fp  
    ret
```

- 指定した文字列が出力にそのまま埋め込まれる
- 引数を埋め込む機能は無い

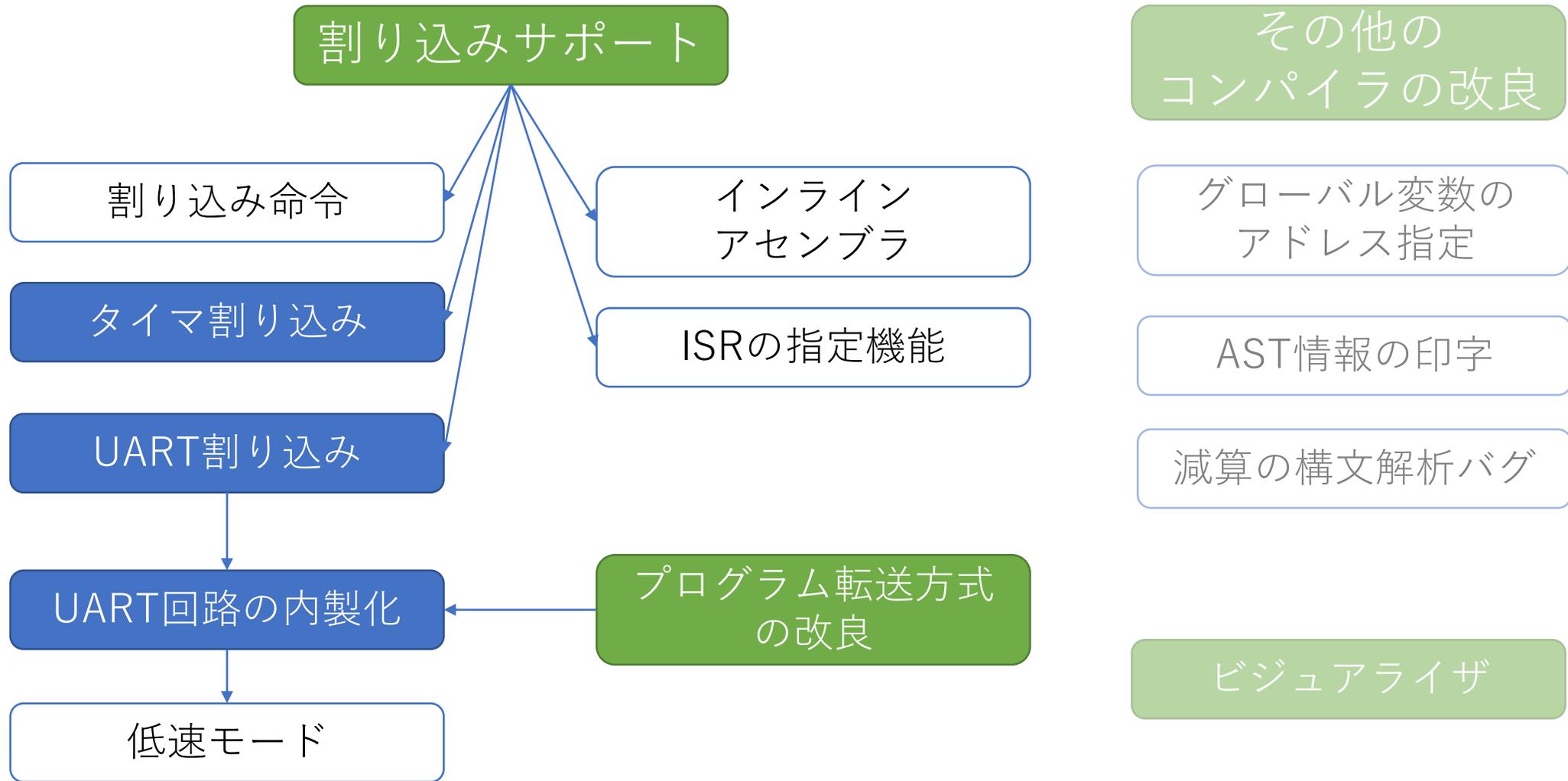
# ISRの指定機能

- 割り込みハンドラでは、RETの代わりにIRETを発行したい
- 「割り込みハンドラ」のマークが必要
  - GCCやClangの記法：\_\_attribute\_\_((interrupt))
- ComProcでの記法：\_ISRxxx
  - \_ISRを冠した名を持つ関数は割り込みハンドラになる

割り込みハンドラを判別するコンパイラのコード

```
if (strncmp(func_sym->name->raw, "_ISR", 4) == 0) {  
    ctx->is_isr = 1;  
}  
...  
Insn(ctx, ctx->is_isr ? "iret" : "ret");
```

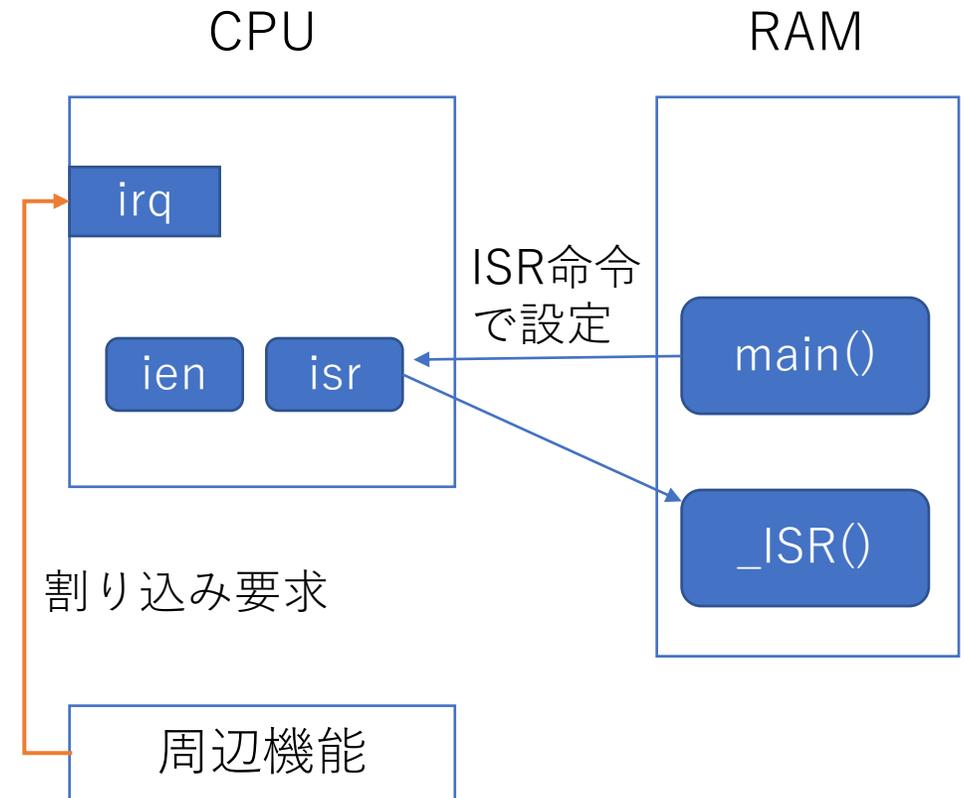
# 目次



↑今回は割愛

# ComProc CPUにおける割り込み処理

- CPUに追加した主要素
  - irq (Interrupt Request):  
割り込要求入力ポート
  - ien (Interrupt Enable):  
割り込許可フラグ
  - isr (Interrupt Service Routine):  
割り込ハンドラポインタ
- ISR命令によりハンドラ登録
  - 1つのハンドラのみ登録可  
=PICマイコンと同じ
- irq=1 & ien=1 で割り込み発生



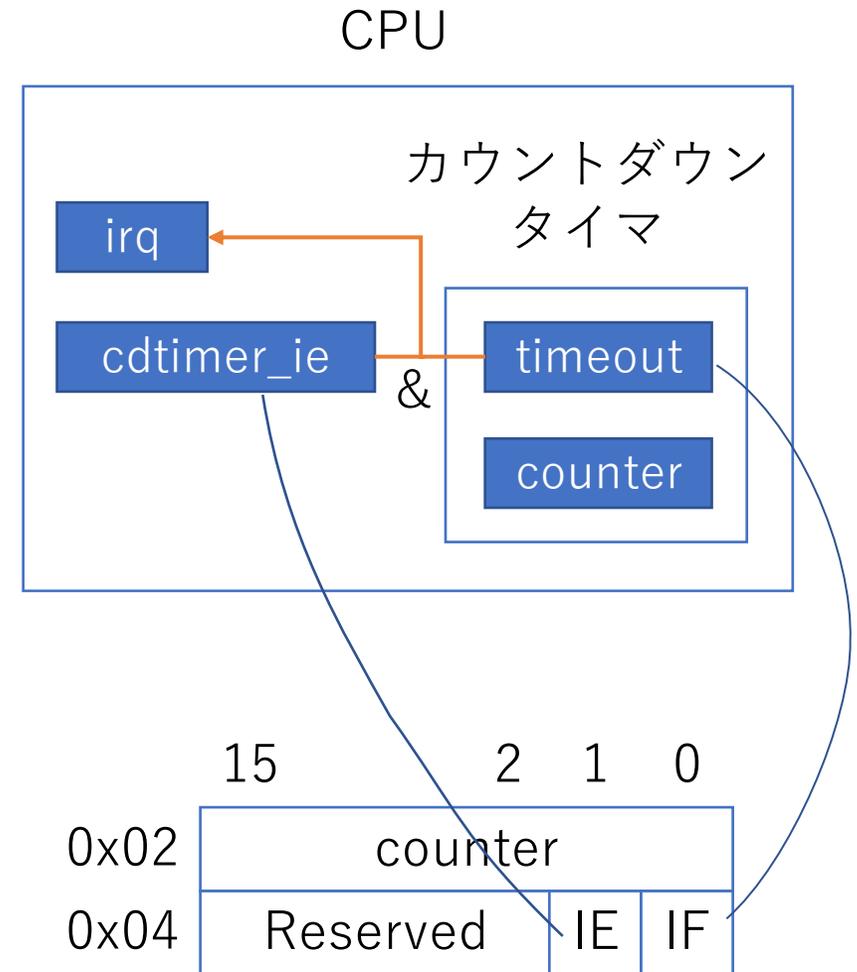
# タイマ割り込み

- カウントダウンタイマはカウンタを1ms毎に減らし、0で停止
- 0になると timeout=1 を出力
- IE=1 で割り込み許可

```

void _ISR() {
    char v = *(char*)0x80;
    *(char*)0x80 = (v << 1) | (v >> 7);
    *(int*)2 = 500;
}
int main() {
    asm("push _ISR¥n¥tISR");
    *(char*)0x80 = 0x37; // LED
    *(int*)4 = 2; // IE=1
    *(int*)2 = 500; // 500ms
    while (1);
}

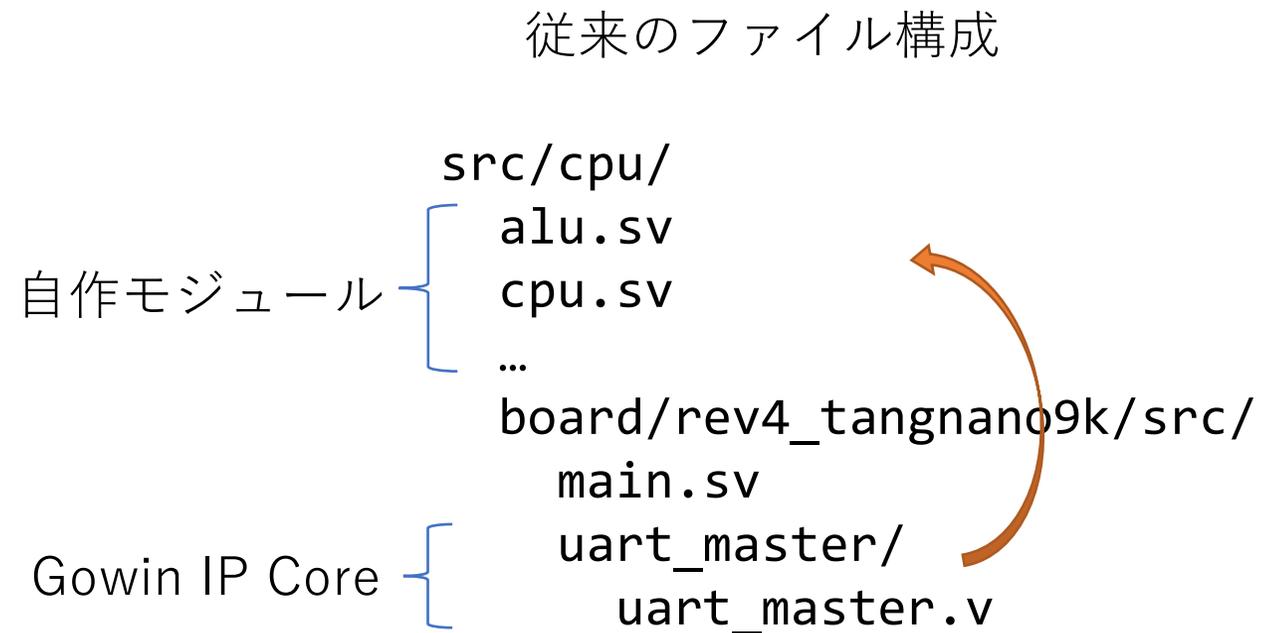
```



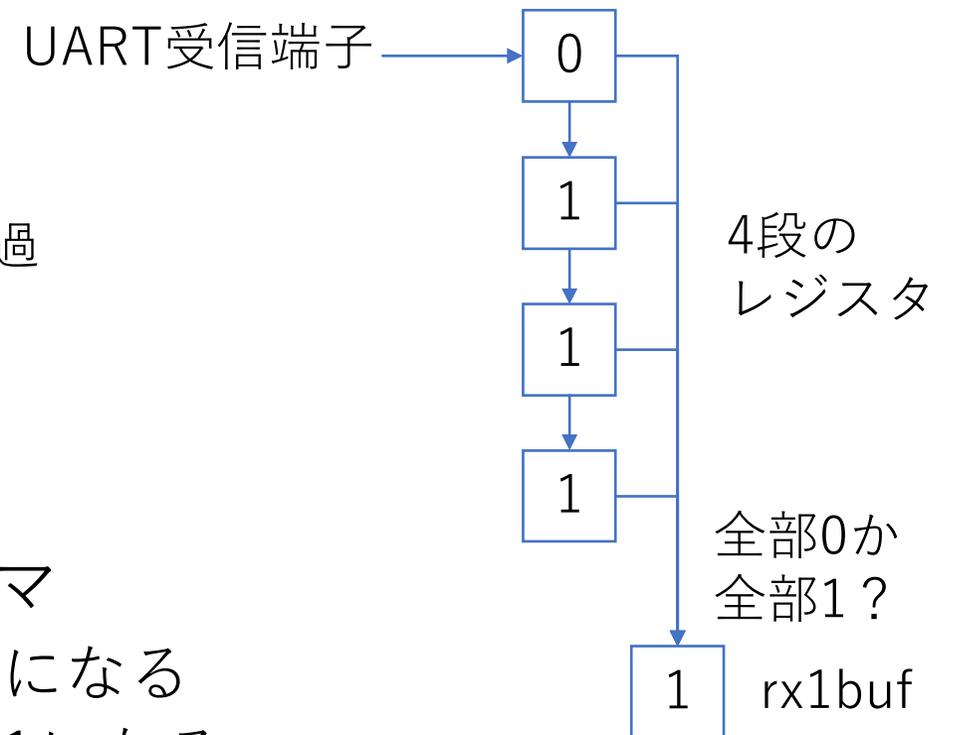
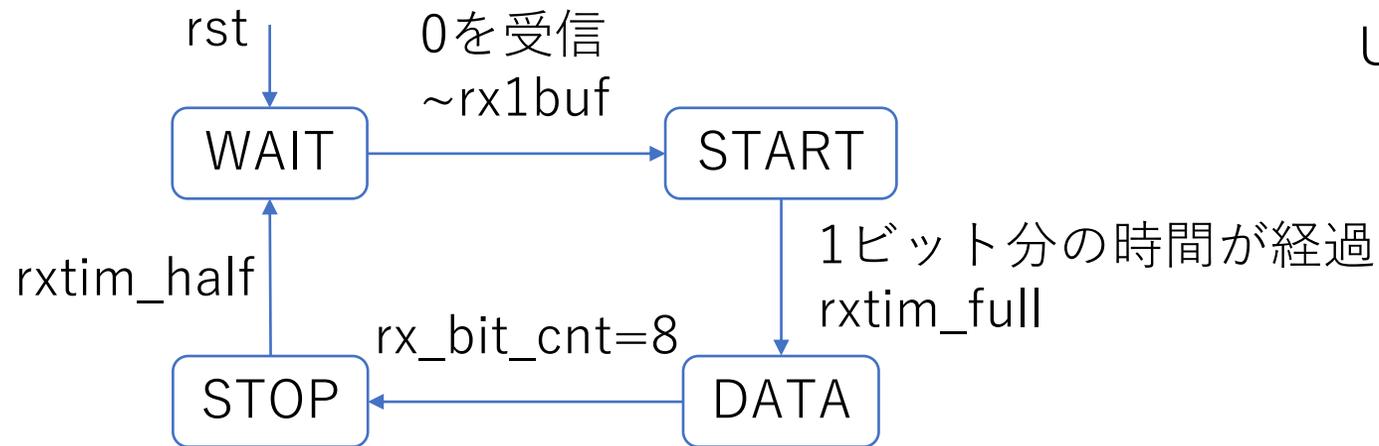
カウントダウンタイマのレジスタ構成

# UART割り込みとUART回路の内製化

- UARTが受信を検知できるようにしたい
- 従来、UARTはGowin IPコアを用いていた
- Gowin IPが提供するUARTモジュールは、仕様が複雑で扱いが難しいし、
- cpuディレクトリに入れにくい
- 扱いやすい回路を自作する
- cpuディレクトリに移す

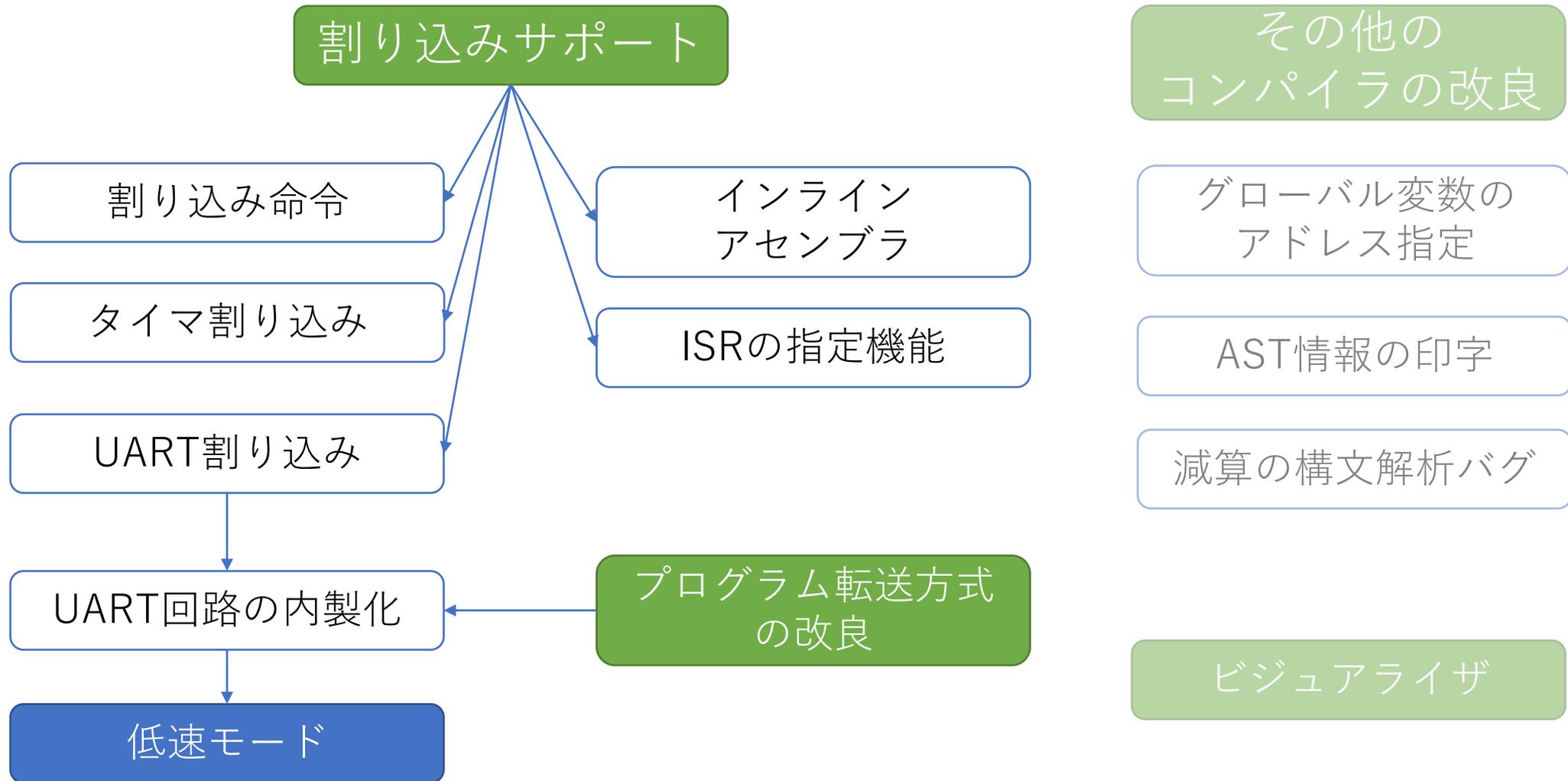


# 自作UART回路の受信動作



- rxtim : 1ビット分の時間を数えるタイマ
  - rxtim\_half : 0.5ビット経過した瞬間だけ1になる
  - rmtim\_half : カウンタが1周する瞬間だけ1になる
- rx1buf : フィルタを通した後の受信信号
  - ノイズ対策
  - 過去4つが全部0か全部1になったときだけ、rx1bufは更新される

# 目次



↑今回は割愛

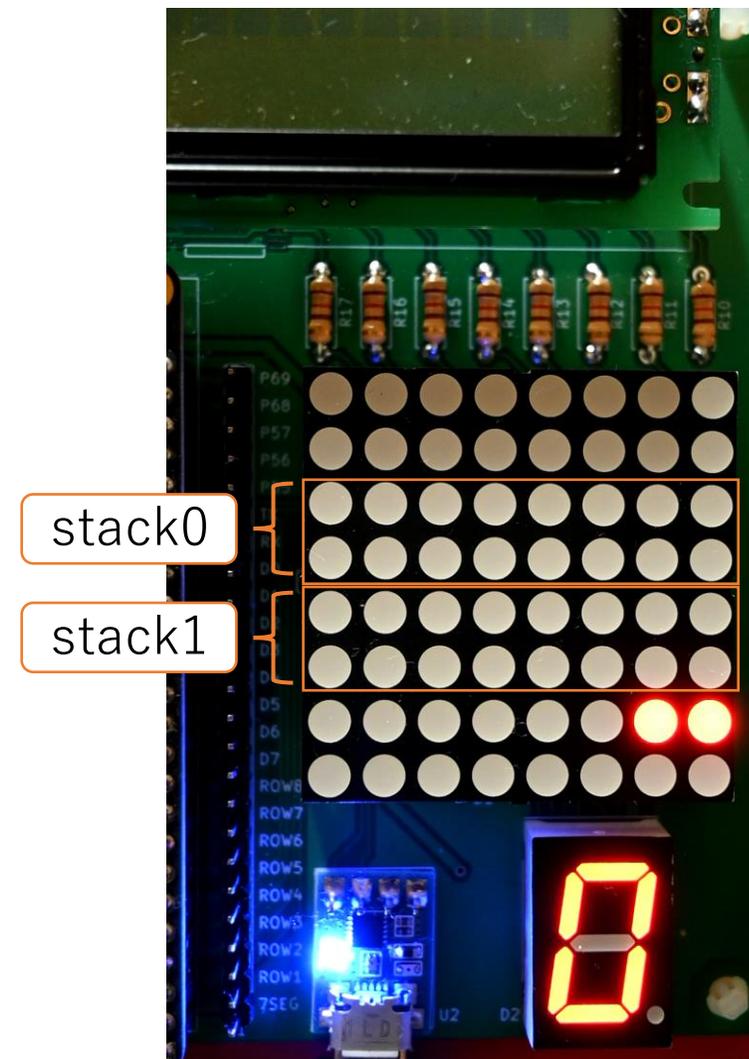
# 低速モードと謎挙動

- UART回路のデバッグのため、CPUをゆっくり動かしたい
- CPUのクロックを2Hzくらいにして動作実験
- ドットマトリクスLEDに表示する値を変えると、挙動が変わる！（泣）
- 動画は、stackの値をインクリメントし続けるプログラムを走らせている様子

L:

```
PUSH 1  
ADD  
JMP L
```

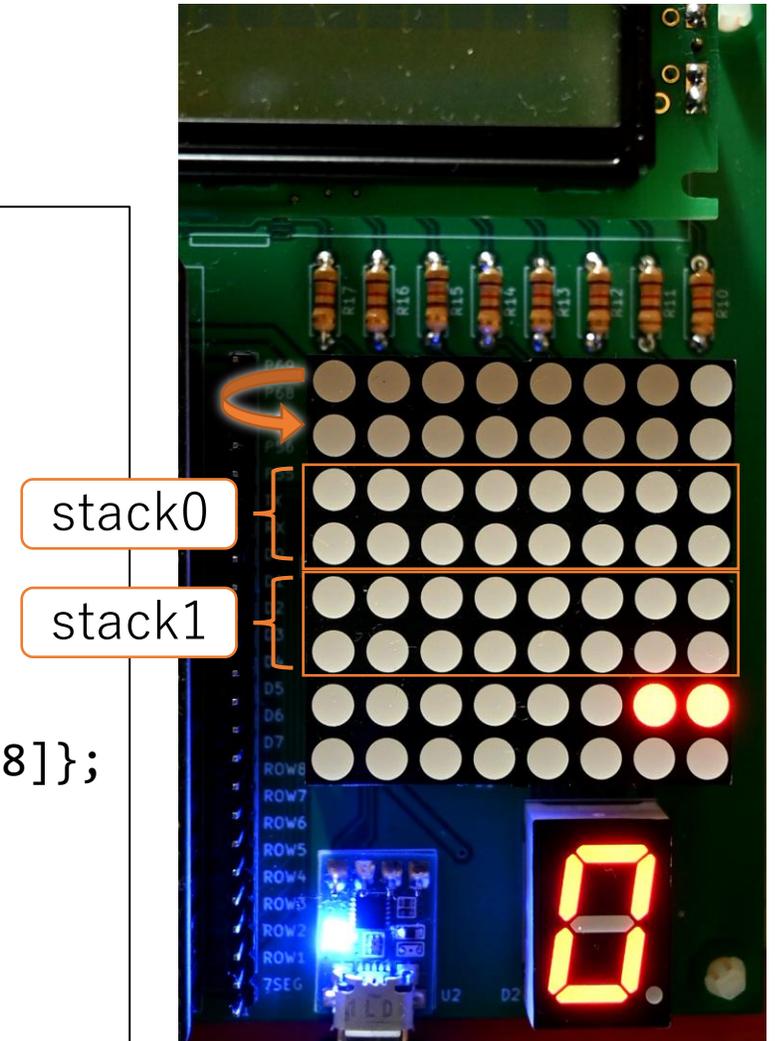
※これは正常な表示



# 表示値を変えると、挙動不審に

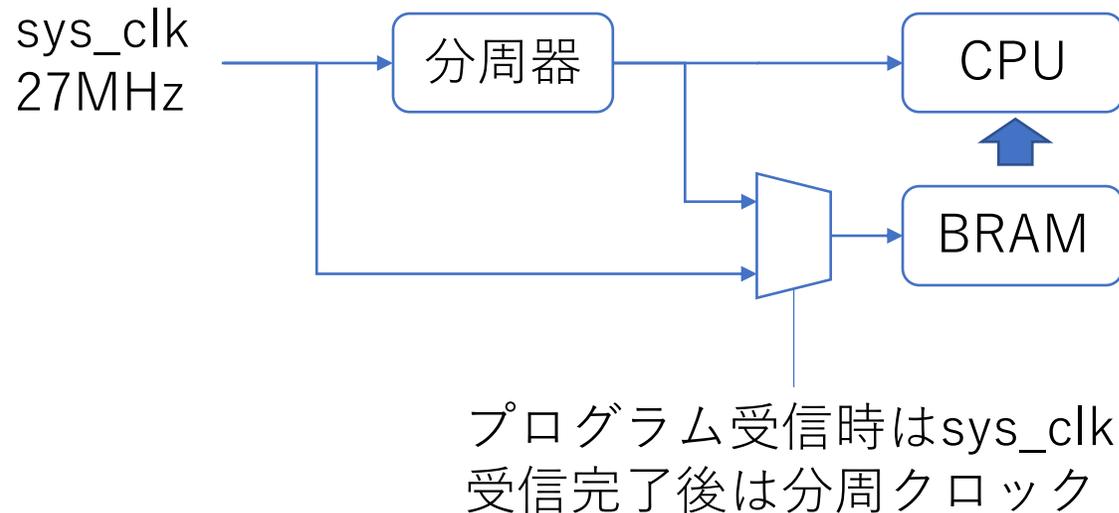
- LEDの1行目に表示していた値を、2行目に表示するようにしただけで、結果が不正に

```
// LED の各行に情報を表示
function [7:0] led_pattern(input [3:0] row_index);
  case (row_index)
    4'd0:   led_pattern = wr_data[15:8];
    4'd1:   led_pattern = wr_data[7:0];
    4'd2:   led_pattern = cpu_stack0[15:8];
    4'd3:   led_pattern = cpu_stack0[7:0];
    4'd4:   led_pattern = cpu_stack1[15:8];
    4'd5:   led_pattern = cpu_stack1[7:0];
    4'd6:   led_pattern = {cpu_load_insn, 3'd0, mem_addr[11:8]};
    4'd7:   led_pattern = mem_addr[7:0];
    4'd8:   led_pattern = encode_7seg(mem_addr[4:0]);
    default: led_pattern = 8'b00000000;
  endcase
endfunction
```



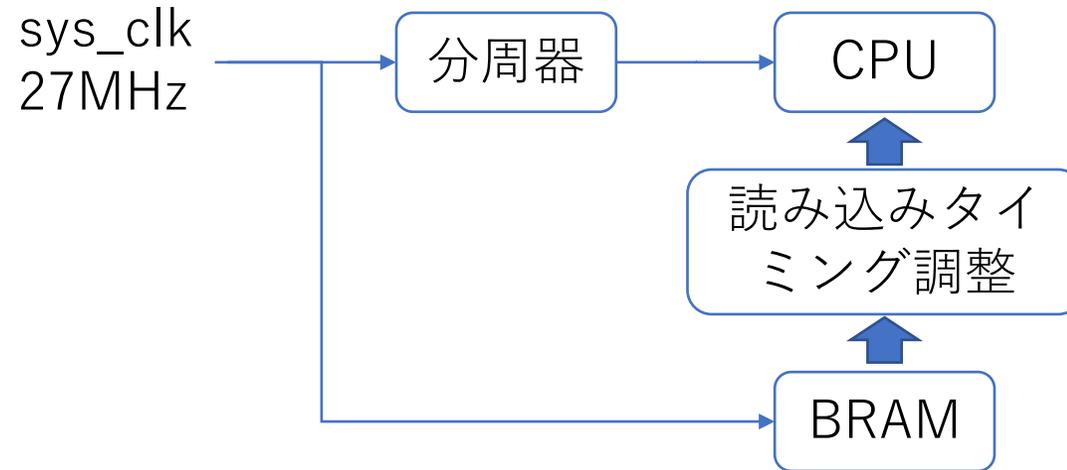
# 苦勞した調査と原因

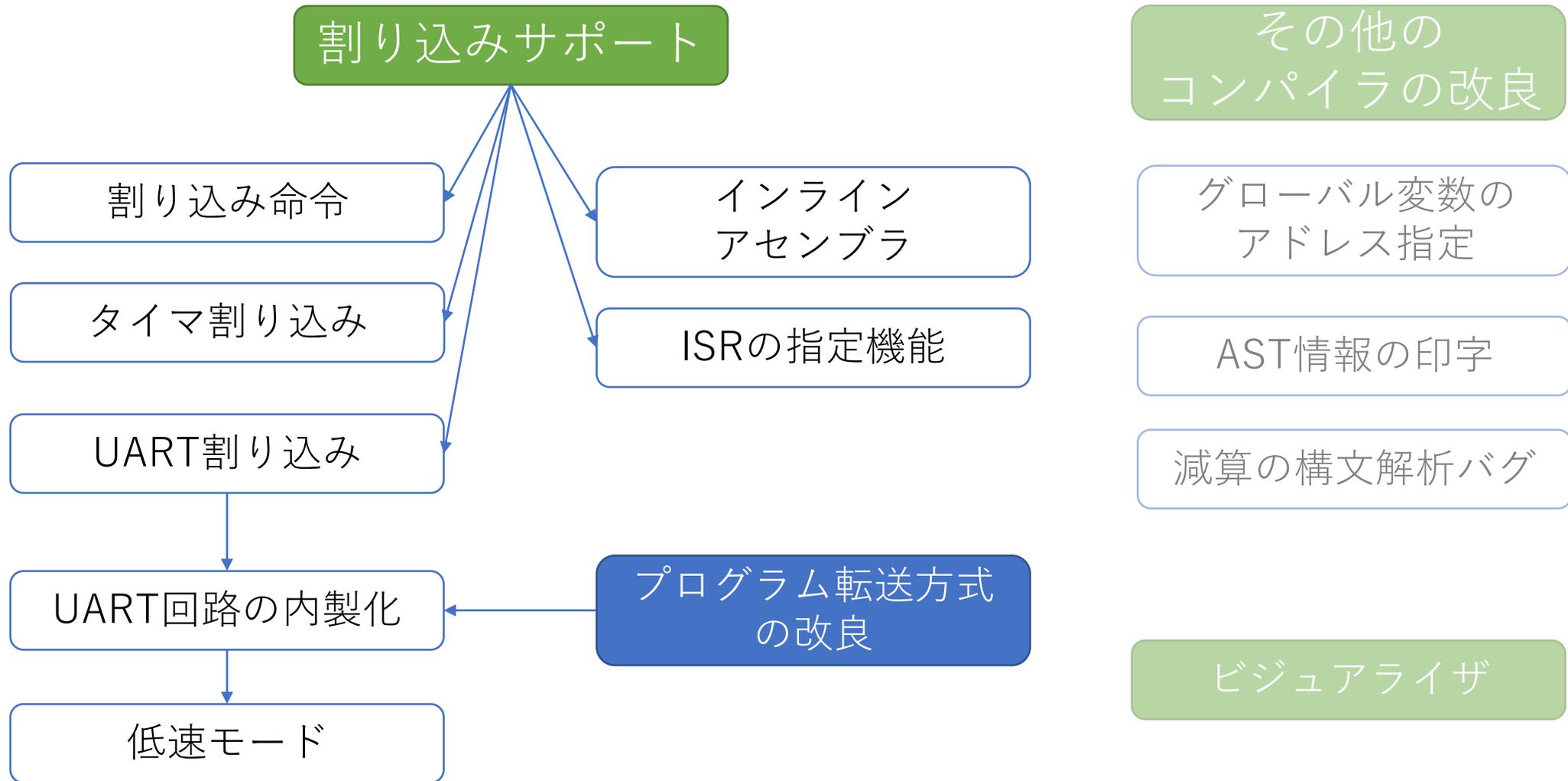
- UART受信のデータは正常で、cpu.insnに取り込まれた命令列が壊れていることが判明
  - 通信ノイズやUART受信回路の問題ではなさそう
- 推測される原因：BRAMに分周したクロックを供給したこと



# クロック供給を修正

- BRAMにはシステムクロックを入れつつ、タイミング調整回路を介してCPUに接続するようにした





↑今回は割愛

# ■ プログラム転送方式の改良

- 従来、プログラム転送が主、データ転送が従だった
  - プログラムはそのまま送信
  - CPU上のソフトで読むためのデータは7E XXとして送信
- 本格的に自作CPU用プログラムを開発する上で障害となる
  - データを送る際に7Eを付加しなければならないが、そんな処理をしてくれるUART通信ソフトは存在しない
- データ転送を主、プログラム転送を従にする
- プログラム転送のための特別な「マーク」を定義
  - 2ms~20msの間隔で「55 AA」を受信→プログラム転送モードに移行
  - プログラム転送モードで「7F FF」を受信→通常モードに復帰

# なぜ2ms~20msにしたのか

55 AAを**データ**として送るとき、  
誤って「マーク」と認識しないため

12 34 55 AA BE EF ...

ツールを使って連続で送る

- 1文字は10ビット
  - スタート+データ+ストップ
- 115200bps → 1文字あたり0.087ms
- 9600bps → 1文字あたり1.04ms
  
- 下限：2ms

手動で1文字ずつ送る

- UART通信ソフトで1文字ずつ送るという想定
  - 「55」と入力し、Enter
- 人間の操作なので、1文字20ms以下では送れないだろう
  
- 上限：20ms

# マークの送出

uart.pyの実装（抜粋）

```
if args.delim:  
    ser.write(b'¥x55')  
    ser.flush()  
    time.sleep(0.005)  
    ser.write(b'¥xAA')  
    ser.flush()
```

2ms~20msは、  
Windowsなどの汎用OS上で  
現実的な待ち時間である

10ms ± 0.1msとかだと  
必要な精度が出ない恐れ

# 今後やりたいこと

## ●CPU

- **【完】** 割り込み機能
- マイクロマウス製作に必要な周辺回路の設計実装
- GDB (OpenOCD) と接続できるように、JTAGのサポート  
<https://www.besttechnology.co.jp/modules/knowledge/?OpenOCD>

## ●可視化

- **【完】** CPUが動作する様子のアニメ生成  
[https://twitter.com/cherry\\_takuan/status/1647263687307317248?s=20](https://twitter.com/cherry_takuan/status/1647263687307317248?s=20)
- MieruCompilerのような可視化  
<http://www.sde.cs.titech.ac.jp/~gondow/MieruCompiler/>

## ●最適化

- コンパイラにさらなる最適化機能を追加

## 命令セット (即値あり命令)

mnemonic	15	87	0	説明
PUSH uimm15	1	uimm15		uimm15 を stack にプッシュ
JMP simm12	0000	simm11	0	pc+simm12 にジャンプ
CALL simm12	0000	simm11	1	コールスタックに pc+2 をプッシュ、pc+simm12 にジャンプ
JZ simm12	0001	simm11	0	stack から値をポップし、0 なら pc+simm12 にジャンプ
JNZ simm12	0001	simm11	1	stack から値をポップし、1 なら pc+simm12 にジャンプ
LD.1 X+simm10	0010xx	simm10		バイトバージョン
ST.1 X+simm10	0011xx	simm10		バイトバージョン
LD X+simm10	0100xx	simm9	0	mem[X+simm10] から読んだ値を stack にプッシュ
ST X+simm10	0100xx	simm9	1	stack からポップした値を mem[X+simm10] に書く
PUSH X+simm10	0101xx	simm10		X+simm10 を stack にプッシュ
				X の選択: 0=0, 1=fp, 2=ip, 3=cstack[0]
	011000xxxxxxxxxxx			予約
ADD FP,simm10	011001	simm10		fp += simm10
	01101xxxxxxxxxxx			予約
	0111xxxxxxxxxxx			即値なし命令 (別表)

# 命令セット (即値なし命令)

mnemonic	15	87	0	説明
NOP	0111000000000000			stack[0] に ALU-A をロードするので、ALU=00h
POP	0111000001001111			stack をポップ stack[0] に ALU-B をロードするので、ALU=0fh
POP 1	0111000001000000			stack[1] 以降をポップ (stack[0] を保持) stack[0] に ALU-A をロードするので、ALU=00h
INC	0111000000000001			stack[0]++
INC2	0111000000000010			stack[0] += 2
NOT	0111000000000100			stack[0] = ~stack[0]
AND	0111000001010000			stack[0] &= stack[1]
OR	0111000001010001			stack[0]  = stack[1]
XOR	0111000001010010			stack[0] ^= stack[1]
SHR	0111000001010100			stack[0] >>= stack[1] (符号なしシフト)
SAR	0111000001010101			stack[0] >>= stack[1] (符号付きシフト)
SHL	0111000001010110			stack[0] <<= stack[1]
JOIN	0111000001010111			stack[0]  = (stack[1] << 8)
ADD	0111000001100000			stack[0] += stack[1]
SUB	0111000001100001			stack[0] -= stack[1]
MUL	0111000001100010			stack[0] *= stack[1]
LT	0111000001101000			stack[0] = stack[0] < stack[1]
EQ	0111000001101001			stack[0] = stack[0] == stack[1]
NEQ	0111000001101010			stack[0] = stack[0] != stack[1]
DUP	0111000010000000			stack[0] を stack にプッシュ
DUP 1	0111000010001111			stack[1] を stack にプッシュ
RET	0111100000000000			コールスタックからアドレスをポップし、ジャンプ
CPOP FP	0111100000000010			コールスタックから値をポップし FP に書く
CPUSH FP	0111100000000011			コールスタックに FP をプッシュ
LDD	0111100000001000			stack からアドレスをポップし、mem[addr] を stack にプッシュ
STA	0111100000001100			stack から値とアドレスをポップしメモリに書き、アドレスをプッシュ
STD	0111100000001110			stack から値とアドレスをポップしメモリに書き、値をプッシュ stack[1] = data, stack[0] = addr
LDD.1	0111100000001001			byte version
STA.1	0111100000001101			byte version
STD.1	0111100000001111			byte version
INT	0111100000010000			ソフトウェア割り込みを発生
ISR	0111100000010001			stack から値を取り出し、ISR レジスタに書く
IRET	0111100000010010			割り込みハンドラから戻る

## 即値なし命令のビット構造

15	12	11	10	8	7	6	5	4	3	0	
0111	0	000	Push		Pop			ALU			stack を使う演算系命令
0111	1	000		0	0	00	Func				その他の即値無し命令