

---

# DYNAMISCHE FEHLERINJEKTION FÜR DIE SYSTEMSIMULATION MITTELS SYSTEMC

Thomas Markwirth, Fraunhofer IIS/EAS Dresden  
ASIM/GI Fachgruppen-Treffen, Ulm 2017

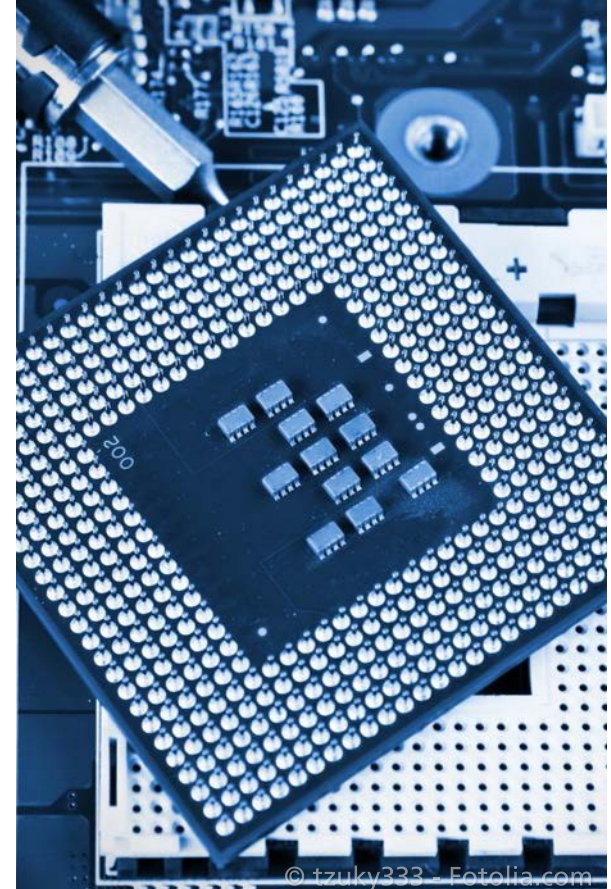
---



# Herausforderungen beim Entwurf elektron. Systeme

## Welche Aufgaben sind zu lösen?

- Untersuchung und Validierung des Gesamtsystems in vielen Fällen zwingend
  - Inkl. Software und nichtelektr. Effekte
- Sicherstellung der funktionalen Sicherheit
  - Für Nominal- und Fehlerfall
- Fehlersimulationen möglichst frühzeitig
  - Diagnosedeckungsgrad
  - Fehlerklassifizierung (ISO 26262)
  - Fehlertoleranz und Fehlerlatenz
- Fehlerinjektion
  - bisher meist Direktintegration von Fehlerverhalten in DUT

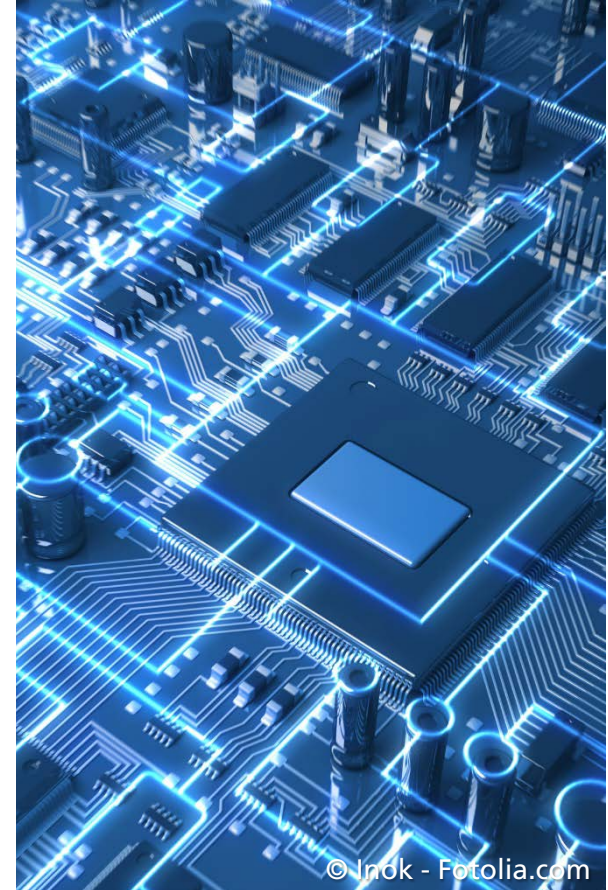


# Erarbeitung eines Lösungsansatzes

## Wofür und was soll erzielt werden?

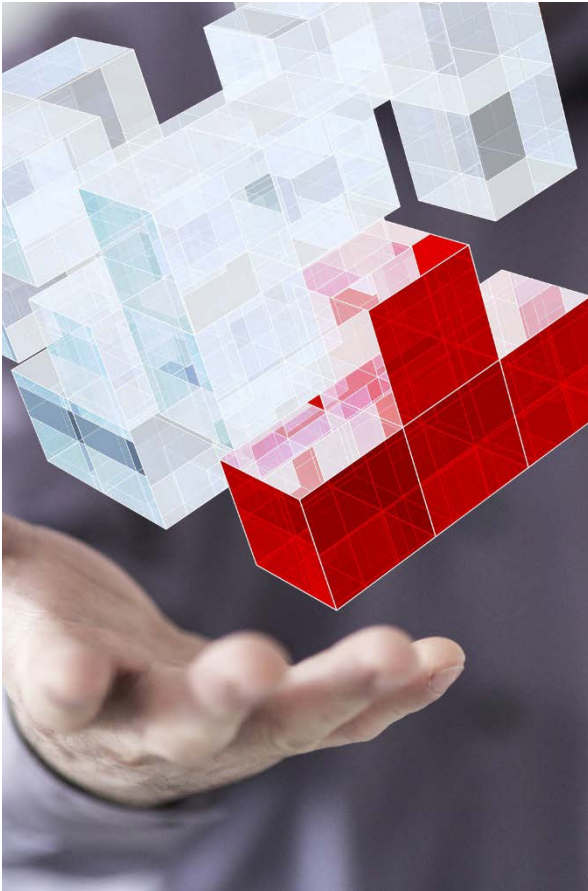
- Fokussiert im Designflow
  - Konzeptentwurf, Systemlevel-Verifikation
  - Unterstützung der Firmwareentwicklung
  - Referenz für die HW-Implementierung
- Fehlersimulation ermöglichen
  - Große Designs effizient handhabbar
  - High-level Fehler beschreibbar
  - Wiederholt auftretende Fehler konfigurierbar

**SystemC/ SystemC AMS**  
**ist die Lösung!**



# Ansatz

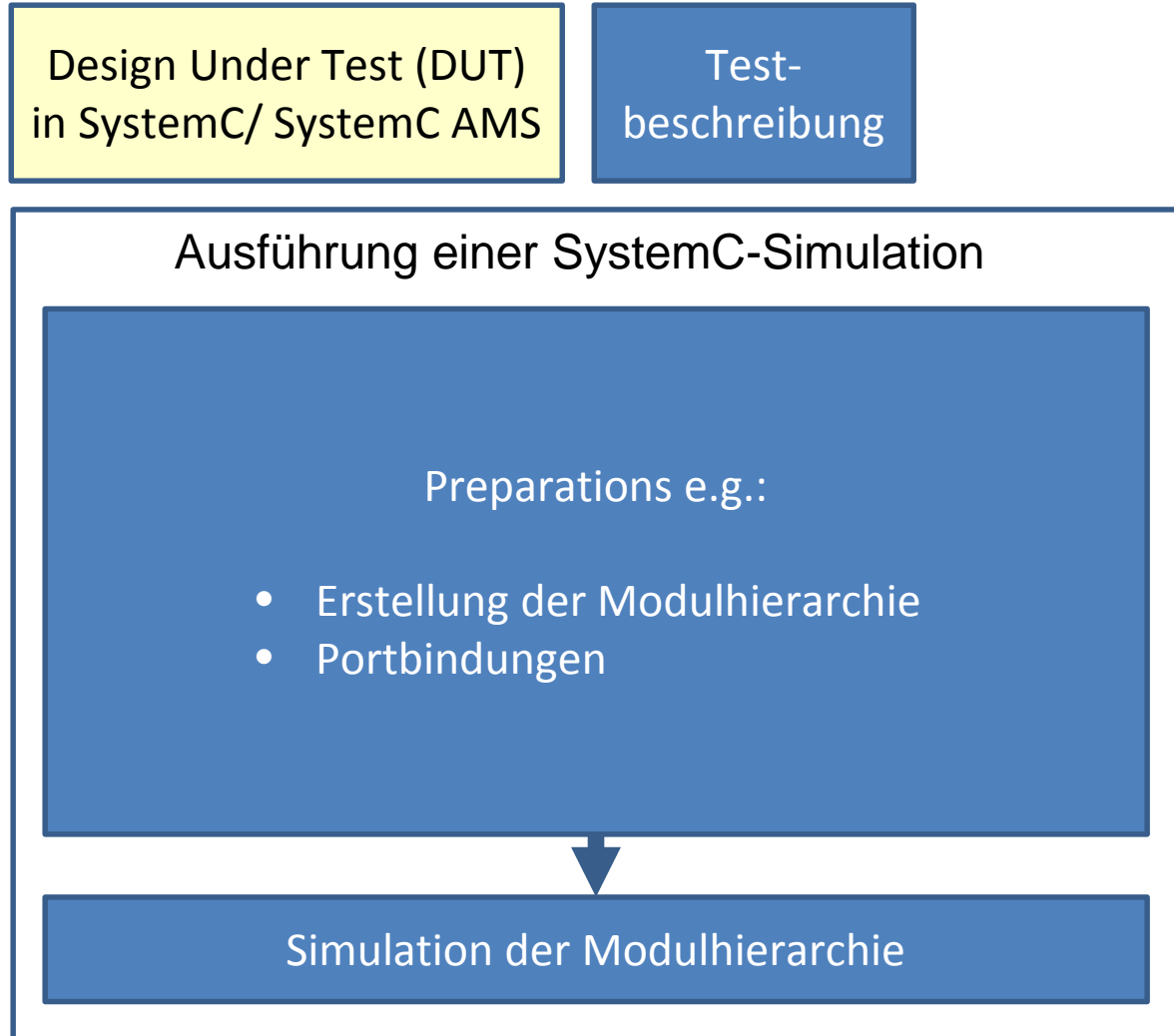
## Wie soll dies gelöst werden?



- Erstellung einer universellen Lösung zur Fehlerinjektion in SystemC & SystemC AMS
- Vermeidung von DUT-Änderungen, daraus ergibt sich:
  - DUT soll nur den Gutfall abbilden
  - keine Test-Artefakte im DUT- Code
  - Fehlerinjektionen nur während Tests realisieren
- Fehler beschrieben über Auftreten im DUT
  - Wo soll welcher Fehler auftreten
  - Mit welcher Rate soll dieser auftreten (permanent, periodisch, ...)

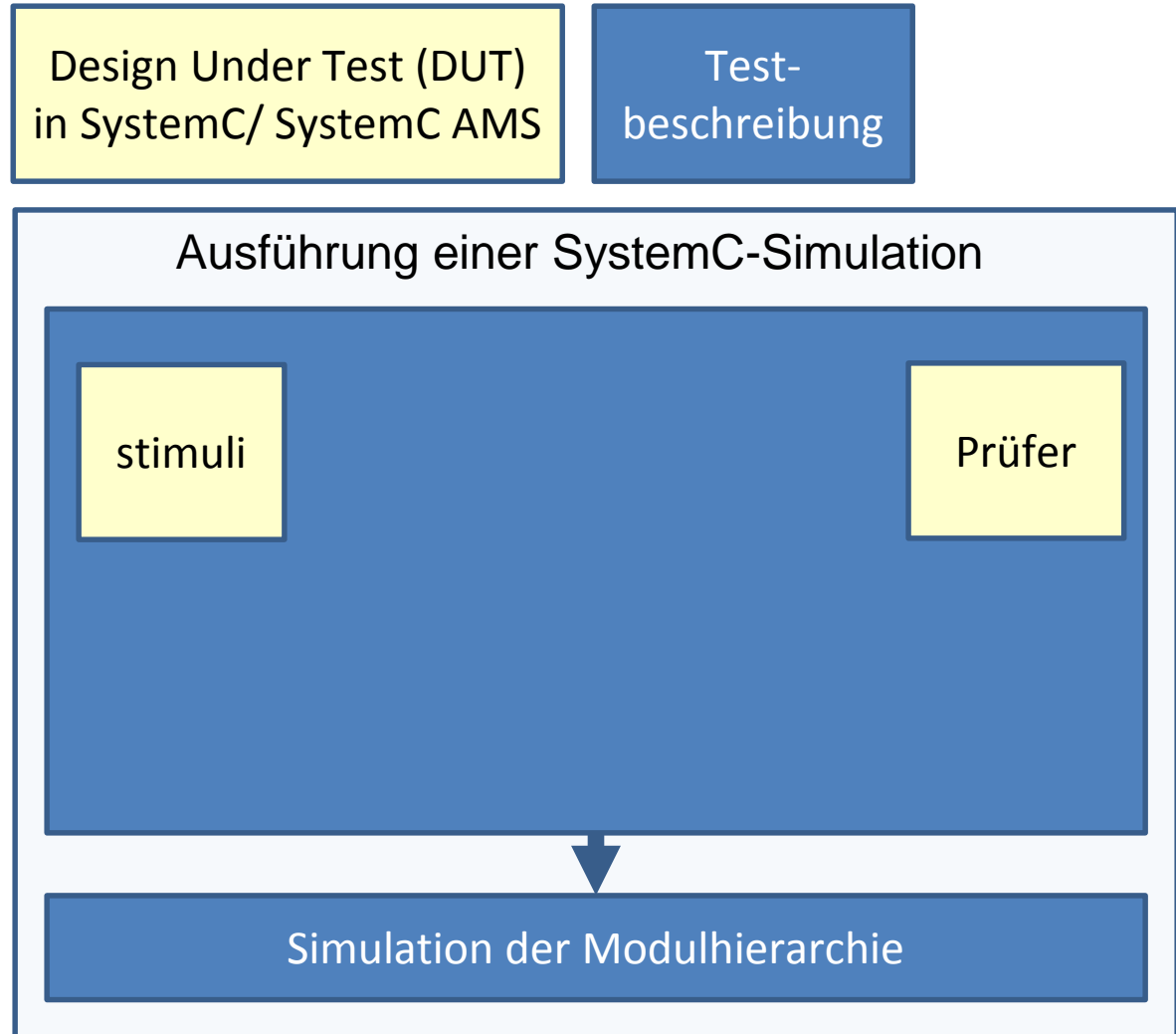
# Lösung

## Prinzip der dynamischen Fehlerinjektion



# Lösung

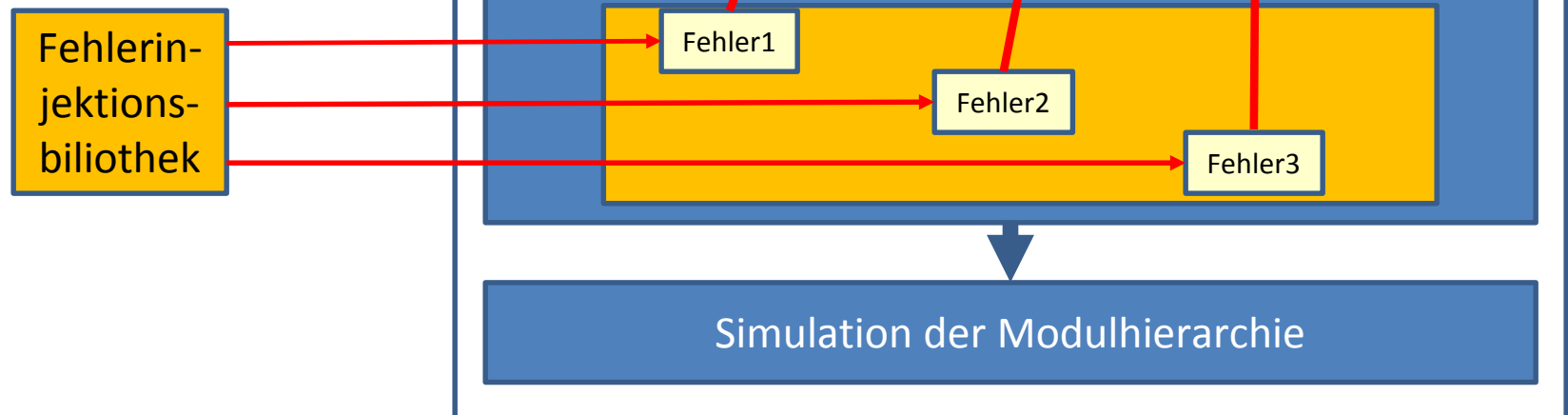
## Prinzip der dynamischen Fehlerinjektion



# Lösung

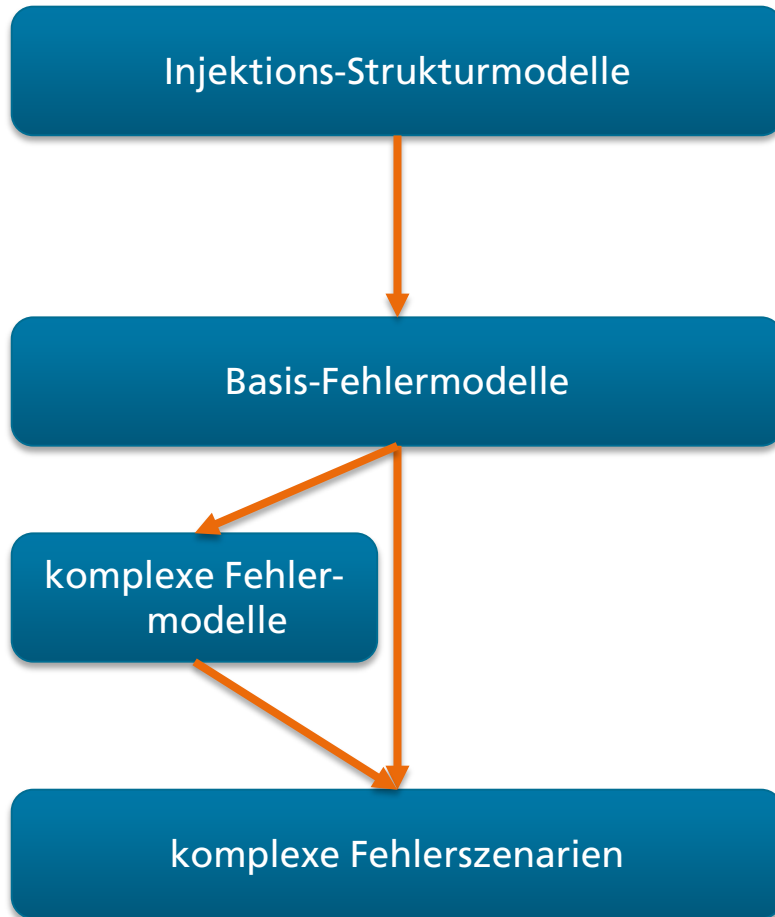
## Prinzip der dynamischen Fehlerinjektion

- Klare Trennung zwischen DUT und Testbeschreibung
- Keine DUT Codeänderung



# Fehlerinjektionsbibliothek

## Strukturierter Ansatz und offen für Erweiterungen



- Injektionsmechanismen für unterschiedliche MoCs
- z.B. Übersprechen (Crosstalk), Verzögerungen, Glitches, Unterbrechungen, Haftfehler (Stuck-At)
- anwenderspezifische Detailierung
- Kombination & Konfiguration von spezifischen Anwendungen

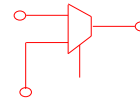


# Fehlerinjektionsbibliothek

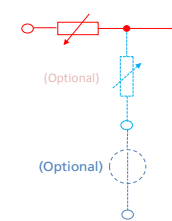
## Strukturierter Ansatz und offen für Erweiterungen

- Low level Fehlerstrukturmodelle
  - (MoC-abhängig)

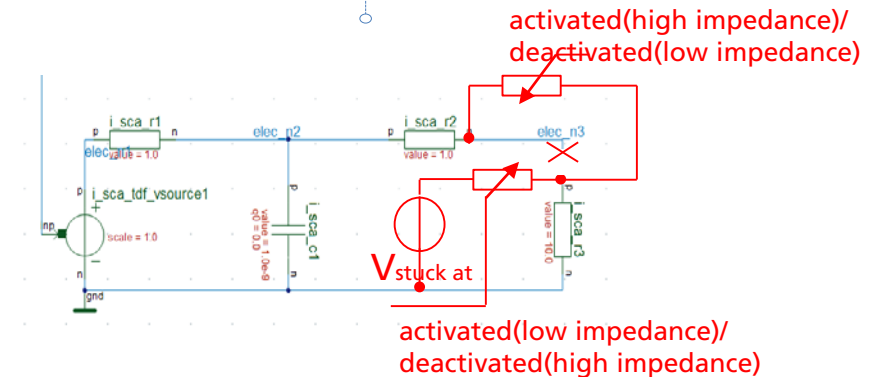
for sc/ tdf connections



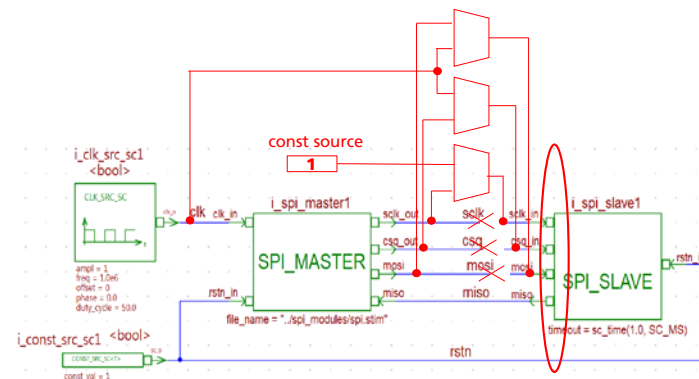
for eln networks



- Auswahl Fehlermodelle
  - (stuck-at, crosstalk, open/short, delay, bridge, glitch)



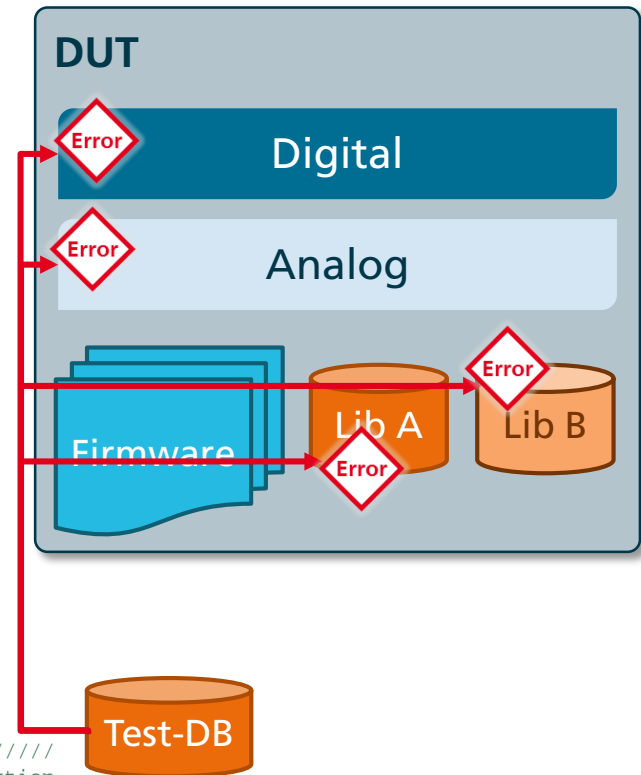
- Szenarien



# Dynamische Fehlerinjektion

## Keine Änderung der DUT Codebasis!

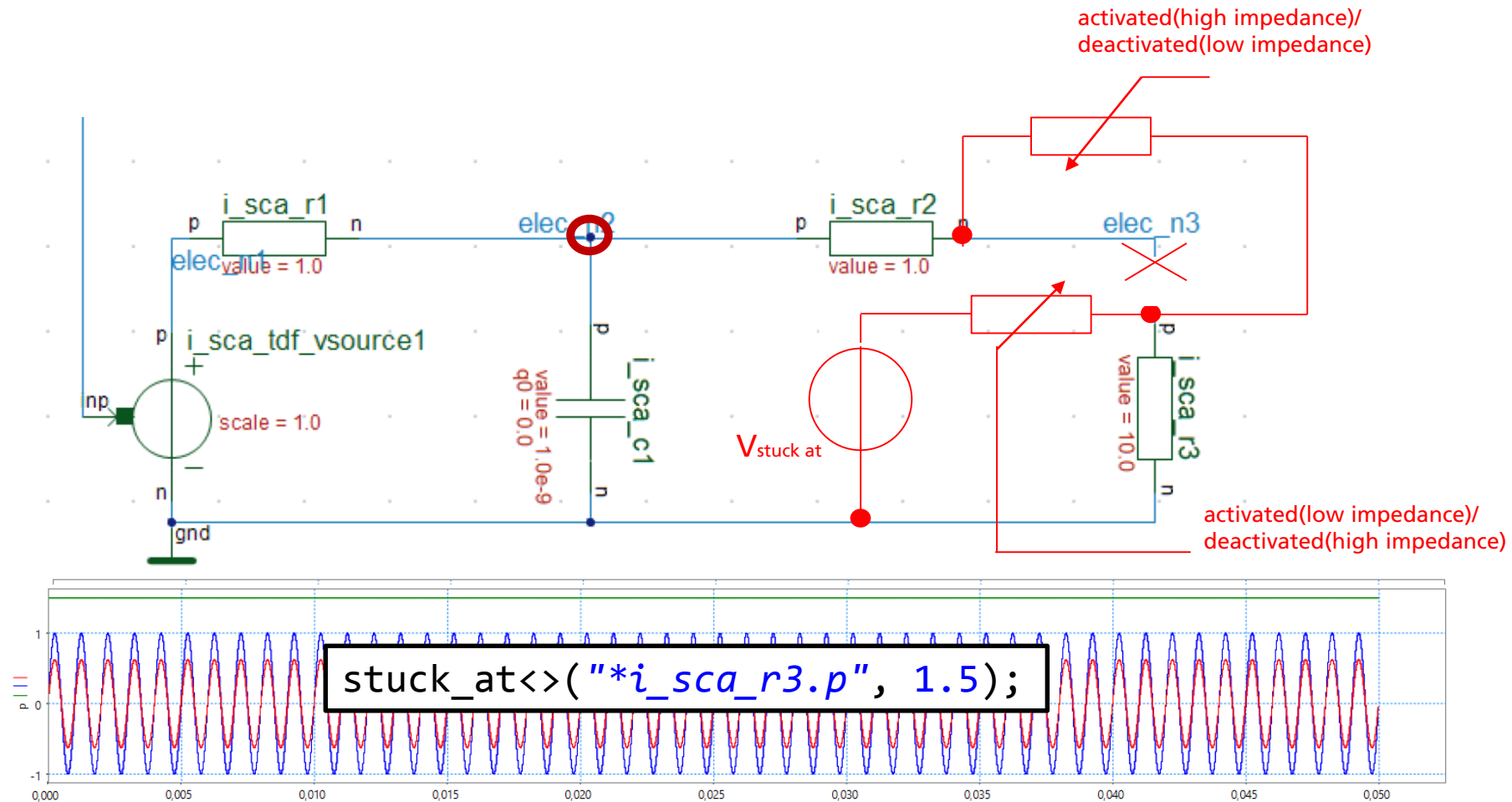
- Manipulation des DUT nur während der Laufzeit
- Verhinderung von Bugs infolge eingefügter Testartifakte
- Fehler können gleichzeitig aktiv sein, MoC unabhängig
- Instanziierung von Fehlerszenarien auf Testebene mittels Stimulus-Modul



```
stimuli_fault_injection_tutorial_3(  
    sc_core::sc_module_name nm, params pa = params() ) : p(pa){  
    //////////////////////////////////////  
    /// Definition der Ziel- und optional Quellports bzw. -werte zur Fehlerinjektion  
    //////////////////////////////////////  
    port.push_back( "*i_delay_tdf1.tdf_i" );  
    value.push_back( 0.0 );  
    //////////////////////////////////////  
    /// Erstelle 1. Szenario: Stuck-At: Haftwert gesetzt auf 0.0 Volt  
    //////////////////////////////////////  
    stuck_at_fault1 = new fault_scenario_template<double> std::make_pair(port, port_b), fault_injection_base::FAULT_STUCK_AT);  
}  
  
fault_scenario_template<double> >*          stuck_at_fault1;
```

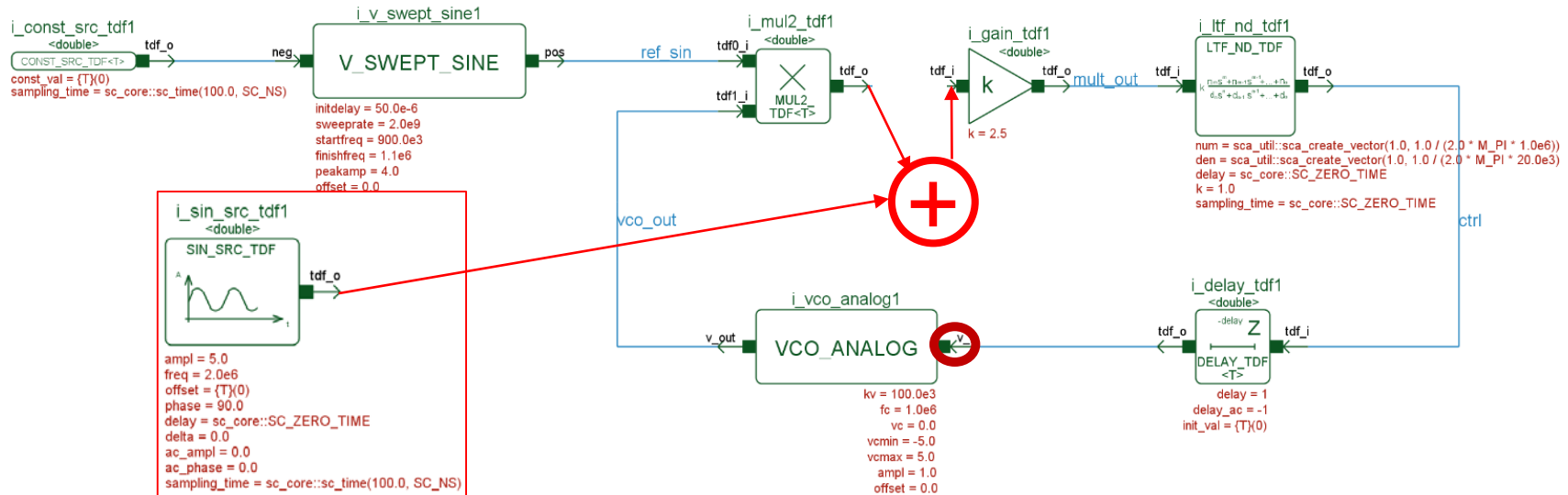
# Fehlerinjektion in lineare elektrische Netzwerke

## Haftfehler (Stuck-at-value) in Filter



# Fehlerinjektion für Timed Data Flow Designs

## Cross-talk in PLL-Modell

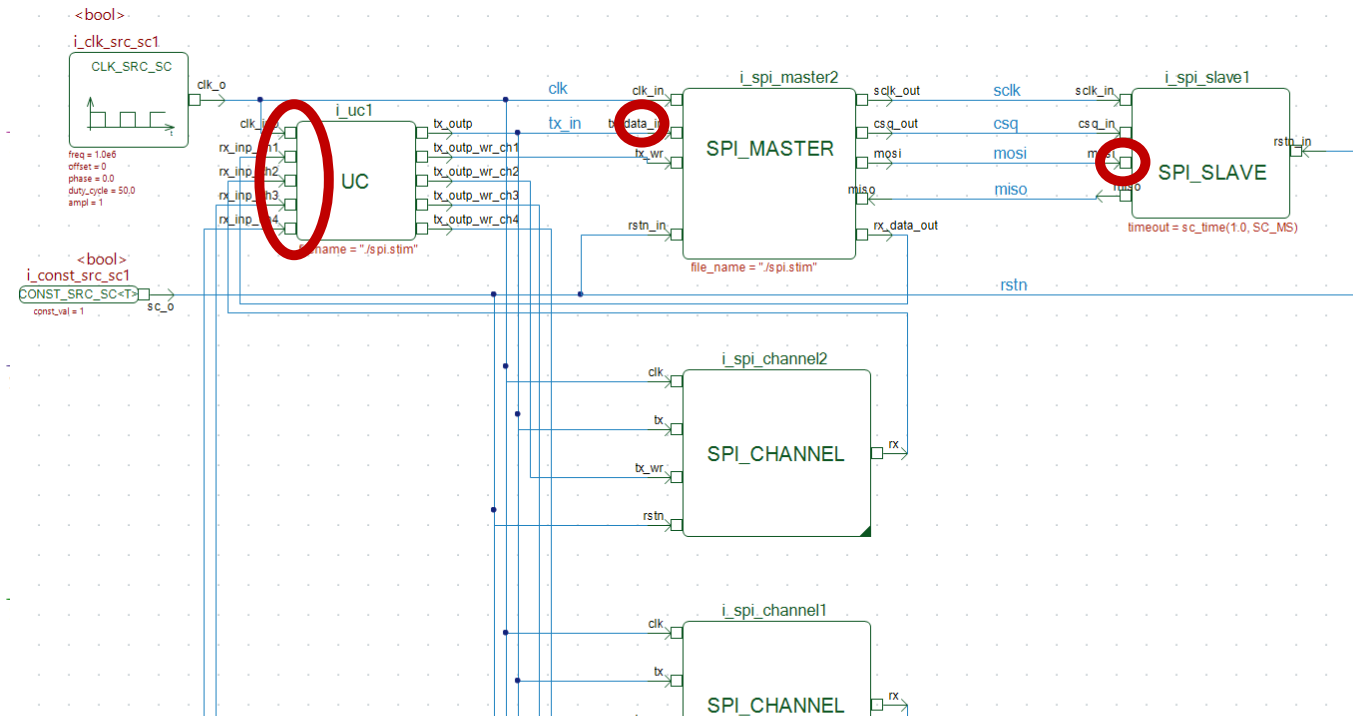


```

new sin_src_tdf<double>("i_sin_src_tdf1");
fault_scenario_template<double>({"*i_gain_tdf1.tdf_i", "*i_sin_src_tdf1.tdf_o"}, FAULT_CROSSTALK, ADD) f;
...
wait(50.0, SC_US); f.activate();
wait(50.0, SC_US); f.deactivate();
wait(150.0, SC_US); f.activate();
wait(100.0, SC_US); f.deactivate();
    
```

# Fehlerinjektion für digitale Designs

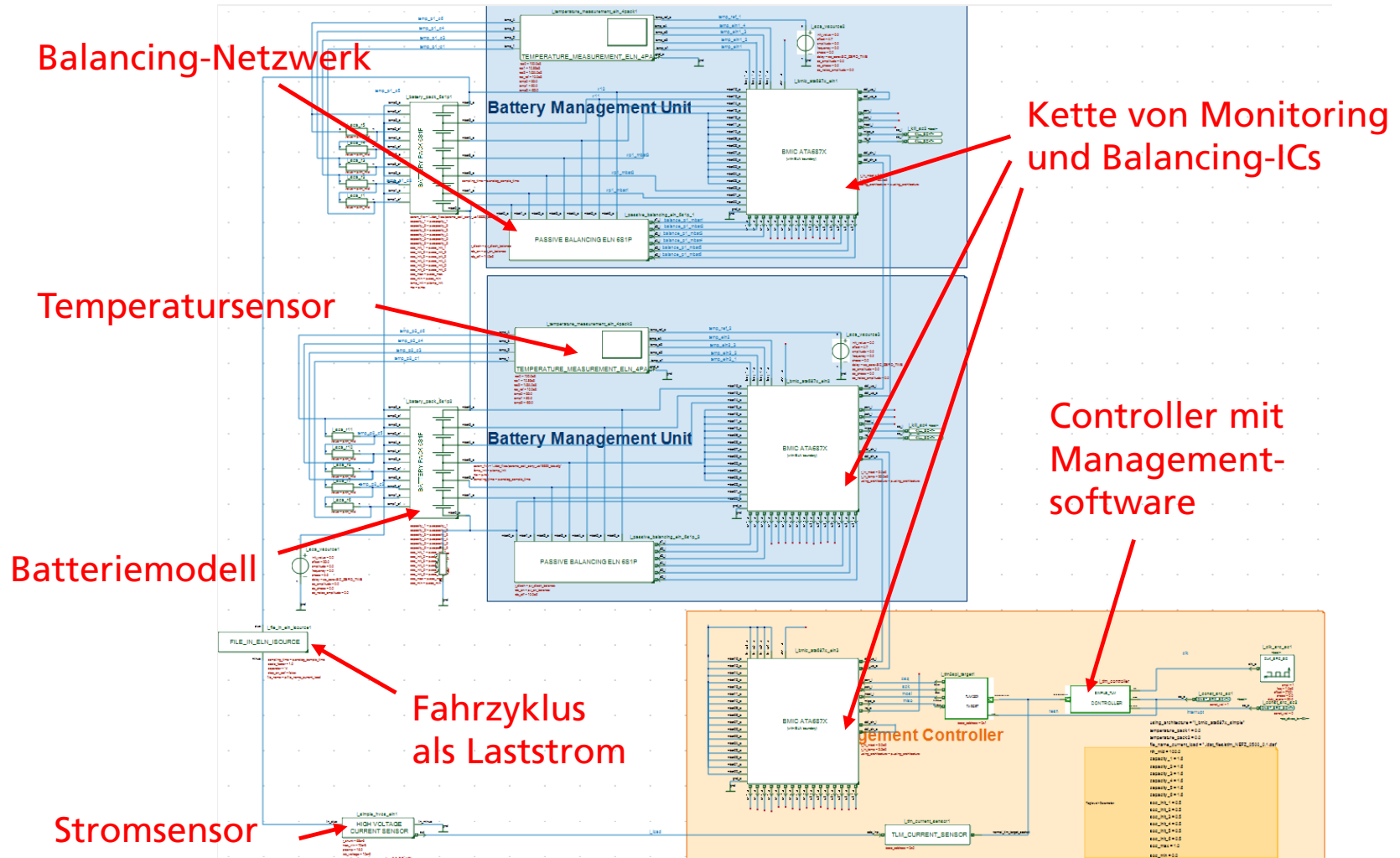
## Multiple Fehler in simplen SPI-Übertragungen (2)



```

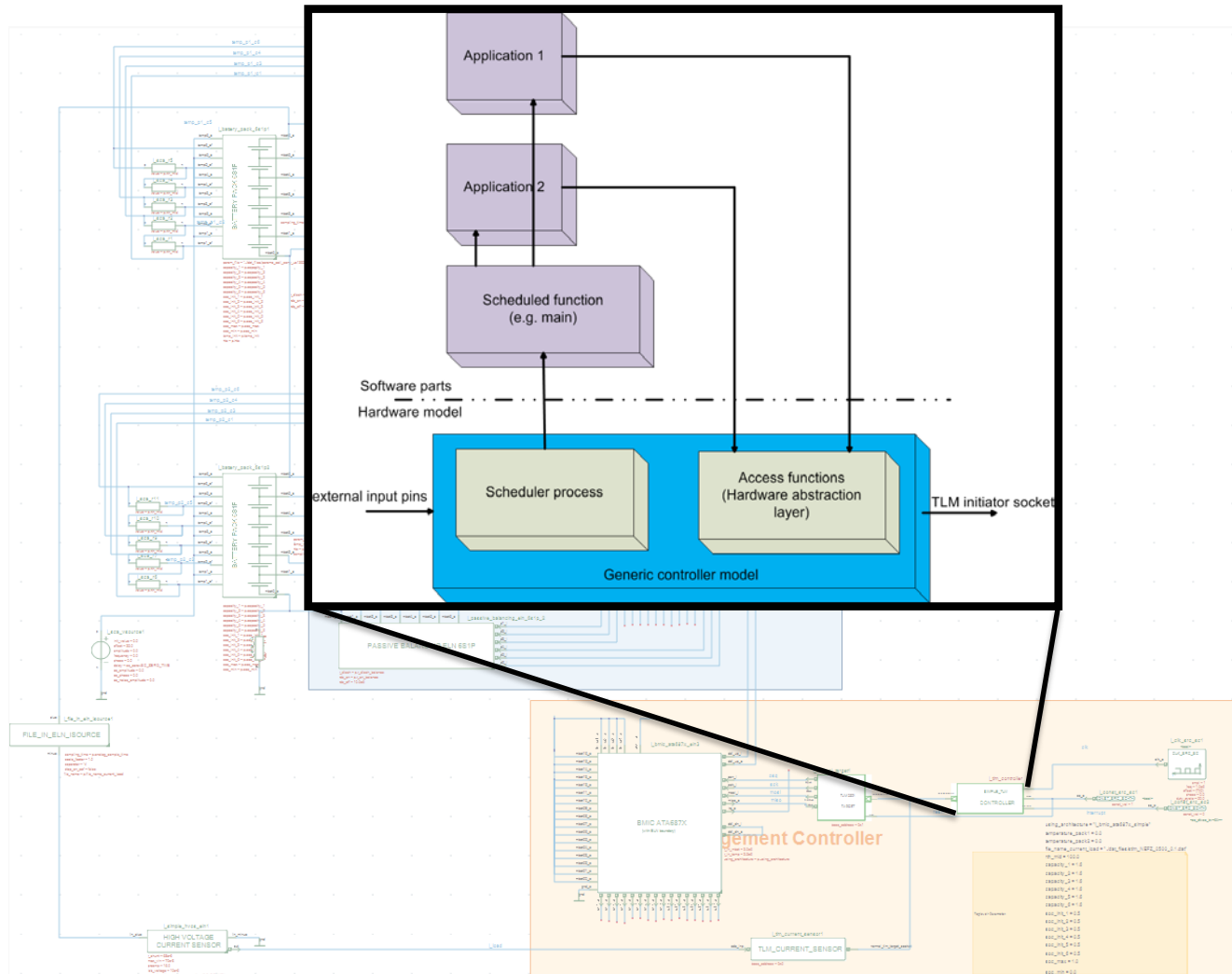
for (sc_object* obj: get_matching_objects("*mosi")) {
    ...
    fault_scenario_template<bool> ({*obj}, FAULT_STUCK_AT, true) f;
    f.configure (stat::exponential, stat::location_fct, sc_time(30.0, SC_US));
}
    
```

# Projektapplikation (IKEBA): Batterie-Managementsystem Toplevel



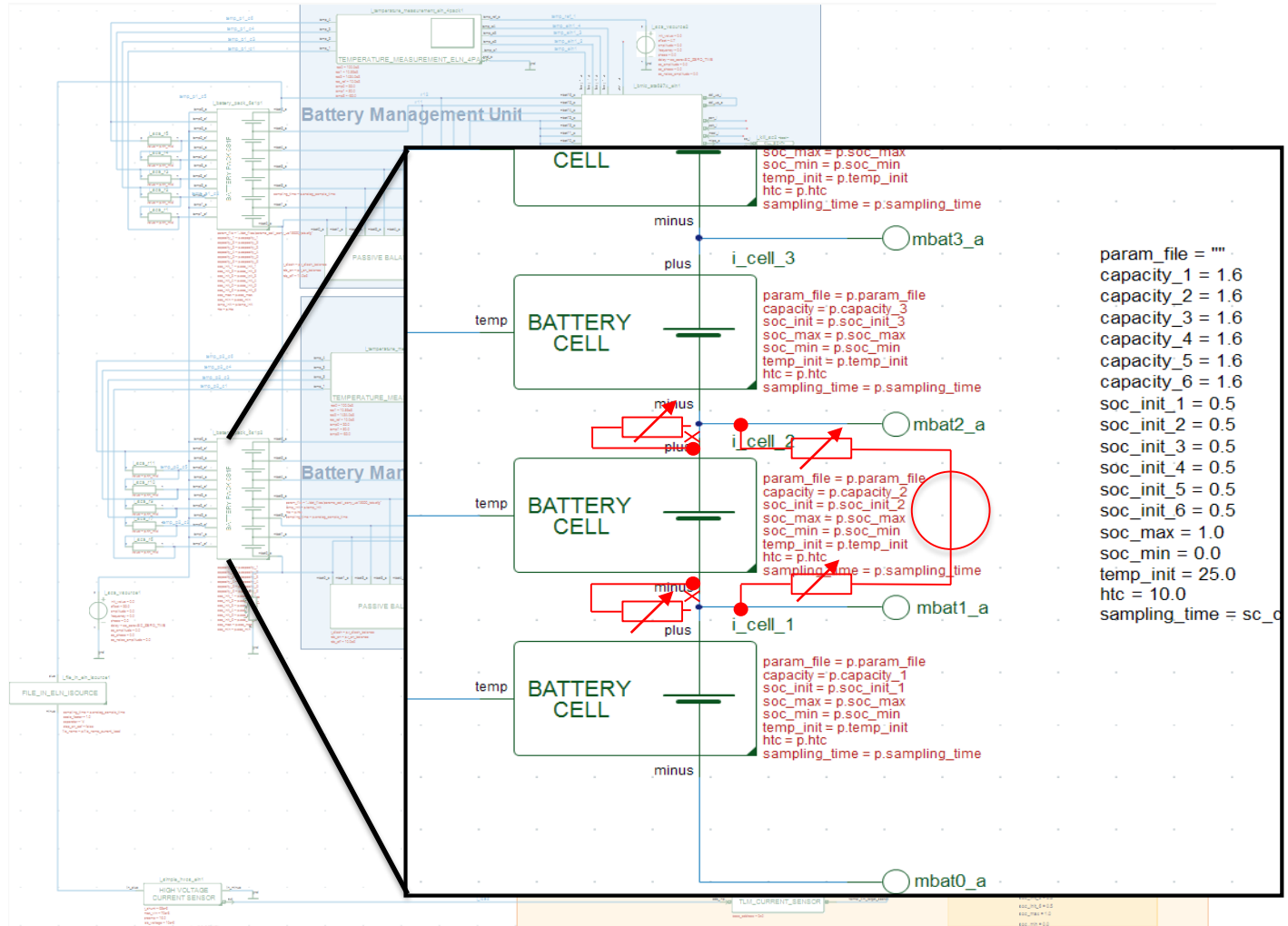
# Projektapplikation (IKEBA): Batterie-Managementsystem

## Einbindung Management-Software des Zielsystems



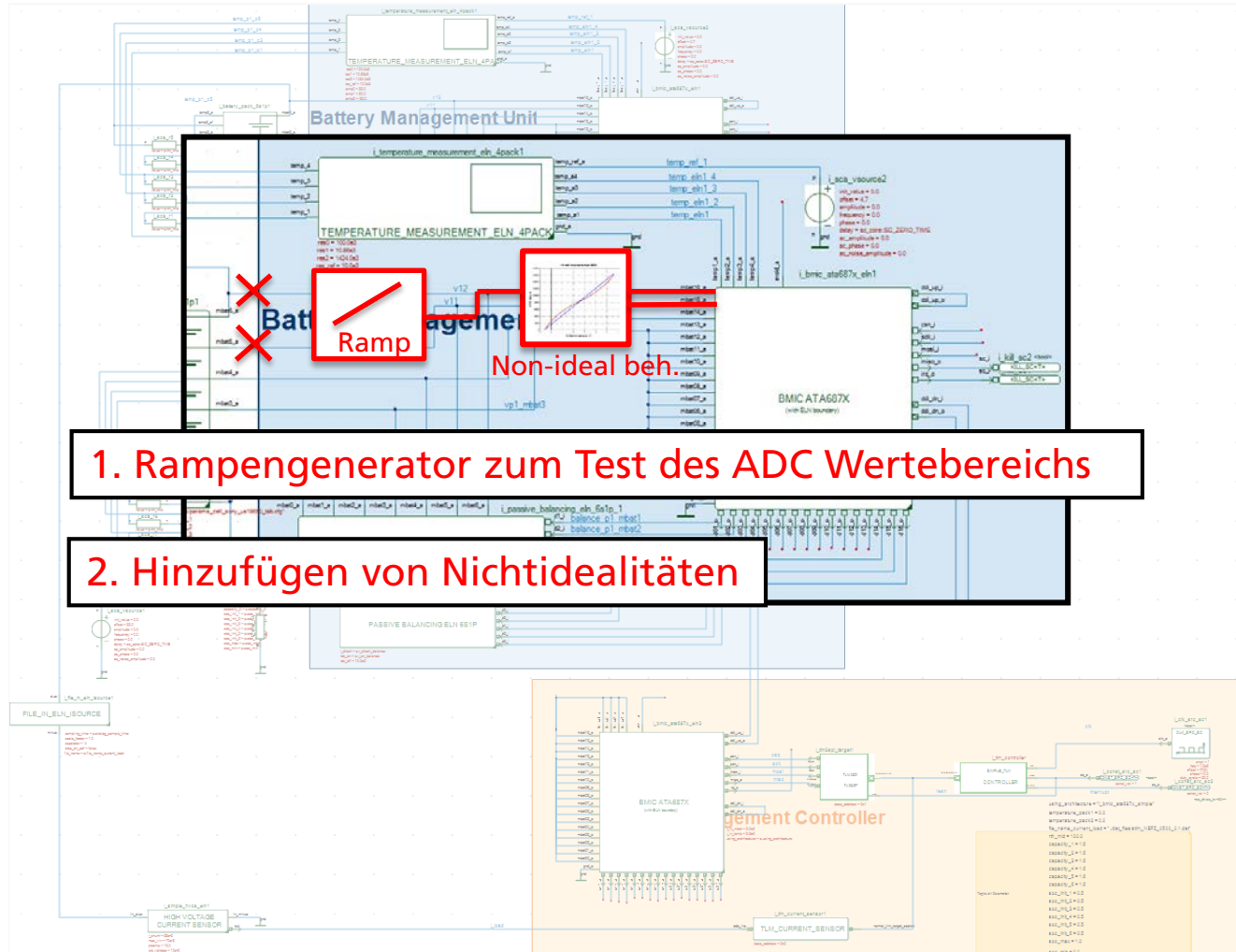
# Projektapplikation (IKEBA): Batterie-Managementsystem

## Handhabung alternde/fehlerhafte Batteriezellen



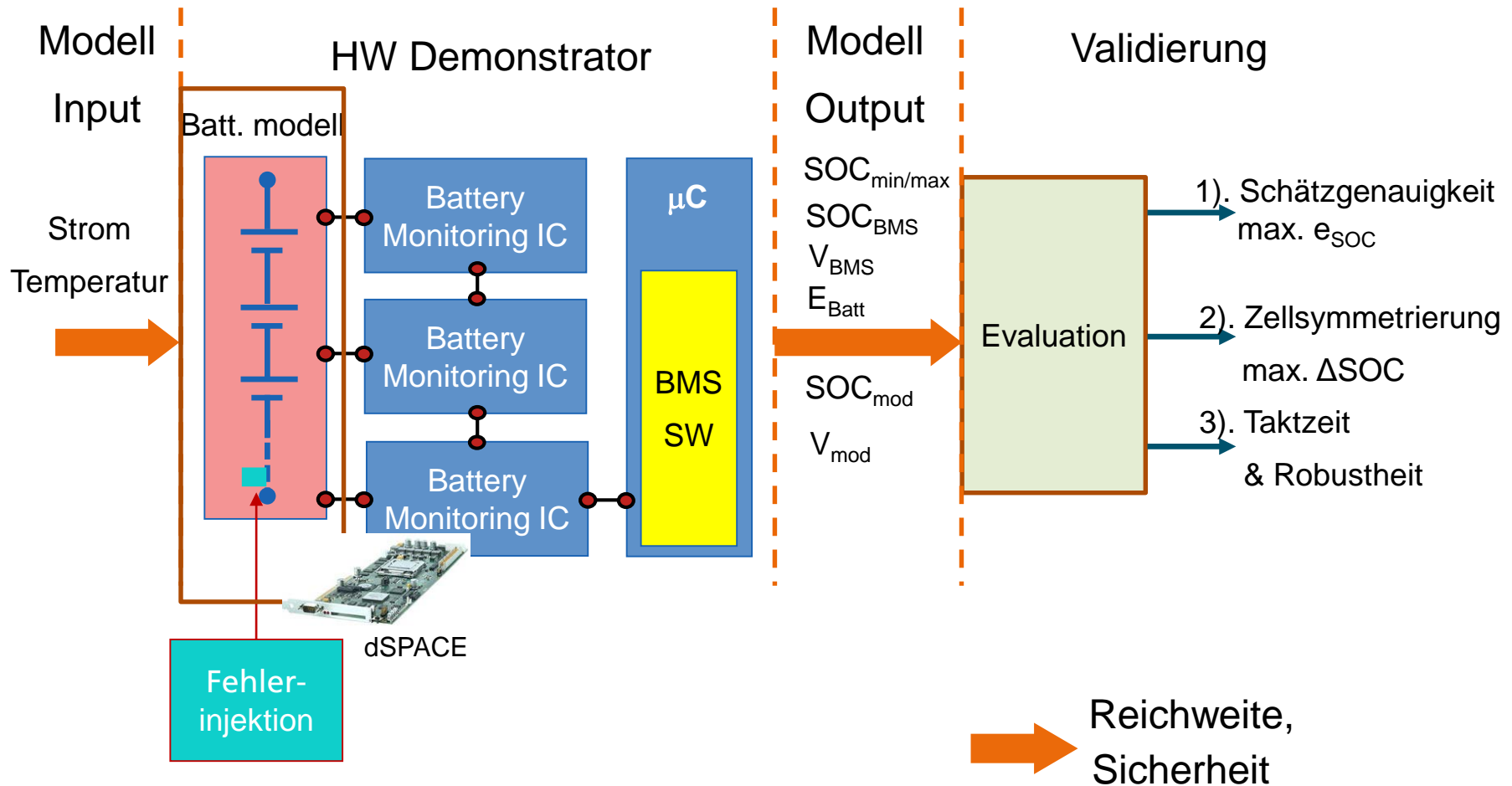


# Projektapplikation (IKEBA): Batterie-Managementsystem "In-depth" – Stimulusgenerator für BMIC-Tests



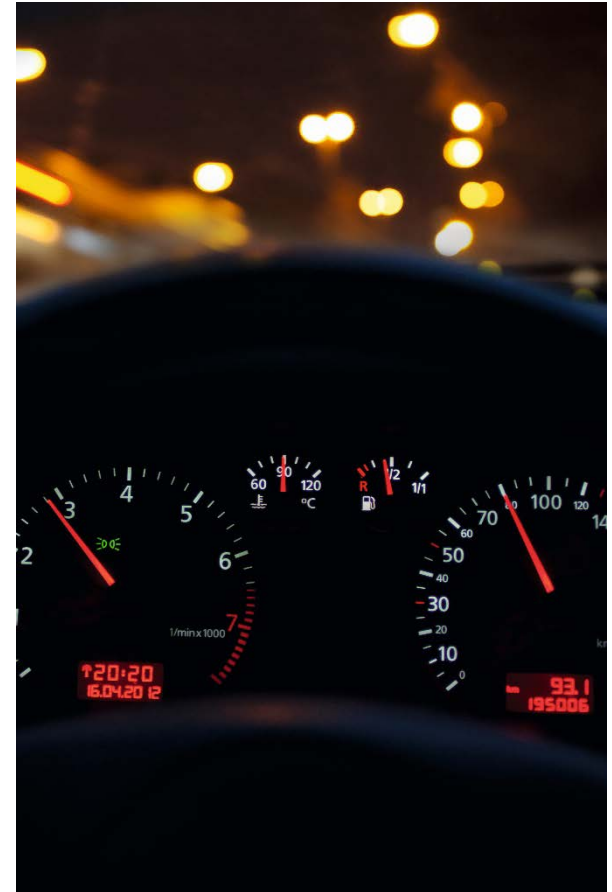
# Projektapplikation (IKEBA): Batterie-Managementsystem

## Funktionale Validation - HiL



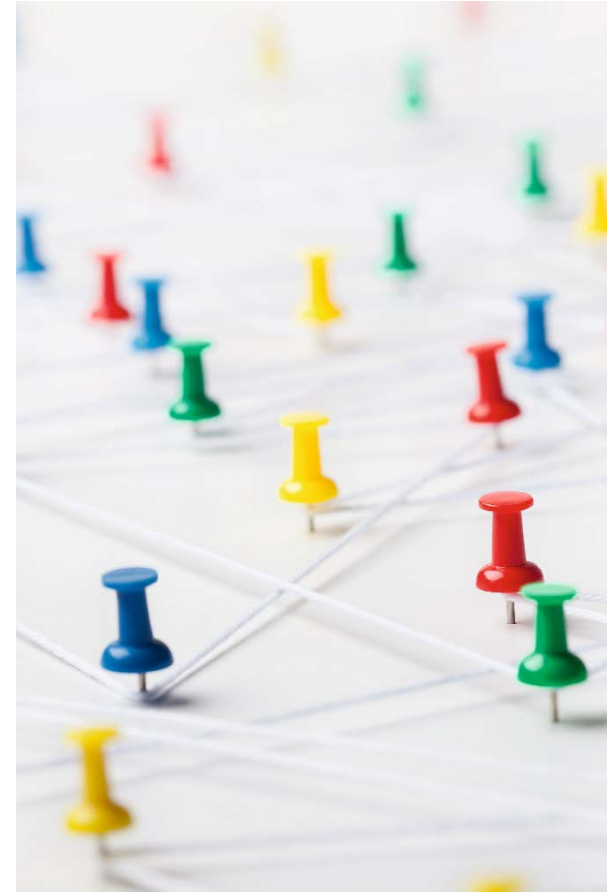
# Zusammenfassung

- Universeller Ansatz zur dynamischen Fehlerinjektion in SystemC / SystemC AMS
  - Keine DUT-Änderungen notwendig
  - Einfach anwendbar (Bibliothek)
  - Automatisierbar
  - Kombinierbar mit statist. Methoden
  - Anwendbar in HiL-Systemen
- Unterstützung ISO 26262
  - Low- & High-level Hardwarefehler
  - Software safety on unreliable Hardware
  - Verbesserung der Testabdeckung



# Ausblick

- Erweiterung der Möglichkeiten für gleichzeitige und bedingte Fehler
  - Momentan noch einige Beschränkungen
- Automatisierte Fehlerinjektion aus externem Input
  - Per Skript oder aus Textdatei
  - Coside Plug-In
- Erstellung weiterer generischer Fehlermodelle



20

---

# VIELEN DANK FÜR IHRE AUFMERKSAMKEIT

## IHRE KONTAKTE

---



**Thomas Markwirth**

Gruppe  
Funktionale Modellierung und Verifikation

✉ Thomas.Markwirth@eas.iis.fraunhofer.de

☎ +49 351 4640-816



**Stephan Gerth**

Gruppenleiter  
Funktionale Modellierung und Verifikation

✉ Stephan.Gerth@eas.iis.fraunhofer.de

☎ +49 351 4640-847

Fraunhofer-Institut für Integrierte Schaltungen IIS  
Abteilung Entwurf von adaptiven Systemen EAS  
Zeunerstraße 38  
01069 Dresden

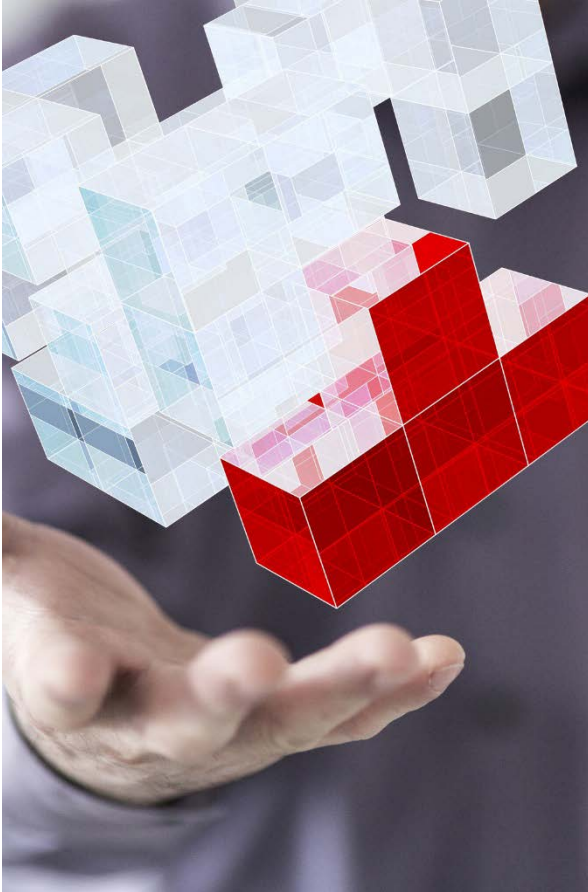
[www.eas.iis.fraunhofer.de](http://www.eas.iis.fraunhofer.de)



# Fragen ?

# Lösung

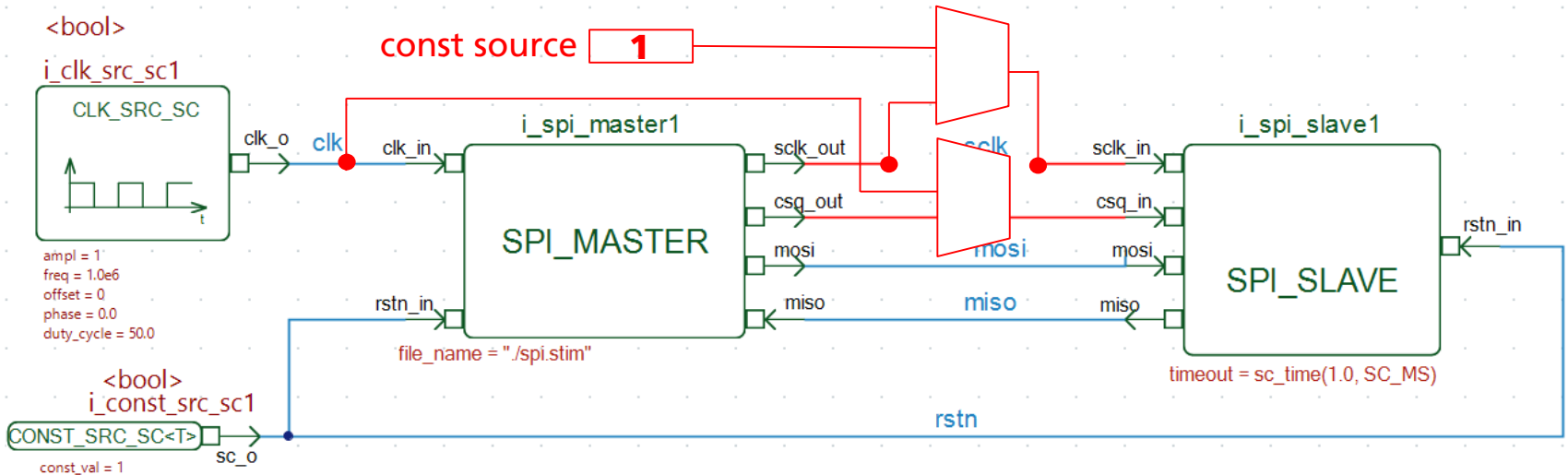
## Wie kann das implementiert werden?



- Bereitstellung einer Bibliothek mit
  - Fehlerinjektionsmechanismen
  - grundlegende Fehler-Modelle
  - Unterstützung unterschiedlicher MoCs
  - Statistische Konfiguration bezüglich Auftrittsrate und -region von Fehlern
- Ermöglichung von Fehler-Spezialisierungen bezüglich:
  - High-level Fehlern
  - anwenderspezifische Anforderungen
- Fehlerinjektion erfolgt dynamisch
  - Testbench getrieben
  - DUT bleibt unverändert

# Fehlerinjektion für digitale Designs

## Multiple Fehler in simplen SPI-Übertragungen (1)



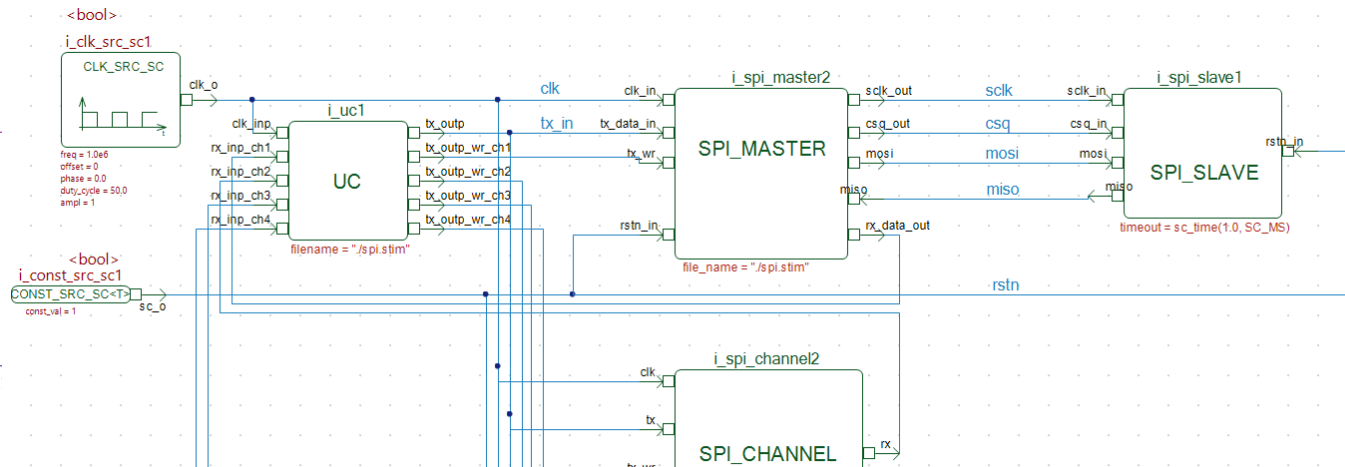
```

fault_scenario_template<bool>
    ({"*i_spi_slave1.csq_in", "*i_clk_src_sc1.clk_o"}, FAULT_CROSSTALK, REPLACE);
fault_scenario_template<bool> ({"*i_spi_slave1.sclk_in"}, FAULT_STUCK_AT, true);
...
wait(stats::exponential(10.0e-6, 0.0));
fault_scenarios [ stats::fault_location(fault_scenarios.size()) ]
    .activate(sc_time(3.0, SC_US));
    
```



# Fehlerinjektion für digitale Designs

## Multiple Fehler in simplen SPI-Übertragungen (2)



```

Searching for all objects in the DUT system, which include 'mosi' in their name/ path.....
...NUMBER of matching objects: 12...
...picking matching object, which is a SC inport and additionally of type boolean. Matching object: 2 dut.i_spi_channel1.i_spi_slave1.mosi 1
...picking matching object, which is a SC inport and additionally of type boolean. Matching object: 5 dut.i_spi_channel2.i_spi_slave1.mosi 2
...picking matching object, which is a SC inport and additionally of type boolean. Matching object: 8 dut.i_spi_channel3.i_spi_slave1.mosi 3
...picking matching object, which is a SC inport and additionally of type boolean. Matching object: 11 dut.i_spi_channel4.i_spi_slave1.mosi 4
...sum up: System includes 4 potential fault injection target objects:
    
```

```

for (sc_object* obj: get_matching_objects("*mosi")) {
    ...
    fault_scenario_template<bool> ({*obj}, FAULT_STUCK_AT, true) f;
    f.configure (exponential, location_fct, sc_time(30.0, SC_US));
}
    
```

# Status der Entwicklungsumgebung

- Vergleich der Simulationsergebnisse mit und ohne Fehlerinj.

