

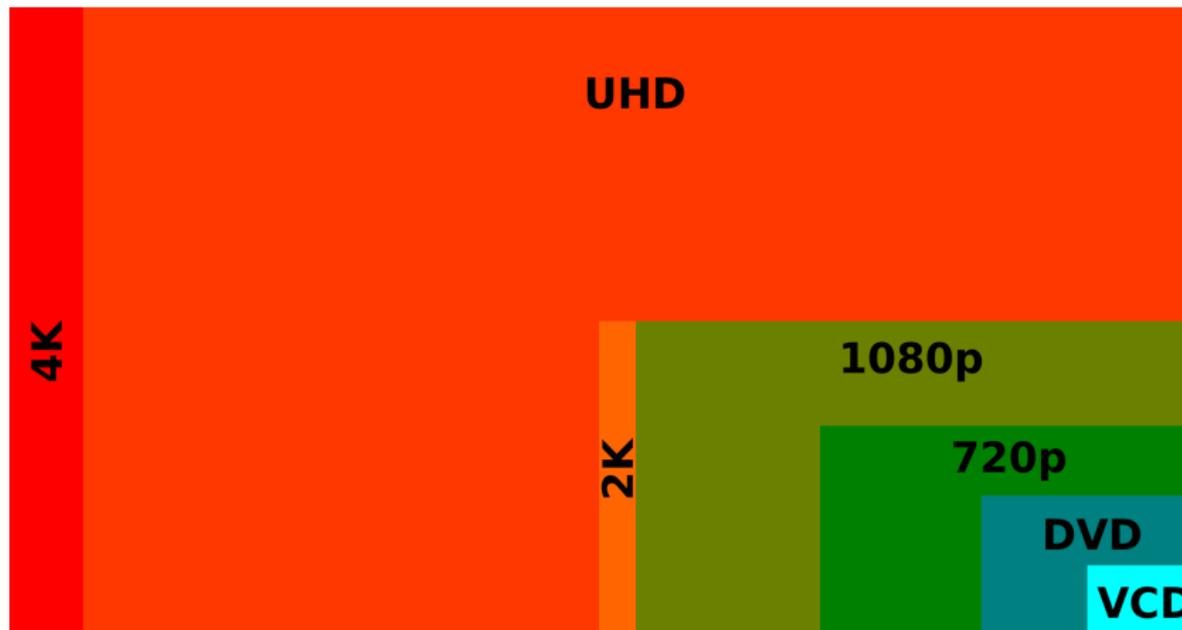
Einführung in Computer Microsystems

Sommersemester 2015

Hörsaalübung 5: Image Processing



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT





Hörsaalübung 5

- ▶ Organisatorisches
- ▶ Vorstellung des Image Processors aus Übungsblatt 5

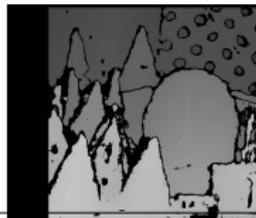


- ▶ Vorlesung am 15.07.2015
 - ▶ Letzte Fragen zur Vorlesung beantworten
 - ▶ Bitte in d120 Forum stellen bis Freitag
 - ▶ Sprechstunden mit Tutor in Raum E104
 - ▶ 14.7.2015 14:00 bis 16:30
 - ▶ 16.7.2015 14:00 bis 16:30
 - ▶ Beispielaufgaben
- ▶ Klausur
 - ▶ 21.07.2015: 12:00 bis 13:30
 - ▶ Umfasst sämtlichen Stoff der Veranstaltung
 - ▶ Praktischer Teil aus Übungen
 - ▶ Theoretischer Teil aus Vorlesungen

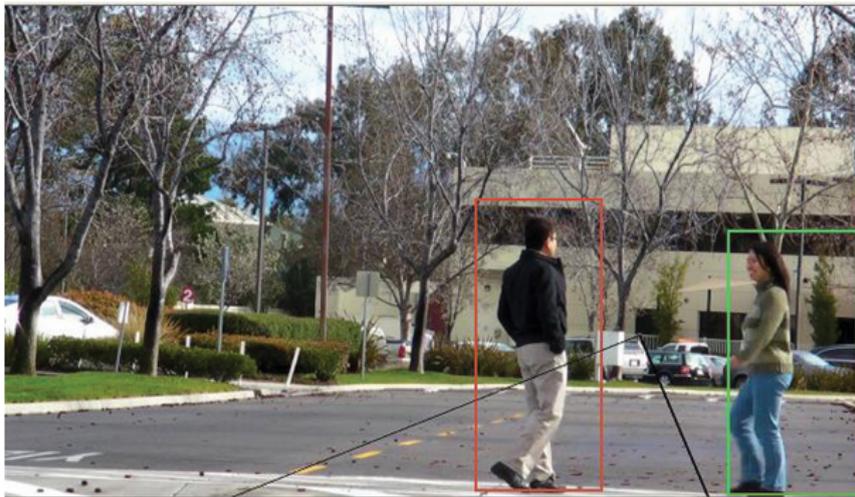


- ▶ Pixel kommen als Stream in den Prozessor
- ▶ Pixel werden bearbeitet
- ▶ Pixel kommen als Stream aus dem Prozessor

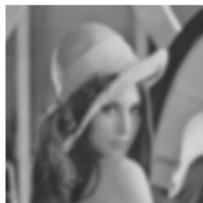
- ▶ Tiefeninformationen aus zwei Bildern gewinnen (z.B. Kinect)



► Objekterkennung und Verfolgung



► Filter pipeline



Blur



Median



Edge-Detect



High-Pass



Dilate

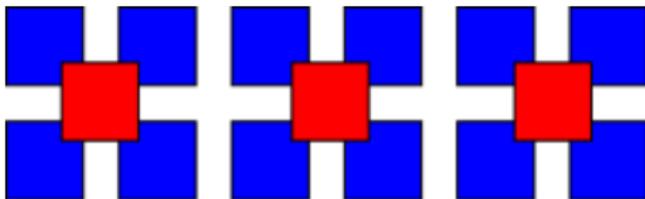


Erode



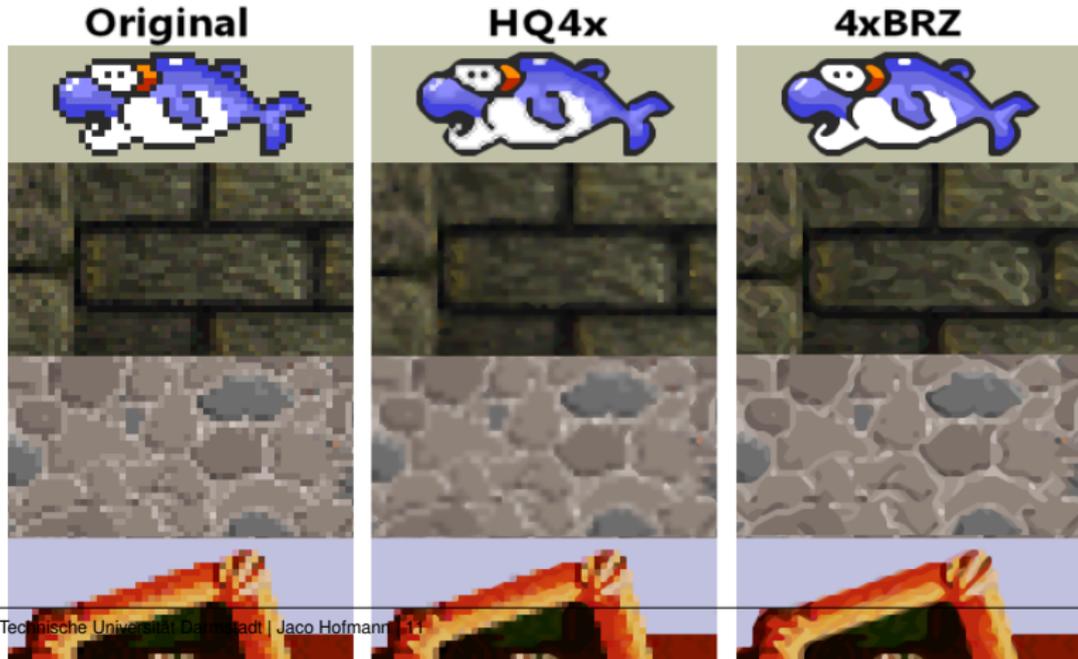
- ▶ FPGAs ausgezeichnet geeignet
- ▶ Hohe Parallelität
- ▶ Hohe Flexibilität
- ▶ Hohe Konnektivität

- ▶ Einfaches Beispiel für diese Übung
- ▶ Auflösung von Bild reduzieren
- ▶ Faktor 2 in Höhe und Breite
- ▶ Ausgabepixel ist Durchschnitt der vier relevanten Eingabepixel



Hörsaalübung 5: Bildprozessor

- ▶ Bessere und spezialisierte Algorithmen verfügbar





► Datentyp für (RGB-)Pixel

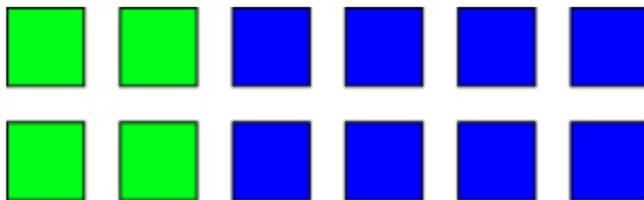
```
1  typedef struct {
2      UInt#(8) r;
3      UInt#(8) g;
4      UInt#(8) b;
5  } Pixel deriving(Bits, Eq);
```



- ▶ Eingabestream in den Core leiten
- ▶ Ausgabestream weiterleiten
- ▶ Zeilenbreite einstellen

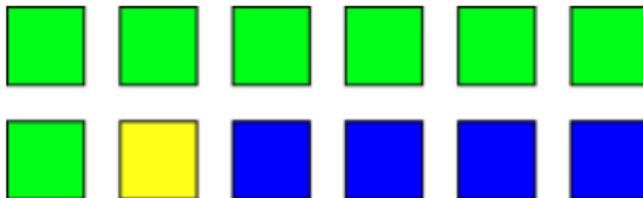
```
1  interface ImageProcessor;
2      interface Server#(Pixel, Pixel) server;
3          method Action setRowWidth(UInt#(12) rowWidth);
4  endinterface
```

- ▶ Welche Daten der Eingabe benötigen wir?



- ▶ Zwei Pixel aus der ersten Reihe und zwei Pixel aus der Zweiten!
- ▶ Wann können wir mit der Berechnung anfangen?

- ▶ Speichern der ersten Reihe
- ▶ Dann:
 - ▶ Erster Takt: Pixel speichern
 - ▶ Zweiter Takt: Durchschnitt berechnen



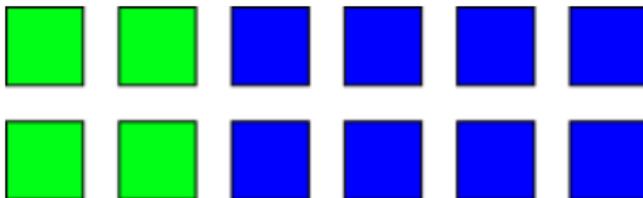


- ▶ Server Put Interface
- ▶ Aufgaben:
 - ▶ Anzahl der eingetroffenen Pixel zählen
 - ▶ Pixel speichern
 - ▶ Berechnung veranlassen



```
1  method Action put(Pixel p) if(outFIFO.notFull());
2      mem.upd(currentStoragePosition, p);
3      if(pixelThisLine == (rowWidthMax * 2) - 1) begin
4          pixelThisLine <= 0;
5          currentStoragePosition <= 0;
6          doCalc[1] <= True;
7      end else if(pixelThisLine >= rowWidthMax) begin
8          if(currentStoragePosition == rowWidthMax) begin
9              currentStoragePosition <= rowWidthMax + 1;
10         end else begin
11             currentStoragePosition <= rowWidthMax;
12             doCalc[1] <= True;
13         end
14         pixelThisLine <= pixelThisLine + 1;
15     end else begin
16         currentStoragePosition <= currentStoragePosition + 1;
17         pixelThisLine <= pixelThisLine + 1;
18     end
19 endmethod
```

- ▶ Kommen wir ohne speichern der gesamten Reihe aus?
- ▶ Pixel direkt aufsummieren
- ▶ Spart Speicher und verkürzt möglicherweise kritischen Pfad
- ▶ Hier einfache Lösung behandelt



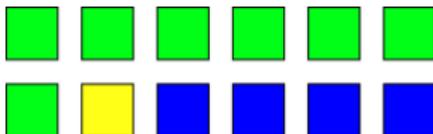


- ▶ Berechnung in zwei Schritten
 - ▶ Pixel aus Speicher lesen
 - ▶ Durchschnitt berechnen

Hörsaalübung 5: Berechnung



```
1 rule getPixels (doCalc[0]);
2   let pixelPos0 = currentCalcPosition;
3   let pixelPos1 = addOneAndCap(currentCalcPosition);
4   let pixelPos2 = rowWidthMax;
5   let pixelPos3 = rowWidthMax + 1;
6   let pix      = tuple4(mem.sub(pixelPos0),
7                        mem.sub(pixelPos1),
8                        mem.sub(pixelPos2),
9                        mem.sub(pixelPos3));
10  storeInter.enq(pix);
11  currentCalcPosition <= addOneAndCap(pixelPos1);
12  doCalc[0] <= False;
13 endrule
```





```
1 rule calc;
2     let data = storeInter.first(); storeInter.deq();
3     let pix0 = tpl_1(data);
4     let pix1 = tpl_2(data);
5     let pix2 = tpl_3(data);
6     let pix3 = tpl_4(data);
7     let r = calcAverage(pix0.r, pix1.r, pix2.r, pix3.r);
8     let g = calcAverage(pix0.g, pix1.g, pix2.g, pix3.g);
9     let b = calcAverage(pix0.b, pix1.b, pix2.b, pix3.b);
10    Pixel p = Pixel{r:r,g:g,b:b};
11    outFIFO.enq(p);
12 endrule
```

Hörsaalübung 5: Achtung: Bitbreite!



```
1  function UInt#(8) calcAverage(UInt#(8) c0, UInt#(8) c1, UInt#(8) c2,  
   ↪  UInt#(8) c3);  
2      UInt#(10) c0t = extend(c0);  
3      UInt#(10) c1t = extend(c1);  
4      UInt#(10) c2t = extend(c2);  
5      UInt#(10) c3t = extend(c3);  
6      return truncate((c0t + c1t + c2t + c3t) / 4);  
7  endfunction
```

- ▶ Bluespec erlaubt Einbindung von externen C Funktionen
- ▶ Echtes Bild laden und nach Bearbeitung durch simulierten Core speichern





► BDPI: C Funktionen direkt in Bluespec

```
1 import "BDPI" function ActionValue#(Bit#(32)) getPixel(UInt#(64) ptr,  
  ↪  UInt#(32) x, UInt#(32) y);  
  
1 unsigned long long getPixel(unsigned long long myImg, int x, int y)
```