# Progetto finale di Reti Logiche

Prof. Gianluca Palermo - Anno di corso 2020-21

Francesco Pastore - Codice persona: 10629332



# Indice

1	Intr	roduzione	2	
<b>2</b>	Architettura			
	2.1	Segnali utilizzati	2	
	2.2	Diagramma degli stati	2	
	2.3	Descrizione degli stati	3	
3	Rist	ultati sperimentali	5	
	3.1	Casi di test principali	5	
	3.2	Risultati dei test di post sintesi	F	

# 1 Introduzione

Il metodo di equalizzazione dell'istogramma di una immagine è un metodo pensato per ricalibrare il contrasto di una immagine quando l'intervallo dei valori di intensità sono molto vicini effettuandone una distribuzione su tutto l'intervallo di intensità, al fine di incrementare il contrasto.

Lo scopo del progetto è di implementare una variante semplificata di quest'algoritmo tramite un componente hardware descritto in VHDL.

# 2 Architettura

- 2.1 Segnali utilizzati
- 2.2 Diagramma degli stati

#### 2.3 Descrizione degli stati

#### 2.3.1 RESET

Lo stato di RESET è lo stato iniziale della macchina ed è l'unico raggiungibile da tutti gli altri. Quando il componente riceve un segnale di i\_rst alto, ferma l'esecuzione e tutto riparte dallo stato di reset.

La macchina esce da questo stato solo con il segnale i start alto.

#### 2.3.2 **MEM WAIT**

La memoria richiede un ciclo di clock per l'elaborazione di una richiesta di lettura. Questo stato serve quindi come attesa dopo aver settato o\_addr e o\_en.

#### 2.3.3 READ NUM COLS REQ

Nel primo byte della memoria è salvato il numero di colonne dell'immagine. Questo stato si occupa di effettuare la relativa richiesta di lettura. Essendo una lettura è necessario attendere che la memoria elabori la richiesta, per questo motivo lo stato successivo è MEM WAIT.

#### 2.3.4 READ\_NUM\_COLS

Dopo aver effettuato la richiesta di lettura nello stato READ\_NUM\_COLS \_REQ in questo stato la macchina legge il numero colonne passatogli dalla memoria nel bus i data.

#### 2.3.5 READ NUM ROWS REQ

Il secondo elemento in memoria dopo il numero di colonne è il numero di righe. Anche in questo caso è necessario effettuare la richiesta di lettura, aspettare un ciclo di clock nello stato MEM WAIT e solo dopo leggere il valore richiesto.

#### 2.3.6 READ NUM ROWS

Dopo aver effettuato la richiesta di lettura in READ\_NUM\_ROWS\_REQ e aspettato per l'elaborazione da parte della memoria in MEM\_WAIT in questo stato viene letto il numero di righe passato al componente tramite i data.

#### 2.3.7 READ PIXELS START

In questo stato viene inizializzato il contatore e i segnali di minimo e massimo prima di effettuare la prima scansione dell'immagine. Il minimo viene settato a 255 che corrisponde al più alto valore possibile, il massimo invece a zero che rappresenta rispettivamente quello più basso. Viene controllato inoltre che non sia stata data un'immagine vuota, altrimenti si passa direttamente allo stato di DONE.

### 2.3.8 READ\_NEXT\_PIXEL\_REQ

Dopo aver calcolato il numero di pixel contenuti nell'immagine grazie al numero di colonne e di righe, è possibile leggerli scansionandola dall'inizio alla fine. In questo stato viene quindi settato l'indirizzo per la lettura del prossimo che verrà poi letto nello stato READ\_NEXT\_PIXEL. Il contatore necessario per la lettura viene incrementato in questo stato sfruttando un segnale temporaneo d'appoggio.

#### 2.3.9 READ NEXT PIXEL

Dopo aver effettuato la richiesta di lettura e aspettato l'elaborazione da parte della memoria, in questo stato la macchina legge il pixel passatole nell'ingresso i\_data. Viene inoltre salvato il valore del contatore, che era stato incrementato nello stato precedente sfruttando un segnale d'appoggio.

#### 2.3.10 CHECK MIN MAX

La prima scansione serve per trovare i valori minimi e massimi dei pixel dell'immagine, in modo da poter poi effettuare l'equalizzazione.

#### 2.3.11 WRITE START

Una volta effettuata la prima scansione e aver trovato quindi il massimo e il minimo, è possibile calcolare il delta\_value dato dalla differenza dei due valori. Tramite uno switch e le relative soglie, viene determinato lo shift\_level e il relativo overflow\_threshold. Prima di poter effettuare la nuova scansione in questo stato è necessario inizializzare nuovamente il contatore.

#### 2.3.12 EQUALIZE PIXEL

Per evitare di effettuare più volte lo stesso calcolo, in questo stato viene salvata nel segnale new\_pixel\_value la differenza tra il valore di ciascun pixel e il relativo minimo dopo ogni lettura.

#### 2.3.13 WRITE NEW PIXEL

È in questo stato che la macchina scrive il valore del pixel equalizzato facendo attenzione ad effettuare lo shift solo quando non c'è overflow.

#### 2.3.14 DONE

È lo stato finale in cui giunge la macchina al termine di un'esecuzione completa. Viene settato o\_done a uno e lo stato successivo è quello di RESET, in modo che il componente rimanga in attesa di un'altra possibile esecuzione.

- 3 Risultati sperimentali
- 3.1 Casi di test principali
- 3.2 Risultati dei test di post sintesi