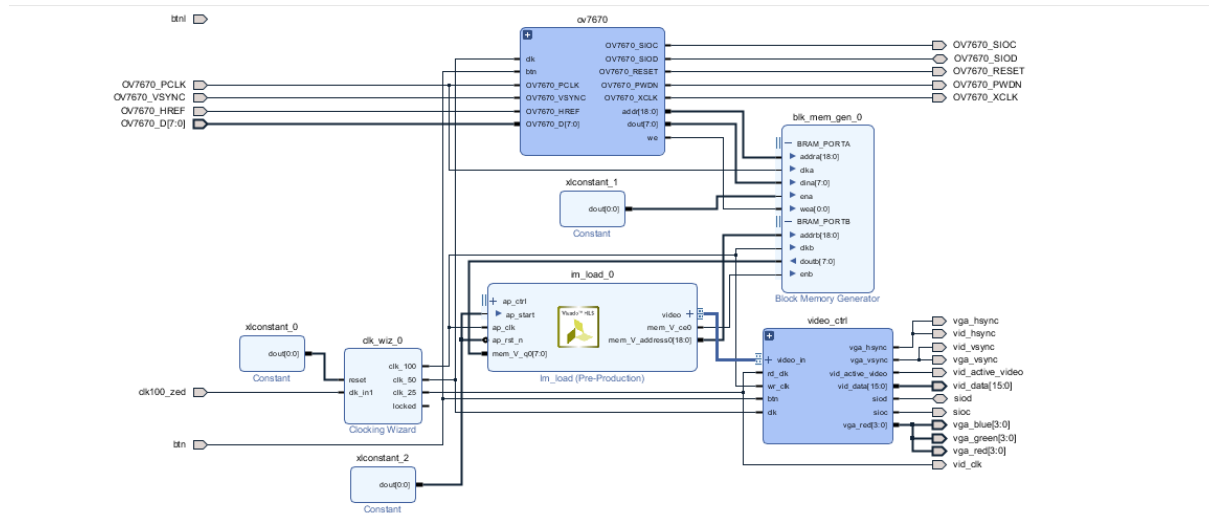


## Chaîne de traitement Vidéo sous Vivado HLS.

**Q2 : Observer le schéma et décrire le rôle des différents modules. A quoi sert le bloc de mémoire RAM**

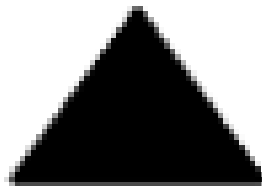


**Réponse :** En ce qui concerne le bloc de mémoire RAM, son rôle est de stocker des données qui peuvent être rapidement écrites et lues par le système. Dans le contexte d'un système de traitement d'image ou de vidéo, il est souvent utilisé pour stocker des images ou des cadres vidéo en cours de traitement ou en attente d'être affichés. La RAM à blocs est particulièrement utile dans les applications FPGA en raison de sa vitesse élevée et de son accès aléatoire aux données.

**Lien du code hls créer :** [C:/Users/re623573/AppData/Roaming/Xilinx/Vivado/c\\_grav](C:/Users/re623573/AppData/Roaming/Xilinx/Vivado/c_grav)

**Q3 : Créer cette IP sous vivado avec les fichiers suivants :**

**Remarque :** pour afficher la première valeur il suffit de remplacer le nb = 0, par nb =1



Premier resultat de image au dessus :

Code du proff :

**C\_grave.cpp**

---

```
#include "ap_int.h"

#include "hls_video.h"

volatile long cgx_r=320;

volatile long cgy_r=240;

typedef hls::stream<ap_axiu<8,1,1,1> > AXI_STREAM;

void c_grav( AXI_STREAM& s_axis_video,AXI_STREAM& m_axis_video, int hsize_in, int vsize_in) {

#pragma HLS INTERFACE axis register both port=s_axis_video

#pragma HLS INTERFACE axis register both port=m_axis_video

unsigned nb=0 ; // il faut remplacer le 0 par 1

long cgx=0;

long cgy=0;

ap_axiu<8, 1, 1, 1> video;

for(int i = 0; i < vsize_in ; i ++ ) {

#pragma HLS PIPELINE

for(int j = 0; j < hsize_in ; j ++ ) {

s_axis_video >> video; m_axis_video << video;

}

}

cgx_r=cgx/nb;

cgy_r=cgy/nb;

}
```

---

fichier source testbench CPP c\_grav\_tb.cpp

---

```
#include"ap_int.h"
#include "hls_video.h"
#include <hls_opencv.h>

typedef hls::stream<ap_axiu<8,1,1,1> > AXI_STREAM;
void c_grav(AXI_STREAM& s_axis_video,AXI_STREAM& m_axis_video, int hsize_in, int
vsize_in);
int main (int argc, char** argv) {
// Load data in OpenCV image format
    IplImage* src =
cvLoadImage("../..\\..\\..\\triangle.pgm",CV_LOAD_IMAGE_GRAYSCALE);
//Get input Image size
    CvSize size_in;
    size_in = cvGetSize(src);
//Set output image size
    CvSize size_out;
    size_out.width = size_in.width;
    size_out.height = size_in.height;
//Create Destination image
    IplImage* dst = cvCreateImage(size_out, src->depth, 1);
//Create the AXI4-Stream
    AXI_STREAM src_axi, dst_axi,dst_axi2;
// Convert OpenCV format to AXI4 Stream format
    IplImage2AXIvideo(src, src_axi);
// Call the function to be synthesized
    c_grav(src_axi, dst_axi,size_in.width,size_in.height);
    IplImage2AXIvideo(dst, dst_axi2);
    c_grav(dst_axi, dst_axi2,size_in.width,size_in.height);
// Convert the AXI4 Stream data to OpenCV format
    AXIvideo2IplImage(dst_axi2, dst);
// Standard OpenCV image functions
    cvSaveImage("../..\\..\\..\\out.png", dst);
cvReleaseImage(&src);
cvReleaseImage(&dst);
return 0;
}
```

---

**Q3 : Modifier le programme de l'IP pour calculer le CG de l'image. On affichera un carré blanc (10x10) à la position calculée. Tester en simulation.**

Pour cette partie tout les modification sont faite dans le source et pas dans le test bench les test bench on le touche pas et voici le code et dans la partie ci-dessous :

**Code Modifier :**

---

```

#include "ap_int.h"
#include "hls_video.h"

volatile long cgx_r = 320;
volatile long cgy_r = 240;
typedef hls::stream<ap_axiu<8,1,1,1> > AXI_STREAM;

void c_grav(AXI_STREAM& s_axis_video, AXI_STREAM& m_axis_video, int hsize_in, int
vsize_in)
{
    #pragma HLS INTERFACE axis register both port=s_axis_video
    #pragma HLS INTERFACE axis register both port=m_axis_video
    unsigned nb = 0;
    long cgx = 0;
    long cgy = 0;

    ap_axiu<8, 1, 1, 1> video;

    for (int i = 0; i < vsize_in; i++) {
        #pragma HLS PIPELINE
        for (int j = 0; j < hsize_in; j++) {

            s_axis_video >> video;

            // Vérification si le pixel actuel est dans la zone du carré blanc
            if ((i >= cgy_r - 5) && (i < cgy_r + 5) && (j >= cgx_r - 5) && (j <
cgx_r + 5)) {
                video.data = 255; // Pixel blanc
            }

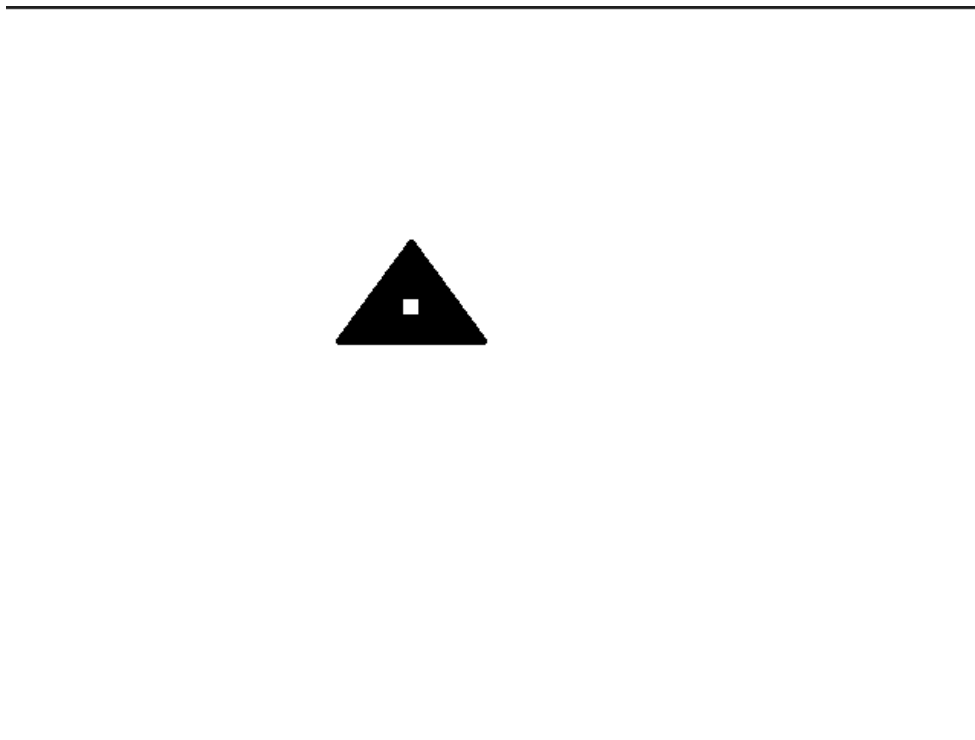
            if (video.data < 125) {
                cgx += j;
                cgy += i;
                nb++;
            }
            m_axis_video << video;
        }
    }

    // Mise à jour des coordonnées du CG
    if (nb > 0) {
        cgx_r = cgx / nb;
        cgy_r = cgy / nb;
    }
}

```

---

Teste de la simulations :



Schema :

