

Politechnika Śląska
Wydział Matematyki Stosowanej
Kierunek Informatyka
Studia stacjonarne I stopnia

Projekt inżynierski

FilmUpper

Kierujący projektem:
dr inż. Adam Zielonka

Autorzy:
Kamil Rutkowski
Jakub Rup

Gliwice 2018

*To jest
dedykacja*

Projekt inżynierski:

FilmUpper

kierujący projektem: dr inż. Adam Zielonka

1. **Kamil Rutkowski** – (50%)

Struktura aplikacji, Algorytmika

2. **Jakub Rup** – (50%)

Kodowanie i dekodowanie plików, Interfejs użytkownika, Algorytmika

Podpisy autorów projektu

1.
2.

Podpis kierującego projektem

.....

Oświadczenie kierującego projektem inżynierskim

Potwierdzam, że niniejszy projekt został przygotowany pod moim kierunkiem i kwalifikuje się do przedstawienia go w postępowaniu o nadanie tytułu zawodowego: inżynier.

Data

Podpis kierującego projektem

Oświadczenie autorów

Świadomy/a odpowiedzialności karnej oświadczam, że przedkładany projekt inżynierski na temat:

FilmUpper

został napisany przez autorów samodzielnie.

Jednocześnie oświadczam, że ww. projekt:

- nie narusza praw autorskich w rozumieniu ustawy z dnia 4 lutego 1994 roku o prawie autorskim i prawach pokrewnych (Dz.U. z 2000 r. Nr 80, poz. 904, z późn. zm.) oraz dóbr osobistych chronionych prawem cywilnym, a także nie zawiera danych i informacji, które uzyskałem/am w sposób niedozwolony,
- nie była wcześniej podstawą żadnej innej urzędowej procedury związanej z nadawaniem dyplomów wyższej uczelni lub tytułów zawodowych.
- nie zawiera fragmentów dokumentów kopiowanych z innych źródeł bez wyraźnego zaznaczenia i podania źródła.

Podpisy autorów projektu

1. Kamil Rutkowski,
2. Jakub Rup,

nr albumu: 112233,(podpis:)

nr albumu: 112233,(podpis:)

Gliwice, dnia

Spis treści

| | |
|--|-----------|
| Wstęp | 7 |
| 1. Technologia i język programowania | 9 |
| 1.1. Język programowania | 9 |
| 1.1.1. C++ | 9 |
| 1.1.2. C# | 10 |
| 1.1.3. Rust | 10 |
| 1.1.4. Python | 10 |
| 1.1.5. Wybór języka programowania | 10 |
| 2. Dekodowanie oraz enkodowanie filmów | 13 |
| 3. Interfejs użytkownika | 15 |
| 4. Struktura programu | 17 |
| 4.1. Komunikacja z użytkownikiem | 17 |
| 4.2. Organizacja algorytmów i sposobu przekształcania plików wideo | 18 |
| 4.2.1. IFrameReader - odczytywanie informacji z pliku wideo | 19 |
| 4.2.2. FrameEnhancerBase i IFrameEnhancerHeader - ulepszanie pojedynczej klatki | 20 |
| 4.2.3. FpsEnhancerBase i IFpsEnhancerHeader - tworzenie nowych klatek pośrednich | 23 |
| 5. Algorytmy | 25 |
| 5.1. Ulepszanie pojedynczej klatki | 25 |
| 5.1.1. Algorytm najbliższego sąsiada | 25 |
| 5.1.2. Algorytm interpolacji dwuliniowej | 26 |
| 5.1.3. Algorytm interpolacji bikubicznej | 28 |
| 5.2. Zwiększanie ilości klatek na sekundę | 28 |
| 5.2.1. Algorytm interpolacji | 28 |
| 5.2.2. Algorytm przeplotu | 29 |

| | |
|---|-----------|
| 6. Optymalizacja i testowanie | 31 |
| 6.1. Procedura testowania i ich organizacja | 31 |
| 6.2. Optymalizacja algorytmów i układu danych | 32 |
| Literatura | 35 |

Wstęp

FilmUpper jest aplikacją pozwalającą na poprawianie jakości obrazu w filmie, poprzez zwiększanie rozdzielczości oraz zwiększanie ilości klatek na sekundę w nim występujących. Dzięki takim zabiegom jakość oglądanego przez nas obrazu znacząco się poprawia, jednakże nigdy nie będzie ona tak dobra, jak jakość obrazu nagrywanego z ustawieniami na które chcemy dany film skonwertować.

1. Technologia i język programowania

Przetwarzanie plików filmowych nawet w przypadku zastosowania najłatwiejszych algorytmów sposób jest zadaniem bardzo wymagającym pod względem wydajnościowym, dlatego wybór technologii ma kluczowe znaczenie, gdyż wpływa na wydajność całej aplikacji. Należy zwrócić uwagę na wiele czynników które mogą wpłynąć na działanie programu jak również na sposób jego implementacji.

1.1. Język programowania

Wybór właściwego języka programowania jest dla nas zadaniem kluczowym, ze względu na to, że użycie odpowiedniego języka znacząco wpływa na prędkość działania programu oraz na dostępność narzędzi i bibliotek wspomagających pracę nad przetwarzanymi danymi. Znajomość danego języka także była dla nas jednym z kluczowych czynników przy jego wyborze. Naszym rozważaniom poddaliśmy następujące języki programowania.

1.1.1. C++

Język C++ jest jednym z najczęściej używanych języków niskopoziomowych. Jego popularność jest skutkiem bardzo długiego czasu na rynku oraz pewnej prostoty użycia. Kolejne wersje tego wciąż rozwijającego się języka dodają nowe, sprawdzone i ułatwiające tworzenie programów rozwiązania z innych języków programowania. Bardzo duża wydajność oraz mnogość dostępnych bibliotek związanych z dekodowaniem i enkodowaniem plików filmowych jest bardzo ważnym aspektem tego wyboru. Wybór ten wiąże się także z kilkoma negatywnymi cechami tego języka, wymóg ręcznego zarządzania pamięcią, mało przejrzysta składnia przy tworzeniu rozwiązań o dużym stopniu skomplikowania, mało czytelne komunikaty odnośnie błędów podczas kompilacji i działania programu oraz brak ułatwień które poznaliśmy w językach wysokopoziomowych są jednymi z nich.

1.1.2. C#

Wysokopoziomowe rozwinięcie języka z rodziny C. Mimo posiadania składni podobnej do C++, język ten porzuca wiele z nieprzyjemnych jego aspektów. Poprzez automatyczne zarządzanie pamięcią, usunięcie składni charakterystycznej dla wskaźników oraz dodanie wielu nowych mechanizmów, wygląd kodu oraz prędkość tworzenia programów znacząco wzrasta. Bardzo ważnym składnikiem C# jest także LINQ które umożliwia bardzo kompaktowe i przejrzyste działanie na kolekcjach co jest dużym plusem przy przetwarzaniu plików wideo, jako że są one kolekcjami pojedynczych klatek złożonych z kolekcji pikseli. Wszystkie z tych udogodnień mają jednak cenę w postaci mniejszej wydajności w stosunku do C++ oraz brak wystarczającego wsparcia dla zarządzania plikami wideo jako że język ten jest stworzony z myślą o szybkim tworzeniu aplikacji biurowych.

1.1.3. Rust

Prędkość działania porównywalna z językiem C++, duże bezpieczeństwo pod względem zarządzania pamięcią, łatwość w konwersji programu jednowątkowego na wielowątkowy, składnia języka oraz wiele udogodnień zaciągniętych z języków wysokiego poziomu. To jedne z wielu punktów które zachęcały do wyboru tego języka. Niestety, z uwagi na to, że jest to język stosunkowo młody zauważalny jest brak lub wczesna wersja bibliotek umożliwiających przyjemną pracę na plikach filmowych. Jest to także język z którym nie mamy dużego doświadczenia.

1.1.4. Python

Python mimo bycia językiem wysokopoziomowym ma duże możliwości w przetwarzaniu ogromnych ilości danych dzięki bibliotece numpy. Jest to bardzo szybka biblioteka zaimplementowana w języku niskiego poziomu. Mieliśmy także styczności z tym językiem podczas naszych studiów. Dużym minusem jest dla nas brak silnych statycznych typów który znacząco ułatwia naukę nowych rozwiązań.

1.1.5. Wybór języka programowania

Rozważając cechy każdego z języków, nasze umiejętności w posługiwaniu się nimi oraz specyfikę programu który chcemy napisać wybraliśmy język C++. Kluczowymi cechami które przekonały nas do wyboru tego języka były: mnogość bibliotek zwią-

zanych z tematem projektu lub uniwersalnie wspomagających często napotykane problemy, prędkość działania oraz duża znajomość samego języka.

2. Dekodowanie oraz enkodowanie filmów

3. Interfejs użytkownika

4. Struktura programu

Struktura w jakiej organizowalibyśmy kod programu jest bardzo istotnym zagadnieniem z punktu widzenia przejrzystości systemu oraz ergonomii pracy z nim. Chcieliśmy zachować także możliwość łatwej rozbudowy funkcjonalności polegającej na dodawaniu nowych algorytmów które mogłyby z łatwością przetwarzać obraz wideo. Struktura naszego programu dzieli się na 2 główne części: część odpowiadającą za komunikację z użytkownikiem oraz wybór odpowiednich algorytmów, oraz część polegającą na przetwarzaniu pliku wideo przez wybrane przez użytkownika algorytmy. Tworzyliśmy architekturę naszej aplikacji zgodnie z paradygmatem odwrócenia sterowania (IoC), polegającym na przekazywaniu gotowych obiektów do klas ich potrzebujących. Znacząco ułatwiło to projektowanie całej aplikacji a zwłaszcza jej testowanie.

4.1. Komunikacja z użytkownikiem

Do komunikacji z użytkownikiem stosujemy klasy FilmUpperView (dalej View) i FilmUpperController (dalej controller). Jest to uproszczona wersja wzorca projektowego MVC(Model, View, Controller) Początkowo chcieliśmy stworzyć infrastrukturę opartą na bardzo podobnym w założeniach wzorcu MVVM (Model, View Model, Controller) oraz zastosować rozwiązania reaktywne w kontakcie z użytkownikiem. Mimo, że głównym celem systemów reaktywnych jest asynchroniczne zarządzanie zdarzeniami poprzez stosowanie strumieni zamiast tradycyjnego podejścia do danych, to reaktywne podejście do zdarzeń bardzo upraszcza ich obsługę oraz jest bardzo przejrzyste pod względem przepływu sterowania. Niestety z uwagi na to, że rozwiązania te stosowaliśmy tylko w aplikacjach opartych na języku C#, nie byliśmy zaznajomieni z tą technologią w językach niższego poziomu. Nasza aplikacja nie jest także na tyle rozbudowana pod względem złożoności możliwych stanów ani jej elementy nie reagują w sposób znaczny na zmiany które użytkownik wykonuje w interfejsie, więc zauważyliśmy, że lepszym rozwiązaniem będzie zastosowanie prostszego modelu. Komunikacja między użytkownikiem a programem odbywa się pomiędzy klasami View a Controller. W klasie View zarządzamy interfejsem użyt-

kownika, wyświetlającym możliwe do wyboru algorytmy i przekazujemy jego decyzje do Controllera. W klasie Controller następuje ustalenie jakie algorytmy są dostępne do wykorzystania przez użytkownika, obsługiwany jest proces ulepszania jakości obrazu oraz zapisywania wyniku tej operacji. Obecnie algorytmy które są dostępne do wykorzystania są wpisane na stałe w kodzie programu, przez co aby dodać kolejny algorytm należy go dopisać do odpowiedniego wektora algorytmów. Jedną z możliwych i podstawowych opcji, które rozważaliśmy do rozbudowy funkcjonalności programu jest możliwość automatycznego dodawania dostępnych algorytmów poprzez walidację zawartości odpowiednich folderów. Umożliwiało by to rozbudowę funkcjonalności programu przez następnych użytkowników, a mianowicie poprzez tworzenie bibliotek dynamicznych o odpowiedniej budowie (opartej o odpowiednie klasy bazowe) i ich automatyczne wczytywanie przy starcie programu. Dało by to bardzo dużą możliwość rozbudowy bazowej funkcjonalności, jednakże w obecnej fazie, funkcjonalność ta nie jest uważana przez nas za podstawową.

4.2. Organizacja algorytmów i sposobu przekształcania plików wideo

W naszym projekcie z założenia stosujemy dwa typy algorytmów. Są to algorytmy:

- wpływające na jakość pojedynczej klatki wideo,
- wpływające na ilość klatek wideo na sekundę.

Algorytmy te korzystają z klas które przechowują ważne informacje odnośnie przetwarzanego wideo. Klasami tymi są klasy VideoFrame oraz FilmQualityInfo.

Klasa VideoFrame przechowuje informację na temat pojedynczej klatki wideo, FilmQualityInfo przechowuje natomiast informację odnośnie parametrów pliku wideo.

Przy ich użyciu oraz przy użyciu klas bazowych IFrameReader i IFrameWriter (i stworzonych na ich podstawie implementacjach) przetwarzamy plik wideo w następujący sposób:

1. klasa IFrameReader czyta kolejne klatki z pliku wejściowego

2. FrameEnhancerBase przetwarza przeczytane klatki, zwiększając ich rozdzielczość zgodnie z zastosowanym algorytmem
3. FpsEnhancerBase przetwarza ulepszone przez FrameEnhancerBase klatki, tworząc nowe klatki zgodnie z wybranym algorytmem
4. IFrameWriter zapisuje otrzymane przez FpsEnhancerBase klatki

4.2.1. IFrameReader - odczytywanie informacji z pliku wideo

Ta klasa bazowa ma za zadanie odczytywać informację odnośnie klatek wideo oraz dźwięku. Utworzyliśmy ją jako klasę bazową ze względu na dwa aspekty:

1. możliwość stworzenia klasy testowej o ustalonych właściwościach - daje to bardzo dużą swobodę w prowadzeniu testów, bez względu na stan pracy nad właściwą implementacją
2. umożliwia stosunkowo bezbolesną zmianę biblioteki dekodującej pliki wideo bez zmiany sposobu korzystania z niej, daje nam to też swobodę na przyszłość, jeśli chcielibyśmy porównać działanie 2 różnych bibliotek umożliwiających odczyt plików wideo.

Klasa ta dostarcza następującą funkcjonalność:

```
class IFrameReader
{
public:
    virtual VideoFrame* ReadNextFrame() {};
    virtual FilmQualityInfo* GetVideoFormatInfo() {};
    virtual bool AreFramesLeft() { return true; };
};
```

Klasy dziedziczące po niej implementują następującą funkcjonalność:

```
* virtual VideoFrame* ReadNextFrame() {};
```

- metoda ta pozwala na odczytanie następnej klatki razem z odpowiadającymi jej próbkami dźwiękowymi,

```
* FilmQualityInfo* GetVideoFormatInfo() {};
```

- metoda ta przekazuje informację odnośnie formatu danych przechowywanych w pliku wideo,

```
* bool AreFramesLeft() { return true; };
```

- metoda ta informuje, czy pozostały jeszcze klatki do odczytu.

4.2.2. FrameEnhancerBase i IFrameEnhancerHeader - ulepszanie pojedynczej klatki

Zadaniem klasy bazowej FrameEnhancerBase jest przetwarzanie otrzymanej klatki w taki sposób, aby przy użyciu wybranego algorytmu zwiększyć rozdzielczość klatki wideo. Klasa bazowa IFrameEnhancerHeader jest odpowiedzialna za podstawowe informacje na temat danego FrameEnhancerBase oraz za utworzenie obiektu tej klasy. Daje nam to możliwość posiadania wszystkich wymaganych do wyświetlenia informacji bez tworzenia samych obiektów (tworzymy je dopiero w momencie w którym są potrzebne).

Możliwości FrameEnhancerBase to:

```
class FrameEnhancerBase
{
protected:
    IFrameReader* _inputFrameStream;
    FilmQualityInfo* _targetQualityInfo;
    FilmQualityInfo* _sourceQualityInfo;

public:
    FrameEnhancerBase(IFrameReader* inputFrameReader, FilmQualityInfo* targetQualityInfo) {
        _inputFrameStream = inputFrameReader;
        _targetQualityInfo = targetQualityInfo;
        _sourceQualityInfo = _inputFrameStream->GetVideoFormatInfo();
    }

    virtual VideoFrame* ReadNextEnhancedFrame() { return nullptr; };
    FilmQualityInfo* GetSourceQuality() { return _sourceQualityInfo; };
```



```
virtual bool AreFramesLeft() { return _inputFrameStream->AreFramesLeft(); };  
};
```

Klasa ta dostarcza następującą funkcjonalność:

```
* IFrameReader* _inputFrameStream;
```

- `_inputFrameStream` zawiera obiekt implementacji `IFrameReader` dzięki któremu klasa ta może czytać klatki do przetworzenia,

```
* FilmQualityInfo* _targetQualityInfo;
```

- `_targetQualityInfo` jest obiektem przechowującym informację na temat docelowego formatu wideo. Dzięki temu obiektowi jesteśmy w stanie ustalić docelowy rozmiar klatki wideo,

```
* FilmQualityInfo* _sourceQualityInfo;
```

- `_sourceQualityInfo` jest obiektem przechowującym informację na temat źródłowego formatu wideo. Mimo tego, że mamy ciągły dostęp do tej informacji przy pomocy `_inputFrameStream`, to przechowywanie tej informacji w tej postaci jest o wiele wygodniejsze,

```
* FrameEnhancerBase(IFrameReader* inputFrameReader,  
FilmQualityInfo* targetQualityInfo) {  
    _inputFrameStream = inputFrameReader;  
    _targetQualityInfo = targetQualityInfo;  
    _sourceQualityInfo = _inputFrameStream->GetVideoFormatInfo();  
}
```

- konstruktor klasy bazowej przypisuje wartości zmiennych oraz uzyskuje dane na temat formatu pliku źródłowego,

```
* virtual VideoFrame* ReadNextEnhancedFrame() { return nullptr; };
```

- zwraca przetworzoną klatkę wideo wraz z dźwiękiem,

```
* FilmQualityInfo* GetSourceQuality() { return _sourceQualityInfo; };
```

- zwraca informacje na temat jakości pliku źródłowego,

```
* virtual bool AreFramesLeft() { return _inputFrameStream->AreFramesLeft(); };
```

- zwraca informacje na temat tego, czy pozostały jeszcze jakieś klatki do odczytu.

Możliwości klasy IFrameEnhancerHeader są następujące:

```
class IFrameEnhancerHeader
{
public:
IFrameEnhancerHeader(std::string name, std::string desription)
{
Name = name;
Description = desription;
}
std::string Name;
std::string Description;
virtual FrameEnhancerBase* Enhancer(IFrameReader* inputFrameReader,
    FilmQualityInfo* targetQualityInfo) {
    return new FrameEnhancerBase(inputFrameReader, targetQualityInfo); };
};
```

Dostarcza ona następującą funkcjonalność:

```
* std::string Name;
```

- jest nazwą algorytmu przetwarzającego plik wideo,

```
* std::string Description;
```

- jest opisem algorytmu dla użytkownika,

```
* virtual FrameEnhancerBase* Enhancer(IFrameReader* inputFrameReader,
    FilmQualityInfo* targetQualityInfo) {
    return new FrameEnhancerBase(inputFrameReader, targetQualityInfo); };
};
```

- zwraca nowo utworzony obiekt klasy ulepszającej jakość klatki wideo.

4.2.3. FpsEnhancerBase i IFpsEnhancerHeader - tworzenie nowych klatek pośrednich

Zadaniem klasy bazowej FpsEnhancerBase jest przetworzenie otrzymanych klatek w taki sposób aby zwiększyć ilość klatek wynikowych poprzez tworzenie klatek pośrednich na podstawie otrzymanych od IFrameEnhancerBase, ulepszonych klatek. IFpsEnhancerHeader przechowuje informacje na temat odpowiadającego mu FpsEnhancerBase oraz umożliwia utworzenie obiektu tej klasy.

Możliwości FpsEnhancerBase to:

```
class FpsEnhancerBase {
protected:
    FrameEnhancerBase* _frameEnhancer;
    FilmQualityInfo* _targetQuality;
    FilmQualityInfo* _sourceQuality;
public:
    FpsEnhancerBase(FrameEnhancerBase* frameEnhancer,
        FilmQualityInfo* targetQuality) {
        _frameEnhancer = frameEnhancer;
        _targetQuality = targetQuality;
        _sourceQuality = _frameEnhancer->GetSourceQuality();
    }

    virtual VideoFrame* ReadNextFrame() { return nullptr; };

    virtual bool AreFramesLeft() { return _frameEnhancer->AreFramesLeft(); };
};

* FrameEnhancerBase* _frameEnhancer;
- przechowuje obiekt klasy przetwarzającej klatki źródłowe,

* FilmQualityInfo* _targetQuality;
- przechowuje format docelowy filmu,

* FilmQualityInfo* _sourceQuality;
```

- przechowuje format źródłowy filmu,

```
* virtual VideoFrame* ReadNextFrame() { return nullptr; };
```

- zwraca następną wynikową klatkę wideo

```
* virtual bool AreFramesLeft() { return _frameEnhancer->AreFramesLeft(); };
```

- informuje, czy pozostały jeszcze klatki do odczytania.

Możliwości klasy IFpsEnhancerHeader są następujące:

```
class IFpsEnhancerHeader {
public:
    IFpsEnhancerHeader(std::string name, std::string description)
    {
        Name = name;
        Description = description;
    }
    std::string Name;
    std::string Description;
    virtual FpsEnhancerBase* GetFpsEnhancer(FrameEnhancerBase* frameEnhancer,
    FilmQualityInfo* qualityInfo) {
        return new FpsEnhancerBase(frameEnhancer, qualityInfo);
    };
};
```

Dostarcza ona następującą funkcjonalność:

```
* std::string Name;
```

- jest nazwą algorytmu przetwarzającego otrzymane klatki,

```
* std::string Description;
```

- jest opisem algorytmu dla użytkownika,

```
* virtual FpsEnhancerBase* GetFpsEnhancer(FrameEnhancerBase* frameEnhancer,
    FilmQualityInfo* targetQualityInfo) {
    return new FpsEnhancerBase(frameEnhancer, qualityInfo);
};
```

- zwraca nowo utworzony obiekt klasy tworzącej pośrednie klatki wideo.

5. Algorytmy

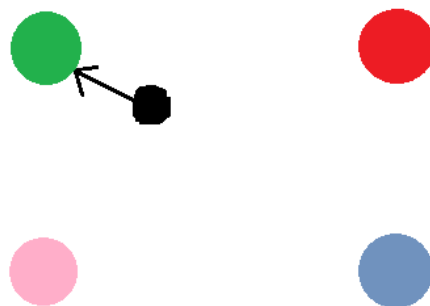
Wykorzystywane przez nas algorytmy dzielą się na dwie poprzednio wyszczególnione kategorie – przetwarzające pojedynczą klatkę obrazu (FrameEnhancerBase) oraz tworzące nowe klatki pośrednie (FpsEnhancerBase).

5.1. Ulepszanie pojedynczej klatki

Algorytmy te ulepszają jakość klatki wideo na podstawie odpowiednich algorytmów skalowania. Wykorzystane przez nas algorytmy wykorzystują informacje zawarte tylko na klatce źródłowej (nie wykorzystujemy poprzednich lub następnych klatek obrazu). Różnią się one zastosowaniem, złożonością obliczeniową oraz otrzymanym obrazem wynikowym.

5.1.1. Algorytm najbliższego sąsiada

Algorytm ten jest najszybszym z wykorzystanych przez nas algorytmów, jednakże sytuacje w których jego wykorzystanie da bardzo dobry efekt nie są liczne. Algorytm ten polega na wyszukaniu najbliższego piksela źródłowego odpowiadającemu aktualnie ustalanemu pikselowi wynikowemu i ustawieniu jego koloru w pikselu wynikowym. Algorytm ten nie posiada żadnego wygładzania krawędzi, przez co obraz wynikowy będzie wyglądał jak złożony z większych pikseli źródłowych.



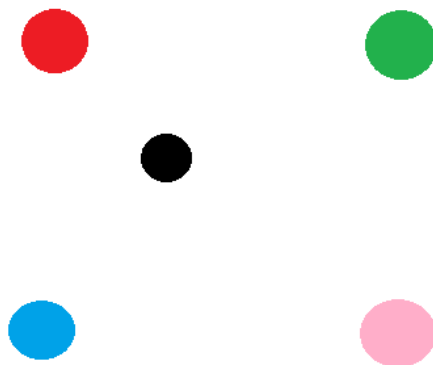
Rysunek 1: Wyszukiwanie wartości nowego piksela metodą najbliższego sąsiada

Na rysunku 1 przedstawiona jest sytuacja w której kolorem zielonym, czerwonym, różowym i niebieskim przedstawione są kolory pikseli z pewnego fragmentu obrazu źródłowego. Czarnym kołem oznaczony został nowy piksel umieszczony w odpowiadającym mu miejscu w źródłowej przestrzeni obrazu. Metoda najbliższego sąsiada dla tego piksela wynikowego wybierze kolor zielony (wskazany strzałką) z uwagi na to, że w przestrzeni źródłowej jest on najbliższy położeniu nowemu pikselowi.

Algorytm ten można stosować z powodzeniem w skalowaniu filmów o charakterystyce tak zwanego "pixel art". Jest to stylistyka wzorująca się na wyglądzie gier komputerowych z czasów, gdy dominowały platformy ośmiobitowe. Styl ten charakteryzuje się widocznymi pojedynczymi pikselami, przez co wygładzanie przejść między pikselami wynikowymi w innych algorytmach jest efektem niepożądanym. Jest to natomiast idealna sytuacja na zastosowanie algorytmu najbliższego sąsiada, jako że ten akcentuje każdy piksel powiększając go w obrazie wynikowym.

5.1.2. Algorytm interpolacji dwuliniowej

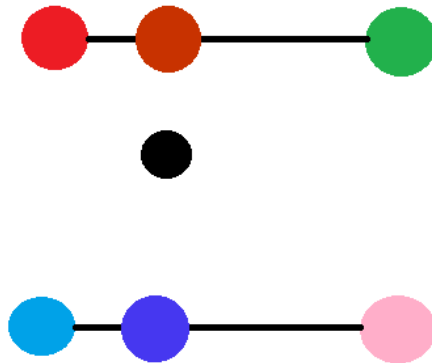
Algorytm interpolacji dwuliniowej polega na obliczeniu wynikowej wartości koloru na podstawie 4 pikseli otaczających.



Rysunek 2: Nowy piksel w przestrzeni obrazu źródłowego

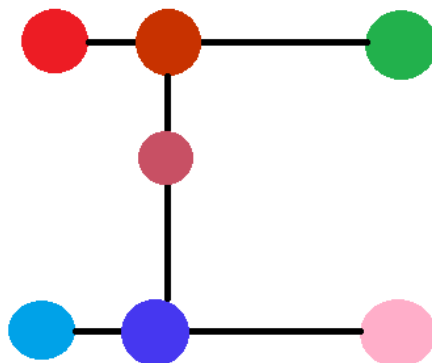
Aby obliczyć wartość koloru nowo utworzonego piksela algorytm interpolacji dwuliniowej oblicza 2 nowe piksele pośrednie. Są one wynikiem zmieszania dwóch odpowiednich pikseli (krok ten można przeprowadzić parując ze sobą piksele horyzontalnie lub wertykalnie). Mieszanie kolorów tych pikseli traktujemy jako funkcję liniową której wartości zmieniają się od jednego koloru do drugiego. Wybieramy

wartość funkcji w miejscu przecięcia tej funkcji z prostą prostopadłą przechodzącą przez punkt wynikowy. W naszej implementacji wybraliśmy mieszanie horyzontalne odpowiednich kolorów.



Rysunek 3: Obliczenie wartości kolorów pośrednich

Dzięki temu, otrzymane przez nas nowe piksele pośrednie znajdują się w jednej linii z pikselem wynikowym. Możemy teraz obliczyć wartość koloru piksela wynikowego używając wartości kolorów pośrednich do utworzenia nowej funkcji liniowej i wybrania jej wartości w miejscu przecięcia się funkcji z pikselem wynikowym.



Rysunek 4: Obliczenie wartości koloru piksela wynikowego na podstawie kolorów pośrednich

Algorytm ten nie jest skomplikowany obliczeniowo, ale jest zauważalnie wolniejszy od algorytmu najbliższego sąsiada. Dzięki swoim właściwościom, bardzo dobrze wygląda przejścia między pikselami, przez co ma szeroką gamę zastosowań.

5.1.3. Algorytm interpolacji bikubicznej

Algorytm ten jest najbardziej skomplikowanym obliczeniowo algorytmem jaki zaimplementowaliśmy. Korzysta on z krzywych obliczanych na podstawie macierzy pikseli rozmiaru 4 na 4. Podobnie jak w interpolacji obliczane są wartości kolorów pikseli pośrednich obliczanych dla kolejnych wierszy macierzy dzięki którym obliczany jest splajn zgodny ze wzorem Catmulla-Roma:

$$sp(p_{x-1}, p_x, p_{x+1}, p_{x+2}) = \begin{bmatrix} 1 & u & u^2 & u^3 \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ -\frac{1}{2} & 0 & \frac{1}{2} & 0 \\ 1 & -\frac{5}{2} & 2 & -\frac{1}{2} \\ -\frac{1}{2} & \frac{3}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \end{bmatrix} * \begin{bmatrix} p_{x-1} \\ p_x \\ p_{x+1} \\ p_{x+2} \end{bmatrix}$$

gdzie u jest stosunkiem umiejscowienia nowego punktu na splajnie, a punkty p_x są kolejnymi punktami z macierzy tworzącymi splain.

Obliczone na podstawie powyższego wzoru punkty wykorzystujemy do obliczenia ostatecznej krzywej która w miejscu przecięcia się z punktem końcowym daje nam ostateczną wartość koloru.

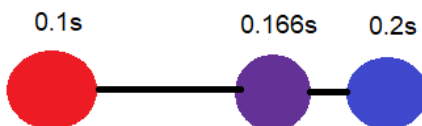
5.2. Zwiększanie ilości klatek na sekundę

Algorytmy zwiększające ilość klatek obrazu na sekundę są zwykle o wiele bardziej skomplikowane od algorytmów ulepszających pojedynczą klatkę obrazu. Aby stworzyć nową klatkę obrazu z dużym oddaniem tego, jak by wyglądała w rzeczywistości wymagana by była złożona analiza wielu obrazów oraz rozwiązania korzystające z systemów opartych o sztuczną inteligencję. Stworzenie pojedynczego systemu takiego rodzaju mogłoby być tematem na osobną pracę naukową. Postanowiliśmy więc skupić się na dwóch podstawowych algorytmach które dają zadowalający efekt przy użyciu prostych technik oraz niedoskonałości ludzkiego zmysłu wzroku.

5.2.1. Algorytm interpolacji

Algorytm interpolacji polega na tym, że klatki pośrednie tworzone są na podstawie oryginalnych klatek poprzez porównywanie dwóch klatek pomiędzy którymi ma znajdować się nowo utworzona klatka. Wartość koloru w pikselach nowo utworzonej klatki obliczana jest poprzez potraktowanie pikseli klatek oryginalnych jako funkcji liniowej której parametrem jest czas. Dzięki temu każdy piksel jest obliczany na

podstawie informacji kiedy (w stosunku do dwóch oryginalnych klatek) nowa klatka się pojawia.



Rysunek 5: Obliczenie wartości koloru wynikowego na podstawie czasu

W szybko zmieniających się, dynamicznych scenach efekt ten może być widoczny jako wyraźne rozmycie, jednakże przy scenach na których nie ma gwałtownych zmian poprawia on płynność obrazu bez widzialnego negatywnego efektu.

5.2.2. Algorytm przeplotu

Algorytm przeplotu polega na oszukiwaniu ludzkiego oka poprzez wyświetlanie tylko połowy nowych linii. Wynikiem takiego algorytmu jest film z podwojoną ilością klatek na sekundę. Powinien on być stosowany tylko dla obrazów mających stosunkowo dużą ilość klatek na sekundę z uwagi na to, że im mniejsza jest ilość klatek na sekundę tym bardziej przeplot jest widoczny. Algorytm ten stosowano już w telewizji analogowej z uwagi na niską prędkość przesyłu oraz migotanie ekranu przy wyświetlaniu obrazu w 24 lub 30(29,97) klatkach na sekundę (odpowiednio standardy PAL oraz NTSC). Naprzemienne aktualizowanie wartości wierszy nieparzystych i parzystych obrazu przy odpowiedniej szybkości wyświetlania zwiększa wrażenie płynności obrazu, jednakże im mniejsza jest źródłowa ilość klatek na sekundę tym bardziej widoczny jest przeplot.



Rysunek 6: Tworzenie klatek pośrednich przy użyciu algorytmu przeplotu

6. Optymalizacja i testowanie

W implementacji algorytmów ich szybkość działania jest równie ważna co ich poprawność. W trakcie implementacji algorytmów oraz ich testowania zauważyliśmy, że ich wydajność nie była zbliżona do oczekiwanej. Przeprowadziliśmy więc szereg prac optymalizacyjnych w trakcie testowania algorytmów

6.1. Procedura testowania i ich organizacja

Procedura testowania jaką założyliśmy polegała na organizacji wszystkich testów w klasie `TestClassModule`. Testy przez nas przeprowadzane były przeprowadzane poprzez metodę `RunAllToFileTests`. Uruchamiała one wszystkie metody testujące głównie algorytmy ulepszające jakość pojedynczej klatki, z uwagi na to, że test taki jest prosty do zweryfikowania w aspekcie jego poprawności poprzez porównanie pojedynczej klatki wynikowej ze źródłową. Testowaliśmy także prędkość przetwarzanej klatki.

Procedurę testowania można sprowadzić do głównej części testu skupiającej się aspekcie szybkości i następnie poprawności poprzez porównanie zapisanej klatki zgodnie z formą w jakiej chcieliśmy ją zapisać - obraz, rozpisanie pikseli na tekst oraz wyświetlenie jej przy użyciu panelu w programie.

```
int iterations = 1000;
clock_t begin = clock();
for (int xd = 0; xd < iterations; ++xd) {
    delete enhancer->ReadNextEnhancedFrame();
}
clock_t end = clock();
double elapsed_secs = (double(end - begin)/iterations) / CLOCKS_PER_SEC;
saveFile << std::to_string(elapsed_secs) + " sekund dla " +
std::to_string(iterations) +" iteracji, \n";
```

Dla 1000 iteracji pętli testujemy prędkość algorytmu przy przetwarzaniu jednej klatki obrazu. Mierzymy czas jaki zajmuje procesorowi przetworzenie 1000 klatek

i dzielimy to przez ich ilość dostając względnie dokładną estymację, jak szybko przetwarzane są klatki. Następnie zapisujemy tą wartość do pliku tekstowego.

6.2. Optymalizacja algorytmów i układu danych

Pierwszy i największy proces optymalizacji przeprowadziliśmy na klasie `NNFrameEnhancer`. Algorytm najbliższego sąsiada używany do skalowania klatki w tej klasie jest najszybszym zaimplementowanym przez nas algorytmem. Jednakże podczas pierwszego testu prędkość przetworzenia jednej klatki była liczona w minutach. Dzięki możliwości przechodzenia krok po kroku w programie Visual Studio oraz informacji, ile minęło od poprzedniego kroku udało nam się ustalić, że zastosowana dla uproszczenia kodu zmienna tymczasowa kopiowała pamięć klatki. Zauważyliśmy to dlatego, że operacja przypisania trwała tam około 35 milisekund, gdy reszta pętli wykonywana była w kilka cykli procesora (ułamki milisekund). Usunięcie tej zmiennej przyspieszyło program z około 14 sekund na jedną linię obrazu do 2 sekund na całą klatkę.

Niestety dalej było to o wiele za dużo względem tego czego oczekiwaliśmy po prędkości algorytmu (oczekiwaliśmy co najmniej kilkunastu klatek na sekundę). Następnie podjętymi przez nas krokami było uproszczenie algorytmu poprzez usunięcie niektórych niepotrzebnych obliczeń. Uzyskaliśmy dzięki temu około 40% przyspieszenie.

Następnie zmieniliśmy typ przechowywanych danych z `QColor*` na zwykłe wartości całkowite `int`. Po tych zmianach otrzymaliśmy wydajność na poziomie około 0.9 sekundy na klatkę obrazu.

Naszym następnym krokiem była zmiana struktury danych w której przechowywaliśmy dane odnośnie pikseli. Używana przez nas struktura

```
boost::multi_array
```

korzystała z 3 wymiarowej indeksacji. Zgodnie z tym co przeczytaliśmy w dokumentacji, klasa ta miała przechowywać dane w jednym, ciągłym bloku pamięci. Poprzez zmianę tej struktury na zwykłą tablicę `int*` uzyskaliśmy 30 krotne przyspieszenie w przetwarzaniu danych (z 0.9 s do 0.03 s na klatkę).

Uzyskana przez nas prędkość przetwarzania była zgodna z naszymi oczekiwaniami. Postanowiliśmy zatem skorzystać z przetwarzania danych z użyciem wielu

wątków. Poprzez podział danych do przetworzenia na części zgodne z ilością wątków uzyskaliśmy dodatkowe przyspieszenie. Z uwagi na koszt utworzenia wątków najlepsze wyniki uzyskaliśmy dla 2 wątków (czas przetwarzania klatki wynosił około 0.025 sekundy).

```
int threads = 2;
std::thread *tt = new std::thread[threads];

for(int t = 0; t < threads; ++t)
{
    tt[t] = std::thread(CalculateFramePararel, inputFrame, outputFrame,
        (_targetQualityInfo->Height / threads) * t,
        (_targetQualityInfo->Height / threads) * (t + 1),
        _sourceQualityInfo, _targetQualityInfo);
}

for (int t = 0; t < threads; ++t)
{
    tt[t].join();
}
```

Dodatkowo postanowiliśmy czytać następną klatkę źródłową w trakcie przetwarzania obecnej (jeśli jest to możliwe). Spowodowało to, że ostatecznie prędkość z jaką przetwarzamy klatki metodą najbliższego sąsiada wynosi około 0.02 sekundy, co daje nam możliwość przerabiania około 50 klatek na sekundę. Jest to wynik bardzo nas satysfakcjonujący.

Literatura

[1] Jakaś pozycja literatury

[2] Jakaś pozycja literatury