

Arquitectura de Hardware para Convolución Bidimensional con Memoria Limitada Aplicada al Procesamiento de Imágenes

Martin Casabella, Sergio Sulca, Ivan Vignolles

Escuela de Ingeniería en Computación

Facultad de Ciencias Exactas Físicas y Naturales

Universidad Nacional de Córdoba

Email: martin.casabella@gmail.com, ser.0090@gmail.com, ivignolles@alumnos.unc.edu.ar

Abstract—En este artículo se presenta una arquitectura de hardware para realizar una convolución 2D en una FPGA cuando no se puede instanciar suficiente memoria RAM para poder alojar la imagen completa. Se priorizó la velocidad de procesamiento, el uso eficiente de los recursos y un diseño escalable donde se pudieran agregar tantas operaciones de convolución en paralelo como se desee sin deber hacer grandes modificaciones en el diseño.

1. Introducción

La convolución bidimensional discreta es ampliamente usada en múltiples campos de la ingeniería, siendo uno de ellos la visión artificial que ha tomado fuerza en la última década con los resultados obtenidos con las redes neuronales convolucionales. El creciente tamaño en los modelos, como también en la información disponible para el entrenamiento hacen de la velocidad de procesamiento un factor de gran importancia.

Por la naturaleza de los datos y de la operación de la convolución, un enfoque paralelo resulta mucho más eficiente que uno secuencial en lo que a velocidad de procesamiento respecta. Se utilizaron FPGAs para la implementación, pues resuelven la necesidad de paralelismo como también la de poder probar distintos prototipos de arquitecturas de hardware.

La convolución discreta en 2D está definida por la siguiente ecuación:

$$S(x, y) = \sum_i \sum_j I(x - i, y - j)K(i, j) \quad (1)$$

Al no ser necesaria la propiedad de conmutatividad en este caso, es posible eliminar el proceso de espejar una de las matrices [1], obteniendo la función de correlación cruzada

$$S(x, y) = \sum_i \sum_j I(x + i, y + j)K(i, j) \quad (2)$$

la cual será en realidad implementada, por lo que en lo que resta del artículo, cada vez que se nombre a la operación de convolución, se estará haciendo referencia a la ecuación 2.

Uno de los mayores desafíos fue trabajar con memoria RAM lo suficientemente escasa que no fuera capaz de alojar todos los píxeles de la imagen que se desea procesar. Por lo que la imagen debe ser fraccionada y procesada en lotes, con todo el procesamiento adicional que esto implica.

Por una cuestión de simplicidad, todo el trabajo se desarrolló utilizando imágenes en escala de grises, al tener estas un único canal.

2. Análisis Previo

Este análisis tiene por objeto el trabajar con una mínima representación finita para los píxeles de la imagen y los valores del kernel. Para ello se necesita efectuar un estudio acerca de la cantidad de bits de resolución mínimos con una pérdida de información aceptable.

Los valores de los píxeles I_{ij} se encuentran en el rango 0 a 255. Con la normalización *dynamic range expansion* [2] se lo lleva al rango 0 a 1. Los valores del kernel K_{ij} pueden ser tanto positivos como negativos. Utilizando *Maximum norm* [3] se obtiene el máximo valor absoluto y se divide los K_{ij} por este valor para llevar al kernel al rango -1 a 1 manteniendo su efecto.

Para poder operar los rangos anteriores en una representación de 8 bits se utiliza representación *Signed Fixed Point* [4] $S(8, 7)$.

La convolución de una imagen con un $\mathbb{K}^{3 \times 3}$ resulta en una salida de 20 bits $S(20, 14)$. Entonces se realiza un post procesamiento donde se lleva el resultado a un rango positivo y truncamiento. Se establece una comparación a fines de decidir la cantidad de bits de salida del procesamiento.

Se utiliza la relación SNR de la operación a máxima resolución $S(20, 14)$ y el error producido al reducir la cantidad de bits $e_r = f(x)_{20b} - f(x)_{pos}$ [5]. Una representación $S(13, 8)$ tiene una SNR aproximada de 30[dB] que permite observar el efecto de la convolución con una mínima pérdida de información recordando que nuestro objetivo no es no es representar una imagen en su totalidad.

Se puede llevar el rango final a 8 bits si se utiliza *dynamic range expansion* (referencia). Pero se requiere conocer el máximo y el mínimo valor de píxel de la imagen luego de filtrar, lo que implica que toda la imagen se encuentre en memoria.

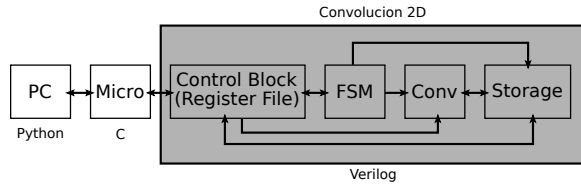


Fig. 1. Flujo de trabajo del sistema y lenguajes en los que se trabajó en cada instancia.

3. Arquitectura del sistema

3.1. Flujo de trabajo

El flujo de trabajo consta de tres instancias como se observa en la figura 1. En la primer instancia, se desarrolló un cliente en python donde se ingresa la imagen a procesar junto con los coeficientes del filtro que se desea aplicar, el filtro o kernel es una matriz que pertenece al conjunto $\mathbb{R}^{3 \times 3}$. Toda la arquitectura del sistema ha sido diseñada para trabajar con filtros de esa dimensión, aunque no debería ser difícil generalizarla a filtros de otras dimensiones. La información es entonces separada en lotes, el cliente envía un lote, espera a recibir el mismo procesado y luego envía el lote siguiente.

Un microprocesador instanciado en la FPGA es el encargado de recibir los lotes, hace un desempaquetado de los datos y además le añade a los mismos una cabecera necesaria para la comunicación con el módulo de convolución. Asimismo una vez que el módulo finalizó el procesamiento, el microprocesador toma esa información procesada, la empaqueta y envía nuevamente a la computadora.

El módulo de convolución procesa el lote, internamente es el Bloque de Control (Control Block) quien hace de interfaz entre el resto del módulo y el exterior. La porción de la imagen es almacenada, los bloques de convolución (Conv) realizan la suma de los productos de los coeficientes del filtro con una sección de la imagen igual al tamaño del filtro, una vez que toda la porción de la imagen fue procesada, se envía el resultado y se espera a recibir una nueva porción. Una maquina de estados finitos (FSM) lleva cuenta del ciclo de entrada→procesamiento→salida que ocurre en el módulo.

3.2. Módulo de convolución

En esta sección se describe en detalle la arquitectura del módulo de convolución.

3.2.1. Estados. Durante todo el ciclo de trabajo, el módulo atraviesa distintos estados como se aprecia en la figura 2. En primera instancia, está en un estado inicial de **reset** esperando a ser configurado. Permanecerá en ese estado hasta recibir la intrucción para pasar al estado de **kernel load** (carga de kernel) donde se carga al módulo el filtro que se desea aplicar. Una vez que se termina de cargar los coeficientes del filtro, se espera la instrucción para pasar a **size load** (carga de tamaño), en este estado se debe informar

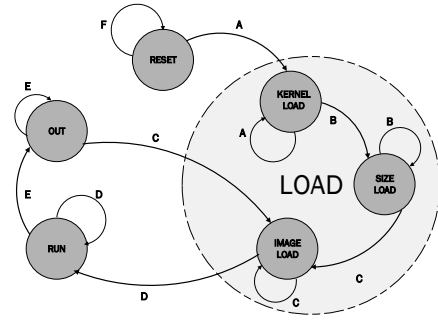


Fig. 2. Diagrama de estados del módulo de convolución. A - Carga de kernel, B - Carga de tamaño, C - Carga de imagen, D - Procesamiento, E - Out, F - Reset

al módulo la altura de la imagen. Habiendo ocurrido la transición al estado siguiente, no se retornará a los estados previos hasta finalizar el procesamiento completo de la imagen. Al salir del estado de **size load** se pasa al de **image load** donde se carga una sección de la imagen. Pasados estos tres estados se finaliza la etapa de carga. En la instancia siguiente el módulo se encuentra en el estado de **run**. En este estado se realiza el procesamiento del lote de forma ininterrumpida, es decir, toda instrucción será ignorada hasta finalizar el filtrado donde una señal de aviso es emitida. Se espera entonces la instrucción para pasar al estado **out**. Con el lote ya procesado y la instrucción recibida se da inicio al envío de los datos filtrados. La sucesión de los últimos tres estados mencionados **image load** → **run** → **out** se repetirá por cada nuevo lote hasta obtener la imagen procesada en su totalidad.

3.2.2. Almacenamiento de la información. El kernel o filtro que se quiere aplicar a la imagen es almacenado en registros de los bloques de convolución. Con respecto a la imagen, se optó por ordenar la memoria en columnas, donde cada columna almacena una columna de pixels. Queda entonces como una limitación la altura máxima de la imagen dada por el número máximo de pixels que es posible almacenar en una columna de memoria.

El lote ya procesado es almacenado sobrescribiendo los datos que se utilizaron para producirlo, es decir, se utiliza la misma memoria tanto para los datos de entrada como los de salida.

3.2.3. Procesamiento de la información. Cada bloque de convolución toma los valores de tres (o k , para un filtro que pertenece a $\mathbb{R}^{k \times k}$) columnas adyacentes. Comienza cargando los tres primeros valores de cada columna en sus registros, realiza la suma del producto con los coeficientes del filtro, y hace un desplazamiento de los registros con los valores de la imagen, de forma que se descarten los valores mas antiguos de cada columna, y se cargue un nuevo valor por columna, como en una estructura FIFO (first in, first out). Como muestra la figura 3, esto es equivalente a ubicar el filtro sobre tres columnas de la imagen y desplazarlo verticalmente.

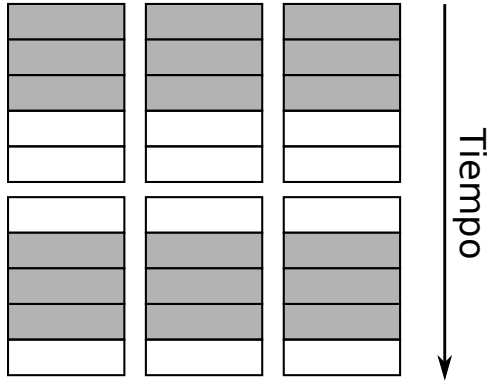


Fig. 3. En gris se observan los datos que han sido cargados a los registros del bloque de convolución, en el ciclo siguiente es posible ver como los valores de cada columna que ingresaron primero han sido descartados, y nuevos valores han sido cargados, produciendo un efecto de desplazamiento hacia abajo.

Luego de analizar distintas alternativas, se decidió que los bloques de convolución que se tienen trabajando en paralelo produzcan columnas procesadas contiguas, es decir, que el bloque de convolución 1 produzca la primer columna del lote, el bloque 2 la segunda y así sucesivamente. Una de las razones por la que se tomó esta decisión es la naturaleza de la operación de la convolución: se necesitan k columnas de imagen para generar una columna procesada, para generar la columna contigua es necesario desplazarse un lugar en la imagen de entrada, por lo que existe únicamente una columna de diferencia en la entrada de dos bloques que generan dos columnas adyacentes. Esta superposición en la entrada implica una reducción del número de columnas necesarias de $k \cdot N$ a $N + k - 1$ para N bloques de convolución si estos generan columnas adyacentes.

4. Conclusion

The conclusion goes here.

Acknowledgments

The authors would like to thank...

References

- [1] I. Goodfellow, Y. Bengio, and A. Courville, *Deep Learning*. MIT Press, 2016, <http://www.deeplearningbook.org>.
- [2] R. E. W. Rafael C. González, *Digital Image Processing*. Prentice Hall, 2007.
- [3] W. Rudin, *Principles of Mathematical Analysis*. McGraw-Hill, 1964.
- [4] G. C. S. Keith B. Cullen and N. J. Hurley, "Simulation tools for fixed point dsp algorithms and architectures," *International Journal of Signal Processing*, vol. 1, no. 4, pp. 199–203, 2008.
- [5] H. D. Ramón, "Análisis del error en algoritmos de transmisión de imágenes comprimidas con pérdida," Master's thesis, Facultad de Informática, U.N.L.P., hramon@lidi.info.unlp.edu.ar, 2002.