

珠海科技学院

毕 业 设 计

基于 FPGA 的 JPEG 图像编码系统设计

学	院：	电子信息工程学院
专	业	名称：微电子科学与工程
学	生	姓 名：黄智为
学	号：	03210828
指导老师姓名、职称：孙永坚 讲师		

完成日期：2025 年 6 月 8 日

摘 要

随着近几十年来多媒体技术、图像扫描技术、移动终端、通信技术的不断发展,数字图像和视频数据的广泛使用,图像数据的数量呈指数机增加。于此对图像数据的存储以及传输的需求日益严峻。一味地添加设备的存储容量和信道的带宽是不现实的,对此使用图像压缩技术来减少图像数据的数据量。而作为静态图像压缩国际标准格式的 JPEG (Joint Photographic Experts Group),因具有压缩率高、失真率小等特点。在国际上取得广泛的应用。

目前大多数的 JPEG 格式图像数据编解码系统都是基于软件编程从而运行在通用计算机上。这种方式存在计算效率低、实时性低、运行功耗高等诸多缺点。于此同时具有对硬件可编程、运行功耗低的 FPGA (Field Programmable Gate Array) 芯片的规模不断增加,在 FPGA 芯片内实现复杂的数字信号处理系统已成为现实。因此本设计将 JPEG 压缩技术和 FPGA 相结合提升系统的性能,并从实际工程出发,设计出一套 JPEG 编码系统。完成 JPEG 编码在 FPGA 上的实现。

本论文的结构首先阐述了 JPEG 格式的编码 FPGA 实现的研究背景与意义国内外研究现状,并以此使用了一种的基于脉动阵列实现 DCT 算法的流水线结构。接着描述了 JPEG 格式编码和解码算法的实现步骤。然后采用 SOC 的设计思想,给出整个硬件系统的内部结构、层次划分,对每个运算步骤进行了详细的描述。最后完成整体的验证。

本设计基于 Xilinx 的 Zynq 系列的 FPGA 的硬件平台,对上位机输出的 rgb 格式的图像进行采集和压缩,再通过使用低速串行通信协议传输压缩数据。在 EDA 工具 vivado2019.1 中完成综合仿真、布局布线以及码流生成。

关键词: FPGA; 图像压缩; JPEG

ABSTRACT

With the continuous advancement of multimedia technology, image scanning technology, mobile terminals, and communication technology in recent decades, the widespread use of digital images and video data has led to an exponential increase in the volume of image data. Consequently, the demand for storage and transmission of image data has become increasingly critical. Simply increasing the storage capacity of devices and the bandwidth of communication channels is impractical. Therefore, image compression technology is employed to reduce the volume of image data. JPEG (Joint Photographic Experts Group), as the international standard format for static image compression, is widely adopted globally due to its high compression ratio and low distortion rate.

Currently, most JPEG image data encoding and decoding systems are based on software programming and run on general-purpose computers. This approach has several drawbacks, including low computational efficiency, poor real-time performance, and high power consumption. At the same time, the scale of FPGA (Field Programmable Gate Array) chips, which are hardware-programmable and have low power consumption, has been continuously increasing. Implementing complex digital signal processing systems within FPGA chips has become a reality. Therefore, this design combines JPEG compression technology with FPGA to enhance system performance and, based on practical engineering considerations, designs a JPEG encoding and decoding system. This system achieves the implementation of JPEG encoding and decoding on an FPGA.

The structure of this thesis first elaborates on the research background and significance of implementing JPEG format encoding and decoding on FPGA, as well as the current research status both domestically and internationally. Based on this, a novel pipelined structure for implementing the DCT algorithm using a systolic array is proposed. Subsequently, the implementation steps of the JPEG format encoding and decoding algorithms are described. Then, adopting the System-on-Chip (SOC) design philosophy, the internal structure and hierarchical division of the entire hardware system are presented, with detailed descriptions of each computational step. Finally, the overall verification is completed.

This design is based on the Xilinx Zynq series FPGA hardware platform, which captures and compresses image data from the CMOS image sensor OV5640. The compressed data is then transmitted using a low-speed serial communication protocol. The synthesis, simulation, layout, routing, and bit-stream generation are completed in the EDA tool Vivado 2019.1.

keywords: FPGA; JPEG; image compression

目 录

摘要	I
ABSTRACT.....	II
1 绪 论	1
1.1 研究背景及研究意义.....	1
1.2 国内外研究现状.....	1
1.3 使用芯片简介	2
1.4 开发环境.....	2
1.4.1 Vivado 简介.....	3
2 JPEG 图像压缩相关理论	4
2.1 彩色空间变换及逆变换.....	4
2.2 离散余弦变换及逆变换.....	5
2.3 量化及反量化	6
2.4 ZigZag 扫描及反扫描	8
2.5 熵编码及熵解码.....	8
2.5.1 DC 系数差分脉冲编码.....	8
2.5.2 AC 系数游程编码.....	9
2.5.3 霍夫曼编码	9
2.6 JPEG 文件格式.....	12
2.7 本章总结.....	14
3 JPEG 编码系统硬件结构设计	15
3.1 设计思想	15
3.1.1 流水线	15
3.1.2 脉动阵列	16
3.1.3 乒乓操作	17
3.1.4 算法状态机	18
3.2 编码模块划分	20
3.3 数据解析模块.....	21
3.3.1 写状态机以及读状态机	21
3.4 色彩空间变换模块.....	22
3.5 DCT 模块.....	23
3.5.1 DA 算法	24

3.5.2 DA 算法的硬件实现	25
3.6 Zigzag 扫描模块	28
3.6.1 zigzag 扫描器	29
3.7 量化模块	30
3.8 熵编码模块	31
3.8.1 中间码生成模块	31
3.8.2 EOB 生成模块	33
3.8.3 Huffman 编码模块	34
3.8.4 不定长数据拼接模块	35
3.9 JPEG 数据生成模块	37
3.10 本章总结	37
4 JPEG 编码系统仿真结果与指标分析	39
4.0.1 编码模块仿真	39
4.1 数据解析模块功能仿真	42
4.1.1 读写状态机功能仿真	42
4.2 DCT 模块功能仿真	42
4.3 zigzag 扫描及量化模块	45
4.4 熵编码模块仿真	45
5 FPGA 实现与上板验证	47
5.1 上板验证	47
参考文献	49
致谢	51

1 绪 论

1.1 研究背景及研究意义

图像数据作为信息的重要载体，在如今这个信息化的社会扮演着不可或缺的角色。与文本相比，图像具有强大的表达能力，通过像素、色彩及形状结构等元素传递出大量的信息。而数字成像设备捕获和处理的图像对人们的生活和生产活动在各个方面产生直接影响。^[2] 随着高清图像和视频的普及，图像数据的数量呈指数级增长。对高存储空间传输带宽的需求日益严峻。以分辨率为 1920×1080 的 24 位像素深度的 60 刷新率的视频数据为例，如果使用原像素数据进行存储，1GB 的存储空间仅能够存储 6 秒左右的视频片段。因此一味地添加设备的存储容量和信道的带宽是不现实的，由此图像压缩技术孕育而生。该技术通过图像数据存在大量的冗余的特性，对图像数据进行压缩编码。

目前图像压缩格式应用最广的是 JPGE 压缩格式。它运用图像数据在空间上的连续性，空间上存在一定程度的冗余性；以及人眼对图像的辨别度有限，即在视觉上存在一定程度的冗余性；最后有些图像中包含了一些先验知识有关的信息，即知识冗余性；通过这些特性^[16] 来减少图像的数据量。目前 JPEG 图像大多数使用软件进行编解码。但对于医疗器械、自动驾驶、视频监控等对视频画面逐帧处理要求高的场景，这种方式有着效率低、运行功耗高等诸多缺点。

在硬件实现上，业内普遍用图像专用集成电路 (Application Specific Intergrated Circuit ASIC)，但是 ASIC 缺乏一定的灵活性，不能轻松实现一些差异化的图像处理功能。而基于 FPGA 平台的图像压缩系统是当前研究开发的热点。

本设计采用 FPGA 高并行计算能力和低功耗的特性设计出一套高效运行的 JPGE 格式编码系统。该系统能保证图像数据高实时传输地同时保持较低的功耗，适合运用在嵌入式系统或边缘计算设备。通过对算法进行硬件级优化，FPGA 能够对 JPGE 压缩的各个环节进行流水线和并行处理。相对于传统的软件开发方式极大地提升了系统的吞吐量和响应速度，同时保持较低的运行功耗。此外这种编码系统作为软核结合 FPGA 使用使用具有较强的可扩展性，可与大多数视频图像处理系统相结合，助力更多地创新应用开发。

1.2 国内外研究现状

随着近几十年来信息技术地不断发展，图像和视频数据被广泛运用。因此如何降低数据的存储大小和传输系统的负担一直是研究的问题。现如今图像数据压缩编码主要分为两种，一种是针对静止图像在空间在空间的纬度上进行压缩编码的压缩方式，如 JPEG、JPEG-2000、JPEG-LS。另一种是针对多个数据帧在时间纬度上进行压缩的方式如 H.264、H.256^[13] 等。其中 JPEG (Joint Photographic Exprts Group, 联合专家组) 标准有 ISO 在 1991 年提出^[9]，之后有相继提出了 JPEG-L、JPEG-Motion、JPEG2000 三个图像标准，JPEG-LS 是一种接近无损压缩的压缩格式，其工作简单高效，但是输出的编码率随原图像的改变存在较大的波动。PEG-MONTION 是基于 JPEG 发展起来的，可用于动态图像的压缩，但是压缩率比较低。JPEG2000 是用小波变换代替 JPEG 的离散余弦变换 (DCT)，在低比特率下，有更良好的图像压缩性能，但是算法的复杂度高，因此在一下追求低负责度的实时应用中，JPEG2000 无法替代 JPEG，在大多数的场合之下，使用 JPEG 就能满足需要了。

国外在 jpeg 硬件编解码方面的研究成果有：在使用 ASIC 上，美国 AD 公司推出的高性能图像编解码芯片 AD212 是。支持 JPEG 和 JPEG2000 图像格式的编解码，在 JPEG 编解码方面器核心 DCT 变换基于优化的 8×8 定点运算架构，能够处理完成正向和反向 DCT 计算，同时通过可编程量化表支持动态调整，使用者可以更具使用需求平衡图像质量和带宽占用。在性能方面 ADV212 的 JPEG 编码处理速率可达 60MSamples/s, 能满足 1080p 分辨率下 30fps 实时处理的需求。对于 JPEN 格式编解码 FPGA 实现的研究现状有：里斯本高级工程学院的学者^[11] 利用 FPGA 独有的硬件结构可编程的特点，使用了 FPGA 动态局部可重构技术，根据编码的流程对 FPGA 硬件逻辑资源进行分时复用，实现硬件资源利用最大化。采用该方案相对使用传统的静态解决方案在资源占用上节省了 60%，但代价是运行速度上慢了 9 倍。Shan 等人^[12] 通过行列分解的方式实现 2D-DCT（二维离散余弦变换），并在设计中引入乒乓缓存器。在运行在 100MHZ 的时钟信号下，针对 1920×1080 的图像，最快解码率可达到 30fps 的视频刷新率。Teja^[14] 等人针对 2D-IDCT（二维离散余弦逆变换）设计了一种全流水的硬件结构，同时不使用乘法器，降低了 2D-IDCT 模块的资源利用。在 JPEG 解码上的研究主要围绕 Huffman 解码展开，巴尔伊兰大学的研究者^[7] 提出了并行 Huffman 解码的方式。随机分配解码数据不同的解码核，如果产生了错误，通过一种同步技术使之后的解码正确化。该方式在一般情况下拥有比传统的串行解码少很多解码时间。Y.-W. Chang 等研究者^[4] 设计了 Huffman 解码的直接映射结构，此方法可以省去传统 Huffman 解码的过程中的搜寻匹配过程。

国内在 JPEG 硬件编码的研究成果有：在应用方面，为了解决胶囊内窥镜有效空间和电池容量以及传输实时性要求高的场景，上海交通大学的赵恒阳、刘华^[20] 使用 fpga 芯片对图像进行 JPEG 格式的编码，以 2Mbps 的数据速率进行传输，可以达到 30fps 的视频刷新率。在算法改进方面杜英杰^[18] 针对传统 JPEG 使用固定量表，在压缩图像的视觉质量和压缩率的制衡不能灵活调节的问题。提出了一种基于感知量化和统计量化的自适应量化算法，可以根据在不同频率信息中应用不同量化步长的方法，实现更高的压缩比和更优的图像压缩效果，并使用 FPGA 进行硬件实现。东南大学的李丹青^[17] 根据 DCT/IDCT 计算的数据流利用粗细度可重构阵列对其进行实现。邱操^[21] 提出并设计了一种新颖的基于颜色分量的多流水线架构，解决了 DC 系数无法在单条流水线中编码的问题。在 148.5Mhz 的时钟频率下，比特吞吐率可达 3084Mbit/s。任静^[15] 在 Chen 算法的基础上，通过二分频信号控制器对加减运算做出选择，减少了加法器的调用，从而实现了 DCT 的优化。

1.3 使用芯片简介

本设计使用的芯片型号是 Xilinx 公司 Zynq-7000 系列的 XC7Z020-CLG484。Zynq-7000 系列是 Xilinx 公司推出的全可编程片上系统 (All Programmable SOC), 其中包含了 PS (Processing System, 处理器系统) 和 PL (Programmable Logic, 可编程逻辑) 两部分。

Zynq SoC 整合了 ARM 双核 cortex-A9 处理器和 FPGA 架构，实际上是一个片上系统 (System on Chip, SoC), 因此使得它不仅具有 FPGA 在能耗、性能、硬件可编程的优点，同时具有处理器软件可编程的优点，以提供强大的系统性能、灵活性与可扩展性。该芯片的可编程逻辑部分基于 Xilinx 28nm 工艺的 7 系列 FPGA。

1.4 开发环境

本设计使用的开发环境是 EDA 工具 Vivado2019.2。

1.4.1 Vivado 简介

Vivado 是 Xilinx 公司开发的集成开发环境，用于数字设计、验证和实现 FPGA 和 SoC 解决方案。Vivado 提供了一个全面的工具集，帮助设计者从硬件设计到软件开发的整个流程，包括：设计与综合、FPGA 的布局布线、仿真和验证、码流生成、ILA (Integrated Logic Analyzer) 在线调试、PS 端的软件开发、IP 核集成。Vivado 旨在提升 FPGA 设计的效率，特别是在复杂的系统级集成和高性能应用中。它广泛运用在通信、自动化、医疗、汽车、芯片设计等领域。

2 JPEG 图像压缩相关理论

要对一张静态图像数据进行 JPEG 编解码从而做到压缩和解压，需要经历多个过程。如图 2-1 所示。

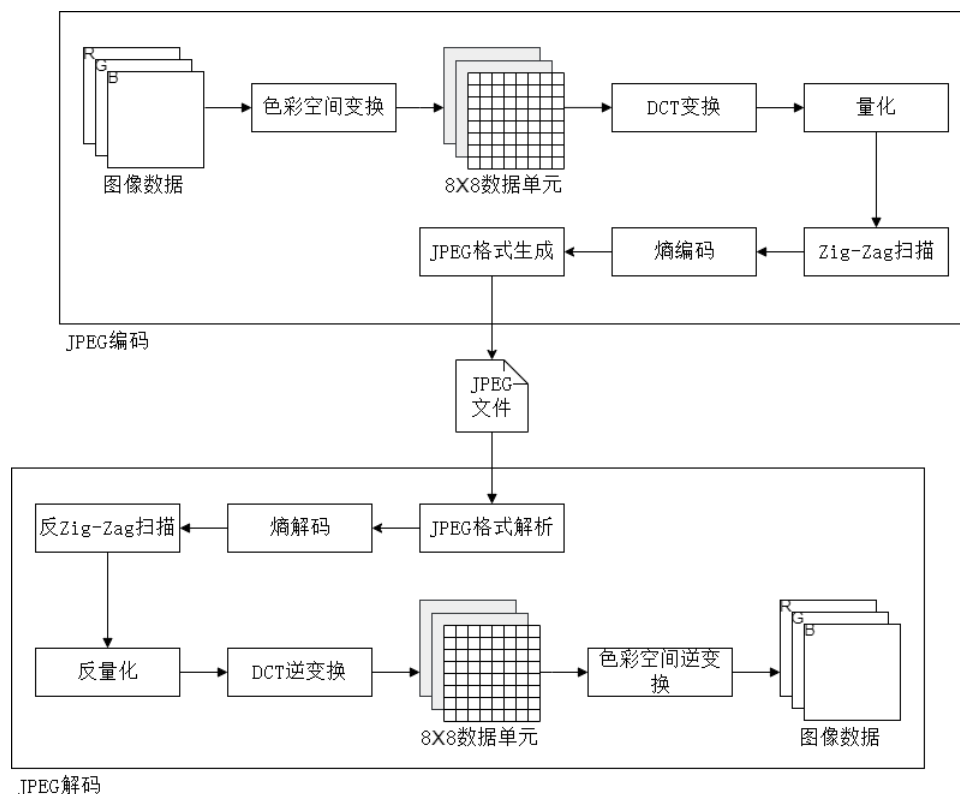


图 2-1 JPEG 的编码和解码流程

JPEG 格式的图像压缩流程为：首先将图像每个像素点的 R、G、B 颜色分量通过色彩空间变换转换成色度分量 Cr、Cb 以及亮度分量 Y。之后将图片划分为若干个 8*8 的数据单元每个单元包含 64 个像素点，再对每个数据单元进行二维离散余弦变换（DCT），将二维的空间域数据变成二维的频域数据。再根据量化表对对应的频域分量进行量化处理。再通过 Zig-Zag 扫描将二维的频域数据转换成一维的序列。最后，依次通过游程编码和霍夫曼编码去除掉冗余的数据从而压缩 JPEG 图像数据。

解压缩流程的流程与压缩的各个流程相反，除了量化和彩色空间变换这一过程会丢失一定的信息之外，其他的步骤都可以无损还原原数据，因此 JPEG 是一种有损压缩技术。

下面依次对各个步骤做详细的描述。

2.1 彩色空间变换及逆变换

绝大多数的颜色都可以使用 R、G、B 三种颜色分量的线性组合进行合成。因此大多图像数据每个像素点都是以 RGB 分量表示。特别是再计算机视频技术中，不管使用哪种形式的彩色空间表示，最后一定要转换为 RGB 彩色空间显示。

相关研究表明，人类的视觉系统有分别对红绿蓝三种颜色敏感层度的三种锥体细胞以及对明暗程度敏感的锥体细胞。其中对明暗程度的锥体细胞的数量大于对颜色敏感层度锥体细胞的数量。因此人类对是对色度辨识度大概是对明暗变换的辨识度的四分之一，因此可以利

用对颜色感知强度的不同，将 RGB 彩色空间变换到 YCrCb^[10] 彩色空间再根据感知能力做对应的处理。

ITU-R601 建议规定的 RGB 彩色空间到 YCbCr 彩色空间变换关系如式 (2.1)：

$$\begin{bmatrix} Y \\ Cr \\ Cb \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.299 & 0.587 & 0.144 \\ 0.500 & -0.419 & -0.081 \\ -0.169 & -0.331 & 0.500 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R \\ G \\ B \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 128 \\ 128 \end{bmatrix} \quad (2.1)$$

在 JPEG 编码中，RGB 颜色分量的取值范围通常是 0 到 255，因此 JPEG 数据使用的是 8 位无符号整数。而在 YCrCb 颜色空间中，色度的颜色分量 Cr、Cb 的范围为-128 到 127。为了将其范围转换为 0 到 255。故添加偏移量 128，以确保范围在 0 到 255 内。这有助于在 JPEG 编码和解码中正确处理色度信息。这个偏移量是 JPEG 编码标准的一部分，确保了色度信息在 JPEG 图像中正确显示。

彩色空间的逆变换如下式所示：

$$\begin{bmatrix} R \\ G \\ B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1.402 & 0. \\ 1 & -0.344 & -0.714 \\ 1 & 0 & 0.500 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Y \\ Cb \\ Cr \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 128 \\ 128 \\ 128 \end{bmatrix} \quad (2.2)$$

由于人类的视觉系统对色度变化的感知低于亮度，因此在对色度分量进行采样的时候可以有针对性地进行降采样，进而降低数据量，这也是最朴素的图像压缩技术之一。根据对色度分量的采样率不同分为以下几种采样格式：

YCbCr444：每个分量的采样率都为 1。这意味着对于每一个像素点都进行完整的采样，携带完整的原图片信息，没有信息丢失。因此 YCbCr44 也是最高质量的采样格式。

YCbCr422：在每两个水平相邻的像素中，只用一个 Cr 分量和一个 Cb 分量来表示该这两个像素点的色度分量，而每一个像素点都与之对应的 Y 分量。这种降采样的方式减少了颜色信息的存储和传输需求，在一定程度上牺牲了色度分辨率，但保留了较高的图像质量。

YCbCr420：在每两个水平相邻以及垂直相邻的像素中，只用一个 Cr 分量和一个 Cb 分量表示这 4 个像素点的色度分量，而每一个像素点都有一个与之对应的 Y 分量。这种降采样的方式减少了存储和传输的需求，同时牺牲了色度的分辨率，是广泛应用与图片和视频压缩的以及传输的一种采样格式。本设计采用该采样格式。

再经过采样后需要将采样得到的 Y、Cb、Cr 三种格式分别根据在空间上的分布整合成若干个 8 乘 8 的数据单元。该数据单元是之后 JPEG 编解码各个流程之中的处理单位，称为 MCU (Minimum Coded Unit, 最小编码单元)。当使用 YCbCr422 采样格式时单个 MCU 有 2 个 8 乘 8 的 Y 分量单元以及 Cr 和 Cb 分量 8 乘 8 单元各一个。同理，当使用 YCbCr 采样格式时单个 MUC 有 4 个 8 乘 8 的 Y 分量单元以及 Cr 和 Cb 分量 8 乘 8 单元各一个。

2.2 离散余弦变换及逆变换

由于人类的视觉系统在对，图像上亮度以及色度在空间上变化频率高的细节部分的注意力并不高，因此可以将图像上的高频率的信息适当的过滤掉，进而对数据进行进一步的压缩。DCT^[3] (Discrete Cosine Transform 离散余弦变换) 的作用是将图像从空间域转换到频域。在 JPEG 中，通过对每个 MCU 进行 2D-DCT 从而得到在空间上各个频率代表的正交基分量。2D-

DCT 的变换公式如下：

$$Y(u, v) = \alpha(u)\alpha(v) \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{j=0}^{M-1} X(i, j) \cos \left[\frac{\pi}{N} \left(i + \frac{1}{2} \right) u \right] \cos \left[\frac{\pi}{M} \left(j + \frac{1}{2} \right) v \right] \quad (2.3)$$

$$u = 0, 1, 2, \dots, N-1$$

$$v = 0, 1, 2, \dots, M-1$$

其中

$$\alpha(u) = \begin{cases} \sqrt{\frac{2}{N}} & , u > 0 \\ \frac{1}{\sqrt{N}} & , u = 0 \end{cases} \quad \alpha(v) = \begin{cases} \sqrt{\frac{2}{M}} & , v > 0 \\ \frac{1}{\sqrt{M}} & , v = 0 \end{cases} \quad (2.4)$$

在 JPEG 中对 8×8 的像素块进行 2D-DCT 变换，所以有 $N = 8, M = 8$ 。带入 (2.3) 有：

$$Y(u, v) = \frac{1}{4} C(u) C(v) \sum_{i=0}^7 \sum_{j=0}^7 X(i, j) \cos \frac{(2i+1)u\pi}{16} \cos \frac{(2j+1)v\pi}{16} \quad (2.5)$$

$$C(v), C(u) = \begin{cases} 1 & , u, v > 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & , u, v = 0 \end{cases}$$

在公式中， $f(i, j)$ 表示在位置 (i, j) 的像素值。其中 $F(0, 0)$ 实际上就是对 64 个像素点做加权平均，相当于 8×8 单元的平均亮度，成为 DC (Direct coefficient, 直流) 系数。其余的 63 个频率值的点称为 AC (Alternation coefficient, 交流) 系数。在交流系数中距离直流系数点越大代表该点的频率越高。

将频域转换成空间域的变换称为 IDCT (Inverse Discrete Cosine Transform, 离散余弦逆变换)，2D-IDCT 的表达式如下：

$$X(i, j) = \frac{1}{4} \alpha(u)\alpha(v) \sum_{u=0}^7 \sum_{v=0}^7 Y(u, v) \cos \frac{(2i+1)u\pi}{16} \cos \frac{(2j+1)v\pi}{16} \quad (2.6)$$

$$\alpha(v), \alpha(u) = \begin{cases} 1 & , u, v > 0 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} & , u, v = 0 \end{cases}$$

2.3 量化及反量化

量化是对 DCT 系数进行压缩的最关键一步，它按照给定的量化系数对每个 DCT 进行除法，再通过四舍五入取整数的方式得到量化后的系数，这个过程是一个一对多的映射过程。也就代表量化后的数据将无法完整地还原回来，因此存在数据丢失。这也是导致 JPEG 有损压缩的原因之一，量化的公式如下：

$$C(u, v) = \text{round} \left[\frac{F(u, v)}{Q(u, v)} \right] \quad (2.7)$$

其中 $F(u, v)$ 是 2D-DCT 系数, $Q(u, v)$ 是步长值, $C(u, v)$ 是量化后的值。而反量化自然就是将量化后的值乘回步长值, 反量化的公式如下

$$F(u, v) = C(u, v)Q(u, v)$$

(2.8)

量化是为了将大部分的高频分量都转换为 0, 进而减少高频分量的信息, 同时也是为了下一步编码作出准备。通过不同的量化表从而控制图像的压缩程度。JPEG 针对色度以及亮度有不同的量化表, 如表 2-1和表 2-2所示

表 2-1 亮度量化表

亮度量化表							
16	11	10	16	24	40	51	61
12	12	14	19	26	58	60	55
14	13	16	24	40	57	69	56
14	17	22	29	51	87	80	62
18	22	37	56	68	109	103	77
24	35	55	64	81	104	113	92
49	64	78	87	103	121	120	101
72	92	95	98	112	100	103	99

表 2-2 色度量化表

色度量化表							
17	18	24	47	99	99	99	99
18	21	26	66	99	99	99	99
24	26	56	99	99	99	99	99
47	66	99	99	99	99	99	99
99	99	99	99	99	99	99	99
99	99	99	99	99	99	99	99
99	99	99	99	99	99	99	99
99	99	99	99	99	99	99	99

对比两个表可以明显地看出, 对于亮度步长的划分会更细一点, 同时高频分量的值是普遍大于低频部分的。这是由于人眼对色度和高频部分图像信息的辨识能力低于亮度和高频部分。可以把量化当成一个在空间上的二维低通滤波器。

2.4 ZigZag 扫描及反扫描

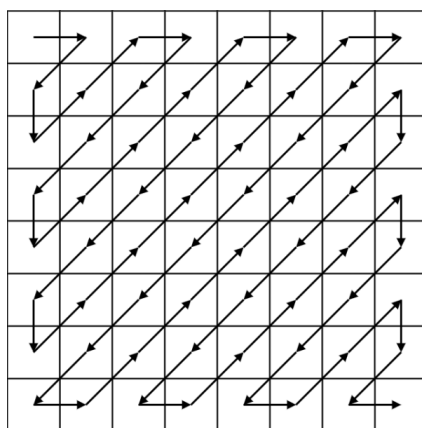


图 2-2 ZigZag 扫描

ZigZag 扫描的过程如图 2-2所示，它对 8×8 单元进行一维上的重排序。这一步骤也可以在量化前执行。对于大部分的 8×8 单元而言，在经过量化后，右下角的高频分量存在大量的零值。为了最大限度地将这些零值相邻为后面压缩做准备，通过 Z 字形扫描对 8×8 单元进行重排序。同理，反扫描即为将 1 维序列排回 8×8 单元。

2.5 熵编码及熵解码

图像数据的信息冗余量主要体现来两个层面：一是图像数据中各个相邻数据之间存在着一定的关联性。在一点体现在空间域上就是相邻的像素点之间的差距一般并不是很大，体现在频域上则是在经过量化和 ZigZag 扫描之后的数据中存在大量连续的零值；二是图像中不同的像素值的概率分布通常是不均匀的，某些像素值的出现的概率较高。如果对出现概率较高的数据采用跟少的位数进行编码，则能在一定程度减少一定的数据量。熵编码的主要目的为通过信息熵理论来减少这些冗余的信息，从而降低图像数据在传输和存储中所占用的时间和空间。同时熵编码是可逆的属于无失真压缩。

在量化后。对于 DC 系数和 AC 系数两者在统计性质有很大的不同，因此采用两种不同的编码方式，对于 DC 系数采用差分脉冲编码（differential Pluse Code Modulaiton, DPCM），对于 AC 系数则使用游程编码（Run-Length Encodeing, RLE）。这两种编码方式通过在空间和频率上各个相邻数据的相似性的特点进行编码。在霍夫曼编码之前，能有效地减少图像数据的冗余性，以实现更高效的图像压缩。

2.5.1 DC 系数差分脉冲编码

DC 系数的值通常会比 AC 的值要大，而 DC 系数可以认为是每个 8×8 单元的平均值。而在空间上相邻的 8×8 单元平均值的差异通常不大。为了充分利用这一特点，JPEG 采用了差分脉冲编码，通过对当前的 8×8 单元的 DC 系数与前一个 8×8 单元的 DC 系数的差值进行编码。设 DC_{diff} 当前的 8×8 单元的 DC 系数 DC_i 减去前一个 DC 系数 DC_{i-1} , DC_0 表示第一个 8×8

单元的 DC 值。公式如下：

$$DC_{diff} = \begin{cases} DC_i - DC_{i-1} & , i > 0 \\ DC_0 & , i = 0 \end{cases} \quad (2.9)$$

DC_{diff} 的编码格式为 (Size, Amplitude)。其中 Size 为 Amplitude 的位宽值，而 Amplitude 为 DC_{diff} 的幅值，当幅值为正是为原码。反正则为补码。因此 Amplitude 没有符号位。根据 Size 和 Amplitude 的第一位来判断 DC_{diff} 的正负。

2.5.2 AC 系数游程编码

在经过 ZigZag 扫描之后，AC 系数通常会出现大量连续的零值。也就可以通过连续 0 的个数来进行编码，这种方式称为游程编码。游程编码可以有效地表示续出现的相同的值，用该数值本事加上该数值的重复次数来替代。进而减少数据量来做到数据压缩。游程编码的编码格式为 (Run, Size, Amplifier)。其中 Run (游程) 表示非零值前面零值的个数，Size 表示非零值的尺寸，Amplifier 表示非零值的幅值。同理，也可以根据这三个值还原回原码，从而做到解码。

有两种特殊的情况需要注意：当出现从某个非零值直到最后第 64 个值都为零时的情况，使用 0/0 (EOB) 进行编码。当连续零值的数量超过 16 个时，使用 F0 (ZRL) 进行编码。

2.5.3 霍夫曼编码

霍夫曼编码是一种可变长度编码，这种编码方法由霍夫曼 (Huffman) 在 1952 年提出^[6]。它根据字符的出现概率来构建编码映射。以实现码字的平均长度最短。该编码方式的压缩率接近香农所定义的极限压缩率，因此这种方法也称为最佳编码。通过查找 AC 和 DC 系数对应颜色分量的 Huffman 表进行编码。Huffman 码表是由 JPEG 标准通过大量的图像数据统计进而规定的，详细内容如下表所示。

表 2-3 亮度 DC_{diff} Huffman 表

尺寸	Huffman 码长度	Huffman 码字
0	2	00
1	3	010
2	3	011
3	3	100
4	3	101
5	3	110
6	4	1110
7	5	11110
8	6	111110
9	7	1111110
A	8	11111110
B	9	111111110

表 2-4 色度 DC_{diff} Huffman 表

尺寸	Huffman 码长度	Huffman 码字
0	2	00
1	3	010
2	3	011
3	3	100
4	3	101
5	3	110
6	4	1110
7	5	11110
8	6	111110
9	7	1111110
A	8	11111110
B	9	111111110

表 2-5 亮度 AC 系数 Huffman 表

游程/尺寸	Huffman 码长度	Huffman 码字
0/0(EOB)	4	1010
0/1	2	00
0/2	2	01
0/3	3	100
0/4	4	1011
0/5	5	11010
0/6	7	1111000
0/7	8	11111000
0/8	10	1111110110
0/9	16	1111111110000010
0/A	16	1111111110000011
1/1	4	1100
...
F/A	16	1111111111111110

表 2-6 色度 AC 系数 Huffman 表

游程/尺寸	Huffman 码长度	Huffman 码字
0/0(EOB)	2	00
0/1	2	01
0/2	3	100
0/3	4	1010
0/4	5	11000
0/5	5	11001
0/6	6	111000
0/7	7	1111000
0/8	9	111110100
0/9	10	1111110110
0/A	12	111111110100
1/1	4	1011
...
F/A	16	1111111111111110

在解码时，当多个 Huffman 串行码流排列输出在一起时，可以使用二叉树解索引从而获取对应原码从而做到解码得到尺寸，再通过尺寸得到幅值所占的位宽得到幅值。通过这种方式从而区分出码流中的各个像素点的数据。

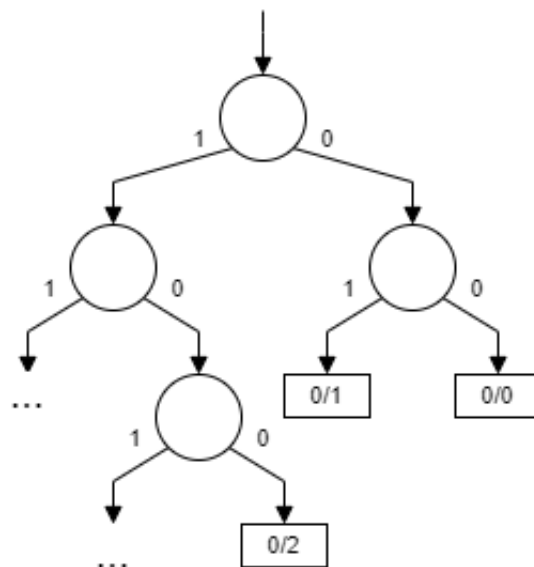


图 2-3 通过二叉树解码

2.6 JPEG 文件格式

通过上述过程得到了压缩之后的图像数据，除此之外，要对数据进行解码。还需要知道图像的相关属性等信息。JPEG 委员会在指定 JPEG 标准时，定义了许多用来区分图像数据及其相关信息的文件格式。目前，使用比较广泛的是 1992 年 9 月由 Eric Hamilton 提出的 JPEG 文件交换格式 JFIF (JPEG File Interchange Format) 1.02 版本。大多数的设备都支持 JFIF 文件交换格式。JPEG 编码的最后一个步骤就是把各种标记代码和编码后的图像数据组成一帧一帧的位码流，这样就方便传输、存储和解码器译码。

JFIF 文件格式可以分为两个部分：标识和压缩数据。每个标识的前一个字节是固定值 0xFF。每个标记之前还可以添加数量不限的 0xFF。下表^[19]列举几种常见的标记码以及它们各自的数据结构。

表 2-7 几种常见的标记

标记种类	含义
SOI	图像的开始
APP0	JFIF 引用的数据块
SOF0	帧开始
DHT	Huffman 表
SOS	扫描线开始
EOI	图像结束

表 2-8 APP0 标识

标识结构	字节数	含义
0xFF	1	APP0 标识
0xE0	1	

表 2-9 OF0 标识

标识结构	字节数	含义
0xFF	1	APP0 标识
0xC0	1	
L_f	2	长度字段，表示图像帧信息长度
P	1	指每个像素点的颜色信息的宽度，通常是 8 位或 12 位
Y	2	图像的高度
X	2	图像的宽度
N_f	1	图像颜色通道的数量。通常为 1 或 3，分别表示灰度图和 RGB 彩色图
N_{NT}	1	颜色通道，0 表示 Y 通道，1 表示 Cb 通道，2 表示 Cr 通道
$H_{TN}Y_{TN}$	1	水平方向和垂直方向的采样率
T_{QNT}	1	表示使用的 Huffman 编码表的编号

表 2-10 DHT 标识

标识结构	字节数	含义
0xFF	1	APP0 标识
0xC4	1	
L_b	2	长度字段，表示 Huffman 码字段的长度
T_c	0.5	当为 1 时，表示使用该表处理 AC 系数，为 0 时，表示该表处理 DC 系数
T_b	0.5	表示 Huffman 表的编号
L_i	1	Huffman 表的长度统计，用于表示不同码字长度的符号数目，i 从 1 到 16
V_{ij}	1	代表每一个 Huffman 码表所代表的值

表 2-11 SOS 标识

标识结构	字节数	含义
0xFF	1	APP0 标识
0xDA	1	
L_s	2	长度字段, 表示数据内容的长度
N_s	1	表示扫描所涉及到的颜色通道的数量
$C_s N_s$	0.5	表示 Scan 中成分的编号
$T_d N_s, T_a N_s$	1	$T_d N_s$ 表示数据的高 4 位 $T_a N_s$ 表示数据的低 4 位
S_s	1	一般为 0
S_s	1	一般为 63
A_b, A_l	1	一般为 0

表 2-12 EOI 标识

标识结构	字节数	含义
0xFF	1	EOI 标识
0xD9	1	

2.7 本章总结

本章阐述了 JPEG 图像数据编解码的原理和相关理论, JPEG 图像压缩技术通过一系列高效的步骤, 在保证视觉质量的同时显著地减少数据量。其核心思想是利用人眼的感知特性, 通过色度下降采样减低冗余信息, 再结合离散余弦变换将图像从空间域转换到频域, 通过量化将能量集中在低频部分, 并且量化阶段通过牺牲高频细节进一步压缩数据。而 Zigzag 扫描和熵编码则有效地减少了数据中统计冗余。最终, 压缩后的数据通过 JFIF 文件格式进行组织存储。

3 JPEG 编码系统硬件结构设计

上一章节讲解了 JPEG 编码的步骤和过程。这一章讲解本设计如何使用硬件实现 JPEG 的编码以及解码。内容包含数字电路设计中的一些设计思想^[1]，编码系统的结构划分，以及各个模块的结构和运行原理。

3.1 设计思想

在数字系统设计中，一个经常围绕的问题就是速度和面积的权衡。使用多个处理单元对数据进行处理是一种朴素的提高系统计算速度和吞吐量的方式。与之带来的副作用就是电路面积的增大。面积增大所带来的副作用不仅仅是成本增加的问题，它也伴随着系统功耗和发热量的增加，这些负面影响都会降低系统的稳定性。而有些运算过程数据依赖性高、并行操作无法有效地提高性能。甚至可能因为额外的开销导致性能的下降。因此，一个好的数字系统设计往往能够权衡速度和面积。

通过前人的大量经验实践总结出了大量的设计思想。如果能在合适的情况下使用这些设计思想，就能得到一个好的设计。下面描述变设计所使用的几种设计思想。

3.1.1 流水线

如果一个运行周期长的操作的运行过程能分解成一个个子步骤。并将这些子步骤封装成一个个并行的模块。让每个操作的不同步骤在不同时刻错开运行，每个模块同时执行不同操作所对应的步骤。最终每经过一个子步骤的时间，就可以得到一个操作的运行结果，通过这种方式系统的吞吐量能得到大幅度提高，在运行过程中每个步骤的结果数据一步步的从输入流动到输出，因此该操作得名流水线（Pipeline）。这种方式在如今的工厂车间运用广泛。

下面通过对比一个分 3 个步骤的执行的例子，来分析流水线所带来的性能的提升。假设一个系统的执行需要通过步骤一、步骤二、步骤三三个步骤的到结果，每个步骤所花费的时间为一个时钟周期。如果依次按照顺序完成 N 次运算，每隔 3 个时钟周期得到一个运行结果，完成所有运算所花费的时间就是 $3N$ 。如果设置三个执行不同步骤的模块同时并行执行，且每个模块执行不同操作的步骤，如第一个时刻执行步骤一的模块执行操作一的步骤一，如第二个时刻执行步骤一的模块执行操作二的步骤一，执行步骤二的模块执行操作一的步骤二；第三个时刻执行步骤一的模块执行操作三的步骤一，执行步骤二的模块执行操作二的步骤二，执行步骤三的模块执行操作一的步骤三；之后 N 个时刻以此类推在第 4 个时刻得到操作一的结果，下一时刻得到操作二的结果。之后每经过一个时刻得到一个操作结果。得到 N 操作的结构则需要花费 $3+N$ 个时钟周期的时间。通过这种方式显著地提升数据的吞吐量。

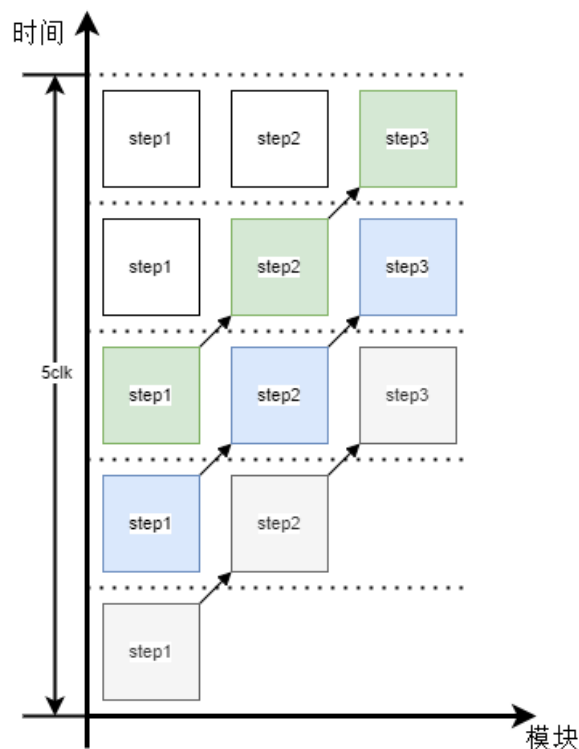


图 3-4 流水线操作

除此之外，流水线通常用于提高数字电路的最大运行时钟频率。在时序电路中时钟周期至少要大于保持时间、建立时间、组合逻辑延迟时间三者之和。而组合逻辑延迟时间取决于组合逻辑中最长的电路路径。如果在组合逻辑之中插入寄存器，从而切分组合逻辑的关键路径，使组合逻辑在每个时钟周期安装流水线的方式运行。通过这种方式提高时序电路的最大运行时钟频率。从而提高整个电路的运算速度。

3.1.2 脉动阵列

脉动阵列 (Systolic Array) 是一种由众多简单的运算元件 (Processing Element, PE) 按照一定的规则排列的硬件架构。它最早由 H.T. Kung 在 1982 年提出^[8]。一个脉动阵列具备一下特征^[1]:

- (1) 由单一或多种构造的 PE 按照规则排列;
- (2) 只有相邻的 PE 互相连接, 数据只能通过局部范围内移动;
- (3) PE 只重复进行简单的数据处理和必要的收发;
- (4) 所有 PE 由统一的时钟同步工作;

每个 PE 都和相邻的 PE 同步进行数据收发和运算。数据从外部流入, PE 阵列一边搬运数据, 一边采用流水线或并行的方式对其进行处理。各个 PE 的运算和数据的收发动作和心脏规律地收缩促使血液流动的过程非常相似, 因此得称脉动阵列。

由于脉动阵列的数据移动只在相邻的 PE 中进行, 这种方式有利于芯片或 FPGA 的布局布线, 脉动阵列根据排列和连接方式, 主要可分为串行的一维脉动阵列, 网格连接的二维脉动阵列。其中一维的脉动阵列能实现 FIR 滤波器, 向量乘法, 数据排序。二维脉动阵列能完成矩阵运算, 如图 3-6。

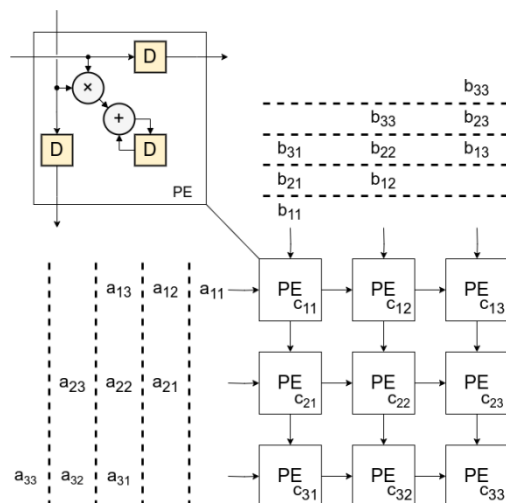


图 3-5 二维脉动技术矩阵乘法

3.1.3 乒乓操作

在两个功能模块进行数据传输时，如果两个模块的吞吐量不同，对数据接收的顺序存在差异等原因。导致两个模块不能够同时工作。这个情况下就可以在两个模块之间添加乒乓缓存（Ping-pong buffer）来解决这个问题，这种解决方法被称为乒乓操作。

乒乓操作的处理流程，在两个模块之间添加 2 个 buffer，来进行缓存数据。这个 buffer 通常是 FIFO（First in first out，先入先出队列）或者 RAM。初始状态下，数据发送模块先向一个 buffer 写入发送的数据，当 buffer 的容量满后，数据接收模块开始向这个 buffer 读出数据。同时数据模块继续向另外一个 buffer 进行写入。之后依次类推，两个 buffer 交错读写。这样，只有在初始时数据发送模块在往第一个 buffer 写入数据时，接收模块是空闲状态，在其余时间内，两个模块都是同时工作的。

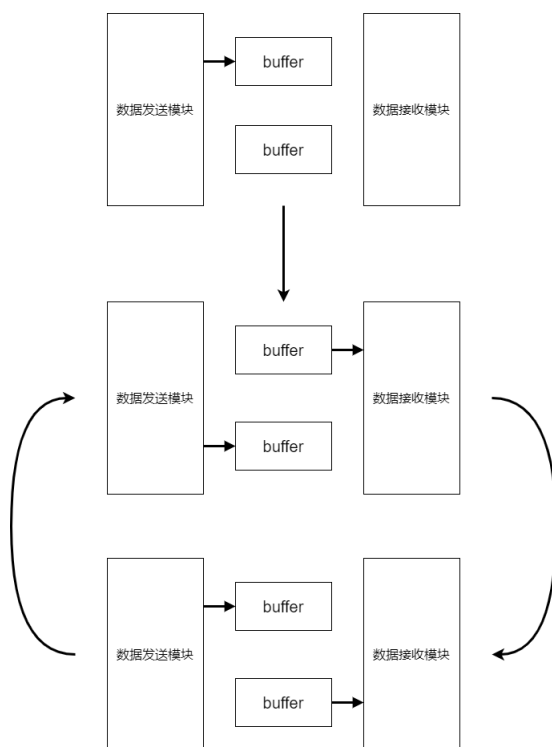


图 3-6 乒乓操作

3.1.4 算法状态机

在数字系统中，逻辑设计可分为两类。一类是设计执行数据处理的电路，称为数据通路。另一类是设计控制不同指令执行循序的电路，称为控制通路。控制通路和数据通路的连接关系如图 3-7所示。数据通路根据系统的功能对寄存器进行操作，控制单元为数据通路提供一些系列控制信号。需要注意，从数据通路到控制单元的反馈为系统的稳定性提供了保证。

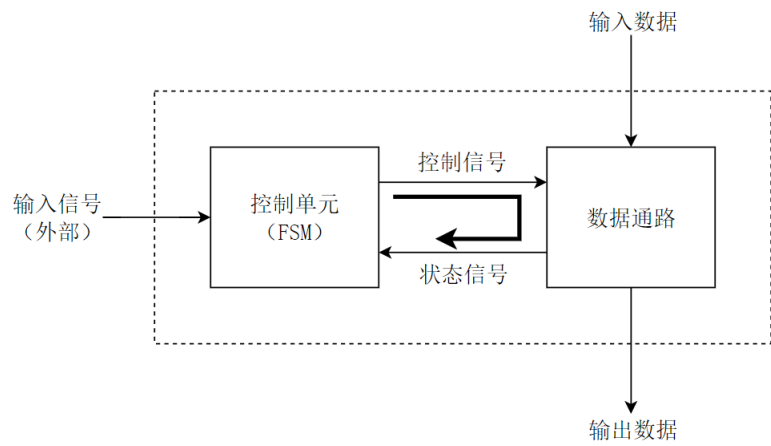


图 3-7 控制单元以及数据通路

在一般情况下控制单位使用 FSM 来实现。它能产生控制数据通路的时序信号。FSM 的次态逻辑取决于当前状态、外部输入和数据通路的状态。在状态转移时会引起操作。

利用流程图可以很便捷地表示步骤和以及算法的判决。硬件算法的流程图将字面描述翻译成图中的信息。使用一系列的操作和必要的条件实现。本文采用一种特殊的流程图定义数字硬件算法，称之为算法状态机（ASM）。ASM 流程图与传统的流程图类似，但是在解释的时候有一些不同。传统的流程图以顺序的方式描述步骤和算法的关系，但是没有考虑数字电路中的时序关系。ASM 流程图描述的是顺序事件、时序控制电路的状态与状态转移时发生的时序关系（例如事件随着状态的改变而发生同步变化）。在数字系统中，指定准确的时序和数据路径是非常重要的，同时要考虑对数字硬件的约束。

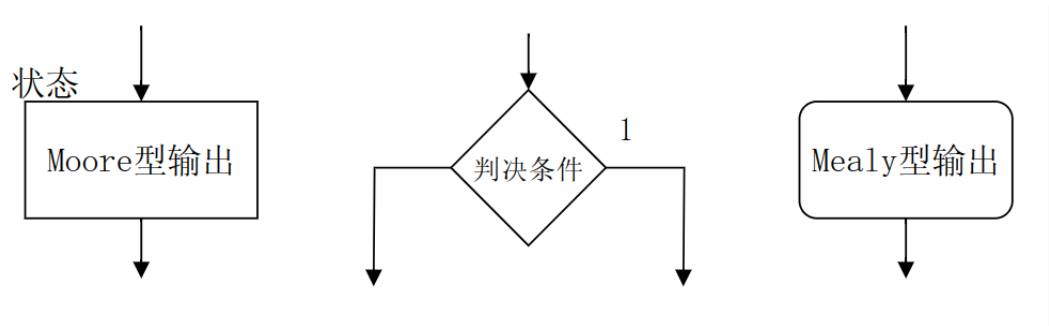


图 3-8 ASM 图的构成

ASM 图由三个部分组成，如图 3-8从左到有依次是状态框、判决框和条件框。各个框之间有直线连接在一起，表示执行的先后顺序和当前工作顺序和状态机工作时发生的状态变化。下面依次介绍这三个部分。

状态框表示 FSM 运行时的一个状态，状态框的形状为矩形，在左上角标注有该状态的名称。由于 Moore 型的输出只与当前状态有关，所以矩形框里面标注有此状态下的 Moore 性输出，表示该信号使能。没有标注在该状态框下的 moore 性信号则不使能。

判决框描述了输入信号对控制系统的作用。这些输入可以是外部输入，也可以是数据通路的状态信息。判决框的形状为菱形框，带有 2 个退出路径。测试输入的条件写在框内，选择哪条退出路径退出判决框，要取决于条件的判决。在二进制系统中如果条件为真，将从一条退出路径退出，否则则从另一条退出路径退出。两条路径分别用 1 (TURE) 和 0 (FALSE) 表示。为了流程图的简洁，本文只标出了 1，未标记的路径则为 0。

ASM 流程图的状态框和判决框与传统的流程图类似。二条件框是 ASM 流程图所特有的。条件框的形状为圆角矩形。条件框里面的输出信号为 Mealy 型输出，输出不仅与状态有关，还与输入有关。所以条件框的输入路径一定是来自判决框的输出路径。

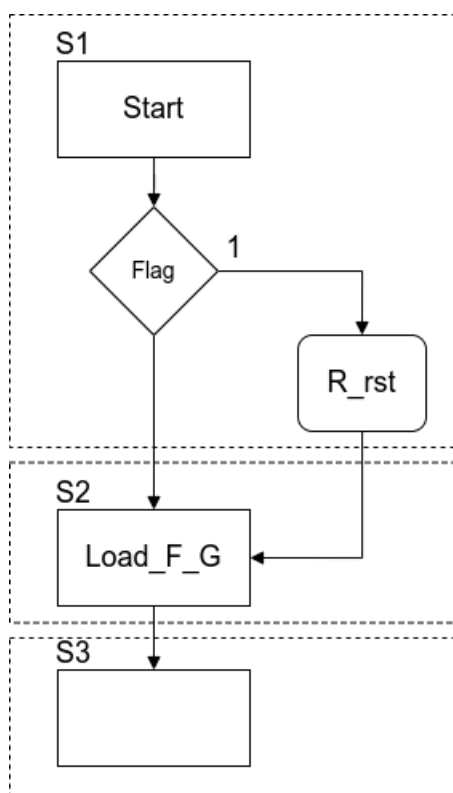


图 3-9 ASM 的实例

图 3-9 为 ASM 流程图的一个例子。当控制逻辑单元处于状态 S1 时，产生 Start 输出信号。同时控制单元检查输入 Flag 是否有效，如果 Flag 有效则控制单元输出 R_rst 有效，使寄存器 R 复位，否则 R 保持不变。在这两种情况下，次态都为 S2。寄存器操作与 S2 有关。但是注意到，这样的表示会导致一些疑惑，因为在 FSM 在 S1 状态下并不执行寄存器操作 $R \leftarrow 0$ ，在状态 S2 时也不执行操作 $F \leftarrow G$ 。这种表示法其实暗示了当控制单元处于 S1 时，只有 Mealy 型输入信号有效，才能执行数据路径单元里的操作 $R \leftarrow 0$ ，这是由与 $\text{Flag}=1$ 确定的，类似地，在状态 S2 时，只有满足输入条件，数据通路里的寄存器操作 $R \leftarrow G$ 才会被执行。数据通路的操作是与时钟是同步的。这个时钟边沿引起状态 S1 跳转到 S2，再相应地从 S2 跳转到 S3。此时，在给定状态下产生的控制信号会在下一个时钟上升边沿到来时影响寄存器的操作，操作的结果在次态中才能显现出来。

3.2 编码模块划分

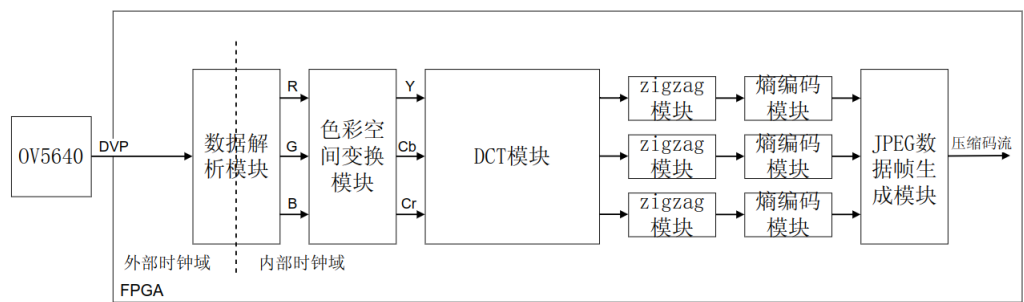


图 3-10 编码模块

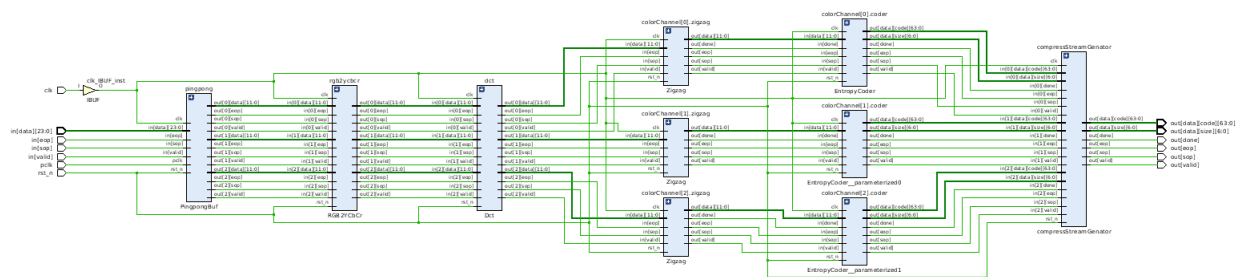


图 3-11 编码模块 rtl 视图

JPEG 编码模块的内部模块划分如图 3-17，它接收从外部输入进来的 RGB 格式的图像数据。输出 jpeg 格式的压缩码流。视频信号依次经过数据解析模块、色彩空间变换模块、DCT 模块、熵编码模块、JPEG 数据帧生成模块。使用 vivado 实际 RTL 综合后的 RTL 视图如图 3-11 所示，可以看出其中各个模块的输入输出接口都包含 data、valid、sop、eop 四种个信号。该信号的功能描述如表??所示。

表 3-13 模块输入输出接口

信号名称	宽度	功能
data	由数据种类决定	传输并处理的数据
valid	1	有效时表示此时数据有效
sop	1	帧头信号，当数据为图像帧的第一个数据时有效
eop	1	帧尾信号，当数据为图像帧的最后一个数据时有效

数据解析模块对其进行跨时域乒乓，并将其转换为后续模块处理的每个颜色通道的 8×8 数据单元；色彩空间模块将 RGB 格式的信号转换为 YCbCr 格式的颜色分量；DCT 模块对每个颜色通道的 8×8 单元进行 2D-DCT；zigzag 模块对 8×8 单元进行 zigzag 扫描以及量化，熵编码模块对其进行编码压缩，JPEG 数据生成模块对多个颜色通道的压缩模块进行拼接并且添加 JPEG 文件格式的关键帧；下面的小节详细介绍这 4 个模块。

3.3 数据解析模块

数据解析模块对输入的图像数据进行缓存，由于后续模块输入的数据是以 8×8 单元作为单位依次输入处理的。所以需要对输入的信号进行重排序。本设计采用乒乓操作的方式对输入数据进行缓存。再将其进行缓存排序得到符合 DCT 模块 8×8 像素单元输入的信号。数据解析模块的结构如图 3-12。

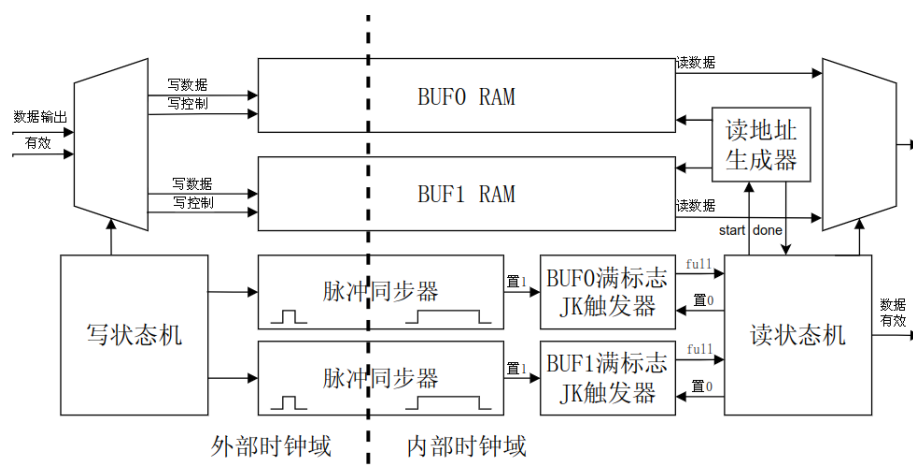


图 3-12 数据解析模块结构图

由于输入的图像 RGB 数据是以水平扫描的方式顺序进行输出的。所以要以 8×8 单元的顺序进行输出就要先缓存 8 行数据。再进行读取输出，本设计采用乒乓操作的方式对数据进行缓存输出，确保输出数据和输入数据的吞吐量能保持一致。写缓存部分的电路和读缓存部分的电路工作在不同的时钟域下。写缓存部分的电路使用模块输入数据的作为时钟输入。读缓存部分的时钟采用 FPGA 内部 PLL 生成的时钟信号。

3.3.1 写状态机以及读状态机

写状态和读状态机分别控制写缓存和读缓存从而进行乒乓操作。它们都拥有 BUF0 和 BUF1 两个状态分别代表对当前对应的 BUF 进行读写操作。写状态机的 ASM 图如图 3-13 所示。

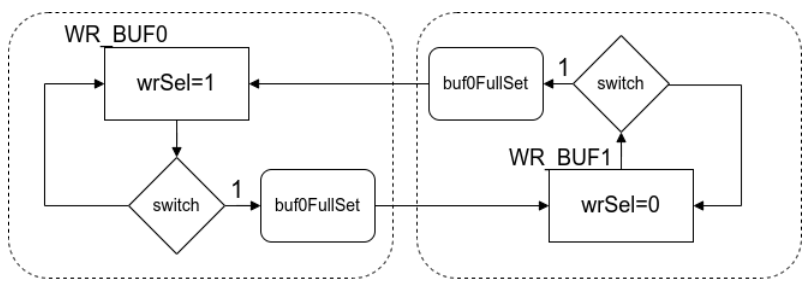


图 3-13 写入状态机 ASM 图

当行计数和列计数的值满足 8 行时，switch 信号有效。同时对于 BUF 置位满信号。接着跳转到另一个 BUF 所对应的状态。

读出状态机的 ASM 图如图 3-14 所示。

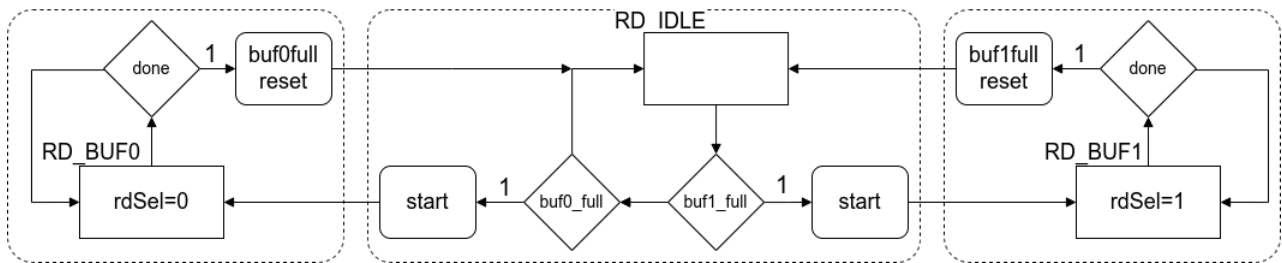


图 3-14 读出状态机 ASM 图

在 RD_IDLE 状态下检查 2 个 BUF 的 full 标志位, 如果对应的标志位有效则跳转到对应 BUF 的状态, 在 RD_BUF1 满信号的优先级比 RD_BUF0 的满信号高。同时启动读地址生成器的 start 信号, 在对应的 RD_BUF 检测地址生成器完成的 done 信号。当 done 有效时就跳转回 RD_IDLE 状态, 同时使能对应 BUF 满标志位的置零信号, 将其置 0。

由于写状态机和读状态机都工作在不同的时钟域下, 所以满标志位 JK 寄存器的置 1 信号需要通过脉冲同步器进行跨时域传输。脉冲同步器的内部结构如图 3-15 所示。

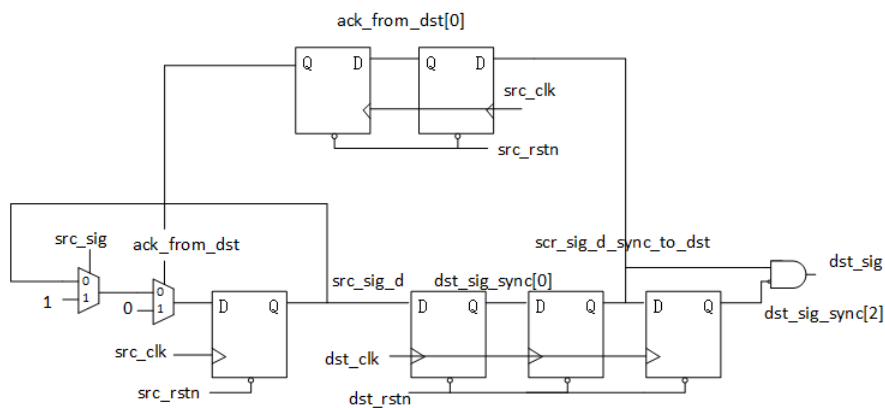


图 3-15 脉冲同步器

脉冲同步器将一个时钟域发出的窄脉冲信号传输到另一个时钟域, 同时保证在另一个时钟域。在空闲状态下所有 D 触发器的输出都为 0。脉冲输入信号 src_sig 拉高时, 由于 mux 的选择信号 ack_from_dst 初态为 0。所以此时构成一个正反馈使 src_sig_d 保持为 1。进而使 src_sig_d 的 1 能同步目的时钟域 src_sig_sync_to_dst 信号, 再通过 ack_from_dst 反馈回 ack_from_dst 构成负反馈, 使 src_sig_d 保持回 0。当高电平传输到 src_sig_sync_to_dst 时, 通过延迟一拍取非再与次态相与捕捉其上升沿, 得到目的时钟域的窄脉冲信号。在单 bit 信号跨时钟域传输时为了防止出现亚稳态, 需要同 dst_sig_sync 以及 ack_from_dst 一样延迟两拍进行传输。

3.4 色彩空间变换模块

色彩空间变换模块, 将 RGB 颜色空间转换为 YCrCb 颜色空间。由式 (2.1) 可知, 对于 Y 颜色分量其中为 R、G、B 三个颜色分量的乘积和。因此可以使用图 3-16。所示的树性流水线的得到变换结果。

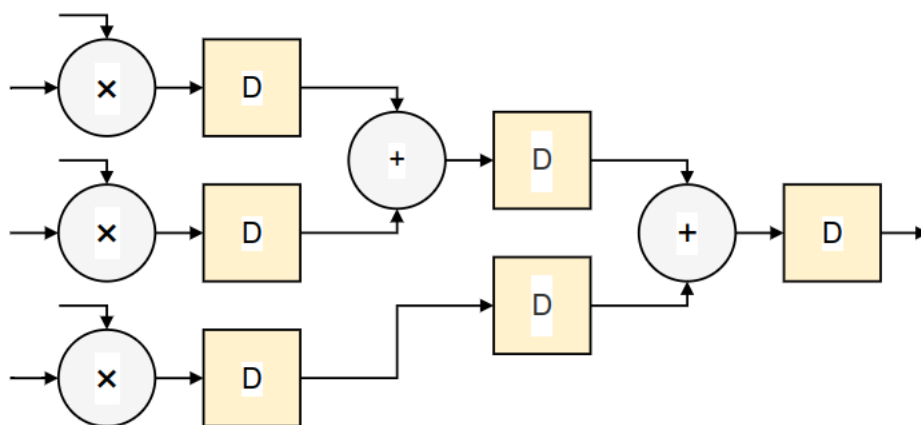


图 3-16 树形计算结构

对于其他 2 个分量也是如此，不同之处在于。色度分量还需加上常数 128 来得到结果。

3.5 DCT 模块

DCT 模块接收数据预处理模块输出的，Y、Cr、Cb 三个颜色通道的 8*8 像素单元。并对每个颜色通道实现进行 DCT、量化、Zigzag 扫描这三个步骤。

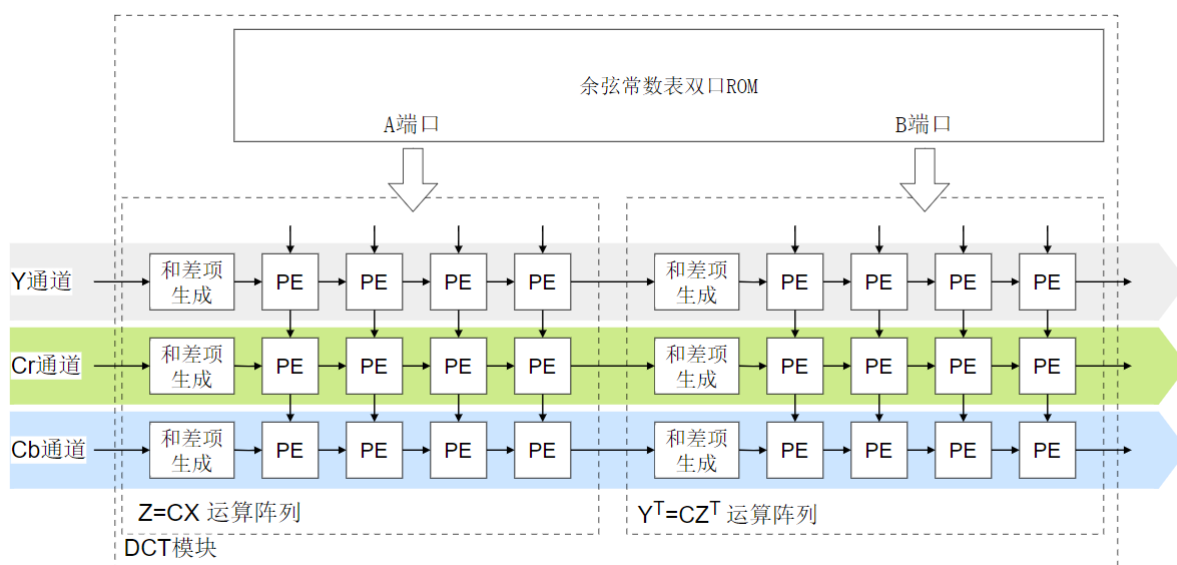


图 3-17 DCT 模块内部结构

如果采用 YCrCb444 以外的采样格式，则 Cr、Cb 可以复用通道，减少资源的消耗。

根据 2D-DCT 原公式 (2.5)，对单个 8*8 单元进行运算，需要进行 4096 次乘法和 4096 次加法运算。需要使用较多的大量的乘法器资源，而乘法器资源在 fpga 中比较稀缺。为了降低计算的复杂度，本设计使用了 DA 算法^[5]，通过行列分解 2D-DCT 运算。

3.5.1 DA 算法

根据式 (2.5) 的特征可以根据行和列分解成两次一维的 DCT 变换，计算过程如下：

$$Y(u, v) = \frac{1}{4}C(u)C(v) \sum_{i=0}^7 \sum_{j=0}^7 X(i, j) \cos \frac{(2i+1)u\pi}{16} \cos \frac{(2j+1)v\pi}{16}$$

$$Y(u, v) = \frac{1}{2}C(u) \sum_{i=0}^7 \cos \frac{(2i+1)u\pi}{16} \frac{1}{2}C(v) \sum_{j=0}^7 X(i, j) \cos \frac{(2j+1)v\pi}{16}$$

令

$$Z(i, v) = \frac{1}{2}C(v) \sum_{j=0}^7 X(i, j) \cos \frac{(2j+1)v\pi}{16} \quad (3.1)$$

有

$$Y(u, v) = \frac{1}{2}C(u) \sum_{i=0}^7 Z(i, v) \cos \frac{(2i+1)u\pi}{16} \quad (3.2)$$

下面再将式 (3.1) 和式 (3.2) 整理成矩阵运算，令 C 为带常数项的系数矩阵，则有

$$C = \begin{bmatrix} a & a & a & a & a & a & a & a \\ b & d & e & g & -g & -e & -d & -b \\ c & f & -f & -c & -c & -f & f & c \\ d & -g & -b & -e & e & b & g & -d \\ a & -a & -a & a & a & -a & -a & a \\ e & -b & g & d & -d & -g & b & -e \\ f & -c & c & -f & -f & c & -c & f \\ g & -e & d & -b & b & -d & e & -g \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} a \\ b \\ c \\ d \\ e \\ f \\ g \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} \cos(4\pi/16) \\ \cos(\pi/16) \\ \cos(2\pi/16) \\ \cos(3\pi/16) \\ \cos(4\pi/16) \\ \cos(5\pi/16) \\ \cos(6\pi/16) \end{bmatrix} \quad (3.3)$$

则式 (3.1) 和式 (3.2) 的矩阵形式分别为

$$Z = CX \quad (3.4)$$

$$Y = (CZ^T)^T \quad (3.5)$$

整理得

$$Y^T = C(CX)^T \quad (3.6)$$

通过上述步骤，将 8×8 的 2D-DCT 分解成两次对 C 的左乘运算。对于 Z 的每个列向量有

$$\begin{bmatrix} z_{i0} \\ z_{i1} \\ z_{i2} \\ z_{i3} \\ z_{i4} \\ z_{i5} \\ z_{i6} \\ z_{i7} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & a & a & a & a & a & a & a \\ b & d & e & g & -g & -e & -d & -b \\ c & f & -f & -c & -c & -f & f & c \\ d & -g & -b & -e & e & b & g & -d \\ a & -a & -a & a & a & -a & -a & a \\ e & -b & g & d & -d & -g & b & -e \\ f & -c & c & -f & -f & c & -c & f \\ g & -e & d & -b & b & -d & e & -g \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{i0} \\ x_{i1} \\ x_{i2} \\ x_{i3} \\ x_{i4} \\ x_{i5} \\ x_{i6} \\ x_{i7} \end{bmatrix} \quad (3.7)$$

观察到 C 具有左右对称的性质，可将 (3.7) 分解如下

$$\begin{bmatrix} z_{i0} \\ z_{i2} \\ z_{i4} \\ z_{i6} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a & a & a & a \\ c & f & -f & -c \\ a & -a & -a & a \\ f & -c & c & -f \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{i0} + x_{i7} \\ x_{i1} + x_{i6} \\ x_{i2} + x_{i5} \\ x_{i3} + x_{i4} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} z_{i1} \\ z_{i3} \\ z_{i5} \\ z_{i7} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b & d & e & g \\ d & -g & -b & -e \\ e & -b & g & d \\ g & -e & d & -b \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{i0} - x_{i7} \\ x_{i1} - x_{i6} \\ x_{i2} - x_{i5} \\ x_{i3} - x_{i4} \end{bmatrix} \quad (3.8)$$

Z 每个列向量的偶项等于 $x_n + x_{7-n}$ （下面统称为和项）的线性组合，奇项等于 $x_n - x_{7-n}$ 的线性组合。对于 $Y^T = CZ^T$ 也是同理。

通过上述步骤将 8 乘 8 的矩阵运算转换为两次 4 乘 4 的矩阵运算。减少了计算的复杂度减少了一倍。为了在硬件中使用定点数运算，将中各个系数都扩大 2^{10} 倍，相当于将系数左移 10 位，再将输出的乘积右移进行截位得到结果。

3.5.2 DA 算法的硬件实现

对于 DA 算法中 2 次 4 乘以 4 的矩阵运算，本文提出了一种基于脉动阵列的硬件实现。如图 3-17 所示。对于单个颜色通道，可以认为一维脉动阵列如图 3-17 为单个颜色通道计算 $Z = CX$ 的结构。图 3-17 中输入以 $x_{00}, x_{07}, x_{01}, x_{06}, x_{02}, x_{05}, x_{03}, x_{04}$ 的顺序依次输入到和差项生成模块生成 $x_{00} + x_{07}, x_{00} - x_{07}$ 到 $x_{03} - x_{04}, x_{03} + x_{04}$ ，的和差项。再将和差项送进一行四列的脉动阵列。得到 z_{00} 到 z_{07} 。

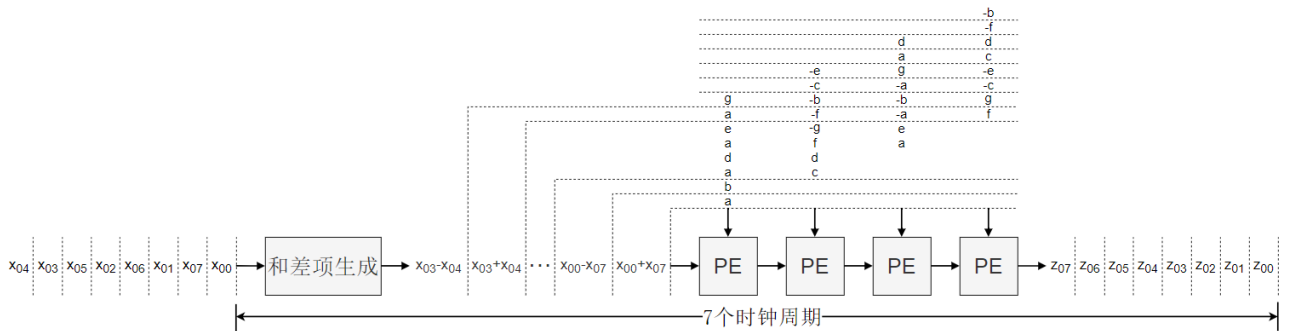


图 3-18 计算 $Z = CX$ 的一维脉动阵列实现

计算 $Z = CX$ 和 $Y^T = CZ^T$ ，脉动阵列的原理一致，区别在于内部移位寄存器延迟的时

钟周期数不同，两个矩阵运算的 PE 内部构成如图 3-19和图 3-20 所示

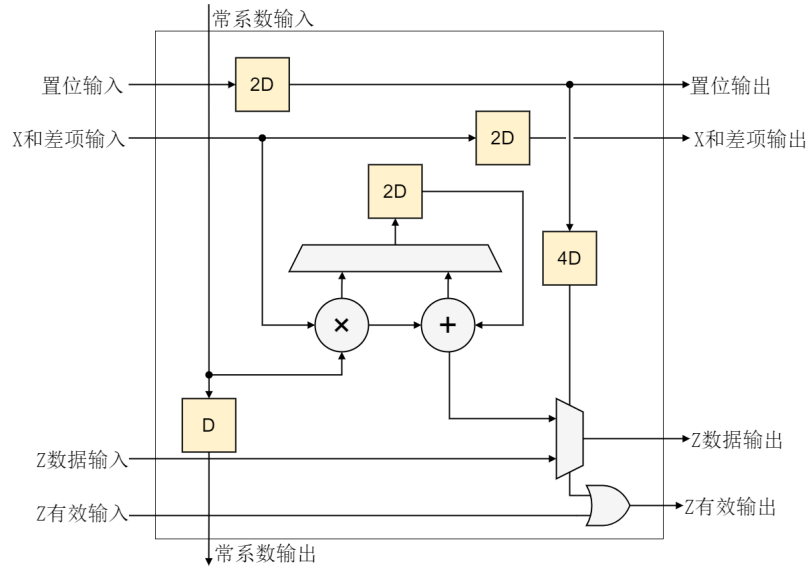


图 3-19 $Z = CX$ 的 PE

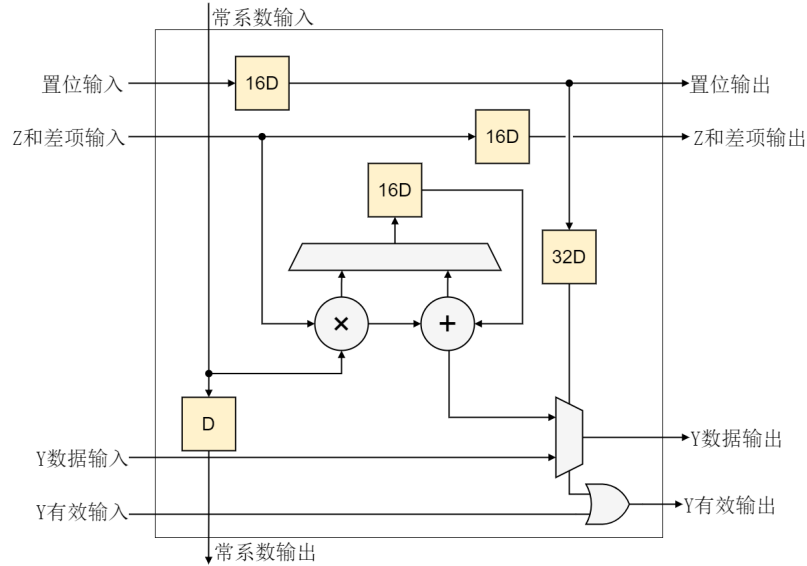


图 3-20 $Y^T = CZ^T$ 的 PE

以 $Z = CX$ 中列向量元素构成的和差项 $x_{00} + x_{07}, x_{00} - x_{07}$ 到 $x_{03} - x_{04}, x_{03} + x_{04}$ 得到 z_{01}, z_{02} 的过程为例，描述单个 PE 的运行原理。当 $x_{00} + x_{07}, x_{00} - x_{07}$ 输入时，置位输入有效。将其与余弦常数项输入相乘得到乘积项，再将其送进延迟 2 拍的移位寄存器进行暂存。当后续输入 $x_{01} + x_{06}, x_{01} - x_{06}$ 到 $x_{03} + x_{04}, x_{03} - x_{04}$ 输入时。置位输入无效移位寄存器输入为乘积和延迟 2 拍的输出进行累加。当 $x_{03} + x_{04}, x_{03} - x_{04}$ 累加后得到 z_{00}, z_{01} 。从 $x_{00} + x_{07}$ 到 z_{00} 的生成经过 6 个时钟周期，因此将置位信号延迟 6 拍得到 z 数据输出 MUX 的选择信号。具体的运行时序如图 3-21所示。

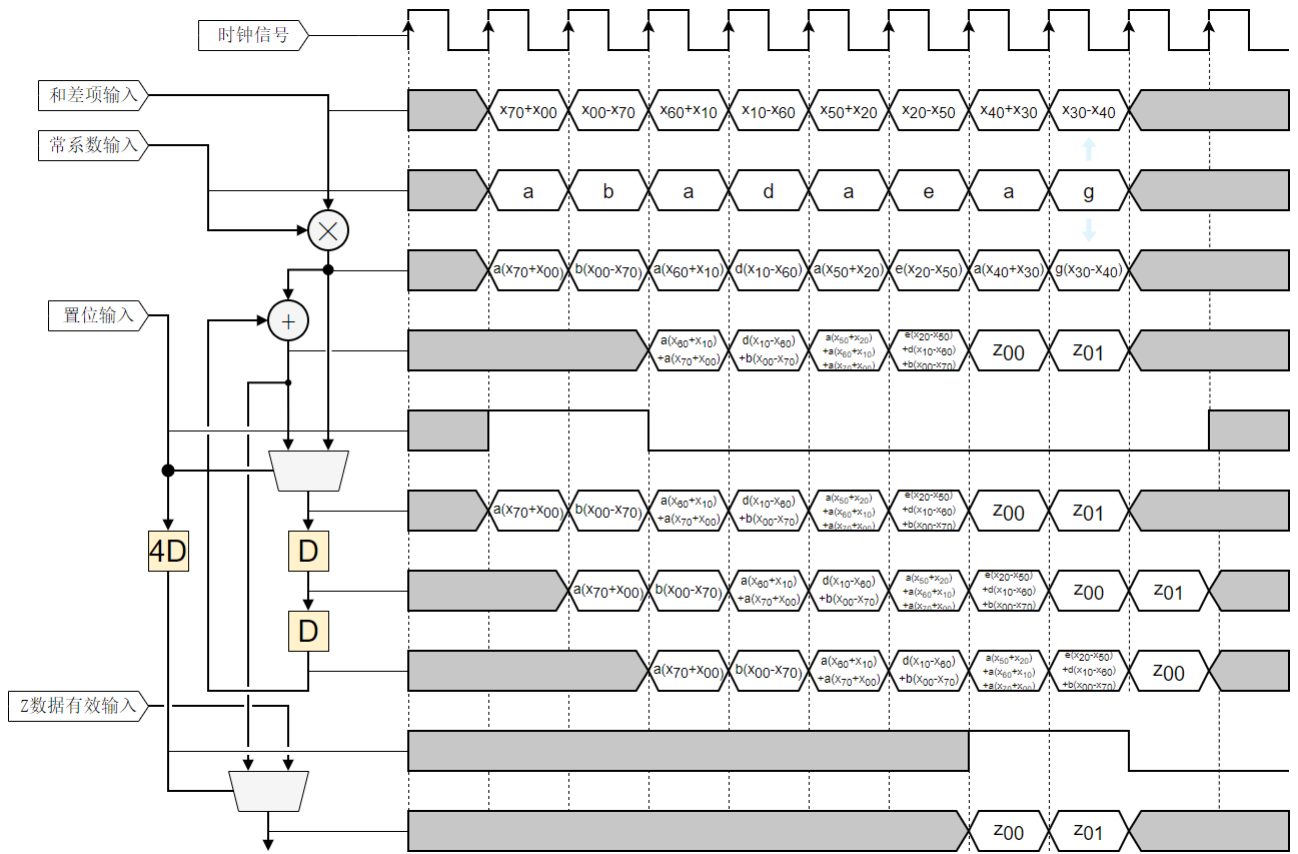


图 3-21 $Z = CX$ 阵列 PE 运行时序

除第一列以外，每个 PE 的输入来自水平相邻 PE 的输出。除了第一行的颜色通道之外，每个 PE 的常系数输入来自垂直相邻 PE 的输出。第一行的常系数来自 ROM。第 n 列的 PE 运算 $z_{0,2(n-1)}, z_{0,2(n-1)+1}$ 。为了输出 z_{00} 到 z_{07} 的串行流。如图 3-19 所示，水平方向 x 数据延迟 2 拍，使运算结果 z 在时间上不重叠。再通过每个 PE 中 z 数据级联 MUX 和有效信号级联或门的方式使最后一列 PE 的 Z 数据输出 z_{00} 到 z_{07} 的串行流对应时序如图 3-22 所示。

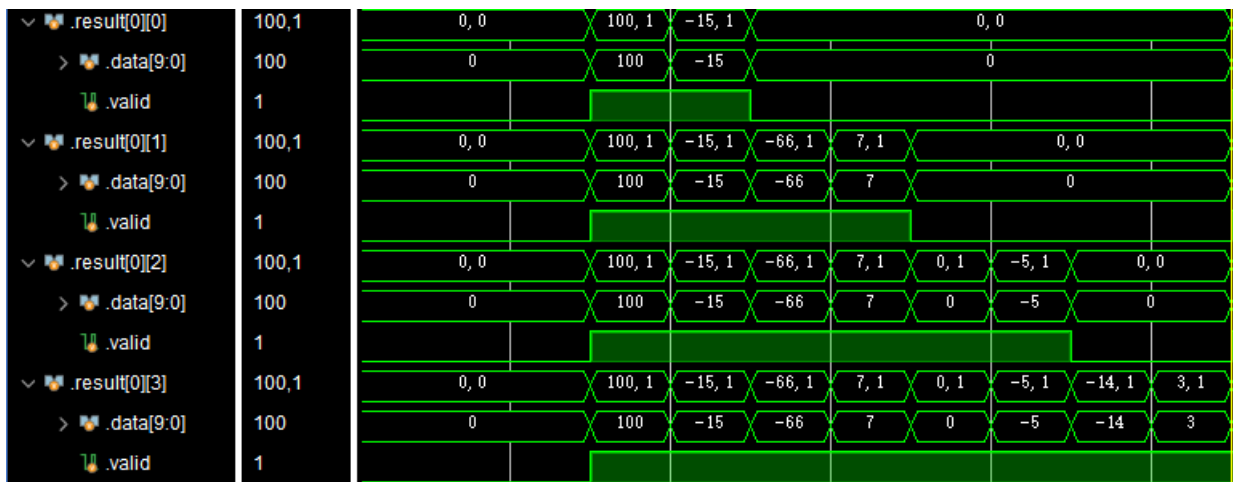


图 3-22 z 输出时序

通过上述过程可以得到 Z ，还需要再计算 $Y^T = CZ^T$ ， $Z = CX$ 阵列依次输出 Z 的列向量 $Z_0, Z_7, Z_1, Z_6, Z_2, Z_5, Z_3, Z_4$ 所以需要通过 Z_n, Z_{7-n} 输入到和差项生成模块得到 Z^T 列向量的和差项，下面通过此过程描述和差项的运行原理。

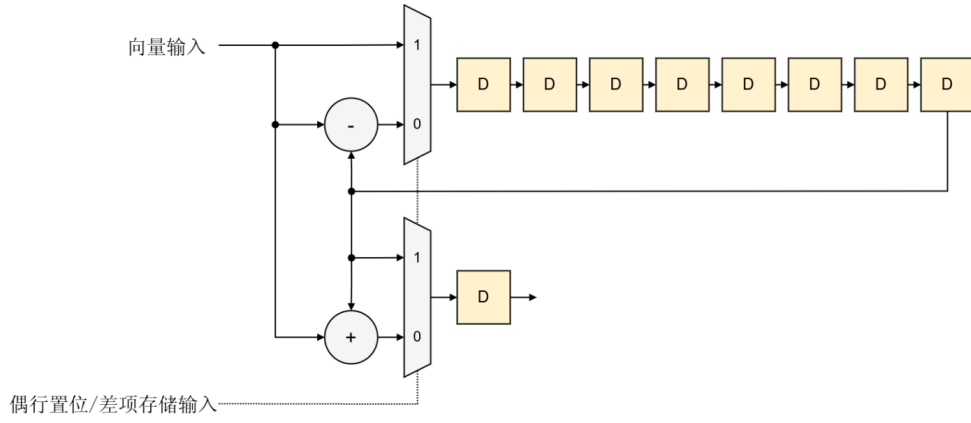


图 3-23 $Y^T = CZ^T$ 和差项生成模块

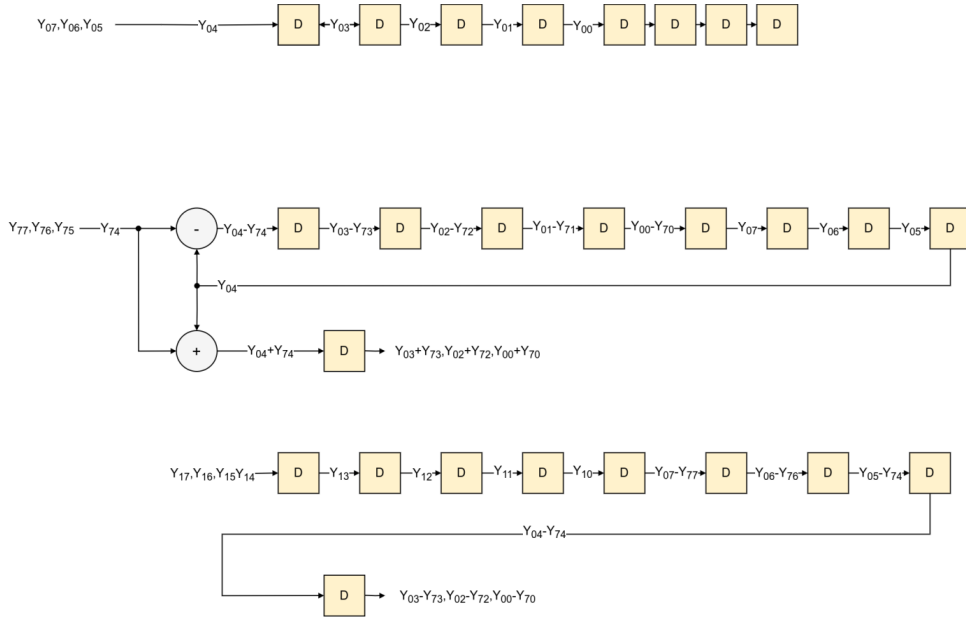


图 3-24 Z^T 和差项生成步骤

该结构的运行步骤如图所示，当的第 1 行（ Z_{00} 到 Z_{07} ）输入时，偶行置位为 1。将该行输入到 8 拍的移位寄存器上；当的第 8 行（ Z_{70} 到 Z_{77} ）输入时，偶行置位为 0。将移位寄存器输出的 1 行和 8 行输入到减法器并送回到移位寄存器，同时输入到加法器输出和项；当 Y 的第 2 行（ Z_{10} 到 Z_{17} ）输入时，偶行置位为 1 将该行输入到 8 拍的移位寄存器上，同时移位寄存器输出上一步骤计算的差项。其他行之间的和差项运算同理。

3.6 Zigzag 扫描模块

由于 DCT 模块输出的 y_{ij} 的顺序为从左到右，从上到下。所以要进行 zigzag 排序，需要把数据先写入到 RAM 进行暂存，经过一段延时实际后，再使用 zigzag 模块进行读出。为了最大限度提高数据的实时性，使用 python 脚本对写入和读出进行建模仿真。计算出写入和读出的延时时间最少为 27 个时钟周期。

Zigzag 扫描模块的内部结构划分如图 3-25 所示。当输入数据有效时，计数器开启计数，计数值作为 RAM 的写地址。地址高低 3 位分别为 y, x 坐标。由此实现水平扫描写入。当计数值大于等于延迟时间时，启动 zigzag 扫描器读出数据。

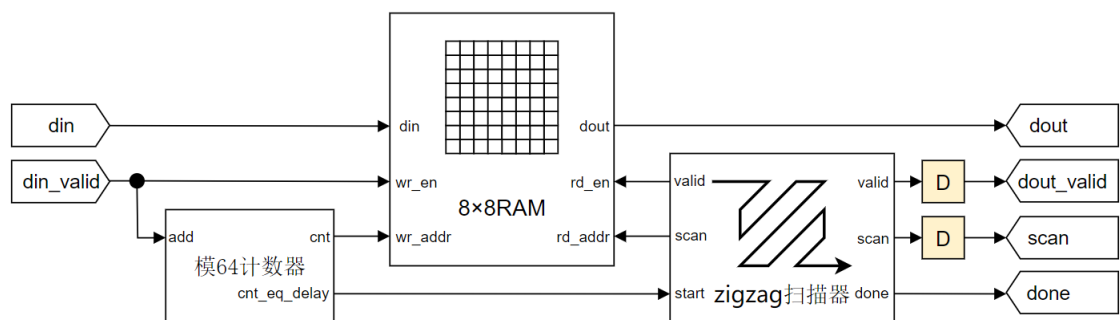


图 3-25 Zigzag 扫描模块内部划分

3.6.1 zigzao 扫描器

由图 3-26所示。该模块使用一个状态来控制两个代表坐标值的计数器当状态机 right、left 信号有效时，计数器分别加一和减一。down、up 信号同理。当 zero 信号有效时两个计数器清零。

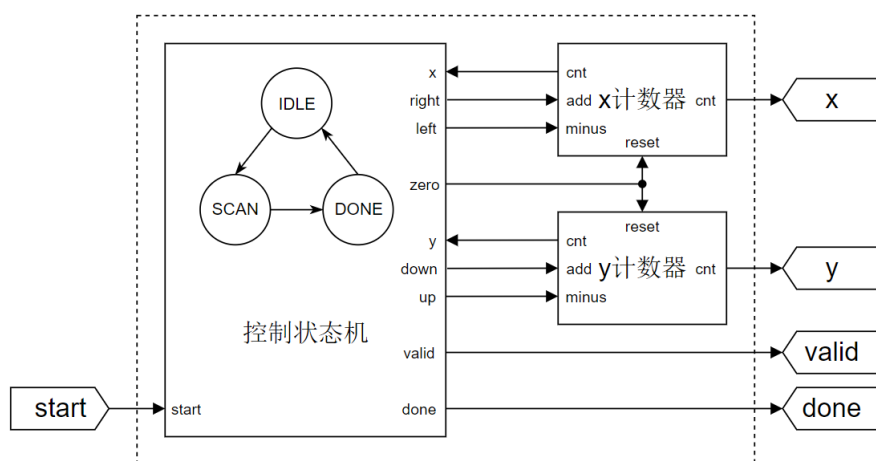


图 3-26 Zigzag 扫描器

表 3-14 Zigzag 模块输入输出信号

信号名称	方向	功能
start	输入	当高电平时启动 zigzag 扫描
x	输出	zigzag 扫描的水平坐标
y	输出	zigzag 扫描的垂直坐标
valid	输出	表示输出坐标值有效
done	输出	当高电平时表示 zigzag 扫描结束

数为常数，同时如果被除数是 2 的次幂，除法运算就相当于右移运算。如式 (3.9) 可以将除法分解为一次乘法再进行一次 2 次幂的除法（移位），当 n 越大时，精度就越大。这样就可以使用乘法器实现除数为常数的除法。本设计采用 2^{16} 作为其中的被除数。

$$\frac{F(u, v)}{Q(u, v)} = F(u, v) * \frac{\left(\frac{2^n}{Q(u, v)}\right)}{2^n} \quad (3.9)$$

量化器的 RTL 视图如图 3-28。将对应的乘数 $\frac{2^{16}}{Q(u, v)}$ 存进 ROM 中，把 Zigzag 模块的扫描输出作为 ROM 的读地址输入。进而获取对应的乘数，再将乘积进行右移截位得到最终的量化值。

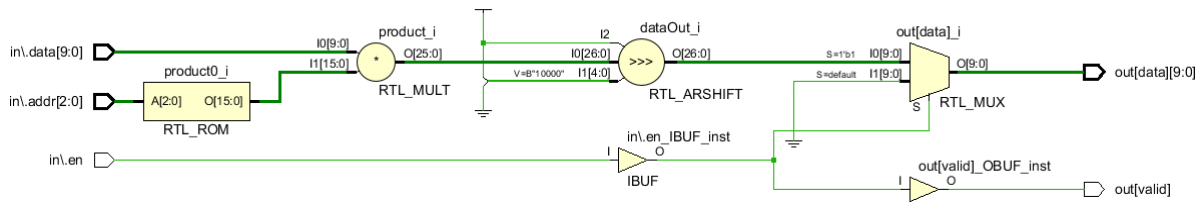


图 3-28 量化器结构图

3.8 熵编码模块

熵编码模块读取颜色通道量化后的数据并生成压缩码流。该模块的结构如图 3-29 所示数据依次进入中间码生成模块、EOB 生成模块、Huffman 编码模块以及不定长数据拼接模块。

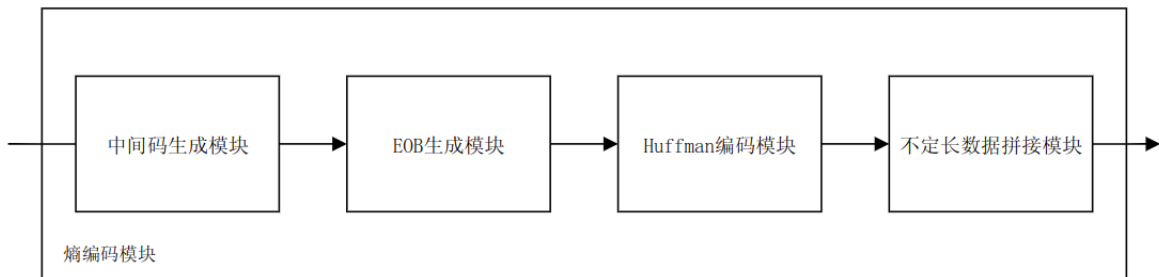


图 3-29 熵编码模块

3.8.1 中间码生成模块

如第二章所述，在进行霍夫码编码前需要将数据转换成一种中间格式，对与 DC 直流系数。需要上一个 8 乘 8 单元的差值的 VLI 码，即如果数值为负取其绝对值的反码，为正则取其原码。同时要获取数据的有效长度。对应 AC 交流系数，还需要改系数前 0 值的数量。

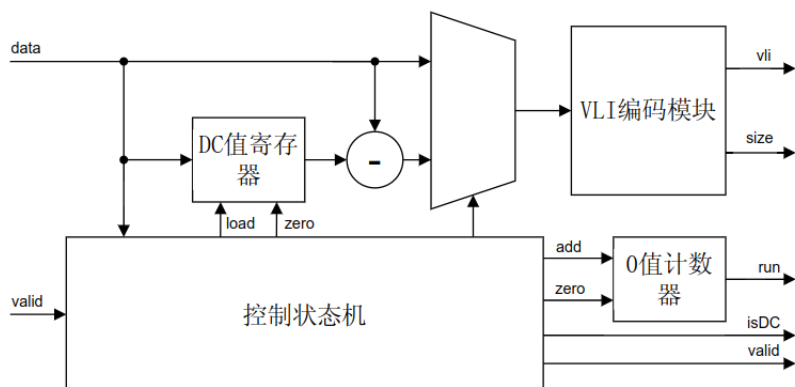


图 3-30 中间码模块

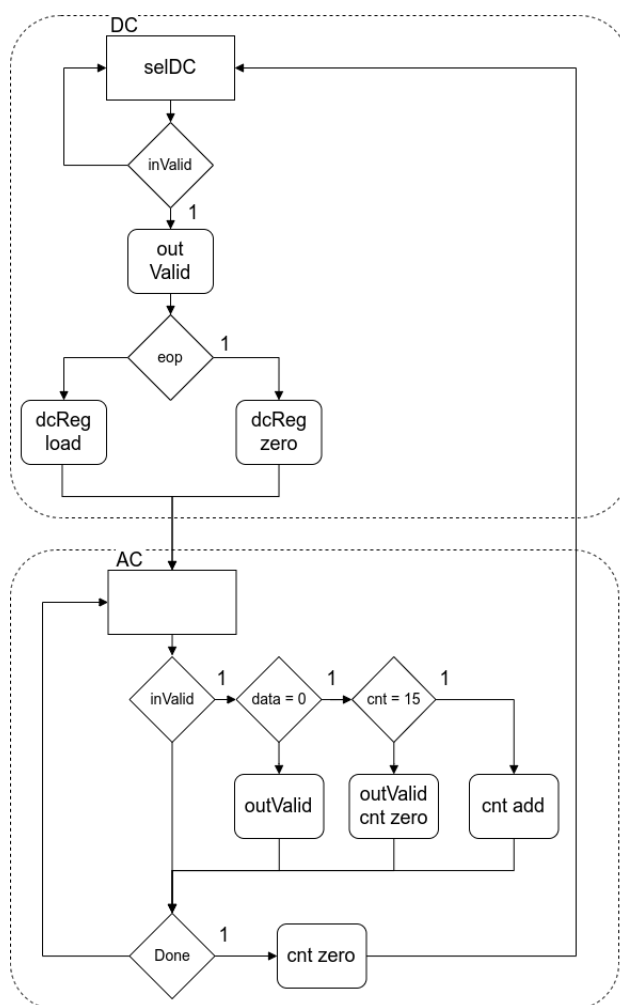


图 3-31 中间码模块 ASM 图

该模块的数据通路如图 3-30，控制状态机的 ASM 图如图 3-31所示。通过一个 MUX 选择 VLI 编码模块的输入是来自于 DC 系数和 AC 系数。VLI 模块解析数据获取其有效长度和 VLI 码。

在 VLI 编码模块中，为了获取数据的尺寸，即绝对值的有效长度。可以利用与二进制值与自身的补码按位相与得到低位到高位的一个 1 的独热码的特点。将绝对值的高低颠倒进行此操作的到高位到低位到最高有效位为 1 的独热码，再将其输入到编码器得到其尺寸。

在未收到数据前，状态机处于 DC 状态在该状态下 MUX 选择数据输入与 DC 寄存器的

差值。当数据有效时，则为 8 乘 8 单元的第一个数据即 DC 值，将其值与上一个 DC 值作差。再将差值送入 VLI 编码模块中得到有效长度 size 和其 VLI 码，同时判断帧尾有效信号 eop 是否有效，如果有效则将 DC 寄存器置 0，否则加载当前 DC 系数，供下一个 8 乘 8 单元使用，同时使能信号 isDC 有效，表示当前输出为 DC 系数，接着在下一个时钟周期跳转到 AC 状态。

在 AC 状态下，当输入数据有效时，判断其是否为 0。如果为 0 检查零值计数器是否为 15，如果为 15 则时能输出有效信号，表示输出 ZRL。如果不为 15 则使能 0 值计数器自增信号。如果输入数据不为 0 值，使能输出有效信号输出该值的 VIL 和 size，再使能零值清零信号，零值计数器将在下一个时钟周期清零。当输入信号 done 有效时说明此时为 8x8 单元最后一个数据，跳转回 DC 状态同时清零值计数器，输出 done 信号有效此时输入为零时，则不输出使能。表示当前为 EOB。

3.8.2 EOB 生成模块

EOB 生成模块需要将 EOB 前的 ZRL 进行清除，以符合正确的编码规则，否则将导致数据解码失败。图 3-32 为 EOB 生成模块，由图可知输出数据来自模块输入或 FIFO。其中 FIFO 的输入来自模块输入。FIFO 的写入写出以及模块输出的选择由一个状态机进行控制，图 3-33 为其 ASM 图。

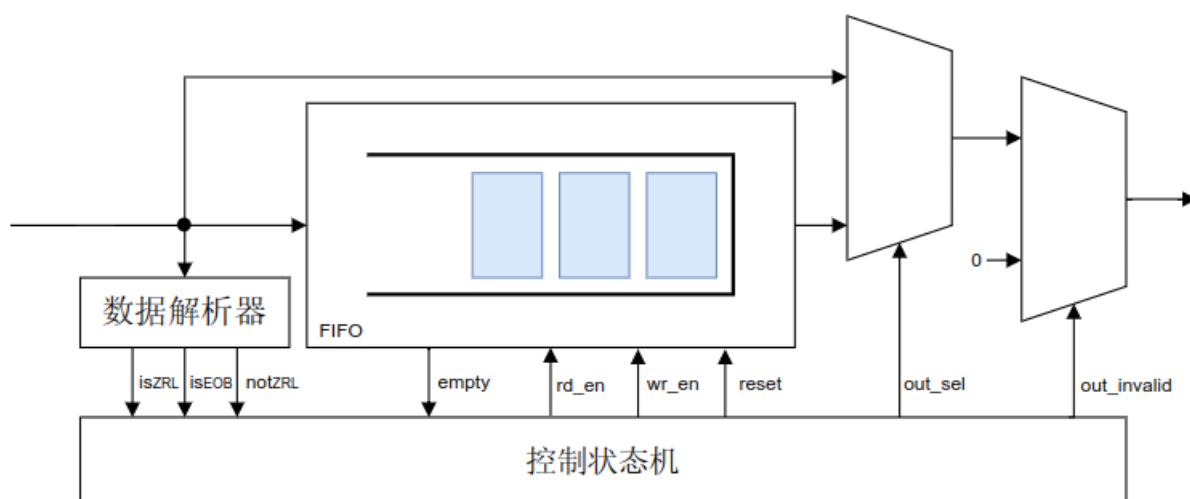


图 3-32 EOB 生成模块

状态机接收数据解析器的三个输出以及 FIFO 的空信号，当数据有效时，数据解析器对应的信号便会使能。数据解器的三个输出 isZRL，isEOB，NotZRL。分别表示此时输入数据为 ZRL，EOB，以及其余情况。

状态机的初态为 NORMAL 状态，在该状态下如果数据为 ZRL 则会写入到 FIFO 中同时控制 outInvalid 时输出数据无效。当数据为 EOB 时则会 FIFO 进行复位清除掉之前存入的 ZRL。当输入为不为 ZRL 和 EOB 时将检查 FIFO 是否为空，若为空则输出该数据。否则应先输出 FIFO 中的 ZRL，进而跳转到 RD_FIFO 状态同时将当前输入存入 FIFO。

在 FIFO_RD 状态下，将保持 FIFO 读出有效。当 FIFO 不为空时输出 FIFO 的输出，当输入数据有效时将会存进 FIFO。当 FIFO 为空时，则输出则选择来自模块输入的数据同时在下一个时钟周期跳转回 NORMAL 状态。

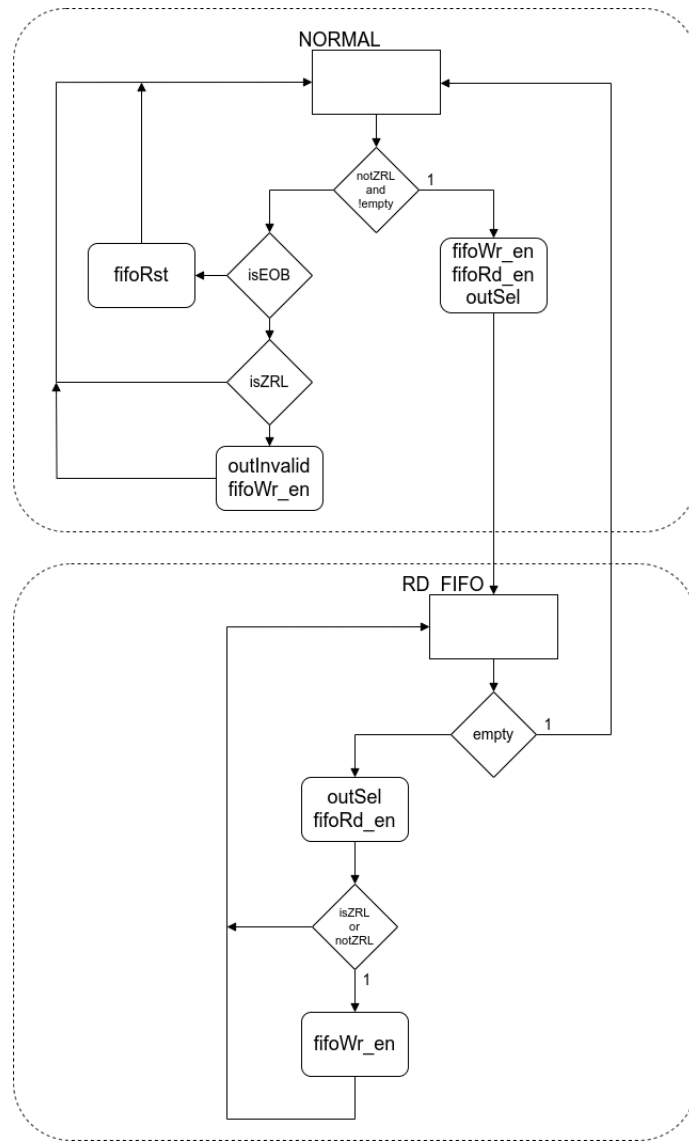


图 3-33 EOB 生成模块 ASM 图

3.8.3 Huffman 编码模块

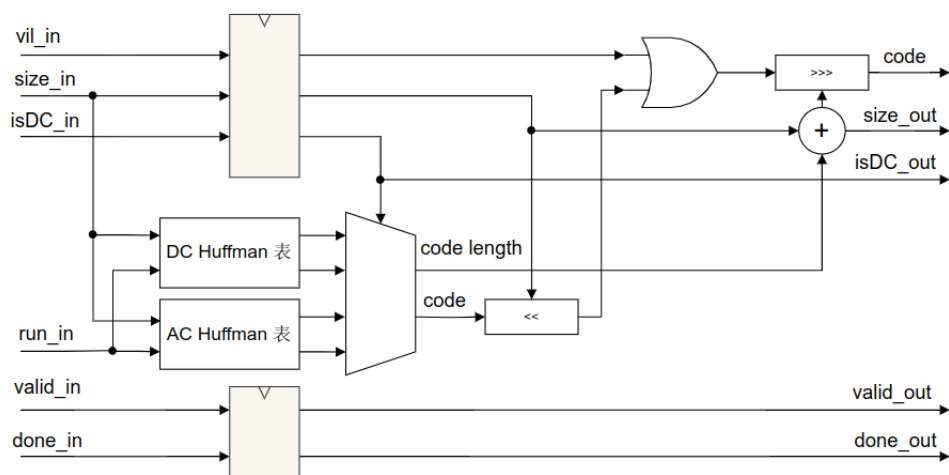


图 3-34 Huffman 编码模块

Huffman 编码模块如图 3-34, 该模块将输入 VLI 码的有效大小 size 和游程值作为 DC、AC Huffman 表的输入得到其 Huffman 码值 code 和码长 size。再通 isDC 信号选择其对应的 Huffman 表。由于 Huffman 表采用 ROM 存储同时为了保证关键路径, 输出会晚一个时钟周期, 所以需要对其他信号也进行一次打拍延时以对齐时序。接着使用桶形移位寄存器将 Huffman 编码的按照 VLI 码的有效长度进行左移, 再与 VLI 码进行按位相或进行拼接。由于 JPEG 编码是按照高位往低位的方式进行解码。因此将 huffman 码长和 VLI 码长相加, 再使用该值对先前拼接后的编码对齐进行环形右移。将编码进行高位对齐最后将该值和总长度输出, 得到变长编码。

3.8.4 不定长数据拼接模块

Huffman 编码模块的输出数据是由编码和码长构成的不定长数据。在最终输出的压缩码流中是没有对应的码长数据的。各个数据是通过解高位的 Huffman 编码获取对应的码长和中间的零值, 因此需要将对应每个 8 乘 8 单元每个部分对应的编码进行从高位到低位的拼接。因此需要一个该模块对变长码进行拼接得到定长码。

该模块输出宽度为 64 位的定长编码。考虑到之后的 JPEG 数据生成模块需要接收三个颜色通道, 并且整合到一个输出, 为了提高其吞吐量, 该模块对输入数据进行了依次串并转换。对数据进行了一定地缓存, 防止了后级模块的吞吐量不足导致的数据丢失。

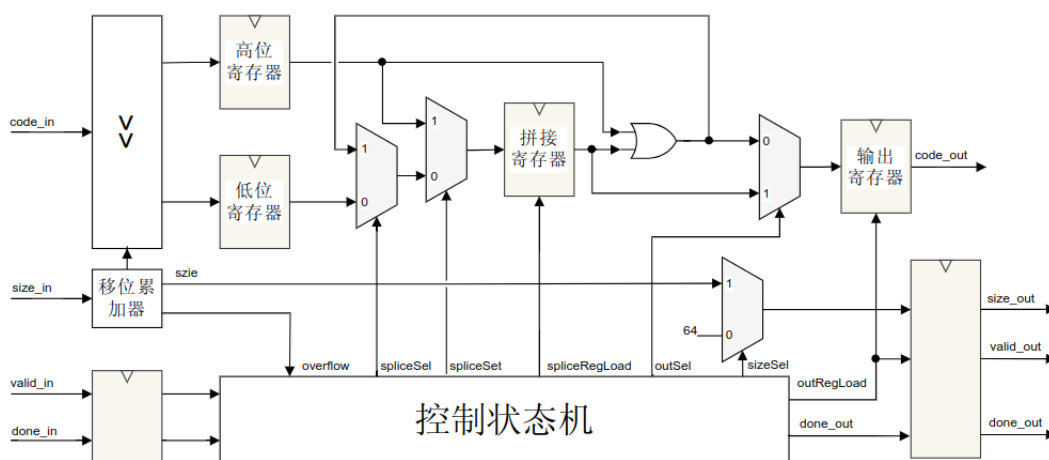


图 3-35 不定长数据拼接模块

图 3-35为该模块的数据通路。该模块向使用桶形移位寄存器来对数据进行移位, 使用一个累加器定位当前输入编码的移位值。其桶形移位器的输入为 $64 \times 2 = 128$ 位。高 64 为连接输入数据, 低 64 位补 0。移位后的高 64 位和低 64 位分别存入高位寄存器和低位寄存器。使用一个拼接寄存器存储目前所拼接的编码。以及一个输出寄存器占存上次输出的 64 位定长码。由一个控制状态机来操作这些寄存器的加载和数据的输出。

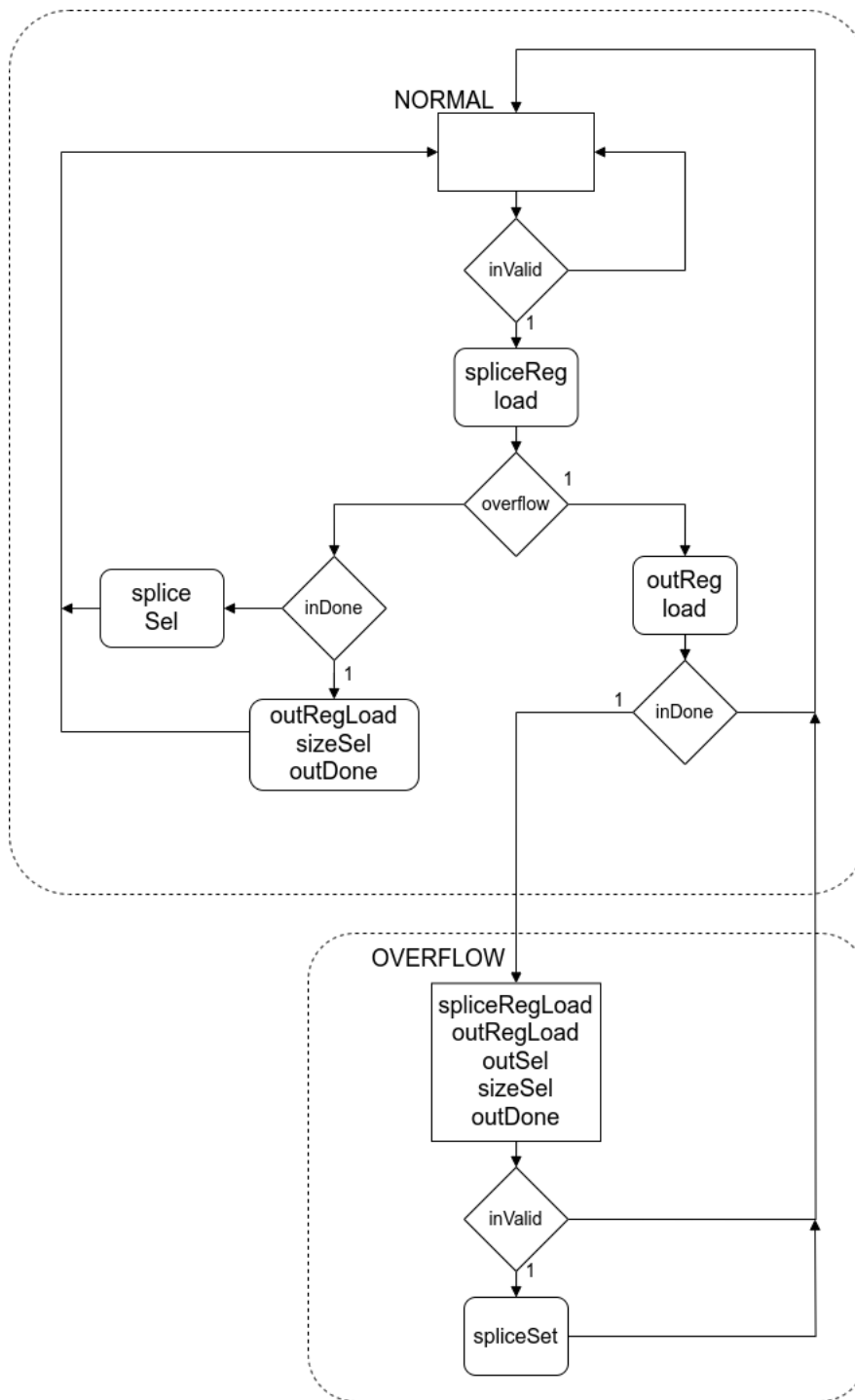


图 3-36 不定长数据拼接模块 ASM 图

当输入数据有效时，移位器根据当前的移位累加值，对其进行右移。如果当将的累加值加输入数据的累加值小于 64。累加器会在下一个时钟周期更新与当前码长的累加值。当输入码长加累加值大于等于 64 时，移位后高位寄存器以满 64 位，会溢出一部分数据到低位寄存器（大于 64 时），这时累加器在下一个时钟周期会更新溢出的比特数，即输入码长加累加值减 64，同时输出溢出信号 **overflow** 有效。当输入端口的 **done** 信号有效时，则代 8 乘 8 单元的最后一个编码输入，在下一个时钟周期累加值清零，供下一个 8 乘 8 单元定位当前移位长度，同时更新一个寄存输出 **size**，供后续输出未 64 位编码时，编码的有效长度，当输入编码长度加累加值小于等于 64 时，更新其值。否则更新输入码长加累加值减 64。

控制状态机有两个状态 **NORMAL** 和 **OVERFLOW**。其初态为 **NORMAL** 状态，当移位器的输出有效时，输出 **spliceRegLoad** 有效。拼接寄存器在下一个时钟周期将会更新，当溢

出信号 overflow 无效同时 done 无效时，spliceSel 使拼接寄存器的次态选通现态与高位寄存器按位相或，与存储在高位寄存器的输入编码进行拼接下面称该信号为拼接值。当溢出信号 overflow 无效同时 done 有效时，输出寄存器次态选通拼接值，拼接寄存器次态选通低位寄存器。由于目前高位寄存器未溢出，所以低位寄存器为 0。将其送入拼接寄存器使其清零，以供拼接后续输入数据。当 overfolw 有效时，拼接寄存器次态接通包含溢出数据的低位寄存器。outRegLoad 有效输出寄存器下个时钟周期加载拼接值，当 done 有效时需要在输出拼接值后再输出溢出值，将状态跳转到 OVERFLOW。

在 OVERFLOW 状态下，模块输出此时输出满 64 位的拼接值，下一个时钟周期输出寄存器需要加载位于拼接寄存器的溢出值，因此使能 outRegLoad 和 outSel。同时输出 OutDone 和 size 有效表示 8 乘以 8 单元最后一个数据和有效长度。在该状态下拼接寄存器也需要使能 spliceRegLoad 进行加载，如果此时移位器输出有效，使能 spliceSet 加载高位寄存器。否则则加载低位寄存器进行清零。

3.9 JPEG 数据生成模块

jpeg 数据生成模块负责将 3 个颜色通道整合到一个输出端口进行输出，本设计采用采样格式为 YCbCr444，所以一个 MUC 中包含三个颜色通道各一个 8 乘 8 单元。

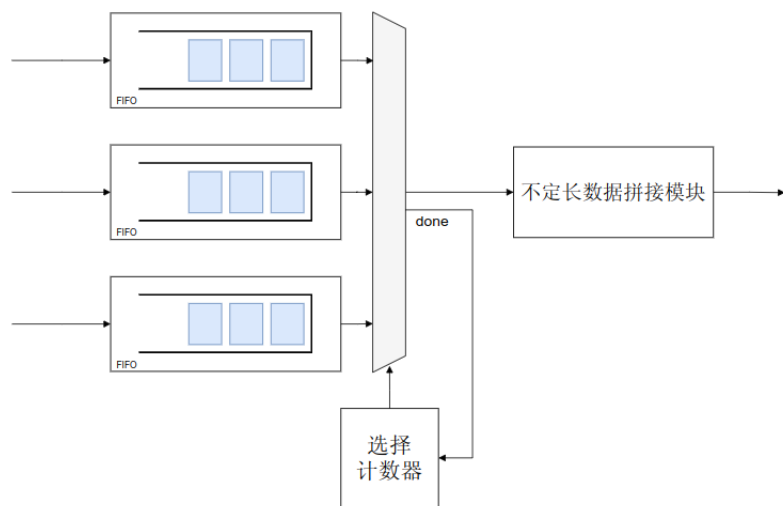


图 3-37 JPEG 数据生成模块

图 3-37为该模块的大致结构。每个颜色通道都是用一个 FIFO 进行缓存，当对应的颜色通道不被后级模块读取时能够即使缓存，以免数据丢失。当选中的 fifo 输出读到对应的 done 信号有效时则，将选择计数器加一切换 to 另一代表该通道的 8 乘 8 单元读取完毕，切换到下个颜色通道，进行轮转读取进而拼接。当 Cr 通道的 FIFO 读取到 eop 和 done 信号同时有效时代表读取了完整的一帧数据，使能不定长数据的 done 信号。

3.10 本章总结

本章系统地阐述了 JPEG 编码系统的硬件架构设计与实现方法。在整体设计思路，通引入流水线技术将复杂的编码流程分解为多级处理单元。显著提升了数据的吞吐量力；在 DCT

的实现上采用了二维脉动阵列优化了计数效率。器规则化的处理单元保持了较高的运算并行度；针对数据缓存需求设计的乒乓操作机制。有效地解决了跨时域传输中的速率匹配问题。熵编码模块构建了完整压缩数据生成流水线。其模块化的设计思路和优化方法也为其他实时图像处理系统的开发提供了有价值的参考。

4 JPEG 编码系统仿真结果与指标分析

4.0.1 编码模块仿真

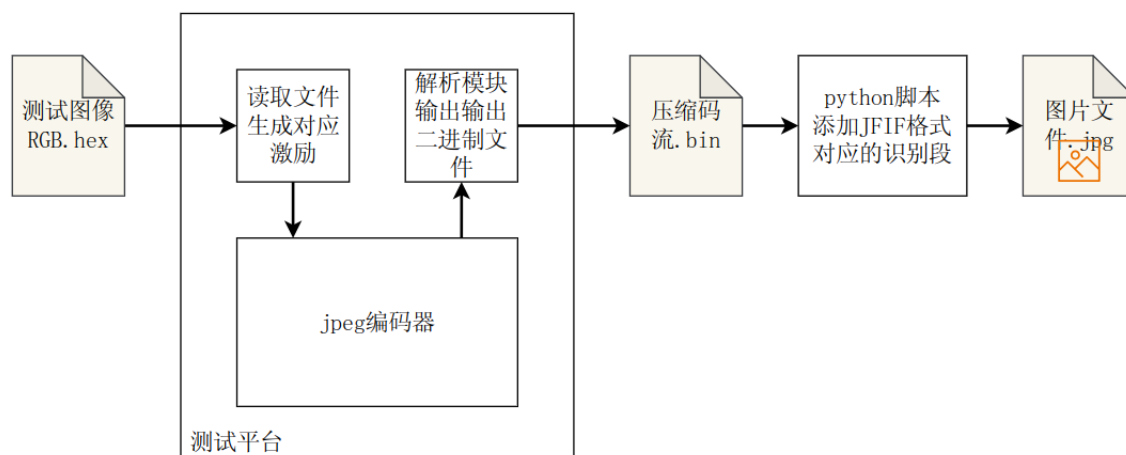


图 4-38 测试环境

本设计使用 systemverilog 进行 RTL 级描述和测试。在 EDA 软件 vivado 进行综合和仿真。编码模块的测试环境如图 4-38。验证平台读取含有图像 rgb 数据的 16 进制的字符文件，并将其转换为符合编码模块输入的信号激励。同时读取并解析模块输出的压缩码流，并将其内容写入到二进制文件中。在使用 python 脚本添加符合 JFIF 格式的识别段最终输出 jpg 格式的文件使用的图片查看器进行查看。



图 4-39 测试原图像

作为测试输入的原图像如图 4-39所示。



图 4-40 编码后的图像 Y 通道



图 4-41 编码后的图像 Cb 通道

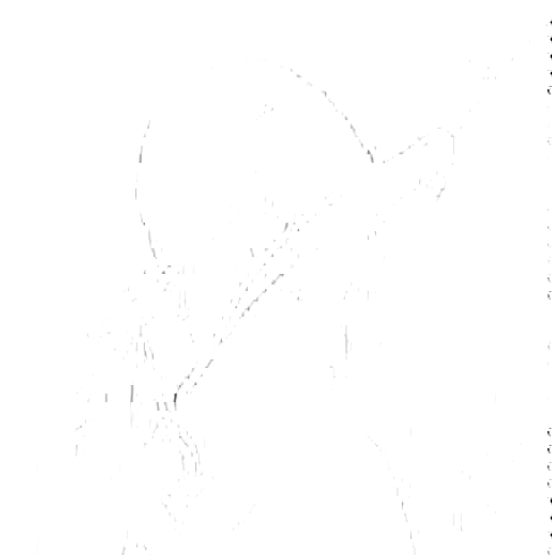


图 4-42 编码后的图像 Cr 通道



图 4-43 解码后的图像

最终模块输出并解码的三个颜色通道的图片如图 4-40,4-41,4-42 所示。最终解码后的图片如图 4-43表统计了压缩前后的各项参数指标。

表 4-15 压缩图像的各个属性指标

图片名称	分辨率	文件大小 (bytes)	压缩比	每像素比特数
原图像	512*512	786,432	1	24
Y 通道压缩图像	512*512	18,432	42	0.571
Cb 通道压缩图像	512*512	6,656	118	0.203
Cb 通道压缩图像	512*512	6,758	116	0.206
压缩后的图像	512*512	31,846	25	0.96

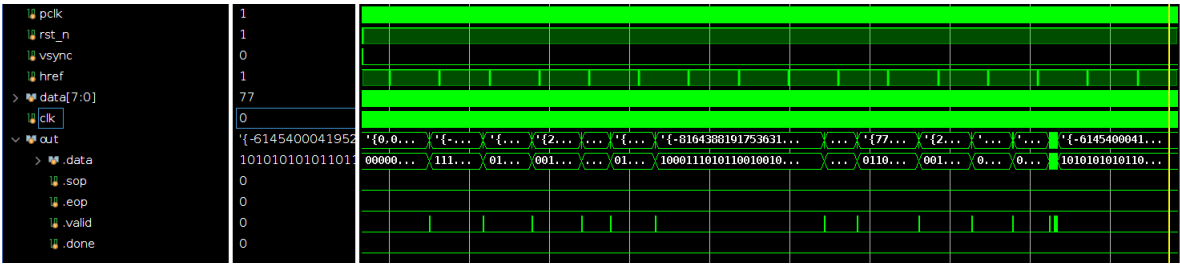


图 4-44 编码模块仿真波形

编码模块仿真波形如图 4-44所示

4.1 数据解析模块功能仿真

4.1.1 读写状态机功能仿真

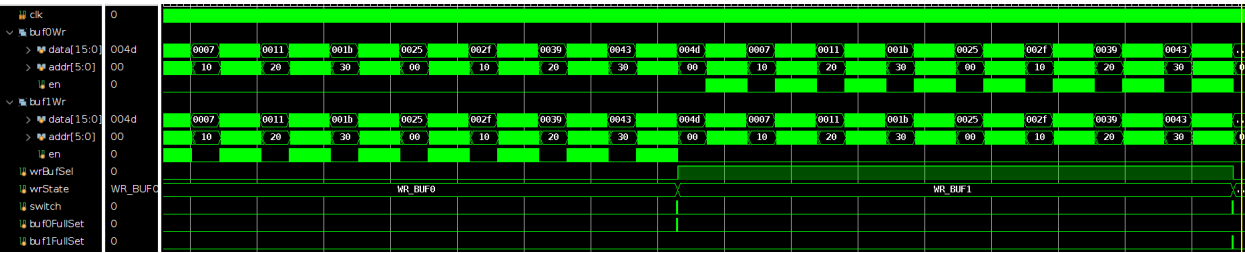


图 4-45 写状态机仿真波形

写状态机的仿真波形如图 4-45所示，可以看出在 WR_BUF0 状态下对 BUF0 的写使能信号有效，对 BUF0 进行写入。switch 信号有效后切换到 WR_BUF1 状态，同时输出窄脉冲信号 buf0FullSet。BUF1 跳转到 BUF0 同理。

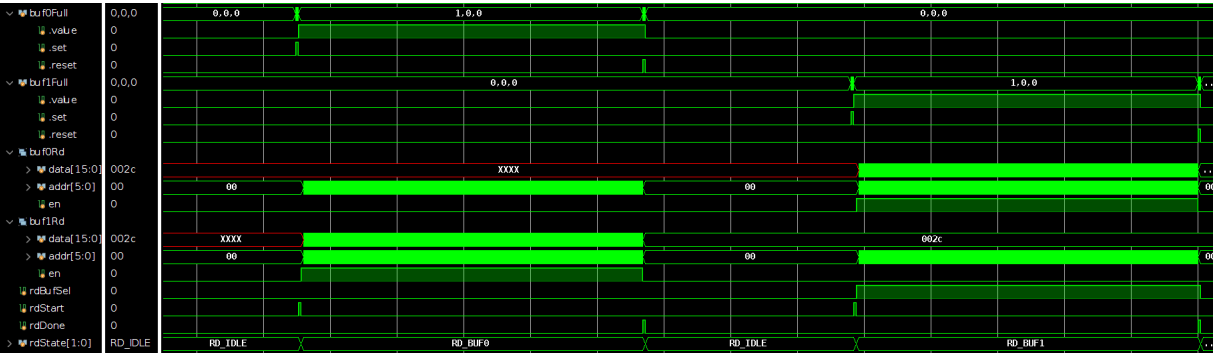


图 4-46 读状态机仿真波形

读状态机的仿真波形如图 4-45所示，可以看到在 RD_IDLE 模式下 BUF0 的满信号有效时，跳转到 RD_BUF0 状态并输出 start 信号有效，对 BUF0 进行读取。单读取完毕输出 done 信号有效是回到 RD_IDLE 状态并将 BUF0 的满信号置 0。等待 buf1 写完毕满信号置 1 跳转到 RD_BUF1 状态，在 RD_BUF1 状态下与 RD_BUF0 状态同理。

4.2 DCT 模块功能仿真

DCT 模块中运算 DCT 的模块 RTL 视图如图 4-47所示。其中 in[0], out[0]、in[1], out[1]、in[2], out[2] 表示三个颜色通道的输出输出。

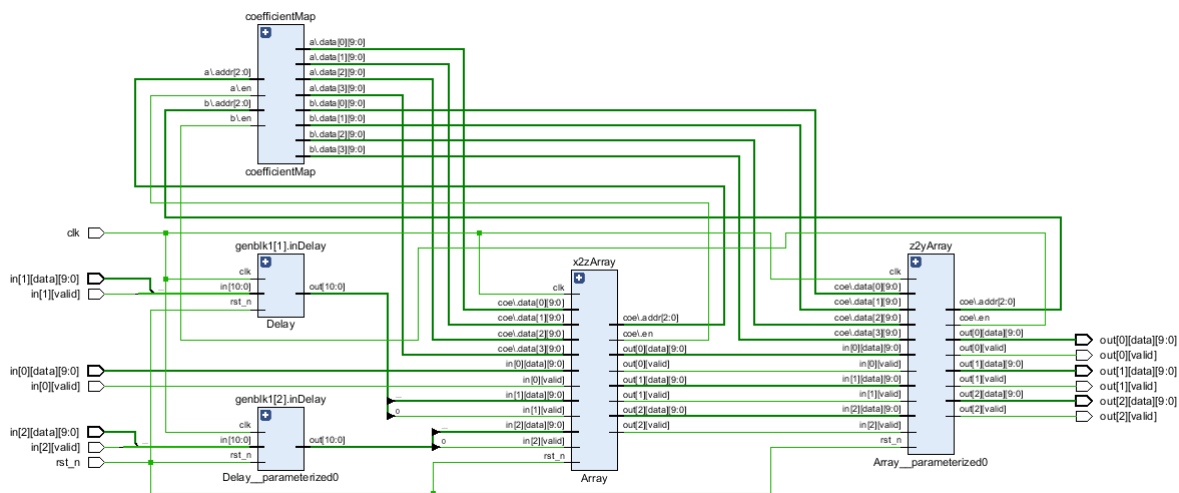


图 4-47 DCT 运算部分 RTL 视图

下面以一个 8×8 单元输入为激励进行仿真，仿真后的波形如图 4-48 其中灰色波形为 Y 通道，绿色波形为 Cr 通道，蓝色波形为 Cb 通道。由图可知从 X 到 Z 的时滞为 7 个时钟周期，从 Z 到 Y 的时滞为 56 个时钟周期，所以整模块的时滞为 63。由公式 (2.5) 可知输出 $Y(u, v)$ 的每个元素都需要 $X(i, j)$ 64 个元素进行计算，所以当数据串行输入时，理论极限最小时延为 63 个时钟周期，本设计时沿达到理论极限。

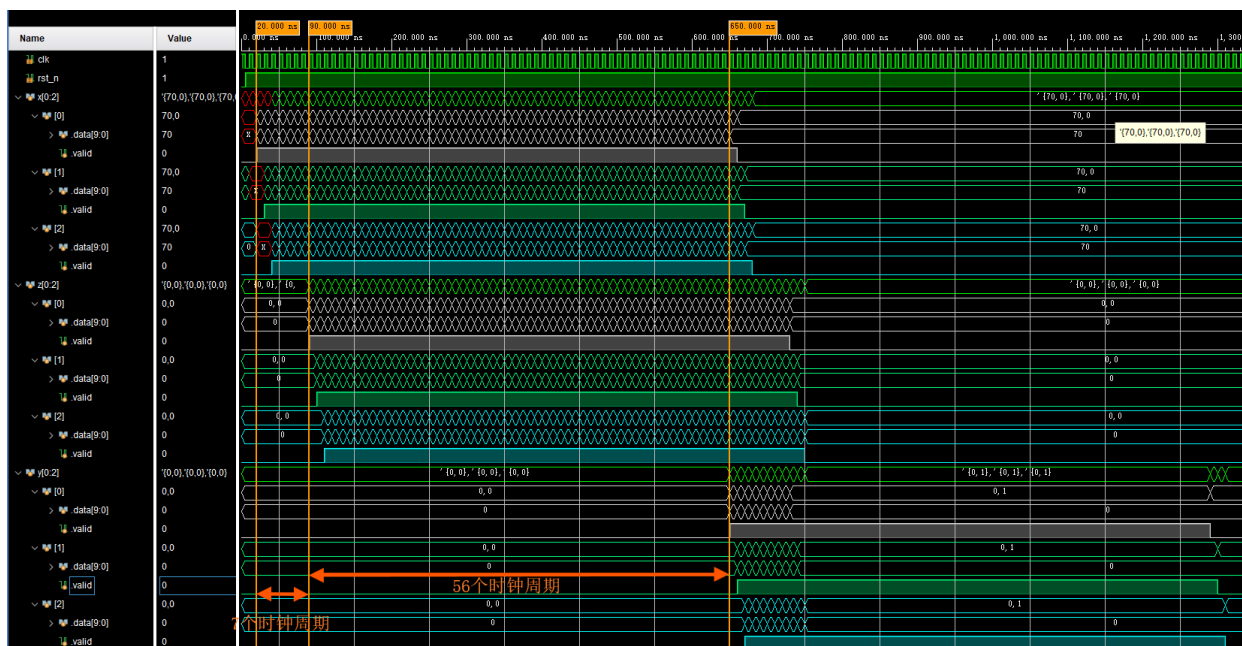


图 4-48 DCT 模块仿真波形

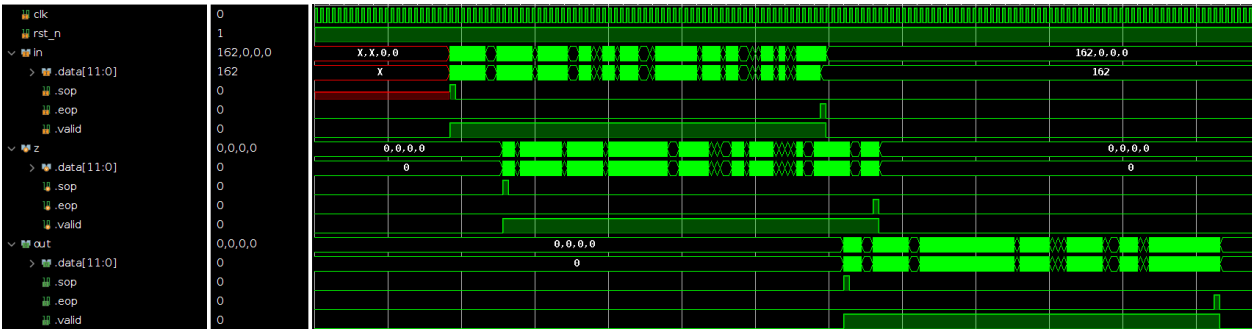


图 4-49 单个颜色通道仿真波形

下面验证计算结果的准确性，以如表（4-16）矩阵作为输入。与使用 python 的 numpy 库编写的 DCT 计算结果进行对比。

表 4-16 测试 8×8 单元测试输入

测试 8×8 单元测试输入							
0	10	20	30	40	50	60	70
0	10	20	30	40	50	60	70
0	10	20	30	40	50	60	70
0	10	20	30	40	50	60	70
0	10	20	30	40	50	60	70
0	10	20	30	40	50	60	70
0	10	20	30	40	50	60	70
0	10	20	30	40	50	60	70

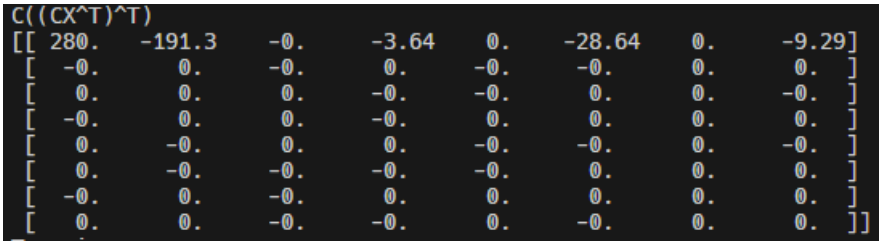


图 4-50 python 脚本运行结果



图 4-51 DCT 仿真结果波形

图 4-50为 python 脚本运行结果，图 4-51为 DCT 模块计算结果的波形，可以粗略地估计模块的运算结果和实际的运算结果存在 ± 5 的误差。这是由于对定点数运算结果进行截位导致的。本模块使用 10 位数据进行运算因此误差的

4.3 zigzag 扫描及量化模块

zigzag 扫描器的仿真波形如图 4-52所示。可以明显看出坐标值 x 和 y 是按照 zigzag 扫描的顺序进行变化的。

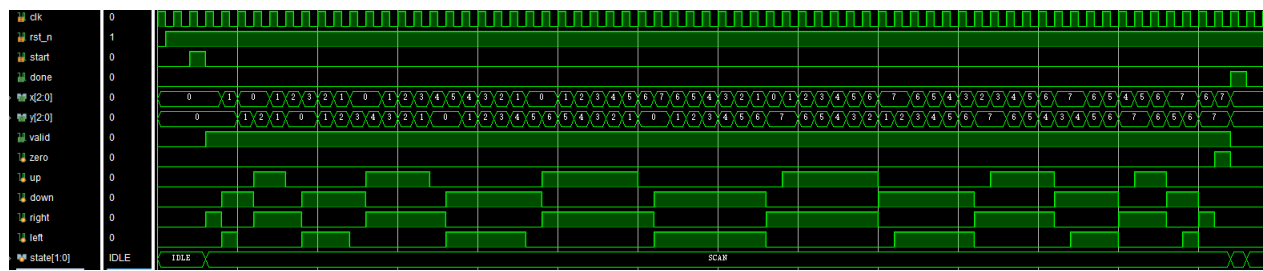


图 4-52 Zigzag 仿真波形图

从 DCT 模块输出的数据经过 zigzag 和量化模块的后输出波形如图 4-53所示，可以看出经过 zigzag 扫描和量化后出现连续的 0 值。

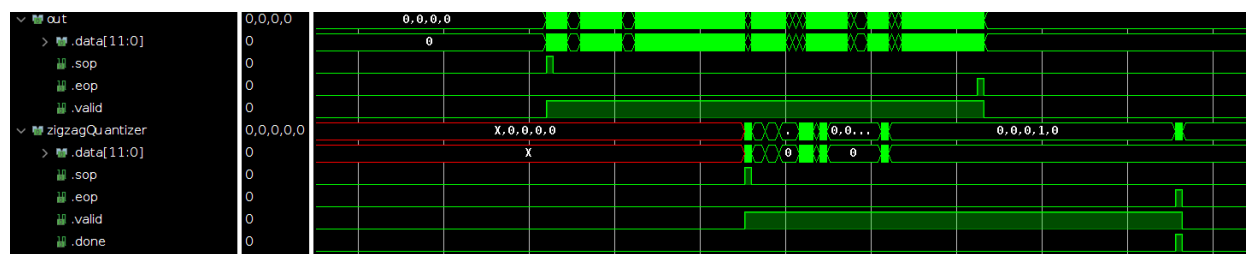


图 4-53 量化器输出波形

4.4 熵编码模块仿真

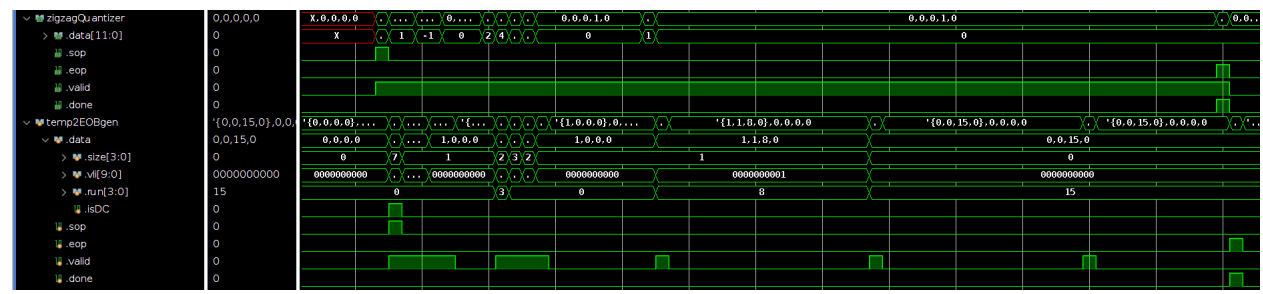


图 4-54 中间码生成模块仿真波形

如图 4-54所示，中间码生成模块接收量化输出，并将其非零值进行 VLI 编码，记录非零值前的零值的个数。

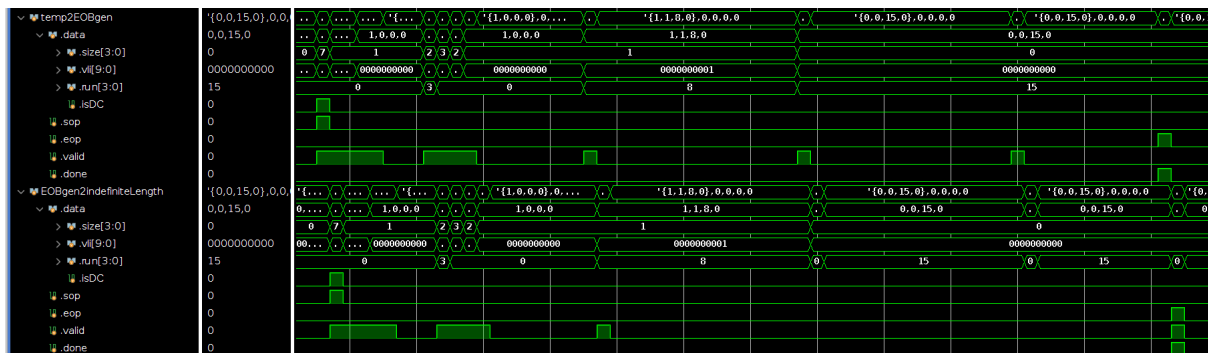


图 4-55 EOB 生成模块仿真波形

如图 4-55所示，EOB 输出器接收中间码生成模块的输出。如果存在 EOB，将 EOB 前面的 ZRL 进行销毁，并输出 EOB。

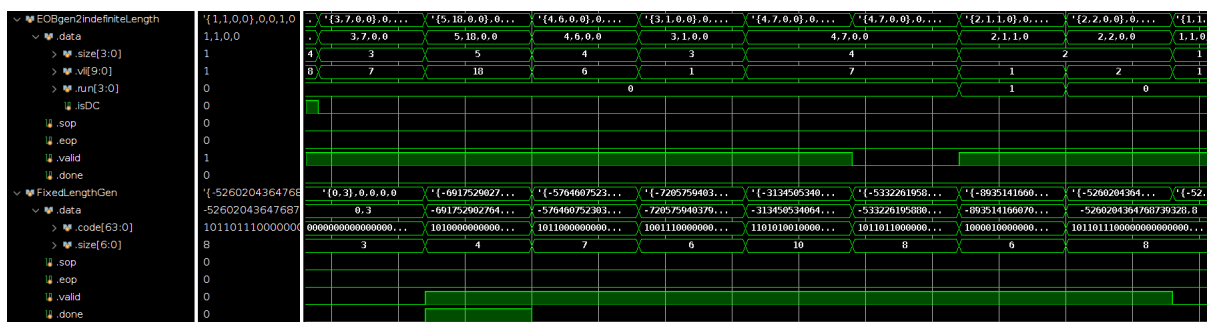


图 4-56 Huffman 编码仿真波形

如图 4-56所示，Huffman 编码器接收 EOB 生成模块的输出。并将 run 值和有效长度值进行 Huffman 编码再与 VLI 编码拼接输出，同时输出对应编码的有效长度。

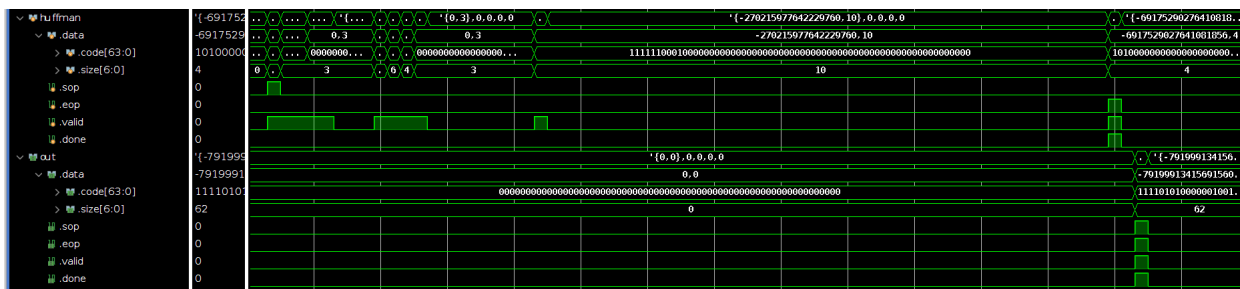


图 4-57 不定长数据拼接模块仿真波形

如图 4-57所示，该模块接收 Huffman 编码模块的输入，并更具有有效长度进行拼接，当 done 信号有效时，说明单个 8×8 单元输入完毕。对拼接值进行输出同时输出对应有效长度。

5 FPGA 实现与上板验证

本设计使用 Smart ZYNQ SP 开发板进行 FPGA 实现。该开发板搭载一颗 ZYNQ XC7Z020-CLG484。本设计使用了该 SOC 的 PL 部分作为 FPGA 实现。在 vivado 软件中进行实现，最终实现的资源占用如图 5-58所示。

Utilization			
		Post-Synthesis	Post-Implementation
Graph Table			
Resource	Utilization	Available	Utilization %
LUT	6199	53200	11.65
LUTRAM	612	17400	3.52
FF	7453	106400	7.00
BRAM	66.50	140	47.50
DSP	37	220	16.82
IO	4	200	2.00
BUFG	3	32	9.38
MMCM	1	4	25.00

图 5-58 资源占用

本设计的时序分析报告结果如图/reftiming 所示。

Design Timing Summary

Setup	Hold	Pulse Width
Worst Negative Slack (WNS): 5.847 ns	Worst Hold Slack (WHS): 0.045 ns	Worst Pulse Width Slack (WPWS): 7.000 ns
Total Negative Slack (TNS): 0.000 ns	Total Hold Slack (THS): 0.000 ns	Total Pulse Width Negative Slack (TPWS): 0.000 ns
Number of Failing Endpoints: 0	Number of Failing Endpoints: 0	Number of Failing Endpoints: 0
Total Number of Endpoints: 10121	Total Number of Endpoints: 10121	Total Number of Endpoints: 5567
All user specified timing constraints are met.		

图 5-59 时序报告

根据时序报告可以得出，本设计的保持时间余量 WNS 为 5.847ns。本设计的 fpga 实现使用 50Mhz 作为时钟输入。由公式 (5.1) 得出最大工作时钟约为 70.65Mhz。

$$F_{max} = \frac{1}{T - WNS} \quad (5.1)$$

5.1 上板验证

本设计使用 Smart ZYNQ SP 开发板进行 FPGA 实现。该开发板搭载一颗 ZYNQ XC7Z020-CLG484 同时使用 FT2232HQ 提供了一路 USB-UART 接口。本设计的验证平台如图 5-60所示。

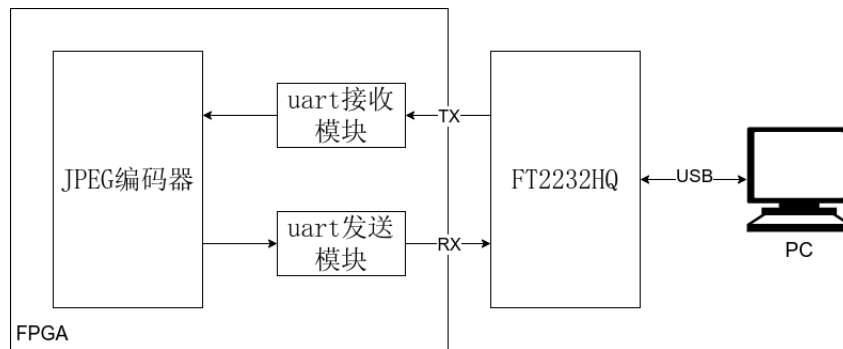


图 5-60 验证平台



图 5-61 实机验证

本系统在 PC 通过 uart 接口发送和接收原始图像和压缩数据。并在 PC 端进行解码验证功能正确性。

参考文献

- [1] *VLSI 数字信号处理系统: 设计与实现*. 电子与电气工程丛书. 机械工业出版社, 2004.
- [2] 数字图像处理 *MATLAB* 版本科教学版. 电子工业出版社. 电子工业出版社, 2014.
- [3] Nasir Ahmed, T_ Natarajan, and Kamisetty R Rao. Discrete cosine transform. *IEEE transactions on Computers*, 100(1):90–93, 2006.
- [4] Y-W Chang, T-K Truong, and Y Chang. Direct mapping architecture for jpeg huffman decoder. *IEE Proceedings-Communications*, 153(3):333–340, 2006.
- [5] Wen-Hsiung Chen, CH Smith, and Sam Fralick. A fast computational algorithm for the discrete cosine transform. *IEEE Transactions on communications*, 25(9):1004–1009, 1977.
- [6] David A Huffman. A method for the construction of minimum-redundancy codes. *Proceedings of the IRE*, 40(9):1098–1101, 1952.
- [7] Shmuel Tomi Klein and Yair Wiseman. Parallel huffman decoding with applications to jpeg files. *The Computer Journal*, 46(5):487–497, 2003.
- [8] Hsiang-Tsung Kung. *Why systolic architecture?* Design Research Center, Carnegie-Mellon University, 1982.
- [9] William B Pennebaker and Joan L Mitchell. *JPEG: Still image data compression standard*. Springer Science & Business Media, 1992.
- [10] K Ramamohan Rao and Ping Yip. *Discrete cosine transform: algorithms, advantages, applications*. Academic press, 2014.
- [11] Tiago Rodrigues and Mário Véstias. Using dynamic reconfiguration to reduce the area of a jpeg decoder on fpga. In *2015 Euromicro Conference on Digital System Design*, pages 65–71. IEEE, 2015.
- [12] Junming Shan, Duyao Wang, and Eryan Yang. High performance jpeg decoder based on fpga. In *2011 Asia Pacific Conference on Postgraduate Research in Microelectronics & Electronics*, pages 57–60. IEEE, 2011.
- [13] Vivienne Sze, Madhukar Budagavi, and Gary J Sullivan. High efficiency video coding (hevc). *Integrated circuit and systems, algorithms and architectures*, 39:40, 2014.
- [14] G Ravi Teja, R Sri Sruthi, Kavita Singh Tomar, S Sivanantham, and K Sivasankaran. Verilog implementation of fully pipelined and multiplierless 2d dct/idct jpeg architecture. In *2015 Online International Conference on Green Engineering and Technologies (IC-GET)*, pages 1–5. IEEE, 2015.
- [15] 任静. 图像压缩编解码的 fpga 设计与实现. Master's thesis, 南京林业大学, 2020.
- [16] 庞子安. 基于 fpga 的 jpeg2000 编码器设计与实现. Master's thesis, 东南大学, 2021.
- [17] 李丹青. 面向 dct 和 idct 的可重构阵列设计与优化. Master's thesis, 东南大学, 2019.

- [18] 杜英杰. 基于 fpga 的 jpeg 图像压缩的自适应量化编码. Master's thesis, 西华大学, 2023.
- [19] 王成昊. 基于 fpga 的低复杂度 jpeg 解码系统设计与实现. Master's thesis, 四川师范大学, 2024.
- [20] 赵恒阳 and 刘华. Baseline jpeg 压缩器在 xilinx fpga 上的设计与实现. 电子设计工程, 22(20):153–156, 2014.
- [21] 邱操. 高性能 jpeg 编解码系统的研究与设计. Master's thesis, 南京航空航天大学, 2019.

致 谢

行文至此，意味着我的本科生涯与毕业论文即将画上句点。回首这段求学旅程，虽有艰辛，但更多的是成长与感动。在此，我谨向所有给予我帮助和支持的人致以最诚挚的感谢。首先，衷心感谢我的指导老师孙永坚老师，从选题定题、框架搭建到细节修改，您始终以严谨的学术态度和耐心的指导为我指明方向，您渊博的学识、敏锐的学术洞察力以及精益求精的治学精神，将永远激励我在未来的道路上砥砺前行。感谢我的同窗好友以及室友们，是你们在学术探讨中的思维碰撞让我受益匪浅，在低谷时的鼓励让我重拾信心，与你们共度的青春岁月，是我大学生活中最珍贵的财富。深深感谢我的父母和家人，二十余载无私的付出与包容，为我撑起一片追逐梦想的天空，你们的爱与支持，是我勇往直前的永恒动力。最后，向参与论文评审和答辩的各位专家老师致以谢意，感谢你们提出的宝贵意见，文中不足之处，责任皆在于我，未来将继续完善。以梦为马，不负韶华，愿将此文献给所有关心我的人，愿我们山水有相逢，未来皆可期。

黄智为

2025 年 6 月 8 日