match_template.md 2025-05-20

OpenCV Match_Template HLS

Tabela de Conteúdos

- OpenCV Match_Template HLS
 - Tabela de Conteúdos
 - Informações Gerais
 - Estrutura do projeto
 - Como usar
 - Simulação
 - Síntese

Informações Gerais

- Disponível no repositório: https://github.com/Isaac-CI/Exercicio2-processadores
- Leia install.md e vitis_hls.md antes deste documento
- O exemplo match_template do OpenCV foi adaptado de modo com que seja possível criar um design de um IP acelerador a partir do Vitis HLS.
- A biblioteca vitis vision foi utilizada para auxiliar no fluxo de desenvolvimento
- Validação por meio de testbench anterior à geração do IP

Estrutura do projeto

```
match_template/

— Makefile
— hls_config.tmpl
— src/
| — match_template.hpp
| — match_template.cpp
— tb/
| — testbench.cpp
— images/
| — cropped1_128x128.png
| — cropped3_128x128.png
| — cropped3_npg
| — sf_config_params.h
```

Como usar

Simulação

Acesse o diretório match_template/ e execute o seguinte comando:

```
$ make run -TARGET=csim -XPART=<sua_placa>
```

match_template.md 2025-05-20

Se ainda não existir, a ferramenta irá criar um diretório hls/ onde será possível encontrar as imagens resultantes do testbench.

Vale salientar que as constantes INPUT_WIDTH, INPUT_HEIGHT, TEMPLATE_WIDTH e TEMPLATE_HEIGHT, devem ser manualmente definidas de acordo com as dimensões das imagens utilizadas como input e template respectivamente.

Síntese

Acesse o diretório match_template/ e execute o seguinte comando:

```
$ make run -TARGET=vivado_syn -XPART=<sua_placa>
```

Se ainda não existir, ferramenta irá criar um diretório hls/ onde será possível acessar os relatórios e codigos RTL acerca do IP gerado, bem como o próprio IP.

É necessário destacar que se os valores das constantes INPUT_WIDTH, INPUT_HEIGHT, TEMPLATE_WIDTH e TEMPLATE_HEIGHT forem suficientemente altos, não será possível gerar o IP (ou ele irá demorar significativamente).