

密级状态：绝密() 秘密() 内部() 公开(√)

RKNN_Toolkit 自定义算子开发指南

(技术部，图形计算平台中心)

文件状态： [] 正在修改 [√] 正式发布	当前版本：	V1.7.5
	作 者：	杨华聪
	完成日期：	2023-07-31
	审 核：	熊伟
	完成日期：	2023-07-31

瑞芯微电子股份有限公司

Rockchip Electronics Co., Ltd

(版本所有，翻版必究)

更新记录

版本	修改人	修改日期	修改说明	核定人
V0.1.0	杨华聪	2019-08-22	初始版本	熊伟
V1.3.2	饶洪	2020-04-02	增加算子配置文件中 target_platform 字段的说明。	熊伟
V1.4.0	饶洪	2020-08-13	更新版本号	熊伟
V1.6.0	饶洪	2020-12-30	更新版本号	熊伟
V1.6.1	饶洪	2021-05-21	更新版本号	熊伟
V1.7.0	饶洪	2021-08-08	更新版本号	熊伟
V1.7.1	饶洪	2021-11-17	更新版本号	熊伟
V1.7.3	饶洪	2022-08-07	更新版本号	熊伟
V1.7.5	饶洪	2023-07-31	更新版本号	熊伟

目 录

1	主要功能说明.....	5
2	系统依赖说明.....	5
3	使用说明.....	6
3.1	RKNN-TOOLKIT 自定义算子使用流程	6
3.1.1	创建自定义算子	6
3.1.2	编写自定义算子代码	8
3.1.3	编译自定义算子	9
3.1.3.1	编译环境准备.....	9
3.1.3.2	编译算子代码.....	10
3.1.4	注册自定义算子	10
3.2	编写自定义算子 PYTHON 代码.....	10
3.2.1	实现 load_params_from_tf 函数.....	10
3.2.2	实现 compute_output_shape 函数	11
3.2.3	实现 compute_output_tensor 函数.....	12
3.3	编写 CPU KERNEL.....	12
3.3.1	读写输入输出 Tensor	13
3.3.2	读取参数	14
3.3.3	编写算子实现代码	16
3.4	编写 VX KERNEL.....	17
3.4.1	初始化 Kernel	17
3.4.2	读取 Tensor 数据	18
3.4.3	写入 Tensor 数据	19
3.4.4	编写算子实现代码	19
4	附录.....	21

4.1	参考文档	21
4.2	问题反馈渠道.....	21

Rockchip

1 主要功能说明

当模型含有 RKNN-Toolkit 不支持的算子 (operator)，模型转换将失败。针对这种情况，RKNN Toolkit 提供自定义算子功能，允许用户自行实现相应算子，从而使模型能正常转换和运行。

当前自定义算子功能还属于实验阶段，后续接口可能还会进行调整，目前只能在 Linux x64 平台上使用，并且只支持 TensorFlow 模型。

2 系统依赖说明

1) 操作系统: Linux x64

2) 依赖软件

- a) RKNN-Toolkit 1.2.0 版本及以上
- b) gcc
- c) gcc-linaro-6.3.1-2017.05-x86_64_aarch64-linux-gnu
- d) gcc-linaro-6.3.1-2017.05-x86_64_arm-linux-gnueabi

3) 目标设备驱动依赖

a) RK1808 平台

RK1808 平台的 librknn_runtime 版本需要 1.2.0 以上，可以在 RK1808 的 shell 中输入如下命令查看：

```
$ strings /usr/lib64/librknn_runtime.so | grep "librknn_runtime version"
```

b) RK3399Pro 平台

RK3399Pro 平台 DRV 版本需要 0.9.9 以上，当运行应用时候会有如下日志打印，可以通过日志中的 DRV 版本判断是否满足要求。

```
=====
RKNN VERSION:
```

```
API: 0.9.9 (a949908 build: 2019-08-22 22:20:52)
```

```
DRV: 0.9.9 (c12de8a build: 2019-08-22 20:10:17)
=====
```

c) RK1806、RV1109 和 RV1126 平台

RK1806、RV1109 和 RV1126 平台 DRV 版本需要 1.3.2 以上，当运行应用时会有如下日志打印，可以通过日志中的 DRV 版本判断是否满足要求。

```
=====
RKNN VERSION:
```

```
API: 1.3.2 (9eebd73 build: 2020-04-02 15:30:51)
```

```
DRV: 1.3.2 (7576518 build: 2020-04-03 10:04:44)
=====
```

3 使用说明

3.1 RKNN-Toolkit 自定义算子使用流程

3.1.1 创建自定义算子

1) 自定义算子配置文件

自定义算子通过一个 YAML 格式的配置文件来定义，以下是 RKNN-Toolkit 带的自定义算子示例（配置文件位于 example/custom_op/rknn_custom_op_resize/resize_area.yml）：

```
name: ResizeArea
framework: tensorflow
target_platform: RK1808
inputs:
  input:
    type: VX_TYPE_TENSOR
outputs:
  output:
    type: VX_TYPE_TENSOR
params:
  size:
    type: VX_TYPE_ARRAY
  align_corners:
    type: VX_TYPE_BOOL
```

YAML 配置文件的要求如下：

- **name:** 算子名称，需要与原模型的算子名称一致
- **framework:** 原模型框架，目前只支持 tensorflow
- **target_platform:** 目标芯片平台。目前支持 RK1806, RK1808, RK3399Pro, RV1109, RV1126 等芯片。其中基于 RK1806, RK1808 和 RK3399Pro 生成的 op 可以通用，但不能在 RV1109、RV1126 芯片上使用；而基于 RV1109 和 RV1126 生成的 op 可以通用，但不能在 RK1806, RK1808 或 RK3399Pro 芯片上使用。如果不填写该字段，则默认的 target_platform 为“RK1808”。
- **inputs:** 定义算子输入，每个输入的命名需要不同，每个输入项的配置只需要填写 type。
- **outputs:** 定义算子输出，每个输出的命名需要不同，每个输入项的配置只需要填写 type。
- **params:** 定义算子参数，每个参数的命名需要不同，每个参数项的配置只需填写 type (type 支持 VX_TYPE_ARRAY 和标量类型，标量类型具体参见“[读取参数](#)”章节)。

开发者可参考上述配置来编写自己的自定义算子配置。

2) 生成自定义算子代码

编写完自定义算子的配置文件之后，可以通过以下命令来生成自定义算子的代码。

```
cd example/custom_op/rknn_custom_op_resize
python3 -m rknn.bin.custom_op --action create --config ./resize_area.yml --op_path ./resize_area
```

执行完成之后在 resize_area 目录会生成算子代码。

rknn.bin.custom_op 命令的参数如下：

- **--action/-a:** 传入“create”执行创建算子代码操作；传入“build”执行编译算子代码操作；
- **--config/-c:** 算子配置文件的路径；
- **--op_path/-p:** 存放算子代码的路径

3.1.2 编写自定义算子代码

一个自定义算子的代码清单如下所示：

```
resize_area
├── makefile.linux.aarch64
├── makefile.linux.armhf
├── makefile.linux.x64
├── op.yml
├── ResizeArea.rknnop
├── rknn_kernel_resizearea.c
├── rknn_kernel_resizearea.vx
└── rknn_op_resizearea.py
```

其中开发者需要完成的代码主要有：

1) rknn_op_resizearea.py

该 Python 代码主要用于模型转换时获取 op 参数、计算输出 shape 以及定义输出 Tensor 的计算。

详细请参考本文档中的“[编写自定义算子 Python 代码](#)”章节。

2) rknn_kernel_resizearea.c

该 C 代码主要包括 kernel 初始化相关回调和 CPU 的 kernel 函数。初始化回调函数用于检查和配置 Kernel 的参数。CPU 的 Kernel 函数的编写请参考本文档中的“[编写 CPU Kernel](#)”章节。

3) rknn_kernel_resizearea.vx

可以通过编写 VX Kernel 使用 NPU 中的 PPU 模块进行加速，详细请参考本文档中的“[编写 VX Kernel](#)”章节。

4) op.yml

op.yml 文件除了包含开发者定义的算子配置，还增加了几项配置。其中开发者有可能需要修改的配置项是 kernel_index，该配置项用于选择执行哪个 kernel（即 rknn_kernel_resizearea.c 代码中的 vx_kernel_ResizeArea_list 中的哪一项 kernel）。


```
name: ResizeArea
target_platform: rk1808
op_version: 2
framework: tensorflow
inputs:
  input:
    type: VX_TYPE_TENSOR
outputs:
  output:
    type: VX_TYPE_TENSOR
params:
  size:
    type: VX_TYPE_ARRAY
  align_corners:
    type: VX_TYPE_BOOL
out_binary: ResizeArea.rknnop
op_py_file: rknn_op_resizearea.py
vx_file: rknn_kernel_resizearea.vx
kernel_index: 0
```

3.1.3 编译自定义算子

3.1.3.1 编译环境准备

1) GCC 编译器安装

用户可直接通过系统包管理安装 GCC 编译器：

```
sudo apt-get install gcc
```

2) 交叉编译器安装

首次编译时 RKNN-Toolkit 会检查是否有安装交叉编译器，如果没有会自动联网下载。用户也可以自己手动下载交叉编译器并安装到指定路径，方法如下：

```
wget
https://releases.linaro.org/components/toolchain/binaries/6.3-2017.05/aarch64-linux-gnu/gcc-linaro-6.3.1-2017.05-x86_64_aarch64-linux-gnu.tar.xz
mkdir ~/.rknn
tar xvJf gcc-linaro-6.3.1-2017.05-x86_64_aarch64-linux-gnu.tar.xz -C ~/.rknn/

wget
https://releases.linaro.org/components/toolchain/binaries/6.3-2017.05/arm-linux-gnueabi/gcc-linaro-6.3.1-2017.05-x86_64_arm-linux-gnueabi.tar.xz
tar xvJf gcc-linaro-6.3.1-2017.05-x86_64_arm-linux-gnueabi.tar.xz -C ~/.rknn/
```

3.1.3.2 编译算子代码

执行以下命令对自定义算子的代码进行编译，如果代码有错会中止编译并提示错误。当成功编译完成后，在算子的目录会生成 rknnop 文件。

```
python3 -m rknn.bin.custom_op --action build --op_path ./resize_area
```

3.1.4 注册自定义算子

只需要在模型转换前之前调用 register_op 方法并将编译生成的 rknnop 文件路径传入，即可注册算子。如果有多个算子则调用多次 register_op 方法分别注册，参考代码如下所示。

```
rknn.register_op('./resize_area/ResizeArea.rknnop')

rknn.load_tensorflow(...)
```

3.2 编写自定义算子 Python 代码

用户需要在生成的 python 代码中完成几个方法代码的编写，从而能够让 RKNN-Toolkit 获取足够的信息来完成转换和编译出 RKNN 模型。接下来一一介绍需要完成编写的 Python 方法。

3.2.1 实现 load_params_from_tf 函数

在模型转换阶段会回调该函数来从 TensorFlow 的节点对象中得到算子参数。该函数声明如下

所示：

函数	load_params_from_tf
功能	获取算子参数。
参数	node_def: 该参数是 tf.NodeDef 对象，包括该节点对应的原始模型的信息。
	tensor_data_map: 包括了该节点所有的输入常量 Tensor。
返回值	dict: 参数字典，每项参数的键需要与 YAML 配置中所一定的参数名称一致。

以下是该函数的示例代码：

```
def load_params_from_tf(self, node_def, tensor_data_map):
    p = dict()
    # set params dict
    p['size'] = tensor_data_map['C:out0'].tolist()
    p['align_corners'] = node_def.attr['align_corners'].b
    return p
```

3.2.2 实现 compute_output_shape 函数

在模型转换阶段会回调该函数来得到算子输出 Tensor 的 Shape 信息。该函数声明如下所示：

函数	compute_output_shape
功能	获取算子输出 Tensor 的 Shape。
参数	inputs_shape: 该 op 的所有输入的 shape。
	params: 该节点的参数。
返回值	list: 输出 Tensor 的 Shape 的列表。

以下是该函数的示例代码：

```
def compute_output_shape(self, inputs_shape, params):
    outputs_shape = [Shape() for i in range(len(self.def_output))]
    # set outputs shape by set_shape()
    in_shape = inputs_shape[0].format('nhwc')
    in_channel = in_shape[-1]
    out_shape = []
    out_shape.extend(params['size'])
    out_shape.append(in_channel)
    outputs_shape[0].set_shape(shape=out_shape, fmt='nhwc')
    return outputs_shape
```

3.2.3 实现 compute_output_tensor 函数

模型量化阶段需要回调该函数来得到 op 的计算输出 Tensor。在该方法中，开发者可以通过调用 TensorFlow 函数或通过 tf.py_func 与 Numpy 来定义算子计算方法。

函数	compute_output_tensor
功能	定义算子输出 Tensor 的计算方法。
参数	const_tensor: 该节点的输入常量 tensor。
	inputs_tensor: 该节点的输入 tensor 列表，列表每个元素为 tf.Tensor 对象。
	Params: 该节点的参数。
返回值	list: 输出 Tensor（类型为 tf.Tensor）的列表。

以下是该函数的示例代码：

```
def compute_output_tensor(self, const_tensor, inputs_tensor, params):
    outputs_tensor = list()
    # compute outputs tensor
    out = tf.image.resize_area(inputs_tensor[0],
                              size=params['size'],
                              align_corners=params['align_corners'])

    outputs_tensor.append(out)
    return outputs_tensor
```

3.3 编写 CPU Kernel

开发者可以先实现算子的 CPU 版本 Kernel 函数，可以比较容易编写和验证结果是否正确。生成的 C 代码文件的 cpu_kernel_function 函数为 CPU Kernel 函数，当网络执行到该层节点时，该函数会被回调。函数声明如下所示。

函数	cpu_kernel_function
功能	定义算子输出 Tensor 的计算方法。
参数	vx_node node: 表示本节点。
	vx_reference* parameters: 按顺序分别存放输入 tensor、输出 tensor 和参数。
	uint32_t paramNum: 参数个数。
返回值	vx_status: 参考 vx_status_e 。

开发者首先需要从函数参数 vx_reference *parameter 读取输入 Tensor 数据, 然后进行计算处理, 最后将输出数据写入至输出 tensor 中, 下面将一一详细介绍。

3.3.1 读写输入输出 Tensor

cpu_kernel_function 的函数参数 vx_reference *parameter 按 C 代码中的变量 “kernel_params” 所定义的顺序存放输入 Tensor、输出 Tensor 和算子参数。以下面 “kernel_params” 的定义为例: parameter[0]为输入 tensor; parameter[1]为输出 tensor; parameter[2]和 parameter[3]为算子参数。

```
static vx_param_description_t kernel_params[] =
{
    {VX_INPUT, VX_TYPE_TENSOR, VX_PARAMETER_STATE_REQUIRED},
    {VX_OUTPUT, VX_TYPE_TENSOR, VX_PARAMETER_STATE_REQUIRED},
    {VX_INPUT, VX_TYPE_ARRAY, VX_PARAMETER_STATE_REQUIRED},
    {VX_INPUT, VX_TYPE_SCALAR, VX_PARAMETER_STATE_REQUIRED}
};
```

在 OpenVX 中 vx_reference(参考 OpenVX 手册 [Object:vx_reference](#))是一个通用的引用, 可以被直接转换为其它类型, 如 vx_tensor、vx_array、vx_scalar 等。因为输入 Tensor 都是 vx_tensor 类型, 因此这里可以直接将 vx_reference 转为 vx_tensor 类型。

OpenVX 提供了接口能够查询和读写 vx_tensor 对象 (参考 OpenVX 手册 [Object:Tensor](#))。

- **vxQueryTensor:** 查询 Tensor 属性 (支持查询 Tensor 的维度、维度数量、数据类型等);
- **vxCopyTensorPatch:** 往/从 Tensor 拷贝数据。

下面是 vx_tensor 的示例代码(完整代码可以参考 RKNN_Toolkit 带的示例 example/custom_op):

```
vx_status status;
uint32_t dim_num;
uint32_t dims[4] = {0};
// Read Tensor Attributes
status = vxQueryTensor(tensor, VX_TENSOR_NUMBER_OF_DIMS,
                        &dim_num, sizeof(uint32_t));
status = vxQueryTensor(tensor, VX_TENSOR_DIMS,
                        size, sizeof(uint32_t) * dim_num);
.....
// Read Tensor Data
status = vxCopyTensorPatch((vx_tensor)parameters[0],
                           dim_num, view_start, view_end, stride_size,
                           src_buffer, VX_READ_ONLY, 0);

// Write Data to Tensor
status = vxCopyTensorPatch((vx_tensor)parameters[1],
                           dim_num, view_start, view_end, stride_size,
                           dst_buffer, VX_WRITE_ONLY, 0);
```

需要注意的是 vxCopyTensorPatch 的参数中的 view_start、view_end 和 user_stride 参数。

- **view_start**: 该参数表示要读取/写入 Tensor 的起始位置（类型为 vx_size[]）；
- **view_end**: 该参数表示要读取/写入 Tensor 的结束位置（类型为 vx_size[]）；
- **stride_size**: 该参数表示读取/写入 Tensor 的跨度（类型为 vx_size[]），数组每个元素需要按如下赋值。

```
stride_size[0] = sizeof(element dtype)
stride_size[1] = dims[0] * stride_size[1]
stride_size[2] = dims[1] * stride_size[2]
stride_size[3] = dims[2] * stride_size[3]
```

3.3.2 读取参数

目前自定义算子的参数支持标量（VX_TYPE_SCALAR）和数组（VX_ARRAY）两种，和 vx_tensor 一样可以根据定义直接将 vx_reference 转为 vx_scalar 或 vx_array 类型。

1) 读取 vx_scalar 类型参数

vx_scalar 表示标量类型（参考 OpenVX 手册 [Object:Scalar](#)），包括的类型如下所示：

表 3-1 vx_scalar 类型说明

原始类型	OpenVX 类型	vx_type_e 枚举值
char	vx_char	VX_TYPE_CHAR
signed char	vx_int8	VX_TYPE_INT8
unsigned char	vx_uint8	VX_TYPE_UINT8
short	vx_int16	VX_TYPE_INT16
unsigned short	vx_uint16	VX_TYPE_UINT16
int	vx_int32	VX_TYPE_INT32
unsigned int	vx_uint32	VX_TYPE_UINT32
long long	vx_int64	VX_TYPE_INT64
unsigned long long	vx_uint64	VX_TYPE_UINT64
	vx_float16	VX_TYPE_FLOAT16
float	vx_float32	VX_TYPE_FLOAT32
double	vx_float64	VX_TYPE_FLOAT64
int	vx_enum	VX_TYPE_ENUM
unsigned int	vx_size	VX_TYPE_SIZE
	vx_bool	VX_TYPE_BOOL

OpenVX 提供了接口能够对 vx_scalar 对象进行查询和读写，主要有：

- **vxCreateScalar**: 创建 vx_scalar 对象；
- **vxCreateScalarWithSize**: 创建 vx_scalar 对象（有对象大小参数）；
- **vxReleaseScalar**: 释放 vx_scalar 对象；
- **vxQueryScalar**: 查询 vx_scalar 对象（支持查询 vx_scalar 的类型）；
- **vxCopyScalar**: 读写 vx_scalar 对象；
- **vxCopyScalarWithSize**: 读写 vx_scalar 对象（有对象大小参数）。

以下为 vx_scalar 的示例代码：

```
vx_enum scalar_type;
vx_bool align_corners = 0;
vxQueryScalar((vx_scalar)parameters[3], VX_SCALAR_TYPE,
              &scalar_type, sizeof(vx_enum));
vxCopyScalar((vx_scalar)parameters[3], &align_corners,
             VX_READ_ONLY, VX_MEMORY_TYPE_HOST);
```

2) 读取 vx_array 类型参数

OpenVX 使用 vx_array 类型表示数组（参考 OpenVX 手册 [Object:Array](#)），对应的类型枚举值为 VX_TYPE_ARRAY。OpenVX 同样提供了一系列函数能够对 vx_array 对象进行查询和读写，主要有：

- **vxCreateArray**：创建 vx_array 对象；
- **vxReleaseArray**：释放 vx_array 对象；
- **vxQueryArray**：查询 vx_array 对象（支持查询数组项的类型、数组项的数量、数组容量以及数组项的大小）；
- **vxMapArrayRange**：映射 vx_array 对象中的一段范围给用户访问。

以下为 vx_array 的示例代码：

```
int32_t size[2];
vx_enum array_item_type;
vx_size array_item_num;

vxQueryArray((vx_array)parameters[2], VX_ARRAY_ITEMTYPE,
            &array_item_type, sizeof(vx_enum));
vxQueryArray((vx_array)parameters[2], VX_ARRAY_NUMITEMS,
            &array_item_num, sizeof(vx_size));

vxCopyArrayRange((vx_array)parameters[2], 0, 2, sizeof(int32_t), (void *)size,
                VX_READ_ONLY, VX_MEMORY_TYPE_HOST);
```

注意，当前自定义算子的 vx_array 的 item_type 都是 int32_t 类型。

3.3.3 编写算子实现代码

获取算子输入 Tensor 的数据与参数之后，用户可以编写算子的实现代码。使用输入 Tensor 数据时需要注意算子的输入 Tensor 数据类型（因为自定义算子不会被量化，所以输入 Tensor 数据类型都为 float16）和排列顺序（默认为 NCHW）。

开发者也可以调用 OpenVX 提供的接口函数（参考 OpenVX 手册 [Vision Function](#)），需要注意的是，以 vxu 开头的函数才能直接调用得到结果。

3.4 编写 VX Kernel

可以通过编写 VX Kernel 使用 NPU 中的 PPU 模块进行加速。生成的代码中 C 代码包含对 VX kernel 的初始化、反初始化、参数验证等回调函数；vx 扩展名的文件为 kernel 函数。

注意，编写 VX Kernel 需要具备一定的 OpenCL 开发经验。

3.4.1 初始化 Kernel

初始化函数中，开发者需要根据自己需求来配置 Kernel 的执行参数。VX Kernel 执行参数和 OpenCL 的 NDRange 类似，都有 work-item 和 work-group 概念：

- **work-item**: 工作线程，每个 Work-item 有唯一的全局 ID（3 个维度[x, y, z]）。
- **work-group**: 由一个或多个 work-item 组成，是线程切换的基本单元。

VX Kernel 执行参数的定义如下所示

```
typedef struct _vx_kernel_execution_parameters {  
    vx_uint32 workDim;  
    vx_size globalWorkOffset[VX_MAX_WORK_ITEM_DIMENSIONS];  
    vx_size globalWorkScale[VX_MAX_WORK_ITEM_DIMENSIONS];  
    vx_size localWorkSize[VX_MAX_WORK_ITEM_DIMENSIONS];  
    vx_size globalWorkSize[VX_MAX_WORK_ITEM_DIMENSIONS];  
} vx_kernel_execution_parameters_t;
```

表 3-2 VX Kernel 执行参数说明

参数	类型	描述
workDim	vx_uint32	work-item 的维度，有效值为 1, 2, 3。
GlobalWorkOffset[i]	vx_size	work-item[i]的全局 ID 的初始偏移。
globalWorkScale[i]	vx_size	work-item[i]的全局 ID 的步进值。
localWorkSize[i]	vx_size	work-group 的大小。即一个 work-group 包含多少个 work-item。
globalWorkSize[i]	vx_size	work-item 总的大小（globalWorkSize 必须是 localWorkSize 的整数倍）。

3.4.2 读取 Tensor 数据

在 VX Kernel 中读取输入 Tensor 数据可以使用 VXC_ReadImage2DArray 函数。

函数	VXC_ReadImage2DArray(Dest, Image, Coord, Offset, Info)
功能	该函数可以从图像中读取最多 128bit 数据，也可以用于从 3 维 Tensor 中读取数据。
参数	<p>Dest: 读取数据存放位置。</p> <p>Image: 要读取的 Image (Tensor)。</p> <p>Coord: 要读取的坐标 (int4)。</p> <p>Offset: XY 的偏移位置，可以使用以下宏函数设置： VXC_5BITOFFSET_XY(offsetX, offsetY) 其中 offsetX 和 offsetY 值范围是-16~15。</p> <p>Info: 控制信息，可以使用以下宏函数设置： VXC_MODIFIER (StartBin, EndBin, SourceBin, RoundingMode, Clamp)</p> <ul style="list-style-type: none"> ● StartBin: 目标存放的起始位置 ● EndBin: 目标存放的结束位置 ● SourceBin: 源起始位置 ● RoundingMode: 舍入模式，可以设置的值有 (VXC_RM_TowardZero: 向下取整；VXC_RM_TowardInf: 向上取整；VXC_RM_ToNearestEven: 最近取整) ● Clamp: 目标类型较小时是否使用 Clamp 进行数据缩短。0 为 truncated；1 为 Clamp。
返回值	void

以下为示例代码：

```
int4 Coord0 = int4(0,0,0,0);
VXC_ReadImage(Dst0, Image, Coord0, VXC_5BITOFFSET_XY(0,0),
              VXC_MODIFIER(0, 15, 0, VXC_RM_TowardZero, 0));
```

假设输入的 Image 为 3 维的 Tensor (NCHW)，那么上述代码将从第一个通道的第一行读取 16 个 Dest0 类型的数据。

3.4.3 写入 Tensor 数据

在 VX Kernel 中读取输入 Tensor 数据可以使用 VXC_WriteImage2DArray 函数。

函数	VXC_WriteImage2DArray (Dest, Image, Coord, Offset, Info)
功能	该函数可以写入最多 128bit 数据到图像，也可以写入数据到 3 维 Tensor 中数据。
参数	<p>Image: 要写入的 Image (Tensor) 对象。</p> <p>Coord: 要写入的坐标 (int4)。</p> <p>Color: 写入的数据。</p> <p>Info: 控制信息，可以使用以下宏函数设置：</p> <p>VXC_MODIFIER (StartBin, EndBin, SourceBin, RoundingMode, Clamp)</p> <ul style="list-style-type: none">● StartBin: 目标存放的起始位置● EndBin: 目标存放的结束位置● SourceBin: 源起始位置● RoundingMode: 舍入模式，可以设置的值有 (VXC_RM_TowardZero: 向下取整；VXC_RM_TowardInf: 向上取整；VXC_RM_ToNearestEven: 最近取整)● Clamp: 目标类型较小时是否使用 Clamp 进行数据缩短。0 为 truncated；1 为 Clamp。
返回值	void

以下为示例代码

```
int4 Coord0 = int4(0,0,0,0);
VXC_WriteImage(Image, Coord0, Val0,
               VXC_MODIFIER(0, 15, 0, VXC_RM_TowardZero, 0));
```

假设输出的 Image 为 3 维的 Tensor (NCHW)，那么上述代码将 16 个 Val0 类型的数据写入第一个通道的第一行。

3.4.4 编写算子实现代码

除了 Tensor 的读取和写入函数，VX Kernel 的语法和 OpenCL1.2 Kernel 的编写基本一致，开

发者可以参考 [OpenCL1.2 官方指南](#) 来编写算子的实现代码。使用输入 Tensor 数据时需要注意算子的输入 Tensor 数据类型（因为自定义算子不会被量化，所以输入 Tensor 数据类型都为 **float16**）和排列顺序（默认为 **NCHW**）。

Rockchip

4 附录

4.1 参考文档

OP 支持列表: 《RKNN_OP_Support.md》

RKNN Toolkit 使用指南: 《Rockchip_User_Guide_RKNN_Toolkit_CN.pdf》

快速上手指南: 《Rockchip_Quick_Start_RKNN_SDK_CN.pdf》

问题排查手册: 《Rockchip_Trouble_Shooting_RKNN_Toolkit_CN.pdf》

可视化功能使用指南: 《Rockchip_User_Guide_RKNN_Toolkit_Visualization_CN.pdf》

RKNN Toolkit Lite 使用指南: 《Rockchip_User_Guide_RKNN_Toolkit_Lite_CN.pdf》

以上文档均可在 SDK/doc 目录中找到, 也可以访问以下链接查阅:

<https://github.com/rockchip-linux/rknn-toolkit/tree/master/doc>

4.2 问题反馈渠道

请通过 RKNN QQ 交流群, Github Issue 或瑞芯微 redmine 将问题反馈给 Rockchip NPU 团队。

RKNN QQ 交流群: 1025468710

Github issue: <https://github.com/rockchip-linux/rknn-toolkit/issues>

Rockchip Redmine: <https://redmine.rock-chips.com/>

注: Redmine 账号需要通过销售或业务人员开通。如果是第三方开发板, 请先找对应厂商反馈问题。