

به نام خدا

پروژه درس ساختار و زبان کامپیوتر

۱۴۰۴-۱ ترم

سعید نوفرستی ۴۰۳۱۰۶۸۳۸

- هدف این پروژه پیاده‌سازی و مقایسه‌ی *کانولوشن دو بعدی تصویر (2D Convolution) به دو روش است:

۱. پیاده‌سازی ساده با C (Baseline)
۲. پیاده‌سازی بسیار سریع با Assembly + AVX SIMD

سپس:

- مقایسه زمان اجرا (Benchmark)
- محاسبه Speedup
- Zero Padding
- تشخیص لبه با Sobel
- تشخیص شی (Object Recognition)
- تشخیص الگو (Pattern Recognition)
- اجرای خودکار روی صدها تصویر

این برنامه روی تصاویر pgm کار میکند پس ابتدا نیاز داریم
این دستور را در ترمینال لینوکس وارد کنیم

sudo apt update

sudo apt install imagemagick

سپس هر تصویر دلخواه را با دستور

convert input.jpg -colorspace Gray input.pgm

به تصویر pgm تبدیل میکنیم

ساختار کلی برنامه به اینصورت است

فایل اصلی برنامه main.c —|

نسخه C کانولوشن conv.c —|

Assembly + AVX # نسخه conv.asm —|

هدر conv.h —|

اندازه‌گیری زمان timer.c —|

پردازش 400 تصویر و object_recognition.c —|

تشخیص شی

تصاویر ورودی /inputs —|

پیکربندی اجرایی Makefile —|

پردازش تصاویر و تشخیص الگو pattern_recognition.c —|

فایل C برای محاسبه تایم (time.c)

```
timer.c
1 #include <time.h>
2
3 double now(){
4     struct timespec ts;
5     clock_gettime(CLOCK_MONOTONIC, &ts); // گرفتن تایم از MONOTONIC
6     return ts.tv_sec + ts.tv_nsec*1e-9; // برگرداندن تایم به واحد ثانیه
7 }
8
```

فایل پیکربندی برای اجرای راحت تر برنامه (Makefile)

```
Makefile
1 # کامپایلر C
2 CC=gcc
3
4 # اسمابلر NASM
5 ASM=nasm
6
7 # فلگ‌های کامپایلر :
8 # بیشترین سطح بهینه‌سازی : -O3
9 # -mavx فعال‌سازی دستورات AVX
10 CFLAGS=-O3 -mavx
11
12
13 # تارگت پیشفرض >- ساخت فایل اجرایی main
14 all: main
15
16
17 # تبدیل فایل اسمابلی به آبجکت
18 conv.o: conv.asm
19     $(ASM) -f elf64 conv.asm -o conv.o
20
21
22 # کامپایل و لینک کل بروزه
23 # برای توابع ریاضی مثل lm
24 main: main.c conv.c object_recognition.c timer.c conv.o
25     $(CC) $(CFLAGS) main.c conv.c object_recognition.c timer.c conv.o -lm -o main
26
27
28
29 # پاک کردن فایلهای ساخته شده
30 clean:
31     rm -f main *.o output_c.pgm output_asm.pgm
32
```

کرنل های متناسب با فیلتر های مختلف

```
// Edge_Detection
float ker_Edge[9] = {
    -1, -1, -1,
    -1,  8, -1,
    -1, -1, -1
};

// Blur
float ker_Blu[9] = {
    1.00f/9.00f, 1.00f/9.00f, 1.00f/9.00f,
    1.00f/9.00f, 1.00f/9.00f, 1.00f/9.00f,
    1.00f/9.00f, 1.00f/9.00f, 1.00f/9.00f
};

// Sharpen
float ker_sharpen[9] = {
    0, -1,  0,
    -1,  5, -1,
    0, -1,  0
};
```

فایل conv.h برای مشخص کردن پروتوتایپ تابع conv2d به زبان c و asm

```
13
14 void conv2d_c(float* in, float* out, float* kernel,
15 | | | int w, int h, int k);
16
17
18 void conv2d_asm(float* in, float* out, float* kernel,
19 | | | int w, int h, int k);
20
```

کد توابع در فایل های conv2d.asm و conv2d.c موجود است
حسنasm نسبت به c استفاده از AVX و توابع برداری است
به عنوان مثال در تصویر زیر نمونه آن را میبینیم :

```
خواندن وزن از کرنل; vbroadcastss ymm2, [rdx + rax*4]

; خواندن 8 بیکسل از تصویر
mov rax, rbx ; rax = y = rbx
add rax, r13 ; rax = y + ky
sub rax, r14 ; rax = y + ky - pad
imul rax, rcx ; rax = (y + ky - pad) * w -> سطر
add rax, r12 ; اضافه کردن x
add rax, r10 ; اضافه کردن kx
sub rax, r14 ; کسر کردن pad
; rax = iy * w - ix

خواندن از ارایه ورودی; vmovups ymm1, [rdi + rax*4]

; ضرب و جمع در یک سیکل پرداشی
vfmadd231ps ymm0, ymm1, ymm2 ; ymm0 = (ymm1 * ymm2) + ymm0
```

فایل object_recognition.h برای مشخص کردن پروتوتایپ
تابع object_recognition.c که برای پردازش چند صد تصویر
به زبان c,asm و تشخیص شی استفاده میشود, است

```
: object_recognition.h
1 #pragma once
2 // شدن فایل هدر (جلوگیری از خطای تکرار تعریف) include جلوگیری از جندبار
3 // اجرای تشخیص ش روی چند تصویر
4 // folder (متلاً پوشه تصاویر : inputs)
5 // count تعداد تصاویر :
6 void objectRecognition(const char* folder, int count);
```

حالا به سراغ اجرای برنامه روی تصویر دلخواه میرویم
این برنامه پنج مددکاری دارد

۱. blur (تک تصویره)

۲. sharpen (تک تصویره)

۳. Edge_Detection (تک تصویره)

۴. object recognition (روی دارای شی یا بدون شی)

۵. pattern_recognition (تشخیص الگو)

برای شروع یک تصویر(pgm) را انتخاب میکنم برای مثال تصویر زیر:



1. اجرای فیلتر blur

make clean

make

./main Blur input30.pgm

خروجی C و ASM :



که به وضوح نسبت به تصویر اول blur شده است
خروجی کد در ترمینال به این شکل بود:

```
saeed@saeed-Vivobook-ASUSLaptop-K3605VU-K3605VU:~/me/Convolution$ ./main Blur input30.pgm
C time = 0.005142
ASM time = 0.000719
speedup : 7.153068
error : 0.000000
```

که نشان میدهد سرعت کار با اسambilی 7.15 برابر کد C است
و ارور صفر نشان دهنده این است که خروجی C وasm مشابه هم هست با این تفاوت که سرعت asm بسیار بیشتر بوده است

2. اجرای فیلتر Sharpen
حالا تصویر blur شده در قسمت قبل با بار نام input.pgm ذخیره کرده و روی آن فیلتر sharpen را اجرا میکنیم:

make clean

make

./main Sharpen input.pgm

اینبار خروجی در ترمینال به این شکل بود

```
saeed@saeed-Vivobook-ASUSLaptop-K3605VU-K3605VU:~/me/Convolution$ ./main Sharpen input.pgm
C time = 0.005701
ASM time = 0.000936
speedup : 6.088460
error : 0.000000
```

و خروجی تصویر به شکل زیر است که به وضوح از تصویر blur شده قبل شارپ تر شده است

ASM



C



3. Edge_Detection فیلتر اجرای

make clean

make

./main Edge_Detection input30.pgm

خروجی کد

```
saeed@saeed-Vivobook-ASUSLaptop-K3605VU-K3605VU:~/me/Convolution$ ./main Edge_Detection input30.pgm
C time = 0.004440
ASM time = 0.000866
speedup : 5.127548
error : 0.000000
```

تصویر خروجی

ASM



C



لبه های تصویر مشخص شده هست

-حالا سراغ تشخیص شی در ۴۰۰ تصویر مختلف میرویم
اینبار در پوشه inputs تصاویر مختلف که ۲۰۰ تصویر دارای
شی و ۲۰۰ تصویر تصاویر سفید و خاکستری و مشکی و...
بدون شی هستند را قرار میدهیم تا روی این تصاویر این
ازمايش را انجام دهیم

make clean

make

./main object_recognition

خروجی کد به این صورت بود

```
saeed@saeed-Vivobook-ASUSLaptop-K3605VU-K3605VU:~/me/Convolution$ ./main object_recognition
REPORT
C total time : 2.702299 sec
ASM total time : 0.765157 sec
Speedup : 3.53x
Objects (C) : 199 / 400
Objects (ASM) : 199 / 400
```

حتی با وجود اینکه در تایم اسambilی تایم zero padding
محاسبه شده باز هم حدود ۳.۵ برابر سرعت بیشتری به ما
میدهد که شگفت انگیز است

اما میبینیم که خروجی از لحاظ تشخیص تعداد تصویر برای
هر دو کد C , asm یکسان است

دقت محاسبه به این صورت است که :

۱ تصویر که دارای شی بوده به اشتباه بدون شی تشخیص
داده شده و ۳۹۹ تصویر درست تشخیص داده شده است:

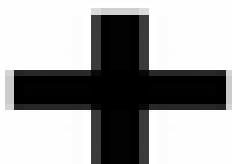
پس با دقت $399/400 * 100$ درصد محاسبه انجام شده

یعنی دقت برابر بوده با :
% 99.75

-بخش بعدی که بخش اصلی است بخش تشخیص الگوست
در این بخش یک الگو به عنوان کرنل به برنامه داده میشود
در ابتدا با این دستورات کرنل مربوطه را به فرمت استاندارد
میرسانیم

```
convert ker.jpg/png -colorspace Gray ker.pgm  
convert ker.pgm -resize 30x30 ker.pgm
```

در فolder دلخواه تصاویر شامل الگو و تصاویری که شامل
الگو نیستند را میگذاریم . . ۱ تصویر به عنوان تصویر بدون
الگو و ۰ تصویر شامل الگو
به عنوان مثال الگو مورد نظر را علامت (+) قرار میدهیم
با کرنل ۳ در ۳ زیر :



حالا کافی است دستور زیر را اجرا کنیم :

```
make clean  
make  
./main pattern_recognition kernels/ker.pgm
```

```
• saeed@saeed-Vivobook-ASUS Laptop-K3605VU-K3605VU:~/me/university/cls/Convolution$ ./main pattern_recognition kernels/ker.pgm
REPORT
C total time : 37.650727 sec
ASM total time : 15.166408 sec
Speedup : 2.48x
PATTERN FOUND IN 49 FROM 150 PICTURE (C)
PATTERN FOUND IN 49 FROM 150 PICTURE (ASM)
```

به علت اینکه کرنل ۳۰ در ۳۰ بود و به علت محاسبه NCC زمان اجرا بالا رفت اما با وجود زیرو پدینگ در اسembly باز همحدود ۲.۵ برابر سرعت گرفتیم از اسembly و ۴۹ تصویر دارای این الگو تشخیص داده شد که با بررسی نام تصاویری که دارای این الگو تشخیص داده شده اند متوجه میشویم که از این تعداد ۴۲ تصویر درست شناسایی شده بودند $\frac{42}{42+93} * 100 = 10\%$.

از طرفی توجه داریم که خروجی های کد سی و اسembly دقیقا مشابه هم هست.

-حالا به بررسی اینکه کد pattern_recognition چطور کار میکند میپردازیم:
معیار و ملاک کد ما برای اینکه بگوید الگو پیدا شد بر اساس یک مفهوم ریاضی به نام Normalized Cross-Correlation (NCC) یا «همبستگی متقارع نرمال شده» است.

۱. مرحله‌ی تطبیق

وقتی تابع اسمبلی اجرا می‌شود، پیکسل‌های الگو (کرنل) را روی پیکسل‌های تصویر ضرب می‌کند.

اگر الگو منطبق باشد: پیکسل‌های روشن الگو در پیکسل‌های روشن تصویر ضرب می‌شوند (عدد بزرگ * عدد بزرگ) و یک مقدار بسیار بزرگ تولید می‌کنند.

اگر منطبق نباشد: اعداد بزرگ در اعداد کوچک (نزدیک به صفر) ضرب می‌شوند و خروجی ناچیزی می‌دهند.

مشکل اینجاست: اگر فقط به این عدد بزرگ اکتفا کنیم، یک دیوار کاملاً سفید هم می‌تواند عدد بزرگی تولید کند و کد را فریب دهد برای همین به مرحله دوم نیاز داریم

- (Normalization) "ملاک اصلی"

. ما مقدار خروجی را بر «انرژی» آن بخش از تصویر تقسیم می‌کنیم.

انرژی الگو: یعنی چقدر پیکسل‌های سفید مثلا در علامت + داریم.

انرژی پنجره تصویر: یعنی آن تکه از تصویر چقدر روشن است.

معیار واقعی این است که بررسی می‌کند که آیا این درخشش به خاطر «**شکل و ساختار**» الگو است یا فقط به خاطر «**روشنایی زیاد**» آن تکه از تصویر. فرمول NCC خروجی را همیشه بین $0 \dots 1$ (یا $0 \dots 100$ درصد) نگه می‌دارد. عدد ۱ یعنی این تکه از تصویر از نظر ساختاری مثلا همان علامت + است.

چرا NCC

"چون NCC نسبت به تغییرات روشنایی تصویر و کنتراست مقاوم است. این فرمول شباهت را نه بر اساس «قدرت پیکسل‌ها»، بلکه بر اساس «همبستگی هندسی و ساختاری» می‌سنجد. با نرمال‌سازی خروجی در بازه $[0, 1]$ ، توانستیم یک آستانه (Threshold) دقیق برای تشخیص قطعی الگو تعريف کنیم."

```
// محاسبه انرژی جود الگو (Template Energy)
energy_k = 0;
for(int i = 0; i < w_k * h_k; i++) {
    energy_k += ker[i] * ker[i];
}

max_ncc = -1.0f;
for (int y = 0; y < h - h_k; y++) {
    for (int x = 0; x < w - w_k; x++) {
        // محاسبه انرژی تکه‌ای از تصویر که زیر الگو فرار دارد
        float energy_win = 0;
        for (int ky = 0; ky < h_k; ky++) {
            for (int kx = 0; kx < w_k; kx++) {
                float pixel = in[(y + ky) * w + (x + kx)];
                energy_win += pixel * pixel;
            }
        }

        // مقدار خروجی کا نولوشن در این نقطه
        float val = out_asm[y * w + x];

        // همبستگی تقسیم بر جذر ضرب انرژی‌ها
        float denom = sqrtf(energy_k * energy_win);
        float ncc = (denom > 0) ? (val / denom) : 0;

        if (ncc > max_ncc) {
            max_ncc = ncc;
        }
    }
}
```

محاسبه انرژی الگو و NCC

۳. مرحله‌ی تصمیم‌گیری (The Threshold)

در نهایت، کد به یک عدد (Confidence) می‌رسد.

اگر بالای ۸۰٪ بود: یعنی با احتمال خوبی الگو را تایید می‌کند.

اگر پایین ۸۰٪ بود: یعنی شاید شباهت‌هایی وجود داشته باشد (مثلًاً یک خط عمودی پیدا شده)، اما چون شبیه به «کل» مثلاً علامت + نیست، آن را رد می‌کند.

```
confidence = max_ncc * 100.0f;
if (confidence < 0) confidence = 0;
if (confidence > 100) confidence = 100;
if (confidence > 85.0f) { // در حد ۸۵
    patternFounded_asm++;
}
```

این پروژه در لینک زیر در گیت هاب هم در دسترس است

<https://github.com/SSN4444/Convolution.git>

با تشکر از استاد گرامی دکتر جهانگیر