

Digital System Design - PA12

Image Convolution using VHDL

Latar Belakang

- Image processing adalah sebuah operasi yang sangat intensif dalam hal komputasi-nya.
- Hardware acceleration dengan FPGA memberikan efisiensi yang lebih tinggi dibandingkan perangkat lunak beserta CPU biasa.

Tujuan Proyek

- Mengembangkan sistem *image convolution* berbasis FPGA.
- Mengintegrasikan ALU (Arithmetic Logic Unit) dan MMU (Matrix Multiplier Unit) untuk mendukung berbagai algoritma dalam melakukan *convolution*.
- Mendukung pemilihan kernel secara dinamis melalui instruksi yang berbeda.

Dasar Teori

Convolution

- Operasi matematika untuk memfilter atau memodifikasi gambar. Operasi ini berguna untuk menggabungkan hasil dari dua fungsi.
- Rumus dasar *convolution* sebagai berikut.

$$F(x,y) = \sum_i \sum_j f(x+i, y+j) h(i,j)$$

Kernel

- Matriks 3x3 atau 5x5 yang berfungsi untuk memodifikasi pixel sehingga menghasilkan *Feature Map*.
- Contoh: Box Blur, Sobel, Sharpening, Laplacian, dll.

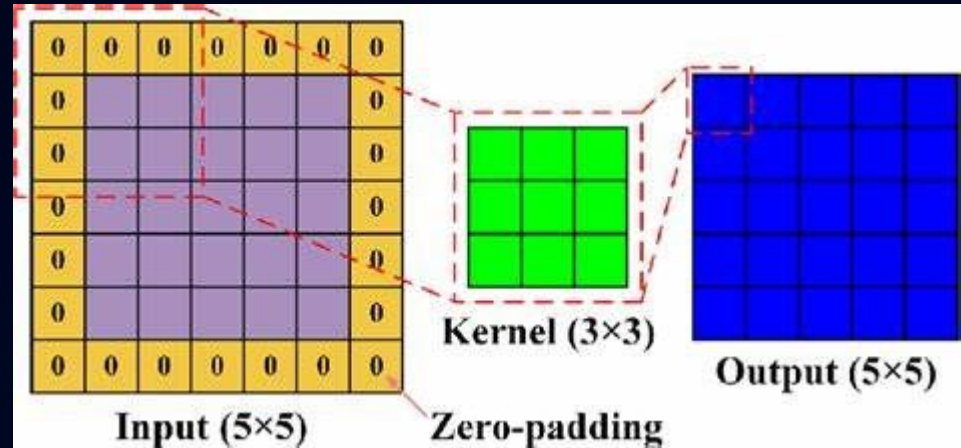
Dasar Teori

Jenis Algoritma Convolution

- **Direct Convolution** : Metode dasar untuk melakukan operasi *convolution*, di mana setiap elemen dalam filter (kernel) digeser melintasi elemen input (pixel pada gambar) dan dihitung satu per satu.
- **Im2col Convolution** : Metode ini mengubah input menjadi representasi matriks (disebut im2col, dari *image to column*) sebelum operasi *convolution* dilakukan. Lalu, menggunakan operasi matriks untuk menghitung hasil *convolution* secara bersamaan.



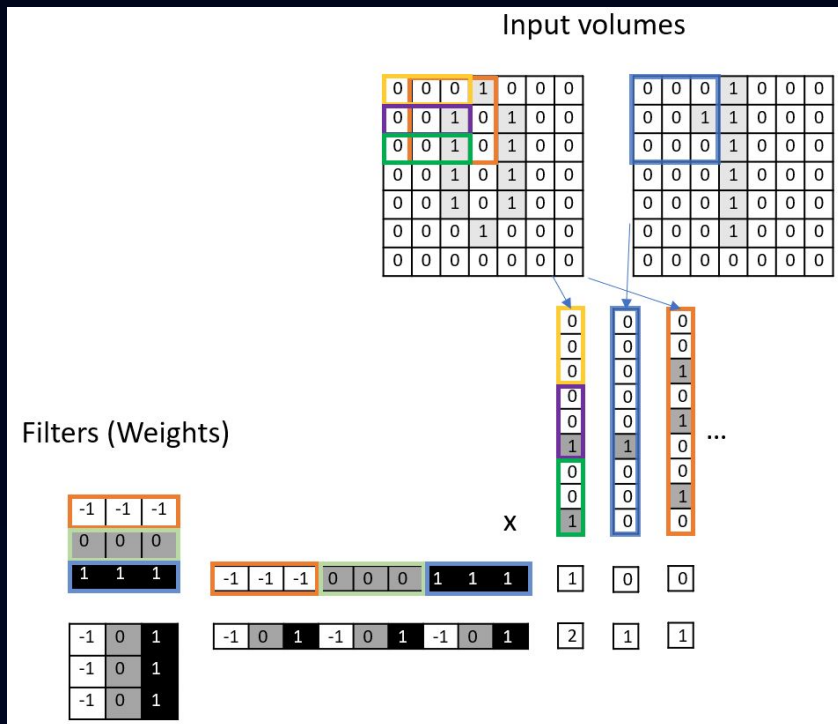
Teknik dalam image processing di mana nilai nol ditambahkan di sekitar tepi data, seperti gambar. Teknik ini dilakukan untuk mengontrol dimensi output.



Direct Convolution

[illegible]

Im2col Convolution



Offset	Size	Hex value	Value	Description
BMP Header				
0h	2	42 4D	"BM"	ID field (42h, 4Dh)
2h	4	46 00 00 00	70 bytes (54+16)	Size of the BMP file (54 bytes header + 16 bytes data)
6h	2	00 00	Unused	Application specific
8h	2	00 00	Unused	Application specific
Ah	4	36 00 00 00	54 bytes (14+40)	Offset where the pixel array (bitmap data) can be found
DIB Header				
Eh	4	28 00 00 00	40 bytes	Number of bytes in the DIB header (from this point)
12h	4	02 00 00 00	2 pixels (left to right order)	Width of the bitmap in pixels
16h	4	02 00 00 00	2 pixels (bottom to top order)	Height of the bitmap in pixels. Positive for bottom to top pixel order.
1Ah	2	01 00	1 plane	Number of color planes being used
1Ch	2	18 00	24 bits	Number of bits per pixel
1Eh	4	00 00 00 00	0	BI_RGB, no pixel array compression used
22h	4	10 00 00 00	16 bytes	Size of the raw bitmap data (including padding)
26h	4	13 0B 00 00	2835 pixels/metre horizontal	Print resolution of the image, 72 DPI × 39.3701 inches per metre yields 2834.6472
2Ah	4	13 0B 00 00	2835 pixels/metre vertical	
2Eh	4	00 00 00 00	0 colors	Number of colors in the palette
32h	4	00 00 00 00	0 important colors	0 means all colors are important
Start of pixel array (bitmap data)				
36h	3	00 00 FF	0 0 255	Red, Pixel (x=0, y=1)
39h	3	FF FF FF	255 255 255	White, Pixel (x=1, y=1)
3Ch	2	00 00	0 0	Padding for 4 byte alignment (could be a value other than zero)
3Eh	3	FF 00 00	255 0 0	Blue, Pixel (x=0, y=0)
41h	3	00 FF 00	0 255 0	Green, Pixel (x=1, y=0)
44h	2	00 00	0 0	Padding for 4 byte alignment (could be a value other than zero)

Dasar Teori

BITMAP (BMP) Image

Dalam proyek ini, gambar menggunakan format BMP karena tidak perlu ada langkah dekompresi dan data pixel dapat langsung diakses dengan mudah.



Desain Sistem

Terdapat empat komponen utama, yaitu:

- **CPU** : Mengontrol alur instruksi (IDLE, FETCH, DECODE, EXECUTE, dan COMPLETE). Terdapat RESET juga untuk mengembalikan semua nilai signal ke nilai awal.
- **Decoder** : Menerjemahkan instruksi ke opcode (jenis kernel mana yang dipakai) dan address_flag (jenis unit mana yang akan dieksekusi)
- **ALU** : Melakukan operasi convolution secara direct.
- **MMU** : Melakukan operasi convolution secara im2col.



Mapping Instruction

Instruction	Description
0000	box blur kernel with ALU
0001	horizontal edge detection kernel with ALU
0010	vertical edge detection kernel with ALU
0011	laplacian kernel with ALU
0100	sharpening kernel with ALU
0101	sobel horizontal kernel with ALU
0110	sobel vertical kernel with ALU
0111	custom kernel with ALU
1000	box blur kernel with MMU
1001	horizontal edge detection kernel with MMU
1010	vertical edge detection kernel with MMU
1011	laplacian kernel with MMU
1100	sharpening kernel with MMU
1101	sobel horizontal kernel with MMU
1110	sobel vertical kernel with MMU
1111	custom kernel with MMU

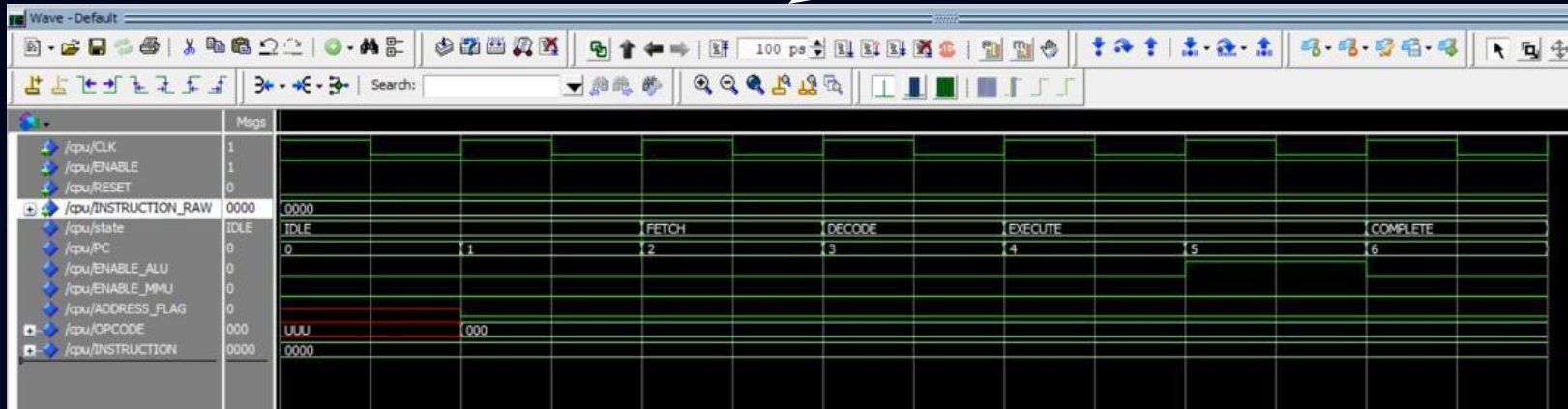
Hasil Pengujian

Box Blur

$$K = \begin{bmatrix} \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} \\ \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} \\ \frac{1}{9} & \frac{1}{9} & \frac{1}{9} \end{bmatrix}$$

Kernel yang dipakai

Hasil Modelsim



Box Blur



Original

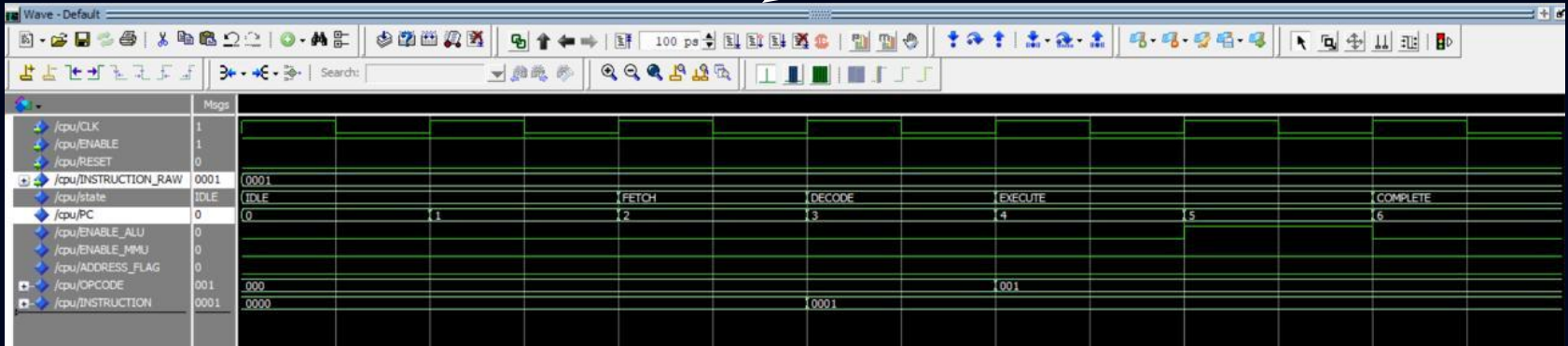


Horizontal Edge

$$K = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Kernel yang dipakai

Hasil Modelsim



Horizontal Edge



Original

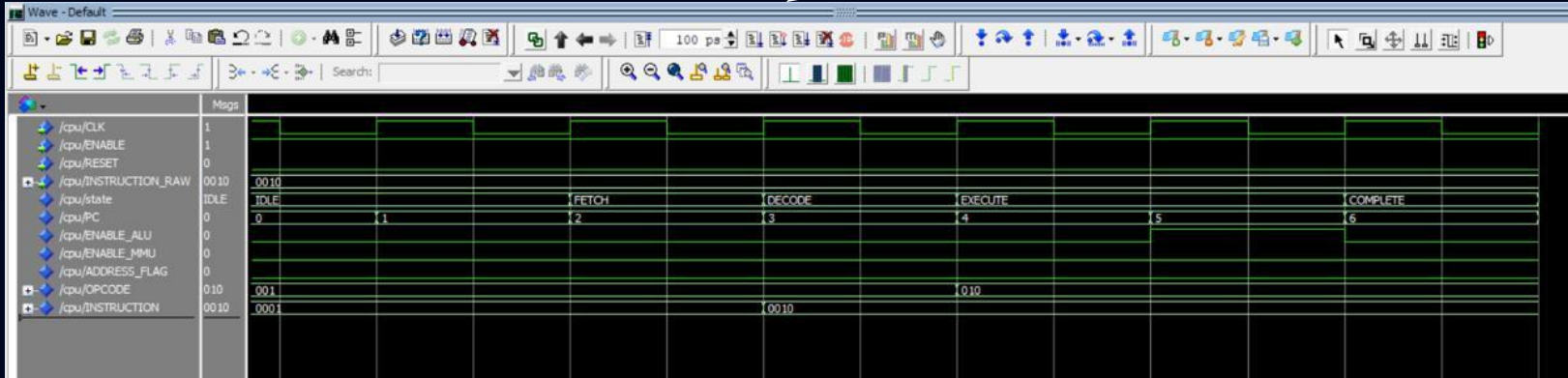


Vertical Edge

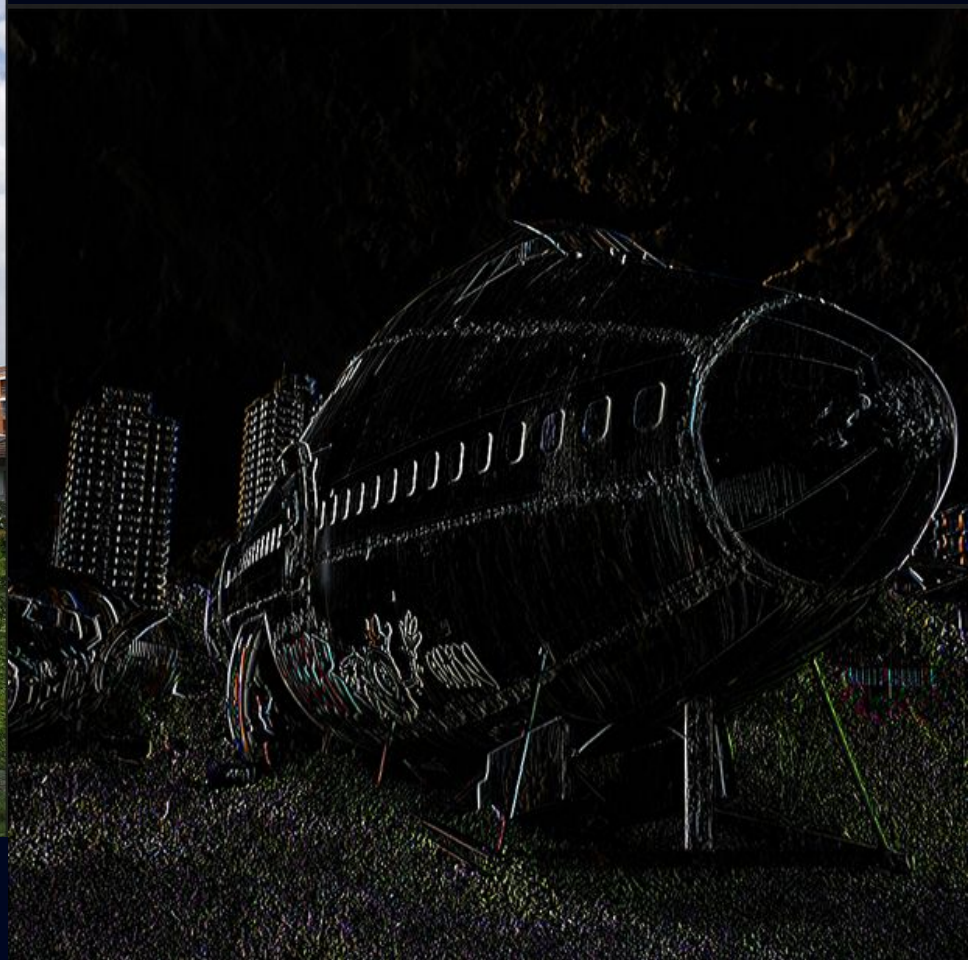
$$K = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Kernel yang dipakai

Hasil Modelsim



Vertical Edge

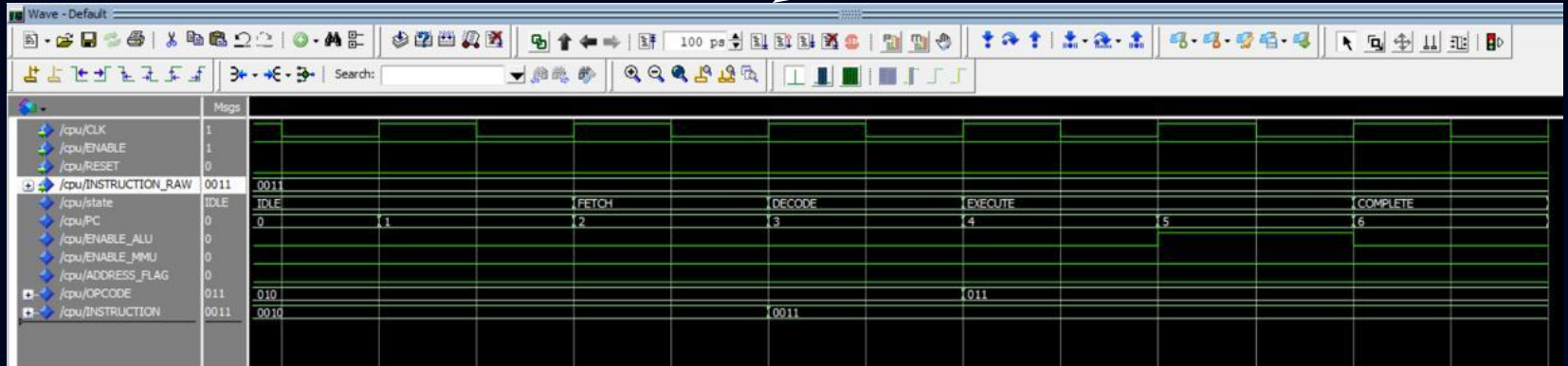


Original



Kernel yang dipakai

Hasil Modelsim



Laplacian



Original

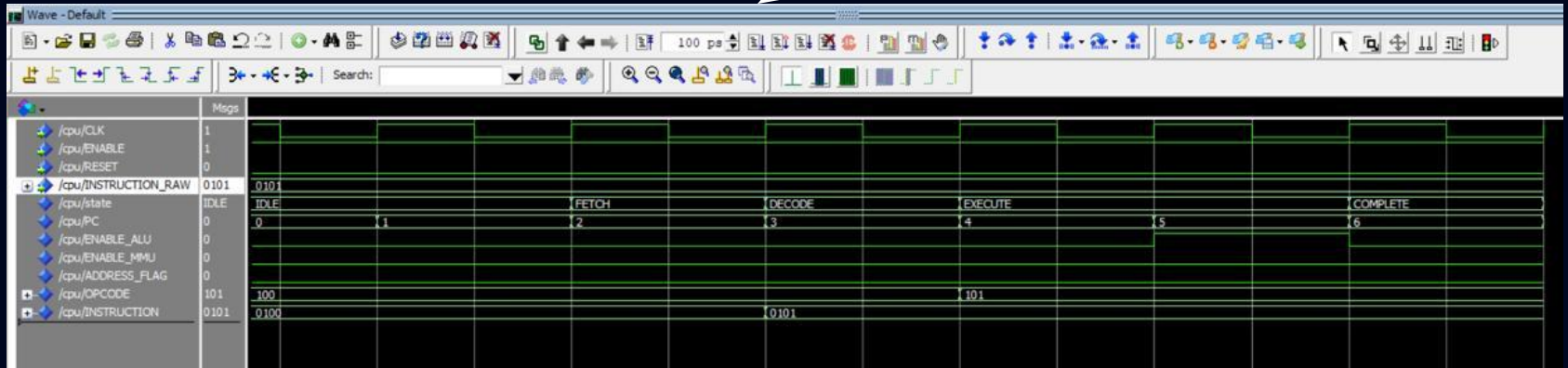


Sobel Horizontal

$$K = \begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Kernel yang dipakai

Hasil Modelsim



Sobel Horizontal



Original

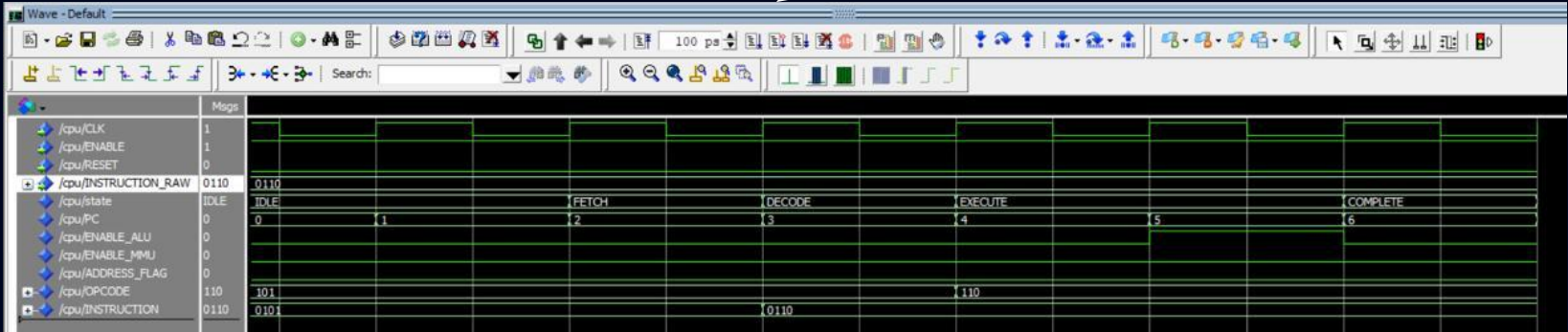


Sobel Vertical

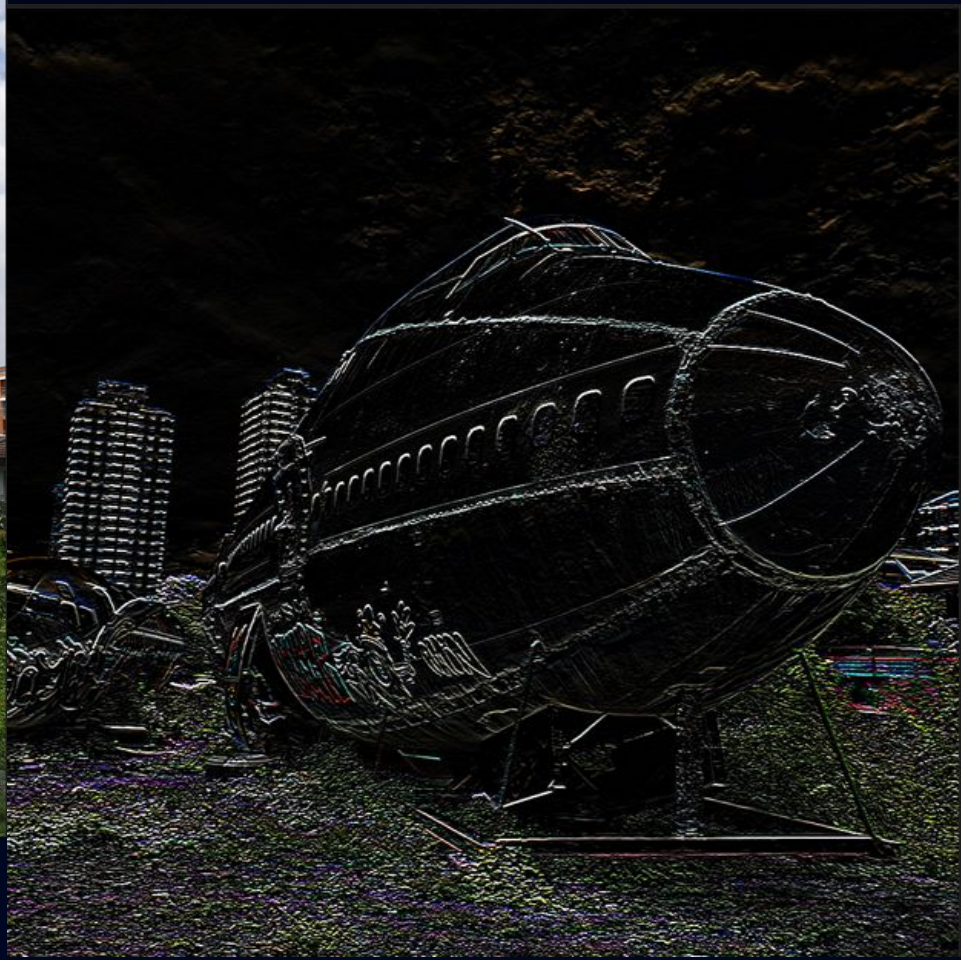
$$K = \begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$$

Kernel yang dipakai

Hasil Modelsim



Sobel Vertical



Original

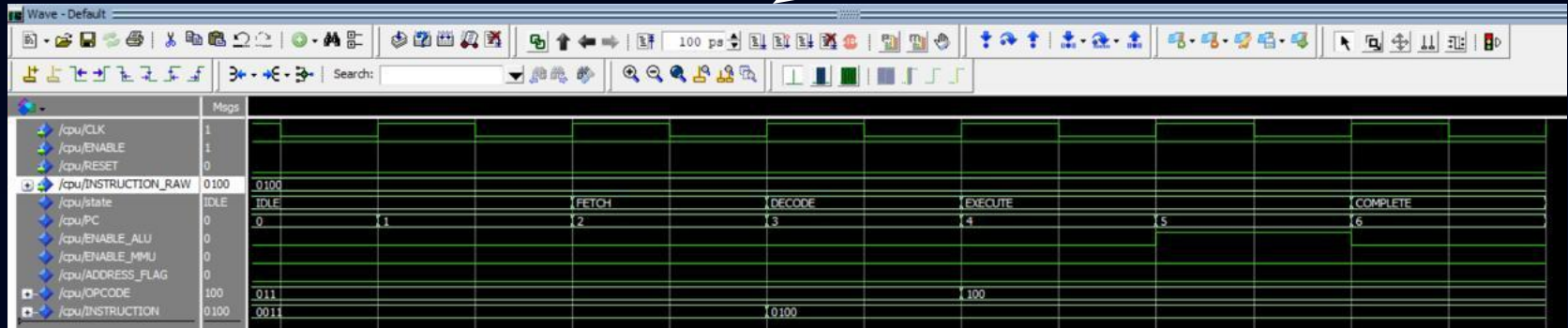


Sharpening

$$K = \begin{bmatrix} 0 & -1 & 0 \\ -1 & 5 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

Kernel yang dipakai

Hasil Modelsim



Sharpening



Original



Custom

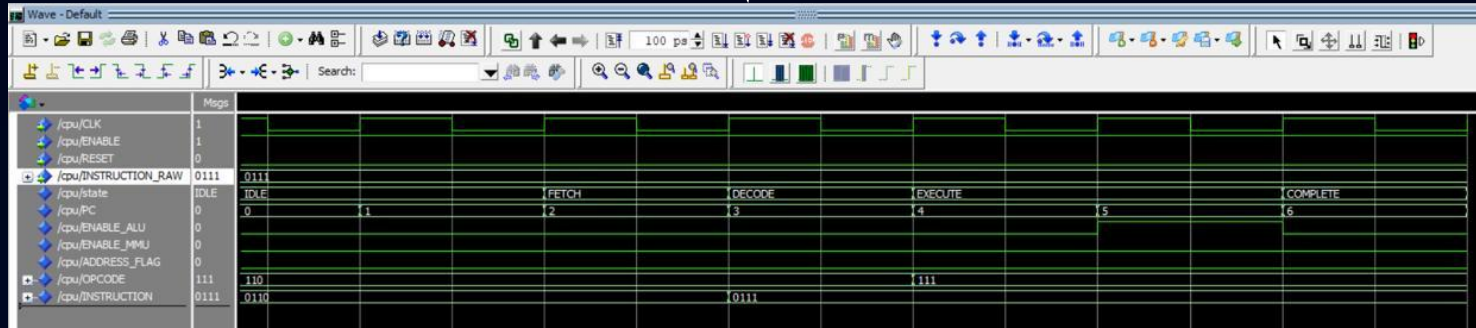
Kernel yang dipakai

1 4 1
0 -2 1
0.33 1/2 -2

Hasil Modelsim



Output



Terima Kasih!