Univerzitet u Novom Sadu

Fakultet tehničkih nauka

Dokumentacija za individualni projekat

Student: Sladaković Milica, SV 18/2020

Predmet: Paralelno programiranje

Tema projektnog zadatka: Detekcija ivica unutar slike

SADRŽAJ

[**1.** **Uvod i analiza problema** 3](#_Toc105526692)

[**2.** **Koncept rješenja** 3](#_Toc105526693)

[**2.1.** **Algoritam sa Prewitt operatorom** 3](#_Toc105526694)

[**2.2.** **Algoritam sa pretragom okoline svakog piksela** 3](#_Toc105526695)

[**3.** **Programsko rješenje** 3](#_Toc105526696)

[**3.1.** **Implementacija algoritma sa Prewitt operatorom** 4](#_Toc105526697)

[**3.2.** **Implementacija algoritma sa pretragom okoline svakog piksela** 6](#_Toc105526698)

[**4.** **Ispitivanje rezultata** 7](#_Toc105526699)

[**5.** **Analiza rezultata** 7](#_Toc105526700)

# **Uvod i analiza problema**

Digitalna obrada slike predstavlja složen i zahtjevan postupak, za čiju implementaciju se u realnom vremenu najčešće koriste specijalizovani sklopovi sa digitalim signal procesorima, multiprocesorski i distribuirani sistemi i druge specijalizovane arhitekture za obradu slike. Neke od osnovnih operacija za obradu slike su: operacije zasnovane na histogramu, filtriranje u prostornom i frekvencijskom domenu, izdvajanje ivica, poboljšanje i restauracija slike, te geometrijske operacije.

Tema ovog projekta je paralelizacija, možda najčešće korištene operacija nad slikom, detekcije ivica. U nastavku će biti pokazana paralelizacija dva algoritma za izdvajanje ivica – Prewitt operatorom prvog reda i pretragom okoline svakog piksela. Za implementaciju programa, potrebno je da sve slike budu BMP formata sa RGB prostorom boja, jer se za parsiranje slike se koristi biblioteka EasyBMP. Radi jednostavnosti, obrada će se vršiti nad crno-bijelim verzijama ulaznih slika. Sve izlazne slike će biti skalirane, bez sive komponente (crne, sa bijelim ivicama).

Takođe, analiziraće se performanse paralelizacije u C++ programskom jeziku, gdje se paralelizacija ostvaruje korištenjem raspoređivača zadataka iz Intel-ove biblioteke Thread Building Blocks. Mjerenja će biti vršena nad Intel i7-1065G7 četvorojezgarnom procesoru (sa osam logičkih jezgara) i Windows 10 Education operativnom sistemu.

# **Koncept rješenja**

U osnovi digitalne obrade slike nalazi se operacija dvodimenzionalne diskretne konvolucije. Konvolucija je matematička operacija nad dvije funkcije i proizvodi treću funkciju, koja opisuje kako se ponašanje prve funkcije mijenja zbog druge funkcije. Ova operacija se zasniva na kernelu (kvadratnoj matrici malih dimenzija) koji kliže preko svih podmatrica ulazne slike (podmatrice su dimenzija kernela) i obavlja aritmetičke operacije nad elementima podmatrice, te rezultate smješta u izlaznu matricu. Elementi matrice slike sadrže podatke o vrijednostima boja pojedinih tačaka (piksela) slike.

U nastavku su objašnjena dva algoritma nad kojima će se vršiti paralelizacija.

## **Algoritam sa Prewitt operatorom**

U obradi slike, Prewitt operator je kernel, odnosno filter, koji aproksimira gradijent. Gradijent predstavlja usmjerenu promjenu intenziteteta boja na slici. Ovaj filter vrši množenje korespodentnih elemenata dvije matrice i sumira rezultat koji se smješta u izlaznu matricu. Sljedeća formula opisuje filtriranje ulazne slike koja se nalazi u ulaznoj matrici X, filterom jezgra F dimenzije , i smještanje rezultata u izlaznu matricu Y:

Ulazna slika se filtrira u dva pravca – horizontalnom i vertikalnom. Dakle, u jednom pravcu se primjenjuje operator, a u drugom smjeru invertovan operator. Time se dobijaju dvije vektorske komponente, horizontalna i vertikalna. Konačan rezultat filtriranja podmatrice je vrijednost vektorskog zbira horizontalne i vertikalne komponente filtriranja. Dati su primjeri operatora ( i respektivno za horizontalnu i vertikalnu obradu):

## **Algoritam sa pretragom okoline svakog piksela**

Okolina piksela predstavlja susjedne tačke piksela: lijevo, desno, iznad, ispod i dijagonalno na sve strane. Ovakva obrada slike zahtijeva najprije uklanjanje sive boje skaliranjem vrijednosti ulazne matrice na vrijednosti 0 i 1 (u odnosu na prag koji iznosi 128). Ovo rezultuje crno-bijelom slikom bez izdvojenih ivica. Potom se pretražuje okolina svakog piksela na sljedeći način:

* , ako u okolini tačke postoji tačka sa vrednošću 1
* , ako u okolini tačke ne postoji tačka sa vrednošću 1
* , ako u okolini tačke postoji tačka sa vrednošću 0
* , ako u okolini tačke ne postoji tačka sa vrednošću 0

Vrijednost koja se upisuje u izlaznu matricu je apsolutna vrijednost razlike vraćena u opseg 0 – 255.

# **Programsko rješenje**

Za implementaciju programa, potrebno je da sve slike budu BMP formata sa RGB prostorom boja, jer se za parsiranje slike se koristi biblioteka EasyBMP. Radi jednostavnosti, obrada će se vršiti nad crno-bijelim verzijama ulaznih slika. Sve izlazne slike će biti skalirane, bez sive komponente (crne, sa bijelim ivicama).

Cilj implementacije je da rješenje bude korektno i da ne zavisi od veličine slike, veličine filtera i veličine okruženja piksela. U nastavku su date implementacije najvažnijih funkcija.

Parametri komandne linije su nazivi fajlova (ulazni fajl, izlazni fajlovi za serijsku i paralelnu verziju oba algoritma). Takođe, u zaglavlju programa su definisane konstante FILTER\_SIZE (dimenzije filtera), NEIGHBOURHOOD\_SIZE (veličina okruženja koje se posmatra) i CUTOFF (granični slučaj dimenzije matrice do kog se kreiranju novi paralelni zadaci).

Tokom rada, mjeri se trajanje svake od obrada, a na kraju i verifikacija rezultata, odnosno poklapanje rezultata dobijenih serijskom i paralelnom obradom.

## **Implementacija algoritma sa Prewitt operatorom**

Data je implementacija funkcije za filtriranje. Povratna vrijednost funckije je skaliran rezultat operatora (0 ili 255, uklanjanjem sive boje).

*/\*\**

*\* @brief Prewitt operator on input image submatrix around pixel*

*\**

*\* @param inBuffer buffer of input image*

*\* @param x horizontal coordinate of pixel*

*\* @param y vertical coordinate of pixel*

*\**

*\* @return scaled value of operator result*

*\*/*

int filter(int\* inBuffer, int x, int y) {

int save = FILTER\_SIZE / 2;

int G = 0, Gx = 0, Gy = 0, raw;

for (int n = 0; n < FILTER\_SIZE; n++) {

for (int m = 0; m < FILTER\_SIZE; m++) {

raw = inBuffer[(x - save + m) + (y - save + n) \* totalWidth];

Gx += raw \* filterHor[m + n \* FILTER\_SIZE];

Gy += raw \* filterVer[m + n \* FILTER\_SIZE];

}

}

G = sqrt(Gx \* Gx + Gy \* Gy);

return 255 \* scale(G);

}

Serijska verzija funkcije za detekciju ivica pomoću Prewitt operatora:

*/\*\**

*\* @brief Serial version of edge detection algorithm implementation using Prewitt operator*

*\**

*\* @param inBuffer buffer of input image*

*\* @param outBuffer buffer of output image*

*\* @param width image width*

*\* @param height image height*

*\* @param col current column of input image*

*\* @param row current row of input image*

*\*/*

void filter\_serial\_prewitt(int\* inBuffer, int\* outBuffer, int width, int height,

int col, int row)

{

int lowerX, lowerY, upperX, upperY;

int skip = FILTER\_SIZE / 2 + 1;

lowerX = (col < skip) ? skip : col;

lowerY = (row < skip) ? skip : row;

upperX = (col + width > totalWidth - skip) ? totalWidth - skip : col + width;

upperY = (row + height > totalHeight - skip) ? totalHeight – skip : row + height;

for (int x = lowerX; x < upperX; x++) {

for (int y = lowerY; y < upperY; y++) {

outBuffer[x + y \* totalWidth] = filter(inBuffer, x, y);

}

}

}

Na početku funkcije se vrši prilagođavanje polaznih i krajnjih vrijednosti reda i kolone, kako se ne bi izašlo iz opsega početne matrice i pristupilo pogrešnoj memorijskoj lokaciji. Zatim se prolazi kroz cijelu matricu i filtriranje podmatrica se smješta u odgovarajuće elemente izlazne matrice.

U ovom postupku je uočeno zgodno mjesto za paralelizaciju. Prolasci kroz matricu se mogu paralelizovati tako što se cijela matrica podijeli na manje cjeline, nad kojima se vrši obrada. Dodatno, svaki dio može da se dijeli do određene granice (definisani CUTOFF), te se tako postiže veća količina paralelizacije. Za svaki dio početne matrice zadužen je jedan zadatak raspoređivača. Ovaj „podijeli i zavladaj“ algoritam, zajedno sa većim brojem zadataka, doprinosi značajnom ubrzanju programa, o čemu će biti pričano u narednom poglvlju.

Paralelna verzija funkcije za detekciju ivica pomoću Prewitt operatora:

*/\*\**

*\* @brief Parallel version of edge detection algorithm implementation using Prewitt operator*

*\**

*\* @param inBuffer buffer of input image*

*\* @param outBuffer buffer of output image*

*\* @param width image width*

*\* @param height image height*

*\* @param col current column of input image*

*\* @param row current row of input image*

*\*/*

void filter\_parallel\_prewitt(int\* inBuffer, int\* outBuffer, int width, int height, int col, int row)

{

if (min(height, width) <= CUTOFF) {

filter\_serial\_prewitt(inBuffer, outBuffer, width, height, col, row);

}

else {

task\_group t;

int taskHeight = height / 2;

int restHeight = height - taskHeight;

int taskWidth = width / 2;

int restWidth = width - taskWidth;

t.run([&] {filter\_parallel\_prewitt(inBuffer, outBuffer, taskWidth, taskHeight, col, row); });

t.run([&] {filter\_parallel\_prewitt(inBuffer, outBuffer, restWidth, taskHeight, col+taskWidth, row); });

t.run([&] {filter\_parallel\_prewitt(inBuffer, outBuffer, taskWidth, restHeight, col, row+taskHeight); });

t.run([&] {filter\_parallel\_prewitt(inBuffer, outBuffer, restWidth, restHeight, col+taskWidth, row+taskHeight); });

t.wait();

}

}

Prije podjele matrice na podmatrice, potrebno je osigurati da neki od redova ili kolona neće biti preskočeni usljed ostatka pri dijeljenju. Zbog toga se dimenzije krajnjih ivičnih podmatrica računaju kao razlika odgovarajućih dimenzija početne matrice i sume iste dimenzije svih ostalih podmatrica u jednom pravcu.

## **Implementacija algoritma sa pretragom okoline svakog piksela**

Data je funkcija za pretragu okoline piksela:

*/\*\**

*\* @brief Neighbourhood check around input image pixel*

*\**

*\* @param inBuffer buffer of input image*

*\* @param x horizontal coordinate of pixel*

*\* @param y vertical coordinate of pixel*

*\**

*\* @return scaled value of neighbourhood result*

*\*/*

int checkNeighbours(int\* outBuffer, int x, int y) {

int P = 0, O = 1;

int value;

int skip = NEIGHBOURHOOD\_SIZE / 2 + 1;

for (int i = 0; i < NEIGHBOURHOOD\_SIZE; i++) {

for (int j = 0; j < NEIGHBOURHOOD\_SIZE; j++) {

value = scale(outBuffer[(x - i + skip) + (y - j + skip) \* totalWidth]);

if (value == 1) P = 1;

else O = 0;

}

}

return 255 \* abs(P - O);

}

Serijska verzija funkcije za detekciju ivica pretragom okoline piksela:

*/\*\**

*\* @brief Serial version of edge detection algorithm*

*\**

*\* @param inBuffer buffer of input image*

*\* @param outBuffer buffer of output image*

*\* @param width image width*

*\* @param height image height*

*\* @param col current column of input image*

*\* @param row current row of input image*

*\*/*

void filter\_serial\_edge\_detection(int\* inBuffer, int\* outBuffer, int width, int height,

int col, int row)

{

int lowerX, lowerY, upperX, upperY;

int skip = NEIGHBOURHOOD\_SIZE / 2 + 1;

lowerX = (col < skip) ? skip : col;

lowerY = (row < skip) ? skip : row;

upperX = (col + width > totalWidth - skip) ? totalWidth – skip : col + width;

upperY = (row + height > totalHeight - skip) ? totalHeight – skip : row + height;

for (int x = lowerX; x < upperX; x++) {

for (int y = lowerY; y < upperY; y++) {

outBuffer[x + y \* totalWidth] = checkNeighbours(inBuffer, x, y);

}

}

}

Kao i kod funkcije sa prewitt operatorom, na početku se vrši prilagođavanje polaznih i krajnjih vrijednosti reda i kolone, a rezultat se smješta u odgovarajuće elemente izlazne matrice.

Ova funkcija se od Prewitt operatora razlikuje samo po matrici kojom filtrira sliku, te je i mjesto za paralelizaciju i sam postupak paralelizacije identičan.

Paralelna verzija funkcije za detekciju ivica pretragom okoline piksela:

*/\*\**

*\* @brief Parallel version of edge detection algorithm*

*\**

*\* @param inBuffer buffer of input image*

*\* @param outBuffer buffer of output image*

*\* @param width image width*

*\* @param height image height*

*\* @param col current column of input image*

*\* @param row current row of input image*

*\*/*

void filter\_parallel\_prewitt(int\* inBuffer, int\* outBuffer, int width, int height, int col, int row)

{

if (min(height, width) <= CUTOFF) {

filter\_serial\_edge\_detection(inBuffer, outBuffer, width, height, col, row);

}

else {

task\_group t;

int taskHeight = height / 2;

int restHeight = height - taskHeight;

int taskWidth = width / 2;

int restWidth = width - taskWidth;

t.run([&] {filter\_parallel\_edge\_detection(inBuffer, outBuffer, taskWidth, taskHeight, col, row); });

t.run([&] {filter\_parallel\_edge\_detection(inBuffer, outBuffer, restWidth, taskHeight, col+taskWidth, row); });

t.run([&] {filter\_parallel\_edge\_detection(inBuffer, outBuffer, taskWidth, restHeight, col, row+taskHeight); });

t.run([&] {filter\_parallel\_edge\_detection(inBuffer, outBuffer, restWidth, restHeight, col+taskWidth, row+taskHeight); });

t.wait();

}

}

# **Ispitivanje rezultata**

# **Analiza rezultata**