Final project report

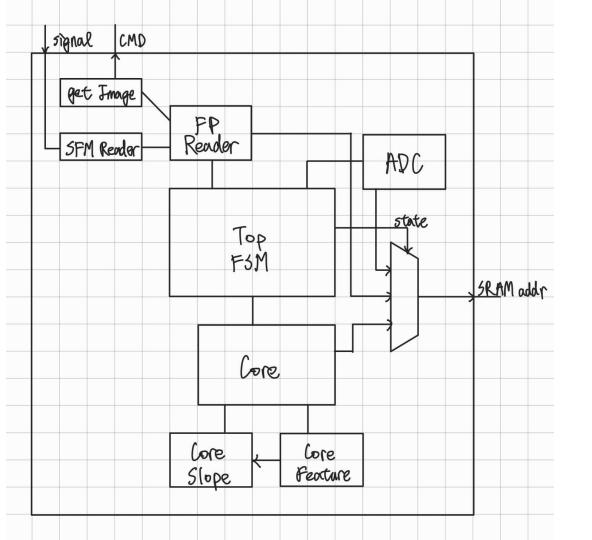
用FPGA實作指紋辨識

B09901026何式功 B09901030藍照淇 B09901035陳亮瑜



簡介





Block Diagram

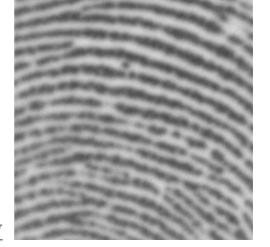


Algorithm

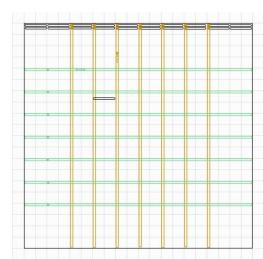
演算法

Slope algorithm斜率比較原理

透過比對指紋的**斜率**判斷是否為同一個指紋 在每張指紋上選擇了7組水平線、鉛直線,分別位 於第32/48/64/80/96/112/128個row/col。 將上面XOR=1的次數分別加總,則斜率為 鉛直線上的(ver_cnt) / 水平線上的(hor_cnt)







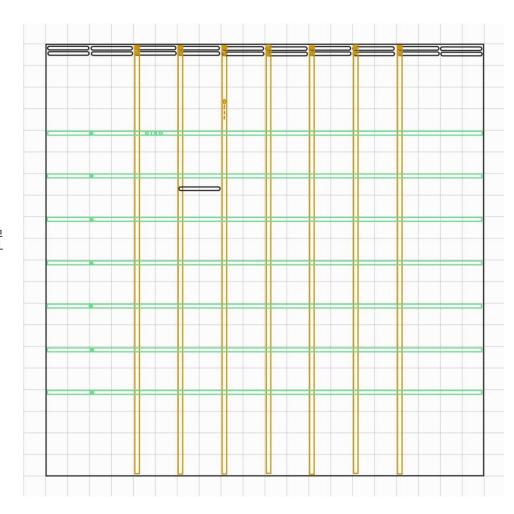
另外,以**14**個bit分別記錄這**14**條線上,前一個

pixel的值,以便跟當前的pixel比較。

每當讀入新的16bit(一個SRAM address的資料),確認這些pixel在指紋中的位置後,計為[0:7] hor_val, ver_val

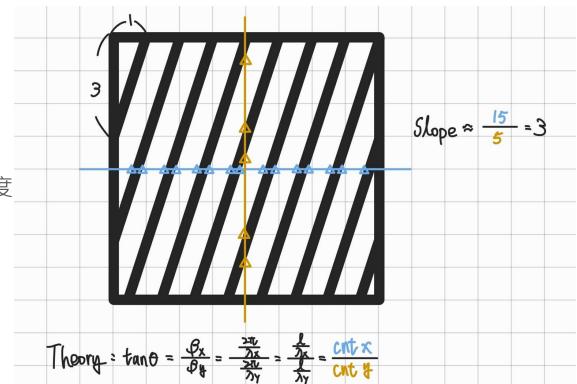
比較(若有)對應到的hor_val and/or ver_val,更新hor_cnt and/or ver_cnt。

然後覆寫hor_val and/or ver_val

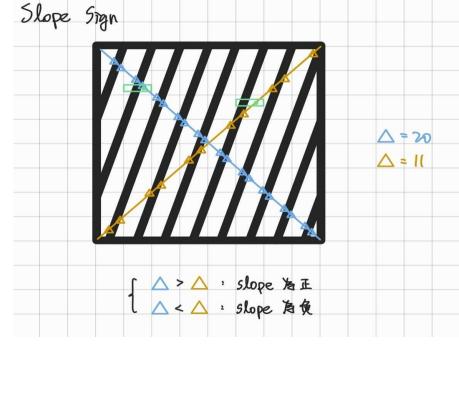


利用tan(theta) = apparent wavelength 相除

apparent wavelength反比固定長度中,顏色變換的次數



變換: xor(pre-request:threshold) 正負號: F上到右下的#xor > 右上到左下的 #xor let col=0~9 (each col=16 lines), 左上(0,0) 150 = 0~ 159 k= r-c × 16 r= Cx16+K 159-1=Cx16+k → K= 159-1-Cx16 if k e [0,15], the address corresponds to (r,c) has data we need at 2-data[k]



Feat algorithm特徵比較原理

透過比對指紋的特徵判斷是否為同一個指紋

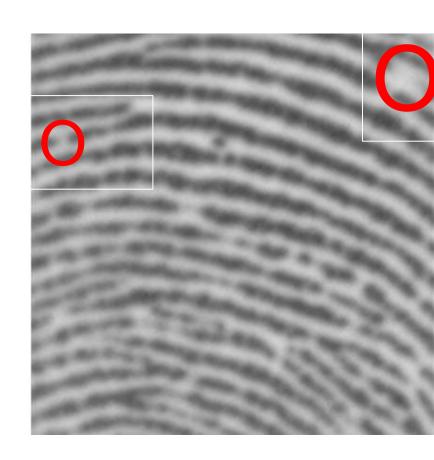
1.截取斷點:

若該點附近25宮格有超過11個黑點

判斷該點非斷點。

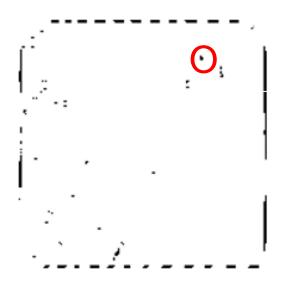
原因: 斷點落在一條黑線的末端,

周圍約僅1/4的點是黑點。



用MATLAB擷取到的斷點





2.pooling:將特徵圖由160*160降為30*30

捨棄特徵圖邊界5格(邊界可能會出現誤判)後,每25宮格轉為一格。

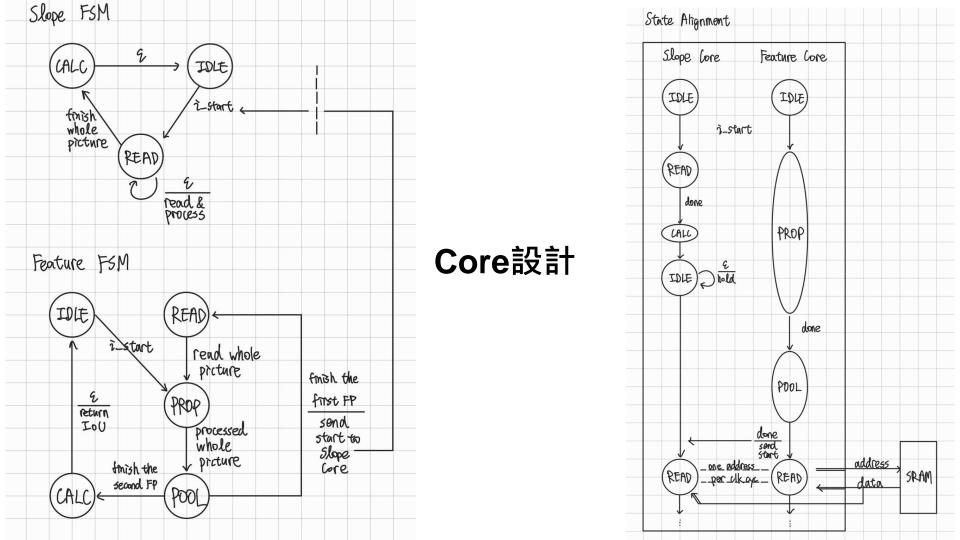
判斷條件:若該25格中,超過一個特徵點則設為1,否則為0。

原因是,原圖的一條黑線上,可能出現一個凸點,可能被判斷為特徵點。

但是這類的點會落單,因此pooling可以消除他們,保留成群的特徵點。

另外,pooling可以減少稍微減少按壓時未對齊的狀況,增加判斷彈性。

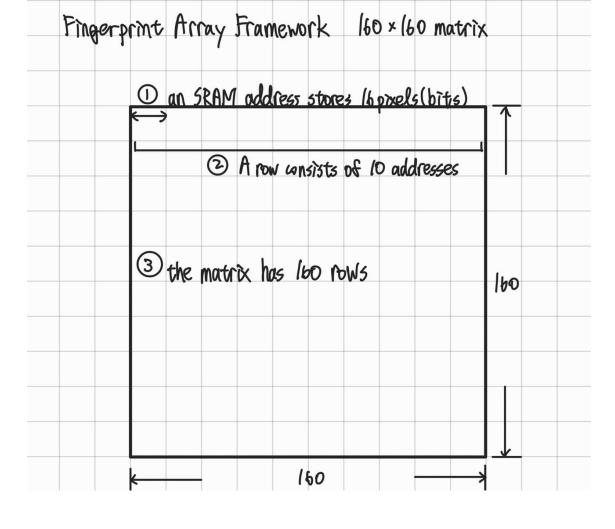
3.IoU: Intersection over union。判斷相似度時,我們採用交集除以聯集這個常見的標準,用以加重懲罰相異的部分。





設計細節

指紋資料用160*160的array 存在SRAM



Submodule基本功能介紹

1. FP_reader

FPGA通過UART protocol傳送讀取圖片的指令給指紋模組,模組指紋回傳讀到的指紋

1. ADconvert

指紋模組回傳的圖片,每個pixel以0~255表示影像強度(類比),這個submodule的功能就是將類比資料轉換為數位

3. Core

執行指紋辨識的演算法,分成特徵比較法和斜率比較法

FP_reader.sv設計流程

step 1 在能夠傳輸application layer data之前,需要讓兩端的Baud Rate相同,因此採用Qsys生成115200的clk接在FPGA中的 FP_Reader module。

step 2 為確保bit layer protocal相同,我們使用示波器讀取指紋讀取機的信號,並比對說明書上的指令。

FP_reader.sv設計流程

step 3 依照讀取機制定的application layer protocal, 決定所需的指令集,包含initialization以及get fingerprint image等基本指令。

step 4 製作UART溝同模組,以byte為單位讀取、寫出指令。 製作控制模組,計算已接收的byte數並解析訊息,從中解析 出指紋原圖。同時寫入SRAM,以減少暫存邏輯單元的消耗

實作FP_reader.sv時碰到的問題1

遇到的問題:

板子的baud rate不精確(和指紋模組無法完美對應)。

可能的原因:

DE2_115板子所提供的3.3V並非精確、穩定數值,接上 模組之後,電壓稍微改變,導致模組中自帶的震盪器無法 恰好提供115200的baud rate。

修正方式:

FP_Reader改為使用不同baud rate。經測試,116800為 最佳解,可使傳輸過程錯誤率最低。

實作FP_reader.sv時碰到的問題2

主要問題:

每個人每次按壓感應器的力度都不相同,因此整張圖片往往偏暗或偏亮。如果簡單的以亮度**128**為分界,會出現整張指紋全黑全白的狀況

解法:

亮度的分界線由整體亮度的平均決定。

衍生問題:

靠近邊角的地方,可能因為沒有被手指覆蓋,出現全白的狀況。該區平均就過高, 導致稍黑的點就被判斷為黑色。

修正方法:

切塊口在由問進行, 周邊的區塊則使用, 離該區最近的切塊所質出的亚均值为門

ADconvert.sv功能:比較器

ADconverter不需要額外分配記憶體邏輯,從SRAM讀出資料的同時,就會立即判斷該pixel所對應到的門檻值為何,並將16bit(2 pixel)轉成2bit輸出。

Core.sv設計:矩陣操作

- 1. 斜率模組因為只需看與前一個Xor,所以從SRAM讀值的同時可以同時完成計算,立刻將用過的input視為don't care,因此整個模組O(1)的記憶體空間,並且讀完整張指紋的瞬間,計算就完成了。
- 2. 特徵模組因為步驟1.同時需要讀取原圖,寫入特徵圖,因此需要每張指紋至少需要兩個160*160(完整大小)的register。但是為避免fpga的邏輯單元不足,我把兩個指紋分開成兩次處理,當第一個圖完成pooling後(大小30*30),將他原圖、特徵圖的register拿來操作第二張圖的前兩步驟。省下兩個160*160的空間。

Core.sv設計:矩陣操作

求同一個SRAM信號。

3. Parallel process and state alignment between two cores. 為了讓執行速度加倍,我讓兩個core可以並行處理,但問題 是SRAM同時只支援一個address的讀寫,因此兩個core必須 模組的執行時間較長,所以可以用它完成第一個指紋的時間, 當作開始讀取下一輪SRAM的基準。於是我把它的state外接 到控制兩個core的wrapper, 讓wrapper藉此控制斜率模組的 開始信號,經過進一步的對齊,兩個模組就會在同一個clk.要



成果展示





Reflection

心路歷程

一開始選上數位電路實驗時,我們都很好奇SystemVerilog是怎麼用程式語言描述 數位電路,當我們開始研究always_comb和always_ff這兩個語法時,才驚奇的發 現他們就是在描述我們大一交電學過的combinational logic和sequential logic, lab1算是小試身手,透過在always_comb中實作的state machine我們可以製作多 種功能,接著是有趣的lab2,透過rs232介面我們實現電腦端和FPGA端的溝通, 並目第一次感受到透過FPGA進行解碼的運算,確實可以比只用軟體例如C++或 python處理得更快。在lab2的bonus中,我們有嘗試過使用藍芽代替Rs232的傳訊 功能,雖然最後沒有完成,但是透過示波器親自去確認訊號波形的過程對我們後 來的期末專題也有很大幫助。lab3我們接觸到了I2C 這個新的protocol,以及如何 使用FPGA上的SRAM存取和讀取資料。

最後的Jab4讓我們直正地體驗到了硬體運算速度的優勢,透過取用FPGA上更多的 運算資源,很多之前在軟體中必須依序處理的資料我們可以平行處理,讓時間複 雜度下降了一個等級。Smith-Waterman序列比對的演算法也是很實用的知識。 期末專題我們選擇做指紋辨識,在實作透過Uart傳送指令給指紋模組並讀取圖片的 過程中,我們運用到了之前研究12C和藍芽得到的知識。研究指紋比對演算法的過 程中,我們也參考了Smith-Waterman的一些想法。之前對SRAM的研究也讓我們 在存取指紋時少了不少障礙。過去的努力往往會在未來不經意的時刻收成。 我們組中也有組員因為這次課程,對數位電路燃起熱忱。 也希望還能有用數位電路做專題的機會,就算沒有機會,也希望以後人生的每一 段時光都能如狺壆期一般充實。

層級架構

