

借鉴Lab2 我这里的图片是名为Leo的图片

01: OpenCV Sobel

Lab （使用Sobel算子提取Leo的边缘）

因为自身能力也是有限，现在是已经做了三个Lab的复现，对于本次项目，我以Lab2为基础，主要做的是对代码的解释，以及换用其他自己的图片进行处理

检查Leo的图片

我们首先导入OpenCV-Python库用作图像处理（Sobel），matplotlib库用作绘图。opencv是c/c++的开源视觉库，cv2是调用c++开发的opencv的接口。

```
In [11]: import cv2
import numpy as np
from matplotlib import pyplot as plt
```

我们可以通过 `imread` 方法读取jpg格式的图片，原图是Leo一张531×531(width x height)大小的图片,通过下面python代码`imread`导入jpg格式的Leo，接着用`format`读取尺寸`print`输出 `img`是原图

```
In [12]: img = cv2.imread("./Leo.jpg")
print("原始图像尺寸: {}".format(img.shape))
```

原始图像尺寸: (531, 531, 3)

通过 `imshow` 方法进行图片显示，有点像是输出，区别于上面的`print`，这里的`imshow`可以显示图片

```
In [13]: plt.imshow(img[:, :, ::-1])
```

```
Out[13]: <matplotlib.image.AxesImage at 0x9f99d1c0>
```



RGB图转灰度图

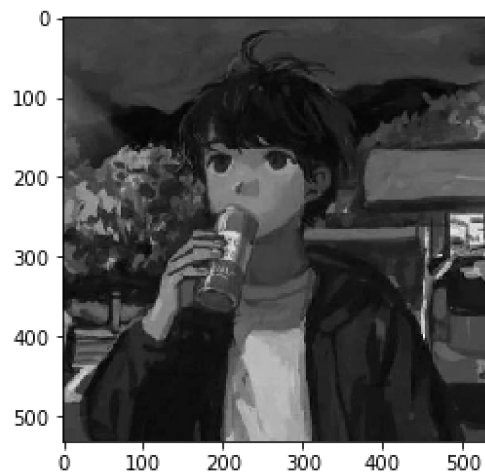
将RGB图像转为灰度图，我们可以直观的看到数据维度的变化。 gray是灰度图, cv2.cvtColor (img, cv2.COLOR_BGR2GRAY) 是转换灰度图代码 跟上面一样主要是先输出尺寸 再输出显示图片

```
In [14]: gray = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
print("灰度图尺寸: {}".format(gray.shape))
```

灰度图尺寸: (531, 531)

```
In [15]: plt.imshow(gray, cmap='gray')
```

```
Out[15]: <matplotlib.image.AxesImage at 0x9fbf2a90>
```



使用Sobel算子提取边缘

我们可以使用 Sobel 方法对图像提取边缘，最后两个参数表示导数x与y的阶数。

- sobel_x 与 sobel_y 为横向与纵向上的边缘检测结果
- sobel_res 为两者相加得到的梯度，并在0-255之间截断，即我们得到的结果

因为这里首先要输出一个耗时，所以记录下开始和结束的时间后相减输出

```
In [16]: import time

start_time = time.time()

sobel_x = cv2.Sobel(gray, cv2.CV_8U , 1, 0)
sobel_y = cv2.Sobel(gray, cv2.CV_8U , 0, 1)
sobel_res = np.clip(sobel_x + sobel_y, 0, 255)

end_time = time.time()

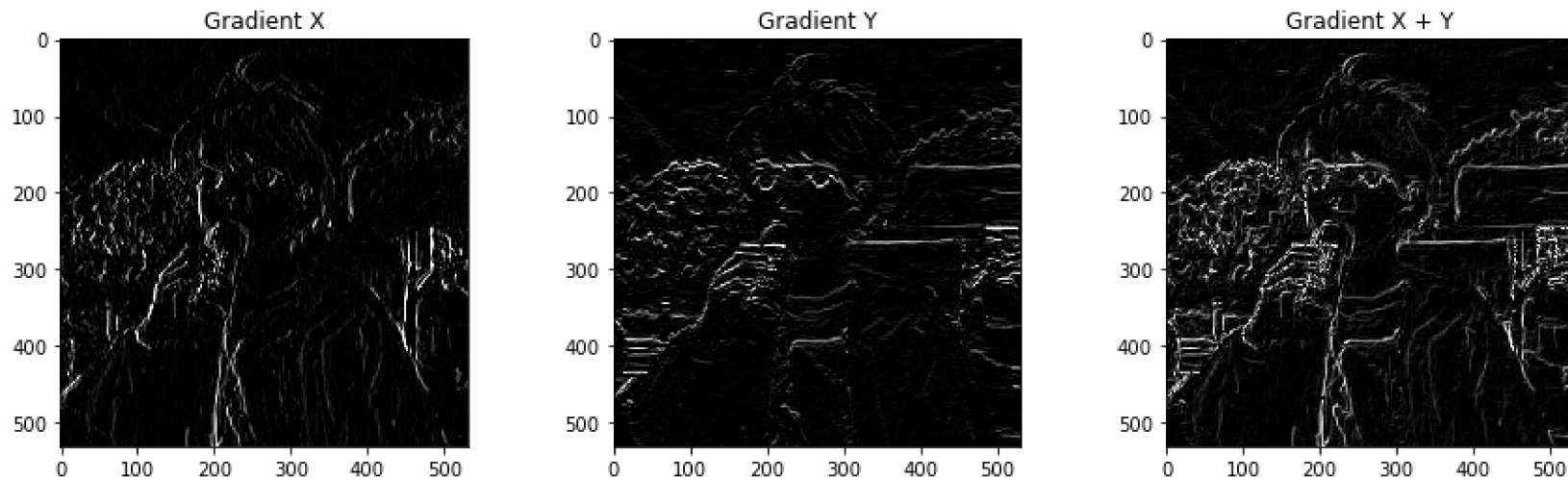
print("耗时: {}s".format(end_time - start_time))
```

耗时: 0.05967092514038086s

绘制上述三幅图像。

```
In [17]: fig_sobel3 = plt.figure()
fig_sobel3.set_figheight(4)
fig_sobel3.set_figwidth(15)
# gradient x
fig_1 = fig_sobel3.add_subplot(131)
fig_1.title.set_text('Gradient X')
plt.imshow(sobel_x, cmap='gray')
# gradient y
fig_2 = fig_sobel3.add_subplot(132)
fig_2.title.set_text('Gradient Y')
plt.imshow(sobel_y, cmap='gray')
# gradient
fig_3 = fig_sobel3.add_subplot(133)
fig_3.title.set_text('Gradient X + Y')
plt.imshow(sobel_res, cmap='gray')
```

Out[17]: <matplotlib.image.AxesImage at 0x9f8a3820>



02: Hardware Sobel

方式1：直接调用

我们会在方式1中展示类似Lab1的直接调用方式，在方式2中将通过创建Driver来构建一个用户友好的API。

载入Overlay

将硬件设计部署到板卡上，根据图片尺寸分配内存，并将图像复制到对应位置。

```
In [18]: from pynq import Overlay, allocate

overlay = Overlay("./overlay_axis/sobel.bit")

sobel = overlay.sobel_0
```

```
In [19]: # allocate memory
rows, cols= gray.shape
input_buffer = allocate(shape=(rows*cols,), dtype='u1')
output_buffer = allocate(shape=(rows*cols,), dtype='u1')

# input
gray_new = np.uint8(gray)
np.copyto(input_buffer, gray_new.flatten())
```

写入参数

在IP上写入值时，我们可以像Lab1一样根据HLS给出的IP Driver Source Code直接在对应位置写入：

```
In [20]: sobel.write(0x10, rows)
sobel.write(0x18, cols)
```

由于提供了 Sobel.hwh 文件， sobel 对象已经包含了Register Map并将其暴露出来，我们可以直接打印查看各寄存器的信息：

```
In [21]: sobel.register_map
```

```
Out[21]: RegisterMap {  
    CTRL = Register(AP_START=0, AP_DONE=0, AP_IDLE=1, AP_READY=0, RESERVED_1=0, AUTO_RESTART=0, RESERVED_2=0),  
    GIER = Register(Enable=0, RESERVED=0),  
    IP_IER = Register(CHANO_INT_EN=0, CHAN1_INT_EN=0, RESERVED=0),  
    IP_ISR = Register(CHANO_INT_ST=0, CHAN1_INT_ST=0, RESERVED=0),  
    rows = Register(rows=write-only),  
    cols = Register(cols=write-only)  
}
```

我们也可以直接在Register Map中与其交互，而不需要去手动输入对应的地址：

```
In [22]: sobel.register_map.rows = rows  
sobel.register_map.cols = cols
```

启动IP

将IP中的DMA对象提取出来。

```
In [23]: dma = overlay.axi_dma_0
```

Sobel IP 使用了AXI Stream的接口格式。

- 我们需要调用DMA读取输入缓冲，并将数据发送到AXI Stream Master
- 之后，DMA应从AXI Stream Slave中将结果写回到输出缓冲中
- `wait` 语句确保了DMA的处理操作已经完成

```
In [24]: import time

sobel.register_map.CTRL.AP_START = 1

start_time = time.time()

dma.sendchannel.transfer(input_buffer)
dma.recvchannel.transfer(output_buffer)
dma.sendchannel.wait() # wait for send channel
dma.recvchannel.wait() # wait for recv channel

end_time = time.time()

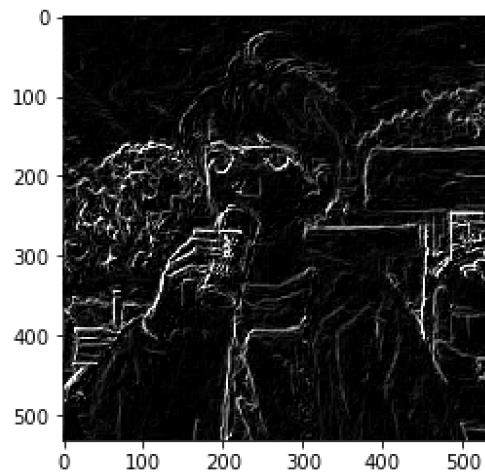
print("耗时: {}s".format(end_time - start_time))
```

耗时: 0.013953924179077148s

将结果进行可视化。

```
In [25]: plt.imshow(output_buffer.reshape(rows, cols), cmap='gray')
```

Out[25]: <matplotlib.image.AxesImage at 0x9f700538>



方式2：为IP创建一个Driver

创建一个用户有好的API将是我们的下一步，我们希望可以创建一个对于特定IP的驱动程序。

- 公开单个的 `sobel3x3` 函数来调用加速器
- 继承pynq的 `DefaultIP`

```
In [26]: from pynq import DefaultIP

class SobelDriver(DefaultIP):
    def __init__(self, description):
        super().__init__(description=description)

    bindto = ['xilinx.com:hls:sobel:1.0']

    def sobel3x3(self, imgi, imgo, rows, cols):

        self.write(0x10, rows)
        self.write(0x18, cols)
        self.register_map.CTRL.AP_START = 1

        dma.sendchannel.transfer(imgi)
        dma.recvchannel.transfer(imgo)
        dma.sendchannel.wait() # wait for send channel
        dma.recvchannel.wait() # wait for recv channel

        res = imgo.reshape(rows, cols)
        return res
```

重新载入Overlay使得更改生效：

```
In [27]: overlay = Overlay("./overlay_axis/sobel.bit")
dma = overlay.axi_dma_0
sobel = overlay.sobel_0
```

现在，我们可以直接调用上方描述的 `sobel3x3` 方法：

```
In [28]: res = sobel.sobel3x3(input_buffer, output_buffer, rows, cols)
```

```
In [29]: plt.imshow(res, cmap='gray')
```

```
Out[29]: <matplotlib.image.AxesImage at 0x9f144310>
```

