祉你的软件也起来

仅以此文献给那些在我的设计工作中 所有给我提供过帮助的人

> ----捷报频传 conquer_2007@163.com 2005.1.13

速度取决于算法

◆同样的事情,方法不一样,效果也不一样。比如,汽车引擎,可以让你的速度超越马车,却无法超越音速;涡轮引擎,可以轻松超越音障,却无法飞出地球;如果有火箭发动机,就可以到达火星。

代码的运算速度取决于以下几个方面

- → 算法本身的复杂度,比如MPEG比 JPEG复杂,JPEG比BMP图片的编码 复杂。
- → CPU自身的速度和设计架构
- → CPU的总线带宽
- ◆ 您自己的代码的写法

本文主要介绍如何优化您自己的code,实现软件的加速

先看看我的需求

我们一个图象模式识别的项目,需要将RGB格式的彩色图像先转换成黑白图像。

图像转换的公式如下:

Y = 0.299 * R + 0.587 * G + 0.114 * B;

图像尺寸640*480*24bit,RGB图像已经按照RGBRGB顺序排列的格式,放在内存里面了。



例如,将这个喷火的战斗机引擎,转换为右边的黑白图片

我已经悄悄的完成了第一个优化

```
以下是输入和输出的定义:
#define XSIZE 640
#define YSIZE 480
#define IMGSIZE XSIZE*YSIZE
Typedef struct RGB
{
    unsigned char R;
    unsigned char G;
    unsigned char B;
    }RGB;
struct RGB in[IMGSIZE] //需要计算的原始数据
Unsigned char out[IMGSIZE] //计算后的结果
```

看得出来优化在哪里吗?

我已经悄悄的完成了第一个优化

```
#define XSIZE 640
#define YSIZE 480
#define IMGSIZE XSIZE*YSIZE
Typedef struct RGB
{
    unsigned char R;
    unsigned char G;
    unsigned char B;
    }RGB;
struct RGB in[IMGSIZE] //需要计算的原始数据
Unsigned char out[IMGSIZE] //计算后的结果
```



优化原则:

图像是一个2D数组,我用一个1维数组来存储。

编译器处理1维数组的效率要高过2维数组

先写一个代码

Y = 0.299 * R + 0.587 * G + 0.114 * B;

这大概是能想得出来的最简单的写法了,实在看不出有什么毛病,好了,编译一下跑一跑吧。

第一次试跑

这个代码分别用VC6.0和GCC编译,生成2个版本,分别在PC上和我的embedded system上面跑。

速度多少?说出来吓死你!

第一次试跑的成绩

在PC上,由于存在硬件浮点处理器,CPU 频率也够高,计算速度为20秒

我的embedded system ,没有以上2个 优势,浮点操作被编译器分解成了整数运 算,运算速度为120秒左右

这只是一副图像的运算速度!!

去掉浮点运算

上面这个代码还没有跑,我已经知道会很慢了,因为这其中有大量的浮点运算。只要能不用浮点运算,一定能快很多。

Y = 0.299 * R + 0.587 * G + 0.114 * B;



那这个公式怎么能用定点的整数运算替代呢?

0.299 * R可以如何化简?

```
Y = 0.299 * R + 0.587 * G + 0.114 * B;

Y=D+E+F;

D=0.299*R;

E=0.587*G;

F=0.114*B;

我们就先简化算式D吧!
```

RGB的取值范围都是0~255,都是整数,只是这个系数比较麻烦,不过这个系数可以表示为:

0.299=299/1000 所以 D=(R*299)/1000 Y=(R*299)/1000+(G*587)/1000+(B*114)/1000 再简化为:

Y = (R*299 + G*587 + B*114)/1000

这一下,能快多少呢?

化简后的成绩

Embedded system 上的速度45秒



PC上的速度2秒

0.299 * R进一步化简

Y = 0.299 * R + 0.587 * G + 0.114 * B

Y=(R*299+G*587+B*114)/1000 这个式子好像还有点复杂,可以再砍掉一个除法运算。 前面的算式D可以这样写:

0.299=299/1000=1224/4096

所以 D=(R*1224)/4096

Y=(R*1224)/1000+(G*2404)/4096+(B*467)/4096 再简化为:

Y = (R * 1224 + G * 2404 + B * 467)/4096

这里的/4096除法,因为它是2的N次方,所以可以用移位操作替代,往右移位12bit就是把某个数除以4096了

0.299 * R进一步化简

```
Y = (R * 1224 + G * 2404 + B * 467)/4096
Void calc lum()
{int I;
        for(i=0; i<IMGSIZE; i++)
        {int r,g,b,y;
        r=1224*in[i].r; g=2404*in[i].g; b=467*in[i].b;
        y=r+g+b;
        y=y>>12; //这里去掉了除法运算
        out[i]=y;
```

这个代码编译后,又快了20%

还是太慢!

虽然快了不少,还是太慢了一些, 20秒处理一幅图像,地球人都不能 接受!

但是目前这个式子好像优化到极限了,要想突破音障,只能拆掉活塞 发动机,安装蜗轮引擎!

仔细端详一下这个式子!

```
Y = 0.299 * R + 0.587 * G + 0.114 * B;

Y=D+E+F;

D=0.299*R;

E=0.587*G;

F=0.114*B;
```

仔细端详一下这个式子!

RGB的取值有文章可做,RGB的取值永远都大于等于0,小于等于255,我们能不能将D,E,F都预先计算好呢?然后用查表算法计算呢?

我们使用3个数组分别存放DEF的256种可能的取值,然后。。。

查表数组初始化

```
Y = 0.299 * R + 0.587 * G + 0.114 * B;

Y=D+E+F;

D=0.299*R;

E=0.587*G;

F=0.114*B;
```

```
Int D[256], E[256], F[256]; //查表数组

Void table_init()

{int I;

for(i=0;i<256;i++)

{D[i]=i*1224; D[i]=D[i]>>12;

E[i]=i*2404; E[i]=E[i]>>12;

F[i]=i*467; F[i]=F[i]>>12;

}
```

使用查表数组

```
Y = 0.299 * R + 0.587 * G + 0.114 * B;

Y=D+E+F;

D=0.299*R;

E=0.587*G;

F=0.114*B;
```

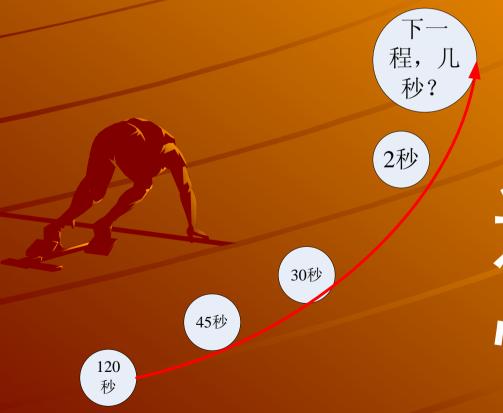
```
Void calc_lum()
{int 1;

for(i=0;i<IMGSIZE;i++)
{int r,g,b,y;
    r=D[in[i].r];    g=E[in[i].g];    b=F[in[i].b];    //查表
    y=r+g+b;
    out[i]=y;
    }
}
```

突破音障!

这一次的成绩把我吓出一身冷汗,执行时间居然从30秒一下提高到了2秒!在PC上测试这段代码,眼皮还没眨一下,代码就执行完了。

一下提高15倍,爽不爽?



还能再快吗?

踩足油门,向2马赫进军!

很多embedded sysytem 的32bitCPU,都至少有2个ALU,能不能让2个ALU都跑起来?

```
Void calc_lum()
{int I:
             for(i=0:i<IMGSIZE:i++)
             \{int r,q,b,y\}
             r=D[in[i].r]; g=E[in[i].g]; b=F[in[i].b]; //查表
             y=r+q+b;
             out[i]=y;
                             Void calc_lum()
                             {int I;
                                          for(i=0;i<IMGSIZE;i+=2) //一次并行处理2个数据
                                          {int r,g,b,y, r1,g1,b1,y1;
                                          r=D[in[i].r]; g=E[in[i].g]; b=F[in[i].b]; //查表
                                          y=r+q+b;
                                          out[i]=y;
                                          r1=D[in[i+1].r]; q1=E[in[i+1].q]; b1=F[in[i+1].b]; //查表
                                          y1=r1+q1+b1;
                                          out[i+1]=y1;
```

并行计算

2个ALU处理的数据不能有数据依赖,也就是说: 某个ALU的输入条件不能是别的ALU的输出,这样 才可以并行

这一次的成绩是:



加足燃料, 进军3马赫!

看看这个代码,

到这里,似乎已经足够快了,但是我们反复实验,发现,还有办法再快!可以将

Irt D[256], E[256], F[256]; //查表数组 更改为:

Unsigned short D[256], E[256], F[256]; //查表数组

这是因为编译器处理int类型和处理unsigned short类型的效率不一样

再改动一下

将函数声明为inline,这样编译器就会将其嵌入到母函数中,可以减少CPU调用子函数所产生的开销

这2个小小的改进带来的效益!



现在,我们已经达到了客户的要求!

其实,我们还可以飞出地球的!

如果加上以下措施,应该还可以更快:

- •把查表的数据放置在CPU的高速数据CACHE 里面
- •把函数calc_lum()用汇编语言来写

其实, CPU的潜力是很大的

- •不要抱怨你的CPU,记住一句话:"只要功率足够,砖头都能飞!"
- •同样的需求,写法不一样,速度可以从120秒 变化为0.5秒,说明CPU的潜能是很大的!看你 如何去挖掘。
- 光想:要是Microsoft的工程师都像我这样优化 代码,我大概就可以用486跑windows XP了!

如果您觉得本文足够的精彩,请 发一个mail问候我一下: (想扔 鸡蛋的就免了。)

conquer_2007@163.com

您的鼓励是我努力工作的最大动力,也是我不竭的创新动力!

The End