Projet GPGPU

Fall 2024 - GISTRE&SCIA S9

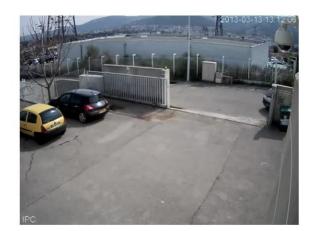
Objectif

Plugin GStreamer de séparation fond / objets mobiles dans des vidéos

Étape préliminaire dans de nombreuses chaînes de traitement

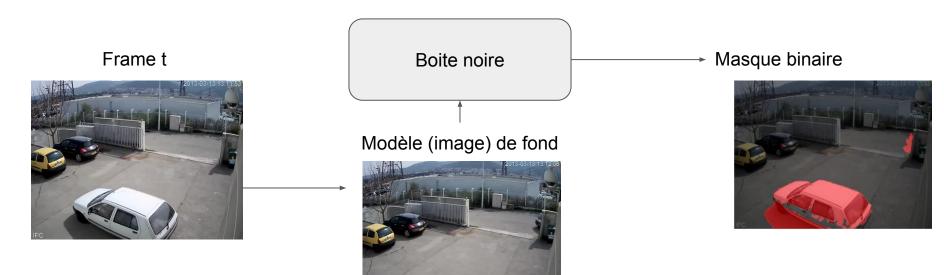
Beaucoup d'opération locales ⇒ Bon candidat pour une optimisation GPU



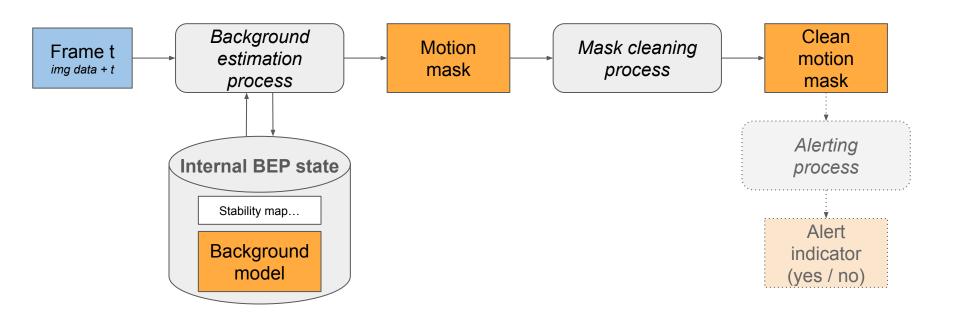


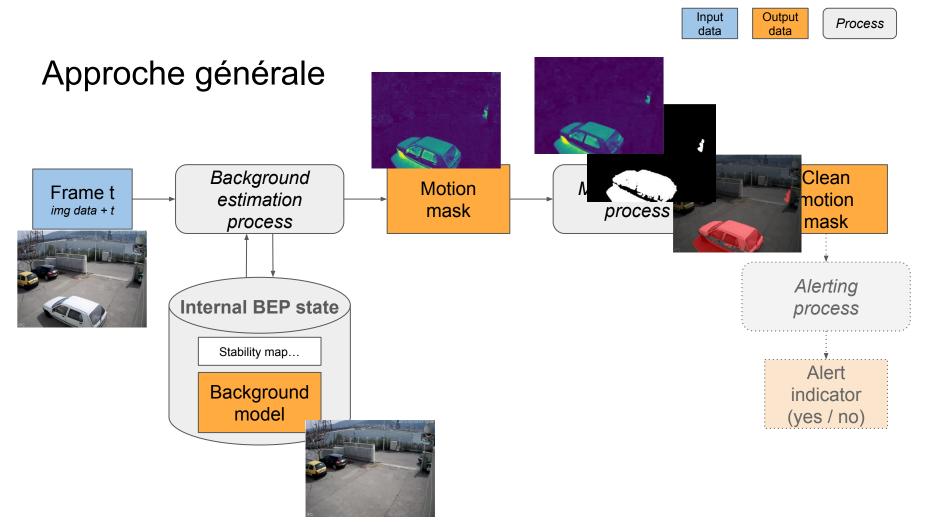


Calcul du masque de changement



Approche générale



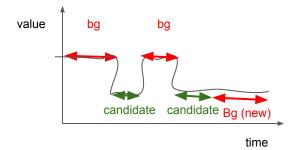


Détail des étapes

1. Background estimation process

Pixel-wise process, for each frame

```
States: background value, candidate value, time since last match (t)
Init: bg value ← current pixel value
match = distance(bg, frame) < 25 (using Lab color space)
If we do not have a match:
      if time == 0
             candidate value = current value: t++
      else if time < 100
             average candidate value and current value; t++
      else
             switch candidate and background; t=0
else: (we have a match)
      average background value and current value; t=0
return match distance
```



2. Mask cleaning process overview

Calcul du masque de mouvement

Suppression du bruit

Seuillage d'hystérésis

Masquage



Résultat du processus précédent.

Ouverture morphologique par un *disque* de rayon 3.

La taille du rayon doit être ajusté à la taille de l'image. 1

Seuillage d'hystérésis. Seuil bas: 4

Seuil haut: 30



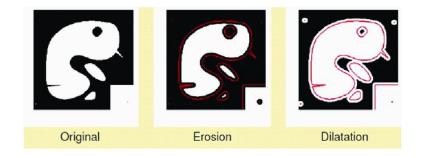
input + 0.5 * red * masque

C'est une carte qui indique pour chaque pixel un score de mouvement ≥ 0.

La valeur de seuil dépend de l'espace colorimétrique.

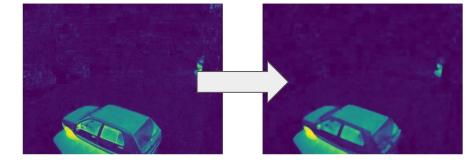
2.1 Suppression du bruit

Ouverture morphologique (érosion suivi d'une dilatation)



https://en.wikipedia.org/wiki/Mathematical_morphology

https://en.wikipedia.org/wiki/Opening_(morphology)



Erosion:

new value for p(x,y) = min value in neighborhood of p(x,y)

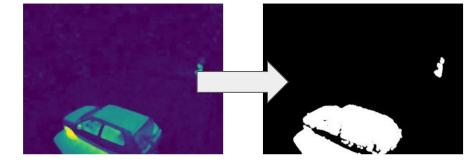
Dilation:

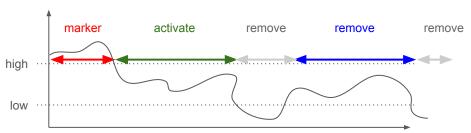
new value for p(x,y) = min value in neighborhood of p(x,y)

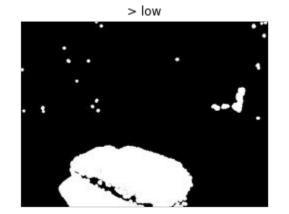
2.2. Seuillage d'hystérésis

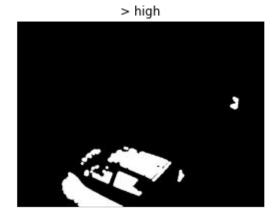
Principe:

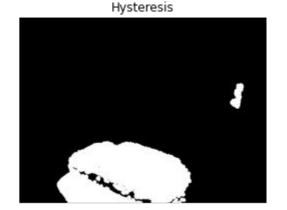
- Supprimer les signaux faibles
- Propager les signaux forts vers les signaux moyens











2.2. Implémentation de la reconstruction d'hystérésis

Idée:

On propage les pixels des marqueurs dans le masque jusqu' à stabilité.

Les marqueurs sont initialisés avec les éléments supérieurs au seuil haut.

L'entrée contient tous les éléments supérieurs au seuil bas.

```
device bool has changed;
global void reconstruction(input, marker, out) {
 int p = .... + threadIdx.x;
  if (out[p] || !input[p]) // already processed or too low
       return:
  if (marker[p]) { // initialize output with markers
       out[p] = true;
       has changed = true;
       return;
  for (int q : neighbors(p)) // Is any of my neighbors active?
      if (out[q]) { // propagate neighbor activation to me
         out[p] = true;
          has changed = true;
int main() {
  out = black image;
  has changed = false;
  while (has changed)
      reconstruction << >>> (input, marker, out);
```

Matériel fourni

Code gstreamer

- Code de base fourni sur Moodle
- Vous devez implémenter un filtre GStreamer CUDA et CPP

Idéalement, en intégrant les paramètres suivants :

```
bg=uri : uri vers une image de fond (default="" => estimé)
opening_size=(int) : taille de l'ouverture
th_low=(int) : valeur basse du filtre (default=3)
th_high=(int) : valeur haute du filtre (default=30)
```

```
bg_sampling_rate=(int) : intervalle d'échantillonnage des frames pour l'estimation de fond
(default=500ms)
bg_number_frame=(int) : nombre de frames utilisées pour l'estimation de fond (default=10)
```

Code gstreamer

- Code de base fourni sur Moodle
- Vous devez implémenter un filtre GStreamer CUDA et CPP ayant pour paramètres:

```
bg_sampling_rate=(int) : intervalle d'échantillonnage des frames pour l'estimation de fond
(default=500ms)
bg_number_frame=(int) : nombre de frames utilisées pour l'estimation de fond (default=10)
```





```
gst-launch-1.0 uridecodebin uri=file:///tmp/sintel_trailer-480p.webm ! videoconvert ! "video/x-raw, format=(string)RGB" ! cudafilter ! videoconvert ! video/x-raw, format=I420 ! x264enc ! mp4mux ! filesink location=video.mp4
```

Demo

Attendus

Critères d'évaluation

- Code correct ⇒ résultats ACCEPTABLES au niveau qualitatif
 Avec cette méthode, les résultats ne seront pas optimaux
- 2. **Vitesse** ⇒ plus le framerate est rapide, mieux c'est.

Conseils

- 1. Avoir une version C++ fonctionnelle ⇒ baseline
- Git tag des versions du programme ⇒ permet de mesurer plusieurs versions/optimisations du programme (+ conserver variantes pour comparaison)
- Faire les optimisations une par une ⇒ permet d'évaluer les optimisations réellement significatives de façon individuelle

Livrables

1. Implémentation

- Source code for C++ CPU reference
- Source code for CUDA implementation(s)
- Source code for benchmark tools
- Build scripts (GNU Make, CMake...)

Nous devons être capables de reproduire vos résultats.

2. Rapport succinct

- Description du sujet
- Répartition des tâches par membre du groupe
- Benchmarks et graphiques des performances des versions (CPU + GPU + GPU Optimisé ##)
- Analyse des performances et des bottlenecks (graphiques nsight / nvprof)
- 3. Slides de la soutenance
- 4. Répartition des groupes (sur Moodle) => 30 oct. (pour les affectations de soutenance)

Soutenances

19-20 et 28 nov

- 15' présentation
- 5' démo
 - → *Données:* https://cloud.lrde.epita.fr/s/xZXGCa8dMX3GsTW
- 5' discussion

Soutenances sur Teams.

Projet par groupe de 4.

Tous les membres du groupe doivent être présents à la soutenance.

Vous devez rendre <u>tous</u> les fichiers <u>le 18 nov. au soir</u> et être inscrit e à votre groupe.