

GRAYSCALE - EDGE DETECTION

Labo Geavanceerde Computertechniek

(JLIZNM)

Jona CAPPELLE & JONAS BOLLE

4 mei 2020



Sessie Datum: 9 Maart, 2020

Partners: Jona Cappelle

Jonas Bolle

Klas: MELICTEES

Begeleider: Stijn Crul

Inhoudsopgave

1	Inleiding	2
2	Probleemstelling	2
3	Analyse performantie	2
3.1	Grayscale	2
3.1.1	Tijd op GPU	2
3.1.2	Tijd op CPU	2
3.2	Edge detection	4
3.2.1	Tijd op GPU	4
3.2.2	Tijd op CPU	4
4	Besluit	5
A	Grafieken	6
B	CODE	7

Lijst van figuren

1	2
2	Resultaat grayscale	3
3	Meting tijd op GPU bij verschillende bocksizes	3
4	Resultaat edge detection	5

Lijst van tabellen

1 Inleiding

In dit labo van geavanceerde computertechniek gaan we een grayscale van een afbeelding maken en edge detection toepassen.

2 Probleemstelling

3 Analyse performantie

3.1 Grayscale

De bedoeling van het eerste deel van het labo is het omzetten van een kleurenafbeelding in een grayscale afbeelding. Het resultaat hiervan is terug te vinden in figuur 2. Bij de grayscale zijn er verschillende mogelijkheden om deze te implementeren. Men kan het gemiddelde nemen van de RGB waarden en dit gemiddelde toekennen aan elke R, G en B waarde. Er kan ook gewerkt worden met verschillende verhoudingen voor RGB waarden. In dit labo hebben we voor deze eerste optie gekozen.

De ingelezen afbeelding zetten we met ‘`lodepng`’ om naar een ééndimensionale array met structuur zoals weergegeven in 1.

<code>image[i]</code>	<code>image[i+1]</code>	<code>image[i+2]</code>	<code>image[i+3]</code>
Red	Green	Blue	Alpha

Figuur 1

Hier moeten we er rekening mee houden dat het ‘alpha’ kanaal, dat de opacity bepaald, altijd de waarde 255 moet hebben, om de afbeelding niet doorzichtig te maken.

3.1.1 Tijd op GPU

We meten de uitvoertijd op de GPU bij verschillende blocksizes. Hier werd het kopiëren van de data van en naar de GPU niet mee in rekening gebracht. De laagste tijden worden bekomen bij blocksizes met veelvouden van 32. Een grafiek hiervan is terug te vinden in figuur 3.

De tijd die het duurt om de grayscale uit te voeren is:

$$t_{GPU} = 304 \mu s$$

3.1.2 Tijd op CPU

Wanneer we een gray scale implementatie op de CPU schrijven, duurt het veel langer om deze uit te voeren namelijk:

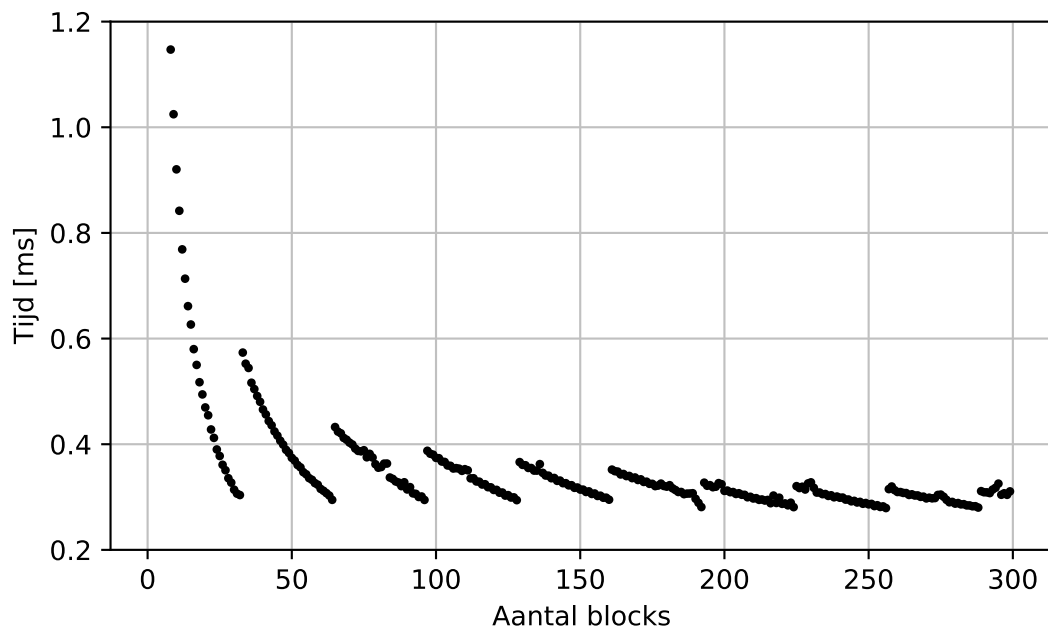
$$t_{CPU} = 656 \mu s$$



(a) Input

(b) Output

Figuur 2: Resultaat grayscale



Figuur 3: Meting tijd op GPU bij verschillende bocksizes

Dit is meer dan dubbel zo lang dan de uitvoering op de GPU (zonder mee kopiëren van de data). Bij een groot aantal fotos die omgezet moeten worden is de GPU met zijn parallelisatie veel sneller.

3.2 Edge detection

In het tweede deel van het labo gaan we edge detection toepassen op een afbeelding. Het resultaat van deze operatie is terug te vinden in figuur 4. Edge detection is een mooi vervolg op grayscale, daar we de grayscale toch ook nodig hebben om aan edge detection te doen. Voor de edge detection werd gewerkt met de gekende sobel filter. Het werkt op basis van een 3x3 matrix vermenigvuldiging met elke pixel van het beeld. Wanneer er veel verschil is naburige waarden van pixels, zal deze bewerking ofwel een zeer groot, of een zeer klein resultaat opleveren. We maken gebruik van twee 3x3 matrices, één voor de veranderingen in de x-richting te detecteren (G_x) en één voor de veranderingen in de y-richting te detecteren (G_y). Om deze waarden samen te voegen (G) en negatieve getallen te vermijden, wordt hier ook de wortel van de kwadraten van beide x en y resultaten genomen.

$$\mathbf{G}_x = \begin{bmatrix} +1 & 0 & -1 \\ +2 & 0 & -2 \\ +1 & 0 & -1 \end{bmatrix} * \mathbf{A} \quad \text{and} \quad \mathbf{G}_y = \begin{bmatrix} +1 & +2 & +1 \\ 0 & 0 & 0 \\ -1 & -2 & -1 \end{bmatrix} * \mathbf{A}$$

$$\mathbf{G} = \sqrt{\mathbf{G}_x^2 + \mathbf{G}_y^2}$$

[1]

3.2.1 Tijd op GPU

Als we de edge detectie op de GPU uitvoeren, duurt het:

$$t_{GPU} = 336 \mu\text{s}$$

3.2.2 Tijd op CPU



(a) Input



(b) Output

Figuur 4: Resultaat edge detection

4 Besluit

A Grafieken

B CODE

```
1  //////////////////////////////////////
2  // GRAYSCALE - EDGE DETECTION -- Jona Cappelle -- Jonas Bolle
3  //////////////////////////////////////
4
5  // includes, system
6  #include <stdlib.h>
7  #include <stdio.h>
8  #include <string.h>
9  #include <math.h>
10
11 // includes CUDA
12 #include <cuda_runtime.h>
13
14 // includes, project
15 #include <helper_cuda.h>
16 #include <helper_functions.h> // helper functions for SDK examples
17
18 // own includes
19 #include "iostream"
20 #include "cstdlib"
21 #include "time.h"           // timing on cpu
22 #include "lodepng.h" // PNG afbeelding inlezen
23
24 extern "C"
25
26
27 //////////////////////////////////////
28 // SELECT GPU - CPU TIMING
29 // #define GPU
30 // #define CPU
31 //////////////////////////////////////
32 // RUN ADD - INV
33 // #define ADD
34 // #define INV
35 //////////////////////////////////////
36
37 // Helper function
38
39
40
41 void decodeOneStep(const char* filename) {
```

```

42     unsigned error;
43     unsigned char* image = 0;
44     unsigned width, height;
45
46     error = lodepng_decode32_file(&image, &width, &height,
47     ↪ filename);
48     if(error) printf("error %u: %s\n", error,
49     ↪ lodepng_error_text(error));
50
51     /*use image here*/
52
53     free(image);
54 }
55
56 void encodeOneStep(const char* filename, const unsigned char* image,
57 ↪ unsigned width, unsigned height) {
58     /*Encode the image*/
59     unsigned error = lodepng_encode32_file(filename, image, width,
60     ↪ height);
61
62     /*if there's an error, display it*/
63     if(error) printf("error %u: %s\n", error,
64     ↪ lodepng_error_text(error));
65 }
66
67 //////////////////////////////////////
68 // KERNEL GRAYSCALE
69 //////////////////////////////////////
70 int BLOCKSIZE;
71
72 // GPU
73 //__global__ void grayscale(unsigned char* image, unsigned char*
74 ↪ grayImage,unsigned width,unsigned height)
75 //{
76 //     int absolute_position_x =(blockIdx.x * blockDim.x) +
77 ↪ threadIdx.x;
78 //     int absolute_position_y = (blockIdx.y * blockDim.y) +
79 ↪ threadIdx.y;
80 //     if(absolute_position_x >= width || absolute_position_y >=
81 ↪ height){
82 //         return;
83 //     }
84 // }
85 //

```

```
76 //      float channelSum = .299f * image[absolute_position_x +
  ↳ absolute_position_y * width]
77 //
  ↳ + .587f * image[(absolute_position_x + absolute_position_y *
  ↳ width)+1]
78 //
  ↳ + .114f * image[(absolute_position_x + absolute_position_y *
  ↳ width)+2];
79 //      grayImage[absolute_position_x + absolute_position_y * width] =
  ↳ channelSum;
80 //}
81
82 __global__ void grayscale(unsigned char* image, unsigned char*
  ↳ grayImage,unsigned width,unsigned height)
83 {
84     int j = (blockIdx.x*blockDim.x + threadIdx.x)*4;
85
86     if(j < width*height*4)
87     {
88         grayImage[j] = (image[j]+image[j+1]+image[j+2])/3;
89         grayImage[j+1] = (image[j]+image[j+1]+image[j+2])/3;
90         grayImage[j+2] = (image[j]+image[j+1]+image[j+2])/3;
91         grayImage[j+3] = 255;
92     }
93
94 }
95
96 // CPU
97 void grayscale_cpu(unsigned char* image, unsigned width, unsigned
  ↳ height)
98 {
99     printf("test1");
100
101     for(int j=0; j < (width*height*4); j+=4)
102     {
103         image[j] = (image[j]+image[j+1]+image[j+2])/3;
104         image[j+1] = (image[j]+image[j+1]+image[j+2])/3;
105         image[j+2] = (image[j]+image[j+1]+image[j+2])/3;
106     }
107     printf("test2");
108 }
109
110
```



```
149
150 FILE *f = fopen("data.csv", "w");
151
152 for (int BLOCKSIZE = 1; BLOCKSIZE < 300; BLOCKSIZE++)
153 {
154     int nBlocks = (width*height*4) / BLOCKSIZE + ((width*height*4) %
        ↪ BLOCKSIZE == 0 ? 0 : 1);
155     printf("nBlocks: %d", nBlocks);
156     // image wordt goed geprint
157     //     for(int i=0; i<(width*height*4); i+=4)
158     //     {
159     //         printf("%u %u %u %u\n", image[i], image[i+1], image[i+2],
        ↪ image[i+3]);
160     //     }
161
162
163     //     StopwatchInterface *timer = 0;
164     //     sdkCreateTimer(&timer);
165     //     sdkResetTimer(&timer);
166     //     sdkStartTimer(&timer);
167
168     //     grayscale_cpu(image, width, height);
169
170     //     sdkStopTimer(&timer);
171     //     printf("Tijd: %f\n", sdkGetTimerValue(&timer));
172     //     sdkDeleteTimer(&timer);
173
174
175     //         // allocate arrays on device
176     cudaMalloc((void **)&image_in_dev, width*height*4 *
        ↪ sizeof(char));
177     cudaMalloc((void **)&image_out_dev, width*height*4 *
        ↪ sizeof(char));
178
179
180
181     cudaMemcpy(image_in_dev, image, width*height*4*sizeof(char),
        ↪ cudaMemcpyHostToDevice);
182     cudaMemcpy(image_out_dev, image_out,
        ↪ width*height*4*sizeof(char), cudaMemcpyHostToDevice);
183
184     //     unsigned *width_1 = &width;
```

```
185 //      cudaMemcpy(width_dev, width_1, sizeof(unsigned),
↪      cudaMemcpyHostToDevice);
186 //      cudaMemcpy(height_dev, &height, sizeof(unsigned),
↪      cudaMemcpyHostToDevice);
187
188     printf("Dit is van de CPU");
189     for(int i=100*4; i<4*120; i+=4)
190     {
191         printf("%u %u %u %u\n", image[i], image[i+1], image[i+2],
↪         image[i+3]);
192     }
193
194
195     // Record time on GPU with cuda events
196     cudaEvent_t start, stop;
197     cudaEventCreate(&start);
198     cudaEventCreate(&stop);
199
200
201
202
203     cudaEventRecord(start);
204     grayscale <<< nBlocks, BLOCKSIZE >>> ( image_in_dev,
↪     image_out_dev, width, height );
205     cudaEventRecord(stop);
206
207     cudaMemcpy(image_in, image_in_dev, width*height*4*sizeof(char),
↪     cudaMemcpyDeviceToHost);
208     cudaMemcpy(image_out, image_out_dev,
↪     width*height*4*sizeof(char), cudaMemcpyDeviceToHost);
209 //      cudaMemcpy(width, width_dev, sizeof(unsigned),
↪      cudaMemcpyDeviceToHost);
210 //      cudaMemcpy(height, height_dev, sizeof(unsigned),
↪      cudaMemcpyDeviceToHost);
211
212     printf("Dit is van de GPU");
213     for(int i=100*4; i<4*120; i+=4)
214     {
215         printf("%u %u %u %u\n", image_out[i], image_out[i+1],
↪         image_out[i+2], image_out[i+3]);
216     }
217
218     cudaEventSynchronize(stop);
```

```
219         cudaEventElapsedTime(&millis, start, stop);
220
221         printf("Tijd op GPU: %f\n", millis);
222
223         fprintf(f, "%d,%f\n", BLOCKSIZE, millis);
224
225         //         cudaEventDestroy(stop);
226         //         cudaEventDestroy(start);
227
228     }
229     fclose(f);
230
231     const char* output_filename = "output.png";
232     encodeOneStep(output_filename, image_out, width, height);
233
234
235     free(image_in);
236     free(image_out);
237     //     free(width);
238     //     free(height);
239     cudaFree(image_in_dev);
240     cudaFree(image_out_dev);
241     //     cudaFree(width_dev);
242     //     cudaFree(height_dev);
243
244     printf("Done!");
245
246     return 0;
247 }
```

Referenties

- [1] "Sobel operator - Wikipedia." [Online]. Available: https://en.wikipedia.org/wiki/Sobel_operator