

## >>>>>

### Déroulé de la présentation

01

02

**03** 

### Sujet choisi

Sujet 1 : Détéction de pts d'intérêt Sujet 2 : Pyramide de résolutions

04

#### Résultats

Présentation des résultats de simulation et d'implémentation de la solution

#### **Filtres**

Présentation succincte:

- filtre de Gauss
- filtre de Sobel

05

#### **Retour xp**

Retour d'expérience du dernier projet et de la formation

#### **Plan de Validation**

Explication du plan de validation proposé pour le sujet choisi

06

Question(s) - 10min

À vous de jouer ...







0

Détection de points d'intérêt ou pyramide de résolutions







## Sujet 1 : Détection de points d'intérêt VS.

### Sujet 2 : Pyramide de résolutions





- Application du filtre de Sobel
- Détection des points en H
- Détection des points en V
- Application d'un seuil de détection
- → détection des points de croisement entre H et V

#### Sujet 2

- Application du filtre Gauss
- Redimensionnement de l'image en 320x240
- Réitération du principe pour obtenir une image format 160x120
- → Obtention d'une image nette avec un format réduit



## Sujet 1: Détection de points d'intérêt VS.

Sujet 2 : Pyramide de résolutions







- + Application d'un filtre de Sobel
- + Compréhension d'un nouveau filtre
- + Calcul de gradient



Filtre de Gauss déjà implémenté dans le projet
VGA





0

Explication du filtre de Sobel et de Gauss



### Filtre de Gauss

Filtre de Gauss est un filtre d'atténuation Il permet d'uniformiser les images (Côté flouté / harmonisation de l'image)

Exemple d'application : redimensionnement de l'image



#### **Avant**



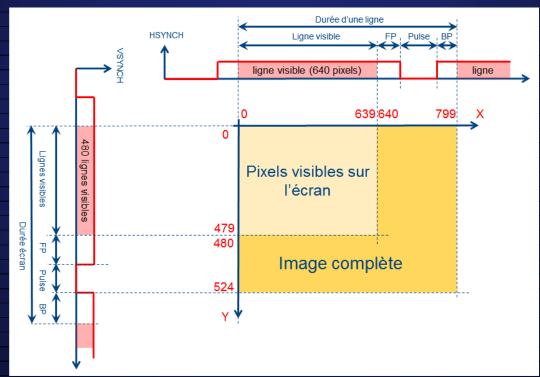
### **Après**

Kernel / Coeur de Convolution

ij	1		2	1
1	2		4	2
	1	2	2	1

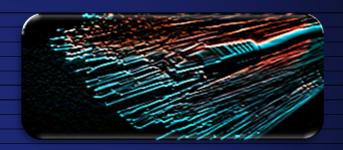
### Filtre de Gauss

Application du filtre de Gauss à la norme VGA



### Filtre de Sobel

Filtre de traitement d'image Il permet de faire de la détection de point d'intéret en H et V Filtre sensible au bruit donc utilisé avec d'autres techniques de traitement d'image Exemple d'application : détection de contour



#### **Avant**



### **Après**

Kernel / Coeur de Convolution en H et V





0

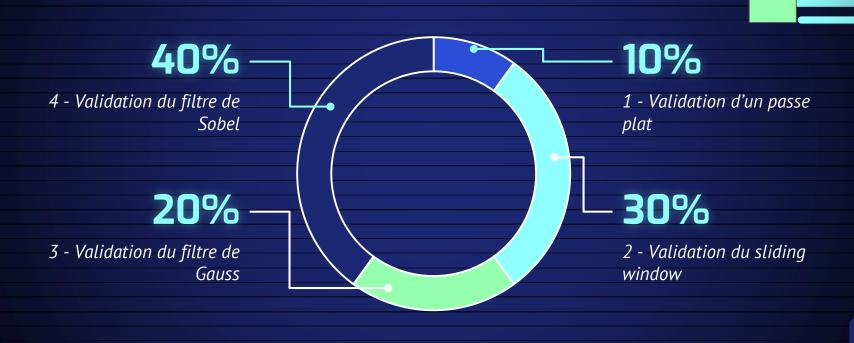
Plan de validation de la détection de points d'intérêt



# >>>>>

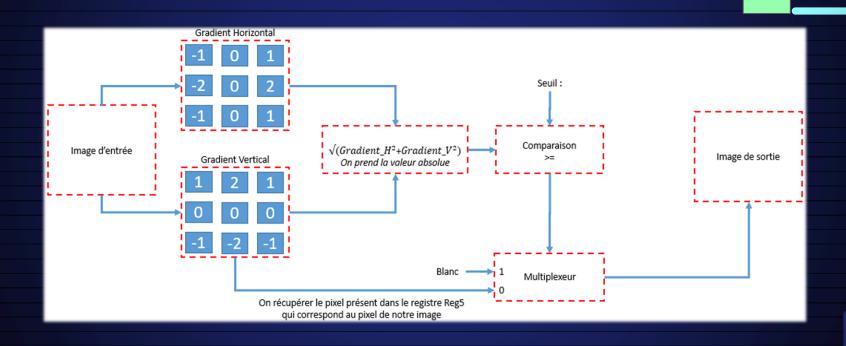
•

### Plan de Validation



•

### Plan de Validation





0

Résultat de la solution développée pour le sujet 1

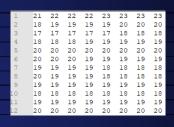




### Image d'entrée







### Image originelle

On a sélectionné deux images au format 680x400

- New-York (représentation de bulding)
- Son Goku (représentation d'un personnage)

### **Conversion 8 bits**

Conversion en 8 bits à l'aide du logiciel ImageJ L'image de sortie sera en noir et blanc au même format que l'image d'entrée

#### **Conversion**.txt

Conversion de l'image au format texte pour pouvoir réaliser la lecture des pixels sous Vivado



## Passe plat

#### Synoptique

Image de d'entrée Passe plat sortie

Code VHDL

```
process(clk, resetn)
begin
   if(resetn='l') then
      output_data <= (others => '0');
      output_data_valid <= '0';
   elsif(rising_edge(clk)) then
      if(input_data_valid = 'l') then
           output_data <= input_data;
      output_data_valid <= 'l';
      end if;
   end if;
end process;</pre>
```

•••••



## Passe plat

#### **Simulation**

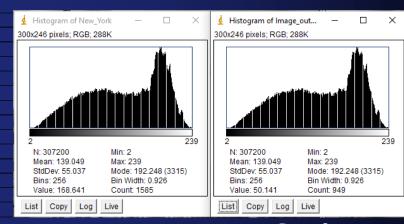
#### Histogramme





Entrée

Sortie



Entrée

Sortie





### **Sliding Window**

### Synoptique

#### **Code VHDL**

```
Image
                                                                  Image
                           Sliding Window
d'entrée
                                                                de sortie
                                                                     FIFO 1
             Image d'entrée
                                                                     FIFO 2
                                                             Le pixel n'est plus retenu
                                                          L'image de sortie est récupérée sur
```

```
if (Compteur_projet = 3) then
    activation_ecriture_fifo_1 <= '1';
elsif (Compteur_projet = 640) then
    activation_lecture_fifo_1 <= '1';
elsif (Compteur_projet = 643) then
    activation_ecriture_fifo_2 <= '1';
elsif (Compteur_projet = 1280 ) then
    activation_lecture_fifo_2 <= '1';
end if;</pre>
```

```
reg1 <= input_data;
reg2 <= reg1;
reg3 <= reg2;
reg4 <= Out_Registre_Fifol;
reg5 <= reg4;
reg6 <= reg5;
reg7 <= Out_Registre_Fifo2;
reg8 <= reg7;
reg9 <= reg8;

output_data <= reg5;
output_data_valid <= '1';</pre>
```



## **Sliding Window**

#### Simulation sans / avec SW





Sortie sans SW

Sortie avec SW

#### MàJ signal de sortie

```
if(Compteur_projet > 643) then
   output_data <= reg5;
   output_data_valid <= '1';
else
   output_data_valid <= '0';
end if;</pre>
```



### Filtre Gauss

### **Synoptique**



```
constant K1_Gauss : std_logic_vector(7 downto 0) := "00000001";
constant K2_Gauss : std_logic_vector(7 downto 0) := "00000010";
constant K3_Gauss : std_logic_vector(7 downto 0) := "00000001";
constant K4_Gauss : std_logic_vector(7 downto 0) := "00000010";
constant K5_Gauss : std_logic_vector(7 downto 0) := "000000100";
constant K6_Gauss : std_logic_vector(7 downto 0) := "00000010";
constant K7_Gauss : std_logic_vector(7 downto 0) := "00000001";
constant K8_Gauss : std_logic_vector(7 downto 0) := "000000010";
constant K9_Gauss : std_logic_vector(7 downto 0) := "000000010";
```

### **Code VHDL**

```
if(Compteur_projet > 643) then
    Calcule_Gauss <= (reg1*K1_Gauss) + (reg2*K2_Gauss) + (reg3*K3_Gauss) + (reg4*K4_Gauss) + (reg5*K5_Gauss) + (reg6*K6_Gauss) + (reg7*K7_Gauss) + (reg8*K8_Gauss) + (reg9*K9_Gauss);
    output_data <= Calcule_Gauss(15 downto 8);
    output_data_valid <= '1';
else
    output_data_valid <= '0';
end if;</pre>
```

### filtre Gauss

### Simulation entrée / Sortie





#### Synoptique

if (Compteur projet > 643) then

```
constant Kl H Nat : integer := -1;
                                                                                                                    constant K1 V Nat : integer := 1;
                                                                                 constant K2 H Nat : integer := 0;
                                                                                                                     constant K2 V Nat : integer := 2;
 Image
                                                                Image
                                                                                 constant K3 H Nat : integer := 1;
                                                                                                                    constant K3 V Nat : integer := 1;
                      Sliding
                                            Filtre
                                                                                 constant K4 H Nat : integer := -2;
                                                                                                                    constant K4 V Nat : integer := 0;
d'entrée
                                                              de sortie
                                                                                 constant K5 H Nat : integer := 0;
                                                                                                                    constant K5 V Nat : integer := 0;
                      Window
                                           Sobel
                                                                                 constant K6 H Nat : integer := 2;
                                                                                                                    constant K6 V Nat : integer := 0;
                                                                                 constant K7 H Nat : integer := -1;
                                                                                                                    constant K7 V Nat : integer := -1;
                                                                                                                     constant K8 V Nat : integer := -2;
                                                                                 constant K8 H Nat : integer := 0;
                                                                                                                    constant K9 V Nat : integer := -1;
                                                                                 constant K9 H Nat : integer := 1;
```

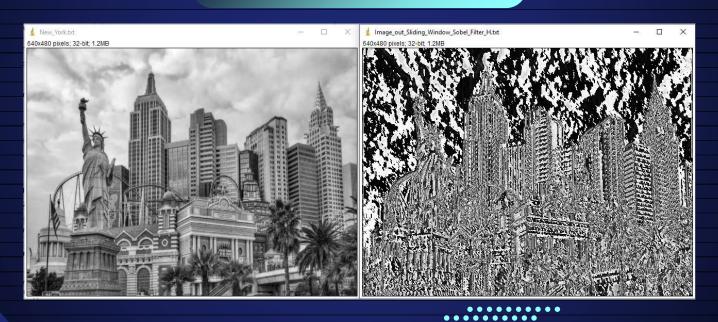
```
Calcule Sobel H Nat <= to integer(signed(reg1))*K1 H Nat + to integer(signed(reg2))*K2 H Nat + to integer(signed(reg3))*K3 H Nat +
   output data <= std logic vector(to unsigned(integer(Calcule Sobel H Nat), 8));
   output data valid <= '1';
else
   output data valid <= '0';
end if:
```

```
if (Compteur projet > 643) then
    Calcule Sobel V Nat <= to integer(signed(reg1))*K1 V Nat + to integer(signed(reg2))*K2 V Nat + to integer(signed(reg3))*K3 V Nat
    output data <= std logic vector(to unsigned(integer(Calcule Sobel V Nat), 8));
    --output data <= std logic vector(to signed((to integer(signed(Calcule Sobel V))/4),8));
   output_data_valid <= '1';
else
   output data valid <= '0';
end if:
```

Code **VHDL** 

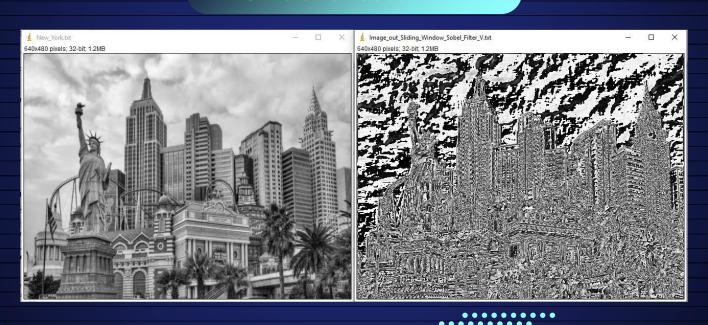


#### Simulation Sobel en H



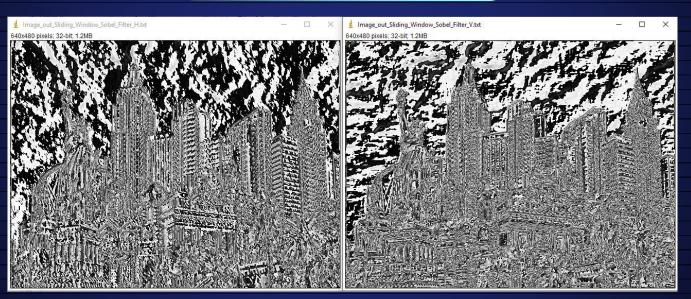


### Simulation Sobel en V





### Simulation Sobel en H et en V





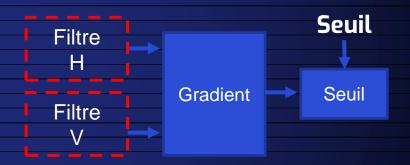




#### **Code VHDL**

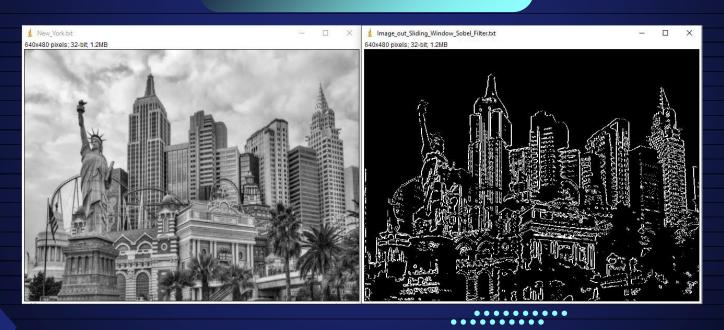
```
if(Calcule_Gradiant_Sobel_Nat > Seuil_Sobel) then
   output_data <= (others => '1');
else
   output_data <= (others => '0');
   --output_data <= reg5;
end if;
output_data_valid <= '1';</pre>
```

#### Synoptique





#### **Simulation Sobel**





Simulation Sobel seuil : 850





Simulation Sobel seuil: 850 / 650

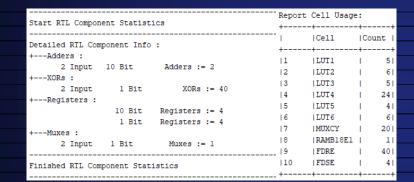


## \*\*\*\*

### Synthèse Gauss vs Sobel

#### Filtre de Gauss

#### Filtre de Sobel



Setup		Hold		Pulse Width		
	Worst Negative Slack (WNS):	32,624 ns	Worst Hold Slack (WHS):	0,042 ns	Worst Pulse Width Slack (WPWS):	2,000 ns
	Total Negative Slack (TNS):	0,000 ns	Total Hold Slack (THS):	0,000 ns	Total Pulse Width Negative Slack (TPWS):	0,000 ns
	Number of Failing Endpoints:	0	Number of Failing Endpoints:	0	Number of Failing Endpoints:	0
	Total Number of Endpoints:	454	Total Number of Endpoints:	454	Total Number of Endpoints:	280
All user specified timing constraints are met.						

Start RTL Component Statistics	Report Cell Usage:			
Parallel PT Comment Total	i		Count	
Detailed RTL Component Info :	+	+	++	
+Adders:	11	LUT1	5	
2 Input 10 Bit Adders := 2	12	LUT2	1 61	
+XORs :	13	LUT3	5	
2 Input 1 Bit XORs := 40	4	LUT4	241	
+Registers :	15	LUT5	4	
10 Bit Registers := 4 1 Bit Registers := 4	16	LUT6	6	
+Muxes :	17	MUXCY	201	
2 Input 1 Bit Muxes := 1	18	RAMB18E1	1	
2 Inpac 1 510 Hanes 1	19	FDRE	401	
Finished RTL Component Statistics	10	FDSE	4	
	+	+	++	

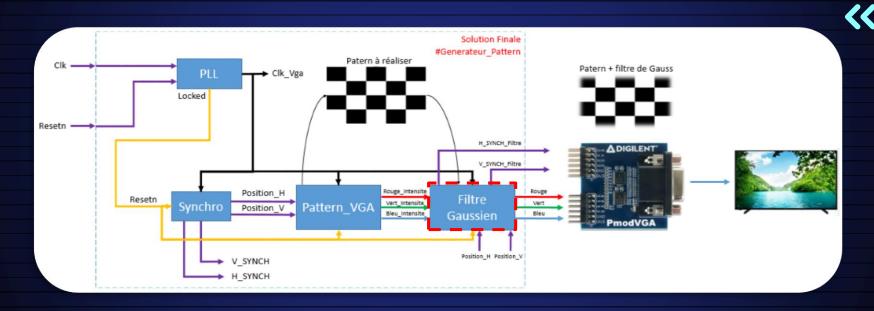
Design Timing Summary						
Setup		Hold		Pulse Width		
Worst Negative Slack (WNS):	0,211 ns	Worst Hold Slack (WHS):	0,056 ns	Worst Pulse Width Slack (WPWS):	3,500 ns	
Total Negative Slack (TNS):	0,000 ns	Total Hold Slack (THS):	0,000 ns	Total Pulse Width Negative Slack (TPWS):	0,000 ns	
Number of Failing Endpoints:	0	Number of Failing Endpoints:	0	Number of Failing Endpoints:	0	
Total Number of Endpoints:	465	Total Number of Endpoints:	465	Total Number of Endpoints:	268	
All user specified timing constraints are met.						

Même architecture entre le projet VGA et le projet de détection de point

→ Le projet est donc totalement implémentable sur Carte en y ajoutant la norme VGA

# >>>>>

## Synthèse Gauss vs Sobel



→ Possibilité de remplacer le filtre de Gauss par le filtre de Sobel



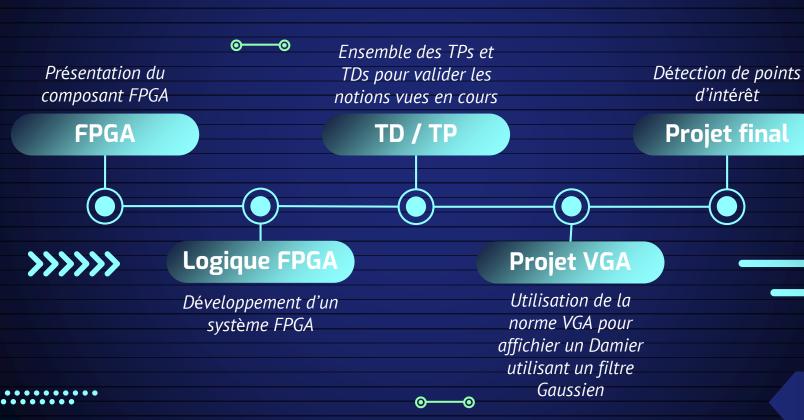
0

Retour d'expérience sur la formation











## Retour d'Expérience



Apprentissage du VHDL



Autonomie de codage



Travail d'équipe



Transmission de savoir



- Validation de la notion de process
- Création de schéma RTL
- Validation de la mise en place de simulation à l'aide de TB
- Mise en place de la norme VGA (25,175MHz) (640x480 pixels)
- Mise en place de filtre de Gauss et de Sobel
- Utilisation de la Carte Cora Z7 et validation sur oscilloscope (Hantek)



