**Универзизитет у Бањој Луци**

**Електротехнички факултет**

**Катедра за електронику**

**Небојша Марковић**

**ИМПЛЕМЕНТАЦИЈА ВИДЕО СКАЛЕРА**

**дипломски рад**

**Бања Лука, октобар 2021.**

**Тема: Имплементација видео скалера**

**Кључне ријечи: видео скалер**

**резолуција**

**обрада слике**

**рад у реалном времену**

**билинеарна трансформација**

**ФПГА**

**Комисија: проф. др Бранко Блануша, предсједник**

**проф. др Жељко Ивановић, ментор**

**проф. др Младен Кнежић, члан**

**Кандидат:**

**Небојша Марковић**

Универзитет у Бањој Луци

Eелектротехнички факултет

Катедра за електронику

Предмет: Пројектовање Дигиталних система

Тема: Имплементација видео скалера

Задатак: Савремени мултимедијални системи подржавају велики број видео формата. Од продукције до приказивања видео садржаја користи се већи број уређаја који користе различите видео формате. Један од уређаја који се користе за прилагођење резолуције видео формата је видео скалер. Улога видео скалера је да видео једне резолуције прилагоди на видео друге резолуције. Скалер може да повећа или да смањи резолуцију видео формата. У раду је потребно имплементирати видео скалер који омогућава скалирање улазног видео садржаја. Модул треба да подржава увећање и смањење резолуције, као и рад у реалном времену. За практичан дио рада потребно је имплементирати модул на ФПГА колу.

Ментор: проф. др Жељко Ивановић

Кандидат: Небојша Марковић (1241/11)

Бања Лука, септембар 2021.

Садржај

[ЛИСТА ОЗНАКА И СКРАЋЕНИЦА I](#_Toc132209498)

[ЛИСТА СЛИКА II](#_Toc132209499)

[ЛИСТА ТАБЕЛА IV](#_Toc132209500)

[1 УВОД 5](#_Toc132209501)

[2 ФОРМУЛАЦИЈА ПРОБЛЕМА 6](#_Toc132209502)

[3 СКАЛИРАЊЕ 9](#_Toc132209503)

[3.1 Преглед метода за скалирање слике 11](#_Toc132209504)

[3.1.1 особине 11](#_Toc132209505)

[3.1.2 најближи сусјед (енг. Nearest Neighbour) 11](#_Toc132209506)

[3.1.3 билинеарна интерполација 13](#_Toc132209507)

[3.1.4 бикубична интерполација 14](#_Toc132209508)

[4 Дигитални електронски уређаји 15](#_Toc132209509)

[4.1 Методологија пројектовања дигиталних кола 15](#_Toc132209510)

[4.2 Програмабилни логички уређаји и њихов развој кроз историју 18](#_Toc132209511)

[4.3 ФПГА 21](#_Toc132209512)

[4.3.1 Област кориштења ФПГА уређаја 22](#_Toc132209513)

[5 ОПИС ДИЗАЈНА 25](#_Toc132209514)

[5.1 Одабир алгоритма за реализацију 25](#_Toc132209515)

[5.1.1 билинеарни филтар 25](#_Toc132209516)

[5.2 Хардверска реализација алгоритма билинеарног пресликавања 26](#_Toc132209517)

[5.2.1 Рачунање координата оригинала за пикселе на резултујућој слици 26](#_Toc132209518)

[5.2.2 Рачунање резултујућег пиксела на основу познавања вриједности и координата оригинала 30](#_Toc132209519)

[5.2.3 Реализација билинеарног филтра 32](#_Toc132209520)

[5.2.4 Прилагођење улазног тока података на филтер (енг. Stream to rows модул) 37](#_Toc132209521)

[5.2.5 меморијска ФИФО (енг. FIFO – First In First Out) банка 39](#_Toc132209522)

[6 ЗАКЉУЧАК 41](#_Toc132209523)

[7 ЛИТЕРАТУРА 42](#_Toc132209524)

# ЛИСТА ОЗНАКА И СКРАЋЕНИЦА

***Skraćenice:***

1. „Personal Computer“ - PC
2. „Random Access Memory“ – RAM
3. „No operation“ – NOP
4. „Little endian“ – LE

***Oznake:***

1. Gb/s – Gigabit po sekundi
2. MB/s – Megabajt po sekundi
3. GHz – Gigaherc
4. KB – Kilobajt
5. MB – Megabajt
6. B – bajt
7. s – sekunda
8. ms – milisekunda

# ЛИСТА СЛИКА

[Слика 2.1: Редослијед слања пиксекла преко стрим интерфејса 7](#_Toc132209541)

[Слика 2.2: Приказ сигнала стрим протокола, исправан податак на линији(valid), спреман за преузимање податка (ready), задњи податак из тренутног реда(last): 7](#_Toc132209542)

[Слика 2.3: Као сигнализација да се шање последњи ред слике користи се сигнал "user". Последњи податак је послан када су и user и valid на високом нивоу 7](#_Toc132209543)

[Слика 2.4: Стандардизоване димензије слика [2] 8](#_Toc132209544)

[Слика 3.1: Дигиталне репрезентација сиве слике [4] 9](#_Toc132209545)

[Слика 3.2: Пресликавање унапријед 10](#_Toc132209546)

[Слика 3.3: Пресликавање уназад 11](#_Toc132209547)

[Примјеном ове методе, тачки чију вриједност интерполирамо додјељује се вриједност најближе познате сусједне тачке. На дијаграмима испод приказана је апроксимација функције једне промјенљиве кориштењем ове методе (*Слика 3.4*) и област у којој је свака од познатих тачака најближи сусјед за дводимензионалне сигнале. 11](#_Toc132209548)

[Слика 3.5: Апроксимација функције једне промјенљиве методом најближи сусјед 12](#_Toc132209549)

[Слика 3.6: Интерполација дводимензионалне функције методом најближи сусјед 12](#_Toc132209550)

[Слика 3.7: Интерполација методом најближи сусјед са задршком 13](#_Toc132209551)

[Билинеарна интерполација је проширење линеарне интерполације за дводимензионалне промјенљиве, гдје се линеарна интерполација изводи по једној, а затим по другој промјенљивој. За прорачун непознате вриједности у некој тачки потребно је познавати вриједности сусједних тачака и удаљености од њих. На слици испод (*Слика 3.8*) приказана је линеарна интерполација функције f(x) на основу вриједности познатих у одређеном броју тачака. 13](#_Toc132209552)

[Слика 3.9: Апроксимација функције једне промјенљиве примјеном линеарне интерполације 13](#_Toc132209553)

[Слика 3.10: Билинеарна интерполација 14](#_Toc132209554)

[Слика 4.1: Подјела уређаја са дигиталном логиком 15](#_Toc132209555)

[САСИЦ кола се производе у различитим нивоима сложености и ту разликујемо[6][7] (*слика 4.2*): 17](#_Toc132209556)

[Слика 4.3 Подјела програмабилниј логичких уређаја са стаховишта сложености 18](#_Toc132209557)

[Слика 5.1: Видео скалер, блок дизајн 25](#_Toc132209558)

[Слика 5.2: Улази, излази и параметри модула који обавља функцију билинеарне интерполације или филтрирања 26](#_Toc132209559)

[Слика 5.3: Проналажење координате оригинала за пиксел резултујуће слике 27](#_Toc132209560)

[Слика 5.4: Растојање међу пикселима са оригиналне слике и растојање уметнутих позиција, позиција на којима се налази оригинал за конкретан резултујући пиксел 27](#_Toc132209561)

[Слика 5.5: Рачунање оригинала за пиксел са резултујуће слике. Информација о најближем пикселу са оригиналне слике и удаљености оригинала од њега 28](#_Toc132209562)

[Слика 5.6: Билинеарни филтр са улазним и излазним сигналима: i - позиција оригинала посматраног резултујућег пиксела, orig\_pix - вриједност пиксела са оригиналне слике, res\_pix- резултујући пиксел, pix\_valid - резултујући пиксел је важећи 29](#_Toc132209563)

[Слика 5.7: Схема модула за рачунање удањености оригинала од пиксела са оригиналне слике. Избор коефицијента филтра 30](#_Toc132209564)

[Слика 5.8: Рачунање резултујућег пиксела на основу утицаја сусједних пиксела оригиналне слике на … 31](#_Toc132209565)

[Слика 5.9: Модел дизајна за рачунање резултујућег пиксела на позицији ј, 32](#_Toc132209566)

[Слика 5.10: Изведба билинеарног филтра из два основна модула 32](#_Toc132209567)

[Слика 5.11: Ћелија за рачунање индекса за одабир коефицијената филтера 34](#_Toc132209568)

[Слика 5.12: Модул за избор коефицијената у билинеарном филтру 35](#_Toc132209569)

[Слика 5.13: Модул за рачунање позиције следећег резултантног пиксела 36](#_Toc132209570)

[Слика 5.14: Рачунање редног броја реда слике у баферу 37](#_Toc132209571)

# ЛИСТА ТАБЕЛА

**No table of figures entries found.**

# УВОД

# ФОРМУЛАЦИЈА ПРОБЛЕМА

Видео скалер је блок или урећај за промјену димензија оквира слике (*frame-a*) улазног видео садржаја. Да би се могло приступити проблему израде самог дизајна, потребно је прво размотрити захтјеве који су пред нама, да би се могло одговорити на исте.

У сврху анализе захтјева, навешћемо још једном добијену дефиницију задатка, у којој се каже: „Савремени мултимедијални системи подржавају велики број видео формата. Од продукције до приказивања видео садржаја користи се већи број уређаја који користе различите видео формате. Један од уређаја који се користе за прилагођење резолуције видео формата је видео скалер. Улога видео скалера је да видео једне резолуције прилагоди на видео друге резолуције. Скалер може да повећа или да смањи резолуцију видео формата. У раду је потребно имплементирати видео скалер који омогућава скалирање улазног видео садржаја. Модул треба да подржава увећање и смањење резолуције, као и рад у реалном времену. За практичан дио рада потребно је имплементирати модул на ФПГА (FPGA – Field Programmable Gate Arrays) колу“.

Директно се захтијева:

* скалер може да увећава димензије улазне слике (видеа)
* скалер може да умањи димензије улазне слике (видеа)
* потребно је да уређај има могућност рада у реалном времену, те
* Сама промјена димензија слике треба да се одвија помоћу алгоритма имплементираног на ФПГА колу.

Због честе потребе да се слика са улаза на излаз модула само „проусти“, а с обзиром да се то не противи наведеним захтјевима, претпоставићемо да је и то један од захтјева које треба испунити.

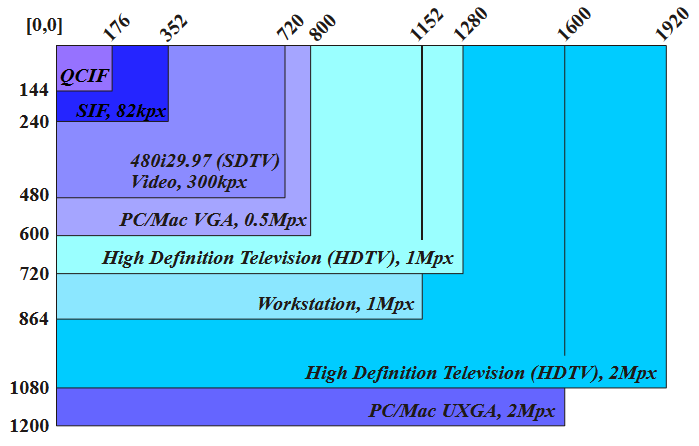
Осим наведених захтјева постоје и друге ствари које значајно могу да утичу на коначно рјешење, као што су:

* Формат улазног видеа
* Захтјевани квалитет излазног видеа
* Минималне и максималне димензије улазне/излазне слике (видеа)
* Цијена представљеног рјешења итд.

Остали фактори који могу утицати на коначно рјешење нису ексшлицитно наведени, па их треба накндадно договорити или усвојити.

Међу могућим улазним форматима одлучујемо се за цтно-бијелу слику(*gray-scale*) гдје су вриједности свјетлина једне тачке представљене 8-битним цјелобројним вриједностима, тј. вриједностима од 0 до 255. Разлог за одабир овог формата јесте релативно лака реализација у односу на друге формате, релативно лако проширење развијеног дизајна на рад са сликама у боји, које су у „RGB“ формату, очекивање најмање потребних ресурса (што директно утиче на избор ФПГА кола које би се користило и могућност смањења трошкова).

За минималне димензије слике на улазу усвојићемо димензије најмање стандардне видео слике (144х176), док ћемо за максималну величину изабрати (1200х1920), како би смо покрили све формате са *Слика 2.5.*



Слика 2.1: Стандардизоване димензије слика [2]

На *слици 2.5.* приказани су само некиод стандардних димензија видео формата.

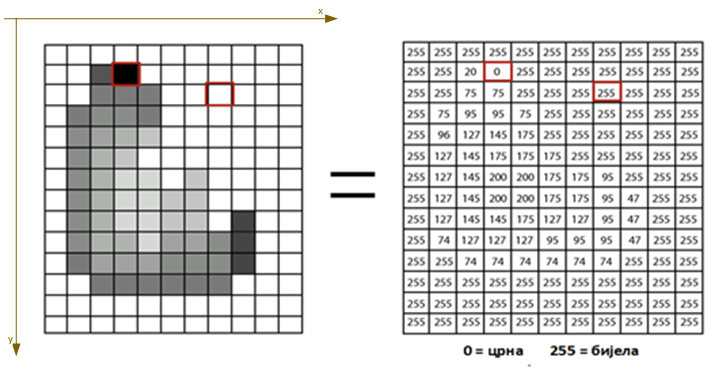
Такође, и ако се ради о видеу, фокусираћемо се само на промјену резолуције слике, док ћемо рад са звуком изоставити у овом раду.

# СКАЛИРАЊЕ

Видео се може дефинисати као покретна слика.

По природи, слика је аналогна, па је за употребу у дигиталним системима потребно направити њену дигиталну репрезентацију. При кориштењу појма дигитална слика обично се мисли на растерску слику, тј дводимензионалну дискретизовану слику, која се састоји из коначног броја дигиталних вриједности, тачака (*pixel-a)*. Пиксели су најмањи елементи слике и садрже вриједности освјетљења за сваку тачку слике. Дигитална слика садржи коначан број пиксела.

У дигиталном домену слика ће бити посматрана као функција двије реалне промјенљиве, f(x,y), гдје су (x,y) просторне координате које одређују положај тачке у равни слике (*Слика 5*).



Слика 3.1: Дигиталне репрезентација сиве слике [4]

Репрезентација вриједности свјетлине појединих пиксела може бити различита за различите формате слике.

Дигитална обрада слике огледа се у:

* мијењању вриједности интензитета тачака слике и
* мијењању просторних односа тачака на слици.

Трансформације засноване на промјени просторних односа тачака слике називају се геометријским трансфорамацијама. Овакве трансформације могу се свести на двије основне операције:

* Дводимензионалну просторну трансформацију, која одређује како се тачке помјерају при формирању резултујуће слике и
* Процјену вриједности свјетлина тачака на резултујућој слици, тзв. интерполацију.

Скалирање слике потпада под геометријске трансформације. Резултат операције скалирања јесте увећана или умањена слика, или у специјалном случају слика истих димензија као и улазна. Примјеном операције скалирања на слику мијењају се дужине линија на слици, али се чува њихова паралелност и углови између њих. Због ове особине скалирање спада у специјалну групу геометријских трансформација, тзв. афине трансформације.

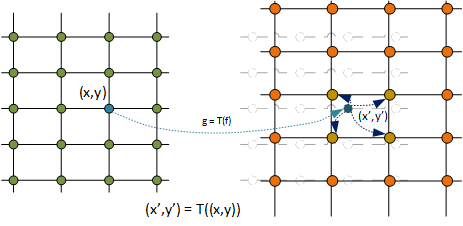
Скалирање, као геометријска трансформација, може се свести на одређивање положаја тачака приликом трансформације и на интерполацију њиховог интензитета. Ако усвојимо следеће ознаке:

* Т оператор пресликавања
* f, оригинална слика
* (x, y), координате тачака у оригиналној слици f
* g, резултујућа слика
* (x’, y’), координате тачака у резултујућој слици g

Резултујућа слика се добија као примјена трансформације Т на оригиналну слику, па је:

Трансформацијом слике се тачке (x, y), улазне слике f, пресликавају на тачке (x’, y’), тачке излазне слике g, што се може представити као:

Примјеном просторне трансформације на овај начин за сваку тачку улазне слике израчунавају се координате и вриједности интензитета свјетлине тачака излазне слике (*Слика 6*).

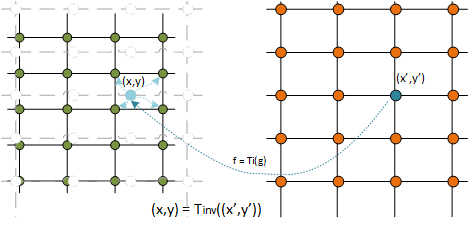


Слика 3.2: Пресликавање унапријед

Како координате тачака треба да буду цијели бројеви, док се наведеним једначинама не могу увијек добити цијели бројеви (тачке оригиналне слике се пресликавају између тачака резултантне слике, тј. вриједност улазне тачке утиче на више тачака резултујуће слике, па би се коначна вриједност интензитета сваке од тачака добијала интерполацијом), а и узимајући у обзир чињеницу да се неке тачке могу пресликавати и ван оквира излазне слике, овакво пресликавање може се сматрати неефикасним [3].

Ефикаснији метод би био тзв. пресликавање уназад, гдје би се за сваку тачку резултујуће слике израчунавале координате њеног оригинала. Да би ово било могуће потребно је познавати инверзну трансформацију поменуте трансформације Т, гдје би важило:

,



Слика 3.3: Пресликавање уназад

Сада се вриједност улазне тачке рачуна интерполацијом вриједности тачака улазне слике. На овај начин свакој тачки резултујуће слике приступа се само једном и не постоји могућност да вријеност неке од њих буде недефинсана[3].

## Преглед метода за скалирање слике

### особине

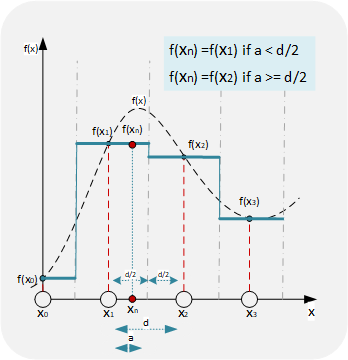
* сепаабилност
* диференцијабилност
* инверзибилност

### најближи сусјед (енг. Nearest Neighbour)

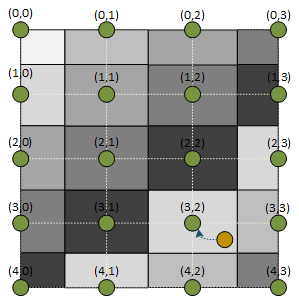
Примјеном ове методе, тачки чију вриједност интерполирамо додјељује се вриједност најближе познате сусједне тачке. На дијаграмима испод приказана је апроксимација функције једне промјенљиве кориштењем ове методе (*Слика 3.4*) и област у којој је свака од познатих тачака најближи сусјед за дводимензионалне сигнале.

Ово је алгоритам који је најједноставнији и најлакши за реализацију, јер је након одређивања позиције улазне тачке (пресликавање уназад) потребно наћи најближу познату тачку оригиналне слике, те њену вриједност додијелити резултантној тачки. Због тога је наведени алгоритам погодан за рад у реалном времену.

Међутим, примјена овог алгоритма може знатно нарушити глаткоћу ивица на сликама, па се због тога чешће примјењује за бирање боја текстуре при 3D рендеровању у реалном времену.

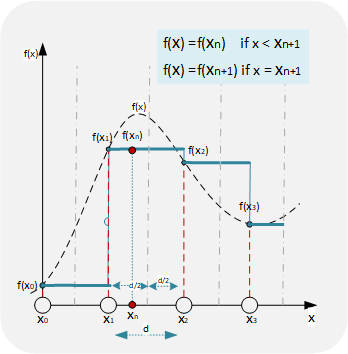


Слика 3.5: Апроксимација функције једне промјенљиве методом најближи сусјед



Слика 3.6: Интерполација дводимензионалне функције методом најближи сусјед

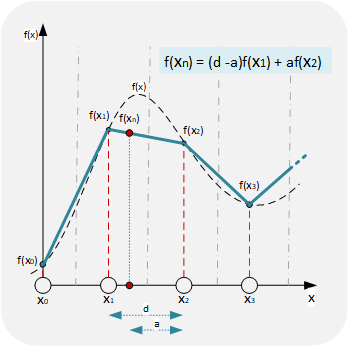
За рад у реалном времену често се овај алгоритам користи у мало измјењеном облику. Наиме, свакој тачки чију вриједност требамо интерполирати додјељује се вриједност претходне познате тачке (*Слика 3.7*), чиме се постиже каузалност функције.



Слика 3.7: Интерполација методом најближи сусјед са задршком

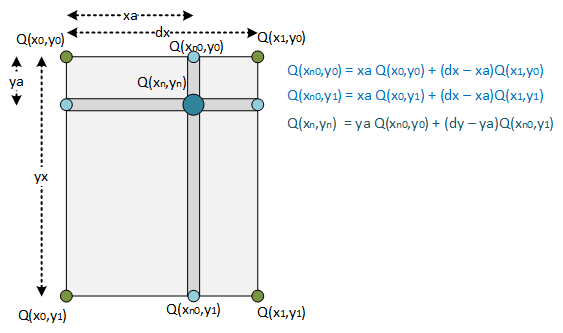
### билинеарна интерполација

Билинеарна интерполација је проширење линеарне интерполације за дводимензионалне промјенљиве, гдје се линеарна интерполација изводи по једној, а затим по другој промјенљивој. За прорачун непознате вриједности у некој тачки потребно је познавати вриједности сусједних тачака и удаљености од њих. На слици испод (*Слика 3.8*) приказана је линеарна интерполација функције f(x) на основу вриједности познатих у одређеном броју тачака.



Слика 3.9: Апроксимација функције једне промјенљиве примјеном линеарне интерполације

Као што се може видјети, линеарном интерполацијом вриједности функције између двије тачке са познатим вриједностима, интерполиране вриједности смјештене су на праву која повезује те двије тачке познатих вриједности.



Слика 3.10: Билинеарна интерполација

Билинеарна интерполација користи се за интерполацију непознатих вриједности дводимензионалних функција. Изводи се примјеном линеарне интерполације у једном, па затим у другом смјеру (*Слика 3.9*). Како је приказано на слици, прво се помјера по х оси гдје се интерполирају вриједности у тачкама (xn0, y0) и (xn0, y1), што резултује вриједностима Q(xn0, y0) и Q(xn0, y1). Затим се, помјерањем по y оси, на основу добијених резултата врши интерполацоија вриједности у тачки (xn, yn).

И ако се добија линеарном операцијом у оба смјера, сама билинеарна трансформација није линеарна, него више квадратна функција.

Билинеарна трансформација није инверзибилна.

Билинеарна трансформација је сепарабилна, може се вршити по једној, па затим по другој промјенљивој произвољним редослиједом, што је поред реалативно малог броја потребних познатих тачака чини додатно погодном за имплементацију у хардверу.

### бикубична интерполација

# Дигитални електронски уређаји

Дигитална кола су електронска кола која су базирана на ограниченом броју дискретних напонских нивоа. Припадају групи импулсних електронских кола која су заснована на прекидачком режиму рада транзистзора. Већина их користи бинарни систем и најчешће су репрезентација Булове алгебре.

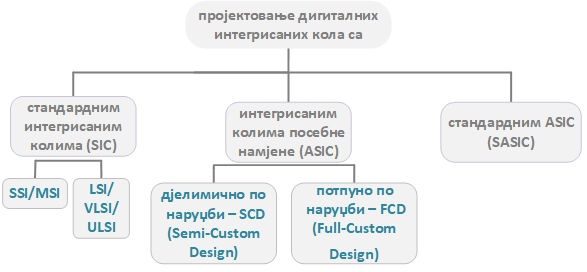
Изводе се као ТТЛ (*енг. Transistor-Transistor Logic*) кола, ЦМОС (*енг. CMOS - Complementary Metal Oxide Semiconductor*) или Би-ЦМОС кола, као комбинација ТТЛ и ЦМОС технологија, гдје се добијају кола високе улазне отпорности (утиче на мању потрошњу) као ЦМОС и мале излазне отпорности (већа максимална брзина рада) као ТТЛ кола [7].

## Методологија пројектовања дигиталних кола

Према методологији пројектовања, дигитална интегрисана кола можемо подијелити на[6][7]:

* стандардна интегрисана кола – SIC (*енг. Standard Integrated Circuits*)
* програмабилна логичка кола (ПЛД, ФПГА, ЦПЛД)
* интегрална кола посебне намјене - ASIC (*енг. Application Specific Integrated circuits*) или - USIC (*енг. User Specific Integrated circuits*)
* стандардна интегрисана кола са посебном намјеном – SASIC (*eng. Standard ASIC*)

Наведена подјела приказана је на слици испод (*Слика 4.1*).



Слика 4.1: Подјела уређаја са дигиталном логиком

Неки од критеријума који утичу на за избор кола које ће се користити су[6][7]:

* економска иплативост
* расположиве технологије
* намјена кола

За различите намјене коло се бира на основу:

* цијене по комаду
* брзине рада
* потрошње
* броја пинова кола
* да ли је коло познате функције или не
* да ли захтјева фабрикацију
* нивоа сложености тестирања

Пројектант треба добро да познаје особине уређаја који пројектује, као и особине интегрисаних кола која користи.

*Стандардна логичка кола* остварују стандардне дигиталне функције. Производе се у великим серијама, због чега им је и цијена релативно ниска. С обзиром да је функционаолност коју остварују стандардна и позната, производе се независно од крајњег корисника, тј. крајњи корисник нема утицај на процес производње ових кола. Значајан напредак у погледу испуњавања потреба крајњег корисника, када су у се ради о интегрисаним колима са стандардним логичким колима, постигнут је 1971. године, производњом микропроцесора, гдје сам корисник програмирањем врши прилагођење својим уређаја својим потребама. Могу бити произведњни као кола са малим степеном интеграције - SSI (*енг*. *Small Scale of Integration*), средњим степеном - MSI (*енг*. *Middle Scale of Integration*), високим степеном - MSI (*енг*. *High Scale Integration*), веома високим - VLSI (*енг*. *Very Large Scale of Integration*) или ултра високим - ULSI (*енг*. *Ultra Large Scale of Integration*) степеном интеграције.

*Интегрисана кола посебне намјене - ASIC (енг. Application Specific Integrated circuits)* настала су да би се рјешио или избјегао проблем са „софтверским уским грлом“, којe се појавњује код SIC кола. Наиме, без обзира на моћне софтверске алате за програмирање микропроцесора, потребе корисника некада превазилазе могућности које ти алати пружају, што доводи до тзв. „софтверског уског грла“. Интегрисана кола посебне намјене пројектована су намјенски, тако да одговарају посебним потребама корисника. Управо због обликовања кола према захтјеву корисника, ASIC кола често се називају и кола по наруџби, гдје опет можемо извршити подјелу на:

* кола потпуно по наруџби (*енг. full-custom IC*) и
* кола дјелимично по наруџби (*енг. semi-custom IC*)

Данас АСИЦ чипови могу да имају и преко 5000 логичких гејтова, чак и РАМ, РОМ, ЕПРОМ или флеш меморије, као и друге компоненте, што их чини потпуним дигиталним системом на једном чипу (*енг. System On Chip, SoC*).

Кола потпуно по наруџби производе се по шеми са потпуно описаним улазним и излазним карактеристикама, које добавља крајњи корисник. Оваквим начином пројектовања обезбеђују се најбоље електричне карактеристике кола (јер се пројектовање изводи за тачно одређену примјену и на нивоу појединачних елемената). Такође, оваквим приступом остварује се и потпуна тајност рјешења, док му је недостатак релативно висока цијена (чак и ако је поступак пројектовања и производње исти као и за SIC кола), која долази као последица малог броја уређаја који се производе (за разлику од SIC који се производе у великим серијама).

Кола дјелимично по наруџби припадају групи такозваних претпројектованих или прерпроцесних кола[7]. Добијају се повезивањем више стандардних модула које произвођач има на располагању, а на основу захтјева корисника. С обзиром да се пројектовање започиње од скоро завршеног кола које се само прилагођава крајњем кориснику, па коло може да буде лако прилагођено већем броју корисника, и цијена овако пројектованих кола је нижа него цијена потпуно по наруџби израђених кола. Ипак, у овом случају тајност рјешења је мања.

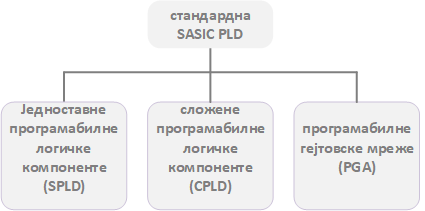
Дјелимично по наруџби дигитална логичка кола могу бити пројектована користећи се[7]:

* стандардним ћелијама (модули дефинисани на нивоу основних логичких и меморијских кола – „НЕ“, „НИ“, „НИЛИ“, флип-флопови итд.). Ово су углавном кола малог степена интеграције
* макроћелијама (моудли средњег и високог степена интеграције који се пројектују кориштењем стандардних комбинационих и секвенцијалних модула – мултиплексора, сабирача, множача, регистара, РОМ/РАМ меморија или чак и микропшроцесора) или
* гејтовским мрежама (*енг. Gate Array*) или морем гејтова (*енг. Sea Of Gate*). Гејтовске мреже- ћелије на нивоу основних гејтова су уграђени на силицијумској плочици, али нису међусобно повезани – тзв. претпроизведена кола. За повезивање су уграђени транзистори распоређени у размакнутим низовима.  
  Море гејтова – транзистори за повезивање су распоређени у неразмакнутим низовима

Стандардна интегрисана кола посебне намјене – SASIC (*енг. Standard ASIC*) су кола чија израда не зависи од крајњег корисника, тј. производе се за непознатог корисника, што је особина SIC кола, док су опет кола за посебну примјену јер их крајњи корисник програмира независно од произвођача, што је, условно речено, особина ASIC кола. У суштини ово су програмабилне логичке компоненте – ПЛД (*енг. PLD - Programmabile Logic Device*). Једноставно речено, програмабилна логички модулису дигиталне електронске компоненте имају недефинисану функцију у тренутку производње и прије употребе морају се испрограмирати да би им се дефинисала функција. Програмабилност ових кола, или прецизније речено реконфигурација, омогућена је мос транзисторима (прекидачки, меморије), осигурачима или антиосигурачима који се налазе у колу. Могу бити програмабилни једном или више пута.

САСИЦ кола се производе у различитим нивоима сложености и ту разликујемо[6][7] (*слика 4.2*):

* једноставне програмабилне логичке компоненте – СПЛД (*енг. SPLD - Simple Programmable Logic*)
* сложене програмабилне логичке мреже – ЦПЛД (*енг. CPLD – Complex Programmable Logic Devices*)
* програмабилне гејтовксе мреже – ПГА (*енг. FPGA – Programmable Gate Arrays*)



Слика 4.3 Подјела програмабилниј логичких уређаја са стаховишта сложености

ПЛД кола, за разлику од соталих АСИЦ кола, програмира сам корисник. За програмирање оваквих кола потребан је само рачунар, чиме је омогућено да сам корисник дефинише функцију и намјену кола, што га чини независним од произвођача кола.

## Програмабилни логички уређаји и њихов развој кроз историју

Програмабилни логички уређаји су интегрисана кола која корисник може да програмира према захтјевима за примјену, због чега се и сврставају у групу АСИЦ (*енг. Application specific Integrated Circuits*). Ипак, производе се за непознатог корисника, као и стандардна интегрисана кола. Због наведених особина ПЛД кола, каже се да су то стандардна интегрисана кола посебне намјене – САСИЦ (*енг. Standard ASIC*).

„Програмабилна логика је само лист на стаблу уређаја са дигиталом логиком“ [5].

Програмабилни логички моули су интегрисана кола која садрже скуп комбинационих или комбиновано- комбинационих и секвенцијалних кола, са могућношћу прорамирања њихове функције. У зависности од тога ко конфигурише (програмира) крајњу функцију модула условно их можемо подијелити у двије групе[6]:

* самоочитљиве меморије РОМ (*енг. Read Only Memory*) које конфигурише произвођач интегрисаних кола и
* програмабилне логичке компоненте – ПЛД (*енг. Programmable Logic Devices*) које програмира крајњи коросник.

Подијела није стриктна. ПРОМ уређаје програмира крајњи корисник, због чега се могу сврстати у ПЛД, међутим, области примјене су као код РОМ компонената, због ћега се често и сврставају у ту групу.

РОМ-ови су комбинациони модули и често се користе за генерисање константи, комплексних табела, аритметичких функција,микропрограмских инструкција (управљачке меморије), специјалних програма разних аутомата (машине за прање итд.) и слично[6].

ПЛД програмира крајњи корисник и у зависности од технологије програмирања дијеле се на репрограмабилне и једном програмабилне[6].

Први уређаји са програмабилном логиком били су ПРОМ (*енг.*  *Programmable Read Only Memory, PROM*), који су изумљени још 1956. године, али свој пут на широко тржиште налазе тек 1969. Убрзо се на тржишту појављује и ЕПРОМ (*енг. Erasable Programmable Read Only Memory*) 1971. Године, а затим 1975. ПЛА (*енг.* Programmable Logic Arrays, PLAs) и 1978. ПАЛ (*енг.* *Programmable Array Logic*, PAL) компоненте[8].

The PROM has a fixed AND plane or product terms which is the address decoding logic.

The OR plain or the sum terms is programmable through the change of memory contents.

This is an eight by four PROM depicted here.

Using this, we could implement the logic function output one

equals ABC by storing in the first column of the PROM the eight bit word,

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1.

Then, only when A, B and C are all ones where the output, output one be a one.

In the same way, we can make the OR plane fixed and make the AND plain programmable.

In fact, this is a more efficient architecture since most of the logic functions we are interested in have a limited number of products and terms.

The following figure illustrates the general approach of a PAL which has a fixed OR plane but has a programmable AND plane.

PAL devices are very popular and they're still used in many designs, with common part numbers like 22V10 or 16R8.

Further development led to CPLDs,

which were devices with multiple PALs in

the same package with registered outputs and interconnecting programmable fabric.

A CPLD is a Complex Programmable Logic Device.

You can look at the internal link on your screen for a more complete history of the CPLD.

Here's a brief history of the FPGA.

The FPGA industry sprouted from

the programmable read-only memory (PROMs) and other programmable logic devices (PLDs).

In the 1980s, the Naval Service Warfare Center funded an experiment proposed by

Steve Castleman to develop a computer that would implement 600000 reprogrammable gates.

This began the interest in programmable logic. Altera was founded in 1983 and delivered

the industry's first reprogrammable logic device in 1984.

The EP300 which featured a quartz window in the package that allowed users to

shine an ultraviolet lamp on the dye to erase the EPROM cells that held the device configuration.

For many years, Altera touted the benefits of the CPLDs architecture over that of FPGAs,

but later relented and began making FPGAs as well. Xilinx co-founders, Ross Freeman and Bernard von der Schmidt,

invented the first commercially viable fill programmable gate array in 1985, the XC2064.

The XC2064 have programmable gates, programmable interconnects between the gates and therefore, the beginnings of a new technology and a new market.

The XC2064 had 64 Configurable Logic Blocks or CLBs with two three-input lookup tables or LUTS which are still important in FPGA architecture today.

More than 20 years later,

Freeman was entered into the National Inventors Hall of Fame for this invention.

In the early 1990s,

FPGAs were primary used in telecommunications and networking.

By the end of the decade, FPGAs found their way into consumer, automotive and industrial applications.

Programmable logic devices constitute a six billion dollar a year business, that's expected to grow to 10 billion dollars a year by 2020.

Programmable logic is just one part of the pantheon of digital logic devices.

This depiction is from Hamilton's book on the recommended reading list.

Standard logic has much more breadths than depicted here.

It includes additional TTL families like LVTTL,

additional CMOS families like HC, LVC, et cetera and biCMOS,

BCT, HCT and so on.

As well as differential logic families like ECL and LVDS.

Incidentally, all the logic types I just listed can be found in I/O interfaces in FPGAs.

And that's another example of how flexible FPGAs are.

Standard logic, programmable logic,

full custom devices are also known as general purpose integrated circuits.

In between ASICs and full custom are

devices now known as ASSPs which I would describe in a moment.

So FPGAs are simpler in concept than other PLDs.

They consist of only three elements.

A wire, a gate and a register or flip-flop.

The chip is made of an array of gates and

flip-flops with wires that can connect them together

in patterns and these patterns create the logic for larger functions like counters,

timers, state machines, ALUs,

and even whole CPUs.

Creating the interconnecting pattern is the heart of

FPGA design which we will learn in this course.

An ASSP or Application-Specific Standard Product is

a semiconductor device integrated circuit product that is dedicated to

a specific application market and sold to more than one user and thus standard.

ASSP is marketed to multiple customers just as a general purpose product

is but it's to a smaller number of customers since this is for a specific application.

Like an ASIC or an Application-Specific Integrated Circuit,

the ASSP is for

a specific application that is sold to any number of companies to an entire market.

An ASIC is designed and built to order for a specific company.

An ASSP generally offers

the same performance characteristics and has the same die size as an ASIC.

The ultimate expression of logic devices is a system on a chip.

Here are two definitions for an SOC or System on a Chip

which are becoming more and more common as time goes on.

A System on a Chip or a System on Chip (SOC) is an integrated circuit

that integrates all components of a computer into

an electronic system into a single chip.

It may contain digital, analog,

mixed-signal and other radio frequency functions on a single chip substrate.

SOCs are very common in

the mobile electronics market because of their low power consumption.

Another typical application is in the area of embedded systems.

Another definition for a System on a Chip or System on Chip is

an integrated circuit that integrates

more than one component into a single chip along with a CPU.

Typical component types are GPUs,

communication interfaces, analog functions, and radios.

If it includes programmable logic then it is a programmable SoC,

or an SoC FPGA.

The higher integration of an SoC provides lower cost,

smaller size, and lower power than alternatives.

Field Programmable Gate Arrays (FPGAs) are programmable logic devices made of gates,

registers, and routing wires connected together in

a pattern that can be programmed after the device is deployed.

Creating the interconnecting pattern is the heart of FPGA design.

Programmable Logic Devices (PLDs) include simple PLDs like PROMs and PALs,

complex PLDs (CPLDs), FPGAs, and SoC FPGAs.

PLDs are a subset of all logical devices and FPGAs are a subset of PLDs.

FPGAs compete with Application-Specific Integrated Circuits, or ASICs,

and Application-Specific Standard Products,

or ASSPs, successfully displacing them in many applications.

When it comes to digital devices,

FPGAs appear to be the future

Интерес за програмабилну логику започео је експерименталним пројектом америчке ратне морнарице (*енг. naval surface warfare center*), гдје се радило на развоју рачунара са 600000 репрограмабилних гејтова. (дај јос неки детаљ 'ѕауѕимао пола собе, мјау мјау... направио га цико сто пеца са мацком у циѕмама и тд ...)

Фирме које су се од самог почетка укључиле у трку развоја оваквих уређаја су Ксајлинкс и Алтера.

Алтера је основана 1983. године. Бла бла ... први уређај итд

Ксајлинкс ... бла бла ...

Данас су ово баш баш модерни уређаји који чуда чине.

-Убаци раѕвој кроѕ године 'коликјо гејтова, ко кад гдје ... (нека буде табела)

-убаци информацију колики се кеш обрце и колико су фирме вриједне данас ... и ова удруѕиванја помени ... као и то је ѕанимлјиво ;)

## ФПГА

ФПГА (*енг.* ***F****ield* ***P****rogrammable* ***G****ate* ***A****rray)* или низови „гејтова“ програмабилних у пољу је програмабилни дигитални уређај чијим програмирањем добијамо

**What is an FPGA?**

**Field Programmable Gate Arrays (FPGAs) are semiconductor devices that are based around a matrix of configurable logic blocks (CLBs) connected via programmable interconnects. FPGAs can be reprogrammed to desired application or functionality requirements after manufacturing[https://www.xilinx.com/products/silicon-devices/fpga/what-is-an-fpga.html – posjeceno 20.03.2022].**

reprogrammability to desired application or functionality requirements after manufacturing distinguishes FPGAs from Application Specific Integrated Circuits (ASICs), which are custom manufactured for specific design tasks

### Област кориштења ФПГА уређаја

**[https://www.xilinx.com/products/silicon-devices/fpga/what-is-an-fpga.html – posjeceno 20.03.2022]. преуѕими поглавлје 2 и мјау мјау**

Due to their programmable nature, FPGAs are an ideal fit for many different markets. As the industry leader, Xilinx provides comprehensive solutions consisting of FPGA devices, advanced software, and configurable, ready-to-use IP cores for markets and applications such as:

* [Aerospace & Defense](https://www.xilinx.com/applications/aerospace-and-defense.html) - Radiation-tolerant FPGAs along with intellectual property for image processing, waveform generation, and partial reconfiguration for SDRs.
* [ASIC Prototyping](https://www.xilinx.com/applications/emulation-prototyping.html) - ASIC prototyping with FPGAs enables fast and accurate SoC system modeling and verification of embedded software
* [Automotive](https://www.xilinx.com/applications/automotive.html) - Automotive silicon and IP solutions for gateway and driver assistance systems, comfort, convenience, and in-vehicle infotainment. - [Learn how Xilinx FPGA's enable Automotive Systems](https://www.xilinx.com/training/automotive-fpga-training.htm)
* [Broadcast & Pro AV](https://www.xilinx.com/applications/broadcast.html) - Adapt to changing requirements faster and lengthen product life cycles with Broadcast Targeted Design Platforms and solutions for high-end professional broadcast systems.
* [Consumer Electronics](https://www.xilinx.com/applications/consumer-electronics.html) - Cost-effective solutions enabling next generation, full-featured consumer applications, such as converged handsets, digital flat panel displays, information appliances, home networking, and residential set top boxes.
* [Data Center](https://www.xilinx.com/applications/data-center.html) - Designed for high-bandwidth, low-latency servers, networking, and storage applications to bring higher value into cloud deployments.
* [High Performance Computing and Data Storage](https://www.xilinx.com/applications/high-performance-computing.html) - Solutions for Network Attached Storage (NAS), Storage Area Network (SAN), servers, and storage appliances.
* [Industrial](https://www.xilinx.com/applications/industrial.html) - Xilinx FPGAs and targeted design platforms for Industrial, Scientific and Medical (ISM) enable higher degrees of flexibility, faster time-to-market, and lower overall non-recurring engineering costs (NRE) for a wide range of applications such as industrial imaging and surveillance, industrial automation, and medical imaging equipment.
* [Medical](https://www.xilinx.com/applications/medical.html) - For diagnostic, monitoring, and therapy applications, the Virtex FPGA and Spartan® FPGA families can be used to meet a range of processing, display, and I/O interface requirements.
* Security - Xilinx offers solutions that meet the evolving needs of security applications, from access control to surveillance and safety systems.
* [Video & Image Processing](https://www.xilinx.com/applications/video-and-imaging.html) - Xilinx FPGAs and targeted design platforms enable higher degrees of flexibility, faster time-to-market, and lower overall non-recurring engineering costs (NRE) for a wide range of video and imaging applications.
* [Wired Communications](https://www.xilinx.com/applications/wired-wireless.html) - End-to-end solutions for the Reprogrammable Networking Linecard Packet Processing, Framer/MAC, serial backplanes, and more
* [Wireless Communications](https://www.xilinx.com/applications/wired-wireless.html) - RF, base band, connectivity, transport and networking solutions for wireless equipment, addressing standards such as WCDMA, HSDPA, WiMAX and others.

# Реализација видео скалера у ФПГА технологији

Као компромис између квалитета резултујуће слике и потребних ресурса, између алгоритама погодних за хардверску реализацију и рад у реалном времену, за реализацију видео скалера одабрано је да се користи интерполација слике кориштењем алгоритма билинеарне трансформације са пресликавањем уназад, *Слика 3.2, Слика 3.9* .

Замишљено је да видео скалер може лако да се увеже у ланац, да би се, на примјер, лако надовезао на сличан модул за обраду слике, који може да ради неки други вид филтрирања, те је изабрано да се слика добавља и прослијеђује кориштењем Акси стрим протокола (*енг.* Axi Stream), који је често кориштен протокол који може да омогући слање и примање потребне количине података довољно великом брзином (за рад са сликама димензија које се користе у раду).

Diagram

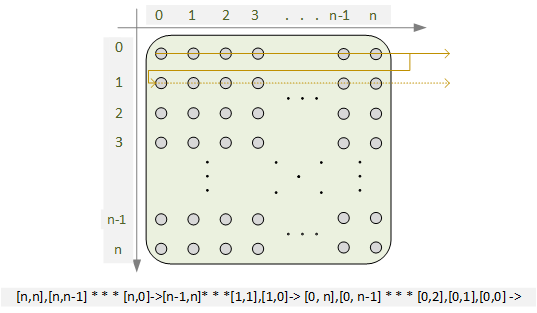
Description automatically generated

Слика 5.1: Видео скалер, блок дизајн

Комуникација између модула у дизајну обављаће се користећи хендшејк (*енг.* Handshake) принцип или принцип руковања, гдје се следећа информација од пошиљаоца према примаоцу шаље тек након што се добије потврда о пријему претходно послане информације, *Слика 5.2*.

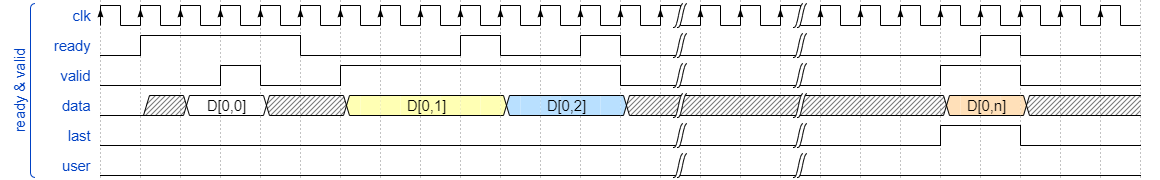
## Протокол за комуникацију видео скалера са околином, Акси Стрим (*енг.* AXI STREAM) протокол

На избор алгоритма за обраду слике који ће се користити, међу постављеним захтјевима, највећи утицај има онај да систем ради у реалном времену. За рад скалера у релном времену јако је битно изабрати одговарајући начин довођења података на уређај. По угледу на сличан дизајн за ФПГА платформу фирме „Xilinx“ [1], усвојићемо да слика (*енг.* *frame*) на скалер долази преко стрим (*енг.* *stream*) интерејса,пиксел по пиксел, почевши од горњег лијевог угла слике, крећући се у десно до краја (први ред), а затим се прелази други ред и на исти начин до краја последње тачке слике, како је приказано на слици *Слика 5.2*.

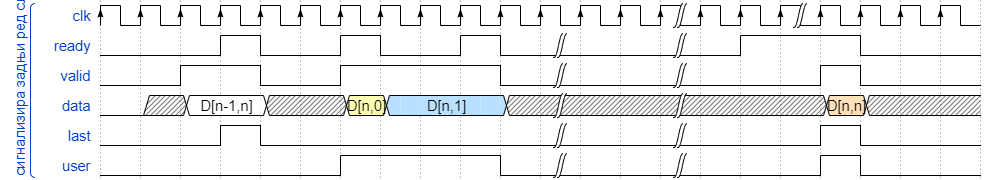


Слика 5.2: Редослијед слања пиксекла преко стрим интерфејса

За слање слика користи се стрим протокол који садржати информације опикселу*,* информацију да ли се ради о задњој тачки у реду, информацију о почетку нове слике*,* сигнал који означава да су тренутни подаци исправни, а са друге стране очекује се информација када је модул спреман да преузме податке који се тренутно налазе на линији.



Слика 5.3: Приказ сигнала стрим протокола, исправан податак на линији(valid), спреман за преузимање податка (ready), задњи податак из тренутног реда(last):



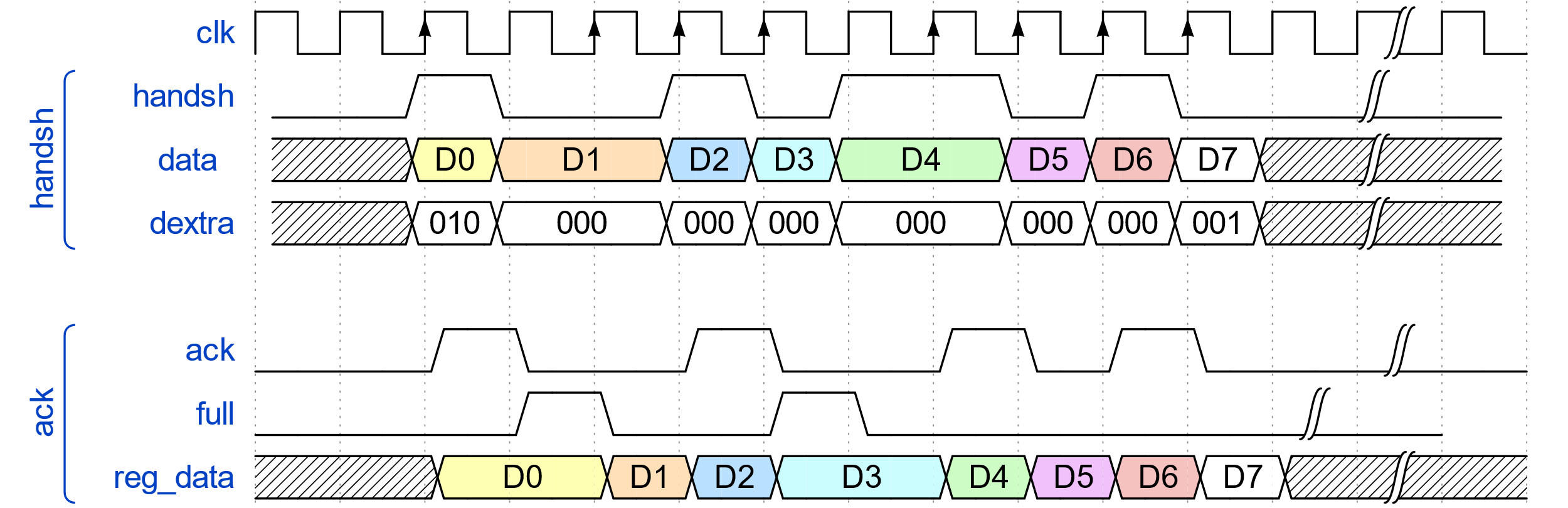
Слика 5.4: Као сигнализација да се шање последњи ред слике користи се сигнал "user". Последњи податак је послан када су и user и valid на високом нивоу

Податак се преутима када су оба сигнала , и „ready“ и „valid“, на високом нивоу. Након што је „valid“ једном постављен на висок логички ниво, податак се не смије мијењати све док га друга страна не преузме, тј. све док сигнал „ready“ не буде на високом логичком нивоу. Ако се шаље задњи податак из реда, сигнал „last“ ће бити постављен на висок логички ниво до преузимања податка (*Слика 5.2*)., док ће сигнал „user“ бити кориштен да сигнализација да се ради о новој слици.

## Протокол за комуникацију међу модулима у дизајну

Комуникација међу модулима остварује се користећи хенд-шејк (енг. Handshake) или дословно преведено протокол са руковањем. Основни принцип оваквог комуницирања јесте чекање потврде да је податак прихваћен прије слања следећег податка.

Пошиљалац, када је претходна информација примљена или модули излазе из ресет стања (handshake = ack), започиње комуникацију постављањем податка на линију података и мијењањем тренутног стања хандшејк сигнала. На пријемној страни, као потврда да је податак примљен, сигнал ацк се поставља на вриједност коју има сигнал хендшејк, али да би се остварио пренос следећег податка мора се осигурати и да је претходно примљени податак прослијеђен даље и да је модул спреман за пријем следећег податка, тј. сигнал фул (*енг. full*) мора имати вриједност 0.



Слика 5.5: Протокол за комуникацију међу модулима кориштеним за реализацију видео скалера

handsh – сигнали којима управља пошиљалац:

* handsh – наредба пријемнику да преузме податак са линије података
* data – линија података
* dextra – додатне информације битне заа обраду (почетак нове слике, крај реда слике, важећи податак)

ack – сигнали обавјештења:

* ack - прималац обавештава да је податак примљен
* full - информација пошиљаоцу да је претходни податак прослијеђен даље (full = 0) и да је пријемник спреман за следећи податак

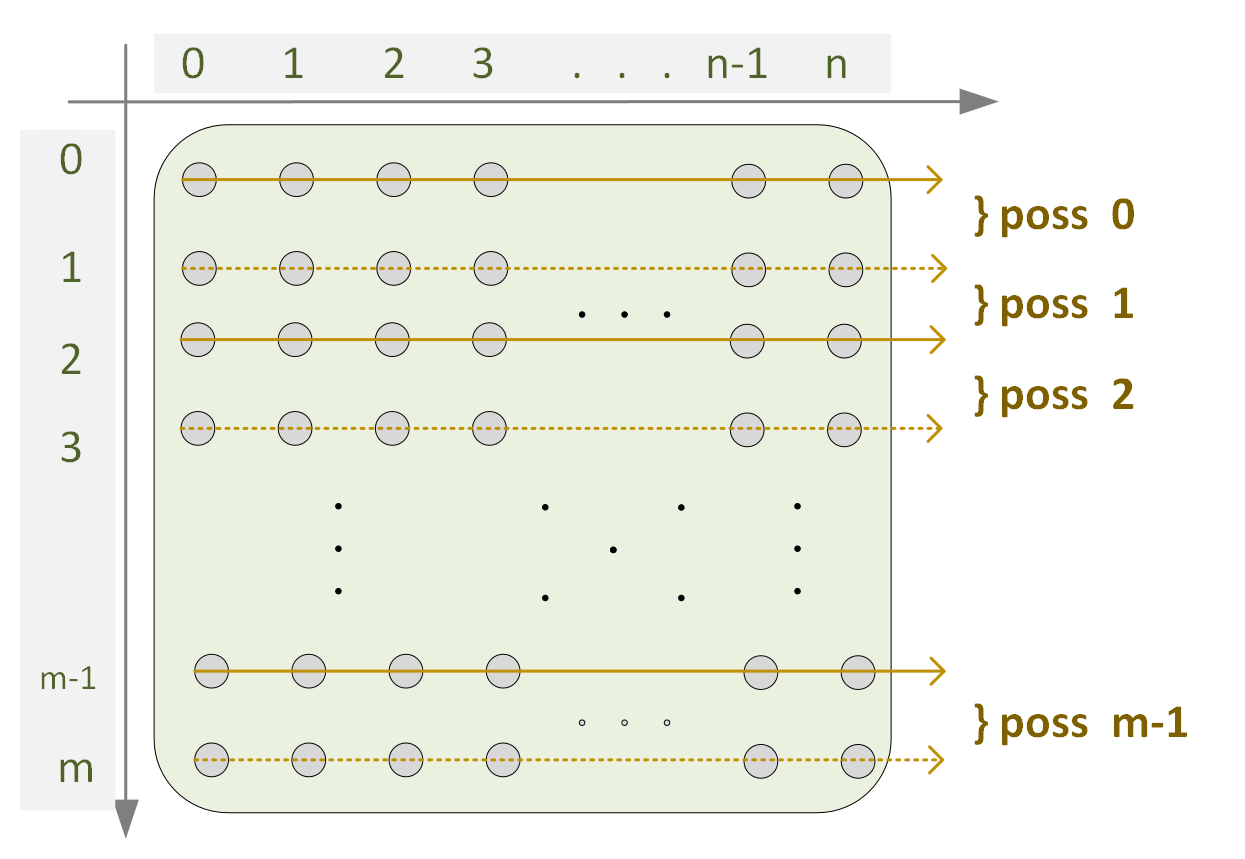
Заједно са подацима и наредбом за пријем податка, хенд-шејк сигнал, пошиљалац шаље и информације о слици (*сигнал dextra*), корисне за њену даљу обраду, као што су:

* информације о почетку нове слике
* информације о последњем пикселу у једном реду слике
* информацију да је пиксел важећи

Мада се по потреби могу убацити и други подаци, у зависности од тога гдје се у дизајну користи протокол.

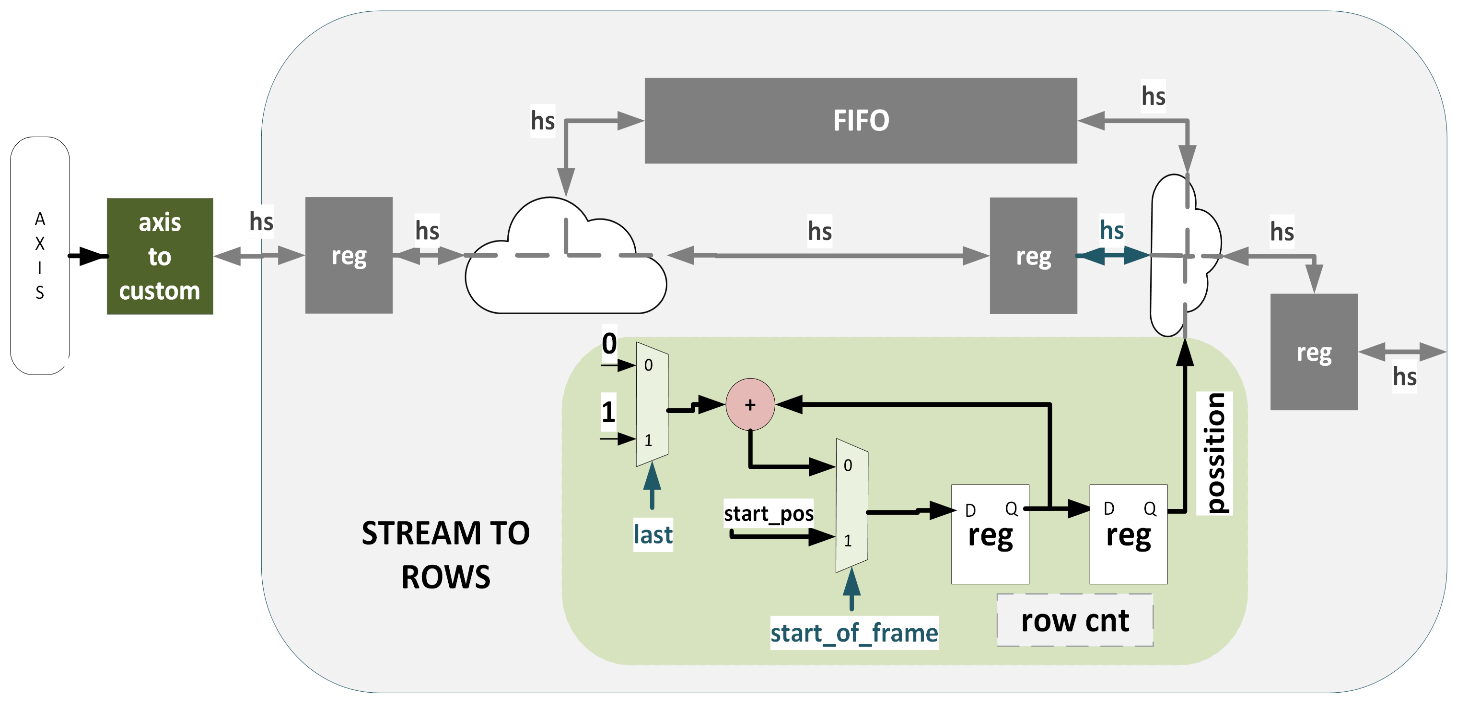
## Прилагођење улазног тока података на филтер (енг. Stream to rows) модул

Прилагодни модул ради накупљање (*енг. buffering*) података, како би ток прилагодио наредном степену, што је у овом случају билинеарни вертикални филтар, који ради уздужну промјену димензије слике. Од прилагодног степена затијева се да наредни степен снабдијева са два пиксела, сусједна на вертикалној оси, уз информацију о реду у слици ком припада посматрани пар пиксела, *Слика* *5.6*.



Слика 5.6: Информација о позицији реда слике

С обзиром да се један ред почетне слике користи у два сусједна реда на излазу, потребно је да се сваки од редова почетне слике (од 0 до m) и пропусти и ускладишти за следећи ред. Нпр, ред 1 почетне слике пропушта се на излаз гдје има учешће у пару пиксела чија је позиција 0, а истовремено се складишти и прослијеђује на излаз гдје има учешће, са редом 2, у креирању пара пиксела чија је позиција 1. Схема дизајна који има описану улогу приказана је на *Слика 5.7*. Модул назван „axis\_to\_custom“ прихвата податке са акси стирм (*енг. Axi Stream*) интерфејса и препакује их и послијеђује даље по протоколу који се користи у дизајну за комуникацију међу модулима. Модул је издвојен и лако замјенљив, што је предност у случају да је потребно видео скалер користити у окружењу који користи неки други протокол умјесто акси стрима. Подаци се прихватају у регистар који је смјештен на улаз, а из кога се прослијеђују истовремено на „FIFO“ модул, у ком се складиште, и на следећи регистар. Додатна логика спаја излаз ФИФО модула и регистра у један податак, те заједно са информацијом о позицији тренутног реда и додатним информацијама везаним за слику, као што је информација о новој слици на улазу или последљем пикселу реда који се тренутно прослеђује, прослијеђује их на излазни регистар. Рачунање позиције реда пиксела на излазу модула обавља се логиком уоквиреном другом бојом на истој слици. Позиција се увећава за 1 уколико прихватамо последњи пиксел реда оригиналне слике, који није нулти ред (лијеви мултиплексер на слици), док се враћа на почетну вриједност у случају сигнала за почетак нове слике на улазу (десни мултиплексер).



Слика 5.7: Модул за прилагођење стрима на билинеарни филтар

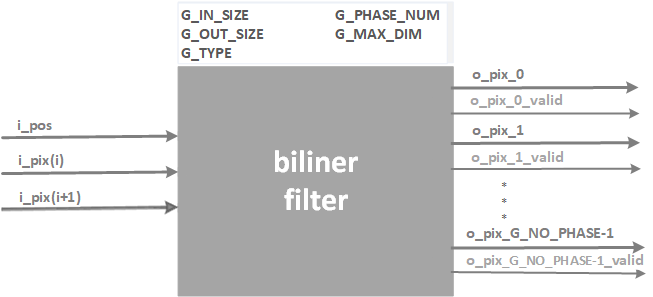
## Билинеарни филтар

* Bank sel I info dodaj

Билинеарни филтер је модул који у дизајну за промјену димензија слике обавља рачунање вриједности интензитета тачака резултујуће слике на основу вриједности пара пиксела са почетное слике и информација о позицији реда тих пиксела. За исправан рад модула потребне су следеће информације:

* вриједности интензитета двије сусједне тачке по посматраној оси почетне слике
* позиција реда/колоне из кога потичу пиксели које имамо на располагању (ако се филтер користи за вертикалну промјену димензија потребна је информација о реду из којег добијамо пикселе, док у случају хоризонталне промјене димензија требамо информацију о колони)
* информације о димензијама реда или колоне (у зависности да ли се филтер користи за вертикалну или хоризонталну промјену димензије слике) оригиналне и резултујуће слике. Добијају се као параметри, а служе да би се могао израчунати фактор скалирања по посматраној оси
* минимална и максимална димензија резултујуће слике (потребна да би се поставиле одговарајуће ширине података унутар модула)
* максималан број фаза модула (максималан број излазних пиксела које у једном такту можемо прорачунати на основу тренутних улаза и добити на излазу модула, а истовремено и максималан број тачака на које можемо процијенити позицију оригиналног пиксела, за резултујући пиксел чија се вриједност рачуна)

Као резултат обраде добијају се вриједности интензитета пиксела добијених на основу улазних података примјеном билинеарне интерполације, гјде је максималан број пиксела које се могу добити у једном такт циклусу одређен параметром. Улазни и излазни портови модула, као и потребни параметри прикани су на *Слици 5.8.*



Слика 5.8: Улази, излази и параметри модула који обавља функцију билинеарне интерполације или филтрирања

Параметри филтра су:

* величина оригиналне слике по посматраној оси, G\_IN\_SIZE
* величина резултујуће слике по посматраној оси, G\_OUT\_SIZE
* тип филтра, вертикални или хоризонтални, G\_TYPE
* број фаза, одговара максималном броју излазних пиксела филтра у једном такт циклусу, а истовремено и максималном броју тачака између два пиксела оригиналне слике, које се могу процијенити као тачка оригинала за резултујући пиксел који се рачуна - G\_PH\_NUM
* максимална димензија резултујуће слике, потребна за рачунање броја такт циклуса потребних да се добију све резултујуће вриједности које потичу од једног пара пиксела на улазу модула, G\_MAX\_DIM

У случају да улазни пар пиксела није потпуно експлоатисан у једном такт циклусу, тј. да се од пиксела на улазу добија више од G\_PH\_NUM резултујућих пиксела, претходном модулу се сигнализира да је информација примљена („ack“ сигнал на пријемној страни поприма вриједност „handsh“ сигнала, али „full“ остаје постављен на вриједност 1 све док се пиксели на улазу не експлоатишу у потпуности). Сходно наведеном, вектор на излазу, чија је ширина једнака максимално потребном броју читања да би се прочитали сви резултантни пиксели који потичу од једног пара на улазу, има јединицу на најнижем биту када је у питању прво читање, која мијења своју позицију помјерајући се ка вишим битима на свако наредно читање резултата у случају да потичу од истог пара пиксела. Сигнал о ваљаности сваког од резултујућих пиксела, „o\_pix\_valid“, прослијеђује се као сингал хендшејк интерфејса, гдје је постављен на 3. позицију у „dextra“ податку, док је на слици посебно истакнут јер носи битну информацију за наредни степен у дизајну. Суштински, вертикални и хоризонтални филтар не разликују се у начину на који дају резултантне вриједности пиксела. Разлика почива у постављању додатних сигнала, као што су сигнал за старт нове слике, сигнал за последњи пиксел у једном реду слике, те наилазимо на разлику у начину рада уколико пиксели са улаза нису у потпуности искориштени у једном циклусу, што ће бити описано касније.

## Меморијскe ФИФО (енг. FIFO – First In First Out) банкe

У фифо меморију спремају се пиксели који чине слику чије су димензије промјењене по вертикалној оси. Ове информације читају се ред по ред и прослијеђују на филтар који мијеља хоризонталну димензију слике. Максималан број резултујућих пиксела који потичу од истих оригинала и који се у једном циклусу могу прослиједити са филтра према посматраном модулу јесте G\_PH\_NUM, док то није укупан максималан број таквих резултујућих пиксела, него у наредном циклусу може да их се појави још. Максималан број пиксела који потичу од два сусједна пиксела са оригиналне слике одређен је односом димензија излазне и улазне слике, у овом случају димензије по вертикалној оси. Равнајући се према наведеном, колекција фифо банака садржи:

Nfb = Vrez\_dim mod Vin\_dim + K

К = 1 ? (Vrez\_dim mod Vin\_dim) : 0

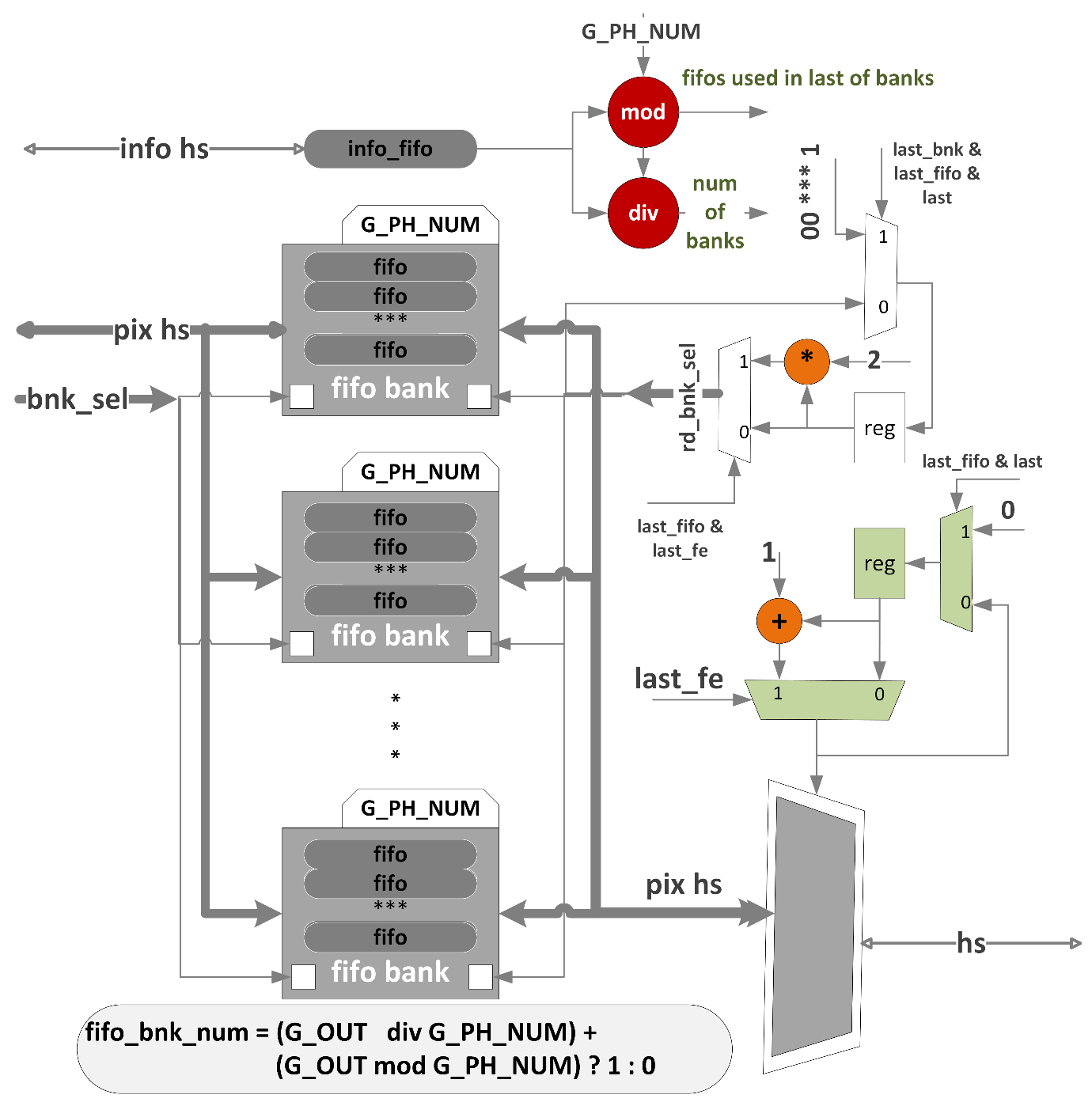
гдје је: Nfb, број фифо банака

Vrez\_dim , Вертикална димензија резултујуће слике

Vin\_dim , Вертикална димензија оригиналне слике

Свака фифо банка садржи G\_PH\_NUM број фифо модула, да би била у могућности да прихвати све податке који у истом тренутку могу доћи са претходног модула.

Ако кажемо да пиксели који истовремено стижу на модул, тј. потичу од једног пара оригиналних пиксела и долазе у истом такт циклусу, чине један пакет пиксела, онда сигнал „bnk\_sel“ носи информацију о томе који је редни број пакета пиксела пристигао и сходно томе бира се у коју банку се пише. У тренутку када долази последњи пакет стиже и информација колико пиксела је укупно пристигло и смијешта се у издвојен фифо модул, *Слика 5.9*. Читање увијек креће од фифо модула из нулте банке који има индекс нула (прва фифо банка гледано од горе и први фифо у њој на *Слика 5.9*). Фифо који се чита, чита се све до исчитавања пиксела који је последњи пиксел у реду слике, након чега се прелази на исчитавање следећег фифо модула. Када се исчита пиксел који је последњи у реду, из фифа који је последњи у банци, прелази се на следећу банку или се поново почиње од почетног фифа из почетне банке уколико смо исчитали све редове који потичу из истог реда пиксела са оригиналне слике. Логика офарбана зеленом бојом на *Слика 5.6*. служи да се послије прочитаног последњег пиксела у једном реду пређе на следећи ред, тј. следећи фифо. Када се прочита последњи фифо у банци или последњи фифо у банци са корисном информацијом, бројање креће од нуле. Ако со прочитали последњи фифо у банци, али нису сви подаци исчитани, прелази се на читање следеће банке, а тај дио обавља логика на слици приказана бијелом бојом. Информацију о броју читања које је потребно обавити добијамо из издвојеног фифо модула. Цјелобројним дјељењем информације у наведеном фифу добија се број фифо банака које треба исчитати до краја, а остатак тог дијељења даје информацију колико фифо модула треба исчитати у последњој кориштеној банци.



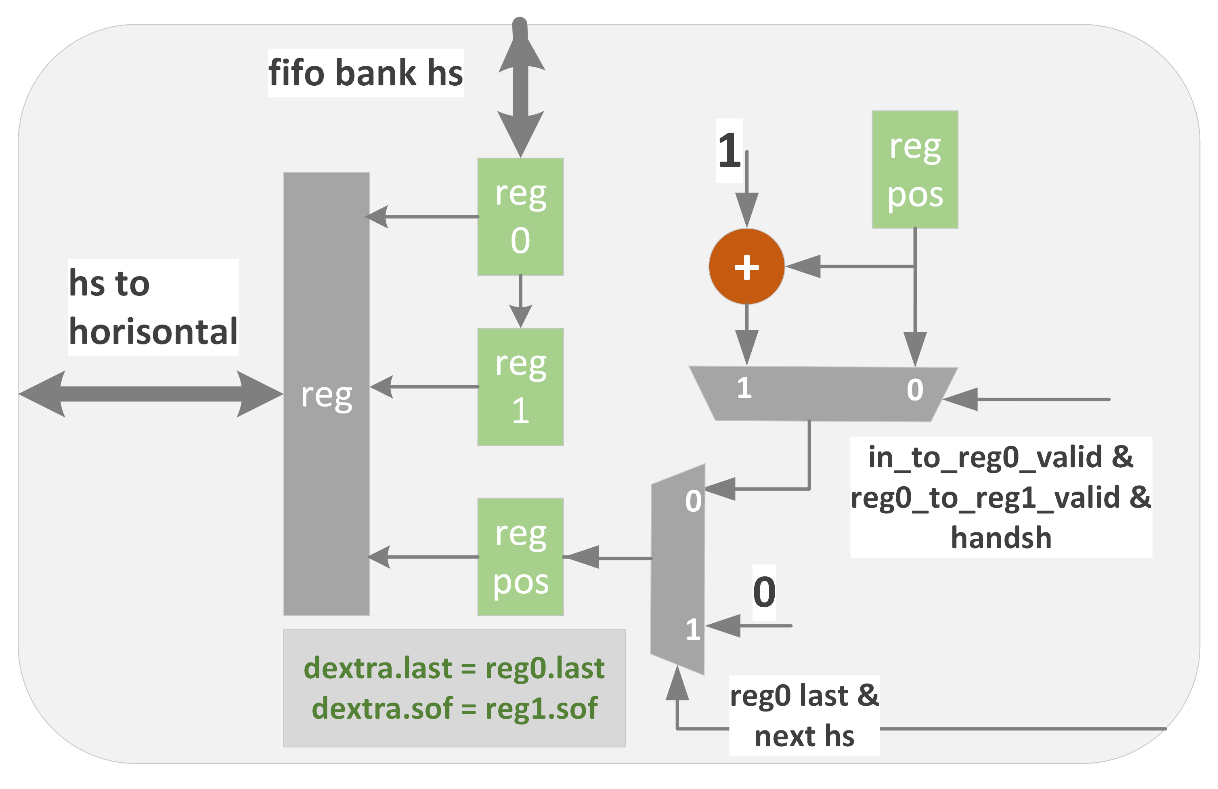
Слика 5.9: Колекција ФИФО банака

С обзиром да је G\_PH\_NUM изабран тако да буде степен броја два, информација о банкама у којима су искориштени сви фифои и броја фифоа искориштених у последњој кориштеној банци добија се једноставним дијељењем бинарног записа из информационог фифа на два дијела, на следећи начин:

* податак о броја фифоа искориштених у последњој кориштеној банци добијамо гледајући бите у распону од log2G\_PH\_NUM -1 до 0
* информација о броју банака у којима су искориштени сви фифои добијамо гледајући бите у распону од највшег бита у податку који добијамо из издвојеног фифо модуле, па до log2G\_PH\_NUM бита

## Прилагођење података на хоризонтални филтар

Као и вертикални филтар и хоризонтални филтар на свом улазу очекује пар пиксела, информацију о њиховој позицији у реду из кога долазе, те додатне сигнале, као што су сигнал за почетак нове слике или сигнал за крај једног реда.



Слика 5.10: Прилагођење тока података на џоризонтални филтар

Изведба модула приказана је на *Слика 5.10*. Податак прво пристиже у регистар 0, а на појаву следећег податка прослијеђује се у регистар 1. Уколико у оба регистра постоје ваљани подаци, заједно са позицијом у реду и додатним сигналима уписују се у излазни регистар. Позиција почиње од 0, а увећава се пристизањем сваког новог пиксела све до последњег у реду, када се поново поставља на почетну вриједност. Додатни сигнали прослијеђују се на излазном регистру на следећи начин:

* сигнал за почетак нове слике прослијеђује се узимајући сигнал везан за пиксел у регистру 1
* сигнал за последњи пиксел у низу прослијеђује се узимајући сигнал везан за пиксел у регистру 0

Након што се из регистра 0 прочита пиксел који је поледњи у реду слике, он више није ваљан, тј. не уписује се у регистар 1 или се занемарује и ако је тамо уписан.

## Излазни ФИФО

Модул у који се уписује G\_PH\_NUM информација истовремено, а чита се једна по једна. Прочитане информације, уколико су ваљане, шаљу се на излазни степен који их прилагођава и прослијеђује по протоколу који се користи на излазу модула, ашто је Акси стрим протокол у овом случају.

## Прослијеђивање података на Акси стрим (*енг. Axi stream*)

## Одабир алгоритма за реализацију

Opisi downscale

Билинеарна трансформација Реализација растављањем на вертикални и хоризонтални филтер по угледу на ксајклинксов (*енг.* Xilinx) видео скалер, верзија 8.1[1].

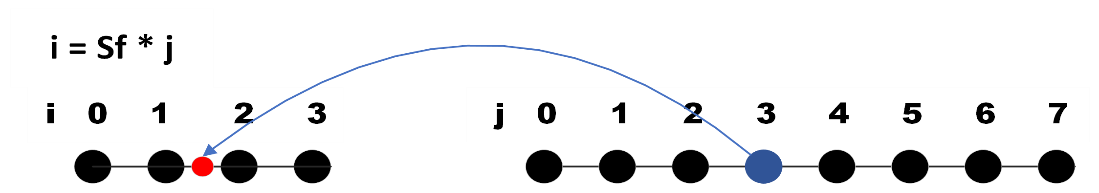
### билинеарни филтар

## Хардверска реализација алгоритма билинеарног пресликавања

### Рачунање координата оригинала за пикселе на резултујућој слици

До изведбе билинеарне трансформације са пресликавањем уназад у ФПГА технологији долазимо кроз неколико корака, анализом и пресликавањем теоријских захтјева у дигитални дизајн.

Најприје, потребно је пронаћи начин да се пронађе оригинал, тј. позиција или координате пиксела оригиналне слике који се пресликава у пиксел резултујуће слике. Позицију са које “потиче” пиксел на посматраним координатама резултујуће слике добијамо множењем његове координате са фактором скалирања по одговарајућој оси.



Слика 5.11: Проналажење координате оригинала за пиксел резултујуће слике

Ако усвојимо да је растојање између било која два сусједна пиксела на оригиналу једнако d, тада позицију оригинала и удаљеност од њега добијамо кориштењем математичких операција цјелобројног дијељења и остатка при цјелобројном дијељењу, добијамо оригинални пиксел са мањим индексом (од два најближа пиксела на посматраној оси) и одстојање од њега:

Па се координата у резултујућој слици може представити као:

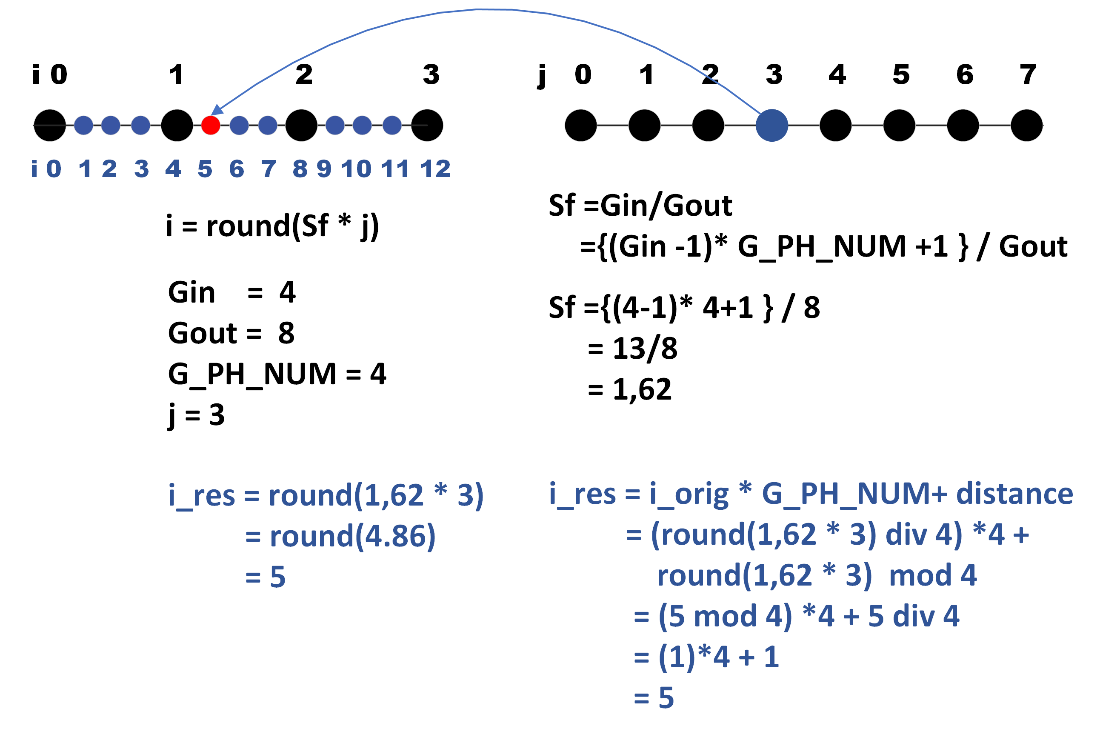
гдје је фактор скалирања по одређеној оси једнак односу димензије оригиналне и резултантне слике по датој оси:

Graphical user interface

Description automatically generated with medium confidence

Слика 5.12: Растојање међу пикселима са оригиналне слике и растојање уметнутих позиција, позиција на којима се налази оригинал за конкретан резултујући пиксел

С обзиром да се између двије тачке, на реалној бројној оси, налази бесконачан број тачака, а на хардверу таква представа никад није потпуно могућа, а често није ни потребна, због уштеде ресурса, по угледу на Xilinx-ов дизајн(наведи документ), број тачака између два сусједна пиксела оригиналне слике ћемо ограничити на коначан број, G\_PH\_NUM. У том случају фактор скалирања једнак је односу броја пиксела оригиналне и резултујуће слике по посматраној оси, илустровано на слици *Слика 1.11,* па имамо да је:

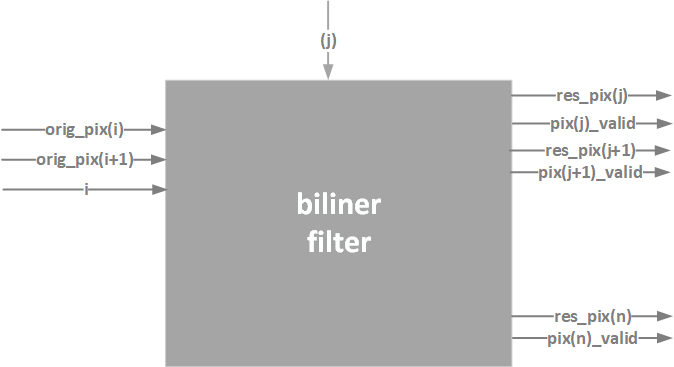


Слика 5.13: Рачунање оригинала за пиксел са резултујуће слике. Информација о најближем пикселу са оригиналне слике и удаљености оригинала од њега

На *Слика 5.5* имамо примјер проналажења оригиналног пиксела за пиксел резултујуће слике, гдје значајне величине имају следеће вриједности:

* координата посматраног пиксела резултујуће слике, ј = 3
* димензија оригиналне слике, Gin = 4
* димензија резултујуће слике, Gout = 8 и
* број могућих позиција од једног до другог сусједног пиксела оригиналне слике G\_PH\_NUM = 4

Пиксел који се у наведеном примјеру пресликава на координату 3 резултантне слике налази се на координати 5 оригиналне слике, гдје је реална оса на којој би добили резултат дискретизована и свака 4. позиција почевши од нулте садржи оригинални пиксел, док су остале позиције додане и вриједност пиксела на њима добија се интерполацијом пиксела са почетне, оригиналне слике. Такође, позицију оригинала можемо посматрати и као позицију на удаљености 1 од пиксела са координатом 1 на оригиналној слици, што ће бити значајно за реализацију дизајна, јер у “стрим” режиму рада добијамо оригинални пиксел и његову координату на улазу, те оно што треба да се уради јесте да се провјери који пиксели на резултујућој слици се добијају као резултат обраде пиксела тренутно присутног на улазу у дизајн.



Слика 5.14: Билинеарни филтр са улазним и излазним сигналима: i - позиција оригинала посматраног резултујућег пиксела, orig\_pix - вриједност пиксела са оригиналне слике, res\_pix- резултујући пиксел, pix\_valid - резултујући пиксел је важећи

Посматрајући проблем промјене димензија са стране оригиналне слике, од оригиналног пиксел са координатом I добијају се пиксели на излазним позицијама ј+к, за које вриједи да је:

Како су операције множења, а посебно дијељења, веома захтјевне за изведбу, велика уштеда ресурса се може постићи одабирањем G\_PH\_NUM тако да он буде степен броја 2, тј. G\_PH\_NUM = 2k.У овом случају резултат операције div садржан је у горњем дијелу резултата операције множења (ј+к)\*Sf, док је у доњем дијелу остатак дијељења са G\_PH\_NUM. Примјер ћемо приказати у табели, за случај када је Gin = 3, Gout = 7 и G\_PH\_NUM = 4:

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| j | rnd(j \* Sf)  Sf = 1.28 | Бинарна представа резултата 8b | | Координата пиксела на почетној слици | Удаљеност од пиксела на почетној слици |
| div G\_PH\_NUM | mod G\_PH\_NUM |
| 0 | 0 | 000000 | 00 | 0 | 0 |
| 1 | 1 | 000000 | 01 | 0 | 1 |
| 2 | 2 | 000000 | 10 | 0 | 2 |
| 3 | 4 | 000001 | 00 | 1 | 0 |
| 4 | 5 | 000001 | 01 | 1 | 1 |
| 5 | 6 | 000001 | 10 | 1 | 2 |
| 6 | 8 | 000010 | 00 | 2 | 0 |

Табела 5.1: Примјер рачунања оригинала конкретног пиксела резултујуће слике

Може се видјети из табеле да пиксели на позицијама 0,1 и 2 резултујуће слике потичу од пиксела на позицији 0 у оригиналној слици, а њихови оригинали налазе се респективно на удаљености 0,1 и 2 од наведеног пиксела н оригиналној слици. Пиксели 3,4 и 5 потичу од пиксела са координатом 1 на оригиналној слици и налазе се на удаљеностима 0,1 и 2 од њега, док пиксел са координатом 6 на резултујућој слици потиче од оригинала са координатом 2 и налази се на удаљености 0 од њега.

#### Проблем прилагођења код пресликавања резултантне мреже на мрежу оригинала. Избор коефицијента скалирања

Због начина рада који се захтјева од дизајна, а то је “стрим” режим рада, уносимо корекцију којом се убрзава рад дизајна. Наиме, како подаци долазе као “стрим”, а на филтер се доводе по два сусједна пиксела …. Љепше напиши

\*\*\* копирај табелу са коригованим вриједностима … дајс лику да појасниш шта је разлика и појасни да онда не добијаш ову 2ицу у табели као оригинал ….а ни дистанцу вецу од 2.0

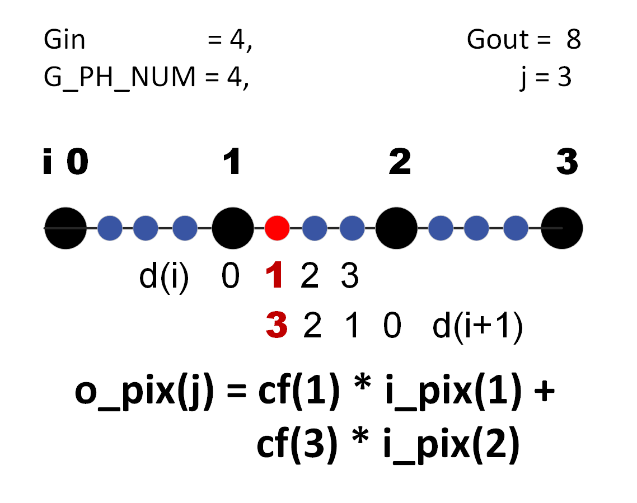
Diagram

Description automatically generated

Слика 5.15: Схема модула за рачунање удањености оригинала од пиксела са оригиналне слике. Избор коефицијента филтра

### Рачунање резултујућег пиксела на основу познавања вриједности и координата оригинала

Резултујући пиксел настаје под утицајем два најближа сусједа његовог оригинала. Вриједност резултантног пиксела, које смо поставили на осу ј, добија се множењем два сусједна пиксела са оригиналне слике са њиховим фактором утицаја, која зависи од растојања оригинала од њих. Утицај сваког од пиксела опада линеарно како се растојање од њега повећава, а престаје наиласком на следећи пиксел који постоји на оригиналној слици.



Слика 5.16: Рачунање резултујућег пиксела на основу утицаја сусједних пиксела оригиналне слике на …

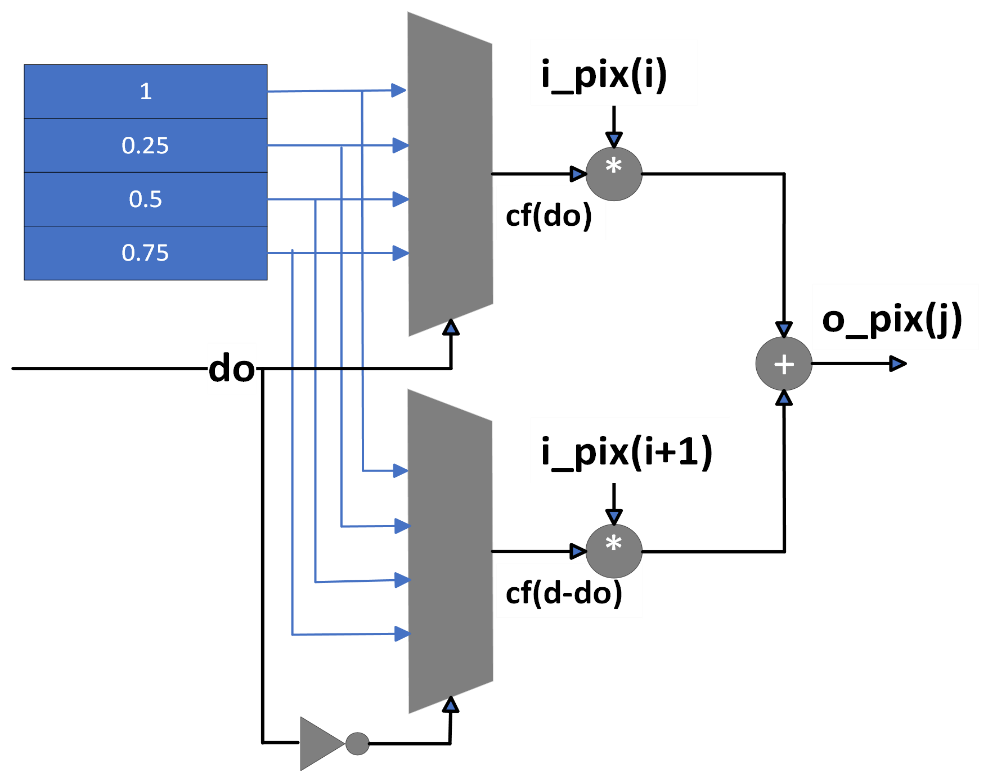
Израчунавање резултантног пиксела, у случају када оригинална слика има 4 пиксела по посматраној координати, максимално G\_PH\_NUM=4 позиције између два пиксела оригиналне слике, које могу да се процјене као оригинал пиксела на резултујућој слици, и гдје је позиција оригинала једнака позицији 5 на мрежи гдје су између позиција пиксела оригиналне слике убачене додатне позиције, приказно је на слици изнад. Видимо да је удаљеност оригинала од пиксела са лијеве стране једнака 1, док је од пиксела са десне стране, који постоји на оригиналној слици, на удаљености 3. Ако узмемо да је удаљеност два пиксела на оригиналној слици d=1, и ако знамо да утицај сваког пиксела опада линеарно са растојањем од њега, тада се утицај пиксела са оригиналне слике на позицију која је на удаљености do од њега, добија као:

Утицај пиксела са оригиналне слике или кооефицијент утицаја, за случај када је G\_PH\_NUM = 4, дат је у следећој табели:

|  |  |
| --- | --- |
| do | cf |
| 0 | 1.0 |
| 1 | 0.75 |
| 2 | 0.5 |
| 3 | 0.25 |

Табела 5.2:Утицај пиксела са оригиналне слике или кооефицијент утицаја, за случај када је G\_PH\_NUM = 4

Модел дизајна који на основу удањености оригинала од пиксела са лијеве стране, do, користећи сусједне пикселе са оригиналне слике и кооефицијенте утицаја из меморије, рачуна вриједност резултујућег пиксела, приказан је на слици испод:



Слика 5.17: Модел дизајна за рачунање резултујућег пиксела на позицији ј,

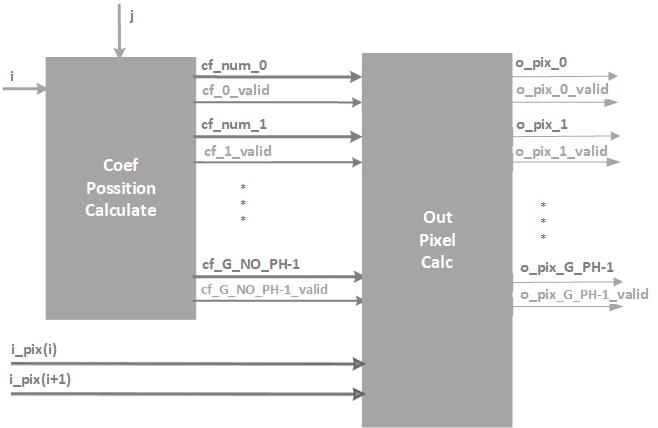
на основу познавања позиције оригинала - i, вриједности пиксела са оригиналне слике који се налазе са лијеве и десне стране оригинала на посматраној оси, i\_pix(i), i\_pix(i+1), удаљености оригинала од пиксела са лијеве стране do и познавања фактора утицаја пиксела са оригиналне слике за одговарајућу удаљеност

### Реализација билинеарног филтра

Реализација билинеарног филтра заснива се на дба основна модула, који служе за остварење описаних израчунавања, *Слика 5.10*:

* Израчунавање везано за избор коефицијената филтра
* Израчунавање вриједности резултујућих пиксела

Избор коефицијента заснва се на провјери да ли се оригинал резултантног пиксела који рачунамо налази у сусједству позицији *i*, са које добијамо пикселе. У случају увећавања слике, од пара пиксела са оригиналне слике може да потиче више од једног резултујућег пиксела. Посматрано са стране брзине рада филтра, пожељано је да се истовремено може добити што већи број могућих резултујућих пиксела, међутим, са становишта потребних ресурса за имплементацију, с обзиром да се за добијање једног резултујућег пиксела, осим избора коефицијената, врше и двије операције множења, те сабирање, које захтјевају одређене ресурсе, ипак правимо компромис и бирамо да се у једном такт циклусу на излазу филтра може добити максимално G\_PH\_NUM резултујућих пиксела. У случају да је потребно да од једног пара пиксела оригиналне слике добијемо више од G\_PH\_NUM пиксела резултујуће слике, тада се то ради у више циклуса. Тиме добијамо на уштеди ресурса, али могуће да је потребно повећати брзину рада, тј. повећати фреквенцију такта на ком ради дизајн, што негативно утиче на потрошњу и носи са собом одређене изазове. G\_PH\_NUM је параметар дизајна, који може да се изабере прије покретања фаза анализе и синтезе дизајна.



Слика 5.18: Изведба билинеарног филтра из два основна модула

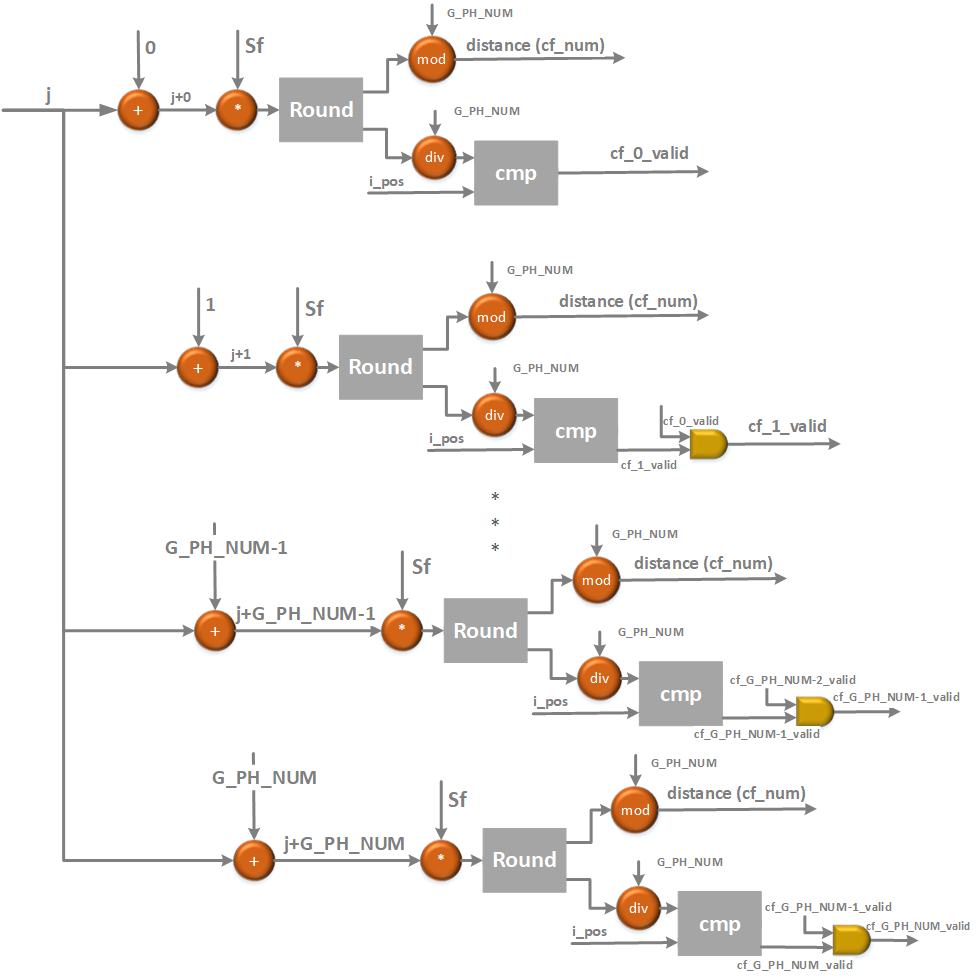
модула за рачунање удаљености оригинала од пиксела са почетне слике, тј. Коефицијената утицаја пиксела са оригиналне слике и модула за рачунање вриједности резултујућих пиксела

#### Реализација модула за избор коефицијената билинеарног филтра

Diagram, timeline

Description automatically generated

Слика 5.19: Ћелија за рачунање индекса за одабир коефицијената филтера



Слика 5.20: Модул за избор коефицијената у билинеарном филтру

Diagram

Description automatically generated

Слика 5.21: Модул за рачунање позиције следећег резултантног пиксела

Хоризонтални/вертикални, наведи разлику

#### Реализација модула за рачунање вриједности резултујућих пиксела

# ЗАКЉУЧАК

# ЛИТЕРАТУРА

[1] https://www.xilinx.com/support/documentation/ip\_documentation/v\_scaler/v8\_1/pg009\_v\_scaler.pdf

[2] https://dsp.etfbl.net/students/ceko.pdf

[3] Мултумедијални системи, проф. др Владимир Рисојевић

[4] <https://edtech.engineering.utoronto.ca/sites/default/files/M6_2DImageDigitalRepresentation.png>, посјећено 7. октобра 2021. године

[5] FPGA for dummies, 2nd Intel Special Edition, Andrew Moore, Ron Wilson

[6] Дигитална електроника, проф. др Бранко Докић

[7] Импулсна електроника, проф. др Бранко Докић

[8] <https://www.coursera.org/learn/intro-fpga-design-embedded-systems>, посјећено 10. јануара 2022. године