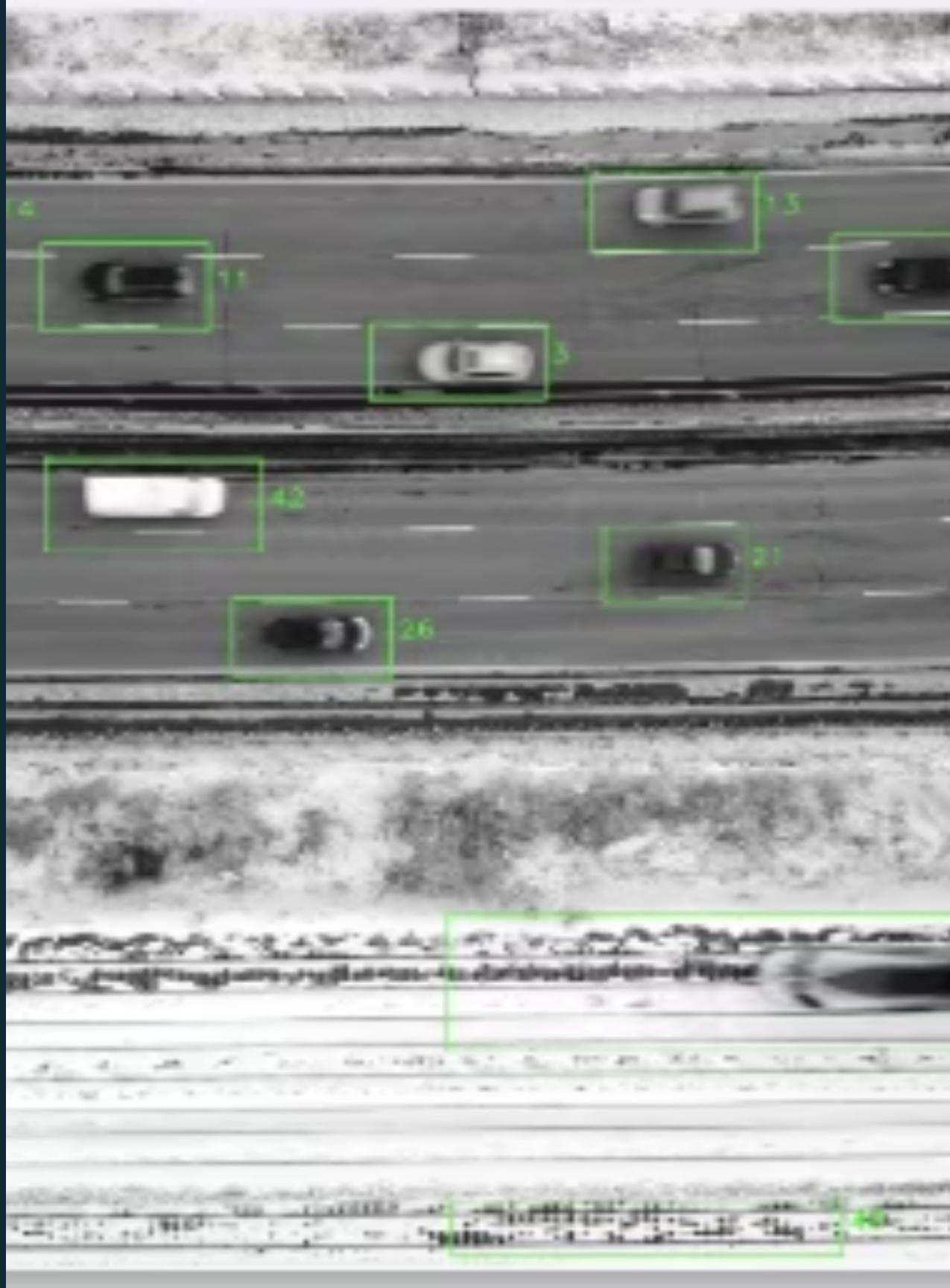


# Projet Motion:

Optimisation de la Détection et du Suivi d'Objets en Mouvement

Réalisé par:

Papa Talla Dioum



# Baseline et Point de Départ : Motion2



Fig 1: Graphe de la détection de mouvement et du suivi.

## ❑ Performance Initiale

motion2 : 59.102 ms par image → 16.92 FPS

# Simplification de Motion2 : Élimination du Traitement Redondant

L'optimisation majeure consiste à ne calculer la chaîne complète que pour l'image  $t$ , puis à permuter les pointeurs des buffers pour l'itération suivante. Cela supprime le traitement explicite à  $t-1$

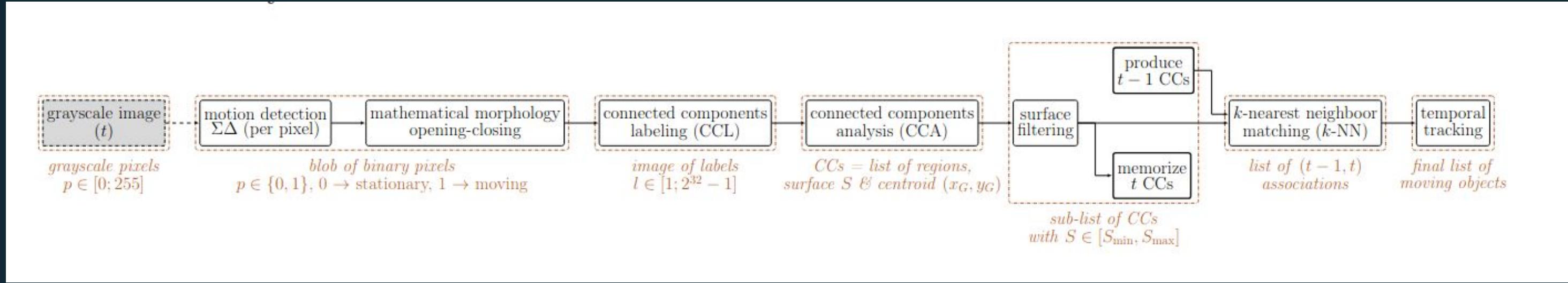


Fig 2 : Graphe de Motion simplifiée.

## ❑ Performance après Simplification

motion (baseline optimisée) : 29.605 ms → 33.78 FPS

Gain immédiat : x2 par rapport à motion2.

# Parallélisation OpenMP du Sigma-Delta

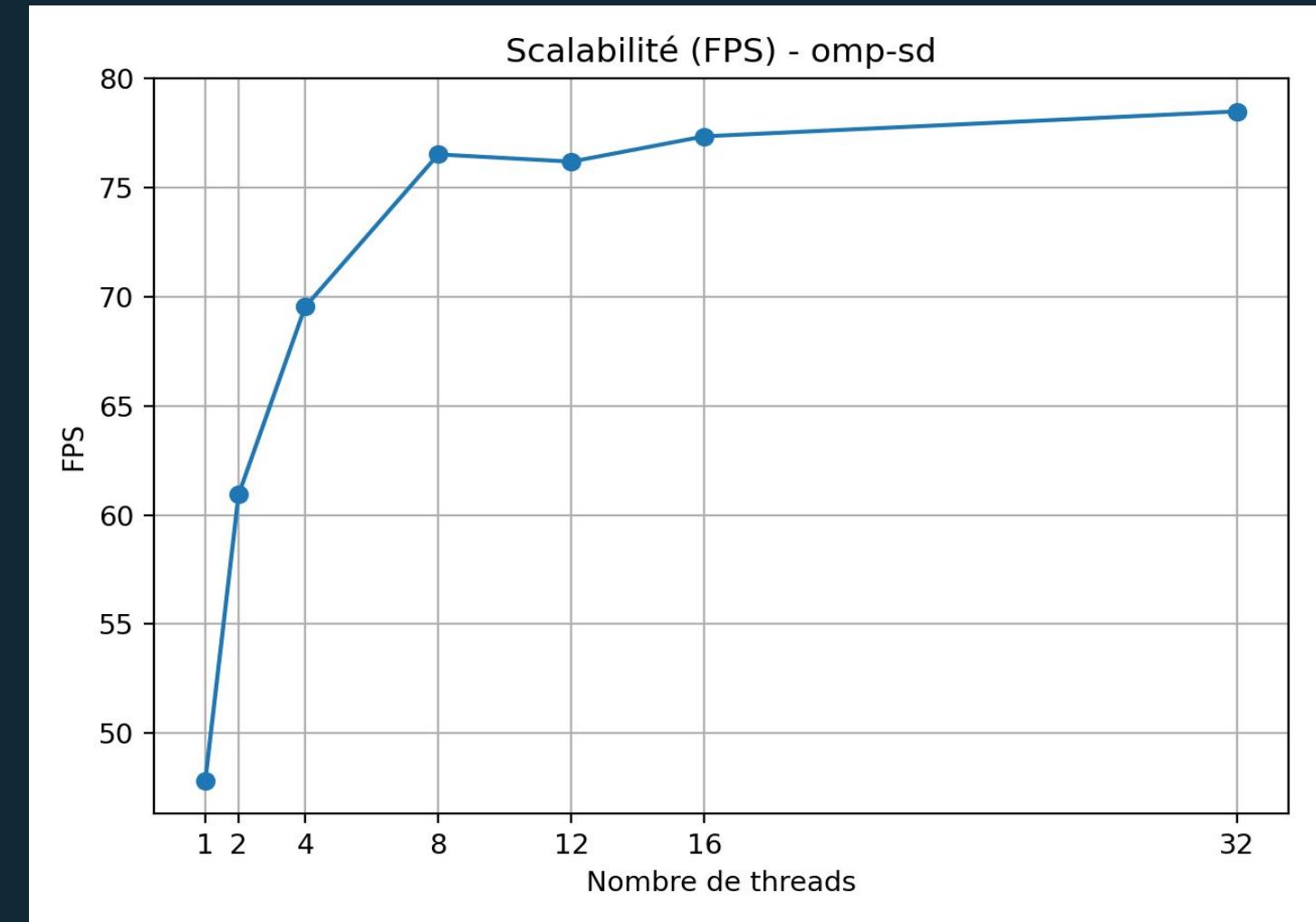
Le Sigma-Delta, identifié comme un goulot d'étranglement, a été parallélisé avec OpenMP pour améliorer les performances.

Les optimisations incluent :

- l'ajout de `#pragma omp for` sur les boucles
- le regroupement de plusieurs boucles dans une région parallèle unique.

**omp-sd** : 21.840 ms [~45.79 FPS]

**omp-sd-v2** : 13.033 ms [~76.73 FPS]



Le nombre de threads a un impact significatif sur les FPS, avec une amélioration notable jusqu'à 32 threads.

# Parallélisation OpenMP de la Morphologie

La même méthode de parallélisation OpenMP a été appliquée aux opérateurs morphologiques érosion et dilatation (l'ajout de `#pragma omp for` sur les boucles)

Résultat immédiat : 5.270 ms

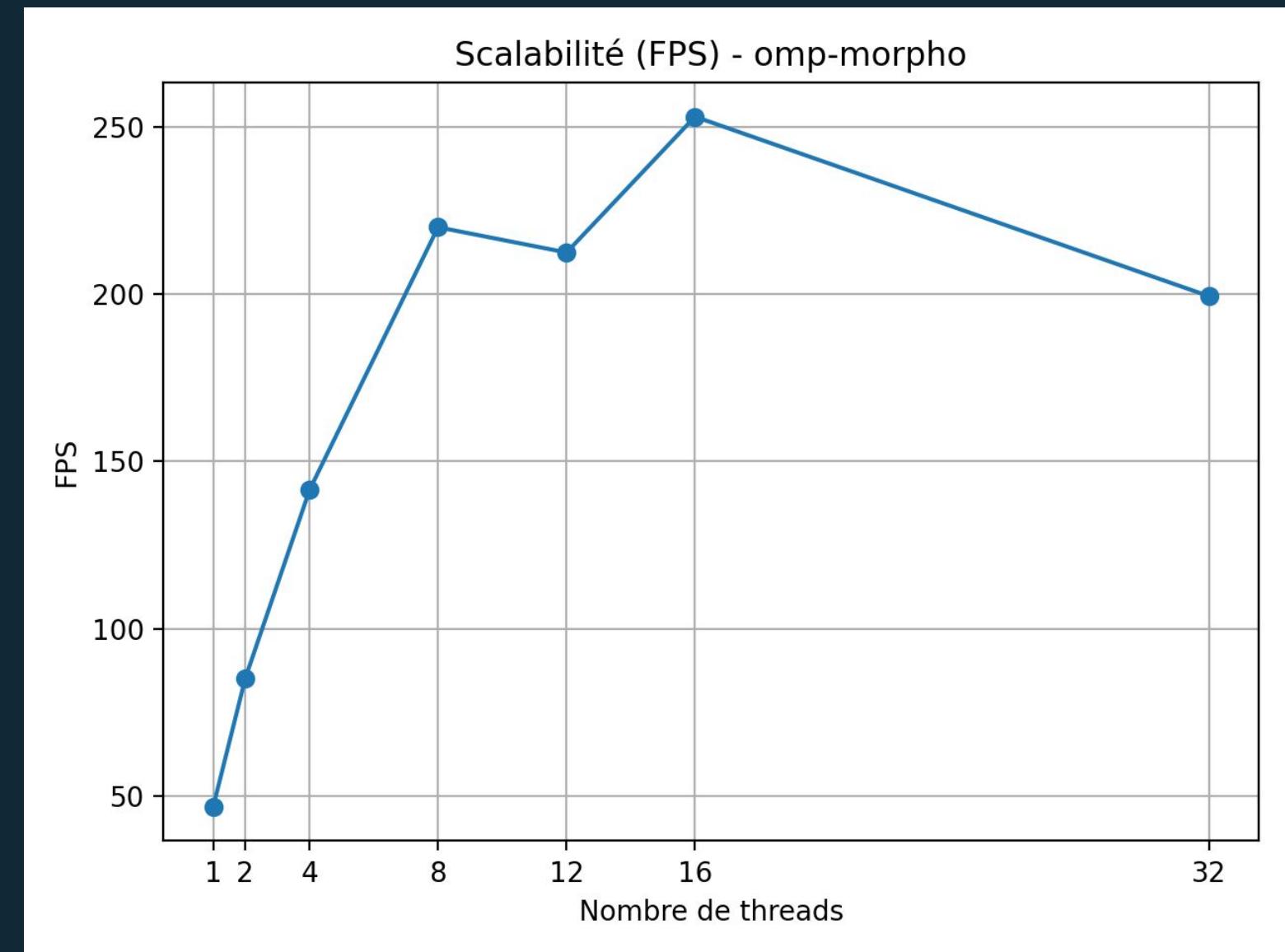
[~189.75 FPS]

Amélioration:

- Maintien du calcul séquentiel sur les bords
- Parallélisation ciblée sur le cœur de l'image ont conduit à des gains importants.

Après optimisation ciblée : 224.78 FPS

```
CPU(s): 20
On-line CPU(s) list: 0-19
Model name: 13th Gen Intel(R) Core(TM) i9-13900H
Thread(s) per core: 2
Core(s) per socket: 14
CPU(s) scaling MHz: 12%
CPU max MHz: 5400.0000
CPU min MHz: 400.0000
NUMA node0 CPU(s): 0-19
```



Le FPS augmente jusqu'à 16 threads, puis diminue légèrement à 32 threads, indiquant un point d'optimisation.

# Optimisation du CCL et CCA

Le Connected Component Labeling (CCL) et le Connected Component Analysis (CCA) ont également bénéficié d'optimisations ciblées.

## CCL (Line Segment Labeling)

Algorithme LSL (Line Segment Labeling) :

- Détection de segments ligne par ligne,
- Construction d'équivalences partiellement séquentielle.

### Solutions

- Parallélisation complète de la détection de segments.
- Parallélisation de la labellisation finale.
- Réduction des écritures mémoire.

Résultat omp-ccl : 310.14 FPS

## CCA (Accumulateurs par Thread)

- Accumulation concurrente sur les Rols,
- Utilisation d'atomiques → Un seul thread à la fois peut modifier cette variable.

### Solutions

- Chaque thread a ses buffers locaux (surface, barycentre, bounding box).
- Aucune opération atomique dans la boucle pixel.
- Fusion finale parallèle.

Résultat CCA : 249.39 FPS

# Optimisation Mémoire : Row Pointers

L'utilisation de pointeurs de lignes au lieu d'indices 2D (`img[i][j]`) pour l'accès aux pixels est une optimisation clé.

## Principe

Accès direct aux lignes via des pointeurs (`const uint8_t* r0 = img[i-1];`).

## Bénéfices

Réduction des calculs d'adresses,  
meilleure localité cache,  
vectorisation facilitée.

## Impact Mesuré

**sd-rowptr: 390.15 FPS**  
**morpho-rowptr : 555.90 FPS**

Cette optimisation s'est avérée être l'une des plus rentables du projet.

# Vectorisation SIMD du Sigma-Delta

La vectorisation SIMD (Single Instruction, Multiple Data) a été appliquée au Sigma-Delta, une étape critique, pour exploiter le parallélisme au niveau des données.



## Adaptation Idéale

Opérations locales, régulières et indépendantes par pixel, parfaites pour le traitement SIMD.



## Principe d'Implémentation

Chargement, calculs et écriture de blocs contigus de pixels en parallèle à l'aide de registres SIMD (AVX2).



## Bénéfices Majeurs

Suppression des branchements, maximisation du débit par cycle et exploitation du parallélisme intra-coeur. Le Sigma-Delta devient marginal.

Cette optimisation a permis d'atteindre **702 FPS**

# Influence du Nombre de Threads et de l'Allocation CPU

L'allocation explicite des cœurs CPU est cruciale pour maximiser les performances, notamment sur des architectures comme Dalek.

## Allocation CPU

Commande `srun`

`--cpus-per-task=16` pour une allocation optimale.

## Pic de Performance

Temps total : 0.549 ms

Débit :  $\approx 1820$  FPS

