## Σχεδιασμός Ενσωματωμένων Συστημάτων Εξαμηνιαία Εργασία Ομάδα 7

Καμζέλας Γεώργιος 57296

Σαμολαδάς Τριαντάφυλλος 57259

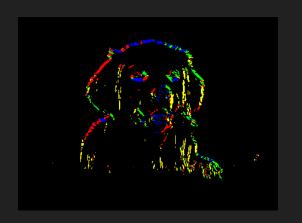
## Αλγόριθμος – Edge & Outline Effects

#### 1.1 Edges and Outline Effects

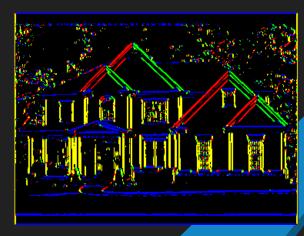
- 1. Convert the image to grayscale.
- 2. Apply the filter  $\begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 \\ 2 & 4 & 2 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$  to get the corresponding gaussian image. Don't worry about normalizing the image now; we'll do it later.
- 3. Compute the gradient image  $\nabla I = \begin{bmatrix} I_x & I_y \end{bmatrix}'$  of this gaussian. This gradient image has two components, and these are  $I_x = \frac{\partial I}{\partial x}$  and  $I_y = \frac{\partial I}{\partial y}$ ; one way of computing these is via Sobel filters  $\begin{bmatrix} -1 & 0 & 1 \\ -2 & 0 & 2 \\ -1 & 0 & 1 \end{bmatrix}$  and  $\begin{bmatrix} -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 \end{bmatrix}$  respectively.
- 4. Compute the  $\theta$  and  $|\nabla I| = \text{magnitude}$  images. The  $\theta$  image is computed as  $\theta = \arctan\left(\frac{I_x}{I_y}\right)$  (can also use the reciprocal of our arctan argument), and  $|\nabla I| = \sqrt{I_x^2 + I_y^2}$ .
- 5. The last step is to determine the colour of each pixel, depending upon the angle  $\theta$  and the intensity (0 255) of that pixel depending upon its  $|\nabla I|$  value. For this, we need to compute the maximum and minimum magnitude values, and scale that to the range 0 255. Further, colours needs to be assigned such that a vertical edge is yellow; horizontal is blue; and the other two inclined edges are red and green in colour.

# Αποτελέσματα Αλγορίθμου



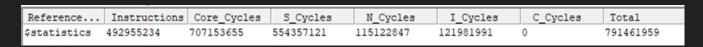






## Μετάβαση στον Armulator

Μετά την υλοποίηση του αλγορίθμου, ο κώδικας δοκιμάστηκε στον Armulator και αρχική απόδοση ήτανε η εξής:



Για την παρούσα κατάσταση σημειώνεται πως γνωρίζοντας πως η γλώσσα C είναι row-major, όλες οι προσπελάσεις πινάκων γίνονται ανά γραμμή αξιοποιώντας έτσι την διάταξη αποθήκευσης των πινάκων στην μνήμη.

## Τεχνικές Βελτιστοποίησης

ο Αφαίρεση της συνάρτησης pow(x) → Αντικατάσταση με "x \* x"

-8.7 %

Reference	Instructions	Core_Cycles	S_Cycles	N_Cycles	I_Cycles	C_Cycles	Total
\$statistics	452103338	643475994	503759302	104636113	114028747	0	722424162

Loop Merging (Υπολογισμός theta, magnitude, max, min)

-0.3%

Reference	Instructions	Core_Cycles	S_Cycles	N_Cycles	I_Cycles	C_Cycles	Total
Sstatistics	451083303	641329343	502740265	103799065	113560421	0	720099751

ο Loop Unroll (max U = 4 ) όπου επιτρέπεται από τις αλληλοεξαρτήσεις

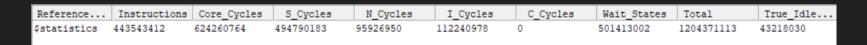
-1.4%

Reference	Instructions	Core_Cycles	S_Cycles	N_Cycles	I_Cycles	C_Cycles	Total
\$statistics	444700262	628967617	496226654	98900288	112538022	0	707664964

Συνολική εξοικονόμηση: 83 εκατομμύρια κύκλοι

### Σύνδεση με «πραγματική» ιεραρχία μνήμης

Μετάβαση σε μια RAM με αργές ταχύτητες ανάγνωσης/εγγραφής (250/50)



🔾 Ιδανική Μνήμη 🔿 Πραγματική Μνήμη

+ 70.19 %

Οπότε οι επιπλέον βελτιώσεις θα επιτευχθούν αξιοποιώντας την επαναχρησιμοποίηση των δεδομένων σε συνδυασμό με μια καλύτερη ιεραρχία μνήμης

#### Επαναχρησιμοποίηση Δεδομένων

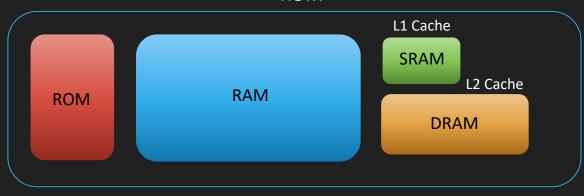
Στην convolution(), αποθηκεύεται ολόκληρη η γραμμή του πίνακα/εικόνας σε μια μεταβλητή buffer. Χρησιμοποιούνται τρεις buffer (εξαιτίας του 3x3 φίλτρου), όπου στο τέλος κάθε γραμμής χρειάζεται να φορτωθεί μόνο η επόμενη νέα γραμμή και να διαγράφει η παλαιότερη.

```
for(i=1;i<(N+1);++i) {
   //ASSIGN VALUES TO BUFFERS
   if (i == 1) {
        for (j = 0; j < (M + 2); j++) {
           buffer1[j] = temp[0][j]; //zero row
           buffer2[j] = temp[1][j];
           buffer3[j] = temp[2][j];
   } else {
        for (j = 0; j < (M + 2); j++) {
           buffer1[j] = buffer2[j]; //shift
           buffer2[j] = buffer3[j];
           buffer3[j] = temp[i + 1][j];
   for (j = 1; j < (M + 1); ++j) {
       out[i - 1][j - 1] =
               buffer1[j - 1] * kernel[0][0] + buffer1[j] * kernel[0][1] + buffer1[j + 1] * kernel[0][2] +
               buffer2[j - 1] * kernel[1][0] + buffer2[j] * kernel[1][1] + buffer2[j + 1] * kernel[1][2] +
               buffer3[j - 1] * kernel[2][0] + buffer3[j] * kernel[2][1] + buffer3[j + 1] * kernel[2][2];
```

#### Προτεινόμενη Ιεραρχία Μνήμης

Για την αξιοποίηση της προηγούμενης αλλαγής, χρειάζεται μια ταχύτερη μνήμη.

#### **ROM**



```
E memory.map ×
C: > Users > trias > Documents > Emb2 > ≡ memory.map
1 00000000 00080000 ROM 4 R 1/1 1/1
2 00080000 08000000 RAM 4 RW 250/50 250/50
3 08080000 00090000 DRAM 4 RW 50/1 50/1
4 08110000 00001000 SRAM 4 RW 10/1 10/1
5
```

```
≡ scatter.txt X
c: > Users > trias > Documents > Emb2 > ≡ scatter.txt
       ROM 0x0 0x8111000
       ROM 0x0 0x80000
       *.o ( +RO )
       RAM 0x80000 0x8000000
       * ( +ZI )
       DRAM 0x8080000 0x90000
 11
 12
       * (cacheL2)
       SRAM 0x8110000 0x1000
         (cacheL1)
```

### Προτεινόμενη Ιεραρχία Μνήμης

#### SRAM – L1 Cache

Περιλαμβάνει μεταβλητές που επαναχρησιμοποιούνται συχνά κατά την συνέλιξη της εικόνας.

#### DRAM – L2 Cache

Περιλαμβάνει τον πίνακα theta για γρηγορότερες προσπελάσεις μνήμης κατά τον χρωματισμό των edges.

```
/* code for armulator*/
     short temp[N+2][M+2];
     short I x[N][M];
     short I y[N][M];
     short gray image[N][M];
     short gaussian image[N][M];
     short norm image[N][M];
     float magnitude[N][M];
     short norm Y[N][M];
     short norm U[N][M];
21
     short norm V[N][M];
     short i j:
24
     #pragma arm section zidata="cacheL1"
25
     short buffer1[M+2];
     short buffer2[M+2];
     short buffer3[M+2];
     short Gauss[3][3];
     short Sobel x[3][3];
     short Sobel y[3][3];
     #pragma arm section
     #pragma arm section zidata="cacheL2"
     float theta[N][M];
     #pragma arm section
```

#### Τελικό Αποτέλεσμα

ο Επαναχρησιμοποίηση Δεδομένων και Προτεινόμενη Ιεραρχία Συνολική εξοικονόμηση : 65 εκατομμύρια κύκλοι

-5.6%

Referenc	Instruct	Core_Cycles	S_Cycles	N_Cycles	I_Cycles	C_Cycles	Wait_States	Total	True_Idl
					113998222		419360374		43218030

