

Hochschule für Technik und Wirtschaft Berlin
Fachbereich 4: Informatik Kommunikation und Wirtschaft
Studiengang: Angewandte Informatik (M)
Seminar: Programmierkonzepte und Algorithmen
Seminarleiter: Prof. Dr. V. Brovkov und Prof. Dr. Dr. h.c. J. Sieck

Bildverarbeitung mit CUDA in C/C++ RGBA umrechnen zu luminosity Grau

Vorgelegt am 21.01.2018 durch:

Florian Schwab, s0562789 , s0562789@htw-berlin.de

Elsa Buchholz, s0544180, s0544180@htw-berlin.de

Inhaltsverzeichnis

| | | |
|-----|---|----|
| 1 | Einleitung | 3 |
| 2 | Konvertierung einer PNG-Datei..... | 3 |
| 2.1 | Erstellen einer RGBA Matrix aus einer PNG-Datei | 4 |
| 2.2 | Vorbereitung der Nutzung des Devices für die Bildtransformation | 5 |
| 2.3 | Parallele Konvertierung der Matrix zu luminosity Grau..... | 5 |
| 2.4 | Parallele Konvertierung der Matrix per Emboss | 6 |
| 2.5 | Parallele Konvertierung der Matrix per Blur | 7 |
| 2.6 | Parallele Konvertierung der Matrix mit Austausch der blauen und grünen Komponenten | 8 |
| 2.7 | Verwendung des Ergebnisses der Bildtransformation | 8 |
| 2.8 | Erstellen einer PNG-Datei aus der neuen RGBA-Matrix | 9 |
| 3 | Performance-Vergleiche | 9 |
| 3.1 | Auswahl der Grid-Parameter..... | 9 |
| 3.2 | Umwandlung ohne Parallelisierung, mit OpenCV und auf der GPU mit CUDA | 10 |
| 4 | Fazit | 13 |

1 Einleitung

Mit Hilfe von CUDA soll ein beliebiges Bild in verschiedene Farbkonstellationen konvertiert werden. Dabei können vier Möglichkeiten gewählt werden; Blur, Emboss, Grün-Blau-Wechsel und luminosity Grau.

Das Bild wird in dieser Arbeit im png-Format verarbeitet. Mit der Programmier-technik CUDA und der Programmiersprache C/C++ wird die Bildverarbeitung auf der GPU parallelisiert, um eine hohe Rechenleistung zu realisieren.

Um das Bild in seinen Farbwerten verändern zu können, müssen die Pixel des Bildes, die jeweils einen RGBA-Wert speichern, in einer Matrix gespeichert werden. Danach wird mit Hilfe von CUDA ein Algorithmus verwendet, der die Pixel-Werte neu berechnet und somit eine neue RGBA-Matrix hergestellt wird. Aus dieser Matrix wird anschließend eine neue png-Datei erstellt.

Ein Vergleich von der Berechnung der Matrix auf der CPU anstatt auf der GPU soll zeigen, dass das sequenzielle Durchlaufen der Pixel über eine Schleife langsamer ist, als das parallele Berechnen der Pixel auf der GPU. Zusätzlich wird die Programmierbibliothek OpenCV verwendet und mit CUDA verglichen. OpenCV und CUDA vollziehen beide die Berechnungen auf der GPU.

2 Konvertierung einer PNG-Datei

Eine PNG-Datei ist eine Rastergrafik, die aus Pixeln besteht. Die Gesamtheit der Pixel ergeben zusammen ein Bild, wobei jedes Pixel eine Farbe repräsentiert. Die Farbe ergibt sich aus den drei Farbkanälen, Rot, Grün und Blau und optional aus einem vierten Kanal Alpha. Die Gesamtzahl der Pixel ergibt sich aus dem Produkt der Höhe und Breite des Bildes. Auf jedes Pixel des Ausgangsbildes wird eine Matrix angewandt, die die Werte der Farbkanäle enthält. Darauf werden für die Konvertierung zu Emboss, Blur, luminosity Grau oder Austausch grüner mit blauen Komponenten der entsprechende Algorithmus angewandt. Da auf jedes Pixel der gleiche Algorithmus angewandt wird, ist er für eine Parallelisierung geeignet und dementsprechend auch für CUDA.

Im CUDA Programmiermodell werden die CPU und die GPU für Berechnungen verwendet. Dabei wird in der CUDA Terminologie die CPU und deren Speicher als Host bezeichnet und die GPU und deren Speicher als Device. Der auszuführende Code wird auf dem Host ausgeführt. Vom Host aus wird der Speicher des Hosts und Devices verwaltet. Die auszuführenden Algorithmen bzw. Funktionen werden vom Kernel auf dem Device bereit gestellt. Es können ein oder mehrere Kernel aufgerufen werden, die auf dem Device mehrere Threads parallel ausführen können. Jeder Pixel repräsentiert ein Thread.

Ein CUDA Programm durchläuft dementsprechend folgende Schritte:

1. Speicher auf dem Host und Device zuweisen
2. Daten vom Host auf das Device transportieren
3. Ausführen eines oder mehrerer Kernel
4. Ergebnisse vom Device auf den Host transportieren

In den folgenden Abschnitten wird anhand von Code Beispielen demonstriert, wie ein CUDA Programm praktisch umgesetzt wird.

2.1 Erstellen einer RGBA Matrix aus einer PNG-Datei

Die Bilddatei wird mit Hilfe der OpenCV Bibliothek geladen und gespeichert.

Das Laden und auf Aufbauen des Arrays für die weitere Verarbeitung erfolgt folgendermaßen:

```
Mat raw_image = imread(argv[2], CV_LOAD_IMAGE_UNCHANGED);

// convert image/matrix to a plain 2-dim array to allow
// passing same input to all functions
uint32_t *image = (uint32_t *) malloc((raw_image.rows *
    raw_image.cols) * sizeof(uint32_t));

for (int i = 0; i < raw_image.rows; i++) {
    for (int j = 0; j < raw_image.cols; j++) {
        int raw_index = (i * raw_image.cols + j) * 4;
        int index      = (i * raw_image.cols) + j;

        // construct single integer value representing all 4
        // color channels
        image[index] = RGBA(raw_image.data[raw_index + 0],
            raw_image.data[raw_index + 1], raw_image.data[
            raw_index + 2], raw_image.data[raw_index + 3]);
    }
}
```

2.2 Vorbereitung der Nutzung des Devices für die Bildtransformation

Mit den Funktionen `CUDAMalloc()` wird der nötige Speicher auf dem Device reserviert, um das Bild vom Host auf das Device kopieren zu können.

```
size_t buffer_size = width * height * sizeof(uint32_t);
uint32_t *dev_in, *dev_out;

// Allocate memory on device
CUDA_CHECK(cudaMalloc((void **) &dev_in, buffer_size));
CUDA_CHECK(cudaMalloc((void **) &dev_out, buffer_size));
```

Auf dem Host werden weiterhin die Daten vom Speicher des Host in den Speicher des Devices kopiert.

```
// Copy image data to device
CUDA_CHECK(cudaMemcpy(dev_in, data, buffer_size,
    cudaMemcpyHostToDevice));
```

Auf dem Referenz-Host (deepgreen04.f4.htw-berlin.de) gibt es 1024 Threads pro Multiprozessor. Eine Aufteilung in $32 * 32 = 1024$ Threads ist also sinnvoll, um einen Multiprozessor maximal auszunutzen. Weiterhin muss die Gesamtgröße des Problems *with * height* Pixel als einzelner Thread ausgeführt werden. Daher werden $(width * height) / 1024$ Blöcke benötigt. Diese Blöcke werden ebenfalls 2-dimensional aufgeteilt wie folgend zu sehen.

```
dim3 threads(32, 32);
dim3 blocks((width / threads.x + 1), (height / threads.y
    + 1));
```

Der Aufruf des Kernels erfolgt mit Angabe des Grids, den Parametern für Blöcke und Threads.

```
kernel_gray<<<blocks, threads>>>(dev_in, dev_out, width,
    height);
```

2.3 Parallele Konvertierung der Matrix zu luminosity Grau

Auf den aktuelle Blockindex kann innerhalb jedes Threads des Kernels per *blockIdx.x* und *blockIdx.y* zugegriffen werden.

Die Grauwertumwandlung erfolgt hierbei durch Addition der Gewichtungen der einzelnen Farbkanäle.

```
__global__ void kernel_gray(uint32_t *in, uint32_t *out,
    uint32_t w, uint32_t h) {
    int idx = blockIdx.y * w + blockIdx.x;

    // Check if thread index is no longer within input
    array
    if (ARRAY_LENGTH(in) >= idx) { return; }

    uint8_t gray = (0.21 * RED(in[idx])) + (0.72 * GREEN(in
        [idx])) + (0.07 * BLUE(in[idx]));

    out[idx] = RGBA(gray, gray, gray, ALPHA(in[idx]));
}
```

2.4 Parallele Konvertierung der Matrix per Emboss

Bei der Transformation per Emboss wird neben der aktuellen Position auch das jeweils links darüberliegende Pixel betrachtet. Bei der Betrachtung wird allgemein gesagt eine Differenz zwischen den einzelnen Kanälen bestimmt, um Kanten hervorzuheben.

```
__global__ void kernel_emboss(uint32_t *in, uint32_t *out
    , uint32_t w, uint32_t h) {
    if (blockIdx.y < 1 || blockIdx.x < 1) { return; }

    int idx = blockIdx.y * w + blockIdx.x;
    int idx_ref = (blockIdx.y - 1) * w + (blockIdx.x - 1);

    // Check if thread index is no longer within input
    array
    if (ARRAY_LENGTH(in) >= idx) { return; }
    if (ARRAY_LENGTH(in) >= idx_ref) { return; }

    int diffs[] = {
        (RED(in[idx_ref]) - RED(in[idx])),
        (GREEN(in[idx_ref]) - GREEN(in[idx])),
        (BLUE(in[idx_ref]) - BLUE(in[idx]))
    };
};
```

```

int diff = diffs[0];
if ((diffs[1] < 0 ? diffs[1] * -1 : diffs[1]) > diff) {
    diff = diffs[1]; }
if ((diffs[2] < 0 ? diffs[2] * -1 : diffs[2]) > diff) {
    diff = diffs[2]; }

int gray = 128 + diff;
if (gray > 255) { gray = 255; }
if (gray < 0) { gray = 0; }

out[idx] = RGBA(gray, gray, gray, ALPHA(in[idx]));
}
}

```

2.5 Parallele Konvertierung der Matrix per Blur

Bei der Anwendung von Blur wird der umliegende Bereich um ein Pixel betrachtet und der Durchschnittswert dieses Bereichs gebildet.

```

__global__ void kernel_blur(uint32_t *in, uint32_t *out,
    uint32_t w, uint32_t h, uint8_t area) {
    int idx = blockIdx.y * w + blockIdx.x;

    // Check if thread index is no longer within input
    // array
    if (ARRAY_LENGTH(in) >= idx) { return; }

    uint32_t min_x      = blockIdx.x < area ? 0 : blockIdx.
        x - area;
    uint32_t min_y      = blockIdx.y < area ? 0 : blockIdx.
        y - area;
    uint32_t max_x      = (blockIdx.x + area) >= w ? w :
        blockIdx.x + area;
    uint32_t max_y      = (blockIdx.y + area) >= h ? h :
        blockIdx.y + area;
    uint32_t num_pixels = 0;
    uint32_t red_sum    = 0;
    uint32_t green_sum  = 0;
    uint32_t blue_sum   = 0;
    uint32_t alpha_sum  = 0;
    uint32_t i          = 0;

```

```

for(int x = min_x; x < max_x; x += 1) {
    for(int y = min_y; y < max_y; y += 1) {
        i = y * w + x;

        num_pixels += 1;
        red_sum    += RED(in[i]);
        green_sum   += GREEN(in[i]);
        blue_sum    += BLUE(in[i]);
        alpha_sum   += ALPHA(in[i]);
    }
}

out[idx] = RGBA((red_sum / num_pixels), (green_sum /
num_pixels), (blue_sum / num_pixels), (alpha_sum /
num_pixels));
}

```

2.6 Parallele Konvertierung der Matrix mit Austausch der blauen und grünen Komponenten

Beim Tausch des blauen und grünen Farbkanals wird der RGBA-Wert neu kodiert, indem der blaue mit dem grünen Farbkanal getauscht wird.

```

__global__ void kernel_swap(uint32_t *in, uint32_t *out,
    uint32_t w, uint32_t h) {
    int idx = blockIdx.y * w + blockIdx.x;

    // Check if thread index is no longer within input
    array
    if (ARRAY_LENGTH(in) >= idx) { return; }

    out[idx] = RGBA(RED(in[idx]), BLUE(in[idx]), GREEN(in[
idx]), ALPHA(in[idx]));
}

```

2.7 Verwendung des Ergebnisses der Bildtransformation

Das Ergebnis wird vom Speicher des Devices auf den Host kopiert und anschließend wird der Speicher auf dem Device wieder frei gegeben. Weiterhin wird das Device zurückgesetzt, sodass alle Prozesse beendet sind.


```
// Copy transformed image data from device
CUDA_CHECK(cudaMemcpy(data, dev_out, buffer_size,
    cudaMemcpyDeviceToHost));
CUDA_CHECK(cudaFree(dev_in));
CUDA_CHECK(cudaFree(dev_out));

// Terminate CUDA device usage
CUDA_CHECK(cudaDeviceReset());
```

2.8 Erstellen einer PNG-Datei aus der neuen RGBA-Matrix

Um die transformierten Daten als Bild zu speichern, werden diese zunächst in eine OpenCV-Matrix umgewandelt und anschließend über die Funktion `imwrite()` auf die Festplatte gespeichert.

```
out_image = Mat(raw_image.rows, raw_image.cols, CV_8UC4,
    image);

// Save output to disk
imwrite(argv[3], out_image);
```

Zum Schluss wird der Speicher des Ursprungsbildes freigegeben.

```
// Cleanup memory
free(image);
```

3 Performance-Vergleiche

Im folgenden Kapitel werden Performance-Vergleiche und Analysen durchgeführt. Die Analyse bezieht sich auf die optimale Ausnutzung der vorhandenen Ressourcen auf dem Referenzhost `deepgreen04`, während der Performance-Vergleich parallele Frameworks und das sequenzielle Abarbeiten des Problems vergleicht. Verwendet wurden quadratische Bilder, die iterativ von einer Größe von 50x50 bis 5000x5000 erzeugt wurden. In den Diagrammen ist die Größe für eine Dimension angegeben.

3.1 Auswahl der Grid-Parameter

Um höchst mögliche parallele Verarbeitung zu erreichen, ist es wichtig die richtigen Parameter für das Grid zu wählen. Für eine optimale Auslastung, wurden 1024 Threads pro Block gewählt und einem Thread pro Block gegenübergestellt.

Gewählte Parameter für "Optimized":

```
dim3 threads(32, 32);
dim3 blocks((width / threads.x + 1), (height / threads.y
+ 1));
```

Gewählte Parameter für "SStatic":

```
dim3 threads(1);
dim3 blocks(width, height);
```

In Abbildung 1 ist zu erkennen, dass sich je nach Bildgröße eine Verschlechterung der Laufzeit ergibt. Eine Verschlechterung um über 3000 % ergibt sich bei einer Bildgröße von 5000x5000, wenn ein Thread pro Block anstatt 1024 gewählt wird.

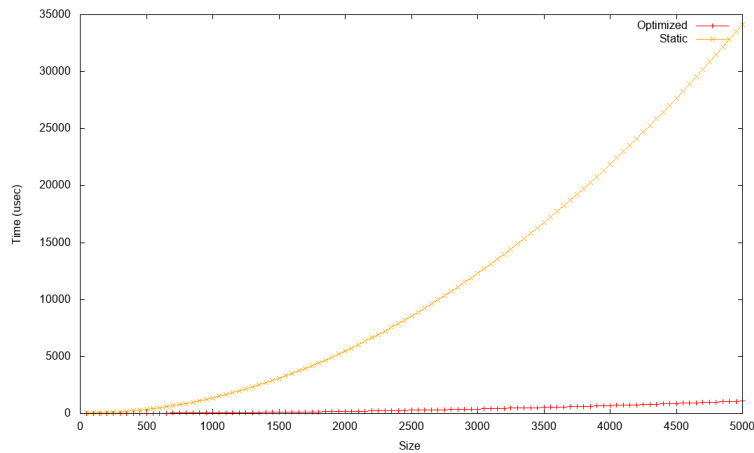


Abb. 1. Vergleich unterschiedlicher Grid-Parameter

3.2 Umwandlung ohne Parallelisierung, mit OpenCV und auf der GPU mit CUDA

Um äußere Einflüsse auf die Laufzeitmessungen möglichst klein zu halten, wurden die Messungen 10-mal durchgeführt und die Durchschnittswerte der einzelnen Messwerte pro Implementierung verwendet.

In Abbildung 2 ist die Gesamtlaufzeit der unterschiedlichen Implementierungen zu sehen. Die Gesamtlaufzeit enthält im Falle von CUDA das Reservieren des GPU-Speichers, das Kopieren der Daten vom Host zum Device, das Kopieren des Ergebnisses vom Device auf den Host, das Freigeben des GPU-Speichers

und das Zurücksetzen des Devices. Aus Abbildung 2 ist ersichtlich, dass die Gesamtlaufzeit von der CUDA-Implementierung mit ca. 1,1 Sekunden weit über den Laufzeiten der beiden anderen Implementierungen liegt.

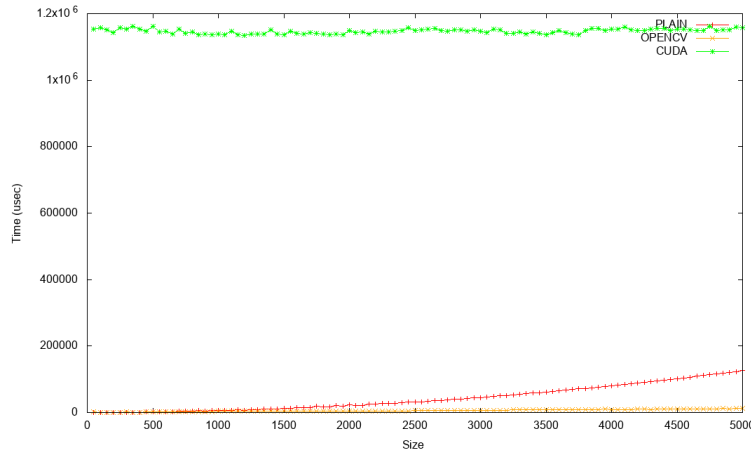


Abb. 2. Gesamtlaufzeit der drei unterschiedlichen Implementierungen

Um dieses Ergebnis genauer vergleichen zu können wurde im Anschluss zusätzlich noch die Laufzeit des Konvertierungsalgorithmus selbst bestimmt. Diese effektiven Laufzeiten unterscheiden sich bei der Implementation ohne Parallelisieren und die Implementierung mit OpenCV nicht von der Gesamtlaufzeit. Bei der CUDA-Implementierung hingegen wird bei der effektiven Laufzeit nur der Aufruf und die Ausführung auf der GPU gemessen. Der Vergleich der effektiven Laufzeit der drei Implementierungen ist in Abbildung 3 dargestellt. Hierbei ist gut zu erkennen, dass die effektive Laufzeit auf der GPU aufgrund der hohen Parallelisierung im Vergleich zu den anderen beiden Implementierungen wesentlich geringer ist.

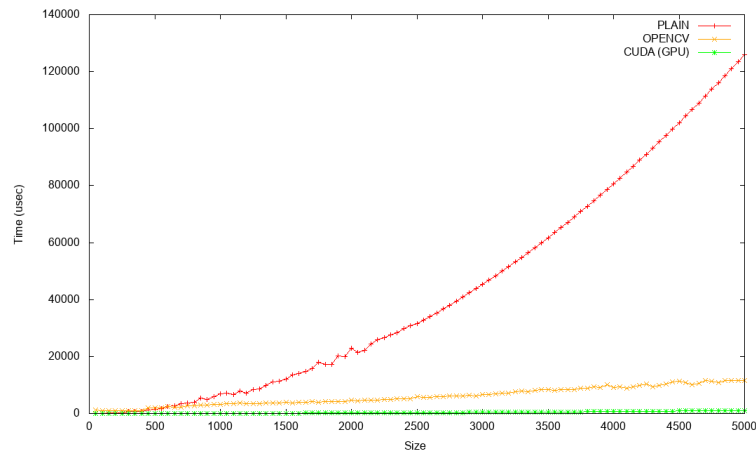


Abb. 3. Effektive Laufzeit der unterschiedlichen Implementierungen

Um einen besseren direkten Vergleich zwischen den Implementierungen mit OpenCV und CUDA zu ermöglichen ist in Abbildung 4 der Vergleich zwischen diesen beiden Implementierungen dargestellt. Dabei ist die unterschiedliche Wachstumsgeschwindigkeit deutlich zu erkennen.

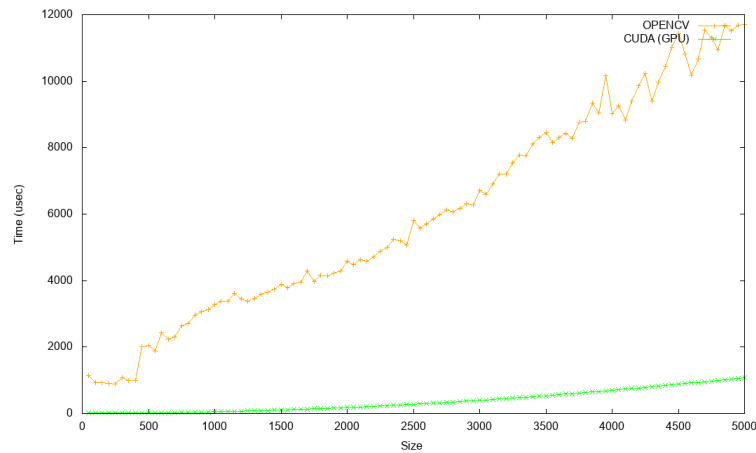


Abb. 4. Vergleich der effektiven Laufzeit zwischen CUDA und OpenCV

4 Fazit

Aus den Performanceuntersuchungen geht hervor, dass der Overhead bei der Verwendung von CUDA nicht zu vernachlässigen ist. Die Verwendung von CUDA eignen sich daher nicht bei kleinen Problemen. Der in der Untersuchung feststellbare Overhead lag bei ca. 1,1 Sekunden. Eine Verwendung eignet sich aufgrund dieser Ergebnisse erst, wenn das zu lösende Problem anderweitig nicht in weniger als einer Sekunde zu lösen ist.

Grundsätzlich ist die Parallelisierung eines Problems ratsam, um die Gesamtlaufzeit möglichst kurz halten. Es ist von Vorteil die Auswahl des verwendeten Grids an die Ressourcen des verwendeten Hosts anzupassen. Damit kann eine optimale Ausnutzung der Performance in Bezug auf die Laufzeit erreicht werden.