

一种基于 USB2.0 的视频图像处理芯片设计^①

郭湘勇, 朱 喜, 肖祥慧

(湖南大学 电气与信息工程学院, 长沙 410082)

摘 要: 实时图像处理是图像处理领域的一个热点。给出了一种基于 USB2.0 的视频图像处理芯片的实现方案, 首先介绍了系统的整体设计框架, 然后针对框架内核心模块阐述了相应的硬件实现原理, 最后以 Xilinx FPGA 开发板系列 ML-506 (核心芯片 Virtex-5 XC5VSX50T FFG1136)。为验证平台, 结合各种软件仿真工具对整个系统进行了仿真。仿真结果表明, 该方案能够很好地满足实际的各项指标要求。

关键词: USB2.0; FPGA; 图像处理; 坏点修正; 格式转换

Design of Video Image Processing Chip Based on USB2.0

GUO Xiang-Yong, ZHU Xi, XIAO Xiang-Hui

(College of Electrical and Information Engineering, Hunan University, Changsha 410082, China)

Abstract: Real-time image processing is a hot topic in image processing. The paper gives a real-time image processing solution using a video image processing chip based on USB2.0. It introduces the overall design framework of the system, and describes the core hardware implementation principle, then carries out a simulation utilizing several software simulation tools and in the end verifies on the platform Virtex-5 XC5VSX50T FFG1136. The results show that the solution could satisfy the practical requirements of real-time image processing.

Keywords: USB2.0; FPGA; image processing; bad pixel correction; format conversion

1 引言

随着计算机技术、微电子技术的高速发展, 实时图像处理在多媒体、图像通信等领域有着非常广泛的应用^[1]。FPGA 芯片在集成度、容量和速度方面都达到了较高的水平, 是实时图像处理的理想选择, 基于 FPGA 的图像处理芯片的研究已成为信息产业的新热点^[2]。USB2.0 接口是一个传输速率可以达到 480Mb/s 的串行接口, 并由不同类型的外围设备共享这个接口总路线, 基于 USB2.0 的视频图像处理芯片是按照 USB 协议进行设计的^[3,4]。USB2.0 接口的面世, 推动了高清数码摄像头的普及应用, 加上同期宽带的飞速发展, 电脑摄像头的本地和远程视频效果都有了大幅度提升。国内 USB2.0 的视频图像处理芯片现在发展迅速, 比如深圳的艾科创新、珠海的炬力等公司都相继推出了各自的产品。本文介绍了一种基于 USB2.0 的视频图像处理芯片的实现方案, 并在搭建的仿真和验证平

台上, 对系统进行了功能仿真和 FPGA 验证, 结果证实本设计达到了设计要求。

2 基于USB2.0的视频图像处理芯片的整体实现方案

基于 USB2.0 视频图像处理芯片在硬件上由 8 个模块组成: 微处理器模块(MCU)、MCU 总线接口模块(MCU Bus Interface)、USB2.0 收发器模块(USB2.0 PHY)、USB2.0 串行接口引擎模块(USB2.0 Serial Interface Engine, 简称 USB2.0 SIE)、数据缓冲模块(Data Buffer)、DMA 传输控制器模块(DMA)、图像处理单元 (PU)、图像预处理单元(PPU)^[5]。其结构框图如下图 1 所示。

其中, MCU 模块、USB2.0 PHY 模块和 USB2.0 SIE 模块使用已有的 IP 核, 而其它模块均采用硬件描述语言(Verilog HDL)自行设计。

① 收稿时间:2010-07-30;收到修改稿时间:2010-09-07

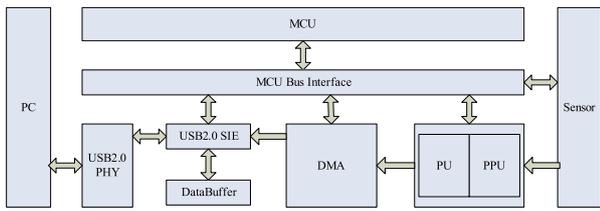


图 1 基于 USB2.0 的视频图像处理芯片结构框图

MCU 模块负责协调控制整个系统的运作；MCU Bus Interface 模块负责各模块的部分地址译码及相关数据的选通，以便于 MCU 统一管理。USB2.0 PHY 模块负责 USB 物理层的链接，并将 USB2.0 的总线信号变成标准的 UTMI 接口信号；USB2.0 SIE 模块负责处理 USB 协议层的操作，完成 USB 协议包生成和解析，以及接收来自 DMA 的图像数据，并将其保存在数据缓冲模块，完成与 MCU 进行的互动；DataBuffer 负责将处理后的图像数据缓存起来，以备 USB 同步帧传输时取出后发送至 PC；DMA 模块完成将 PU 处理后的图像数据传送给 USB2.0 SIE；PPU 模块完成获取来自 Sensor 传感器输出的图像数据，并且对数据进行各种图像方面的处理，然后将处理后的图像数据发送至 PU。

3 PPU模块中核心部件的设计

PPU 模块所完成的功能主要是：(1) YCbCr4:2:2 格式到 YCbCr4:4:4 格式的转换；(2) RGB565 格式到 RGB888 格式的转换；(3) Bayer 数据坏点修正及 Bayer 格式到 RGB888 格式的转换^[6]。其中第三个功能是本模块的最重要的功能，本方案中采用了“两条线伪双端口+六级流水线”的方案来实现，其原理图如图 2 所示。

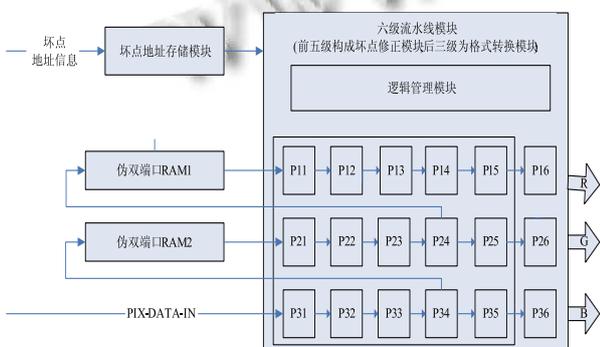


图 2 Bayer 数据坏点修正及格式转换的硬件原理图

从图 2 可以知道，在本方案中把坏点修正算法与格式转换算法做在了一个模块中。坏点地址存储模块，主要是用来接收从 MCU 输出的坏点信息。伪双端口 RAM1、RAM2 是用来临时存储 Bayer 图像中的前两行数据。而右端的六级流水线模块，它的作用是完成相应的坏点修正和格式转换。其中，六级流水线的后面三级的作用是完成 3×5 窗口的坏点修正，而后面三级是为了完成 3×3 窗口的格式转换。逻辑管理模块的主要作用是统一管理六级流水线的相应操作，其内部包含一些计数器、比较器。从图中还可以看到，P24、P34 分别把数据写入了 RAM1、RAM2，这主要是为了更新 RAM 中的数据，使得 3×6 窗口能够漫游 Bayer 图像的每一个像素点。同时本设计对图像的边缘也做了很好的处理，采用镜像技术对边缘做了很好的修正。

4 PU模块中核心部件的设计

图像处理单元所要完成的功能主要有：(1)图像滤波 (Image Filte)；(2)对比度 (Contrast)；(3)亮度 (Brightness)；(4)饱和度 (Saturation)；(5)色相 (Hue)；(6)锐化 (Sharpness)；(7)伽马校正 (Gamma) 等。图 3 给出了 PU 模块中核心部件的结构，其中图像滤波功能是通过一个 1×5 窗口在图像上的遍历来完成，伽马校正主要是通过对 ROM 的查表来实现。

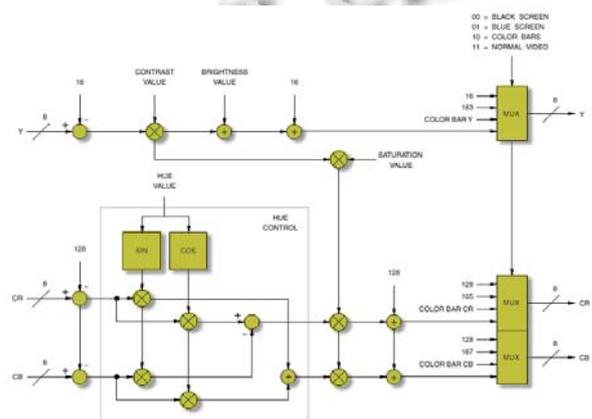


图 3 PU 模块中核心部件结构图

5 设计的仿真和验证

5.1 模块的功能仿真

主要给出了对图像预处理模块中核心部件 Bayer

模块的仿真验证方法,其他模块的仿真验证与此类似。由于图像处理模块所涉及的数据量非常庞大,仅凭单一的一种或两种软件无法独立完成,所以这里仿真验证的工作是通过三个软件 Xilinx ISE + ModelSim + Matlab 共同完成,图 4 给出了 Bayer 模块 TestBench 示意图,其实现的步骤主要分为以下三步:

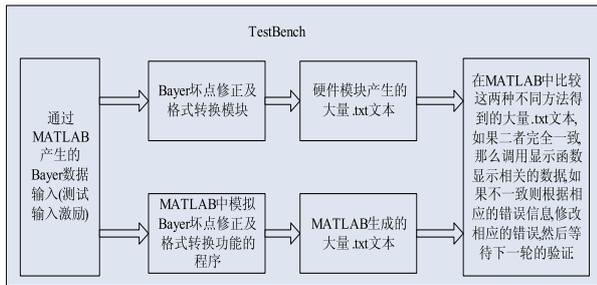


图 4 Bayer 模块 TestBench 模型示意图

(1)由 MATLAB 从 10 张有共同坏点位置的不同 JPEG 图像中读取 8bit 无符号 RGB 数据,然后由相应的 RGB 数据生成对应的 Bayer 数据,并以 10 个.txt 文本文件来保留这 10 张图像的 Bayer 数据,这十张文本文件同坏点位置信息一起作为测试输入激励。

(2)把测试输入激励,分别输入 Bayer 模块和 MATLAB 模拟 Bayer 模块功能的程序中,可以分别得到大量的信息,这些信息都是由.txt 文本文件来保存,其中 MATLAB 模拟程序完成的功能与 Bayer 模块完成的功能相同,只是两者运行的平台不同。

(3)比较由 MATLAB 模拟程序与 Bayer 模块所生成的大量.txt 文本文件,由于模拟程序和硬件模块具体实现的机制不同(模拟程序采用了矩阵运算,而硬件模块采用 2 条线的行缓冲+六级流水线的方式实现),如果它们产生的数据一致,则可以很好的说明硬件模块完成了预期的功能,然后再运用 MATLAB 显示函数,把原始图像数据与修正后的数据以图像的形式显示出来,这样能以更加直观的形式来观察对应的图像效果。

图 5 所示的三张图片是仿真验证的过程中所涉及到的图片,从图中可以看到 Bayer 模块的设计达到了预期的目的。



图 5(a) 用于生成 Bayer 数据的原始图像



图 5(b) 由 Bayer 数据未作坏点修正直接复原出的图像



图 5(c) 由做了坏点修正的 Bayer 数据复原出的图像

5.2 FPGA 上的验证

5.2.1 FPGA 上验证平台的搭建

图 6 所示为本设计的 FPGA 验证平台示意图。

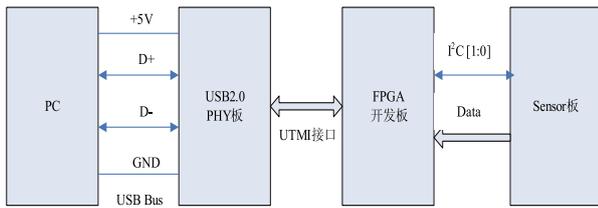


图 6 FPGA 验证平台示意图

PC 与一块 USB2.0 PHY 板通过 USB2.0 总线连接，USB2.0 PHY 板与 FPGA 开发板由标准 UTMI 接口连接。Sensor 板主要是采用美光的 MT9V112 sensor 板，I2C 接口主要是用于 MCU 对 Sensor 的控制，Data 总线包括数据总线 and 数据控制总线。而硬件 MCU 模块、MCU Bus Interface 模块、USB2.0 SIE 模块、DMA 模块、PPU 模块和 PU 模块均已综合生成 FPGA 下载程序下载到 FPGA 中。

5.2.2 验证过程及结果

首先在 PC 端需要安装几个工具软件，用于观察 USB 设备描述符信息的 USBViewer，用于捕捉 USB 枚举信息的工具软件 BusHund。按图 6 所示连接所有硬件，然后，将 USB2.0 PHY 板的 USB 接口插入到 PC 的 USB 插口，并打开 USB 视频管理工具软件，能够看到流畅的视频图像。专用测试工具软件可以测试图像帧速率。在验证的过程中，可以看到本方案所设计的芯片支持的最大分辨率为 640×480(VGA)，最大分辨率时的帧速率约为 15~20fps，基本达到了设计要求。

图 7 所示为 PC 机上安装的 USB 数据捕捉软件工具捕捉的视频图像数据，经分析这些数据证明图像数据正常传送至 PC 用户。

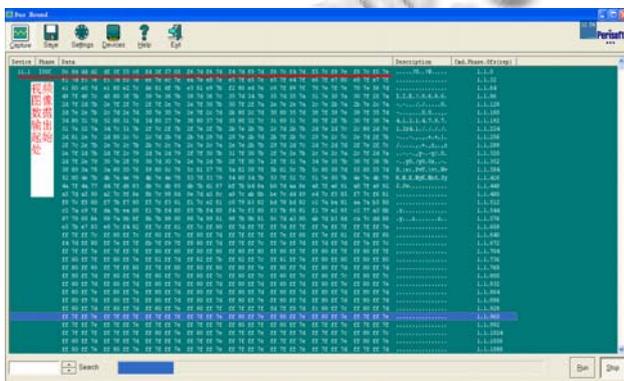


图 7 BusHound 捕捉的图像数据

图 8 是通过本系统在 PC 机上使用 USB 视频工具软件 Cyberlink YouCam 捕捉到的图像。



图 8 在本系统基础上捕捉到的图像

由上图可以看出本设计能够稳定地输出图像，能够稳定地实现设计要求。并且经过反复的测试和评估，表明本设计达到了设计要求。表 1 为经测试能够实现的主要技术指标。

表 1 实现的主要技术指标

指标名称	参数或支持情况
支持的输入数据格式	RGB565, YCbCr4:2:2, BayerRGB
系统主频	30MHz
160×120; 176×144	支持, 30~40 帧/秒
320×240; 352×288	支持, 20~30 帧/秒
640×480(30 万像素)	支持, 15~20 帧/秒
大于 640×480	不支持
Brightness(亮度)	支持
Contrast(对比度)	支持
Saturation(饱和度)	支持
Gamma(伽玛运算)	支持
HUE(色调)	支持
Sharpness(锐化)	支持
White Balance(白平衡)	不支持, 待扩展
Auto Exposure(自动曝光)	不支持, 待扩展
输出图像格式	UVC1.1 Uncompressed: YUY2
遵循标准	USB2.0/UVC1.1

(下转第 15 页)

数用指定对象坐标 x, y, z 沿着 x, y, z 三轴移动^[8]。旋转变换是模型所在的坐标系发生旋转变换,即坐标系的变化将直接导致物体的变化,函数为 $glRotatef(\text{angle}, x, y, z)$,该函数中第一个变量 angle 为模型旋转的角度,单位为度,后 3 个变量表示以原点 $(0, 0, 0)$ 到点 (x, y, z) 的连线为轴线逆时针旋转物体。

用户可以通过菜单选择变换操作,如旋转操作、XY 平面和 XZ 平面平移,在旋转操作中,三维模型置于预先定义的虚拟球中,按下鼠标按键,在虚拟球上确定了一点,拖动鼠标就是移动该点,就实现了旋转模型的目的。在平移操作中,将鼠标移动转换为 X 轴、Y 轴或 X 轴、Z 轴的平移量,从而实现模型平移。下面步骤实现了对导入 3ds 模型的旋转和平移变换:

(1) 确定鼠标坐标偏移量转换为三维坐标系平移量和旋转量的转换算法。

(2) 定义变量,如旋转矩阵、平移矩阵及鼠标各个状态的定义,包括按下,点击,拖动等。

(3) 根据各变量的变化来更新旋转矩阵和平移矩阵。

(4) 将变化的结果应用于选定的模型。

5 结语

本文给出了一种构建三维仿真系统的基本过程和实现方法。OpenGL 和 3DS MAX 结合实现三维仿真既利用了 3DS MAX 建立模型方便快捷的特点,又利用了 OpenGL 容易实现交互性的特点,将平移、

旋转以及三维模型之间的层次关系和相对运动等运动信息进行集成,在此基础上开发模型的运动仿真功能。三维仿真操作时,模型之间相互独立,省去了大量的实时的逻辑和参数计算,提高了仿真的实时性流畅性。本软件可以方便地在不同平台和系统间移植。利用本文所述方法构建三维仿真系统,简单方便,通用性好,这对于快速开发可视化模拟训练系统具有实际意义。

参考文献

- 1 夏艳,过仲阳,章伟伟.基于 OpenGL 的虚拟现实关键技术研究.计算机时代,2008,7:46-50.
- 2 林培炎,冯开平.采用 VC++ 与 OpenGL 的三维场景编辑系统的研究与设计.工程图学学报,2009,5:58-62.
- 3 Dave S, Mason W, Jackie N. OpenGL Programming Guide.北京:机械工业出版社,2009.
- 4 和平鸽工作室.OpenGL 高级编程与可视化系统开发.北京:中国水利出版社,2002.
- 5 董加强,任松.基于 OpenGL 的卫星在轨运行可视化仿真系统设计与实现.计算机测量与控制,2008,16(6):824-826.
- 6 张山山,赵灿辉.OpenGL 在地震动模拟中的应用.矿山测量,2008,8(3):71-74.
- 7 张伟,郑力.数控加工仿真系统的研究现状与发展趋势.机械制造,2007,9(517):7-8.
- 8 邢少葵,伍铁军.基于 VC++ 与 OpenGL 的飞秒激光加工几何仿真系统的研究.机械制造与自动化,2009,38(4):112-115.

(上接第 79 页)

6 结束语

本文设计了一种基于 USB2.0 的视频图像处理芯片,通过功能仿真和 FPGA 验证,表明达到了设计要求,完成了设计任务。随着 FPGA 技术不断发展,使用 FPGA 处理图像信息已成为图像处理领域中的一个发展趋势,特别是在对图像处理速度有较高要求的实时图像处理系统中,FPGA 将更能体现其在速度与灵活性方面的优势。

参考文献

- 1 阮秋琦.数字图像处理学.北京:电子工业出版社,2001. 212-229.

- 2 袁文波,张皓,唐振中.FPGA 应用开发从实践到提高.北京:北京航空航天大学出版社,2007.88-98.
- 3 柳兰,何娜,黄智伟.基于 USB 接口的数据采集与控制系统设计.电子设计工程,2009,17(6):38-40.
- 4 余永辉,涂巧玲,徐霞,等.基于 USB2.0 和线阵 CCD 的高速数据采集系统设计.压电与声光,2009,31(3):448-450.
- 5 Han JT, Guan Y. Implementation of SoC-PC communication interface based on USB2.0. IEEE International Conference on New Trends in Information and Service Science, 2009:831-834.
- 6 仙云森.基于 FPGA 的图像处理算法研究及硬件设计[硕士学位论文].大连:大连理工大学,2008.