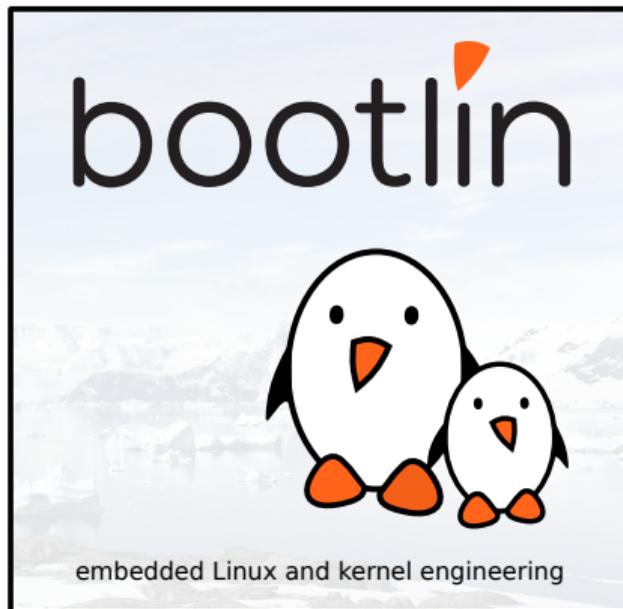




V4L2 pour l'accélération matérielle de décodage vidéo

Paul Kocialkowski
paul@bootlin.com

© Copyright 2004-2018, Bootlin.
Creative Commons BY-SA 3.0 license.
Corrections, suggestions, contributions and translations are welcome!





- ▶ Ingénieur Linux Embarqué chez Bootlin
 - ▶ **Expertise** Linux Embarqué
 - ▶ **Développement**, consulting et formations
 - ▶ Fortement axé sur l'open-source
- ▶ Contributeur à l'Open-source
- ▶ Habitant à **Toulouse** en France



Prise en charge du VPU Allwinner dans Linux *mainline*

- ▶ **Objet du projet :**
 - ▶ **Plateformes Allwinner** : SoCs ARMv7 et ARMv8
 - ▶ **VPU** : Accélérateur matériel de décodage vidéo
 - ▶ **Noyau Linux *mainline*** : intégration à l'arbre officiel
 - ▶ **Intégration** en espace utilisateur



Prise en charge du VPU Allwinner dans Linux *mainline*

- ▶ **Objet du projet :**
 - ▶ **Plateformes Allwinner** : SoCs ARMv7 et ARMv8
 - ▶ **VPU** : Accélérateur matériel de décodage vidéo
 - ▶ **Noyau Linux *mainline*** : intégration à l'arbre officiel
 - ▶ **Intégration** en espace utilisateur
- ▶ **Situation initiale :**
 - ▶ Noyaux Allwinner (3.4/3.10) et blobs en espace utilisateur
 - ▶ Reverse Engineering par la communauté : **Cedrus**
 - ▶ Première implémentation : Stage chez Bootlin, été 2017



Prise en charge du VPU Allwinner dans Linux *mainline*

- ▶ **Objet du projet :**
 - ▶ **Plateformes Allwinner** : SoCs ARMv7 et ARMv8
 - ▶ **VPU** : Accélérateur matériel de décodage vidéo
 - ▶ **Noyau Linux *mainline*** : intégration à l'arbre officiel
 - ▶ **Intégration** en espace utilisateur
- ▶ **Situation initiale :**
 - ▶ Noyaux Allwinner (3.4/3.10) et blobs en espace utilisateur
 - ▶ Reverse Engineering par la communauté : **Cedrus**
 - ▶ Première implémentation : Stage chez Bootlin, été 2017
- ▶ **Déroulement :**
 - ▶ Campagne de financement participatif
 - ▶ Stage de fin d'études
 - ▶ Période de 6 mois, Mars-Août 2018



- ▶ Taille exorbitante des données brutes (1h30 en 1280x720, RGB32, 30 fps) :

$$t = 1280 \times 720 \times 3 \times 30 \times 90 \times 60 \simeq 417 \text{ Gio}$$



- ▶ Taille exorbitante des données brutes (1h30 en 1280x720, RGB32, 30 fps) :

$$t = 1280 \times 720 \times 3 \times 30 \times 90 \times 60 \simeq 417 \text{ Gio}$$

- ▶ Méthodes de compression vidéo :
 - ▶ Compression visuelle : sous-échantillonnage YUV
 - ▶ Compression spatiale : DCT et filtrage
 - ▶ Compression temporelle : prédiction multi-directionnelle et interpolation
 - ▶ Compression entropique : Codage de Huffman, arithmétique (CABAC, CAVLC)



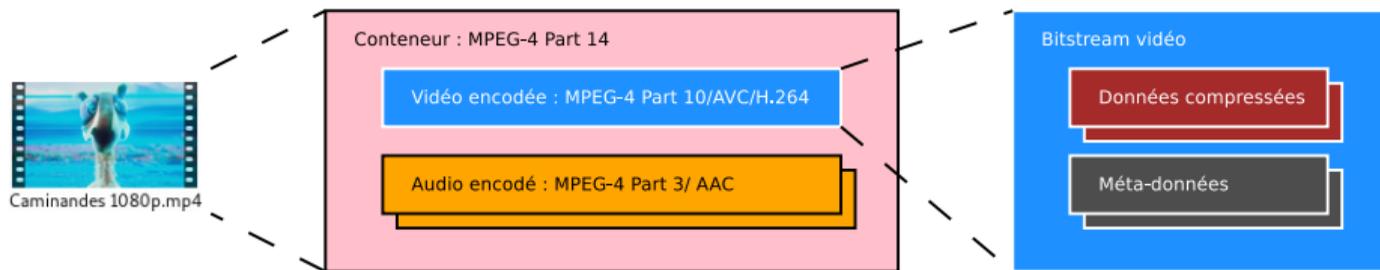
- ▶ Taille exorbitante des données brutes (1h30 en 1280x720, RGB32, 30 fps) :

$$t = 1280 \times 720 \times 3 \times 30 \times 90 \times 60 \simeq 417 \text{ Gio}$$

- ▶ Méthodes de compression vidéo :
 - ▶ Compression visuelle : sous-échantillonnage YUV
 - ▶ Compression spatiale : DCT et filtrage
 - ▶ Compression temporelle : prédiction multi-directionnelle et interpolation
 - ▶ Compression entropique : Codage de Huffman, arithmétique (CABAC, CAVLC)
- ▶ Réduction drastique de la taille (facteur 610 pour 700 Mio)
- ▶ Opérations coûteuses à l'encodage et au décodage
- ▶ Nécessaire de décharger le CPU dans l'embarqué



Structure et encapsulation d'une vidéo



- ▶ Données compressées :
 - ▶ *Macroblock ou Coding Tree Block* : unité de base
 - ▶ *Slice* : regroupement de MB/CTB
 - ▶ *Picture (frames/field)* : image reconstituée
- ▶ Méta-données :
 - ▶ Paramètres de la chaîne de décodage

Bitstream : données compressées + méta-données (+ en-têtes)



Chaîne logicielle : **stateful**

- ▶ Processeur auxiliaire (type DSP)
- ▶ Micrologiciel associé
- ▶ Passage du bitstream
- ▶ Commandes de décodage
- ▶ Gère le contexte de décodage



Approches pour l'accélération du décodage et types de VPU

Chaîne logicielle : **stateful**

- ▶ Processeur auxiliaire (type DSP)
- ▶ Micrologiciel associé
- ▶ Passage du bitstream
- ▶ Commandes de décodage
- ▶ Gère le contexte de décodage

Chaîne matérielle : **stateless**

- ▶ Bloc matériel dédié
- ▶ Pas de micrologiciel
- ▶ Passage des slices
- ▶ Registres pour les méta-données
- ▶ Pas de contexte de décodage

Interface avec le CPU : MMIO



API V4L2 : Généralités

Concepts principaux :

- ▶ **Queues** : OUTPUT (vers le matériel), CAPTURE (depuis le matériel)
- ▶ **Format** par queue : dimensions, *pixel format*
- ▶ **Buffers** tournants par queue : données
- ▶ **Contrôles** : méta-données de configuration



Concepts principaux :

- ▶ **Queues** : OUTPUT (vers le matériel), CAPTURE (depuis le matériel)
- ▶ **Format** par queue : dimensions, *pixel format*
- ▶ **Buffers** tournants par queue : données
- ▶ **Contrôles** : méta-données de configuration

Opérations : /dev/videoN:

- ▶ Configuration : VIDIOC_S_FMT, VIDIOC_S_CTRL/VIDIOC_S_EXT_CTRL
- ▶ Allocation/libération des buffers : VIDIOC_REQBUF ou VIDIOC_QUERYBUF
- ▶ Démarrage/fin du flux : VIDIOC_STREAMON/VIDIOC_STREAMOFF
- ▶ Ajout/retrait des buffers en queue : VIDIOC_QBUF/VIDIOC_DQBUF
- ▶ Attente des données : poll



Application au décodage *stateful* :

- ▶ Utilise les deux queues simultanément : *Memory to Memory* (M2M)
- ▶ Queue OUTPUT : données du bitstream (e.g. V4L2_PIX_FMT_H264)
- ▶ Queue CAPTURE : images décodées (e.g. V4L2_PIX_FMT_NV12)



Application au décodage *stateful* :

- ▶ Utilise les deux queues simultanément : *Memory to Memory* (M2M)
- ▶ Queue OUTPUT : données du bitstream (e.g. V4L2_PIX_FMT_H264)
- ▶ Queue CAPTURE : images décodées (e.g. V4L2_PIX_FMT_NV12)

Côté driver et framework V4L2 M2M :

- ▶ Contexte de décodage : associe les buffers
- ▶ Routine `device_run()` pour le décodage
- ▶ Complétion du décodage lié aux contexte (interruption)
- ▶ Planification du décodage dès les conditions réunies



Besoins spécifiques des VPU *stateless*:

- ▶ Passage des slices de **données compressées** : buffers
- ▶ Passage des **méta-données** : contrôles
- ▶ **Synchronisation** des buffers et des contrôles

Problème : Pas de mécanisme de synchronisation explicite



Besoins spécifiques des VPU *stateless*:

- ▶ Passage des slices de **données compressées** : buffers
- ▶ Passage des **méta-données** : contrôles
- ▶ **Synchronisation** des buffers et des contrôles

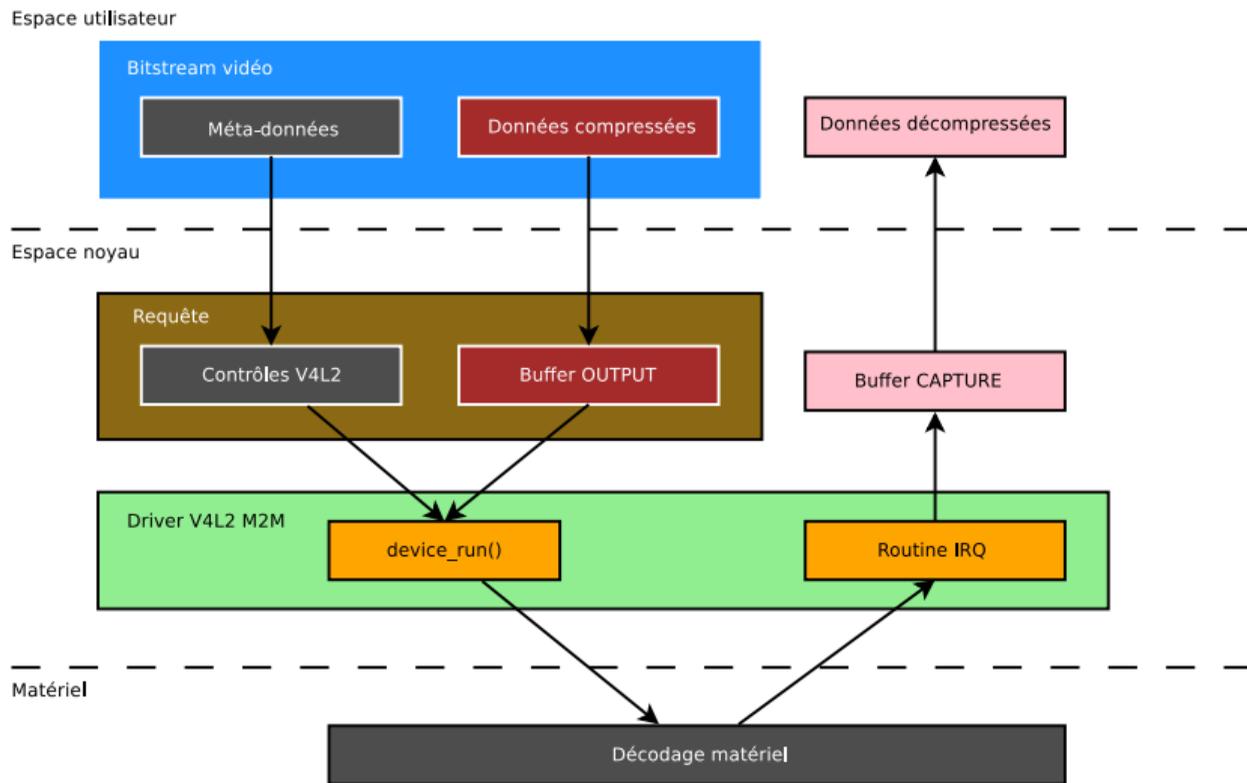
Problème : Pas de mécanisme de synchronisation explicite

Media Request API :

- ▶ Requêtes associées aux buffers et contrôles
- ▶ Ne prennent effet qu'au traitement de la requête
- ▶ Poursuite des opérations habituelles (M2M)



Décodage avec V4L2 M2M et Request API en résumé



Questions? Suggestions? Comments?

Paul Kocialkowski
paul@bootlin.com

Slides under CC-BY-SA 3.0
<https://bootlin.com/pub/conferences/>