

Uso de arquitetura DSP para otimizar o desempenho da reconstrução de imagens tomográficas com wavelets

Pereira, M.F. L.¹, Cruvinel, P. E.², Saito, J. H.¹

¹ Departamento de Computação, Universidade Federal de São Carlos
Rodovia Washington Luiz, km 235, São Carlos, SP Brasil.

{mauricio@dc.ufscar.br}

{saito@dc.ufscar.br}

² Embrapa Instrumentação Agropecuária

Rua XV de Novembro, 1642, São Carlos, SP, Brasil.

{cruvinel@cnpdia.embrapa.br}

Resumo—

Esse trabalho apresenta um sistema para reconstrução de imagens tomográficas usando uma plataforma paralela dedicada para o minitomógrafo de solos da Embrapa Instrumentação Agropecuária. Foram utilizados dois processadores TMS320C40 acoplados a módulos TIM-40 em uma placa HEPC2E. No desenvolvimento do software utilizou-se uma combinação das ferramentas Code Composer da Texas Instruments, da linguagem C Paralela da 3L e do Borland Builder C++. As tarefas de reconstrução 2D e 3D foram distribuídas entre os processadores e utilizou-se a memória cache dos processadores para diminuição das taxa de perda e aumentar tanto o poder de processamento quanto à velocidade do sistema. Resultados com dados de amostras tomográficas reais utilizando o método de retroprojeção mostram boa performance, com uma redução de aproximadamente 80% do tempo de reconstrução demandado em plataforma convencional com um microprocessador de 200 MHz.

Palavras-chave— DSP, C Paralelo, Aplicações Agrícolas, Reconstrução de Imagens Tomográficas, TMS320C40.

Abstract—

This work presents a system for tomographic image reconstruction using a parallel platform dedicated to the minitomograph scanner for soil science developed by the Embrapa Agricultural Instrumentation Center. The TMS320C40 was used with two TIM-40 modules and the software was developed by the combination of the Code Composer tool, the Parallel C from 3L, and the Borland C++, v. 4.0. The reconstruction tasks were distributed through the processors and the cache on-chip was used to reduce the miss rate and to increase both the processing power and the system's speed. Results with real tomographic data indicate that this method gives superior results, i.e., approximately 80% when compared to conventional backprojection reconstruction methodology operating at 200 MHz with the classical micro processed architecture.

Keywords— DSP, Tomographic Image Reconstruction, Parallel C, Agricultural Application, TMS320C40

I. INTRODUÇÃO

Em 1917, o matemático austríaco Radon foi o primeiro a apresentar uma solução matemática das equações de reconstrução de corpos a partir de projeções, isto é, a determinação da função distribuição de densidade da região estudada através de suas projeções.

Em aplicações médicas, o primeiro tomógrafo computadorizado de raios X de caráter comercial foi apresentado em 1973 por EMI Ltda [HOU 73] o que causou um grande impacto no diagnóstico radiológico. Entretanto, esse instrumento foi antecedido por um número de experimentos e demonstrações menos sofisticadas. O embrião da tomografia reconstitutiva de raios X pode ser encontrado nos trabalhos de Takahashi [TAK 57] onde foram eliminados os planos indesejáveis, colocando-se a fonte de raios X e o filme no mesmo plano. Mas uma importante contribuição ao desenvolvimento de tomógrafo foi dada por Cormack, [COR 63] o qual desenvolveu a técnica matemática para reconstruir imagens utilizando o método da retroprojeção. Cormack, professor de Física da *University of Cape Town*, em 1956 foi solicitado para supervisionar o uso de isótopos radioativos no *Groote Schuur Hospital* devido à demissão do físico do hospital. Durante algumas semanas Cormack trabalhou com os isótopos radioativos e acompanhou tratamentos de radioterapia. Com base em experimentos e observações formulou uma matriz de coeficientes para cortes seccionais que poderia ser obtida pela medida da transmissão de raios X em vários ângulos através de um corpo, com obtenção de imagens de secções transversais.

No estudo de solos, a tomografia computadorizada se tornou um novo método de investigação de sua composição

físico-química. Estes estudos foram introduzidos por Petrovic [PET 82], Hainsworth e Aylmores [HAI 83] e por Crestana [CRE 86].

Este trabalho apresenta o desenvolvimento de um sistema para reconstrução de imagens tomográficas, com uso de uma plataforma paralela de dois módulos TIM-40 com processadores DSP TMS320C40 em uma placa HEPC2E da Hunt Engineering. Foram utilizadas no desenvolvimento dos módulos de reconstrução as ferramentas *Code Composer da Texas Instruments*, o *Borland Builder C++ 4.0* como ambientes de desenvolvimento de interface gráfica e a linguagem C Paralela da 3L no desenvolvimento das tarefas de reconstrução 2D e 3D. O uso destas ferramentas permite a implementação de algoritmos paralelos que distribuem entre os processadores as tarefas de reconstrução e visualização das imagens tomográficas.

Para reconstrução das imagens tomográficas utilizou-se o método da retroprojeção que consiste em se traçar o caminho inverso ao da tomografia, isto é, de retirar de cada projeção a informação ou contribuição para a reconstrução de um *pixel* da imagem reconstruída. A idéia desse algoritmo é ilustrada na Fig. 1.

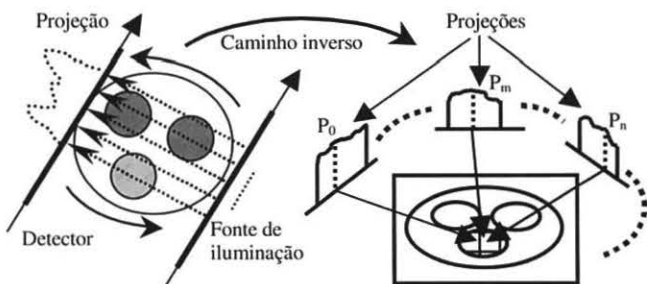


Fig. 1 Ilustração do algoritmo de retroprojeção para reconstrução de imagens tomográficas.

Adicionalmente ao algoritmo de retroprojeção filtrada utiliza-se a transformada *wavelets* unidimensional, a janela de *Hamming* para filtragem das projeções e outras técnicas do processamento de imagens para melhorar a qualidade da imagem resultante. O uso da transformada permite a eliminação dos ruídos inerentes ao processo, sem perda de detalhes importantes dos cortes, gerando dessa maneira imagens de melhor qualidade de forma mais rápida [MIN 97] do que utilizando as técnicas de filtragens convencionais de retroprojeção filtrada.

No sistema para reconstrução utilizou-se os algoritmos propostos por Cruvinel e Minatel [MIN 97] [MIN 98] para a busca de parâmetros de comparação entre as plataformas convencionais e DSP e para se obter medidas de desempenho tais como *speedup*.

II. OBJETIVOS

O objetivo deste trabalho fundamenta-se na busca de experiência com a utilização da plataforma paralela de DSP's C40 da *Texas Instruments* e de suas características específicas, buscando diferentes alternativas para plataformas convencionais de um único processador na reconstrução de imagens tomográficas. Aliado a isso se busca também diminuir o tempo de cálculo e geração de imagens tomográficas, tanto da reconstrução de cortes tomográficos quanto dos volumes gerados através dos cortes reconstruídos. Outra meta a ser alcançada por este trabalho é a utilização das técnicas *wavelets* devido às suas características de maior velocidade nas filtragens das projeções quando comparada com as técnicas convencionais.

III. MATERIAIS E MÉTODOS

Analisando-se a maioria dos trabalhos desenvolvidos em na área de reconstrução tomográfica, percebe-se que eles têm atuado principalmente no sentido de melhorar a qualidade das imagens. De forma diferenciada aos demais trabalhos, este buscou o desenvolvimento de algoritmos paralelos que permitissem obter um alto poder de processamento utilizando as características dos processadores DSP, que permitem geração de códigos paralelos, e explorando as características da plataforma de desenvolvimento e a linguagem C paralela da 3L.

O tomógrafo de raios-X e γ na Embrapa Instrumentação gera como resultados de suas tomografias arquivos texto em formato ASCII do tipo *.dat que contêm informações a respeito de um corte na tomografia, tais como energia utilizada, passo angular e outros, e os valores dos coeficientes de atenuação das várias translações feitas em cada rotação executada. As rotações variam com α de modo que $0^\circ \leq \alpha < 180^\circ$. A Fig. 2, a seguir, ilustra o procedimento de varredura de um plano feita na amostra pelo minitomógrafo da Embrapa.

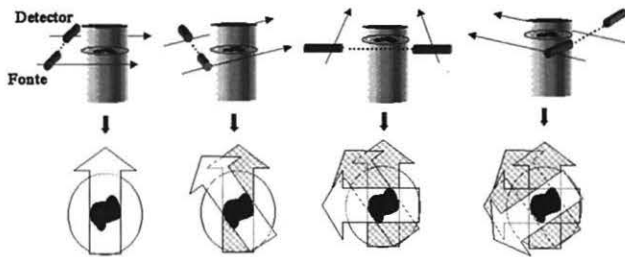


Fig. 2 Esquema de varredura de um plano em uma amostra pelo minitomógrafo da Embrapa.

Os arquivos gerados pelo tomógrafo são armazenados em disco para posterior processamento. Nas plataformas convencionais, esses arquivos são processados utilizando a CPU do PC, porém, neste trabalho todos os cálculos necessários para se reconstruir os cortes tomográficos, as filtragens dos dados e a interpolação dos planos na reconstrução tridimensional da amostra estão direcionados para serem processados na plataforma DSP, deixando-se para o processador do PC apenas as tarefas de processamento da interface gráfica, comunicação com os processadores DSP para acesso ao disco rígido e a visualização das imagens bidimensionais e tridimensionais. Na Fig. 3, pode-se visualizar a estrutura da arquitetura DSP desenvolvida para otimizar o desempenho da reconstrução de imagens tomográficas.

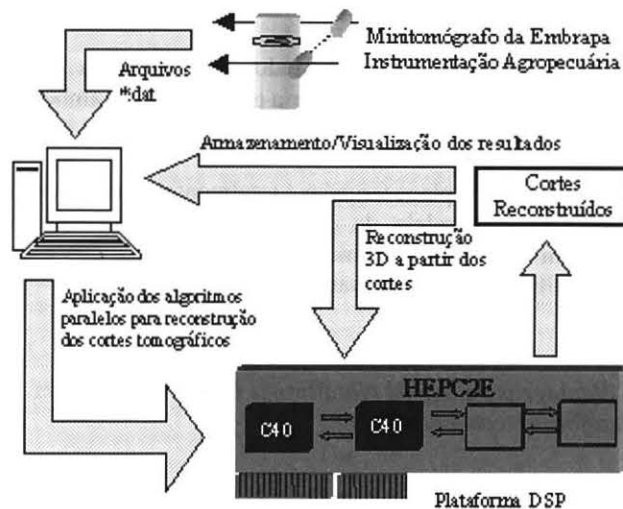


Fig. 3 Ilustração da arquitetura DSP utilizada no trabalho com uma placa HEPC2E, com dois processadores TMS320C40, acoplada a um PC.

Dentro da plataforma DSP existe um processador responsável pelo gerenciamento dos programas carregados no *boot loader* da placa. Esse processador é chamado de *root* sendo responsável também pela comunicação das tarefas de leitura/escrita com o processador do PC. A Fig. 4

ilustra mais detalhadamente como está estruturado o trabalho. Percebe-se a existência de 2 processadores DSP TMS320C40 acoplados a placa HEPC2E que está conectada a placa-mãe do PC, através do barramento ISA. Isso possibilita a comunicação e troca de dados entre os processadores DSP e Pentium através do *root*.

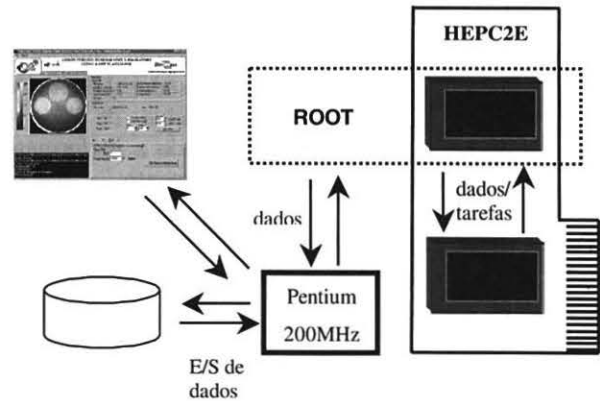


Fig. 4 Ilustração dos sistema de comunicação entre os processadores DSP e Pentium em uma placa HEPC2E

Nos próximos tópicos são descritas as características principais que compõem essa arquitetura e a plataforma de desenvolvimento, para permitir uma melhor compreensão do trabalho e das formas como foram exploradas as características da placa HEPC2E e dos processadores DSP e da linguagem C Paralela.

A. O processador TMS320C40

O TMS320C40 é um processador fabricado pelo *Texas Instruments*, que possui um alto poder de processamento e uma estrutura de hardware específica para o tratamento de sinais unidimensionais e imagens. A principal motivação para o seu uso neste trabalho se encontra no fato de possuir este hardware específico o que garante alto poder de processamento matemático, para executar os cálculos necessários na reconstrução das imagens tomográficas.

Possui [TEX 96] como principais características:

- Seis portas de comunicação;
- Seis canais de co-processador Direct Memory Access (DMA);
- Único ciclo para conversão de ou para Formato Ponto-Flutuante IEEE-754;
- Único ciclo para multiplicação de Ponto-Flutuante de 40 bits e Inteiros de 32 bits;
- Códigos fontes compatíveis com TMS320C30;

- Doze registradores de 40 bits, oito registradores auxiliares, 14 registradores de controle e dois temporizadores;
- 2Kbytes Cache de Programa On-Chip e Duplo Acesso em único ciclo de memória RAM para incrementar a performance de acesso a memória;
- Espaço de endereçamento de 16 Gigabytes para programas/dados/periféricos;
- Possui barramentos com separação interna de programas, dados e co-processor DMA para suportar a concorrência massiva de E/S de programas e dados, maximizando a performance da Unidade Central de Processamento;

Dois barramentos de dados e endereços idênticos para suportar o sistema de compartilhamento de memória e as altas taxas de dados.

B. O módulo TIM-40 modelo HET40EX

Os módulos TIM-40 seguem o padrão da Texas chamado *Texas Instruments Module* (TIM) que tem um tamanho padrão de módulo seguindo as especificações definidas. Isso significa que módulos TIM têm um tamanho e pinagem padrão que permitem que sejam totalmente reutilizados em qualquer placa-mãe de padrão TIM-40. Isso também significa que os módulos têm um ID ROM que permite a um software identificá-lo, configurá-lo de forma correta além de suportar o formato JTAG para uso em depuração e testes [HET 98].

Nesta aplicação utilizou-se o módulo TIM-40 do modelo HET40EX, mostrado na Fig. 5, fabricado pela *Hunt Engineering*. Este modelo possui como características: possibilidade de encaixe de processadores TMS320C40 de 40 ou 50 MHz; 4 Megabytes de EDRAM no barramento local e 4 Megabytes de EDRAM no barramento global; conector J3 que possibilita ao processador trabalhar com *clock* fornecido pelo módulo ou pela placa-mãe; 6 portas *Comports*; ID-ROM seguindo as especificações TIM-40; virtualmente, tempo zero de espera por dados.

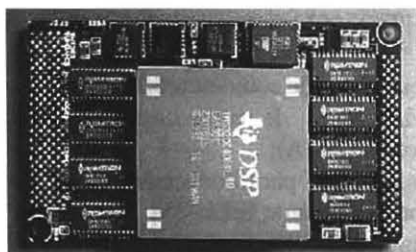


Fig. 5 Módulo TIM-40 modelo HET40EX

C. A placa HEPC2E

A placa HEPC2E, mostrada na Fig. 6 é uma placa de interface ISA de 16 bits, de alta performance fabricada pela *Hunt Engineering* com *slots* para de até 4 módulos TIM-40. Cada *slot* TIM-40 com no mínimo 2 *comports* para conexão externa. Através dela é possível também interconectar várias outras placas HEPC2E ou outros modelos da *Hunt Engineering*, o que permite aumentar o poder de processamento conforme a necessidade.

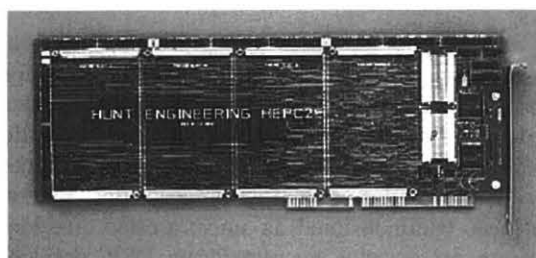


Fig. 6 Placa HEPC2E de interface ISA com capacidade para até 4 módulos TIM-40 utilizada neste trabalho

A placa habilita ferramentas como *Code Composer* da *Texas* a depurar os códigos nos processadores sem que seja necessária a utilização de nenhuma placa extra. Todas as conexões de *comports* da placa HEPC2E possuem *buffers* para assegurar confiabilidade do sistema.

Todo o sistema é suportado pela API da *Hunt Engineering* que permite instalar a placa tanto em ambiente Windows 95/98 quanto Linux [HEP 98].

Além disso, a placa também é totalmente suportada pela linguagem C Paralela da 3L e o *Code Composer* que permitem configurar o número de processadores que estão sendo utilizados no processamento da aplicação.

D. Vantagens do uso de plataformas DSP em relação às plataformas convencionais

A exploração das características da plataforma através do uso das ferramentas como a linguagem C Paralela da 3L [PAR 95] permite obter bom desempenho em comparação às mesmas aplicações sendo executadas em processadores de uso geral, tais como os processadores Pentium da Intel e K6 da AMD. Através dela é possível distribuir entre vários processadores DSP as tarefas para executarem de forma paralela. Além disso, a possibilidade de se utilizar à memória *cache on-chip* dos processadores DSP, torna possível aumentar a velocidade do processamento das filtragens e cálculos como, por exemplo, cálculo de FFT,

uso de paletas de cores e tabelas de valores que tenham que sempre ser utilizadas nos cálculos necessários para uma aplicação. Outra característica importante da plataforma é a separação dos dados nos bancos de dados globais e locais dos módulos TIM-40. Essa separação faz com que os dados que são utilizados em uma mesma operação, por estarem em dois bancos de memória separados, estejam disponíveis para serem utilizados em um único ciclo pelo processador. Com isso é possível diminuir o número de ciclos ociosos do processador (*miss rate*), diminuindo também a distância existente entre a velocidade de processamento dos processadores e a velocidade da memória.

Um software planejado para se ter acesso à memória eficiente é necessariamente um bom programa, pois leva em conta o tipo de hardware e o tipo de dados da aplicação [GHO 97]. Porém tudo isso só é possível devido à presença de um hardware que foi projetado levando em conta os tipos de operações mais comumente realizadas, tais como multiplicações, transformadas rápidas de Fourier (FFT) e operações que geralmente requerem dois operandos para serem realizadas. Assim essa integração entre hardware específico e software nas aplicações que utilizam processadores DSP, permite se obter um alto desempenho nessas aplicações.

Levando-se em conta a organização e a estrutura de hardware dos processadores de uso geral e DSP, [LIL 96] pode-se fazer uma comparação entre estas duas arquiteturas e ver as vantagens do uso dos processadores digitais de sinais. Esta comparação é mostrada na Tabela I.

TABELA I

UMA COMPARAÇÃO ENTRE PROCESSADORES DSP E MICROPROCESSADORES EM RELAÇÃO ÀS APLICAÇÕES DE PROCESSAMENTO DE IMAGENS

	DSP	Micro processadores
Unidade Aritmética	Levam em conta os tipos de operações e dados mais utilizados.	Operações comuns do PIS levam um grande número de ciclos para serem realizados.
Barramento	Arquitetura Harvard	Arquitetura Von Neumann
Endereçamento	Geradores de endereços, em hardware.	Cálculo dos endereços demanda uma parte do tempo de processamento.
Memória	Dados e instruções separados. Múltiplos acessos por ciclo.	Vários níveis de <i>cache</i> para tentar aumentar a velocidade de processamento.

IV. EXPLORANDO AS CARACTERÍSTICAS DA PLATAFORMA DSP E DA APLICAÇÃO

A linguagem C Paralela possui arquivos de configuração que permitem distribuir as tarefas entre os processadores da placa HEPC2E. Em C Paralelo, cada tarefa corresponde a uma função *main()* dos arquivos fonte. A linguagem possibilita a criação de uma tarefa principal, denominada *master*, que é responsável pela geração e distribuição de tarefas menores, denominados *workers*, que aproveitam de forma otimizada o poder de processamento. Esse modelo de paralelização é conhecido por modelo *master-worker*. Na reconstrução das imagens é utilizado esse modelo de paralelização para reconstrução tridimensional. Desse modo cada passo da reconstrução é atribuído a uma *worker*, possibilitando que todos os processadores sejam utilizados ao máximo. Este modelo também permite que sejam acoplados mais processadores sem que haja necessidade de alterações nos arquivos de configuração e sem que haja necessidade de recompilação dos arquivos com código-fonte [PAR 95].

Um outro tipo de otimização utilizada foi o uso dos 2 bancos de memória *cache* de cada processador para armazenagem de valores pré-calculados. Essa é uma das vantagens oferecidas pela linguagem C paralela que possibilita aproveitar este recurso de hardware para diminuir o número de ciclos em espera do processador. No desenvolvimento da aplicação utilizou-se este recurso armazenagem da tabela de senos e co-senos utilizada na filtragem das projeções com uso de janela de *Hamming*, onde há necessidade de uso da transformada de Fourier.

Na linguagem C paralela é possível se colocar esses dados na memória cache com o uso da sintaxe abaixo:

```
struct tab {
    double Sen[256];
    double Cos[256];
} Ttab = (struct * tab) (0x02ff800 );
```

O uso de endereço (0x02ff800) é predeterminado para o uso da memória cache, que tem espaço restrito, apenas 2 Kbytes por processador. O uso da tabela de senos e co-senos nesse espaço da memória ajuda a diminuir em até 10 vezes o tempo de processamento de uma FFT quando comparada ao uso da mesma tabela nos bancos de memória dos módulos TIM-40. Aliado a essa estrutura, também é possível nos arquivos de configuração e através da forma de declaração das variáveis no código fonte, determinar quais variáveis ficarão no banco de memória global e local dos módulos TIM. Essa separação é fundamental um bom aproveitamento da arquitetura Harvard da plataforma, que

permite que dois dados estejam disponíveis na memória no mesmo ciclo quando forem requisitados pelo processador.

V. RESULTADOS

Como resultados, foram obtidas duas ferramentas para manipulação e comunicação dos dados da plataforma DSP com o PC e para visualização bidimensional e tridimensional dos cortes e das amostras reconstruídas. Na geração dessas ferramentas foi utilizada a linguagem C Paralela, para geração dos módulos de reconstrução e de interpolação dos dados gerados pelo tomógrafo. Para criação da interface gráfica usou-se a ferramenta *Borland Builder C++*, que permitiu total integração com a plataforma DSP.

Um das ferramentas é mostrada na Fig. 7. Nela pode-se selecionar quais dados serão aplicados nos algoritmos de reconstrução na plataforma DSP, através do uso de janelas e caixas de seleção. A ferramenta permite total controle da plataforma DSP, bem como permite acompanhar estado atual da reconstrução. Além disso, é possível selecionar entre os três tipos de filtragem nos dados e visualizar os dados em 256 tons que podem ser tons de cinza ou pseudocores. Os cortes podem ser salvos em formato *Bitmap* para *Windows* (*.bmp) ou em formato *JPEG* para análise posterior. Nesta ferramenta também é possível a seleção dos cortes reconstruídos para geração tridimensional da amostra tomografada. O método de interpolação utilizado é a interpolação por *B-Wavelets* para geração dos volumes. Todos os cálculos são executados em paralelo, na plataforma DSP e como o algoritmo paralelo segue o modelo *master-worker*, o acréscimo de mais processadores pode ajudar a aumentar a performance do sistema.

A outra ferramenta desenvolvida nesse trabalho, mostrada na Fig. 8, é a ferramenta de visualização tridimensional dos dados dos cortes interpolados, que permite mais interatividade do usuário na visualização dos dados reconstruídos. Essa ferramenta não faz uso da plataforma DSP, mas agiliza a visualização dos objetos 3D devido às facilidades implementadas. Em seu desenvolvimento utilizaram-se os recursos da biblioteca gráfica *OpenGL*. Além disso, nela é possível visualizar as imagens bidimensionais de cortes transversais, coronais e sagitais do objeto 3D.

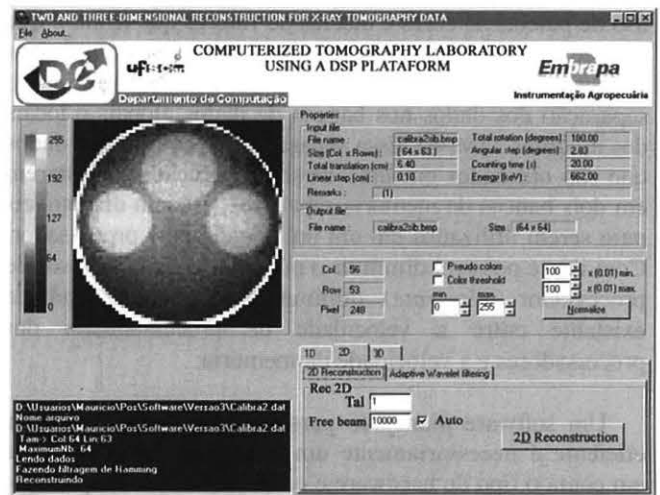


Fig. 7 Ferramenta gráfica para utilização da plataforma DSP e visualização dos cortes reconstruídos.

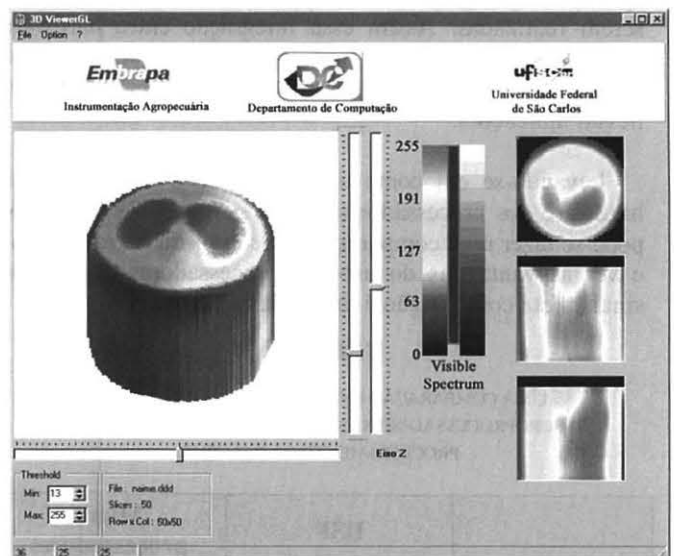


Fig. 8 Ferramenta de visualização tridimensional dos objetos reconstruídos e de cortes transversais, sagitais e coronais

Na avaliação de desempenho da plataforma DSP utilizaram-se dois conjuntos de 7 amostras de cortes tomográficos, com imagens resolução de 40×40 pixels e 50×50 pixels. Na reconstrução dessas imagens utilizou-se a filtragem por transformada *wavelets* unidimensional e na interpolação foram inseridos 5 planos entre cada plano reconstruídos, gerando imagens tridimensionais com 37 planos. Foram retiradas medidas de tempo das aplicações com a inserção de código em pontos que não interfiram na medida de desempenho das aplicações. Essas medidas

foram tiradas do mesmo ponto do código nas duas plataformas e levam em conta apenas o tempo de cálculo das reconstruções, desconsiderando os tempos de acesso a disco. As imagens de resolução 40x40 pixels apresentaram ganho 73% do tempo em relação ao mesmo conjunto reconstruído em arquitetura convencional na aplicação dos algoritmos de reconstrução. No outro conjunto de 7 amostras de cortes tomográficos, com imagens de resolução de 50x50 pixels, foi aplicado a mesma configuração para reconstrução. Nessas imagens de resolução 50x50 o ganho apresentado foi de 80 % em relação à plataforma convencional.

Abaixo na Fig. 9 mostra-se o gráfico de comparação das medidas de desempenho obtidas na reconstrução das imagens tomográficas na duas plataformas.

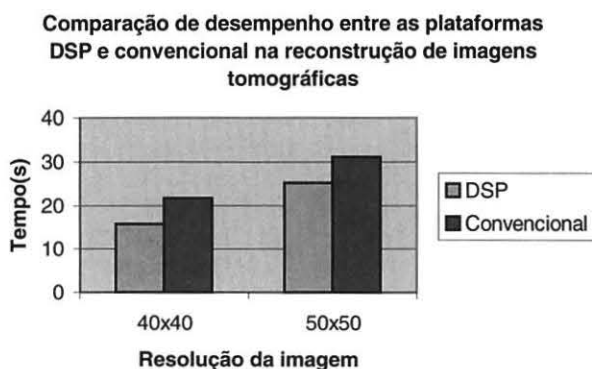


Fig. 9 Gráfico de comparação entre as arquiteturas paralela e convencional

VI. CONCLUSÃO

Os resultados mostram o desenvolvimento de uma arquitetura DSP para otimizar o desempenho de reconstrução de imagens tomográficas de um minitomoógrafo dedicado à agricultura. A arquitetura apresentou diversos recursos de hardware e software que têm sido explorados permitindo ganho de desempenho da ordem de 80% em comparação com as arquiteturas convencionais. Além disso, o uso da linguagem C Paralela permitiu explorar melhor o hardware de forma a diminuir a taxa de perdas de ciclos do processador. Também foi possível perceber que ainda existem possibilidades de se melhorar as configurações das tarefas e das estruturas de dados nos bancos de memória de forma a diminuir o número de ciclos perdidos pelo processador. O uso de algoritmos e plataformas paralelas para a reconstrução de

imagens mostrou-se como uma alternativa viável para a solução de problemas dinâmicos do ambiente agrícola.

AGRADECIMENTOS

Os autores agradecem a CAPES e a Embrapa Instrumentação Agropecuária pelo suporte financeiro ao projeto.

REFERÊNCIAS

- [COR 63] CORMACK, A. M., *Representation of a Foundation by Its Line with some Radiological Application*, J. App. Phys, v. 34(9), pp 2722-2727, 1963.
- [CRE 86] CRESTANA, S., *A Tomografia Computadorizada com um novo método para estudos da física da água no solo*, São Carlos, USP, Tese de Doutorado, 140 páginas, 1986.
- [GHO 97] GHOSH, S., MARTONOSI, M., MALIK, S., *Cache Miss Equation: An Analytical Representation of Cache Miss*, 8p, 11th ACM International Conference on Supercomputing, Vienna, Austria, 1997.
- [HAI 83] HAINSWORTH, J.M.; AYLMOORE, L.A.G., *The use of the computed-assisted tomography to determine spatial distribution of soil water content*, Aust. Journal Soil Res. n.21, p.1435-1443, 1983.
- [HEP 98] HEPCE2E *Data Sheet*, Hunt Engineering, 2 páginas, 1998.
- [HET 98] HET40EX *Data Sheet*, Hunt Engineering, 2 páginas, 1998.
- [HOU 73] HOUNSFIELD, G. N., *Computerized transverse axial scanning (tomography) I: description of systems*, Brit J Radio, v 46, pp 1016-1022, 1973.
- [LIL 96] LILEIN, A. L. *Digital Signal Processors versus Universal Microprocessors*, Paris, Texas Instruments, 12p. 1996
- [MIN 97] MINATEL, E.R. *Desenvolvimento de Algoritmo para Reconstrução e Visualização Tridimensional de Imagens Tomográficas com uso de Técnicas Freqüências e Wavelets*, Dissertação de Mestrado, UFSCar, São Carlos-SP, 148p., 1997.
- [MIN 98] MINATEL, E. R.; CRUVINEL, P. E., *Three-dimensional reconstruction and Visualization of Tomographic Image System using Frequential*

Techniques and Wavelets, Annals of the International Symposium On Computer Graphics, Image Processing and Vision (SIBGRAP'98), Rio de Janeiro, p.38-45, 1998.

- [PAR 95] PARALLEL C – *User Guide*, Texas Instruments TMS320C40, 3L Ltd, 595 páginas, 1995.
- [PET 82] PETROVIC, A.M., SIEBERT, J.E., RIEKE, P.E., *Soil bulk analysis in three-dimensions by computed tomographic scanning*, Soil Science Soc. Am. J, n.46, p.445-450, 1982.
- [TAK 57] TAKAHASHI, S., *Rotation radiography*, Japan Society of Promotion of Science, Tokyo, Japan, 1957.
- [TMS 96] TMS320C40 *Data Sheet*, p.1-3, 1996.