

CT reconstruction using GPU acceleration

2023 Spring - 창의적통합설계 II : 최종발표

OSSTEM 조 : 우동균, 윤덕형, 이민우, 정지후

Goal & Requirement

● Goal

- ① FDK 알고리즘을 활용한 CT reconstruction 구현
- ② GPU 병렬 연산을 통해 CT reconstruction 속도 개선

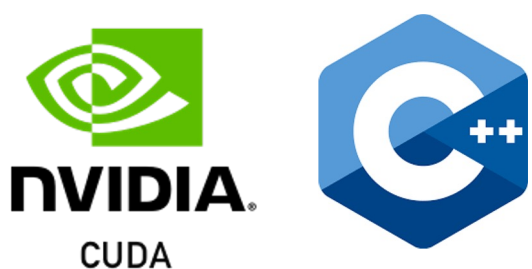
● Requirement

- ① FDK 알고리즘을 통해 얻은 output image의 품질 개선
- ② reconstruction 과정을 치과에서의 실용성을 위해 3분 이내로 단축

● Input Data

-projection data 706장 (3.21GB)

Approach



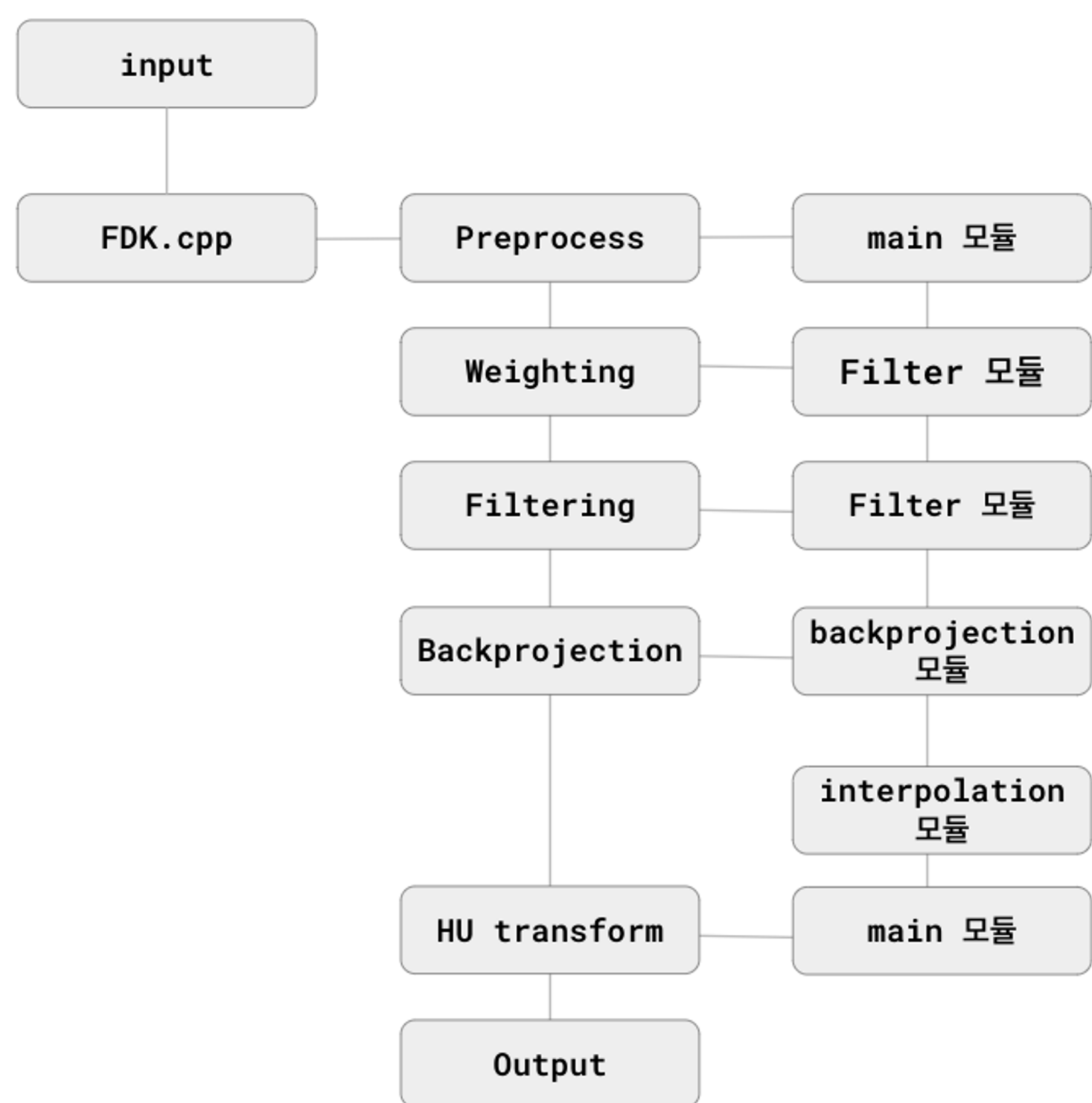
● 개발환경

- ① CPU 모델 : matlab, c
- ② GPU 모델 : matlab, CUDA

● Approach

- ① CPU를 이용한 FDK 알고리즘 구현 및 활용 가능성 확인
- ② half-fan detector의 특성을 반영하여 weighting 진행
- ③ 다양한 filter function 적용을 통한 image 품질 개선
- ④ GPU multithreading을 통해 연산 속도 향상

Architecture- C++



● Preprocessing - main 모듈

- ① input data read & preprocessing

● Weighting - filtering 모듈

- ① cosine weighting
- ② half-fan detector의 특성을 반영하여 half fan weighting 진행

● Filtering - filtering 모듈

- ① high-pass filter 중 하나인 ramp filter 적용

● Backprojection - backprection 모듈, interpolation 모듈

- ① angle별 backproject 반복 수행,
- ② CUDA 프로그래밍을 위해 make_rx_ry, make_pu_ratio, make_pv, interp2, image_final 커널을 정의
- ③ 데이터를 device로 복사하고 device에서 interpolation

Implementation

● FDK 알고리즘

$$f(x,y,z) = \int_0^{2\pi} \frac{R^2}{U(x,y,\beta)} P(u(x,y,\beta), v(x,y,z,\beta), \beta) d\beta$$

$$u(x,y,\beta) = R \frac{-x \sin \beta + y \cos \beta}{R + x \cos \beta + y \sin \beta},$$

$$v(x,y,z,\beta) = z \frac{R}{R + x \cos \beta + y \sin \beta}$$

$$U(x,y,\beta) = R + x \cos \beta + y \sin \beta$$

● Preprocessing

raw projection data $I(r)$ 을 아래 식을 통해 sinogram $p(r)$ 로 만들

$$p_{\theta}(r) = -\ln \frac{I_{\theta}(r)}{I_0}$$

● Weighting

기본적인 cosine weighting. half-fan geometry에 적용 위한 half-fan weighting 적용

$$w(u) = \begin{cases} 0, & u_{min} \leq u < u_{-o} \\ \sin^2\left(\frac{\pi u - u_{-o}}{2 \Delta u}\right), & u_{-o} \leq u \leq u_{+o} \\ 1, & u_{+o} < u \leq u_{max} \end{cases}$$

● Filtering

- ① 각 값에 Fourier Transform을 적용함
 - ② 각 값에 high pass Filter 인 ramp filter를 적용함
 - ③ 각 값에 Inverse Fourier Transform을 적용함
- > 노이즈가 상당 부분 제거된 값을 구할 수 있음

● Backprojection & HU scaling

Point Driven 방법을 사용함
각 slice에서 연산을 통해 (u, v) 좌표의 값들을 (x, y, z) 좌표로 이동함
주어진 HU information으로 HU scaling 진행해 int로 저장

Result

● matlab 코드

○ cpu

- 완성도 : 완성
 - 소요 시간 : 매우 느림 - 706장 이용한 테스트 불가 수준
- #### ○ gpu - gpuarray 이용
- 완성도 : 완성
 - 소요시간 : 매우 느림 - 약 15분 소요

● C 코드

○ cpu

- 완성도 : 완성
- 소요시간 : 매우 느림 - 약 50분 소요

● Cuda 코드

○ gpu

- 완성도 : 정확한 filtering과 backprojection 구현 실패
- 소요시간 : 2분 40초