

IMAG/e group, department of Biomedical Engineering



1

One-minute paper

Naam docent: Mark Janse

Datum: 15-11-2022

Onderdeel: 8QA01 college 1

Graag invullen/inleveren na einde college;



Programma voor vandaag

- Introductie OGO
- · Uitleg probleemstelling
- · Inhoudelijke uitleg: wat zijn features?
- Praktische zaken
- Eerste OGO bijeenkomst



3

Huidkanker...

is de meest voorkomende soort kanker

heeft verschillende subtypen:

- Basaalcelcarcinoom met uitstekende prognose
- Melanoom met slechtere prognose (vijfjaarsoverleving ~65%)







8QA01 Part 1: Introduction; Bron: Het Financieele Dagblad, 10 mei 2022; Cijfers: IKNL



5

Is een app misschien de oplossing?

Laagdrempelige manier om plekjes te checken?

Hoe goed moet zo'n app werken om bruikbaar te zijn?

Kan het überhaupt wel?





Wat bestaat er al?

SkinVision is een app die Al gebruikt om plekjes in te schatten



7 8QA01 Part 1: Introduction

TU/e

7

Wat be

SkinVision gebruikt c



8QA01 Part 1: Introduction; Bron: nu.nl



Wat bestaat er al?

OddSpot is een door de TU/e ontwikkelde app

Door 14 vragen te beantwoorden kan de app twee soorten huidkanker 'vinden'



This app evaluates, based on your input, the likelihood of small, suspicious spots on the skin to be potential precursors to skin cancer: actinic keratosis and basal cell carcinoma.

We have made a serious effort to make sure the app delivers accurate predictions, but nevertheless: when in doubt always consult your general physician or dermatologist.

The app was created by the Human-Technology Interaction group at Eindhoven University of Technology (TU/e), in cooperation with the Jheronimus Academy of Data Science in Den Bosch (JADS).

8QA01 Part 1: Introduction

TU/e

9

Voorbeeldje Oddspot

Question 4 of 14							
Does the spot bleed?							
(for instance, when you dry yourself after showering, or when you accidentally touch it)							
O Yes							
O Sometimes							
O No							
O Don't know							

Question 7 of 14						
What is the color of the spot?						
O Skin colored						
O Light red						
O Dark red						
O Bright red						
O Brownish						



De antwoorden resulteren in een score:

		ريني ريي	
Q1: Age	 Q7: Color	 	Score
20	Brown		0
25	Brown		5
40	Light red	•	25
70	Red		80

11 8QA01 Part 1: Introduction

TU/e

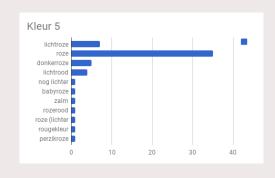
11

Mentimeter

TU/e

Zicht is subjectief

Lichtroze, roze of donkerroze?





13 8QA01 Part 1: Introduction

TU/e

13

Zicht is subjectief

Welke kleur heeft deze jurk?









After **7.6 Million** tweets it's time to seperate the fact from fiction



- 3,622,960 Visitors to romanoriginals.co.uk to romanoriginals.co.uk in 48 hours
- 2,214,343 uses of #TheDress
- Covered on over 150 Networks including BBC Worldwide, SKY, CNN, FOX, ABC, CBS, Globo TV, NTN24, Nippon TV and more...

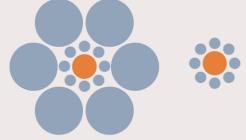




- 70% of people asked actually saw White and Gold instead of Blue and Black
- 73 Million views of #TheDress across all social media channels
- 34 Minutes was the amount of time it took for romanoriginals.co.uk to sell out of #TheDress

15

Nog meer illusies





8QA01 Part 1: Introduction



Een computer is objectiever

Een computer trapt niet in optische illusies

Een computer kan preciezer meten

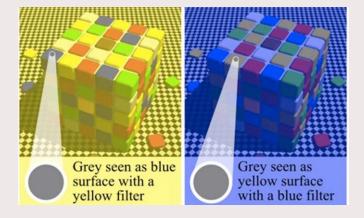
Een computer meet altijd hetzelfde

17 8QA01 Part 1: Introduction

TU/e

17

Maar de computer kent geen context





En als het fout gaat, gaat het goed fout



Dit is een paard!

Dit is een paard!

Dit is geen paard!

Dit is geen paard!

Lapuschkin et al. Nature communications 10.1 (2019): 1-8.; Slide courtesy Bas van der Velden



19

Doel van het project

Jullie opdracht is om een aantal kenmerken te onderzoeken die op het oog of met een Python algoritme gemeten kunnen worden, het algoritme te implementeren, en een oordeel te geven over of het algoritme een goede toevoeging zou zijn [aan OddSpot] op basis van jullie bevindingen.



8QA01 OGO Beeldanalyse

PART 2: FEATURES METEN

M.H.A. Janse

IMAG/e group, department of Biomedical Engineering



21

Kenmerken meten: "features"

In <u>computer vision</u> and <u>image processing</u>, a **feature** is a piece of information about the content of an image; typically about whether a certain region of the image has certain properties. Features may be specific structures in the image such as points, edges or objects.

In computer vision en beeldverwerking, is een **feature** een stukje informatie over de inhoud van een beeld; typisch iets over of een bepaalde regio van het beeld bepaalde eigenschappen heeft. Features kunnen specifieke structuren zijn in het beeld zoals punten, randen of objecten.



Kenmerken meten: "features"

Ofwel: een "feature" is alles wat iets van een beeld in een getal of categorie samenvat.

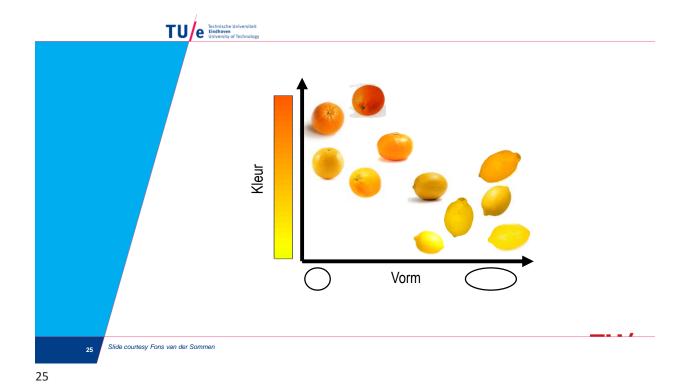
23 8QA01 Part 1: Introduction

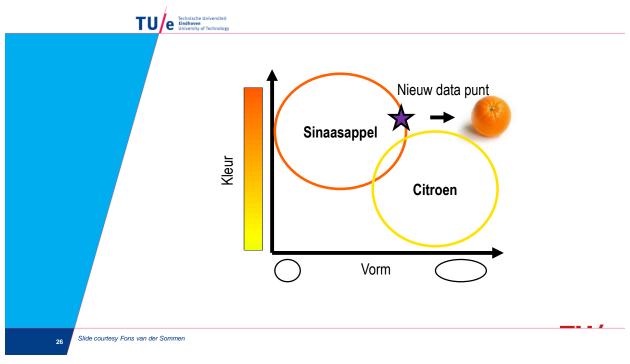
TU/e

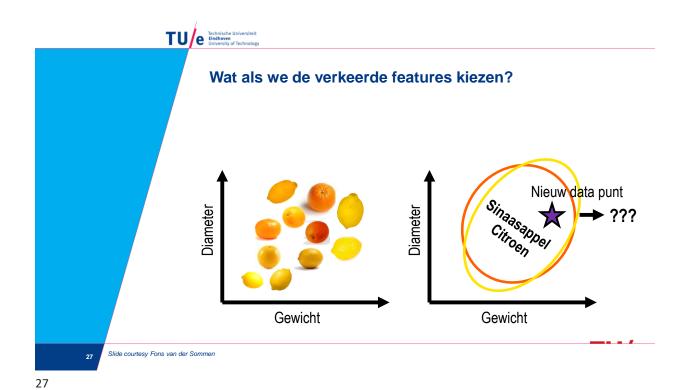
23



Slide courtesy Fons van der Sommen





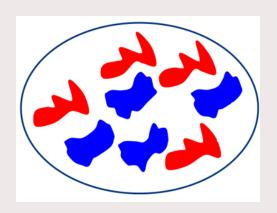




Voorbeeld onze context

Rood: kanker; blauw: geen kanker

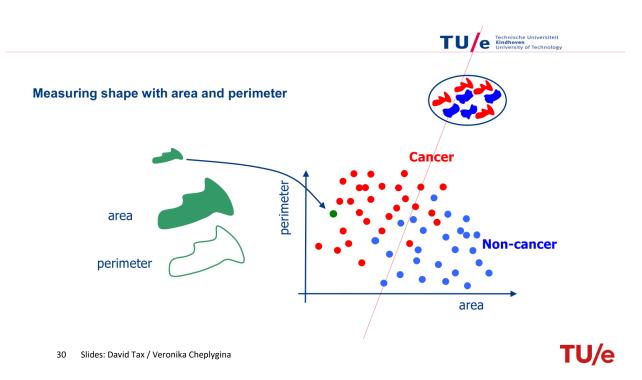
Blauw heeft een meer gladde vorm, hoe meten we dit?



29 8QA01 Part 2: Features

TU/e

29



Vorm meten met oppervlak en omtrek

De verhouding tussen oppervlak en omtrek vertelt ons iets over de vorm

We kunnen dit combineren tot één getal: de compactness

Compactness =
$$\frac{l^2}{4\pi A}$$

Waar l = lengte (omtrek) en A is Area/oppervlak

31 8QA01 Part 2: Features

TU/e

31

Wat voorbeelden van compactness



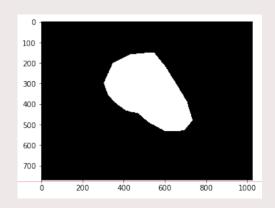
32 8QA01 Part 2: Features



Hoe meten we dit met de computer?

Oppervlak:

Maak een binair *masker* en tel het aantal pixels



33 8QA01 Part 2: Features

TU/e

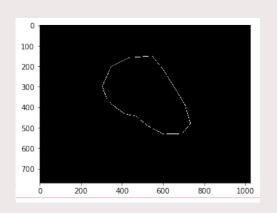
33

Hoe meten we dit met de computer?

Omtrek:

Verklein het masker 1 pixel en haal het van het originele masker af,

Tel vervolgens de pixels





In Python code:

```
def measureAreaPerimeter(maskImage):
    #Measure area: the sum of all white pixels in the mask image
    area = np.sum(maskImage)

#Measure perimeter: first find which pixels belong to the perimeter.
    struct_el = morphology.disk(1)
    maskEroded = morphology.binary_erosion(maskImage, struct_el)
    perimeterImage = maskImage - maskEroded

#Now we have the perimeter image, the sum of all white pixels in it
    perimeter = np.sum(perimeterImage)

return area, perimeter
```

35 8QA01 Part 2: Features

TU/e

35

Jullie taak: meer goede features maken/vinden

Wat is een goede feature?

- · Varieert tussen afbeeldingen
- Lijkt niet te veel op andere features (complementair)
- Houdt de groepen uit elkaar 😊
- Tip: ga niet het wiel opnieuw uitvinden, check de literatuur

TU/e

36 8QA01 Part 2: Features

Praktische dingen

PRV Literatuuronderzoek: zie Canvas; Voor 23 november 17:00 af!

Groepen zijn ingedeeld, zie Canvas

Vanmiddag eerste tutorbijeenkomst

Beelden voor tussentijdse opdracht volgen deze week

Inhoudelijke vragen? Stel ze in de Canvas discussie!

Alle code staat al online, maar nog niet alles is relevant

37 8QA01 Part 1: Introduction

TU/e

37

Belangrijke data

Vrijdag 9 december: tussentijds verslag inleveren

- Wordt wel beoordeeld, maar het cijfer telt niet mee
- "Zijn we op de goede weg?"

Vrijdag 9 december: tweede college

Vrijdag 13 januari: eindverslag inleveren! **Dinsdag 17 januari**: eindpresentaties

Donderdag 19 januari: eindgesprek en eindbeoordeling

Alle info hierover staat in de casusinformatie op Canvas



Heel veel succes met het project!

TU/e

39 8QA01 Part 1: Introduction