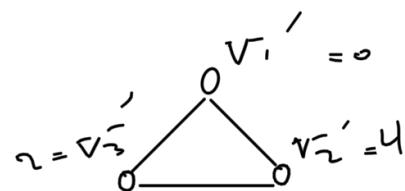
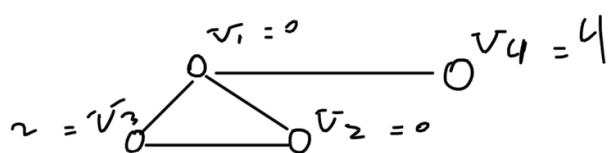


$$G = (V, E)$$

$$G' = (V', E')$$

(a)



$$h^0_{v_1} = 1 \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \text{Max : } h'_{N(v_1)} = 4 , h'_{v_1} = \text{combine}(0, 4) \\ \text{mean : } h'_{N(v_1)} = 3 , h'_{v_1} = \text{combine}(0, 2) \\ \text{Sum : } h'_{N(v_1)} = 9 , h'_{v_1} = \text{combine}(0, 6) \end{array} \right.$$

$$h^0_{v_1'} = 0 \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \text{Max : } h'_{N(v_1')} = 2 , h' = \text{combine}(0, 4) \\ \text{mean : } h'_{N(v_1')} = 2 , h' = \text{combine}(0, 3) \\ \text{Sum : } h'_{N(v_1')} = 4 , h' = \text{combine}(0, 6) \end{array} \right.$$

میں ایسا میں دوسرے بارہے سے mean کا حساب کرے۔

، HACT Graph Representation architecture ، جگہ نوادرانہ کی مدد سے
رکھ دیا جائے گا۔

با استفاده از پدaranش های متمرکز یا entity ، بازنگری های سه‌بعدی برای
نمودار نمودار نقطه‌ای (multi-level point) بسته آمدند. این اتفاق در سه‌ بعدی شده است.
در HACT-NET از یک شبکه گرافی سه‌ بعدی متریک برای استفاده از multi-level Rep. استفاده
شده است که درین دستگاه موبایل اثراً می‌کنند و دقتی بسیار بالاتری را داشت.

(b) تین CG-GNN بر کارخانه ای ارسانی کنند که با وجود سلسله دستگاه TC-GNN رای صفت امیدوار نورها را توجه به بنت کنند که این در نتیجه بر حمله های تردد کاره و پس لای دهنده دستگاه را فراهم کنند.

SlideGraph⁺

(a) درین مکاره از پیش بینی *edgeconv* ماتریس *slide image* داشته باشیم که در این پیش بینی در طبقه استخراج شده است. یعنی ابتدا ب (اینطور) بازسازی نویم و آنرا به (اینطور) صورت راهنمایی کرده بیسیم و ... و پس از تبعیض این امپینگ ها، میتوان $I \rightarrow s$ را برای اینجا و پیش بینی کرد.

استفاده از دستبین دلخواه، موجب افزایش درست بود. هم‌چنین تغییر پریس دعوه محسوس شد.

Her2 معتمد هستو-موربتو DAB 85٪، اسلکاج! Her2 معتمد هستو-موربتو DAB 85٪، اسلکاج!

۱۰۷ **Voxelmorph** \rightarrow ۱۰۸ long-range spatial relative Vit-Net
 localized \rightarrow **ConvNet**, Vit is \rightarrow **feature map**, self-attention \rightarrow **transmorph**
 feature map, self-attention \rightarrow **Cover** long-range spatial relative **transformer**
 downsampled \rightarrow **Vit** \rightarrow **vit-net**
 ConvNet \rightarrow **Transmorph** \rightarrow **Pos-Encoder** \rightarrow **Transmorph** \rightarrow **Transmorph**
 (Swin Transformer) \rightarrow **Pos-Encoder** \rightarrow **Transmorph**

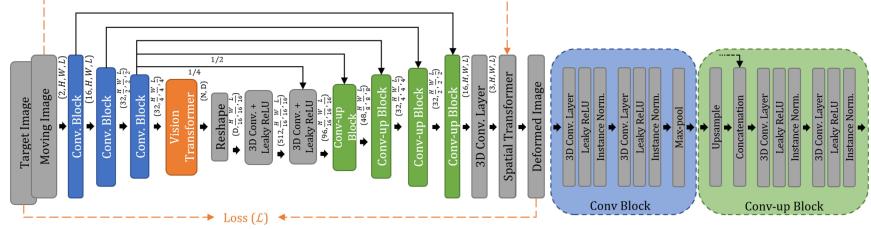


Figure 1: Method overview and network architecture of ViT-V-Net.

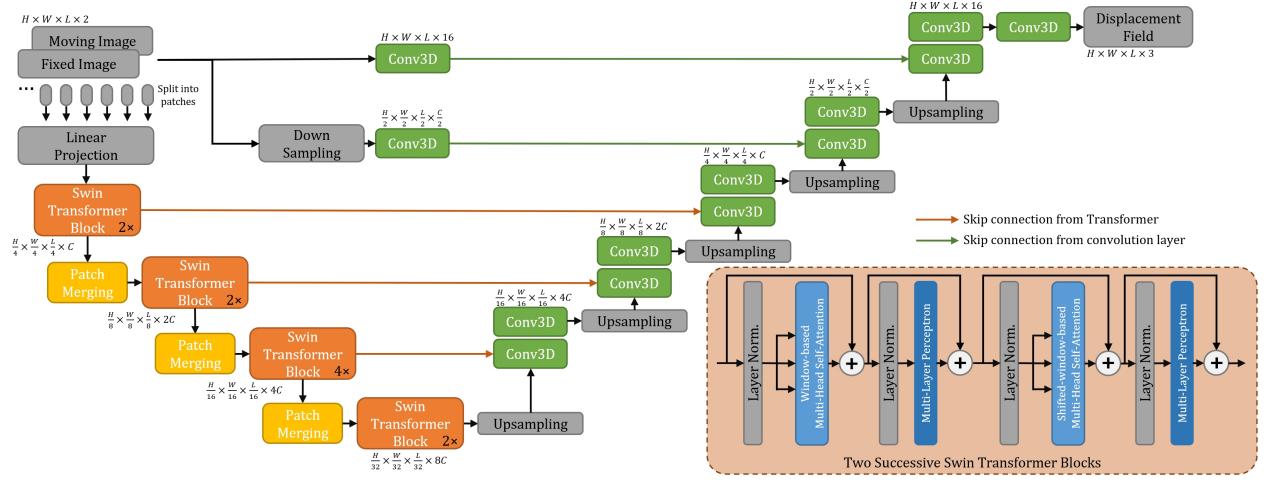


Fig. 1: The architecture of the proposed TransMorph registration network.