

# Localización de landmarks cefalométricos por medio de técnicas de few-shot learning y análisis de redes convolucionales

Alejandro Borrego Megías

**Tutores:** Pablo Mesejo Santiago, Javier Merí de la Maza

Universidad de Granada, España

November 22, 2022



UNIVERSIDAD  
DE GRANADA

# Índice Primera Parte

## Análisis de redes convolucionales

- 1 Introducción
- 2 Modelización
- 3 Invarianza por traslaciones

# Índice Primera Parte

① Introducción

② Modelización

③ Invarianza por traslaciones

# Redes Neuronales Convolucionales

- Buen rendimiento, comprobable empíricamente.
- Vía de estudio abierta en lo que se refiere a la modelización matemática y la justificación teórica de estos resultados.

Destacamos:

Invarianza por traslaciones



Invarianza frente a pequeñas deformaciones



# Invarianza por traslaciones

Trabajamos sobre el espacio de funciones  $L^2(\mathbb{R}^d)$ .

## Definición de traslación

Sea  $f \in L^2(\mathbb{R}^d)$ ,  $L_c f(x) = f(x - c)$  es la traslación de  $f$  por  $c \in \mathbb{R}^d$ .

## Invarianza por traslaciones de un operador $\Phi$

Decimos que un operador  $\Phi$  sobre  $L^2(\mathbb{R}^d)$ , es invariante por traslaciones si  $\Phi(L_c f(x)) = \Phi(f)$  para todo  $f \in L^2(\mathbb{R}^d)$  y para todo  $c \in \mathbb{R}^d$ .

# Invarianza frente a pequeñas deformaciones

*Deformación  $\implies$  Difeomorfismo*

*Deformaciones pequeñas  $\implies$  Difeomorfismo cercanos a traslaciones*

## Definición

Denotemos  $L_\tau f(x) = f(x - \tau(x))$  como la acción del difeomorfismo  $1 - \tau$  sobre  $f$ .

Donde  $\tau$  es el campo de desplazamiento.

**Invarianza frente a pequeñas deformaciones**



**Lipschitz-continuidad frente a la acción de difeomorfismos**

# Invarianza frente a pequeñas deformaciones

## Condición de Lipschitz clásica

Sea  $f : M \rightarrow N$  una función entre dos espacios métricos  $M$  y  $N$  con sus respectivas distancias  $d_M$  y  $d_N$ . Se dice que  $f$  satisface la condición de Lipschitz si  $\exists C > 0$  tal que:

$$d_N(f(x), f(y)) \leq C d_M(x, y), \quad \forall x, y \in M$$

En nuestro caso:

$$\|\Phi(f) - \Phi(L_\tau f)\| \leq \|f\| d(1, 1 - \tau) \quad (1)$$

Necesitamos una definición para la distancia entre dichos difeomorfismos.

# Invarianza frente a pequeñas deformaciones

## Distancia entre $1 - \tau$ y $1$

Se define una distancia entre  $1 - \tau$  y  $1$  en cualquier subconjunto compacto  $\Omega$  de  $\mathbb{R}^d$  como

$$d_{\Omega}(1, 1 - \tau) = \sup_{x \in \Omega} |\tau(x)| + \sup_{x \in \Omega} |\nabla \tau(x)| + \sup_{x \in \Omega} |H\tau(x)| \quad (2)$$

La invarianza frente a pequeñas deformaciones de un operador  $\Phi$  invariante por traslaciones viene determinada por:

$$\|\Phi(f) - \Phi(L_{\tau}f)\| \leq C\|f\|(\|\nabla \tau\|_{\infty} + \|H\tau\|_{\infty}). \quad (3)$$

Con  $f \in L^2(\mathbb{R}^d)$  y  $C > 0$ .



# Próximos pasos

¿Qué operador  $\Phi$  tomar que cumpla todo lo anterior?

# Índice Primera Parte

- 1 Introducción
- 2 Modelización
- 3 Invarianza por traslaciones

# Módulo de la transformada de Fourier

Vamos a probar con el módulo de la transformada de Fourier:

$$\Phi(f) = |\widehat{f}| \quad f \in L^2(\mathbb{R}^2)$$

Con este operador observamos que:

- Es invariante por traslaciones.
- No es Lipschitz continuo frente a pequeñas deformaciones.

Debemos buscar otro operador.

# Alternativa: Ondeletas

## Ondeleta Madre

Una ondeleta madre escalada por un factor  $2^j$  con  $j \in \mathbb{Z}$  y rotada por  $r \in G$  siendo  $G$  el grupo finito de rotaciones, se escribe:

$$\psi_{2^j r}(x) = 2^j \psi(2^j r^{-1} x).$$

Usaremos ondeletas madre del tipo:

$$\psi(x) = e^{i\eta x} \Theta(x) \tag{4}$$

donde  $\Theta(x)$  es una función real con soporte en una bola de baja frecuencia en  $x = 0$ , cuyo radio es del orden de  $\pi$ .

# La transformada de Littlewood-Paley

Con esta generamos la siguiente base ortonormal de ondeletas:

$$\{\psi_\lambda(x)\}_{\lambda=2^j r \in 2^{\mathbb{Z}} \times G} \quad (5)$$

transformada de Littlewood-Paley

$$\forall x \in \mathbb{R}^d \quad W[\lambda]f(x) = f * \psi_\lambda(x) = \int f(u) \psi_\lambda(x-u) du. \quad (6)$$

donde  $\lambda \in 2^j r \in 2^{\mathbb{Z}} \times G$

# Problema: La escala



Fijada una escala  $2^J$   $J \in \mathbb{Z}$ , se establece un umbral tal que solo se mantienen las ondeletas de escala  $2^j > 2^{-J}$ .

## Problema: La escala

Surge la necesidad de promediar las frecuencias no cubiertas por el factor de escala fijado:

$$A_J f = f * \phi_{2^J} \quad \text{con} \quad \phi_{2^J}(x) = 2^{-J} \phi(2^{-J} x). \quad (7)$$

Así, los coeficientes obtenidos, fijada una escala son:

$$W_J f = \{A_J f, (W[\lambda] f)_{\lambda \in \Lambda_J}\}$$

$$\text{con } \Lambda_J = \{\lambda = 2^j r : r \in G^+, 2^j > 2^{-J}\}.$$

## Coeficientes unitarios

### Condición $W_J$ unitario

Para cualquier  $J \in \mathbb{Z}$  o  $J = \infty$ ,  $W_J$  es unitario en el espacio de funciones reales o complejas de  $L^2(\mathbb{R}^d)$  si y solo si para casi todo  $\omega \in \mathbb{R}^d$  se cumple:

$$\beta \sum_{j=-\infty}^{\infty} \sum_{r \in G} |\widehat{\psi}(2^{-j} r^{-1} \omega)|^2 = 1 \quad y \quad |\widehat{\phi}(\omega)|^2 = \beta \sum_{j=-\infty}^0 \sum_{r \in G} |\widehat{\psi}(2^{-j} r^{-1} \omega)|^2, \quad (8)$$

donde  $\beta = 1$  para funciones complejas y  $\beta = \frac{1}{2}$  para funciones reales.



# Convenios

Trabajaremos con funciones reales.

- $W_J$  es unitario.
- $\widehat{\phi}(\omega)$  es real y simétrica, por lo que  $\phi$  también lo será y  $\phi(rx) = \phi(x) \quad \forall r \in G$ .
- Las derivadas de  $\phi$  pertenecen a  $L^1(\mathbb{R}^d)$ .

# Operador de dispersión

## Operador de dispersión

Sea  $\mathcal{P}_\infty$  el conjunto de todos los caminos finitos. La transformada de dispersión de  $f \in L^1(\mathbb{R}^d)$  se define para cualquier camino  $p \in \mathcal{P}_\infty$  como:

$$\bar{S}f(p) = \int_{\mathbb{R}^d} U[p]f(x)dx \quad (9)$$

Siendo  $\bar{S}f(p)$  invariante a traslaciones para un  $f$  fijo.

# Operador de dispersión

## Operador de dispersión

Sea  $\mathcal{P}_\infty$  el conjunto de todos los caminos finitos. La transformada de dispersión de  $f \in L^1(\mathbb{R}^d)$  se define para cualquier camino  $p \in \mathcal{P}_\infty$  como:

$$\bar{S}f(p) = \int_{\mathbb{R}^d} U[p]f(x)dx \quad (10)$$

Siendo  $\bar{S}f(p)$  invariante a traslaciones para un  $f$  fijo.

# Caminos de frecuencias

## Ondeleta Madre

Una secuencia ordenada  $p = (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m)$  con  $\lambda_k \in \Lambda_\infty = 2^{\mathbb{Z}} \times G^+$  se denomina **camino**. Al camino vacío se le denota por  $p = \emptyset$ .

Usaremos caminos de frecuencias descendentes  $p = (\lambda_k)_{k \leq m}$  en el cual  $|\lambda_{k+1}| \leq |\lambda_k|$ . Pues el propagador  $U[\lambda]$  progresivamente lleva la energía de la señal a frecuencias cada vez menores.

# Operador de dispersión

## Operador de dispersión

Sea  $\mathcal{P}_\infty$  el conjunto de todos los caminos finitos. La transformada de dispersión de  $f \in L^1(\mathbb{R}^d)$  se define para cualquier camino  $p \in \mathcal{P}_\infty$  como:

$$\bar{S}f(p) = \int_{\mathbb{R}^d} U[p]f(x)dx \quad (11)$$

Siendo  $\bar{S}f(p)$  invariante a traslaciones para un  $f$  fijo.

## Propagador de dispersión

El operador  $W[\lambda]f = f * \psi_\lambda$  es Lipschitz-continuo bajo la acción de difeomorfismos para  $f \in L^2(\mathbb{R}^d)$  fijo.

¿Pero invariante a traslaciones?

Condición para coeficientes I.T.

Si  $U[\lambda]$  es un operador definido en  $L^2(\mathbb{R}^d)$ , no necesariamente lineal pero que conmuta con traslaciones, entonces  $\int_{\mathbb{R}^d} U[\lambda]f(x)dx$  es invariante a traslaciones si es finito.

Pero como  $\int_{\mathbb{R}^d} \psi(x)dx = 0 \implies \int_{\mathbb{R}^d} f * \psi(x)dx = 0$ .

# Propagador de dispersión

Para obtener coeficientes invariantes por traslaciones.

$$U[\lambda]f = M[\lambda]W[\lambda]$$

El operador más sencillo que garantiza coeficientes invariantes por traslaciones y Lipschitz-continuidad frente a difeomorfismos es:

Definición del operador  $U[\lambda]$

$$U[\lambda]f = M[\lambda]W[\lambda]f = |f * \psi_\lambda| = \left| \int_{\mathbb{R}^d} f(u) \psi_\lambda(x - u) du \right|$$

# Propagador de dispersión

Así, sobre un camino  $p$  definimos el **propagador de dispersión** como:

$$U[p]f = U[\lambda_m] \dots U[\lambda_2] U[\lambda_1] = ||f * \psi_{\lambda_1}| * \psi_{\lambda_2}| \dots | * \psi_{\lambda_m}|$$

Además:

$$\int_{\mathbb{R}^d} U[p]f(x) dx < \infty$$



# operador de ventana

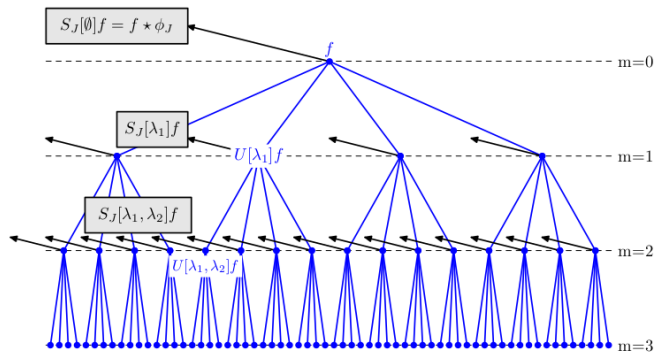
## Definición operador de ventana

Sea  $J \in \mathbb{Z}$  y  $\mathcal{P}_J$  el conjunto de caminos finitos  $p = (\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_m)$  con  $\lambda_k \in \Lambda_J$  y  $|\lambda_k| = 2^k > 2^{-J}$ . Una ventana de transformada de dispersión se define para todo  $p \in \mathcal{P}_J$  por

$$S_J[p]f(x) = U[p]f * \phi_{2^J}(x) = \int_{\mathbb{R}^d} U[p]f(u) \phi_{2^J}(x - u) du. \quad (12)$$

$$S_J[p]f(x) = ||f * \psi_{\lambda_1}| * \psi_{\lambda_2}| \dots | * \psi_{\lambda_m}| * \phi_{2^J}(x). \quad (13)$$

# operador de ventana



# Diferencias y Similitudes con una Red convolucional

## Similitudes:

- Cascada de convoluciones (operador  $W[\lambda]$ ).
- Capas de *pooling* (operador  $M[\lambda]$  y  $\phi_{2^J}$ ).
- Si  $p$  tiene longitud  $m$ :  $S_J[p]f(x)$  equivale al resultado de la capa  $m$  de la red.

## Diferencias:

- Los pesos no se aprenden.

# Índice Primera Parte

- 1 Introducción
- 2 Modelización
- 3 Invarianza por traslaciones

# Ondeletas admisibles

## ondeletas admisibles

Una ondeleta de dispersión se dice que es admisible si existe  $\eta \in \mathbb{R}^d$  y una función  $\rho \geq 0$ , con  $|\widehat{\rho}(\omega)| \leq |\widehat{\phi}(2\omega)|$  y  $\widehat{\rho}(0) = 1$ , tal que la función:

$$\widehat{\Psi}(\omega) = |\widehat{\rho}(\omega - \eta)|^2 - \sum_{k=1}^{+\infty} k(1 - |\widehat{\rho}(2^{-k}(\omega - \eta))|^2) \quad (14)$$

satisface:

$$\alpha = \inf_{1 \leq |w| \leq 2} \sum_{j=-\infty}^{\infty} \sum_{r \in G} \widehat{\Psi}(2^{-j}r^{-1}\omega) |\widehat{\psi}(2^{-j}r^{-1}\omega)|^2 > 0. \quad (15)$$

# No-expansividad y conservación de la norma

## No-expansividad

Para  $f, h \in L^2(\mathbb{R}^d)$  y  $J \in \mathbb{Z}$  se cumple

$$\|S_{J+1}[\mathcal{P}_{J+1}]f - S_{J+1}[\mathcal{P}_{J+1}]h\| \leq \|S_J[\mathcal{P}_J]f - S_J[\mathcal{P}_J]h\|. \quad (16)$$

## Conservación de la norma

Si las ondeletas son admisibles, entonces para toda  $f \in L^2(\mathbb{R}^d)$  se tiene que

$$\lim_{m \rightarrow \infty} \|U[\Lambda_J^m]f\|^2 = \lim_{m \rightarrow \infty} \sum_{n=m}^{\infty} \|S_J[\Lambda_J^n]f\|^2 = 0 \quad (17)$$

y

$$\|S_J[\mathcal{P}_J]f\| = \|f\|. \quad (18)$$

# Invarianza por traslaciones

## Invarianza por traslaciones

Para ondeletas de dispersión admisibles se tiene que

$$\forall f \in L^2(\mathbb{R}^d), \forall c \in \mathbb{R}^d \quad \lim_{J \rightarrow \infty} \|S_J[\mathcal{P}_J]f - S_J[\mathcal{P}_J]L_c f\| = 0.$$

# Índice Segunda Parte

## Localización de landmarks cefalométricos por medio de técnicas de few-shot learning

- 4 Introducción
- 5 Fundamentos Teóricos
- 6 Estado del arte
- 7 Experimentos
- 8 Conclusiones
- 9 Examples
- 10 Conclusion







# Índice Segunda Parte

- 4 Introducción
- 5 Fundamentos Teóricos
- 6 Estado del arte
- 7 Experimentos
- 8 Conclusiones
- 9 Examples
- 10 Conclusion

# Índice Segunda Parte

- 4 Introducción
- 5 Fundamentos Teóricos
- 6 Estado del arte
- 7 Experimentos**
- 8 Conclusiones
- 9 Examples
- 10 Conclusion

## Índice Segunda Parte

## Example frame 1

This is the first frame.

You can set the blue bar vertical using the option

`\usetheme[verticalbar=true]{tud}`.

Set the aspect ratio to 4:3 with the documentclass option `aspectratio=43`. Use `aspectratio=169` for wide screen (16:9).



## Example frame 2

### Block

- item 1
- item 2

### Example

- ① Sugar in a stirred cup of tea gathers in the middle.
- ② Rivers often take a detour through flat terrain.

### Alert

Rivers and sweet tea do unexpected things.<sup>1</sup>

---

<sup>1</sup>A. Einstein (Mar. 1926). "Die Ursache der Mäanderbildung der Flußläufe und des sogenannten Baerschen Gesetzes". In: *Die Naturwissenschaften* 14.11, pp. 223–224. DOI: 10.1007/bf01510300





# Índice Segunda Parte

- 4 Introducción
- 5 Fundamentos Teóricos
- 6 Estado del arte
- 7 Experimentos
- 8 Conclusiones
- 9 Examples
- 10 Conclusion

## animation

Some commands take optional arguments in the form of  $\langle x-y \rangle$ , where  $x$  is the first 'sub-frame' on which the context is shown, and  $y$  is the last.  $x$  or  $y$  can be replaced by  $+$ , referring to 'the next sub-frame'.

① uncovered. . .

Using only:1

Using onslide:1

Using pause:

## animation

Some commands take optional arguments in the form of  $\langle x-y \rangle$ , where  $x$  is the first 'sub-frame' on which the context is shown, and  $y$  is the last.  $x$  or  $y$  can be replaced by  $+$ , referring to 'the next sub-frame'.

① uncovered. . .

② one. . .

Using only:2

Using onslide: 2

Using pause:

## animation

Some commands take optional arguments in the form of  $\langle x-y \rangle$ , where  $x$  is the first 'sub-frame' on which the context is shown, and  $y$  is the last.  $x$  or  $y$  can be replaced by  $+$ , referring to 'the next sub-frame'.

① uncovered. . .

② one. . .

③ by. . .

Using only:3

Using onslide: 3

Using pause:

# animation

Some commands take optional arguments in the form of <x-y>, where x is the first 'sub-frame' on which the context is shown, and y is the last. x or y can be replaced by +, referring to 'the next sub-frame'.

- ① uncovered. . .
- ② one. . .
- ③ by. . .
- ④ one.

Using only:

Using onslide:

Using pause:

## animation

Some commands take optional arguments in the form of  $\langle x-y \rangle$ , where  $x$  is the first 'sub-frame' on which the context is shown, and  $y$  is the last.  $x$  or  $y$  can be replaced by  $+$ , referring to 'the next sub-frame'.

① uncovered. . .

② one. . .

③ by. . .

④ one.

Using only:

Using onslide:

Using pause:

## animation

Some commands take optional arguments in the form of  $\langle x-y \rangle$ , where  $x$  is the first 'sub-frame' on which the context is shown, and  $y$  is the last.  $x$  or  $y$  can be replaced by  $+$ , referring to 'the next sub-frame'.

① uncovered. . .

② one. . .

③ by. . .

④ one.

Using only:

Using onslide:

Using pause:1



## animation

Some commands take optional arguments in the form of  $\langle x-y \rangle$ , where  $x$  is the first 'sub-frame' on which the context is shown, and  $y$  is the last.  $x$  or  $y$  can be replaced by  $+$ , referring to 'the next sub-frame'.

① uncovered. . .

② one. . .

③ by. . .

④ one.

Using only:

Using onslide:

Using pause:12

## animation

Some commands take optional arguments in the form of  $\langle x-y \rangle$ , where  $x$  is the first ‘sub-frame’ on which the context is shown, and  $y$  is the last.  $x$  or  $y$  can be replaced by  $+$ , referring to ‘the next sub-frame’.

① uncovered. . .

Using only:

② one. . .

Using onslide:

③ by. . .

Using pause:123

④ one.

For more advanced animations, see §14 of the manual:

<https://www.ctan.org/pkg/beamer>

Thanks for your attention.

A digital version of this presentation can be found here:

<https://gitlab.com/novanext/tudelft-beamer>



# Bibliography I

Einstein, A. (Mar. 1926). “Die Ursache der Mäanderbildung der Flußläufe und des sogenannten Baerschen Gesetzes”. In: *Die Naturwissenschaften* 14.11, pp. 223–224. DOI: [10.1007/bf01510300](https://doi.org/10.1007/bf01510300).