

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 20, 2022



UNIVERSIDAD
DE GRANADA

Índice Primera Parte

Análisis de redes convolucionales

- 1 Introducción
- 2 Modelización
- 3 Invarianza por traslaciones
- 4 Conclusiones

Índice Primera Parte

1 Introducción

2 Modelización

3 Invarianza por traslaciones

4 Conclusiones

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 Φ

Decimos que un operador Φ 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 τ 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 Ω 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 Φ 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 Φ tomar que cumpla todo lo anterior?

Índice Primera Parte

1 Introducción

2 Modelización

3 Invarianza por traslaciones

4 Conclusiones

Índice Primera Parte

① Introducción

② Modelización

③ Invarianza por traslaciones

④ Conclusiones

Índice Primera Parte

- 1 Introducción
- 2 Modelización
- 3 Invarianza por traslaciones
- 4 Conclusiones

Índice Segunda Parte

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

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

Índice Segunda Parte

5 Introducción

6 Fundamentos Teóricos

7 Estado del arte

8 Experimentos

9 Conclusiones

10 Examples

11 Conclusion

Índice Segunda Parte

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

Índice Segunda Parte

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

Índice Segunda Parte

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

Índice Segunda Parte

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

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).

Índice Segunda Parte

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

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.¹

¹A. 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

columns

first column



Índice Segunda Parte

- 5 Introducción
- 6 Fundamentos Teóricos
- 7 Estado del arte
- 8 Experimentos
- 9 Conclusiones
- 10 Examples
- 11 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 <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. . .

Using only:2

Using onslide: 2

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. . .

Using only:3

② one. . .

Using onslide: 3

③ by. . .

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:

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:1

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:12

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. . .

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.