

Teknoloji Fakültesi Elektrik - Elektronik Mühendisliği Bölümü

DERİN SİNİR AĞLARI VE UYGULAMALARI DERSİ

U-Net MODEL RETINA DAMARLARI SEGMENTASYONU

<u>DERSIN ÖĞRETİM ÜYESİ</u> Prof. Dr. NECAATTİN BARIŞÇI

HAZIRLAYAN
Gamze GÜNAY
198330404

HAZİRAN 2020



PROBLEM TANIMI:

- Göz doktorunun retinayı taraması, hipertansiyon, kardiyovasküler ve diyabet gibi potansiyel göz hastalıklarının erken belirtilerini saptamasında önemli rol oynamaktadır.
- Retina kamera görüntülerinin manuel olarak değerlendirilmesi zordur ve çeşitli hastalardan çok sayıda görüntü alındığında manuel olarak değerlendirmesi olanaksız hale gelir.

ÇALIŞMANIN AMACI (Kapsam)

- ➤ Bu çalışmada bu sorunları çözmek için, geliştirilmiş derin öğrenme U-Net modeline dayanan bir fundus retina damarları segmentasyonu gerçekleştirilmesi amaçlanmıştır.
- Drive Data seti üzerinde U-Net modeli ile fundus retina damarları segmentasyonu ile gerçekleştirilmiştir.
- Deneysel sonuçlar ile DRIVE veri setinde retinal damar segmentasyonu için doğruluk, duyarlılık ve özgüllük değerleri sırasıyla % 97,32,% 99,73 ve% 97,85 olarak elde edilmiştir.
- Deneysel sonuçlar diğer yöntemler ile karşılaştırılmış ve diğer çalışmalara göre ROC curve (AUC) altındaki alan değerlendirildiğinde 0.9772 AUC ile DRIVE datasetinde başarılı performans elde ettiği gözlemlenmiştir.



DRIVE VERİ TABANI

- Digital Retinal Images for Vessel Extraction (DRIVE) veritabanı, 25-90 yaş aralığında 400 civarında diyabetik vakadan rastgele seçilen 40 adet renkli retinal fundus görüntüden oluşmaktadır. [1]
- Bu görüntüler 45 derece görüş açısında ve 768x584 piksel çözünürlükte ve 24 bit renk derinliğine sahiptir.
- > 40 görüntüden 33 adedi herhangi bir patoloji içermezken 7 tanesi erken dönem diyabetik vaka içermektedir.

Eğitim Görüntüleri erken dönem diyabetik vaka içeren görüntüler

25 training: pigment epithelium changes, probably 03 test: background diabetic retinopathy butterfly maculopathy with pigmented scar in fovea, or choroidiopathy, no diabetic retinopathy or pigmented scar in fovea, or choroidiopathy, no other vascular abnormalities.

26 training: background diabetic retinopathy, 32 training: background diabetic retinopathy

Test Görüntüleri erken dönem diyabetik vaka içeren görüntüler

08 test: pigment epithelium changes, diabetic retinopathy or other vascular abnormalities

14 test: background diabetic retinopathy 17 test: background diabetic retinopathy



DRIVE VERİ TABANI

- Veritabanındaki görüntüler 2 alt kümeye ayrılmıştır.
 - İlk 20 görüntü eğitim görüntüleri olarak kullanılmıştır.
 - İkinci 20 görüntü ise test görüntüsü olarak kullanılmıştır.
- > Bu veritabanı için, görüntüler retina görüntüsü etrafında kırpılmıştır. Her görüntü için, retina görüntüsü tanımlayan bir maske görüntüsü sağlanır.
- Eğitim görüntüleri ve test görüntüleri için manuel segmentasyonu (Ground Truth)mevcuttur.







Şekil 2 Orjinal görüntü/Maske Görüntüsü/Ground Truth

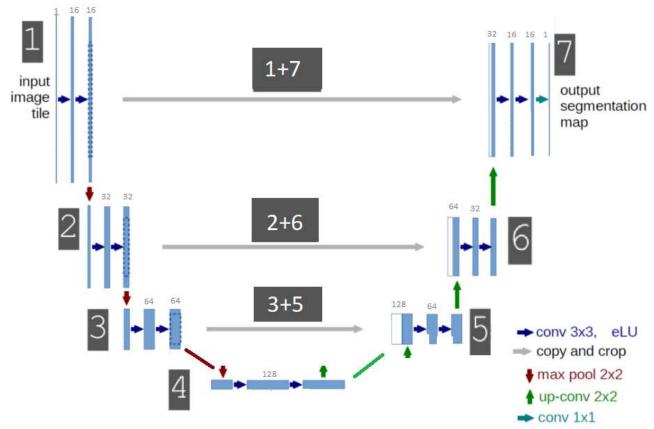
Pre-Processing:

- Derin öğrenme U-Net modelini öncesinde drive database verileri ön işleme tabi tutulmuştur. Sırasıyla:
 - a) Orjinal DRIVE database den alınmış görüntü
 - b) RGB to gray
 - c) Normalization
 - d) Histogram Equalization (CLAHE) görüntüde histogram eşitleme gerçekleştirilmiştir.
 - e) Gamma correction işlemi yapılmıştır.



NETWORK YAPISI:

- ➤ Bu çalışmada, Şekil 2'de gösterildiği gibi damar segmentasyonu için U-Net mimarisini kullanılmıştır.
- > U-Net mimarisi kodlama, köprü ve kod çözme olmak üzere üç bölümden oluşmaktadır.

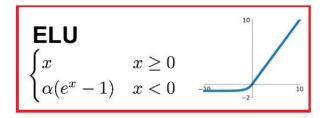


Şekil 2 Retina damar segmentasyonu için çalışmada kullanılan U-Net mimarisi



NETWORK YAPISI:

- ➤ U-NET mimarisinin kodlayıcı bölümüne her adımı 2x2 max pooling işlemi uygulanmıştır .
- ➤ Her bir convolution katmanı arasında bir Dropout 0.1 olarak uygulanmıştır.
- Her bir convolution işleminden sonra eLU aktivasyon fonksiyonu uygulanmıştır.



$$f(lpha,x) = egin{cases} lpha(e^x-1) & ext{for } x < 0 \ x & ext{for } x \geq 0 \end{cases}$$

U-NET mimarisinin kodlayıcı bölümüne convolution işlemleri sırası ile 16, 32,64 adet 3x3 filtre ile uygulanmıştır.

```
# 1\ Down 1
conv1 = Conv2D(16, (3, 3), activation='elu', padding='same')(inputs)
conv1 = Dropout(0.1)(conv1)
conv1 = Conv2D(16, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv1)
pool1 = MaxPooling2D((2, 2))(conv1)
# 2\ Down 2
conv2 = Conv2D(32, (3, 3), activation='elu', padding='same')(pool1)
conv2 = Dropout(0.1)(conv2)
conv2 = Conv2D(32, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv2)
pool2 = MaxPooling2D((2, 2))(conv2)
# 3\ Down 3
conv3 = Conv2D(64, (3, 3), activation='elu', padding='same')(pool2)
conv3 = Dropout(0.1)(conv3)
conv3 = Conv2D(64, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv3)
pool3 = MaxPooling2D((2, 2))(conv3)
# 3\ Middle
conv4 = Conv2D(128, (3, 3), activation='elu', padding='same')(pool3)
conv4 = Dropout(0.1)(conv4)
conv4 = Conv2D(128, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv4)
up1 = UpSampling2D(size=(2, 2))(conv4)
up1 = Concatenate(axis=-1)([conv3,up1])
conv5 = Conv2D(64, (3, 3), activation='elu', padding='same')(up1)
conv5 = Dropout(0.1)(conv5)
conv5 = Conv2D(64, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv5)
# 6\ Up 2
up2 = UpSampling2D(size=(2, 2))(conv5)
up2 = Concatenate(axis=-1)([conv2,up2])
conv6 = Conv2D(32, (3, 3), activation='elu', padding='same')(up2)
conv6 = Dropout(0.2)(conv6)
conv6 = Conv2D(32, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv6)
up3 = UpSampling2D(size=(2, 2))(conv6)
up3 = Concatenate(axis=-1)([conv1, up3])
conv7 = Conv2D(16, (3, 3), activation='elu', padding='same')(up3)
conv7 = Dropout(0.2)(conv7)
conv7 = Conv2D(16, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv7)
conv9 = Conv2D(1, (1, 1), activation='sigmoid', padding='same')(conv7)
outputs = conv9
```

Şekil 3 Retina damar segmentasyonu için çalışmada kullanılan U-Net mimarisi



NETWORK YAPISI:

- U-NET mimarisinin köprü bölümüne her bir convolution bloğun evrişimsel katmanı, eLU aktivasyon konksiyonundan geçirilir ve iki convolution blok arasında Dropout layer 0.1 olarak uygulanmıştır.
- Kod çözücü bölümünde her adımda upsampling işlemi ile feature kanal sayısı iki katına çıkarılır.
- Kodlayıcı bölümünden karşılık gelen feature map ile birleştirilerek, convolution katmanından geçirilir.
- ➤ Her bir convolution katmanı arasında bir Dropout 0.2 olarak uygulanmıştır.
- ➤ U-NET mimarisinin kod çözücü bölümüne convolution işlemleri sırası ile 64, 32,16 adet 3x3 filtre ile uygulanmıştır.
- Son katmanda 1 × 1 convolution layer ve Sigmoid aktivasyon fonksiyonu ile segmentasyon gerçekleştirilmiştir.

```
conv1 = Conv2D(16, (3, 3), activation='elu', padding='same')(inputs)
conv1 = Dropout(0.1)(conv1)
conv1 = Conv2D(16, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv1)
pool1 = MaxPooling2D((2, 2))(conv1)
# 2\ Down 2
conv2 = Conv2D(32, (3, 3), activation='elu', padding='same')(pool1)
conv2 = Dropout(0.1)(conv2)
conv2 = Conv2D(32, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv2)
pool2 = MaxPooling2D((2, 2))(conv2)
conv3 = Conv2D(64, (3, 3), activation='elu', padding='same')(pool2)
conv3 = Dropout(0.1)(conv3)
conv3 = Conv2D(64, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv3)
pool3 = MaxPooling2D((2, 2))(conv3)
conv4 = Conv2D(128, (3, 3), activation='elu', padding='same')(pool3)
conv4 = Dropout(0.1)(conv4)
conv4 = Conv2D(128, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv4)
up1 = UpSampling2D(size=(2, 2))(conv4)
up1 = Concatenate(axis=-1)([conv3,up1])
conv5 = Conv2D(64, (3, 3), activation='elu', padding='same')(up1)
conv5 = Dropout(0.1)(conv5)
conv5 = Conv2D(64, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv5)
up2 = UpSampling2D(size=(2, 2))(conv5)
up2 = Concatenate(axis=-1)([conv2,up2])
conv6 = Conv2D(32, (3, 3), activation='elu', padding='same')(up2)
conv6 = Dropout(0.2)(conv6)
conv6 = Conv2D(32, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv6)
up3 = UpSampling2D(size=(2, 2))(conv6)
up3 = Concatenate(axis=-1)([conv1, up3])
conv7 = Conv2D(16, (3, 3), activation='elu', padding='same')(up3)
conv7 = Dropout(0.2)(conv7)
conv7 = Conv2D(16, (3, 3), activation='elu', padding='same')(conv7)
# 8\ Final
conv9 = Conv2D(1, (1, 1), activation='sigmoid', padding='same')(conv7)
outputs = conv9
```

Şekil 4 Retina damar segmentasyonu için çalışmada kullanılan U-Net mimarisi

AĞIRLIKLARIN GÜNCELLENMESİ:

- Loss fonksiyonunun optimize edilip ağırlıkların ayarlanmasında Adaptive Moment Optimization (Adam) optimizasyon algoritması kullanılmıştır. Learning_rate=0.001 başlangıçta seçilmiştir 5 epoch ta bir düşme faktörü 0,005 düşürülmüştür.
- beta_1: 0.9, beta_2: 0.999, epsilon 1e-7 olarak alınmıştır.

$$\nu_t = \beta_1 * \nu_{t-1} - (1 - \beta_1) * g_t$$

$$s_t = \beta_2 * s_{t-1} - (1 - \beta_2) * g_t^2$$

$$\Delta \omega_t = -\eta \frac{\nu_t}{\sqrt{s_t + \epsilon}} * g_t$$

$$\omega_{t+1} = \omega_t + \Delta \omega_t$$

 $\eta: Initial\ Learning\ rate$

 g_t : Gradient at time t along ω^j

 ν_t : Exponential Average of gradients along ω_j

 s_t : Exponential Average of squares of gradients along ω_j

 $\beta_1, \beta_2: Hyperparameters$

Şekil 5 Adaptive Moment Optimization (Adam) optimizasyonu

LOSS FONKSİYONU:

Kayıp fonksiyonunun hesaplanmasında ikili çapraz entropi (binary cross entropy) kullanılmıştır.

$$L_{bce} = \sum_{i} y_{i} \log o_{i} + (1 - y_{i}) \log(1 - o_{i})$$

- 200000 adet patch (48x48x1) ile 20 epoch boyunca eğitim gerçekleştirilmiştir.
- Batch size 128 olarak uygulanmıştır.

Test Sonuçları

➤ DRIVE data seti ile U-Net modelinin 20. epoch sonunda doğruluk, duyarlılık ve özgüllük değerleri sırasıyla% 97,32,% 99,73 ve% 97,85 dir.

```
Epoch 15/20
Epoch 00015: val loss did not improve from 0.09229
precision m: 0.8799 - sensitivity at specificity: 0.9967 - specificity: 0.9768 - val loss: 0.1029 - val accuracy: 0.9606 - val f1 m: 0.8010 - val recall m:
0.8371 - val precision m: 0.7682 - val sensitivity at specificity: 0.9881 - val specificity: 0.9641
Epoch 16/20
Epoch 00016: val loss did not improve from 0.09229
precision m: 0.8824 - sensitivity at specificity: 0.9970 - specificity: 0.9775 - val loss: 0.1051 - val accuracy: 0.9599 - val f1 m: 0.7996 - val recall m:
0.8459 - val precision m: 0.7585 - val sensitivity at specificity: 0.9878 - val specificity: 0.9626
Epoch 17/20
Epoch 00017: val loss did not improve from 0.09229
precision m: 0.8837 - sensitivity at specificity: 0.9971 - specificity: 0.9779 - val loss: 0.1087 - val accuracy: 0.9601 - val f1 m: 0.8004 - val recall m:
0.8437 - val precision m: 0.7616 - val sensitivity at specificity: 0.9846 - val specificity: 0.9646
Epoch 18/20
Epoch 00018: val loss did not improve from 0.09229
precision m: 0.8824 - sensitivity at specificity: 0.9968 - specificity: 0.9774 - val loss: 0.1037 - val accuracy: 0.9613 - val f1 m: 0.8037 - val recall m:
0.8364 - val precision m: 0.7736 - val sensitivity at specificity: 0.9860 - val specificity: 0.9662
Epoch 19/20
Epoch 00019: val loss did not improve from 0.09229
precision m: 0.8850 - sensitivity at specificity: 0.9972 - specificity: 0.9782 - val loss: 0.1082 - val accuracy: 0.9600 - val f1 m: 0.8000 - val recall m:
0.8442 - val precision m: 0.7604 - val sensitivity at specificity: 0.9856 - val specificity: 0.9644
Epoch 20/20
Epoch 00020: val loss did not improve from 0.09229
precision m: 0.8864 - sensitivity at specificity: 0.9973 - specificity: 0.9785 - val loss: 0.1113 - val accuracy: 0.9598 - val f1 m: 0.7996 - val recall m:
0.8466 - val precision m: 0.7579 - val sensitivity at specificity: 0.9837 - val specificity: 0.9648
```



 ROC (AUC) altındaki alan değerlendirildiğinde 0.9772 değeri ile DRIVE datasetinde diğer çalışmalardan daha iyi performans elde ettiği gözlemlenmiştir.

Area under ROC curve: 0.9772384877684104

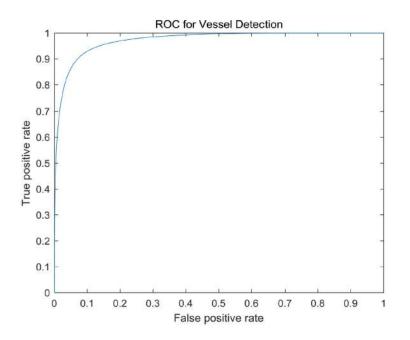
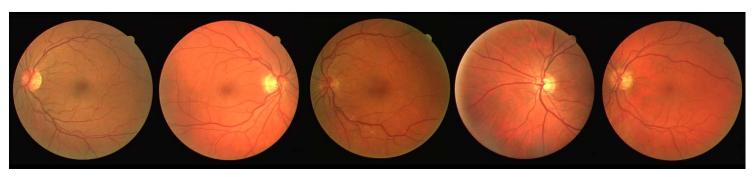


Table 3
Comparison with the state of art methods in DRIVE dataset.

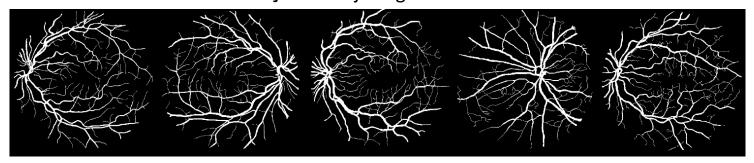
Method	AUC
Lahiri et al. [14]	0.9500
Maji et al. [12]	0.9470
Fu et al. [10]	0.9523
Soares et al. [2]	0.9614
Niemeijer et al. [15]	0.9294
Dasgupta et al. [9]	0.9744
Guo et al. [5]	0.9476
Sengur et al. [8]	0.9674
Azzopardi et al. [17]	0.9614
Osareh et al. [18]	0.965
Roychowdhury et al. [19]	0.962
Qiaoliang et al. [16]	0.9738
Proposed method	0.9737
TARREST OF THE THE STATE OF THE STATE	

Şekil 6 ROC (AUC) altındaki alan ve Diğer çalışmaların karşılaştırılması

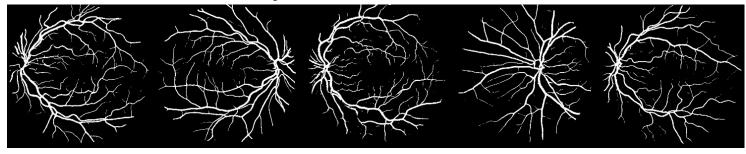




Şekil 7 Orjinal görüntü



Şekil 8 Ground Truth



Şekil 9 U-NET model Segmentation sonuçları





Şekil 10 U-NET model Segmentation Sonuçları

KAYNAKLAR ———

[1] https://drive.grand-challenge.org/.



Beni Sunumum boyunca sabırla dinleyen siz değerli Arkadaşlarım ve Sayın Necaattin BARIŞÇI Hocama,

TEŞEKKÜRLER

<u>iletişim</u>

gamze.gunay@ayesas.com