### Clasificación eficiente usando la Característica de Euler

**Erik Amézquita** <sup>1</sup> Mario Canul <sup>2</sup> Antonio Rieser <sup>3</sup> erik.amezquita@cimat.mx

<sup>1</sup>DEMAT, UGto

<sup>2</sup>CIMAT

<sup>3</sup>CONACYT-CIMAT

28 de septiembre de 2017

### Vistazo general

- Objetivo general
- 2 La gráfica CE
- Clasificación
- Datos arqueológicos a tratar
- Resultados
- Conclusiones

## Pregunta, Problema y Objetivo







- ¿Puede la topología decirnos algo de estas máscaras?
- Clasificación eficiente de objetos no sujeta a subjetividades del usuario.
- Establecer criterios de clasificación basados en características geométricas y topológicas del objeto.
- Usar la idea de **gráfica de característica de Euler (CE)** como sugirieron Richardson y Weirman en el 2014 en [5].

## Característica de Euler (CE)

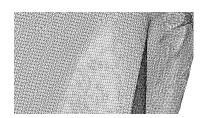
Consideremos un objecto n dimensional  $X = (V_0, V_1, \dots, V_n)$  y su característica de Euler (CE):

$$\chi = \sum_{k=0}^{n} (-1)^k |V_k|$$

No. de celdas k dimensionales

La CE es un **invariante** topológico del objeto.





### La filtración

Fijamos una función de filtración g para los vértices y luego la extendemos al resto de las k-celdas:

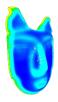
$$g_k(\ \{v_0,v_1,\ldots,v_k\}\ ) = \min_{0 \le i \le k} \{\ g(v_i)\ \}$$

$$g_k: V_k \to [a,b] \text{ una } k\text{-celda}$$

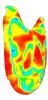
$$V_0 \text{ el conjunto de vérti-}$$

$$ces: [a,b] \text{ intervalo fijo}$$

ces; [a, b] intervalo fijo.





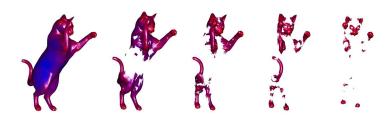


#### **Umbralización**

El intervalo [a, b] es dividido en T umbrales equiespaciados  $a = t_0 < t_1 < t_2 < \ldots < t_T = b$ . Consideramos la CE en el i-ésimo intervalo:

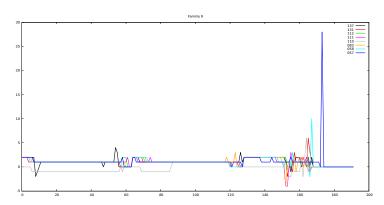
$$\chi_i = \sum_{k=0}^n (-1)^k \mid V_k^{(i)} \mid$$

No. de k celdas  $c_k$  tales que  $g_k(c_k) \geq t_i$ 



### La GCE

La gráfica de característica de Euler (GCE) es simplemente comparar  $\chi_i$  vs  $t_i$ 



### Algorítmicamente hablando I

Los valores numéricos g(v) ya están calculados para todo vértice v.

```
1: Input: g, T
 2: \chi[T] \leftarrow 0
                                                                                       \triangleright Valores \chi_i
 3: for all k=1 \rightarrow n do
                                                                                     dimensiones
     H[T] \leftarrow 0
                                                                                      ▶ histograma
 4:
    for all i=1 \to N_k do
                                                                                          ▷ k-celdas
               g_k \leftarrow \min g
               b \leftarrow bin(g_k)
 7:
                                                                                        \triangleright |g_k \times T|
               H[b] = H[b] + 1
 8:
         c \leftarrow 0
 g.
     for all i = T \rightarrow 1 do

    □ umbrales

10.
               c \leftarrow c + H[i]
11:
               \chi[i] \rightarrow \chi[i] + (-1)^k c
12:
```

13: **return**  $\chi$ 

### Algoritmicamente hablando II

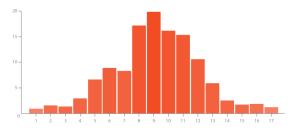
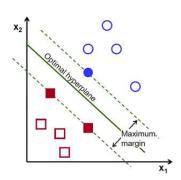


Figura: El algoritmo es eficiente al computar los valores del histograma H[T] una única vez

El algoritmo tiene complejidad  $O(N(V+T)) \approx O(V)$ , V número de vértices.

## Support Vector Machine (SVM)

- Método supervisado: conjunto de entrenamiento y conjunto de prueba.
- Caso separable binario: puntos  $\vec{x_i} \in \mathbb{R}^n$  que pertenecen a clase  $y_i \in \{1, -1\}$ .
- Dividas por el hiperplano  $\langle \vec{w}, \vec{x} \rangle + b = 0$ .



#### Entrenamiento

Se cumplen las condiciones

$$\langle \vec{w}, \vec{x_i} \rangle + b \ge 1 \text{ para } y_i = +1,$$
 (1a)

$$\langle \vec{w}, \vec{x_i} \rangle + b \le 1 \text{ para } y_i = -1.$$
 (1b)

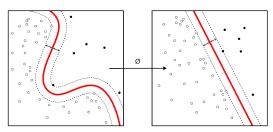
Ello se combina como

$$y_i(\langle \vec{w}, \vec{x}_i \rangle + b) - 1 \ge 0 \quad \forall i.$$
 (2)

- Los vectores de soporte son aquellos donde se da la igualdad.
- Éstos definen hiperplanos  $H_1, H_2$ .
- La distancia entre éstos es  $\frac{1}{||\vec{w}||}$ .
- Minimizar ||w|| dada la restricción (2)

## Prueba y Kernel

- Dado un punto  $\vec{x}$ , su clase es  $sgn(\langle \vec{w}, \vec{x} \rangle + b)$ .
- $\Phi : \mathbb{R}^n \to \mathcal{H}$  espacio de Hilbert.
- $K : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \to \mathbb{R}$ ,  $(\vec{x}, \vec{y}) \mapsto \langle \Phi(\vec{x}), \Phi(\vec{y}) \rangle_{\mathcal{H}}$ .
- $K(\vec{x}, \vec{y}) = (\langle \vec{x}, \vec{y} \rangle + 1)^p$  da un clasificador polinomial de grado p.



#### Análisis de datos

El principal problema afrontado fue dar una nueva clasificación al conjunto de 128 máscaras digitalizadas por el Instituto Nacional de Antropología e Historia (INAH.) Acorde a la clasificación de máscaras manejada por el INAH, las 128 se dividen en 9 familias distintas, por lo que se buscó dar una clasificación en 9 grupos.





Figura: Familia 2 en la clasificación original



Figura: Muestra de la familia 9 en la clasificación original

#### Primeras GCEs

Al usar curvaturas como filtraciones, las GCEs asociadas de las máscaras no muestran patrones claros.

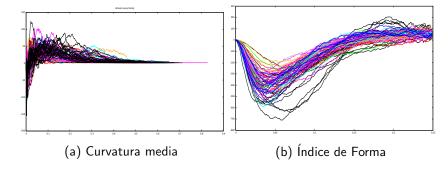


Figura: Gráficas de CE para curvatura media e Índice de Forma en  $T=256\,$  umbrales. Cada una de las 9 familias originales fue trazada con un color distinto

### Las proyecciones como filtración

Aprovechamos que cada máscara está encajada en el cubo  $[-1,1]^3$  con centro de masa en el origen. Las filtraciones fueron las distancias de cada vértice a los planos  $x=1,\ y=1,\ z=1.$ 



(a) Horizontal

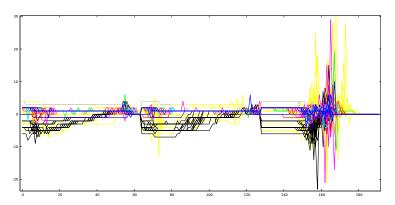


(b) Vertical



(c) Frontal

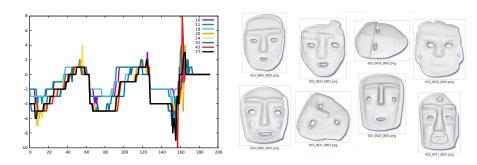
La GCE a partir de la concatenación de las **tres proyecciones principales** con 64 umbrales por proyección proveé de un mejor prospecto para obtener una clasificación coherente de objectos.



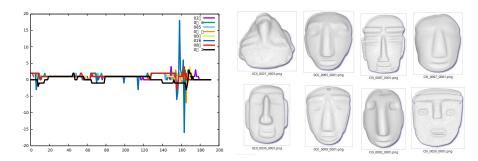
### De las GCEs al SVM

- El SVM usó la mitad del conjunto de máscaras como entrenamiento y el resto como prueba. Se obtuvo una nueva clasificación.
- El número de especímenes por familia es más homogéneo. Ahora únicamente dos de las nueve familias contiene menos de 10 representantes.
- De los siete grupos restantes, se eligieron 8 representantes de cada una y se graficaron sus GCEs.
- Colores distintos se refieren a items distintos.

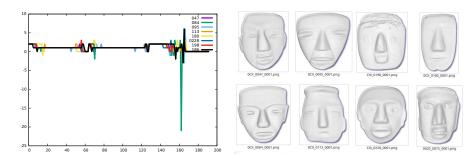
## Familia 2 (clasificación nueva)



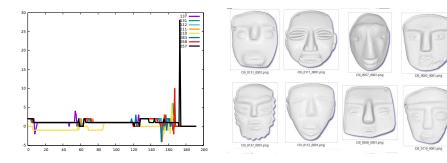
# Familia 3 (clasificación nueva)



# Familia 5 (clasificación nueva)



# Familia 9 (clasificación nueva)



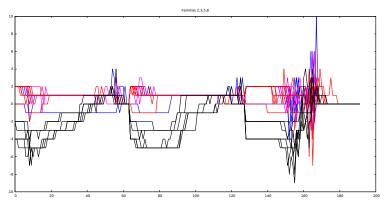


Figura: GCEs de las cuatro familias previas después de remover outliers.

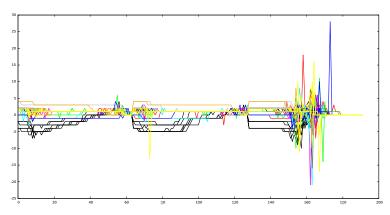


Figura: GCEs tomando 8 miembros de cada familia acorde a la nueva clasificación, eliminando aquellos cuya GCE sobresalga del resto.

### De las GCEs al USVM

#### El caso más fácil sí funciona:



Figura: Familia 2 en la clasificación original



Figura: Familia 9 en la clasificación original

### Resultado esperado

Optimal vector w:

```
Vector 11: -
comparing 11 vs 19
                                Vector 12: +
Margin: 0.2332
                                Vector 13: -
Vector 1: -
Vector 2: -
                                Vector 14: +
                                Vector 15: +
Vector 3: -
                                Vector 16: +
Vector 4: -
                                Vector 17: +
Vector 5: -
                                Vector 18: +
Vector 6: +
Vector 7: -
                                Vector 19: +
                                Vector 20: +
Vector 8: -
                                FAMILY 2 vs FAMILY 9 using T =
Vector 9: -
```

Vector 10: -

### Con otras familias se porta extraño













Figura: Muestra de la familia 3 en la clasificación original













Figura: Muestra de la familia 4 en la clasificación original

## Una a una vamos excluyendo



Figura: Exclusión ordenada

## Un ejemplo más



Figura: Familia 5 en la clasificación original



Figura: Muestra de la familia 4 en la clasificación original

## Una a una vamos excluyendo



Figura: Exclusión ordenada

### Comentarios Finales

- El cómputo de la GCE es una operación sencilla de complejidad y memoria lineales. Procesa rápidamente objetos de decenas de miles de vértices.
- Debido a su rapidez, este algoritmo hace pensar en aplicaciones en tiempo real de reconocimiento de patrones de superficies y objetos en general, no necesariamente piezas arqueológicas.
- Una mayor cantidad de máscaras puede proveer de mejores conjuntos de entrenamientos y por ende, mejores clasificaciones.
- Más especímenes permitirán también experimentar con métodos de clasificación no supervisada.

### Referencias



M.A. Armstrong Basic Topology Springer-Verlag (1983).



C. Burges "A Tutorial on Support Vector Machines for Pattern Recognition". *Data Mining and Knowledge Discovery* Vol.2 pp.121-167, 1998.



Z. Karnin et. al., "Unsupervised SVMs: On the Complexity of the Furthest Hyperplane Problem." *JMLR: Workshop and Conference Proceedings* Vol. 23 (2012) 2.1 - 2.17



V. Paulsen, M. Raghupathi, An Introduction to the Theory of Reproducing Kernel Hilbert Spaces Cambridge University Press (2016).



E. Richardson, M. Weirman, "Efficient classification using the Euler Characteristic". *Pattern Recognition Letters* Vol.49, pp.99-106, 2014.

## Agradecimientos





Instituto Nacional de Antropología e Historia



