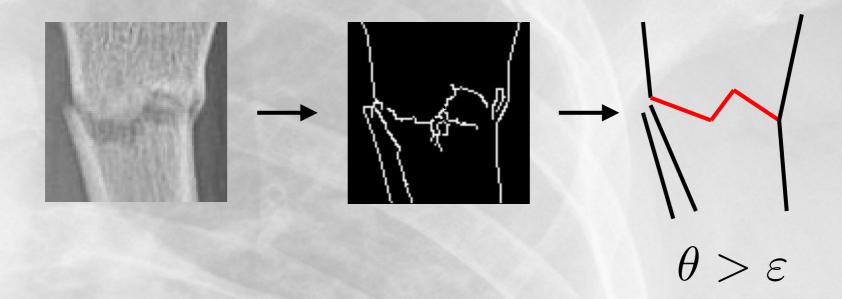




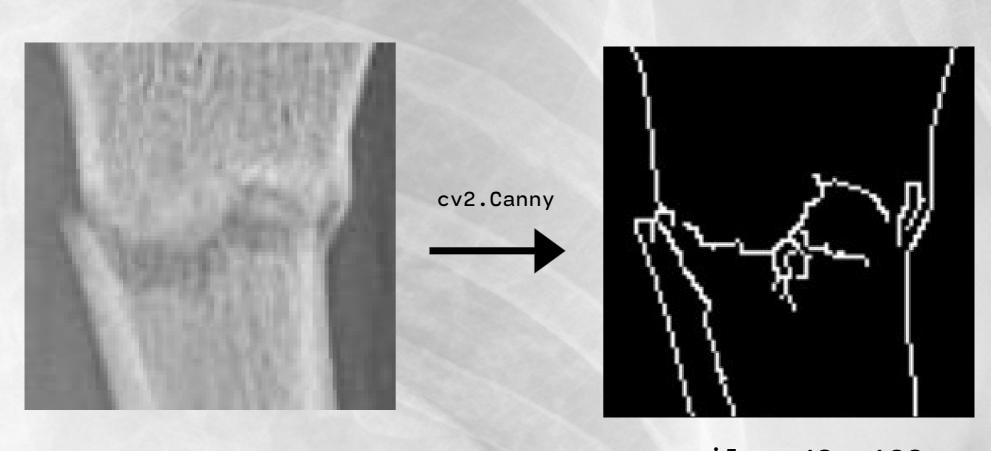
HBI-120 de Viken Detection

Principe général



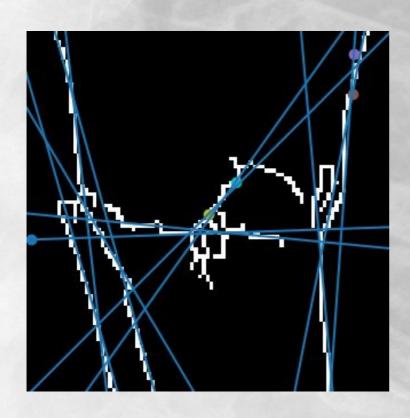
Détection des bords

Avec l'algorithme Canny

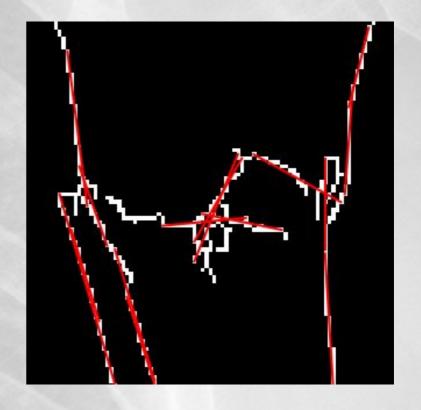


seuils: 40, 120

Détection des traits Avec la Transformée de Hough



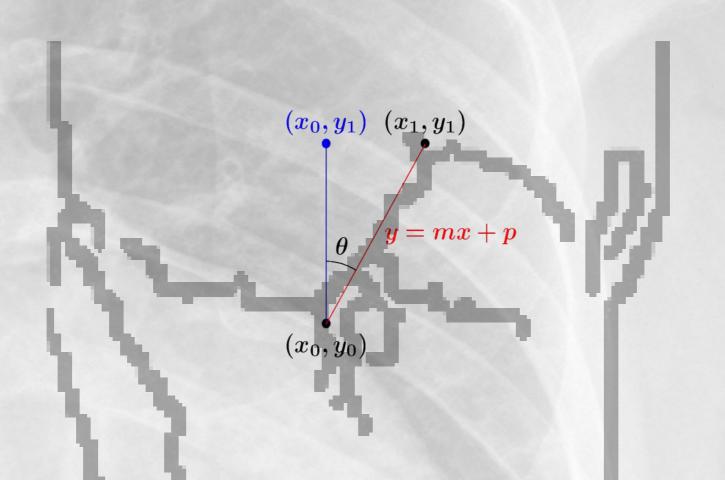
Classique (détecte des droites)



Probabiliste (détecte des segments)

Calcul des angles Avec de la trigonométrie

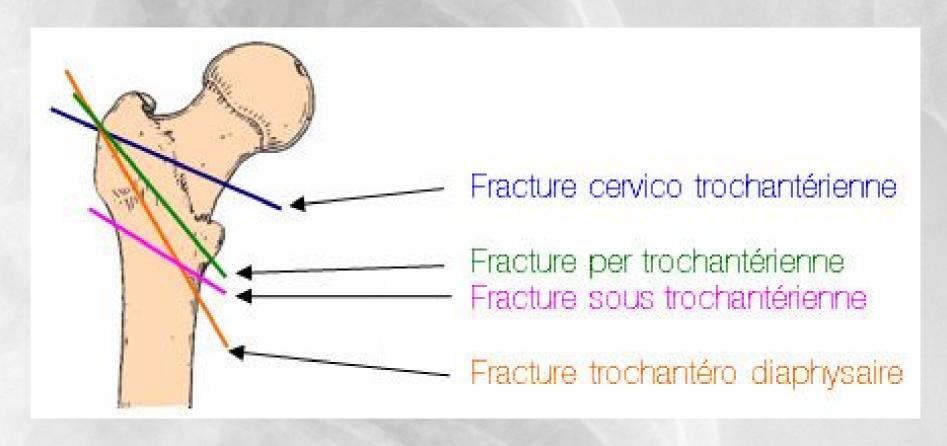
$$\theta = \arccos \frac{\text{adjacent}}{\text{hypoténuse}} = \arccos \frac{|y_1 - y_0|}{\sqrt{(x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2}}$$



Critère de décision

 $\max angles > \varepsilon \iff cassé$

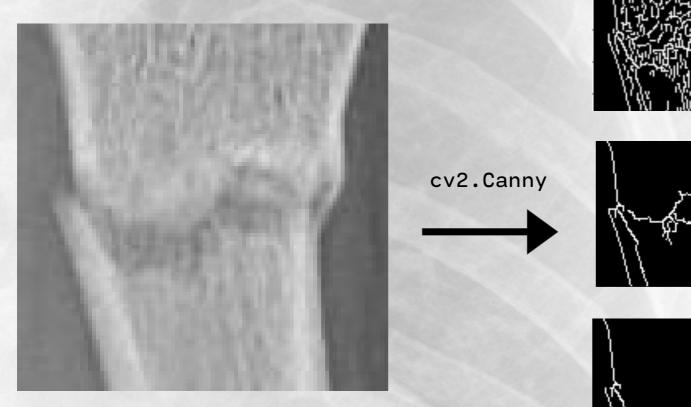
Identification du type de fracture



Noms des différentes lignes de fracture du fémur

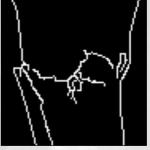
Détection des bords

Un problème de texture

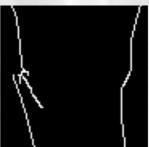




bas: 60 haut: 40



bas: haut: 120



bas: 60 haut: 180

Détection des bords En floutant?

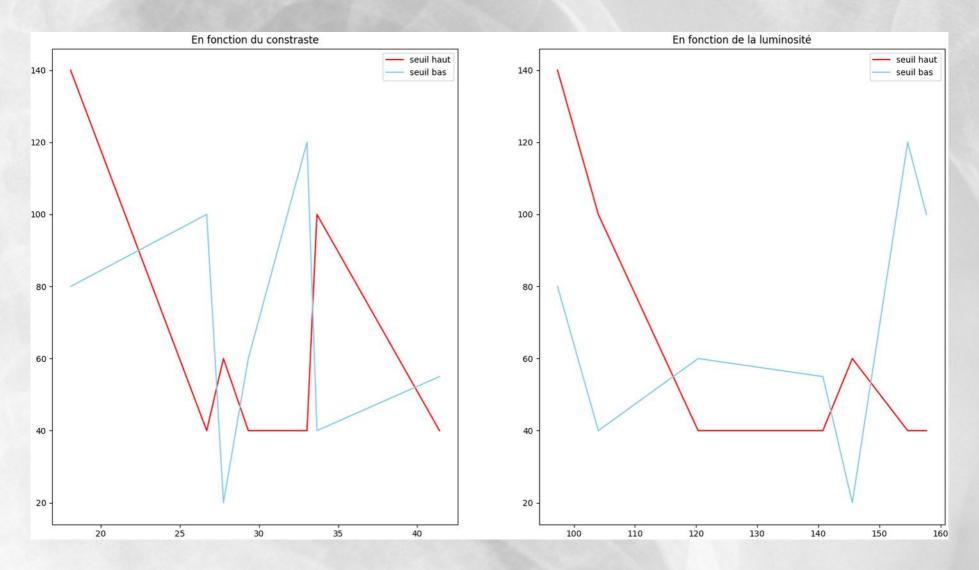


Détection des bords

Recherche des seuils optimaux

seuils(luminosité, contraste)?

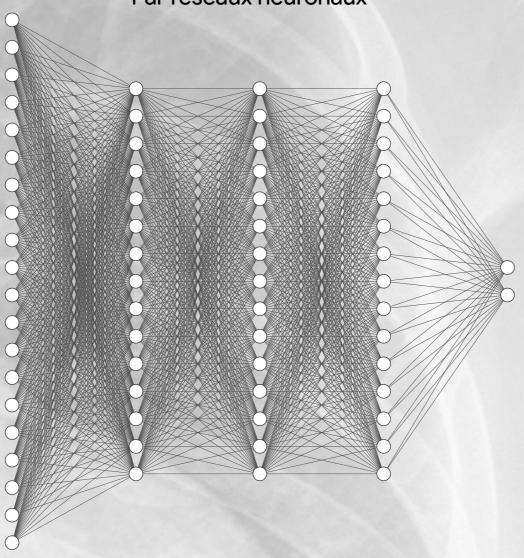
seuils(luminosité, contraste)?



Seuils optimaux de détection de bords

Machine learning

Par réseaux neuronaux



Recherche de sets de données

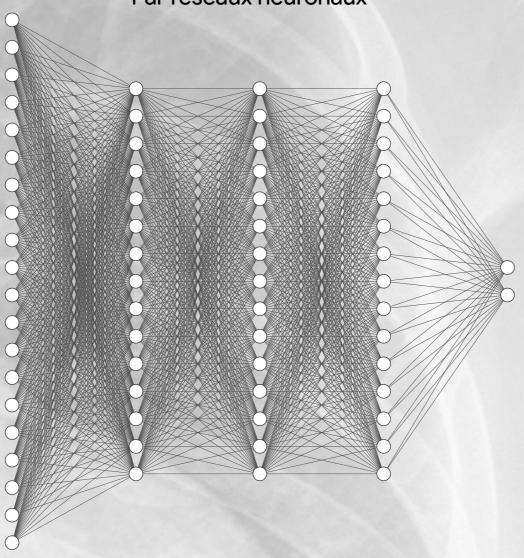






Machine learning

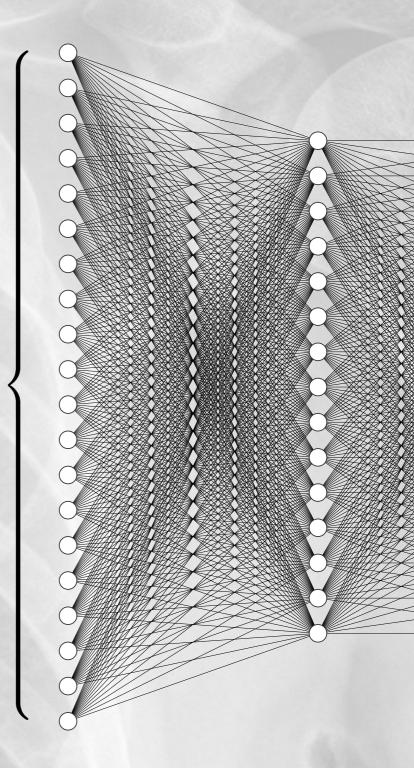
Par réseaux neuronaux

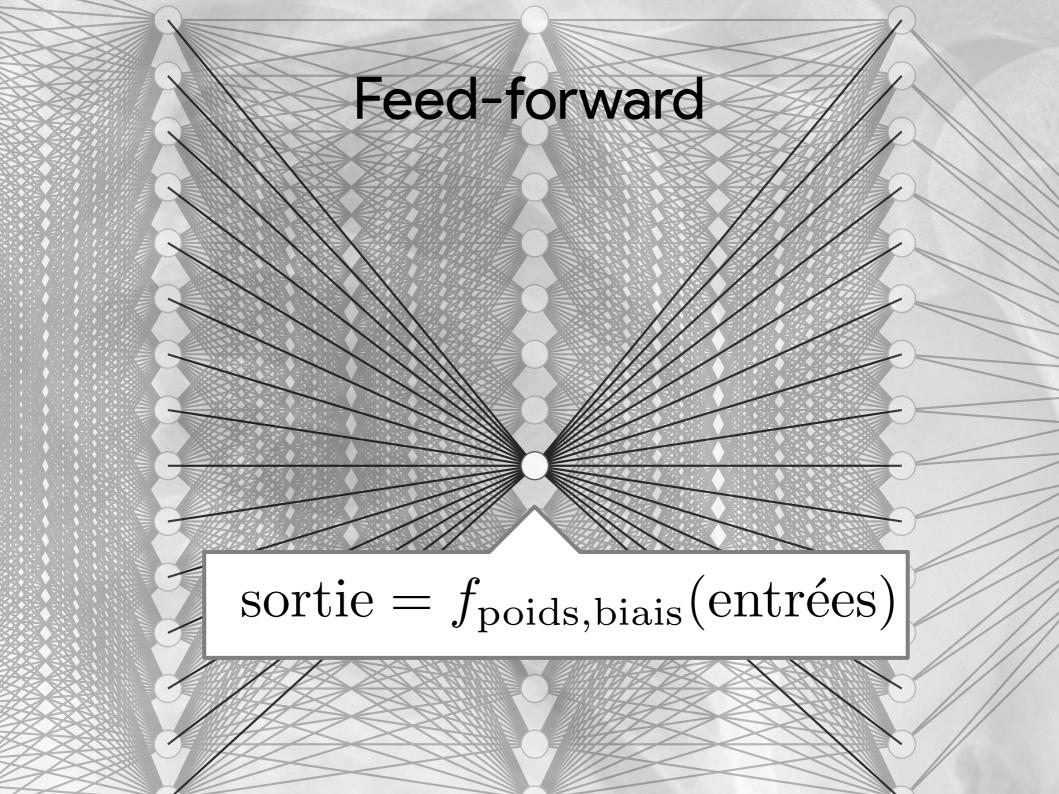


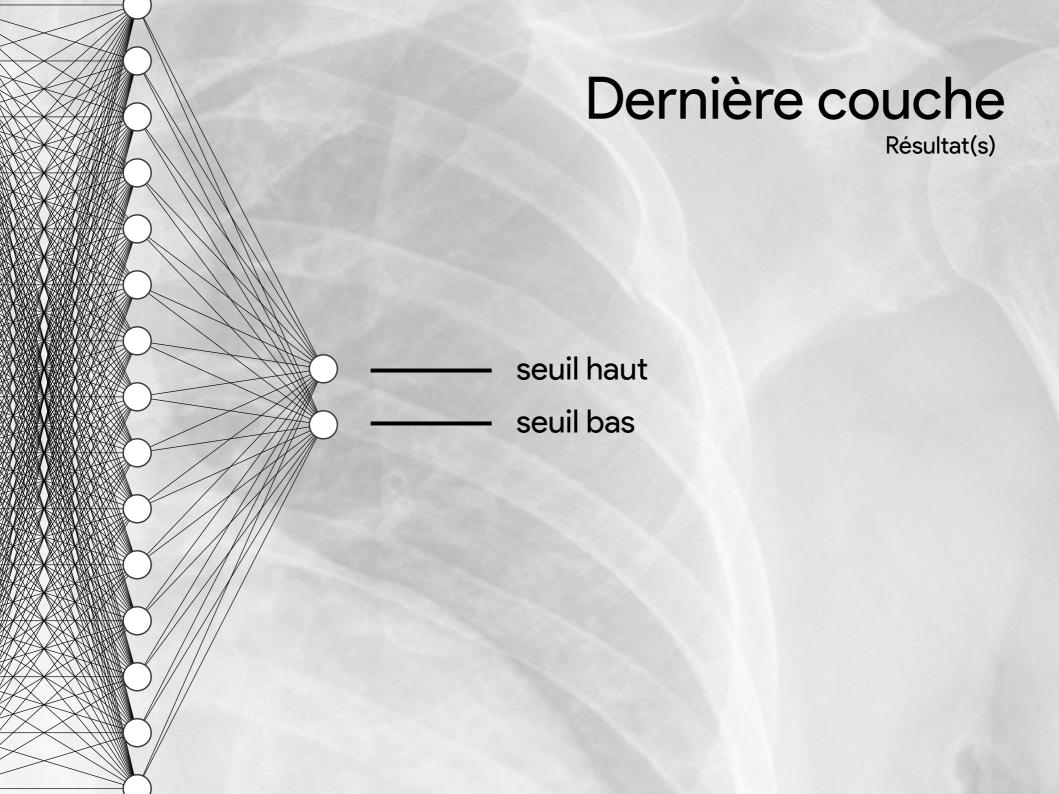
Première couche

Nœuds d'entrée

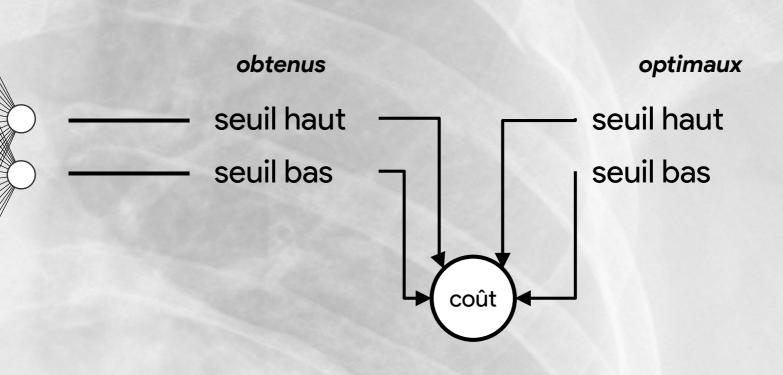
 $\{intensité(pixel), pixel \in image\}$







Calcul de l'erreur

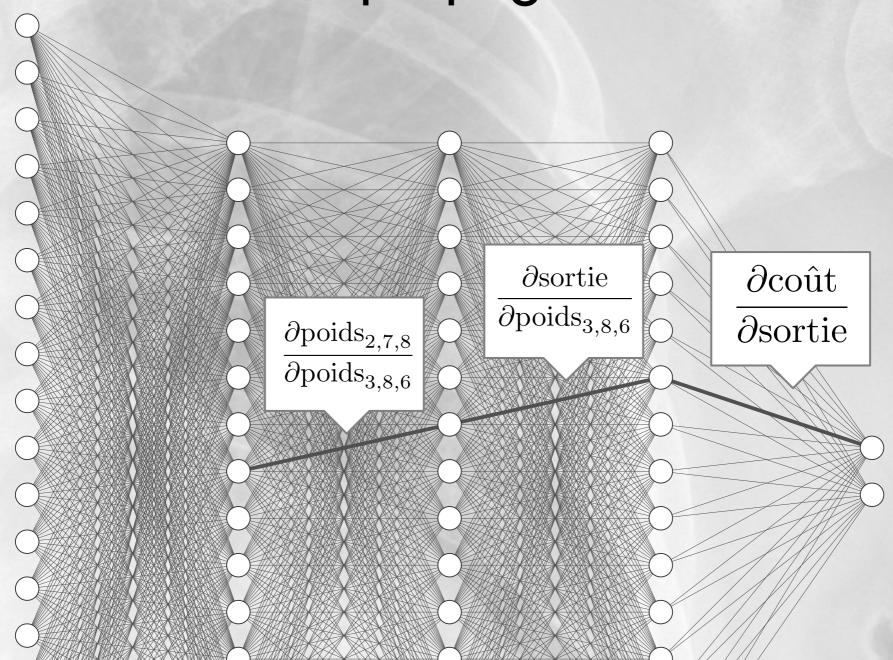


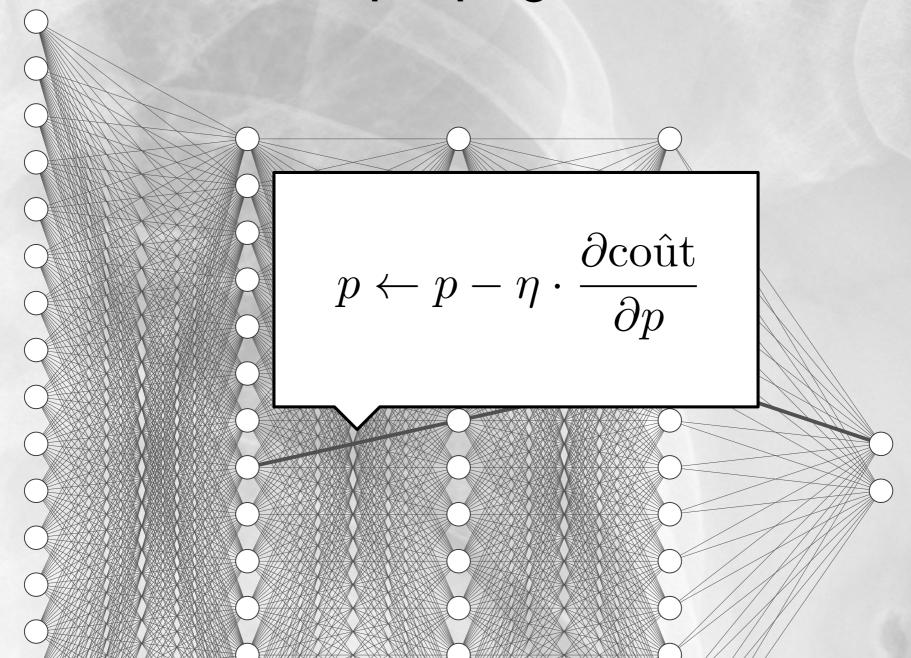
l'Objectif

 f_{poids} , biais

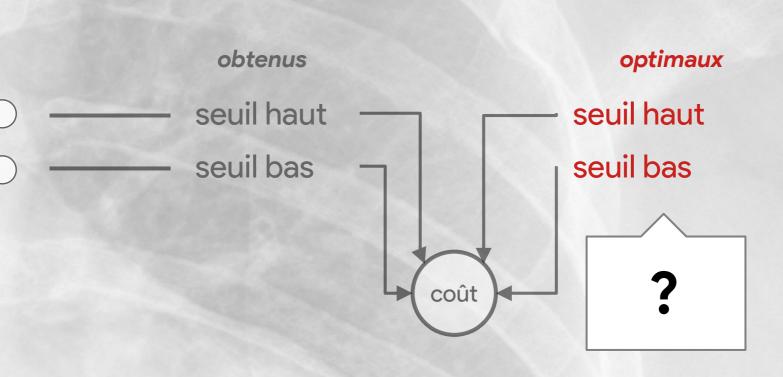
∂coût ∂un poids

$$\frac{\partial \operatorname{coût}}{\partial \operatorname{poids}} = \frac{\partial \operatorname{coût}}{\partial \operatorname{sortie}} \cdot \frac{\partial \operatorname{sortie}}{\partial \operatorname{poids}}$$





Le problème



Le problème

$$\frac{\partial \operatorname{coût}}{\partial \operatorname{poids}} = \frac{\partial \operatorname{coût}}{\partial \operatorname{sortie}} \cdot \frac{\partial \operatorname{sortie}}{\partial \operatorname{poids}}$$

?