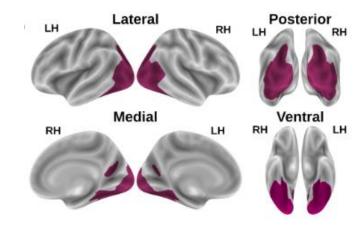
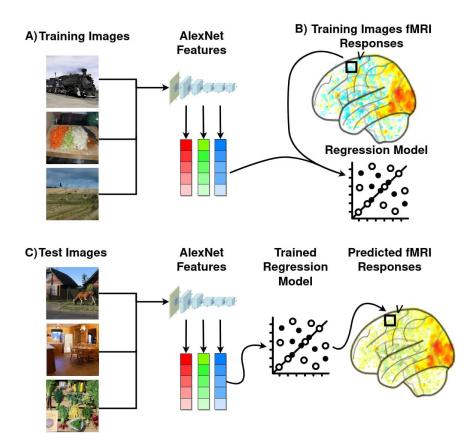
Obiettivo Challenge: Algonauts 2023

Obiettivo Challenge

- 1. Sviluppo di un encoding model che preveda la risposta neurale umana (Bold Response Amplitudes) a stimoli visivi che consistono in scene naturali complesse
 - □ I dati Algonauts Challenge 2023 Dataset:
 provengono dal Natural Scene Dataset (NSD): ma i
 neuroni presi in considerazione sono quelli
 appartenenti alla sola visual cortex che si mostrassero
 particolarmente responsivi agli stimoli visivi





Algonauts Challenge 2023: Dataset

Dataset: Riassunto

- Versione pre-processata di una parte del Natural Scene Dataset (NSD) -> tenendo solo vertici appartenenti alla corteccia visiva, che abbiamo massima responsività
- 8 soggetti, 2 emisferi per soggetto (LH e RH)
- A ogni soggetto sono mostrate ~8000-10000 immaggini
- Per <u>ogni emisfero (2, RH e LF) di ogni soggetto (8 totali)</u>, per ogni immagine mostrata, è disponibile un vettore di attivazioni (<u>Bold Response Amplitudes</u>) per ~20000 vertici (unità tridimensionale di tessuto celebrale) della corteccia visiva
 - ☐ Per ogni emisfero si ha una matrice 2D (per un totale di 8x2=16 matrici)
 - ☐ Righe -> Immagine Mostrata (~9000 righe)
 - □ Colonne -> Vertice della corteccia visiva (~20000 vertici per emisfero)
 - Valori -> BOLD Response Amplitudes o Betas (floats distribuiti tra -2 e +2, indicano l'attivazione/disattivazione del verticie, in risposta allo stimolo) -> single o multi-trial (mediati)
- Dati aggiunivi, per ogni vertice:
 - ROI Indices: indica a quale region-of-interest appartiene, ognuna associata a determinate proprietà funzionali
 - ROI Classes: ogni ROI appartiene a una certa classe (body-selective regions, face selective regions, ...)
 - fsaverage space ROI indices: indice che consente di mappare ogni vertice in una commong cortical surface, ovvero una superficie corticale ottenuta come "media" di tutti i soggetti -> e.g usata per plottare le attivazioni graficamente come nell'esempio



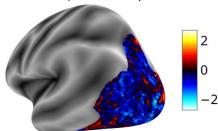
Stimuli



LH, Subjl
All vertices, left hemisphere

| | v1 | v2 | v3 | v4 | |
|------|-----------|-----------|-----------|-----------|---|
| img1 | -1.002848 | 0.694632 | -0.243869 | -0.324497 | |
| img2 | -0.147516 | -0.596537 | -0.675691 | 0.810392 | - |
| img3 | -0.135000 | 0.912252 | 0.602520 | 0.305391 | |
| img4 | 0.582822 | 0.212471 | 0.058079 | -0.126217 | - |
| img5 | -0.204780 | 0.227659 | -0.544403 | -0.292768 | |
| | | | | | |

All vertices, left hemisphere



BOLD Response Amplitudes (single o multi-2/3-trial)

16 matrici di questo tipo disponibili: **8 soggetti x 2 emisferi**

Algonauts Challenge Dataset: Dettaglio

Immagini

- 8 soggetti, rispettivamente associati a:
 - 9841, 9841, 9082, 8779, 9841, 9082, 9841, 8779 Immagini di training (di cui sono disponibili le risposte)
 - 159, 159, 293, 395, 159, 293, 159, 395 -> <u>Test</u> Images (risposte non disponibili)
 - ~9000 Uniche per soggetto, ~1000 condivise
 - Ogni immagine è mostrata 1, 2 o 3 volte al soggetto, le risposte sono state mediate quando presenti più trials
 - □ .png 425x425px
- ☐ Fonte: COCO Image Dataset
 - Cropped (rispetto alle immagini originali)
- Nomenclatura: es. train-0001_nsd-00013
 - Primo indice: train-0001 -> ordina le immagini per matchare la rispettiva riga nella matrice delle attivazioni
 - Secondo indice: nsd-000013 → ID dell'immagine nelle 73000 immagini di NSD
 - ☐ Consente poi di risalire all'ID dell'immagine in COCO, quindi ai relativi metadati



train-0001_nsd-0 0013



train-0002_nsd-0 0027



train-0003_nsd-0 0071



train-0018_nsd-0 0156



train-0019_nsd-0 0169



train-0020_nsd-0 0176



train-0035_nsd-0 0239



train-0036_nsd-0 0242



train-0037_nsd-0 0246

Risposte: BOLD response amplitudes

| _ | Dispo | ponibili solo per i dati di training | | | | | | | |
|---|--|--------------------------------------|---|--|--|--|--|--|--|
| _ | Per og | gni emi: | sfero (LH, RH) di ogni soggetto (1-8) è disponibile una matrice 2D dove: | | | | | | |
| | | Righe | -> Indice Immagine Mostrata (~9000 righe) | | | | | | |
| | | Colon | e -> <u>Vertice</u> della corteccia visiva (~20000 vertici per emisfero) | | | | | | |
| | | Valori | -> BOLD Response Amplitudes | | | | | | |
| | Bold F | Respons | se Amplitudes (valore risposta per ogni vertice) o Betas | | | | | | |
| | | | singoli per vertice ottenuti a partire da <u>serie temporali/segnali (per vertice): fMRI blood-oxygen-</u> dependent (BOLD) singnal | | | | | | |
| | | | È il segnale in output per il BOLD Imaging : <i>misura indiretta dell'attività celebrale di un vertice</i> (unità tridimensionale del tessuto celebrale) della corteccia in risposta a uno stimolo, <i>rilevata mediante fMRI</i> . | | | | | | |
| | | | Il segnale aumenta con la diminuzione di concentrazione di emoglobina deossigenata (dotata di proprietà magnetiche) nel flusso sanguigno <u>locale</u> . (effetto BOLD: Quando una determinata regione del cervello è attiva, richiede maggiori quantità di ossigeno e di glucosio per produrre energia.) | | | | | | |
| | | | Da ogni segnale è ottenuto un <mark>Single Trial Beta: <u>stima dell'ampiezza della risposta fMRI per ogni</u> <u>vertice e trial condotto, mediante GLM analysis</u></mark> | | | | | | |
| | | | Rispetto ai dati di NSD (single trial betas), le attività di Algonauts Data sono: 1) z-scored rispetto alla sessione di scan 2) multi trials betas: mediate sui trials (ripetizioni) delle immagini | | | | | | |
| | | Betas | sono floats distribuiti tra -2 e +2 | | | | | | |
| | | | Positive BOLD Responses : aumento del flusso sanguigno rispetto al valore base, aumento attività celebrale | | | | | | |
| | | | Negative BOLD Responses: diminuzione flusso, diminuzione attività celebrale | | | | | | |
| | | | Prossimi a 0 : flusso simile al livello base, non presente attivazione/disattivazione | | | | | | |
| _ | I vertici resi disponibili per la challenge sono un subset di quelli di NSD: | | | | | | | | |
| | | | rage space -> insieme dei vertici della corteccia di cui sono registrate le risposte (~360k per ero) in NSD (intera corteccia e non solo quella visiva) | | | | | | |
| | | | enge space -> insieme dei vertici della corteccia VISIVA di cui si hanno le risposte nel dataset della enge (~20k per emisfero) | | | | | | |

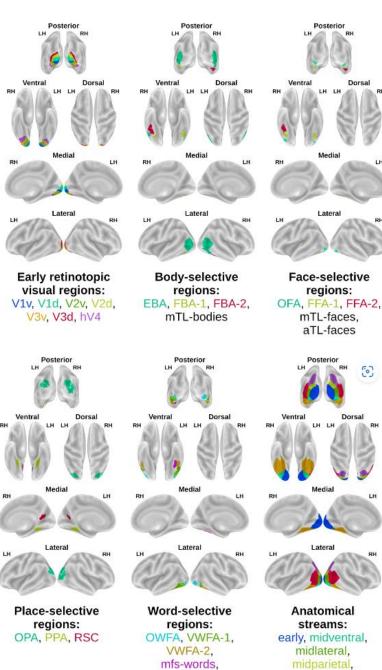
LH, Subj 1

| | v1 | v2 | v3 | v4 | |
|------|-----------|-----------|-----------|-----------|---|
| img1 | -1.002848 | 0.694632 | -0.243869 | -0.324497 | |
| img2 | -0.147516 | -0.596537 | -0.675691 | 0.810392 | |
| img3 | -0.135000 | 0.912252 | 0.602520 | 0.305391 | |
| img4 | 0.582822 | 0.212471 | 0.058079 | -0.126217 | - |
| img5 | -0.204780 | 0.227659 | -0.544403 | -0.292768 | |
| | | | | | |

```
Soggetto 1, lh, shape: (9841, 19004)
Soggetto 1, rh, shape: (9841, 20544)
Soggetto 2, lh, shape: (9841, 19004)
Soggetto 2, rh, shape: (9841, 20544)
Soggetto 3, lh, shape: (9841, 19004)
Soggetto 3, rh, shape: (9841, 20544)
Soggetto 4, lh, shape: (9841, 19004)
Soggetto 4, rh, shape: (9841, 20544)
Soggetto 5, lh, shape: (9841, 19004)
Soggetto 5, rh, shape: (9841, 20544)
Soggetto 6, lh, shape: (9841, 19004)
Soggetto 6, rh, shape: (9841, 20544)
Soggetto 7, lh, shape: (9841, 19004)
Soggetto 7, rh, shape: (9841, 20544)
Soggetto 8, lh, shape: (9841, 19004)
Soggetto 8, rh, shape: (9841, 20544)
```

Dati Aggiuntivi: ROI (Region-Of-Interest)

| Regions-of-interest: regioni della corteccia visiva con differenti proprietà funzionali Le ROI sono suddivisibili in classi di funzione: | | | | | | |
|---|-------|--|--|--|--|--|
| | | | | | | |
| | Early | retinotopic visual regions/area (prf-visualrois): | | | | |
| | | Primi siti corticali per l'elaborazione sensoriale bottom-up delle informazioni visive (VI direttamente legato all retina) | | | | |
| | | compute lower-order features such as <u>edges or contours</u> . | | | | |
| | | ROIs: V1v, V1d, V2v, V2d, V3v, V3d, hV4 . | | | | |
| | Body- | -selective regions (floc-bodies): | | | | |
| | | Parti della extrasive visual cortex impegnate nel processing dei corpi umani in relazione alle parti del corpo (EBA) e in contrasto con essi (FBA) | | | | |
| | | EBA, FBA-1, FBA-2, mTL-bodies. | | | | |
| | Face- | selective regions (floc-faces): | | | | |
| | | Region specialised for face perception (OFA) and recognition (FFA). | | | | |
| | | OFA, FFA-1, FFA-2, mTL-faces, aTL-faces. | | | | |
| | Place | -selective regions (floc-places): | | | | |
| | | Scene perception relies on a set of cortical regions (PPA, RSC, OPA) exhibiting dissociable functional selectivity to various scene properties. | | | | |
| | | OPA, PPA, RSC. | | | | |
| | Word | -selective regions (floc-words): | | | | |
| | | OWFA, VWFA-1, VWFA-2, mfs-words, mTL-words. | | | | |
| | Anato | omical streams (streams): | | | | |
| | | reflecting large-scale divisions of visual cortex | | | | |
| | | early, midventral, midlateral, midparietal, ventral, lateral, parietal. | | | | |



mTL-words

ventral, lateral,

parietal

Posterior

Dati Aggiuntivi: ROI (Region-Of-Interest)

Per ogni emisfero di ogni soggetto, si hanno i seguenti dati aggiuntivi: Per Class - Vertex / ROI Index Maps: liste che, per ogni classe, per ogni vertice del challenge space (~360k vertici) o del fsaverage space (~20k vertici), associano un indice ROI: • 0 indica che il vertice non appartiene a alcun ROI noto della classe specifica ☐ Mi permette di selezionare i vertici in funzione dell'appartenenza a una determinata ROI / Classe di ROI Per Class - ROI Indicies / ROI Name Maps: dizionari che per ogni classe ROI, associano un ID intero al nome di ogni ROI che vi appartiene fsaveragespace to challengespace maps: vettori binari, che per ognuno dei ~163k vettori della fsaverage space, assegna • 0 se appartiene alla challenge space, 1 se non appartiene Permette di Mappare i vertici della challenge space nel fsaverage space (e.g. per visualizzare i vertici in 3D) Individuare le corrispondenze tra i dati nel challenge dataset e nel NSD dataset, quindi poter estrarre da esso dati aggiuntivi Le ROI maps sono disponibili sia per i vertici del fsaverage space (tutti i vertici di NSD) che per il challenge space (dati della challenge, ~19k vertici per emisfero/soggetto)

```
Subjl - LH

ROI Class 0 : [0 0 0 ... 0 0 0] shape: (19004,)

ROI Class 1 : [0 0 0 ... 0 0 0] shape: (19004,)

ROI Class 2 : [0 0 0 ... 0 0 0] shape: (19004,)

ROI Class 3 : [0 3 1 ... 0 0 0] shape: (19004,)

ROI Class 4 : [0 0 0 ... 0 0 0] shape: (19004,)

ROI Class 5 : [3 0 7 ... 5 5] shape: (19004,)

ROI Class 5 : [3 0 7 ... 5 5] shape: (19004,)

ROI Class 2 {0: 'Unknown', 1: 'V1v', 2: 'V1d', 3: 'V2v', 4: 'V2d', 5: 'V3v', 6: 'V3d', 7: 'hV4'}

ROI Class 2 {0: 'Unknown', 1: 'EBA', 2: 'FBA-1', 3: 'FBA-2', 4: 'mTL-bodies'}

ROI Class 2 {0: 'Unknown', 1: 'OFA', 2: 'FFA-1', 3: 'FFA-2', 4: 'mTL-faces', 5: 'aTL-faces'}

ROI Class 3 {0: 'Unknown', 1: 'OPA', 2: 'PPA', 3: 'RSC'}

ROI Class 4 {0: 'Unknown', 1: 'OWFA', 2: 'VWFA-1', 3: 'VWFA-2', 4: 'mfs-words', 5: 'mTL-words'}

ROI Class 5 {0: 'Unknown', 1: 'early', 2: 'midventral', 3: 'midlateral', 4: 'midparietal', 5: 'v

Subjl - LH

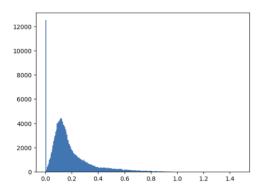
[0 0 1 0 1 0 0 0 0 0] Shape (163842,)
```

Dati Aggiuntivi: NCSNR e Images Trials

- Per ogni **emisfero** di ogni **soggetto**, ho ottenuto dai creatori della challenge i seguenti dati aggiuntivi:
 - \square signal-to-noise ratio (ncsnr) per vertex [0.11920288 0.31043354 0.11843289 0.16619019] shape (163842,) \square



- Per ogni vertiche del fsaverage space indicano il signal-to-noise ratio dello stesso (un valore unico indipendente dalle immagini)
- ☐ Tra 0 e 0.6 (ma possono anche essere maggiori)
- ☐ Utili per calcolare il Noise Ceiling (NC) per ogni vertice
- Number of trials per image: [3 3 3 ... 3 3 3] shape (9841,)
 - Per ogni immagine indica il numero di trials, quindi il numero di volte che è stata mostrata al soggetto (1, 2 o 3 volte)
 - Indica anche quindi il numero di BOLD responses mediati per ottenere il dato disponibile
 - □ Permete anche esso di calcolare il Noise Ceiling (NC)



Possibili dati aggiuntivi

| | Dal Natural Scene Dataset è possibile ottenere (dati per tutto il fsaverage space): | | | | | |
|--|---|-----------------------|---|--|--|--|
| | | Raw | Data (~946 GB) -> Tutti i dati acquisiti -> structural, functional e diffusion MRI scans + dati aggiuntivi | | | |
| | ☐ Time series leggeremente pre-processate (~3.4 TB) | | | | | |
| | | | pre-processed (upsampling spazio-temporale) BOLD-fMRI time-series data for each voxel | | | |
| | | | Da essi sono ottenuti i valori BOLD Response Amplitude per ciuascun trial (esistono diverse tecniche per ottenerli) | | | |
| | | | Associati alle time-series si hanno dati di natura psicologica sul soggetto durante l'esperimento | | | |
| | | | physiological data (pulse and respiratory) | | | |
| | | | experimental design information (i.e. which images were shown when) | | | |
| | | | motion parameter estimates from the pre-processing of the fMRI data, and eyetracking data | | | |
| □ Single-trial BOLD responses (simili ai dati della challenge) | | | | | | |
| | | | BOLD responses per i singoli trial di ogni immagine (quindi non mediati come nel challenge dataset) | | | |
| | | | 3 versioni dei BOLD responses ottenuti dalle serie temporali con 3 diversi metodi | | | |
| | | | Sono simili ai dati della challenge, differeriscono da essi per 1) sono relativi a tutta la corteccia 2) non sono mediati sui trials 3) non sono z-scored | | | |
| | | Misur | re Ausiliarie | | | |
| | | | Anatomical neuroimaging measures (T1, T2, diffusion, venogram, angiogram) | | | |
| | | | Functional neuroimaging measures (resting-state data) | | | |
| | | | Misure comportamentali | | | |
| | | | Dati fisiologici e eye-tracking (solo per alcune sessioni) | | | |
| П | Meta | i <mark>dati</mark> d | a COCO dataset | | | |

Baseline Encoding Model

Baseline Encoding Model: Pipeline

- Approccio: Linearizing Encoding Model -> response of each vertex is predicted independently (linear regression) using the multiple features provided by a computational model
- ☐ Per ogni EMISFERO di ogni SOGGETTO si esegue separatamente:
- Split randomico training data nelle partizioni di training (90%) e validation
- 2. Training Partition: Feature Extraction delle immagini, in batch, usando AlexNet (pre-trained su ImageNet) e FIT di una Incremental PCA per la dimensionality reduction delle features (progressivamente sui batch)
 - Le feature estratte sono interpretate come le feature ipotetiche che una certa area del cervello genera per rappresentare le immagini stimolo
 - 1. Loading del batch di immagini e trasformazione immagini
 - Resize 224x224, Normalizzazione [0.,1.0], normalizzazione rispetto a ImageNet mean e std
 - 2. Estrazione feature da AlexNet e flattening per ogni immagine
 - Layer: (2): MaxPool2d(kernel_size=3, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
 - Features Matrix Shape: n_batch x n_features (300, 46656)
 - 3. Partial fit PCA to feature batch
 - n components: 100
 - L'incremental PCA viene utilizzata per limitazioni di RAM, applicarla alle feature dell'intero dataset non è possibile (io ho 32 gb e non sono riuscito)

```
AlexNet(
 (features): Sequential(
   (0): Conv2d(3, 64, kernel_size=(11, 11), stride=(4, 4), padding=(2, 2))
   (1): ReLU(inplace=True)
   (2): MaxPool2d(kernel_size=3, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
   (3): Conv2d(64, 192, kernel size=(5, 5), stride=(1, 1), padding=(2, 2))
   (4): ReLU(inplace=True)
   (5): MaxPool2d(kernel_size=3, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil_mode=False)
   (6): Conv2d(192, 384, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
   (7): ReLU(inplace=True)
   (8): Conv2d(384, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
   (9): ReLU(inplace=True)
   (10): Conv2d(256, 256, kernel_size=(3, 3), stride=(1, 1), padding=(1, 1))
   (11): ReLU(inplace=True)
   (12): MaxPool2d(kernel size=3, stride=2, padding=0, dilation=1, ceil mode=False)
  (avgpool): AdaptiveAvgPool2d(output_size=(6, 6))
 (classifier): Sequential(
   (0): Dropout(p=0.5, inplace=False)
   (1): Linear(in_features=9216, out_features=4096, bias=True)
   (2): ReLU(inplace=True)
   (3): Dropout(p=0.5, inplace=False)
   (4): Linear(in_features=4096, out_features=4096, bias=True)
   (5): ReLU(inplace=True)
   (6): Linear(in_features=4096, out_features=1000, bias=True)
```

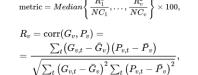
Baseline Encoding Model: Pipeline

- 3. Feature Extraction e Downsampling immagini usando la PCA addestrata (ripetuto su training, validation e test set)
 - 1. Caricamento batch di immagini e trasformazione (come prima)
 - 2. Estrazione feature da AlexNet e flattening per ogni immagine
 - ottenendo matrice n_batch x n_features -> (300, 46656)
 - 3. Downsampling delle feature usando la PCA fittata precedentemente
 - ottenendo matrice n_batch x n_pca_components -> (300, 100)
 - 4. Ripetizione per tutti i batch e hstack delle feature ottenute
 - ottenendo una matrice -> n_images_per_partition x n_pca_components -> e.g (8000, 100)
- 4. Train del linear encoding model che mappi AlexNet image features nelle fMRI responses (training set)
 - Model: Ordinary Least Squares Regression
 - Objective Functions: minimizzazione residual sum of squares tra attivazioni reali e previste
 - X = training images feature matrix (extracted e downsampled) -> n_images_per_partition x n_pca_components -> e.g (8000, 100)
 - Y = images/responses matrix -> n_images_per_partition x n_vertices -> e.g (8000, 19000)
 - Si ottiene un modello per ogni vertice
 - <u>Che mappi un vettore delle feature estratte da una immagine nell'attivazione BOLD del singolo vertice per quell-immagine</u>
- 5. Applicazione dei modelli di regressione allenati per prevedere le attivazioni dei vertici realtive alle immagini di validation e test set
 - Si ottengono dei vettori delle predizioni delle BOLD responses per val e test set
 - Matrici 2D -> n_images_val/test_partition x n_pca_component e.g (8000, 19000)
- 6. Ripetizione passaggi 1-5 per gli emisferi RH/LH di tutti i (8) soggetti

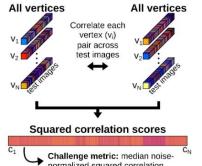
Challenge Evaluation Metric: Median Noise-Normalized Squared Correlation Percentage Score

Median Noise-Normalized Squared Correlation

- ☐ Median Noise-Normalized Squared Correlation
 - ☐ Indica la prediction accuracy mediana, normalizzata sul rumore, tra tutti i vertici, di tutti gli emisferi, di tutti i soggetti
 - ☐ Indica quanta della predictable variance è prevista dal modello
 - Baseline Model Score (Pretrained AlexNet): 40.48% of the total predictable variance



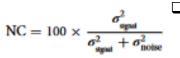
where v is the index of vertices (over all subject and hemispheres), t is the index of the test stimu images, G and P correspond to, respectively, th ground truth and predicted fMRI test data, G and are the ground truth and predicted fMRI test dat averaged across test stimuli images, R is the Pearson correlation coefficient between G and G and G and G is the noise ceiling.



☐ Calcolo (si ripete per i vertici di ogni emisfero, di ogni soggetto)



- 1. Si ottengono i vettori 1D **noise ceiling signal-to-noise ratio (ncsnr)**
 - 1D, Indicano il SNR di ogni vettore della corteccia dello specifico emisfero del fsaverage space (~163k)
- 2. Selezione noise ceiling signal-to-noise ratio (ncsnr) per i vertici del challenge space (~19k)
- 3. Importazione dei vettori dei Number of trials / image per ogni soggetto
 - Per ogni immagine indica il numero trial, quindi il numero di volte che è stata mostrata al soggetto (1, 2 o 3 volte) / il numero di BOLD responses mediati per ottenere il dato disponibile per l'immagine
 - Shape: 1 x n_images
- 4. ncsnr to Noise Ceiling (NC) per vertice: [0.35793416 0.19672465 0.55953275 0.73327037 0.16317555] shape (19004,)



- Noise Ceiling (NC): total predictable variance given the level of noise in the data. maximum percentage of variance in the voxel's responses that can, in theory, be explained, given the presence of measurement noise. Quantifying the percentage of variance in a voxel's responses that can be attributed to the stimulus and not to measurement noise
- ☐ II SNR di ogni vertice viene normalizzato rispetto al numero di trial delle immagini di test/val set (A: numero di immagini con 3 trial, B: 2, C:1), quindi al numero di BOLD responses mediate per ogni immagine → + trials = > SNR

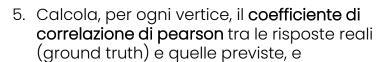
→ [0.45753199 0.30325422 0.69066209 1.016029 0.27059516] shape (19004,)

[0.11920288 0.31043354 0.11843289 0.16619019] shape (163842,)
Shape: 1 x n_ fsaverage_vertices

Shape: 1 x n_challenge_vertices

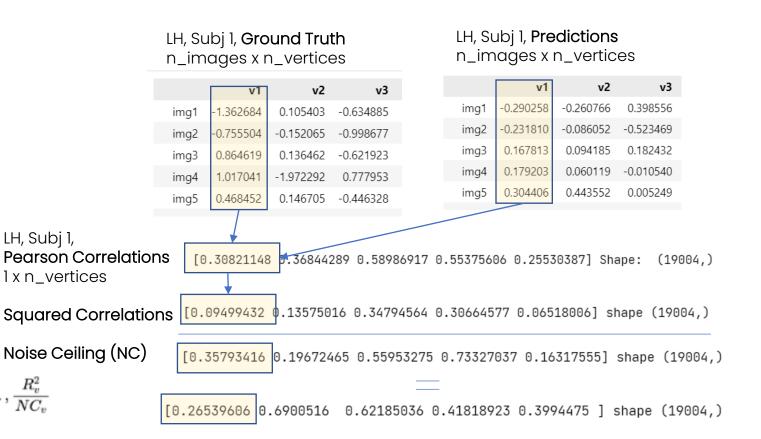
$$NC = 100 \times \frac{ncsnr^2}{ncsnr^2 + \frac{1}{n}}$$

$$NC = 100 \times \frac{ncsnr^2}{ncsnr^2 + \frac{A}{A} + \frac{B}{2} + \frac{C}{1}}$$



- ☐ Imposta correlazioni negative a 0
- ☐ Ottieni le correlazioni al quadrato

- 6. Calcola le **noised normalized squared correlations** per i singoli vertici dividendo per i Noise Ceiling (NC)
 - 6. Lo score indica how much of the predictable variance has been accounted for by the models for the single vertex
- 7. Ripeti il processo per tutti gli emisferi di tutti i soggetti
- 8. Concatenazione dei vettori ottenuti
- 9. Ottenimento <u>median</u> noise normalized squared correlation score su tutti i vertici



$$ext{metric} = Median \left\{ rac{R_1^2}{NC_1}, \dots, rac{R_v^2}{NC_v}
ight\} imes 100,$$

Modifiche effettuate rispetto al baseline model

Modifiche effettuate rispetto al baseline model

| l. | Da Linear Regression OLS a Riage Regression + Ottimizzazione parametro alpha (Griasearch) |
|----|--|
| | ☐ Preferibile nel caso di multicollinearità tra le variabili (come per le feature estratte dalle CNN), riduce overfitting |
| | ☐ Infatti, anche se viene effettuata PCA, le componenti ottenute rimangono correlate tra loro |
| | ☐ Si ottiene tipicamente un miglioramento dello score di 2-3 punti percentuali |
| 2. | Separazione feature extraction da fit della Incremental PCA |
| | Nel baseline model, la dimensione del batch di immagini passate al modello per la feature extraction coincide con quella del batch di feature su cui viene applicato il partial fit della incremental PCA |
| | Questo causava problemi, un batch troppo grande era insostenibile in termini di VRAM in fase di feature extraction, un batch troppo piccolo non permetteva di fittare una PCA con un numero sufficiente di componenti |
| | Nella mia implementazione quindi vengono passati mini-batch di immagini al feature extractor (AlexNet), con una dimensione consona alla VRAM disponibile, concatenate poi verticalmente fino a ottenere un pca_batch coerente con il numero di componenti da ottenere con la PCA |
| 3. | Testati diversi layer di output di AlexNet, raggiungendo il baseline score di 40%, con: |
| | □ Layer di Output: «(12):MaxPool2d» (MaxPool Layer del 4º e ultimo blocco di convoluzione di AlexNet, 16384 features) |
| | □ PCA a 150 componenti |
| | □ Rldge Regression (alpha = 2e4) |
| 4. | Testati altri modelli per il feature extraction: ResNet-50, EfficientNet-B2, VGG-16, VGG-19 |

Risultati

| | Aa Name | # Test Sco | # Val Score | # S1L | # S1R | i≣ Feature | i≡ layer # | n Featur | ∷ weights | i≡ downsample | i≡ Encoding Model |
|----------|---|------------|-------------|-----------|--------|--------------|-------------------|----------|-------------------------|------------------|-------------------|
| | ygg19_features.43-pca_2048-ridge-alpha_20000.0 | | 49.84 | 50.56 | 49.02 | VGG-19_BN | avgpool | 25088 | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 2048 | RidgeR GridSearch |
| | ygg16_features.43-pca_2048-ridge-alpha_20000.0 | 43.18 | 50.34 | 50.32 | 48.39 | VGG-16_BN | avgpool | 25088 | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 2048 | RidgeR GridSearch |
| | ygg16-flatten-pca512-RidgeR | | | 49.86 | 48.08 | VGG-16_BN | Flatten | | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 512 | RidgeR GridSearch |
| | gg16-flatten-pca300-linearR | 41.049 | 47.97 | 48.03 | 46.2 | VGG-16_BN | Flatten | | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 300 | LinearR OLS |
| | ygg16-features43-pca100-linearR | | | 46.69 | 44.97 | VGG-16_BN | Features.43 | | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 100 | LinearR OLS |
| | efficientnetb2_features.8-pca_2048-ridge-alpha_10 | 000 | | 46.48 | 44.97 | EfficientNet | Features.8 | 114048 | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 2048 | RidgeR GridSearch |
| | alexnet-pca-RidgeR-1.3 | | 46.95 | 46.203 | 45.257 | AlexNet | features.12 - Ma: | 16384 | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 300 | RidgeR GridSearch |
| | alexnet-pca-RidgeR-1.3 | | 46.7645 | 45.536 | 44.589 | AlexNet | features.12 - Ma: | 16384 | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 200 | RidgeR GridSearch |
| Baseline | alexnet-pca-RidgeR-1.2 | 40.702 | 46.527 | 45.009 | 44.065 | AlexNet | features.12 - Ma: | 16384 | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 150 | RidgeR GridSearch |
| | ygg16-features43-pca100-RidgeR-a1e5 | | | 44.66 | 43.04 | VGG-16_BN | Features.43 | | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 100 | RidgeR GridSearch |
| | efficientnetb2-flatten-pca512-RidgeR | | | 44.4 | 43.28 | EfficientNet | Features.8 | 68992 | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 512 | RidgeR GridSearch |
| | alexnet-pca-RidgeR-1.1 | | 45.745 | 43.8 | 43.05 | AlexNet | features.12 - Ma: | 16384 | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 100 | RidgeR GridSearch |
| | alexnet-pca-linearR-1.2 | 39.56 | 45.25 | 43.49 | 42.67 | AlexNet | features.12 - Ma: | 16384 | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 100 | LinearR OLS |
| | alexnet-pca-RidgeR-1.2 | | 45.22 | 43.15 | 42.24 | AlexNet | features.12 - Ma: | 16384 | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 100 | RidgeR GridSearch |
| | efficientnetb2-flatten-pca512-RidgeR | N | | 123 34.53 | 34.25 | EfficientNet | Flatten | | pre-trained ImageNet-1K | partial-pca 512 | RidgeR GridSearch |
| | alexnet-pca-RidgeR-1.0 | | 15.987 | | | AlexNet | 2 - MaxPool2D | 46656 | not-trained | partial-pca 100 | RidgeR GridSearch |
| | alexnet-pca-linearR-1.1 | 14.338 | 15.796 | | | AlexNet | features.12 - Ma: | 16384 | not-trained | partial-pca 100 | LinearR OLS |
| | alexnet-pca-linearR-1.0 | 10.279 | 11.49 | | | AlexNet | 2 - MaxPool2D | 46656 | not-trained | partial-pca 100 | LinearR OLS |

- New

Test Score: score su test set (ottenuto mediante submission) Val Score: score su validation set (calcolato) S1L e S1R: Val score solo su emisferi del primo soggetto (calcolato)

Possibili Sviluppi

Possibili sviluppi

Feature Extraction

- A. Scelto il modello migliore tra quelli testati, provare a concatenare orizzontamente vettori di features da più layer
- B. Merging Layers:
 - Estrazione di feature da layer diversi in funzione del ROI del vertice da prevedere
 - Fissato il modello, trovare i layer che performarmo meglio per un certo ROI, in modo da usarne le feature estratte per predirre i vertici associati.
 - Idea: gli early layers dei modelli, tipicamente, sono migliori nel prevedere gli early visual layer della mente (come ROI VI), discorso analogo vale per i late layers

C. Merging Networks

- Estrazione di feature da modelli diversi in funzione del ROI del vertice da prevedere
- DNNs trained for low-level visual tasks predict activity in early brain regions accurately, while DNNs trained for 3-dimensional perception tasks and semantic tasks perform well at predicting dorsal and ventral stream activit
- D. Passare da task oriented/optimized CNN/net a <u>brain-oriented net o brain-optimized models:</u> networks closely representing available anatomical and neurophysiological information about brain areas.
 - e.g. GNET:
- E. Finetune delle reti su COCO
- F. Utilizzo di una rete per il captioning
- G. Utilizzo dei metadati ricavabili da COCO Database

2. <u>Downsampling</u>

- A. Passare da Incremental PCA a PCA (potrebbe non essere sufficientemente accurata?)
- B. Altri algoritmi di downsampling, che tengano conto della multicollinearità tra le feature estratte

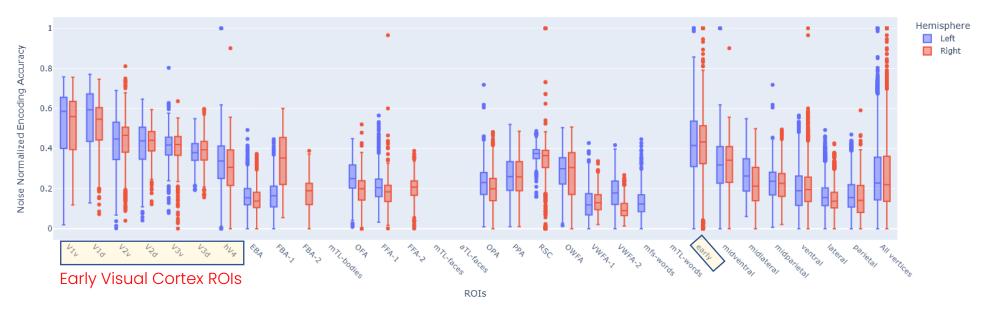
Possibili sviluppi

- 3. Regressione
 - A. Regressione Multivariata (?)
- 4. Utilizzo di **dati aggiuntivi**
 - C. Metadati di COCO
 - D. Dati da Natural Scene Dataset (NSD)
 - Raw Data
 - Time-series
 - Single Trial Bold non mediati e z-scored
 - Misure Ausiliarie
 - Anatomical neuroimaging measures (TI, T2, diffusion, venogram, angiogram)
 - Functional neuroimaging measures (resting-state data)
 - Misure comportamentali
 - Dati fisiologici e eye-tracking (solo per alcune sessioni)

Merging Layers: Esempio Alexnet early layer vs late layer

(2023-04-21_02-19)-alexnet_features.2-pca_150-linear-alpha_1.0e+06_subj1

Alexnet <u>Early</u> Layer: Layer MaxPool2d of the first convolutional block (features.2)



____ Left

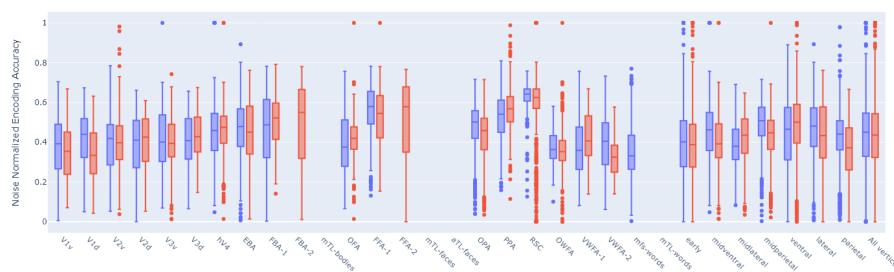
Right

(2023-04-21_02-27)-alexnet_features.12-pca_150-linear-alpha_1.0e+06_subj1

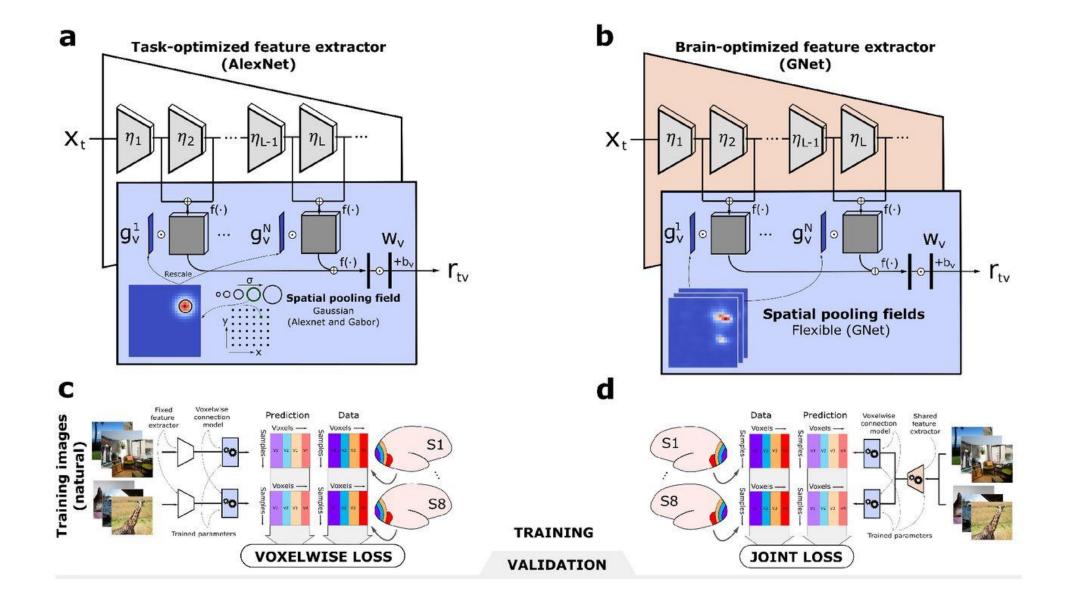
Alexnet <u>Late</u> Layer: Layer

MaxPool2d Layer of the last

convolutional block (features.2)



Brain Optimized vs Task Optimized CNN



Bibliografia

