

Comparação entre os metodos de registro Demons e Thin Plate Splines aplicados a imagens médicas

Thiago de Gouveia Nunes¹

¹IME-USP, Rua do Matão 1010, São Paulo, Brasil

ABSTRACT

O registro de imagens em tempo real é útil para auxiliar médicos em operações, fundindo em uma única informações sobre o estado atual do paciente e dados pré operatórios. Esse estudo tem como finalidade a avaliação de algoritmos conhecidos na área de registro, o Demons e o ThinPlate Splines, e encontrar pontos em que sejam paralelizáveis, criando um algoritmo capaz de realizar o registro em tempo real.

Keywords: registro, demons, tps

1. INTRODUÇÃO

O registro de imagens já é um problema muito bem firmado e com várias soluções para problemas como a junção de duas imagens de um mesmo objeto ou cena que foram adquiridas em ângulos diferentes, ou a reversão de algum tipo de distorção, natural ou não, que uma imagem possa vir a sofrer. Os algoritmo de registro são amplamente aplicados em várias áreas de pesquisa em visão computacional, como em Imagens Médicas, com o objetivo de reverter os movimentos naturais do corpo entre tomadas de imagens de um paciente, ou em Reconhecimento de Padrões, onde o registro é aplicado para unificar várias imagens obtidas de um satélite para formar um mapa por exemplo.

Esse trabalho tem como foco a comparação dos métodos *Demons* e *Thin Plate Splines* (TPS) para recuperar deformações aplicadas a imagens médicas. Ambos são voltados para a recuperação de deformações não-rígidas, algo extremamente comum em imagens médicas, o simples ato de respirar entre as tomadas de uma ressonância magnética gera uma deformação não-rígida na imagem final.

O algoritmo de registro recebe como entrada duas imagens, a imagem de referência (R) e a alvo (A). A imagem referência é usada para estimar os parâmetros da transformação que foi aplicada a imagem alvo, e assim a transformação inversa possa ser calculada e aplicada para retirar a transformação da imagem alvo. Esse processo será explicado em mais detalhes com relação a cada algoritmo, já que eles variam muito entre si. Normalmente o processo de descoberta dos parâmetros utiliza pontos conhecidos como características, que mapeiam pontos nas duas imagens que tenham um grau de informação igual, mas como veremos adiante esse não é o caso do Demons.

Na seção 2, Conceitos, cada método é apresentado. Na seção 3, Resultados, os métodos são comparados tanto em relação aos seus resultados quanto as metodologias que aplicam para resolver o problema proposto.

2. CONCEITOS

2.1 Demons

O Demons foi proposto por Jean-Philippe Thirion em 1995. Ele tem como base o modelo de atratores, em que pontos são definidos das duas imagens e os pontos da imagem alvo são atraídos por pontos da imagem referência usando alguma métrica. A métrica mais básica é a de vizinhos próximos, que leva cada ponto ao ponto mais próximo da imagem de referência, mas técnicas mais elaboradas como a similaridade de curvatura ou intensidade podem ser utilizadas para aumentar a acurácia. Os pontos da imagem alvo então movimentam a imagem até que eles encontrem algum ponto da imagem de referência.

E-mail: nunes@ime.usp.br

O Demons aplica uma dimensão de informação a mais ao modelo de atratores, acrescentando a cada ponto uma direção associada ao gradiente da imagem. Chamamos cada um desses pontos de Demon. Com essa informação o algoritmo é capaz de identificar pontos dentro e fora do modelo gerado a partir dos Demons e direcionar a força para empurra-los ou atrai-los, respectivamente. Para obtermos o melhor resultado possível adotamos um Demon por pixel/voxel.

2.1.1 Aproximação matemática da transformação

O Demons supõe que a transformação não muda a função de densidade, ou seja, ela só movimenta os pixels e não muda suas intensidades. A equação seguinte resume isso:

$$i(x(t), y(t), z(t)) = \text{const}, \quad (1)$$

(2)

onde i é a intensidade da imagem na posição $x(t), y(t), z(t)$. Derivando (1) temos:

$$\frac{\partial i}{\partial x} \frac{\partial x}{\partial t} + \frac{\partial i}{\partial y} \frac{\partial y}{\partial t} = - \frac{\partial i}{\partial t} \quad (3)$$

Supondo que as duas imagens que temos diferem de uma unidade de tempo $\partial i / \partial t = r - a$, r e a as intensidades de R e A respectivamente e que a velocidade instantânea $\vec{v} = (dx/dt, dy/dt)$ é aplicada a cada pixel para move-lo de A para R, chegamos a equação:

$$\vec{v} * \vec{\nabla} r = a - r, \text{ onde } \vec{\nabla} r \text{ é o gradiente de R} \quad (4)$$

O inverso da transformação é aproximado por \vec{v} . Porém essa equação é instável em relação a norma de ∇r . Se a sua norma for muito pequena o Demon em questão é levado para o infinito em alguma direção. Podemos levar em conta a diferença dos pixels de R e A para normalizar a equação (4), obtendo a forma final do Demons:

$$\vec{v} = \frac{\vec{\nabla} r * (a - r)}{\vec{\nabla} r^2 * (a - r)^2} \quad (5)$$

2.1.2 Implementação

Como a formula (5) é degenerada, não podemos calcular o valor de \vec{v} sem utilizar algum artifício. Para tal, utilizaremos um algoritmo iterativo. Esse algoritmo recebe como entrada as imagens R e A e um campo vetorial com as dimensões de A que contém uma aproximação da transformação aplicada, esse campo pode ser zero. Cada iteração realiza 3 operações:

- Para cada Demon em A_i , calculamos \vec{v}_i , criando um novo campo vetorial V_i
- Aplicamos um filtro Gaussiano para retirar o ruído introduzido pelo processo em V_i
- Aplicamos V_i em A para obter A_{i+1} ;

Esse processo é feito até que A_i converja à R. É importante lembrar que é necessário a utilização de um algoritmo de interpolação, já que é extremamente provável que o vetor \vec{v} leve os pontos para posições não inteiras. A interpolação trilinear já é suficiente para tal.

2.1.3 Demons Simétrico

O método acima é conhecido como Demons Assimétrico, pois ele só utiliza informações vindas da imagem referência. No mesmo artigo, Thirion propõe um outro método, conhecido como Simétrico. Nele a equação para o cálculo de \vec{v} leva o gradiente das imagens A_i . Ele obtém resultados melhores ao custo do cálculo do gradiente de A_i em toda iteração. Sua fórmula é dada por:

$$\vec{v} = \frac{4(a - r) * \vec{\nabla} r | \vec{\nabla} a |}{(\vec{\nabla} r + \vec{\nabla} a)^2 * (\vec{\nabla} r^2 + \vec{\nabla} a^2 + 2(a - r)^2)} \quad (6)$$

2.1.4 Implementação Piramidal

Podemos criar uma especie de piramide com as imagens para agilizar e melhorar os resultados do Demons. O Demons é executado utilizando uma pequena parcela de Demons distribuidos de forma uniforme sobre as duas imagens. O campo vetorial resultante é então passado como entrada para outra instância do Demons que utiliza o dobro de Demons, até que se chegue em uma instância que utilize 1 Demon para cada pixel das imagens. Isso faz com que as primeiras execuções do Demons apliquem transformações iguais em um número maior de pixels, assim retirando porções mais globais da deformação. A cada execução nova, o processo se refina mais, retirando porções mais locais. No fim somente as pequenas diferenças são retiradas.

2.2 Thin Plate Splines

O Thin Plate Splines (TPS) utiliza um outro paradigma para realizar o registro de imagens. Ele utiliza características para criar uma função de interpolação que é utilizada para criar a imagem registrada a partir da imagem referência. Vários algoritmo podem ser utilizados para adquirir as características que serão usadas pelo TPS, mas não abordaremos esse assunto pois ele foje do escopo do trabalho. Assumimos no início da sua execução que 2 conjuntos de características existem, um para cada imagem, e que uma correspondência entre eles já é estabelecida.

Dados as características na imagem referência $(x_i, y_i, i = 1, \dots, n)$ e na image alvo $(X_i, Y_i, i = 1, \dots, n)$ o TPS cria uma função que mapeia exatamente cada característica da imagem referência na sua correspondente na imagem alvo e que é capaz de interpolar os pontos restantes para a imagem final. Para realizar essa tarefa é utilizada uma função que define uma superfície que sofre a ação de pesos centrados nas características da imagem referência. A superfície é definida pela seguinte equação:

$$f(x, y) = A_0 + A_1x + A_2y + \sum_{i=0}^n F_i r_i^2 \ln r_i^2 \quad (7)$$

Onde $r_i^2 = (x - x_i)^2 + (y - y_i)^2 + d^2$, d é um fator de rigidez da superfície, quanto mais próximo de zero d é mais a superfície sofre ação dos pontos de controle, e os pontos (x_i, y_i) são os pontos de controle.

O TPS deve então determinar os valores das variáveis A_0, A_1, A_2 e dos F_i . Isso é feito atravez do sistema linear:

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n F_i &= 0 \\ \sum_{i=1}^n F_i x &= 0 \\ \sum_{i=1}^n F_i y &= 0 \\ f(x_1, y_1) &= A_0 + A_1x + A_2y + \sum_{i=0}^n F_i r_{i1}^2 \ln r_{i1}^2 \\ &\vdots \\ f(x_n, y_n) &= A_0 + A_1x + A_2y + \sum_{i=0}^n F_i r_{in}^2 \ln r_{in}^2 \end{aligned} \quad (8)$$

A equação $\sum_{i=1}^n F_i = 0$ faz com que a soma dos pesos aplicados a superfície seja zero, fazendo com que ele não se mova. As equações $\sum_{i=1}^n F_i x = 0$ e $\sum_{i=1}^n F_i y = 0$ garantem que a superfície não vai girar.

Esse sistema deve ser resolvido duas vezes, uma para $f(x, y) = X$ e outra para $g(x, y) = Y$. Com todas as incognitas encontradas, podemos aplicar as funções de interpolação para desenhar a imagem final.

3. EXPERIMENTOS

Para os experimentos uma das imagens padrão do software BioImage foi utilizada. Aplicamos três deformações diferentes nessa imagem. A primeira é dada por:

$$\begin{aligned} X &= x + 50(x - x_c)/r \\ Y &= y + 50(y - y_c)/r \end{aligned} \tag{9}$$

Onde x_c e y_c são o número de linhas e colunas divididos por 2 respectivamente e $r = \sqrt{(x - x_c)^2 + (y - y_c)^2}$. Essa equação cria uma distorção grande no centro da imagem e que diminui ao chegar perto dos cantos. A próxima é:

$$\begin{aligned} X &= x - 8\sin(x/32) \\ Y &= y + 4\cos(x/16) \end{aligned} \tag{10}$$

Ela aplica uma distorção senoidal na imagem referência. A última acrescenta um termo linear na equação acima:

$$\begin{aligned} X &= 0.7x - 8\sin(x/32) - y + 3 \\ Y &= 0.9x + 0.8y + 4\cos(x/16) + 5 \end{aligned} \tag{11}$$