Transfer learning per selezionare gli informative-frame in una laringoscopia usando learned features

Tesi di Laurea in Ingegneria Informatica

Laureando: Bortolin Simone Relatore: Nanni Loris

A.A. 2020/2021



- 1 Introduzione
- 2 Transfer Learning
- 3 Preprocessing
- 4 Data augmentation
- 5 Risultati

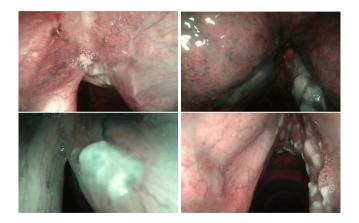
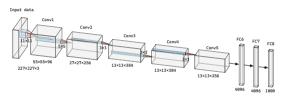


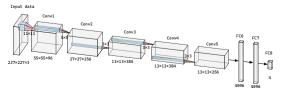
Figura: Esempio di fotogrammi endoscopici laringei

Transfer Learning

Con Transfer Learning si intende il riutilizzo di una rete preaddestrate, per altri scopi. Si parte da una rete preaddestrata, come la seguente:



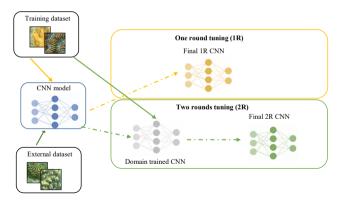
E la si riaddestra per con un altro dataset, adeguando i livelli finali:



Transfer Learning

Two Round tuning

Il Two Round tuning è una tecnica che effettua due Fine Tuning per l'allenamento della rete, di cui il primo basato su un dataset simile a quello di destazione.



Preprocessing

Il preprocessing è l'attività che serve a migliorare le immagini, attività incentivata a migliorare i risultati nella fase di addestramento. In particolare si useranno i metodi:

- Ottimizzazione del contrasto (tramite valori hardoced, dinamici e CLAHE)
- Correzzione Gamma

Data augmentation

Partendo da una immagine raster, per esempio rappresentata nel formato tensoriale:

$$f(x,y,k) = \begin{bmatrix} f_b(1,1) & f_b(1,2) & \cdots & f_b(1,m) \\ f_b(2,f_g(1,f_b(2,2)) & f_g(1,f_b(2,m)) \\ f_r(1,f_k(2,f_g(1,f_b(2,2))) & f_r(1,f_b(2,m)) \\ f_r(2,1) & f_r(2,f_g(2,f_g(1,f_b(n,f_r)(2,m))) \\ \vdots & f_g(n,1) & \vdots & f_g(n,1) & \cdots & \vdots & f_g(n,m) \\ f_r(n,1) & f_r(n,1) & \cdots & f_r(n,m) \end{bmatrix}$$

A cui vengono applicate semplici trasformazioni geometriche come:

- Riflessione
- Ridimensionamento

- Rotazione
- Traslazione

In aggiunta ai suddetti metodi, si può lavorare attraverso la DCT a metodi per modificare i valori delle frequenze dell'immagine.



Dove:

$$\text{DCTimage}(x, y) = \alpha(x)\alpha(y) \sum_{(p,q)=(1,1)}^{(n,m)} \text{Image}(p,q) \cos\left(\frac{\pi p(x-1)}{2n}\right) \cos\left(\frac{\pi q(y-1)}{2m}\right)$$

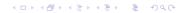
Per ogni $(x, y) \in [0..n] \times [0...m]$, dove n, m rappresentano la dimensione dell'immagine. Similmente la DCT tipo III o IDCT è definita come:

$$IDCTimage(x, y) = \sum_{(p,q)=(1,1)}^{(n,m)} \alpha(p)\alpha(q) DCTimage(p,q) \cos\left(\frac{\pi p(x-1)}{2n}\right) \cos\left(\frac{\pi q(y-1)}{2m}\right)$$

Risultati

	1R		2R	
	(1)	(2)	(1)	(2)
Semplice DA	95.4%	100%	97.5%	100%
Filtro Contrasto Semplice	96.2%	100%	96.2%	100%
Filtro Contrasto con media e STD	89.6%	91.7%	92.9%	100%
CLAHE	63.7%	45.8%		
Correzione Gamma	95.0%	100%		
Correzione Gamma e CLAHE	46.0%	0%		
Noise	96.7%	100%	95.4%	95.0%
DCT e Noise	94.6%	100%	93.8%	100%

- 1 Divisione corretta nelle 4 classi
- 2 Riconoscimento dei frame Informative



Grazie!