Rest2Task: Image-to-Image model for task-based fMRI prediction

Applied Artificial ntelligence Center

Антипушина E.C. 1,2 , Калимуллин Р.К. 1,2 , Коротин А.А. 3 , Шараев М.Г. 2,3

Проблематика

Хирургические вмешательства на мозге с пробуждением требуют точного картирования функциональных зон. Ежегодно в России 1000 операций, но традиционное таких проводится около предоперационное картирование с фМРТ в состоянии покоя часто не совпадает с зонами, активными при выполнении моторных задач

Цель исследования

Цель состоит в нахождении **матрицы переноса** T, такой **что** T(Drest) pprox Dtask, что позволит предсказывать матрицы коннективности при выполнении задач на основе данных, полученных в состоянии покоя

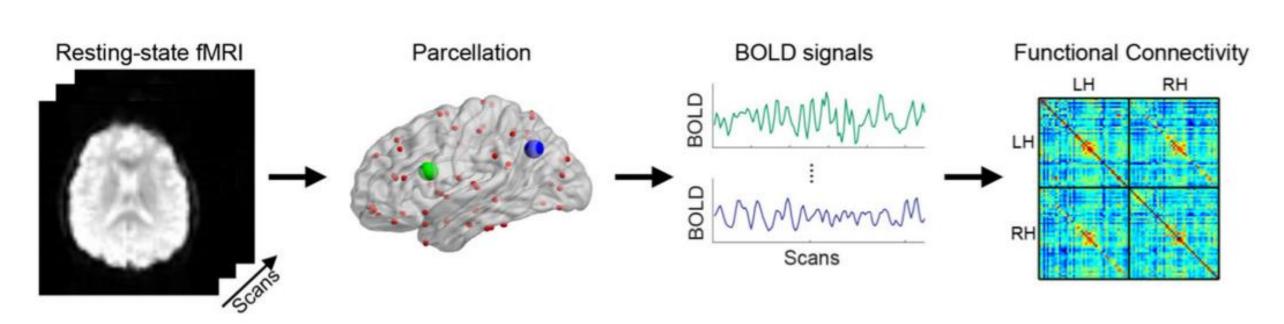


Рисунок 1 — Схема построения матриц коннективности на основе данных фМРТ

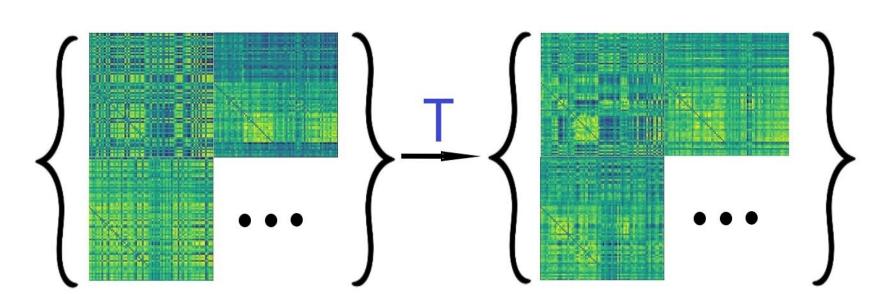


Рисунок 2 – Схема переноса патернов фМРТ в домен задачи

Peшение img2img: перенос распределений данных между различными состояниями

(1) VAE - baseline

Проблема: Модель выводит усредненную матрицу всех данных фМРТ при выполнении задач, $E\left[D_{task}\right]$, не показывая корректный перенос между D_{rest} и D_{task} .

Следствие: Латентное пространство z слишком ограничено, что приводит к усреднению $q(z|Drest) \approx q(z|Dtask)$ и потере критической информации, производя усредненное представление: $E[T(Drest)] \approx E[Dtask]$

(2) cGAN (pix2pix)

🛨 учет парных данных, итерационное обновление весов, выучивание матрицы переноса

Особенности архитектуры: генератор использует *skip-connections* для сохранения низкоуровневой информации, а дискриминатор PatchGAN фокусируется высокочастотных деталях

$$G^* = \arg\min_{G} \max_{D} \mathcal{L}_{cGAN}(G, D) + \lambda \mathcal{L}_{L1}(G).$$



Потенциал Канторовича

ОТ регуляризация

$$\mathcal{L}WCGAN-QC(G) = \min_{\theta} \mathcal{L}(\theta) = -\frac{1}{n} \sum_{j \in \mathcal{J}} D_w(G_{\theta}(z_j))$$

$\mathcal{L}WCGAN-QC(D) = \frac{1}{2} \left(\frac{1}{m} \sum_{i \in \mathcal{I}} D_w(y_i) - \frac{1}{m} \sum_{i \in \mathcal{I}} H_i^* \right)^2 + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{n} \sum_{j \in \mathcal{J}} \left(D_w(x_j) - H_j^* \right)^2 \right) + \frac{\gamma}{\sqrt{K}n} \sum_{j \in \mathcal{J}} \left(||\nabla_x D_w(x_j)|| - K||y_{\sigma(j)} - x_j|| \right)^2$

(4) Neural Optimal Transport

Двойственная формулировка задачи: используется двойственная формулировка задачи транспорта, что позволяет упростить оптимизационные процедуры и повысить эффективность алгоритма

Функция стоимости:
$$C(x, \pi(\cdot|x)) = \int_{\mathcal{Y}} c(x,y) d\pi(y|x)$$

Результаты

Model Score	VAE	cGAN	WcGAN-QC	Vanila NOT
MSE score	0.07 ± 0.25	0.06 ± 0.01	0.05 ± 0.01	0.06 ± 0.03
L1	0.69 ± 0.25	0.19 ± 0.01	0.18 ± 0.01	0.22 ± 0.03

Таблица 1 – Метрики качества моделей

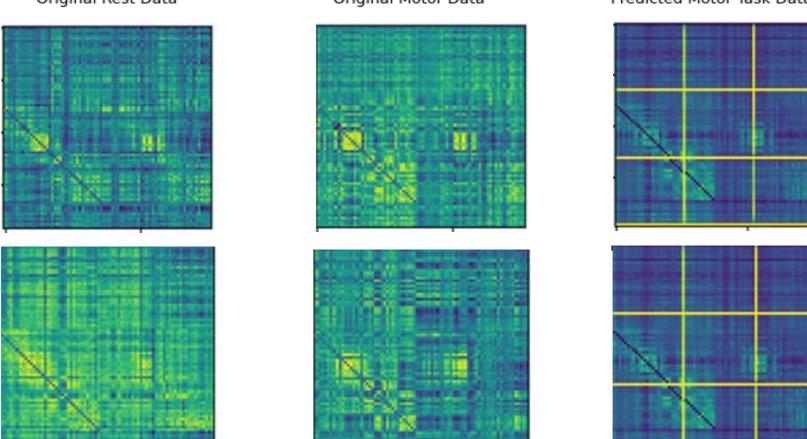


Рисунок 3 – Матрицы rest, motor, reconstruction VAE

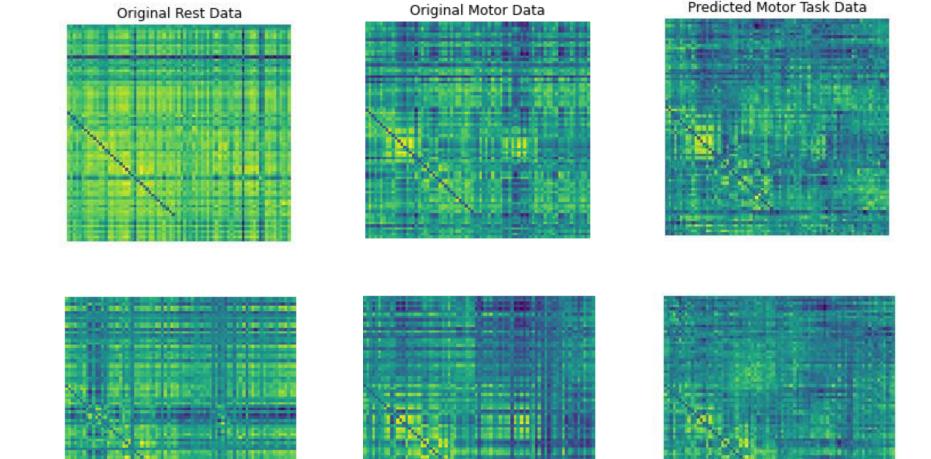


Рисунок 4 – Матрицы rest, motor, reconstruction cGAN

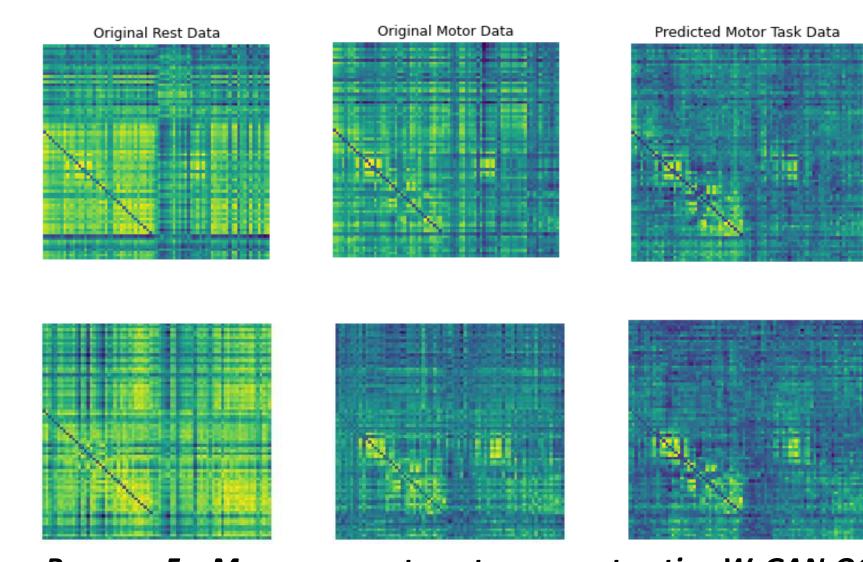


Рисунок 5 – Матрицы rest, motor, reconstruction WcGAN-QC

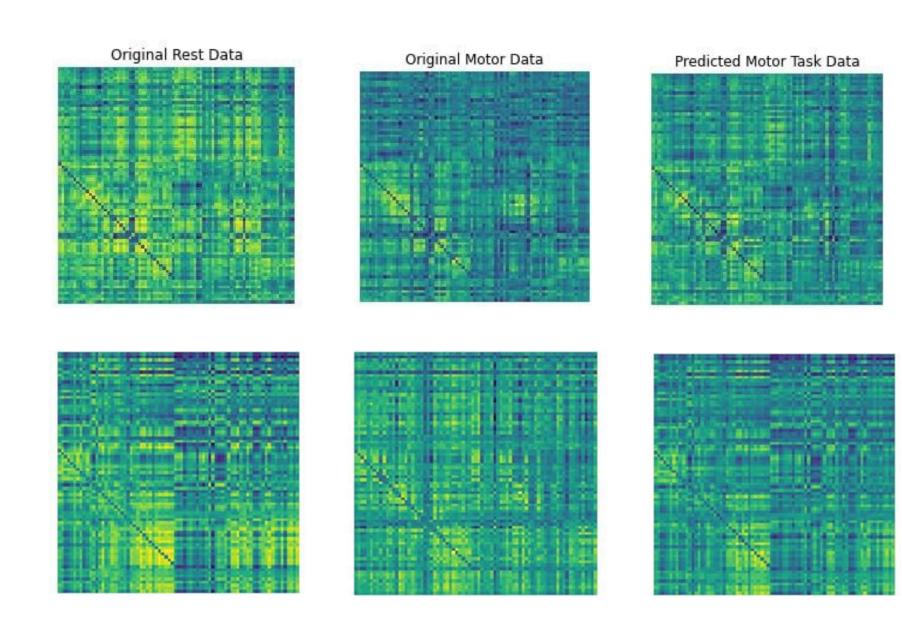


Рисунок 6 – Mampuqы rest, motor, reconstruction NOT

демонстрирует высокую точность и устойчивость в WcGAN-QC **трансформации матриц коннективности мозга**. Этот метод основанный на Оптимальном Транспорте для парных данных хорошо рассчитывает карту переноса для матриц связности и выявляет мельчайшие изменения в патернах моторных регионов по состоянию покоя



