



Machine Learning – Recap' n°6

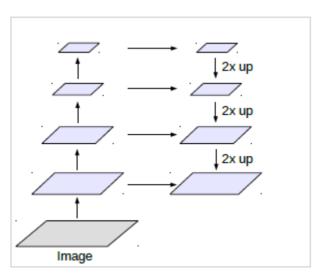
Pierre Lepetit ENM, le 13/12/2024

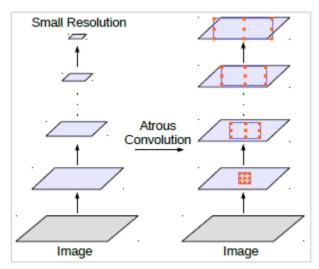


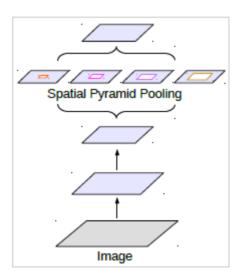


FCNs

- Pas de couches complètement connectées
- Invariance spatiale du traitement
- Diverses formes d'architectures :







Rethinking Atrous Convolution for Semantic Image Segmentation, Chen et al 2017



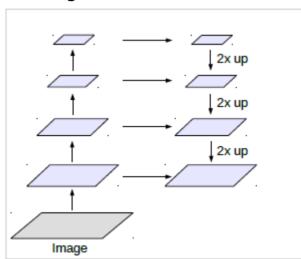


FCNs pour une prédiction par pixel

- Exemples : ResNet50 Seg / Unet-syle / DeepLab

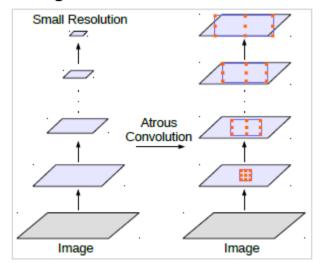
Prédiction spatialisée par des couches de conv. transp.

eg: **U-Net** (TP n°4)

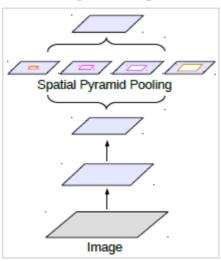


Prédiction spatialisée par convolution « atrous »

eg: Fcn-ResNet (TP n°4)



Superposition de convolution « atrous » (SPP) eg : **DeepLabv3**





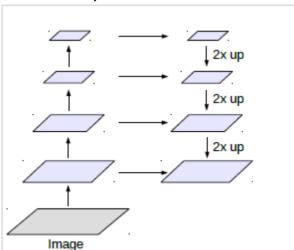


FCNs pour une prédiction par pixel

- Exemples : ResNet50 Seg / Unet-syle / DeepLab

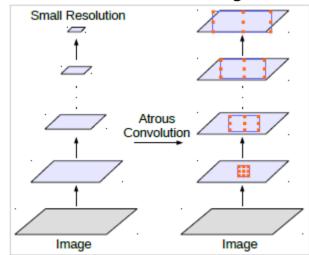
Avantage:

Traitement multi-échelle (skip connections)



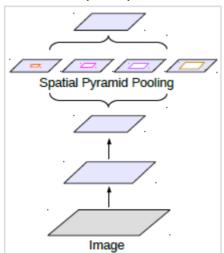
Avantage:

Pré-entraînement sur une tâche de classification globale



Avantage :

Traitement multi-échelle (SPP)







Questions importantes autour de la prédiction par pixel

« pixel-wise regression » est une expression fréquemment rencontrée dans la littérature.
 Quel en est généralement le sens ?

Pendant la « Pre Deep-Learning era » : $y_{i,j} = f_w(x_{i,j})$ (e.g. P5 exercice 1)

Aujourd'hui : prédiction quantitative à l'échelle du pixel.

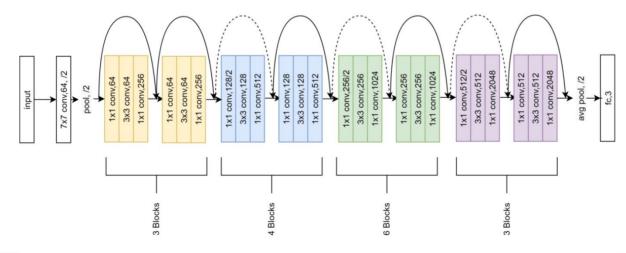




Questions importantes autour de la prédiction par pixel

Que signifie le terme « champ réceptif » ?

Exemple : Quelle est la taille du champ réceptif associé à un pixel de la carte de caractéristique en sortie du cinquième bloc d'un ResNet50 ?

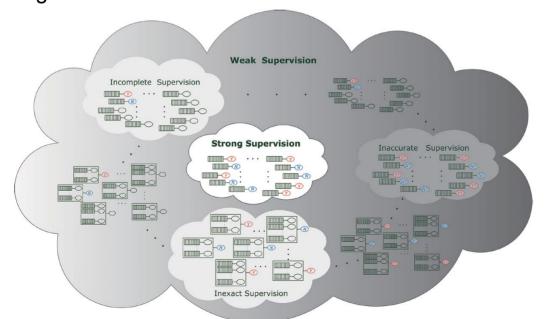






Débruitage et supervision faible (TP 4 partie 2)

Supervision faible : cible « défectueuse ». Trois types : incomplete/inaccurate/inexact Dans quelle catégories se trouvent les scénarios Noise2Noise et NES ?



A brief introduction to weakly supervised learning Zhou, 2017





Débruitage et supervision faible (TP 4 part 2)

- Noise2Noise : utiliser la seconde image bruitée comme cible (cas de labels bruités), changer la fonction de coût pour tenir compte de la statistique la statistique de bruit.
- NES : au départ, labels « inaccurate ».
 Puis : exploiter le caractère additif du signal pour se ramener au cas de labels bruités.
 Jouer sur la fonction de coût pour débruiter l'image.
- Exemple de supervision incomplète :
 Camera-based visibility estimation: Incorporating multiple regions and unlabeled observations (Graves et al. 2014)





Régression quantile (TP5)

Le TP 5 illustrait deux points :

- Comme vu dans la partie 2 du TP4, la fonction de coût détermine la statistique estimée par le réseau. Dans ce TP, la **Pinball Loss** sert à estimer des quantiles.
- Avec la régression quantile, on peut vient s'intéresser à la distribution conditionnelle Y | X=x
 en caractérisant ses lois marginales Yij | X.
- → Avec le TP n°6, on s'intéresse à Y | X d'une autre manière, en l'échantillonnant.