Основы глубинного обучения

Лекция 2

Обратное распространение ошибки. Свёрточные сети.

Евгений Соколов

esokolov@hse.ru

НИУ ВШЭ, 2020

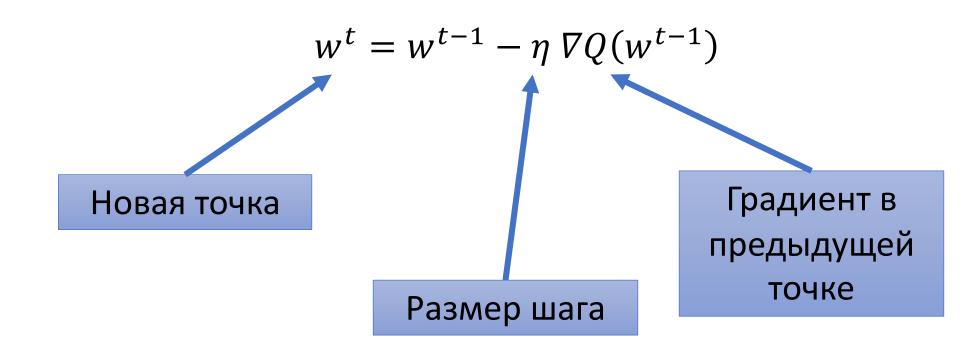
Опрос

Что из этого — формула для шага в градиентном спуске?

- 1. $w^t = w^{t-1} + \eta \nabla Q(w^t)$
- 2. $w^t = w^{t-1} \eta \nabla Q(w^{t-1})$
- 3. $w^t = w^{t-1} \eta \nabla Q(w^t)$
- 4. $w^t = w^{t-1} + \eta \nabla Q(w^0)$

Градиентный спуск

• Повторять до сходимости:



Сходимость

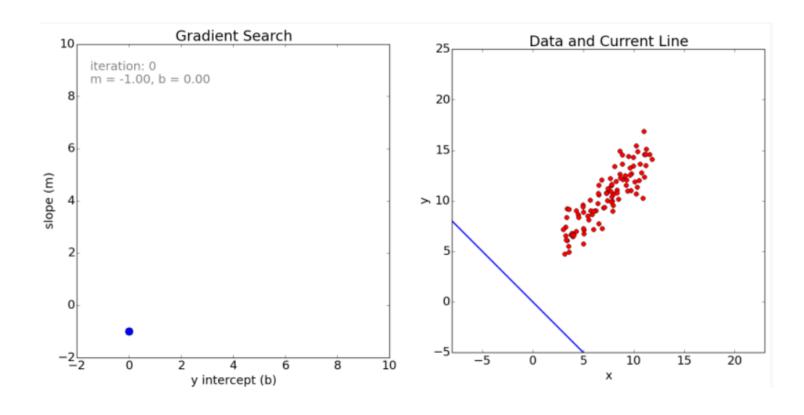
• Останавливаем процесс, если

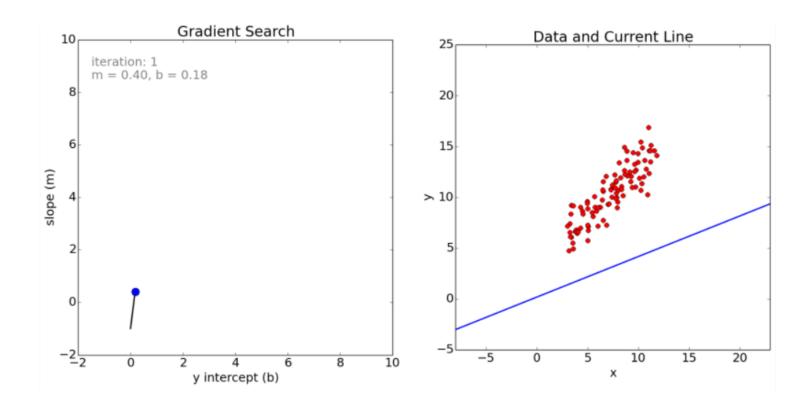
$$||w^t - w^{t-1}|| < \varepsilon$$

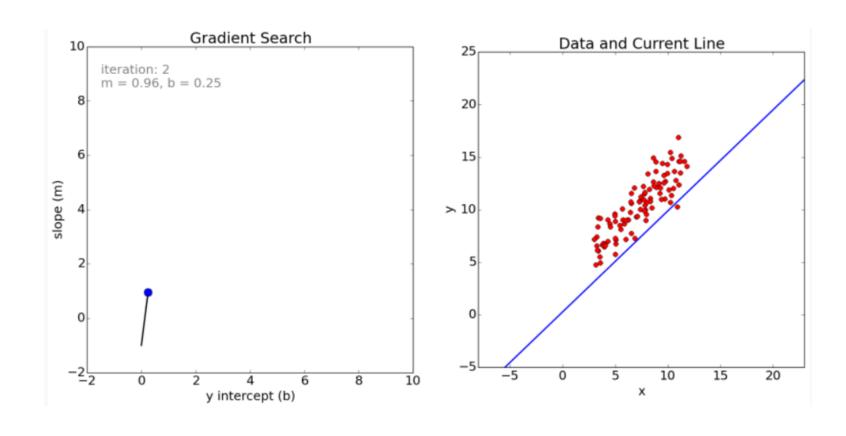
• Другой вариант:

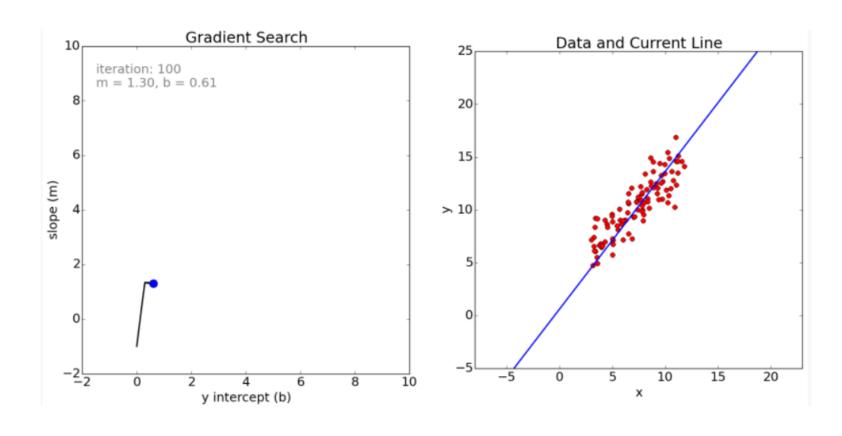
$$\|\nabla Q(w^t)\| < \varepsilon$$

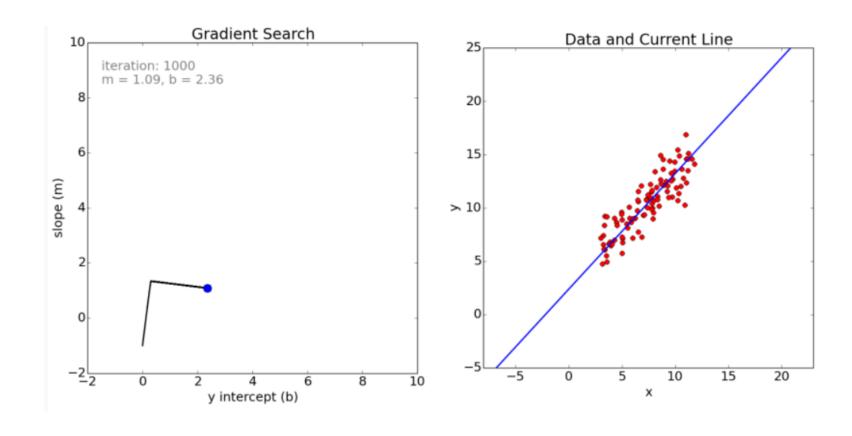
• Обычно в глубинном обучении: останавливаемся, когда ошибка на тестовой выборке перестаёт убывать

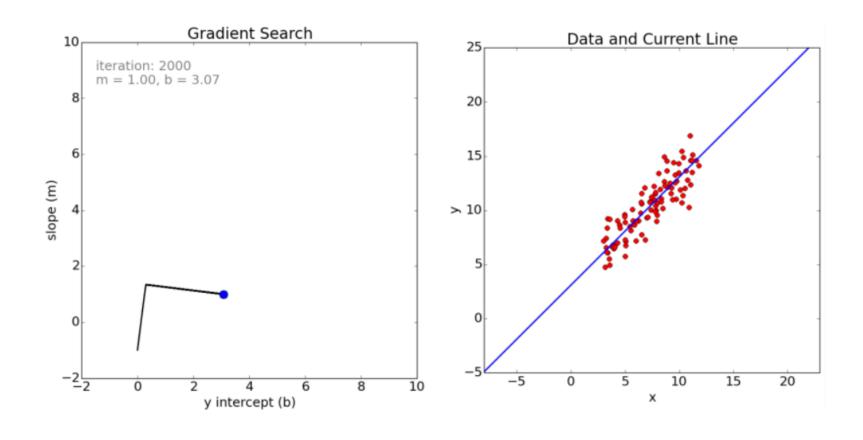












Градиентный спуск

1. Начальное приближение: w^0

2. Повторять:

$$w^t = w^{t-1} - \eta \, \nabla Q(w^{t-1})$$

3. Останавливаемся, если

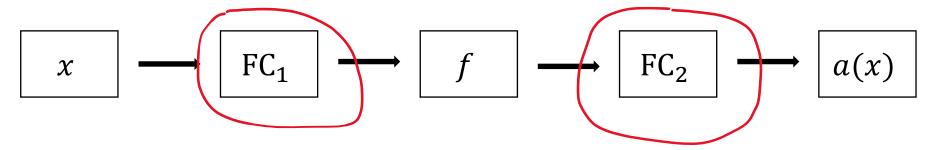
$$||w^t - w^{t-1}|| < \varepsilon$$

• Все слои обычно дифференцируемы, поэтому можно посчитать производные по всем параметрам

$$x \longrightarrow \boxed{FC_1} \longrightarrow \boxed{f} \longrightarrow \boxed{a(x)}$$

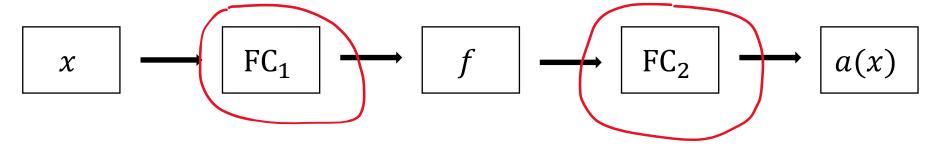
- $a(x) = FC_2\left(f(FC_1(x))\right)$
- Где здесь параметры?

• Все слои обычно дифференцируемы, поэтому можно посчитать производные по всем параметрам



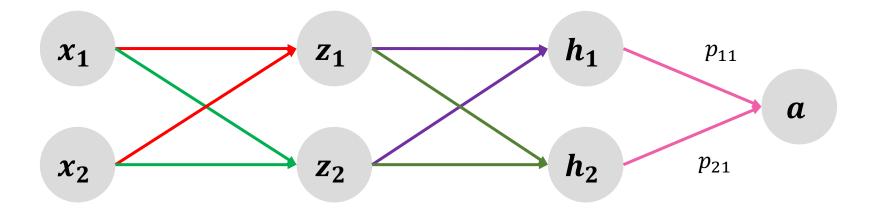
- $a(x) = FC_2\left(f(FC_1(x))\right)$
- Где здесь параметры?

• Все слои обычно дифференцируемы, поэтому можно посчитать производные по всем параметрам



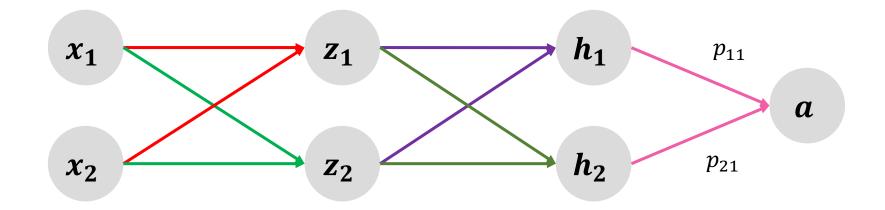
•
$$a(x) = FC_2\left(f(FC_1(x))\right)$$

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} L(y_i, a(x_i)) \to \min_{a}$$



$$a(x) = p_{11}h_1(x) + p_{21}h_2(x)$$

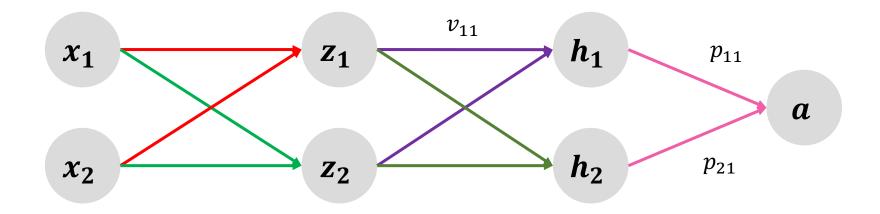
$$\frac{\partial a}{\partial p_{11}} = ?$$



$$a(x) = p_{11}h_1(x) + p_{21}h_2(x)$$

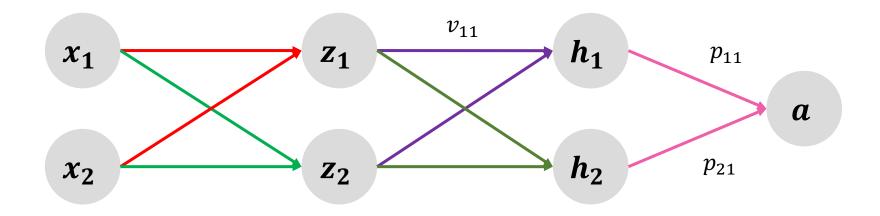
$$\frac{\partial a}{\partial p_{11}} = h_1(x)$$

• Чем больше $h_1(x)$, тем сильнее p_{11} влияет на a



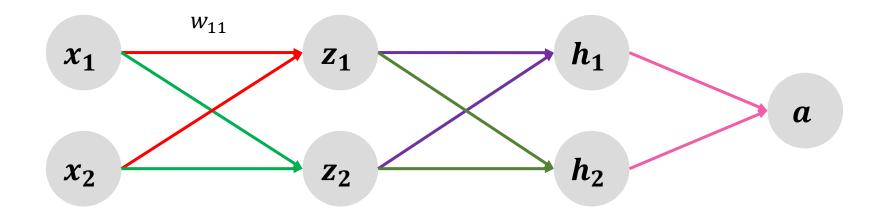
$$a(x) = p_{11}f(v_{11}z_1(x) + v_{21}z_2(x)) + p_{21}h_2(x)$$

$$\frac{\partial a}{\partial v_{11}} = 2$$



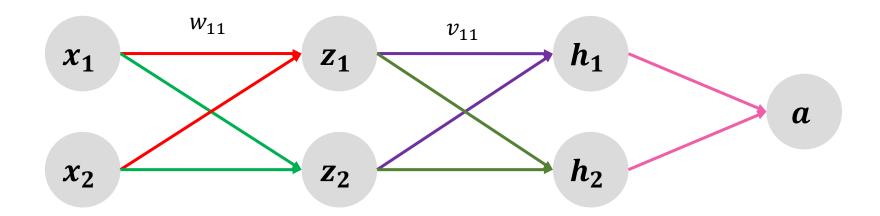
$$a(x) = p_{11}f(v_{11}z_1(x) + v_{21}z_2(x)) + p_{21}h_2(x)$$

$$\frac{\partial a}{\partial v_{11}} = \frac{\partial a}{\partial h_1} \frac{\partial h_1}{\partial v_{11}}$$

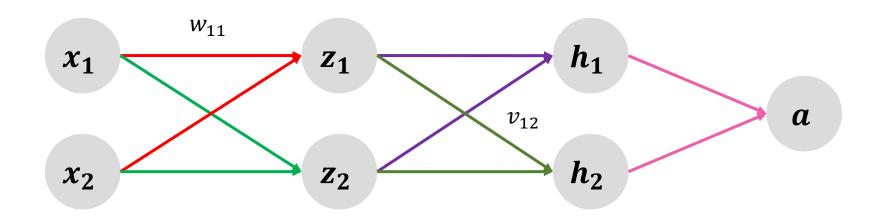


$$\frac{\partial a}{\partial w_{11}} = ?$$

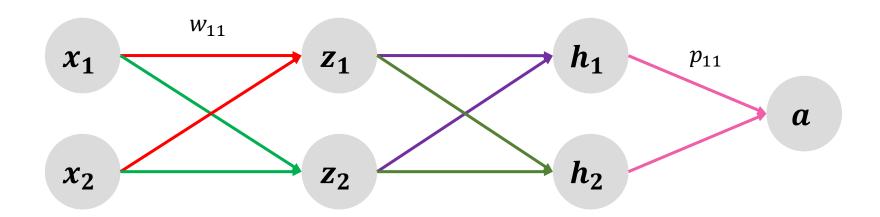
• Показывает, как сильно изменится a при изменении w_{11}



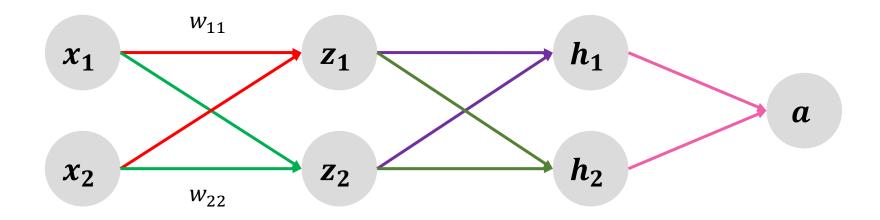
- Как сильно изменится a при изменении w_{11} ?
- Влияет ли на это v_{11} ?



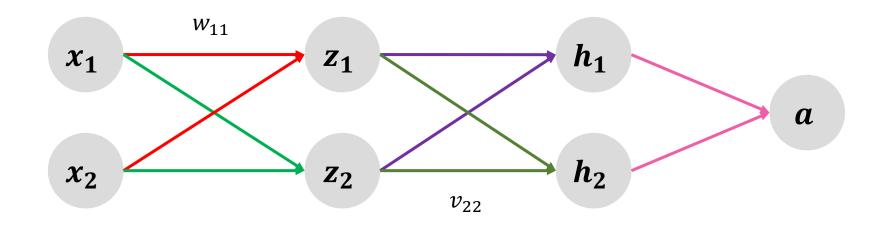
- Как сильно изменится a при изменении w_{11} ?
- Влияет ли на это v_{12} ?



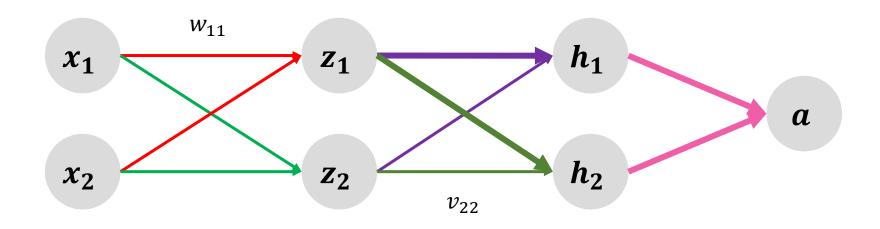
- Как сильно изменится a при изменении w_{11} ?
- Влияет ли на это p_{11} ?



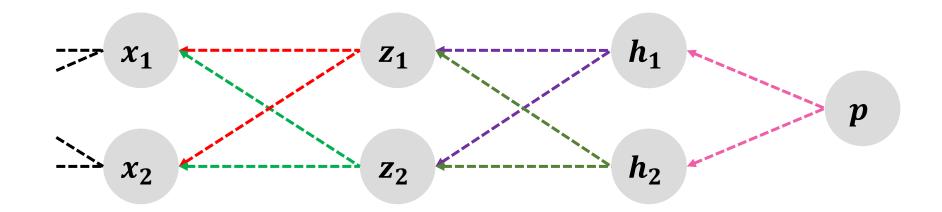
- Как сильно изменится a при изменении w_{11} ?
- Влияет ли на это w_{22} ?



- Как сильно изменится a при изменении w_{11} ?
- Влияет ли на это v_{22} ?



$$\frac{\partial a}{\partial w_{11}} = \frac{\partial a}{\partial h_1} \frac{\partial h_1}{\partial z_1} \frac{\partial z_1}{\partial w_{11}} + \frac{\partial a}{\partial h_2} \frac{\partial h_2}{\partial z_1} \frac{\partial z_1}{\partial w_{11}}$$



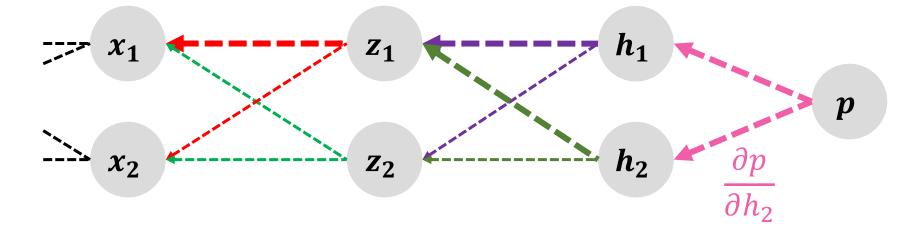
- Мы как бы идём в обратную сторону по графу и считаем производные
- Метод обратного распространения ошибки (backpropagation)

3:
$$\frac{\partial p}{\partial h_1}$$
 $\frac{\partial p}{\partial h_2}$

2:
$$\frac{\partial p}{\partial z_1} = \frac{\partial p}{\partial h_1} \frac{\partial h_1}{\partial z_1} + \frac{\partial p}{\partial h_2} \frac{\partial h_2}{\partial z_1} \qquad \qquad \frac{\partial p}{\partial z_2} = \frac{\partial p}{\partial h_1} \frac{\partial h_1}{\partial z_2} + \frac{\partial p}{\partial h_2} \frac{\partial h_2}{\partial z_2}$$

$$\frac{\partial p}{\partial x_1} = \frac{\partial p}{\partial h_1} \frac{\partial h_1}{\partial z_1} \frac{\partial z_1}{\partial x_1} + \frac{\partial p}{\partial h_2} \frac{\partial h_2}{\partial z_1} \frac{\partial z_1}{\partial x_1} + \frac{\partial p}{\partial h_1} \frac{\partial h_1}{\partial z_2} \frac{\partial z_2}{\partial x_1} + \frac{\partial p}{\partial h_2} \frac{\partial h_2}{\partial z_2} \frac{\partial z_2}{\partial x_1}$$

1:
$$\frac{\partial p}{\partial x_2} = \frac{\partial p}{\partial h_1} \frac{\partial h_1}{\partial z_1} \frac{\partial z_1}{\partial x_2} + \frac{\partial p}{\partial h_2} \frac{\partial h_2}{\partial z_1} \frac{\partial z_1}{\partial x_2} + \frac{\partial p}{\partial h_1} \frac{\partial h_1}{\partial z_2} \frac{\partial z_2}{\partial x_2} + \frac{\partial p}{\partial h_2} \frac{\partial h_2}{\partial z_2} \frac{\partial z_2}{\partial x_2}$$



Backprop

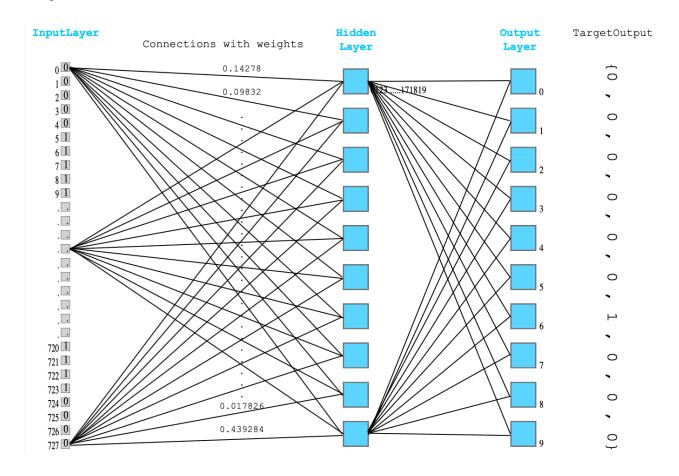
- Во многие формулы входят одни и те же производные
- В backprop каждая частная производная вычисляется один раз

Полносвязные сети для изображений

3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 モフ**クコつ**フィ**クり**りヿ**フヰ**クフフ 9

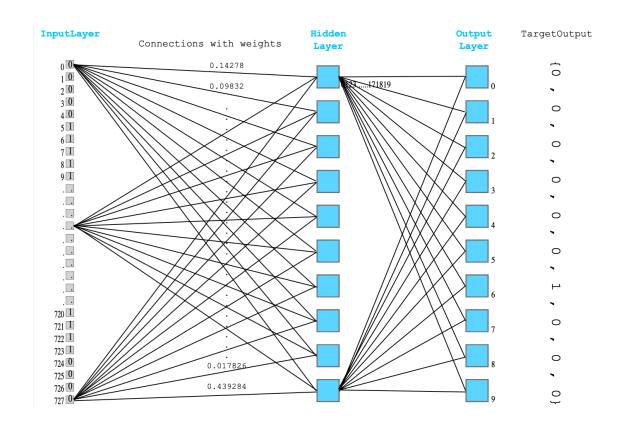
- Изображения 28 х 28
- Изображения центрированы
- 60.000 объектов в обучающей выборке

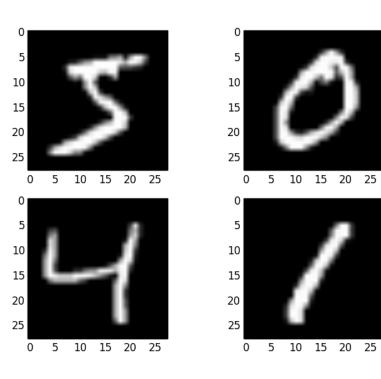
• Что может выучить полносвязная сеть?



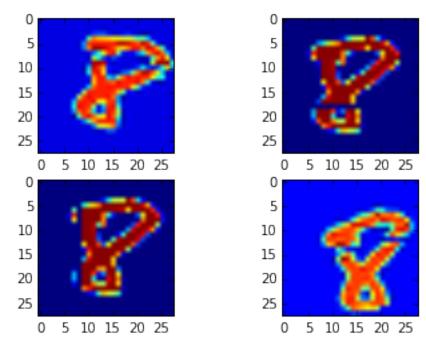
https://mmlind.github.io/Simple 3-Layer Neural Network for MNIST Handwriting Recognition/

• Каждый нейрон может детектировать заполненность конкретного набора пикселей





• Если немного сдвинуть цифру, то нейрон уже не будет на неё реагировать



Число параметров

- 784 входа
- Полносвязный слой: 1000 нейронов
- Выходной слой: 10 нейронов (по одному на каждый класс)
- Весов между входным и полносвязным слоями:

$$(784 + 1)*1000 = 785.000$$

• Весов между полносвязным и выходным слоями:

$$(1000 + 1) * 10 = 10.010$$

Число параметров

- Можно добиться хорошего качества полносвязными сетями (с аугментацией)
- https://arxiv.org/abs/1003.0358

Table 1: Error rates on MNIST test set.

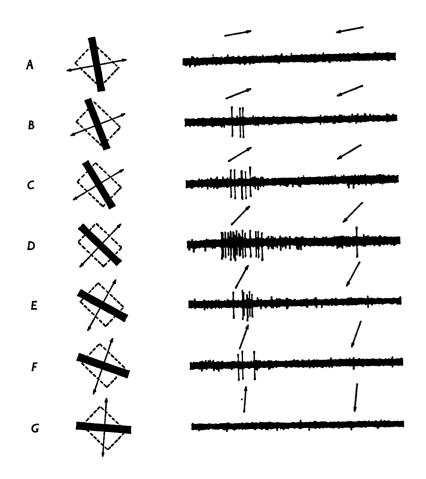
ID	architecture	test error for	best test	simulation	weights
	(number of neurons in each layer)	best validation [%]	error [%]	time [h]	[milions]
1	1000, 500, 10	0.49	0.44	23.4	1.34
2	1500, 1000, 500, 10	0.46	0.40	44.2	3.26
3	2000, 1500, 1000, 500, 10	0.41	0.39	66.7	6.69
4	2500, 2000, 1500, 1000, 500, 10	0.35	0.32	114.5	12.11
5	9 × 1000, 10	0.44	0.43	107.7	8.86

Полносвязные слои для изображений

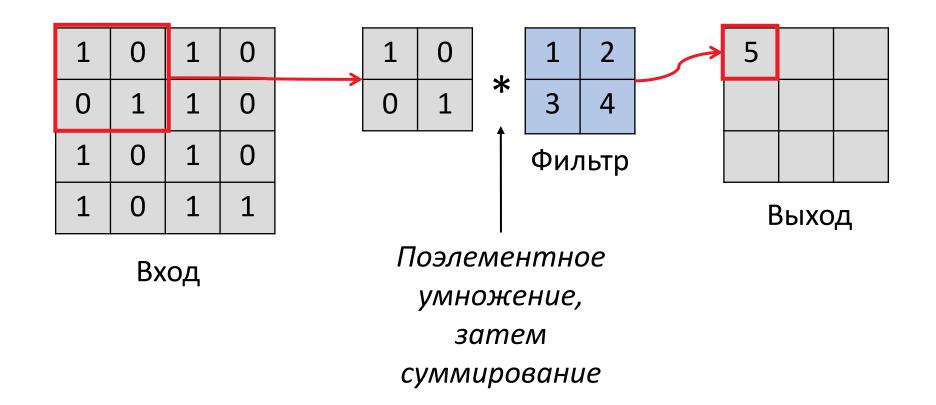
- Очень много параметров
- Легко могут переобучиться
- Не учитывают специфику изображений (сдвиги, небольшие изменения формы и т.д.)
- Один из лучших способов борьбы с переобучением снижение числа параметров

Свёртки

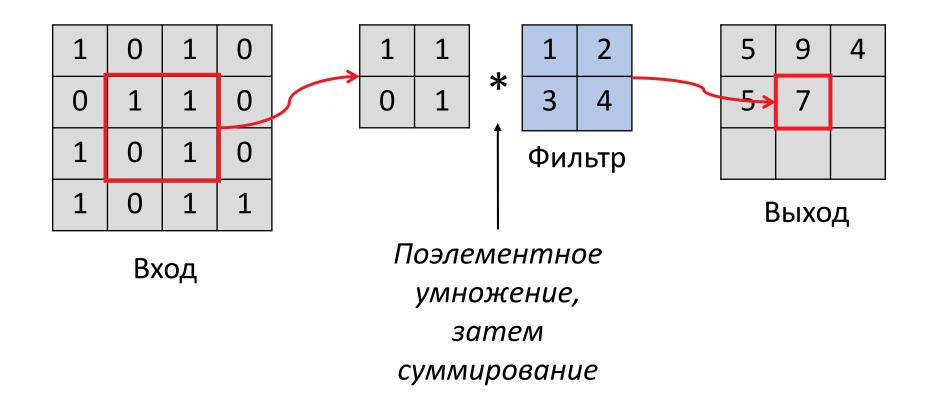
Эксперименты со зрительной корой



Поле восприятия (receptive field)



Поле восприятия (receptive field)



1	1		1		_	
1	1	*	0	1	=	2

1	2	. • .	_	0	_	1
3	0	*	0	1	=	1

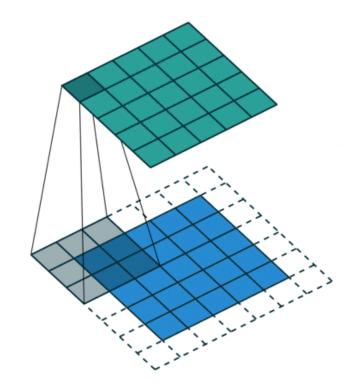
0	2		1	0		
3	0	*	0	1	=	U

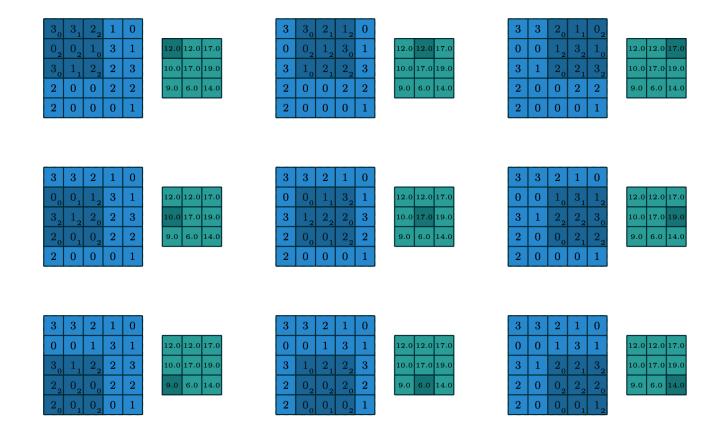
3	0		1	0	_	
0	3	*	0	1	=	6

5	0	_	1	0		10
0	5	*	0	1	=	10

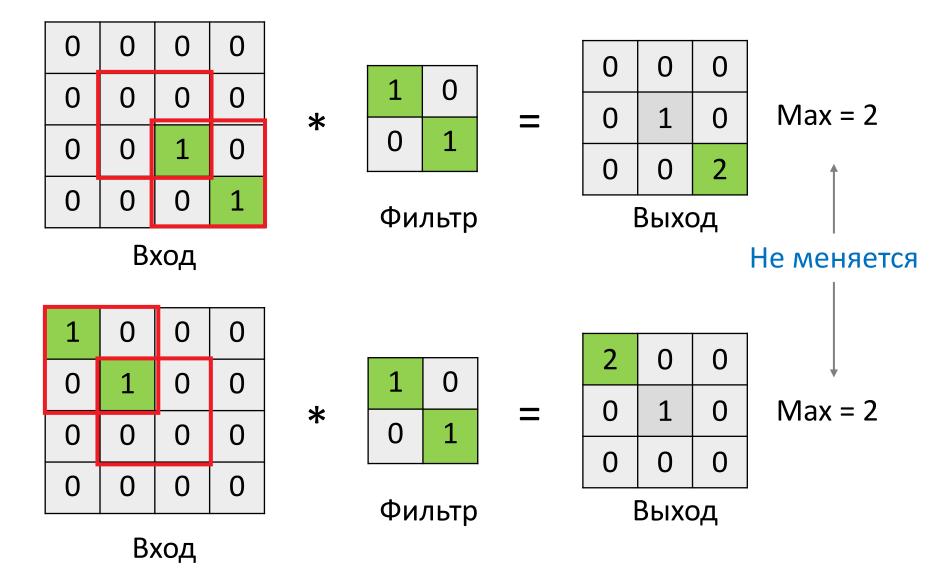
- Операция свёртки выявляет наличие на изображении паттерна, который задаётся фильтром
- Чем сильнее на участке изображения представлен паттерн, тем больше будет значение свёртки

• Результат свёртки изображения с фильтром — новое изображение

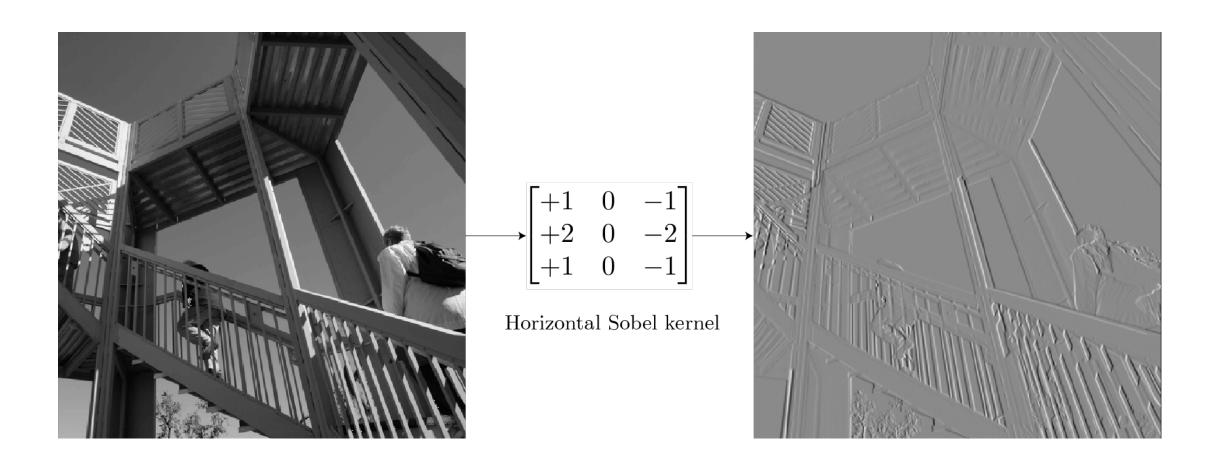




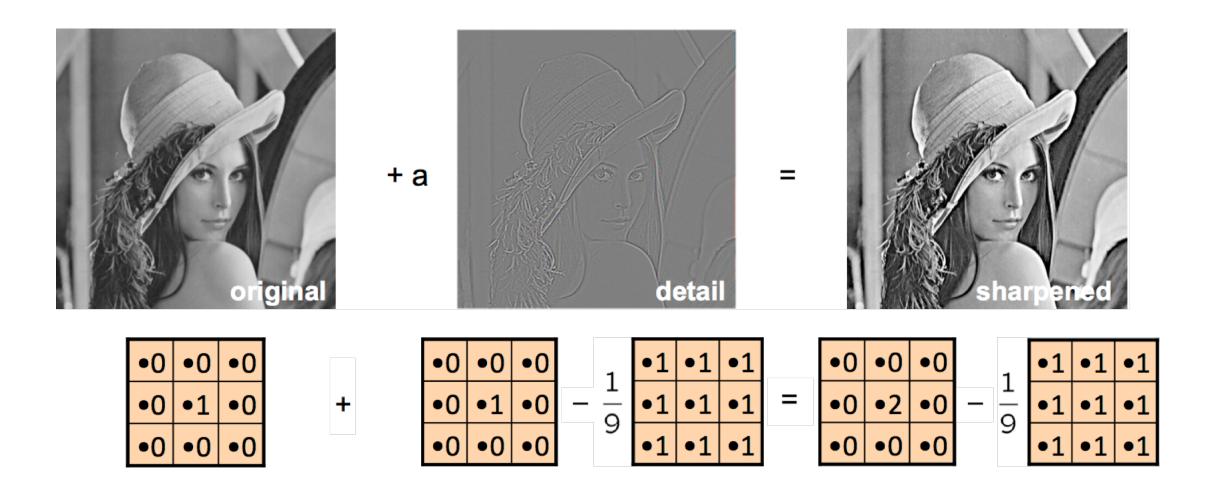
Свёртка инвариантна к сдвигам



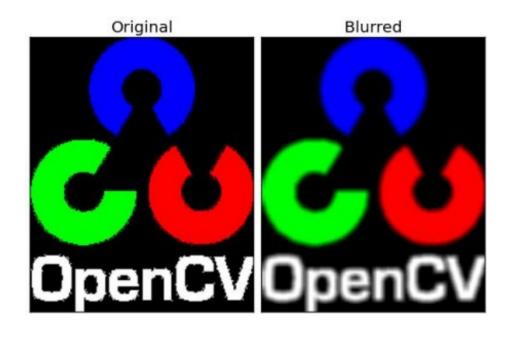
Свёртки в компьютерном зрении



Свёртки в компьютерном зрении



Свёртки в компьютерном зрении



$$\frac{1}{9} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

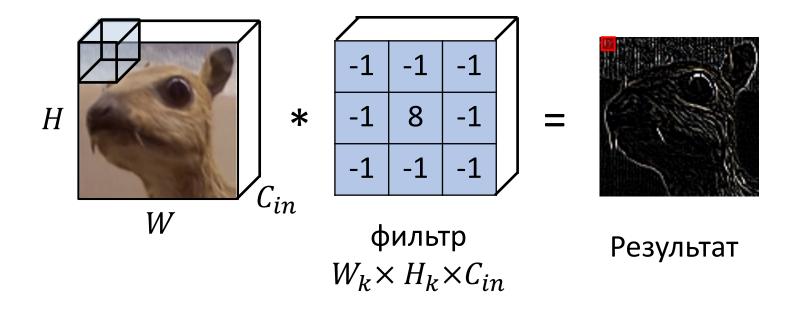
$$Im^{out}(x,y) = \sum_{i=-d}^{d} \sum_{j=-d}^{d} K(i,j) Im^{in}(x+i,y+j)$$

$$Im^{out}(x,y) = \sum_{i=-d}^{d} \sum_{j=-d}^{d} K(i,j) Im^{in}(x+i,y+j)$$

- Пиксель в результирующем изображении зависит только от небольшого участка исходного изображения (local connectivity)
- Веса одни и те же для всех пикселей результирующего изображения (shared weights)

- Обычно исходное изображение цветное!
- Это означает, что в нём несколько каналов (R, G, B)
- Учтём в формуле:

$$\operatorname{Im}^{out}(x,y) = \sum_{i=-d}^{d} \sum_{j=-d}^{d} \sum_{c=1}^{C} K(i,j,c) \operatorname{Im}^{in}(x+i,y+j,c)$$



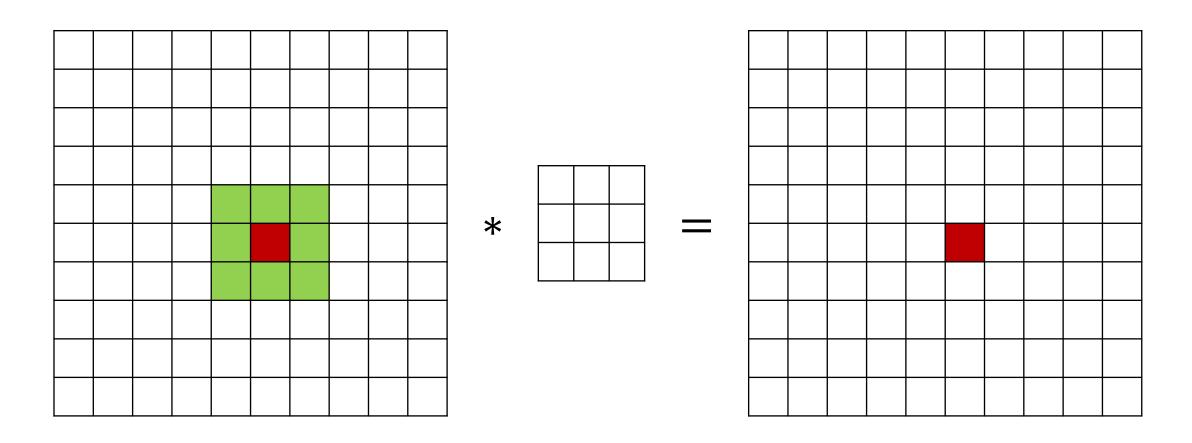
- Одна свёртка выделяет конкретный паттерн на изображении
- Нам интересно искать много паттернов
- Сделаем результат трёхмерным:

$$\operatorname{Im}^{out}(x, y, t) = \sum_{i=-d}^{d} \sum_{j=-d}^{d} \sum_{c=1}^{C} K_t(i, j, c) \operatorname{Im}^{in}(x + i, y + j, c)$$

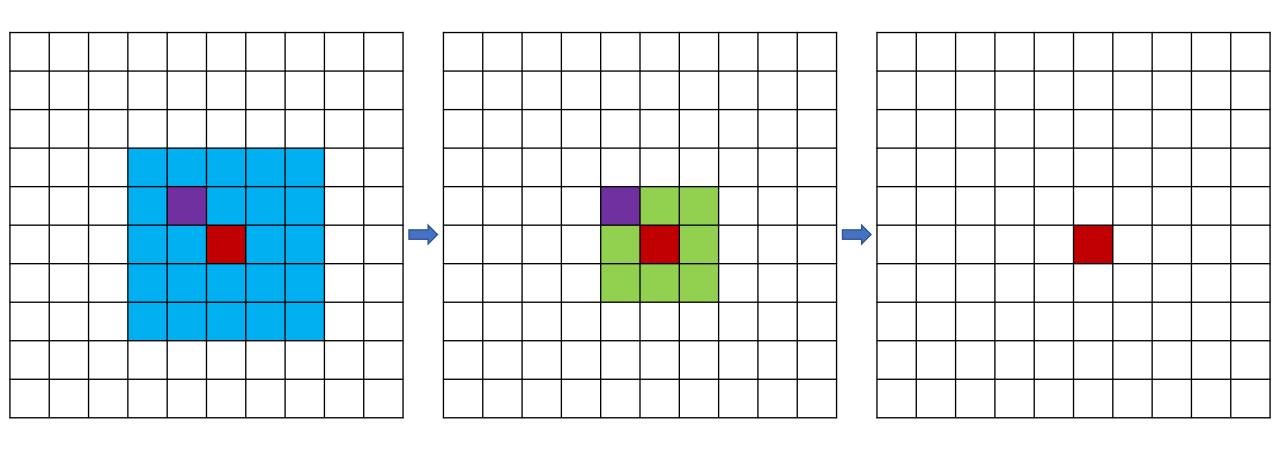
Число параметров

$$\operatorname{Im}^{out}(x, y, t) = \sum_{i=-d}^{d} \sum_{j=-d}^{d} \sum_{c=1}^{C} K_{t}(i, j, c) \operatorname{Im}^{in}(x + i, y + j, c)$$

- Обучается только фильтр
- (2d + 1) * C * T параметров



Поле восприятия: 3 х 3

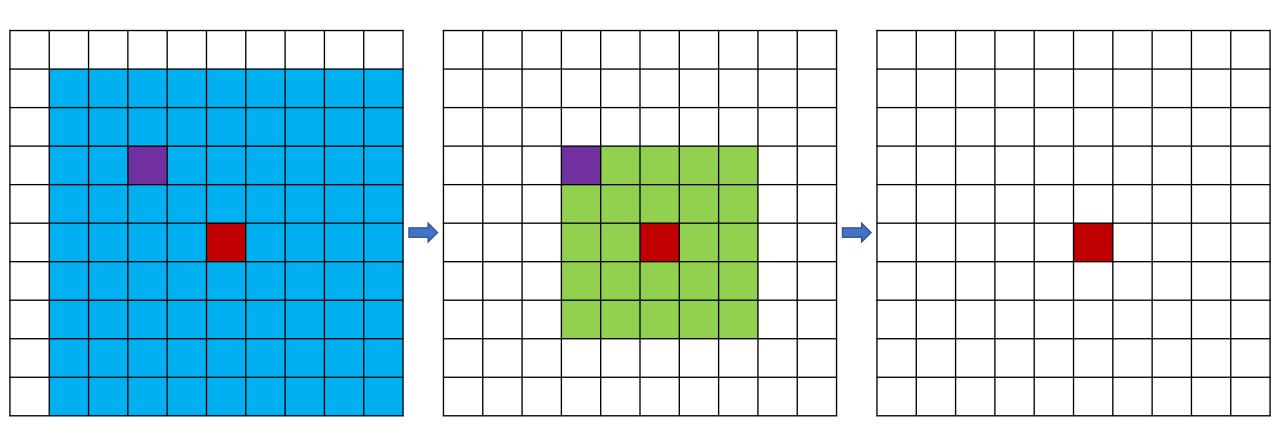


Поле восприятия: 5 х 5

Поле восприятия для свёртки 3 х 3:

- После 1 свёрточного слоя: 3 х 3
- После 2 свёрточных слоев: 5 х 5
- После 3 свёрточных слоёв: 7 х 7

Поле восприятия для свёртки 5 х 5:



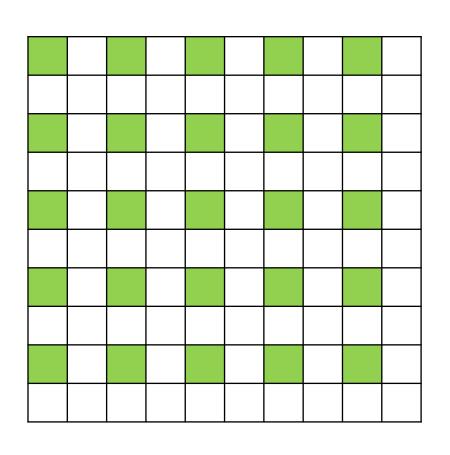
Поле восприятия: 5 х 5

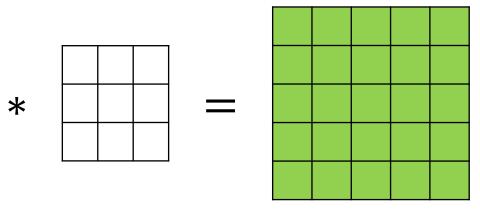
Поле восприятия для свёртки 5 х 5:

- После 1 свёрточного слоя: 5 х 5
- После 2 свёрточных слоев: 9 х 9
- После 3 свёрточных слоёв: 13 х 13

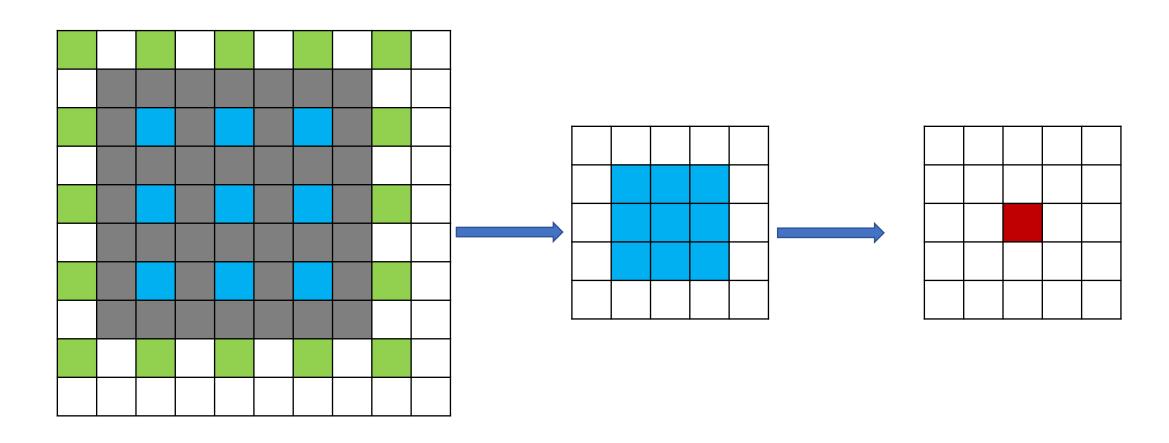
Нужно очень много слоёв, если изображение размера 512 х 512

Свёртки с пропусками (strides)





Свёртки с пропусками (strides)



Поле восприятия: 7 х 7

Свёртки с пропусками (strides)

Подробности про подсчёт размера поля: https://distill.pub/2019/computing-receptive-fields/

Резюме

- Свёрточные слои позволяют эффективно искать паттерны на изображениях
- В свёрточных сетях мало параметров, меньше риск переобучения
- Важно следить за тем, чтобы последние свёрточные слои имели размер поля восприятия, сравнимый со всей картинкой