Глубокое обучение в компьютерном зрении

лекции - Иван Загайнов

семинары - Борис Зимка

1.Ревью backprop.

Как посчитать back-propagation для произвольной функции

Нейросеть – это дифференцируемая сложная функция, зависящая от параметров:

$$y = f(\vec{x}, W_x)$$

Нейросеть – это дифференцируемая сложная функция, зависящая от параметров:

$$y = f(\vec{x}, W_x) = f(g_x(\vec{v}, W_v), W_x)$$

Нейросеть – это дифференцируемая сложная функция, зависящая от параметров:

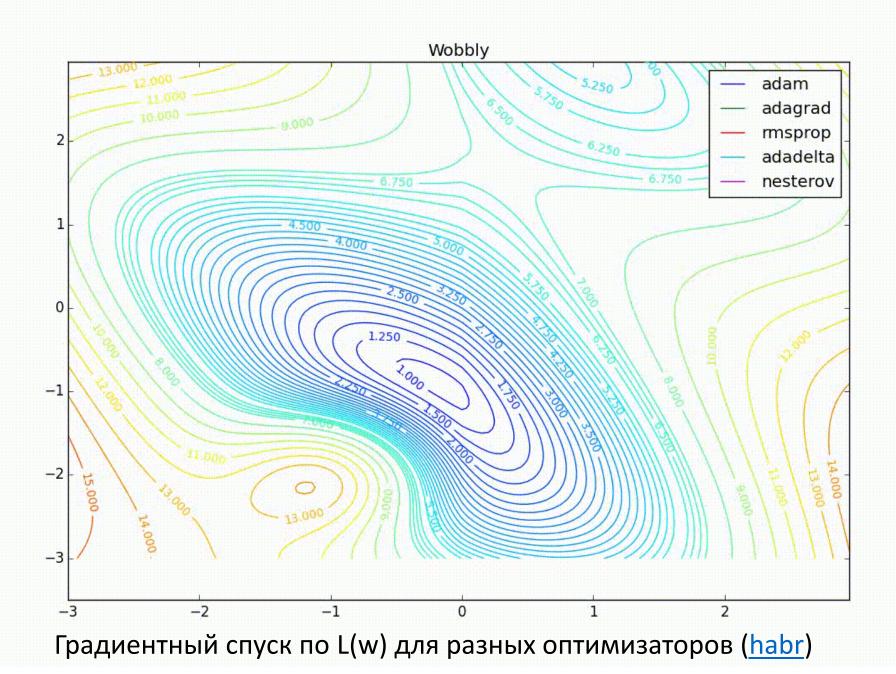
$$y = f(\vec{x}, W_x) = f(g_x(\vec{v}, W_v), W_x) = f(g_x(h_v(\vec{z}, W_z), W_v), W_x) = \dots = M(I, \Theta)$$

Нейросеть – это дифференцируемая сложная функция, зависящая от параметров:

$$y = f(\vec{x}, W_x) = f(g_x(\vec{y}, W_y), W_x) = f(g_x(h_y(\vec{z}, W_z), W_y), W_x) = \dots = M(I, \Theta)$$

Ищем такие веса, что на данных будет минимальна ошибка L:

$$\Theta = argmin E_I [L(y_{true}, M(I, \Theta))]$$



Нейросеть – это дифференцируемая сложная функция, зависящая от параметров:

$$y = f(\vec{x}, W_x) = f(g_x(\vec{y}, W_y), W_x) = f(g_x(h_y(\vec{z}, W_z), W_y), W_x) = \dots = M(I, \Theta)$$

Ищем такие веса, что на данных будет минимальна ошибка L:

$$\Theta = argmin E_I[L(y_{true}, M(I, \Theta))]$$

Для этого используем градиентный спуск:

$$\Theta_{i+1} = \Theta_i - \alpha \frac{\partial L}{\partial \Theta}$$

Где взять градиент?

$$L(y_1, y_2) = y_1^2 + y_2$$

$$y_1(x_1, x_2, x_3) = x_2 \cdot x_3$$

$$y_2(x_1, x_2, x_3) = x_1 + x_2 + x_3 + w$$

$$L(y_1, y_2) = L(y_1(\vec{x}), y_2(\vec{x})) = L(\vec{x}) = (x_2 \cdot x_3)^2 + (x_1 + x_2 + x_3 + w)$$

$$L(y_{1}, y_{2}) = y_{1}^{2} + y_{2}$$

$$y_{1}(x_{1}, x_{2}, x_{3}) = x_{2} \cdot x_{3}$$

$$y_{2}(x_{1}, x_{2}, x_{3}) = x_{1} + x_{2} + x_{3} + w$$

$$L(y_{1}, y_{2}) = L(y_{1}(\vec{x}), y_{2}(\vec{x})) = L(\vec{x}) = (x_{2} \cdot x_{3})^{2} + (x_{1} + x_{2} + x_{3} + w)$$

$$dL = \frac{\partial L}{\partial y_{1}} dy_{1} + \frac{\partial L}{\partial y_{2}} dy_{2} = \frac{\partial L}{\partial x_{1}} dx_{1} + \frac{\partial L}{\partial x_{2}} dx_{2} + \frac{\partial L}{\partial x_{3}} dx_{3} + \frac{\partial L}{\partial w} dw$$

$$L(y_{1}, y_{2}) = y_{1}^{2} + y_{2}$$

$$y_{1}(x_{1}, x_{2}, x_{3}) = x_{2} \cdot x_{3}$$

$$y_{2}(x_{1}, x_{2}, x_{3}) = x_{1} + x_{2} + x_{3} + w$$

$$L(y_{1}, y_{2}) = L(y_{1}(\vec{x}), y_{2}(\vec{x})) = L(\vec{x}) = (x_{2} \cdot x_{3})^{2} + (x_{1} + x_{2} + x_{3} + w)$$

$$dL = \frac{\partial L}{\partial y_{1}} dy_{1} + \frac{\partial L}{\partial y_{2}} dy_{2} = \frac{\partial L}{\partial x_{1}} dx_{1} + \frac{\partial L}{\partial x_{2}} dx_{2} + \frac{\partial L}{\partial x_{3}} dx_{3} + \frac{\partial L}{\partial w} dw$$

$$dL = \frac{\partial L}{\partial y_{1}} dy_{1} + \frac{\partial L}{\partial y_{2}} dy_{2} = \frac{\partial L}{\partial y_{1}} (2x_{2}^{2}x_{3} \cdot dx_{3} + 2x_{2}x_{3}^{2} \cdot dx_{2}) + \frac{\partial L}{\partial y_{2}} (dx_{1} + dx_{2} + dx_{3} + dw)$$

$$L(y_{1}, y_{2}) = y_{1}^{2} + y_{2}$$

$$y_{1}(x_{1}, x_{2}, x_{3}) = x_{2} \cdot x_{3}$$

$$y_{2}(x_{1}, x_{2}, x_{3}) = x_{1} + x_{2} + x_{3} + w$$

$$L(y_{1}, y_{2}) = L(y_{1}(\vec{x}), y_{2}(\vec{x})) = L(\vec{x}) = (x_{2} \cdot x_{3})^{2} + (x_{1} + x_{2} + x_{3} + w)$$

$$dL = \frac{\partial L}{\partial y_{1}} dy_{1} + \frac{\partial L}{\partial y_{2}} dy_{2} = \frac{\partial L}{\partial x_{1}} dx_{1} + \frac{\partial L}{\partial x_{2}} dx_{2} + \frac{\partial L}{\partial x_{3}} dx_{3} + \frac{\partial L}{\partial w} dw$$

$$dL = \frac{\partial L}{\partial y_{1}} dy_{1} + \frac{\partial L}{\partial y_{2}} dy_{2} = \frac{\partial L}{\partial y_{1}} (2x_{2}^{2}x_{3} \cdot dx_{3} + 2x_{2}x_{3}^{2} \cdot dx_{2}) + \frac{\partial L}{\partial y_{2}} (dx_{1} + dx_{2} + dx_{3} + dw)$$

$$\frac{\partial L}{\partial x_1} dx_1 + \frac{\partial L}{\partial x_2} dx_2 + \frac{\partial L}{\partial x_3} dx_3 + \frac{\partial L}{\partial w} dw =
\frac{\partial L}{\partial y_2} dx_1 + \left(\frac{\partial L}{\partial y_1} 2x_2 \cdot x_3^2 + \frac{\partial L}{\partial y_2}\right) dx_2 + \left(\frac{\partial L}{\partial y_1} 2x_3 \cdot x_2^2 + \frac{\partial L}{\partial y_2}\right) dx_3 + \frac{\partial L}{\partial y_2} dw$$

$$y = f(\vec{x}, W_x)$$

$$L = L(y)$$

- 1. (Forward) Если знаем x (и w) можем вычислить y(x)
- 2. (Backward) Если знаем $\frac{\partial L}{\partial y}$ можем вычислить $\frac{\partial L}{\partial x}$, $\frac{\partial L}{\partial w}$

Вопросы?

2. Практика.

Github repo. Домашка. Numpy.

Практика

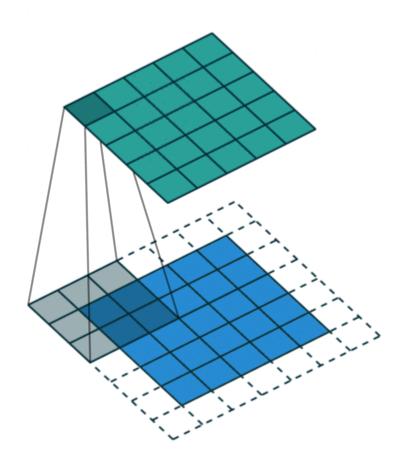
https://github.com/a4-edu/course_cvdl

- 1. Д3-1
- 2. Numpy-туториал

3.Свертка

Вывод backpropagation для свертки.

Визуализация



https://github.com/vdumoulin/conv_arithmetic

«Свертка» (кросс-корреляция)

I[C, H, W], K[1, C, D, D], O[1, H, W] – input, kernel, output

Введём симметричный индекс kernel $d=rac{D-1}{2}$, размер kernel - всегда нечетный

$$O[h, w] = \sum_{\substack{c=0\\x,y=-d}}^{C-1} I[c, h + y, w + x] \cdot K[c, y, x]$$

«Свертка» (кросс-корреляция)

I[C, H, W], K[1, C, D, D], O[1, H, W] – input, kernel, output

 $d=rac{D-1}{2}$, размер kernel всегда нечетный (пусть D=3, d=1)

$$O[h, w] = \sum_{\substack{c=0 \ x, y=-d}}^{C-1} I[c, h+y, w+x] \cdot K[c, y, x]$$

$$O[h, w] = \sum_{c=0}^{C-1} I[c, h-1, w-1] \cdot K[c, -1, -1] + I[c, h, -1, w+0] \cdot K[c, -1, 0] + I[c, h-1, w-1] \cdot K[c, -1, -1]$$

$$I[c, h+0, w-1] \cdot K[c, +0, -1] + I[c, h+0, w+0] \cdot K[c, +0, 0] + I[c, h, +0, w-1] \cdot K[c, +0, -1]$$

$$I[c, h+1, w-1] \cdot K[c, +1, -1] + I[c, h+1, w+0] \cdot K[c, +1, 0] + I[c, h, +1, w-1] \cdot K[c, -1, -1]$$

 $\underline{\mathsf{Q}}$: Между вычислением O[0,2] и, например, O[1,3] будет небольшое различие. В чём?

«Свертка» (кросс-корреляция)

I[C, H, W], K[1, C, D, D], O[1, H, W] – input, kernel, output

 $d=rac{D-1}{2}$, размер kernel всегда нечетный

$$O[h,w] = \sum_{\substack{c=0 \ x,y=-d}}^{c-1} I[c,h+y,w+x] \cdot K[c,y,x]$$
 - ломается на краях!

У input получаются негативные индексы – добавим zero-padding

$$\hat{I}[c, -d: H - 1 + d, -d: W - 1 + d] = Pad(I, d)$$

$$O[h, w] = \sum_{\substack{c=0 \ x, y=-d}}^{C-1} \hat{I}[c, h+y, w+x] \cdot K[c, y, x] = CC(\hat{I}, K)$$

Градиенты «свертки»

$$O[h, w] = \sum_{\substack{c=0 \ x, y=-d}}^{C-1} \hat{I}[c, h+y, w+x] \cdot K[c, y, x] = f_K(I)$$

$$\frac{dO[1,h,w]}{dt} = \sum_{\substack{c=0\\x,y=-d}}^{C-1} \frac{d\hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot K[c,y,x]}{dt} + \hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot \frac{dK[c,y,x]}{dt}$$

Нам нужны градиенты:

- $\frac{\partial L}{\partial K[c,y,x]}$ чтобы «подправить» К
- $\frac{\partial L}{\partial I[c,h,w]}$ чтобы передать дальше по графу вычислений

Градиенты «свертки»: $\frac{\sigma L}{\partial K[c,y,x]}$

$$\frac{\partial L}{\partial K[c,y,x]}$$

$$dL = \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \frac{\partial L}{\partial O[h,w]} dO[h,w] = \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \frac{\partial L}{\partial O[h,w]} [h,w] dO[h,w]$$

$$dO[1,h,w] = \sum_{\substack{c=0\\x,y=-d}}^{C-1} d\hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot K[c,y,x] + \hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot dK[c,y,x]$$

$$\frac{dO[1,h,w]}{dO[1,h,w]} = \sum_{\substack{c=0\\x,y=-d}}^{C-1} \frac{d\hat{I}[c,h+y,w+x] - K[c,y,x]}{c} + \hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot dK[c,y,x]$$

$$dL = \dots + \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \frac{\partial L}{\partial O[h,w]} \sum_{\substack{c=0 \ x,y=-d}}^{C-1} \hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot dK[c,y,x]$$

$$\frac{\partial L}{\partial K[c,y,x]}$$

$$dL = \dots + \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \frac{\partial L}{\partial O[h,w]} \sum_{\substack{c=0 \ x,y=-d}}^{C-1} \hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot dK[c,y,x]$$

$$dL = \dots + \sum_{\substack{c=0 \ x, y=-d}}^{C-1} dK[c, y, x] \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \hat{I}[c, h+y, w+x] \frac{\partial L}{\partial O[h, w]}$$

<u>Q:</u> Через какую операцию можно записать выделенную жирным часть формулы?

$$\partial K[c,y,x]$$

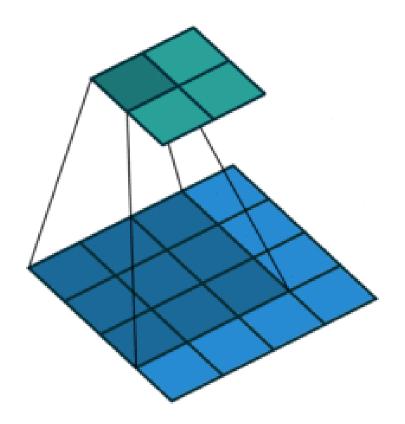
$$dL = \dots + \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \frac{\partial L}{\partial O[h,w]} \sum_{\substack{c=0 \ x,y=-d}}^{C-1} \hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot dK[c,y,x]$$

$$dL = \dots + \sum_{\substack{c=0 \ x,y=-d}}^{C-1} dK[c,y,x] \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \hat{I}[c,h+y,w+x] \frac{\partial L}{\partial O[h,w]}$$

$$dL = \dots + \sum_{\substack{c=0 \\ x,y=-d}}^{C-1} dK[c,y,x] \cdot CC\left(\hat{I}[c],\frac{\partial L}{\partial O}\right)$$

$$\frac{\partial L}{\partial K[c]} = CC\left(\hat{I}[c],\frac{\partial L}{\partial O}\right)$$

Градиент К: «свертка» Input и градиента О.



$$dL = \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \frac{\partial L}{\partial O[h,w]} \frac{\partial O[h,w]}{\partial O[h,w]}$$

$$dO[1, h, w] = \sum_{\substack{c=0 \ x, y=-d}}^{C-1} d\hat{I}[c, h+y, w+x] \cdot K[c, y, x] + \hat{I}[c, h+y, w+x] \cdot dK[c, y, x]$$

$$dL = \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \frac{\partial L}{\partial O[h,w]} \sum_{\substack{c=0 \ x,y=-d}}^{C-1} d\hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot K[c,y,x] + \cdots$$

$$dL = \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \frac{\partial L}{\partial O[h,w]} \sum_{\substack{c=0 \ x,y=-d}}^{C-1} d\hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot K[c,y,x] + \cdots$$

 $\underline{\mathsf{Q}}$: Индексы в dI варьируются по x и y. Что делать?

$$dL = \sum_{h,w=0}^{H-1,W-1} \frac{\partial L}{\partial O[h,w]} \sum_{\substack{c=0 \ x,y=-d}}^{C-1} d\hat{I}[c,h+y,w+x] \cdot K[c,y,x] + \cdots$$

$$\hat{h} = h + y$$

$$\hat{w} = w + x$$

$$dL = \sum_{\hat{h}, \hat{w} = -d}^{H-1+\frac{d}{d}, W-1+\frac{d}{d}} \sum_{\substack{c=0 \ x, y = -d}}^{C-1} \frac{\partial L}{\partial O[\hat{h} - y, \hat{w} - x]} d\hat{l}[c, \hat{h}, \hat{w}] K[c, y, x] + \cdots$$

$$dL = \sum_{\hat{h}, \hat{w} = -d}^{H-1+d, W-1+d} \sum_{\substack{c=0 \\ x, y = -d}}^{C-1} \frac{\partial L}{\partial O[\hat{h} - y, \hat{w} - x]} K[c, y, x] d\hat{I}[c, \hat{h}, \hat{w}] + \cdots$$

$$dL = \sum_{\hat{h}, \hat{w} = -d}^{H-1+d, W-1+d} \sum_{\substack{c=0 \ x, y = -d}}^{C-1} \frac{\partial L}{\partial O[\hat{h} - y, \hat{w} - x]} K[c, y, x] d\hat{I}[c, \hat{h}, \hat{w}] + \cdots$$

$$\hat{x} = -x$$

$$\hat{y} = -y$$

$$dL = \sum_{\hat{h}, \hat{w} = -d}^{H-1+d, W-1+d} \sum_{\substack{c=0 \ x, y = -d}}^{C-1} \frac{\partial L}{\partial O[\hat{h} - y, \hat{w} - x]} K[c, y, x] d\hat{I}[c, \hat{h}, \hat{w}] + \cdots$$

$$\hat{x} = -x$$

$$\hat{y} = -y$$

$$K[c, x, y] = K[c, -\hat{x}, -\hat{y}] = \hat{K}[c, \hat{x}, \hat{y}]$$

$$dL = \sum_{\hat{h}, \hat{w} = -d}^{H-1+d, W-1+d} \sum_{\hat{x}}^{C-1} \frac{\partial L}{\partial O[\hat{h} + \hat{y}, \hat{w} + \hat{x}]} \hat{K}[c, \hat{y}, \hat{x}] d\hat{I}[c, \hat{h}, \hat{w}] + \cdots$$

$$\frac{\partial L}{\partial I[c]} = CC(\frac{\partial L}{\partial O}, \widehat{K}[c])$$

$$O = CC(\hat{I}, K)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \hat{I}[c]} = CC\left(\frac{\partial L}{\partial O}, \hat{K}[c]\right)$$

$$\frac{\partial L}{\partial K[c]} = CC\left(\hat{I}[c], \frac{\partial L}{\partial O}\right)$$

Обозначения:

- СС это кросс-корреляция
- \hat{I} это I с паддингами
- \widehat{K} это K с обратной индексацией (повернутое на 180 градусов)

$$O = CC(\hat{I}, K)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \hat{I}[c]} = CC\left(\frac{\partial L}{\partial O}, \hat{K}[c]\right)$$

$$\frac{\partial L}{\partial K[c]} = CC\left(\hat{I}[c], \frac{\partial L}{\partial O}\right)$$

Заметки:

- Будьте внимательны с индексами и паддингами
- Помните, что в «свертке» также есть добавление bias: O = CC(I, K) + b
- Помните, что Kernel имеет размер [<u>G</u>, C, D, D], а Output[<u>G</u>, H, W]
- Используйте для дебага результаты torch

$$O = CC(\hat{I}, K)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \hat{I}[c]} = CC\left(\frac{\partial L}{\partial O}, \hat{K}[c]\right)$$

$$\frac{\partial L}{\partial K[c]} = CC\left(\hat{I}[c], \frac{\partial L}{\partial O}\right)$$

В домашке нет:

- Dilation («разреженных сверток»)
- Четных размеров Kernel И Input
- Stride (шаг) > 1