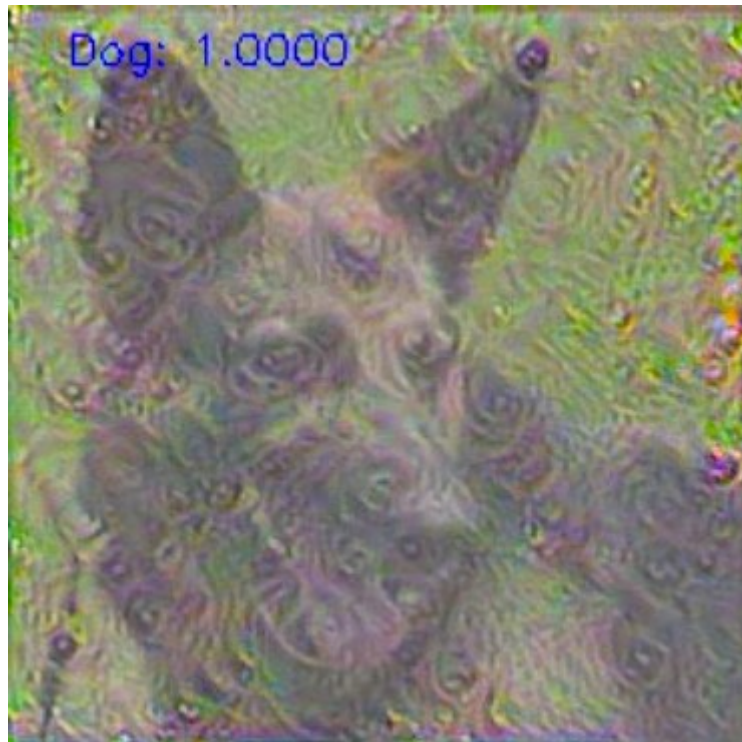


Пошук “першопричин”

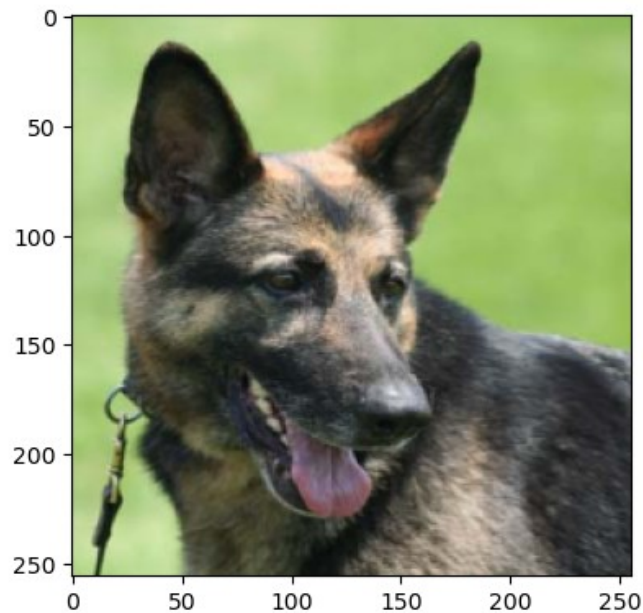


Мета

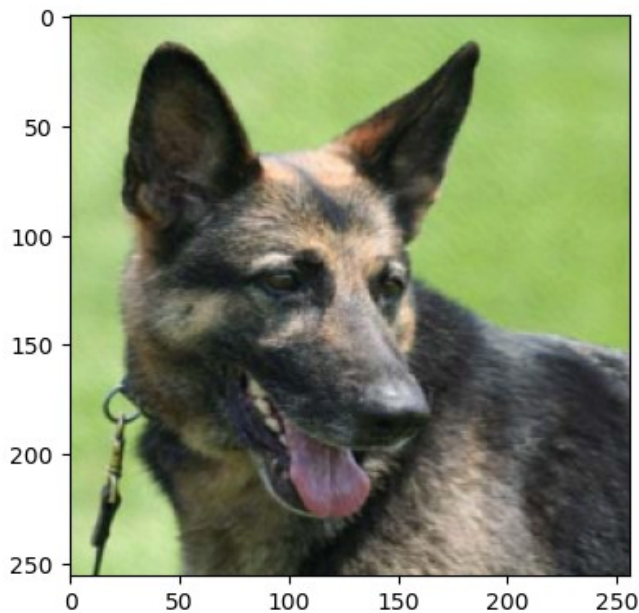
Мета: Виділити елементи на зображенні, які враховувалися як позитивна ознака в класифікації нейронною мережею.

Шлях до результату: створити схему оптимізатора, який зменшує значення функції втрат для зображення з більш впевненою класифікацією.

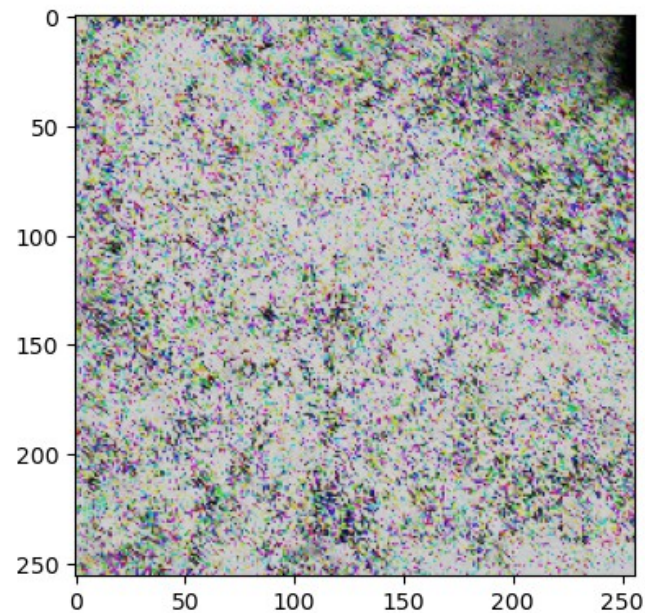
Малі зміни — колосальний результат



[[0.056; 0.944]]

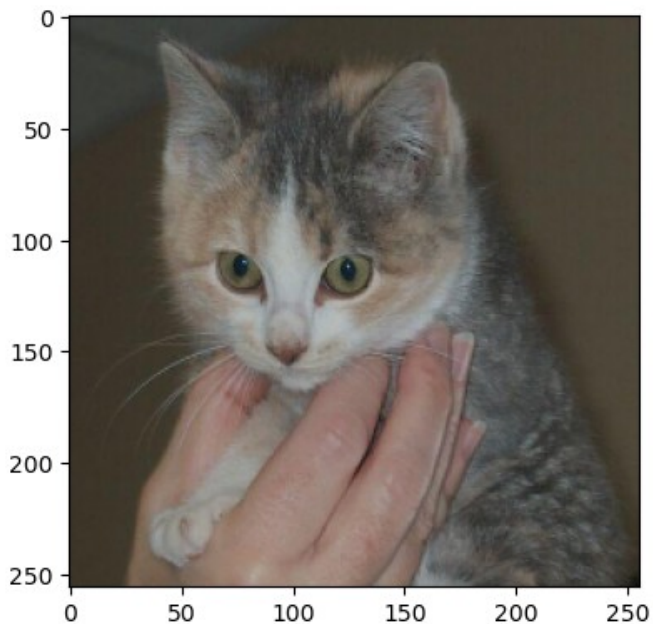


[[0.999997; 2.947e-06]]

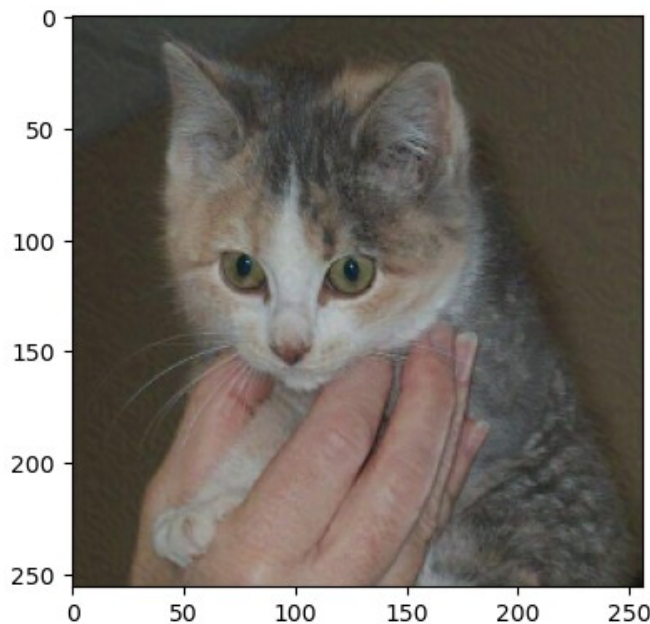


Different

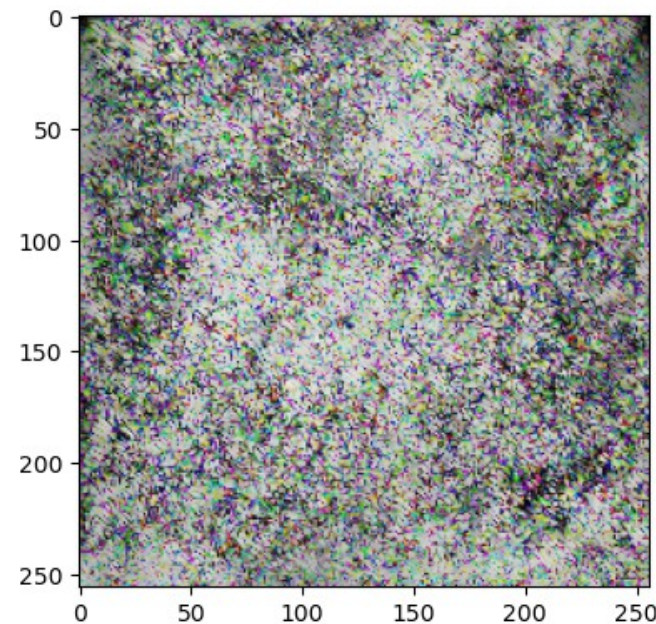
Малі зміни — колосальний результат



$[[0.999; 3.38e-05]]$



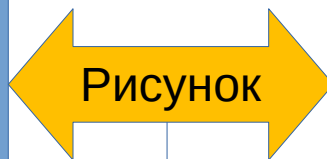
$[[1.69e-05; 0.999]]$



Different

Ідея пошуку ознак для прийняття рішення

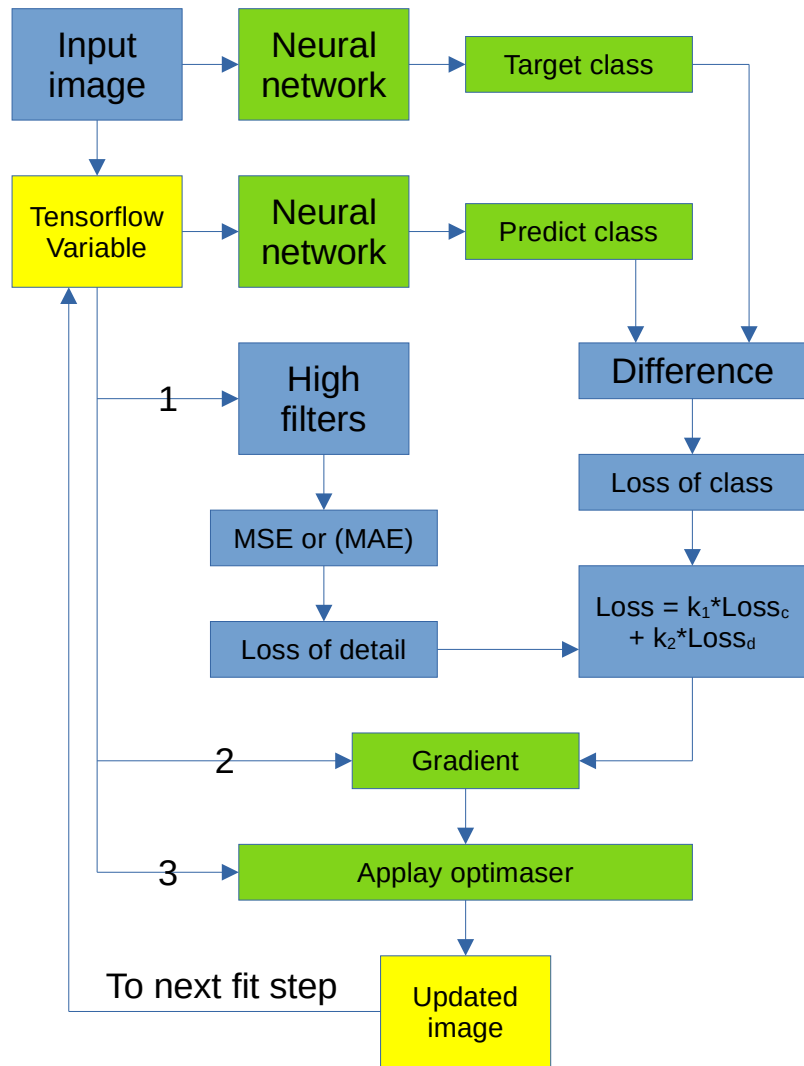
Процес
знищення
деталей



Залишаться
лише
ознаки!

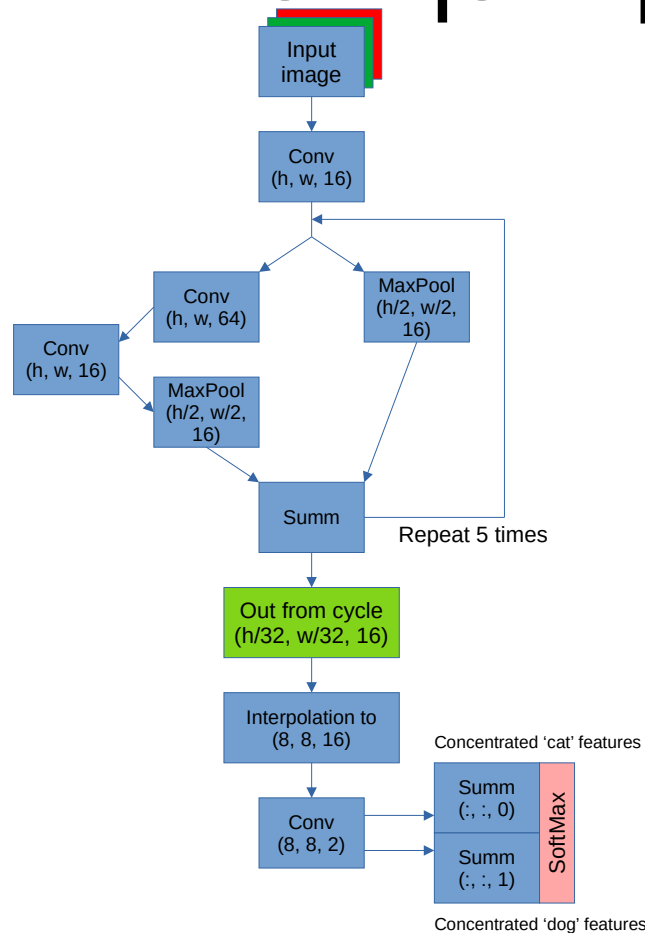
Процес
підсилення
класифікування

Деталізована схема процесу



Архітектура мережі з концентрацією особливостей

Недолік активації *softmax*



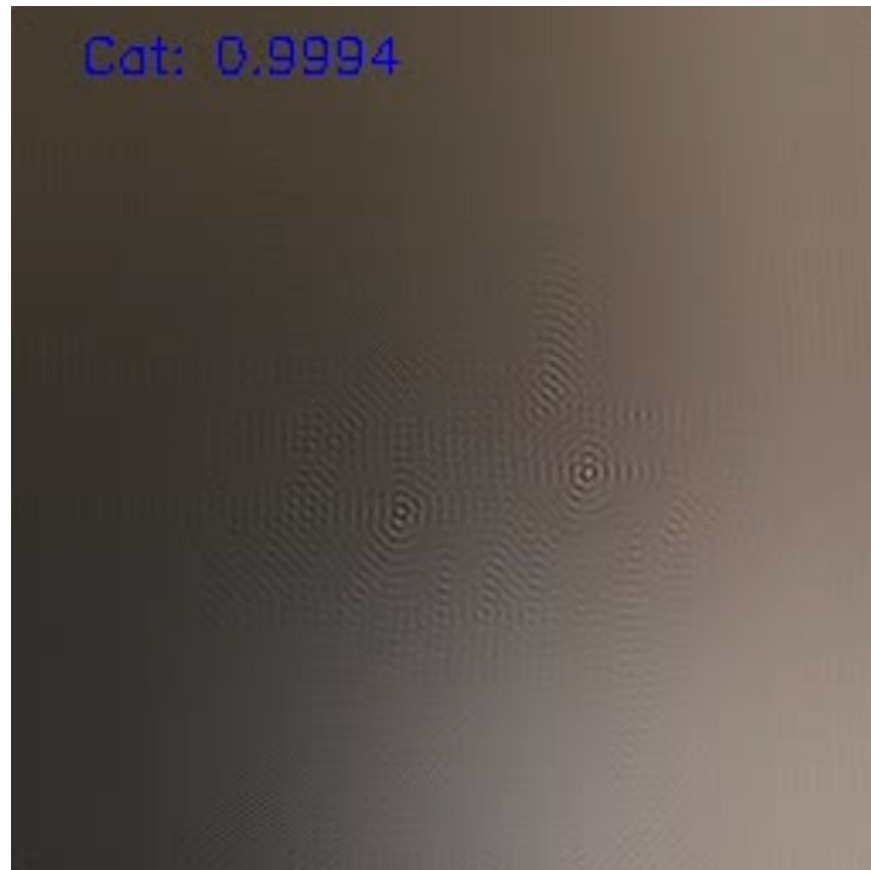
Архітектура мережі з концентрацією особливостей

Відмінність запропонованої архітектури:

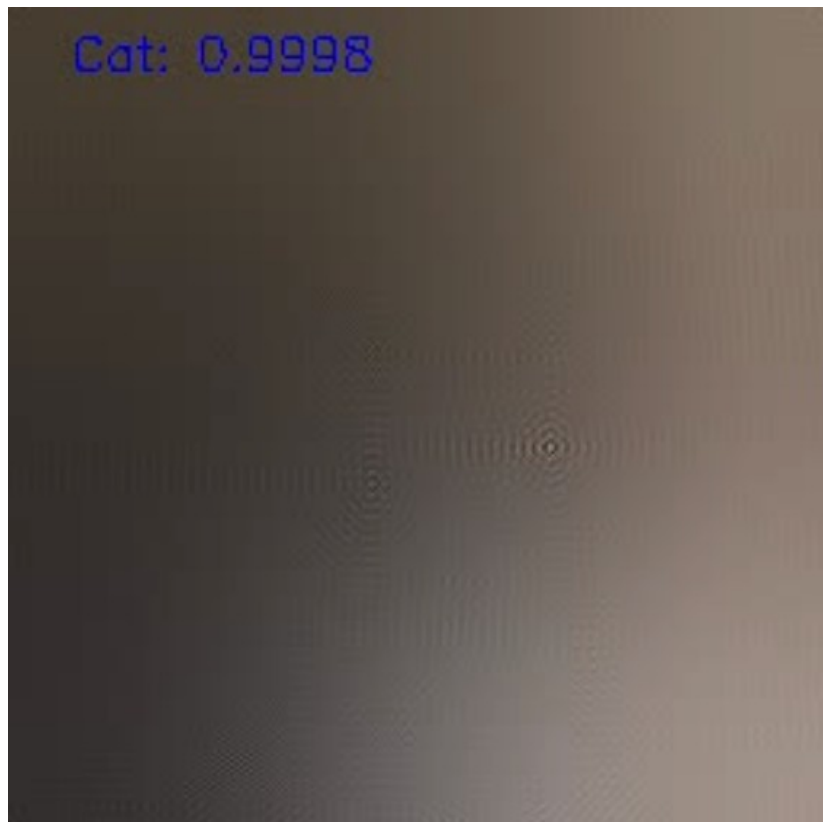
1) Можна вилучати ознаки протилежного класу із зображення для посилення впевненості класифікатора. Після цього вилучення ознак поточного класу, крім одного, не погіршить впевненість класифікатора.

2) Є можливість класифікувати зображення різних розмірів

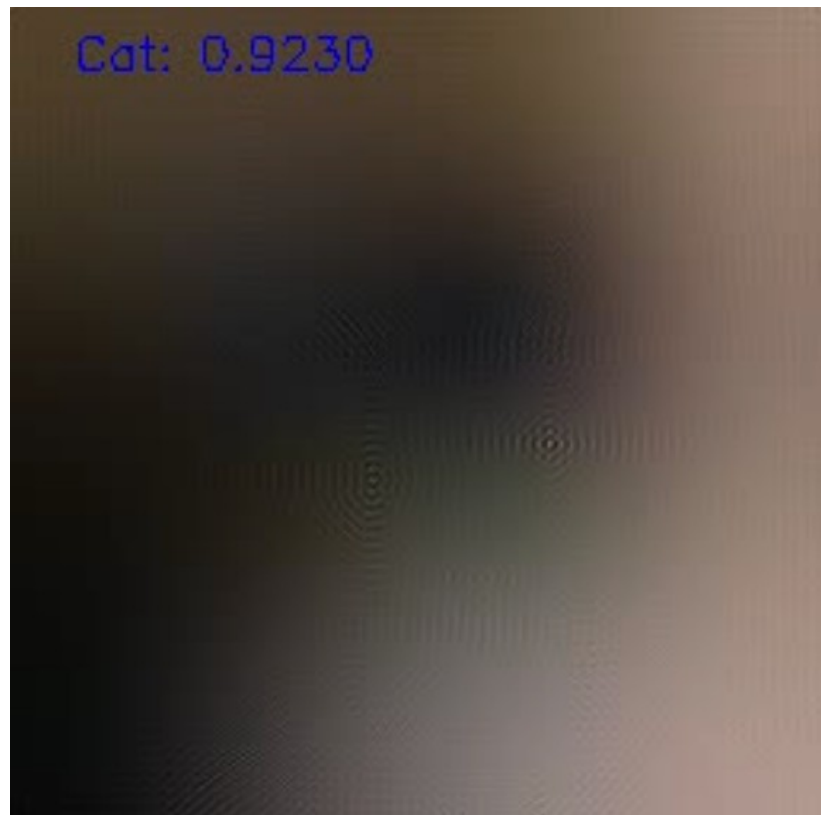
Результат розмиття кота (mse)



Результат на інших мережах (mse)

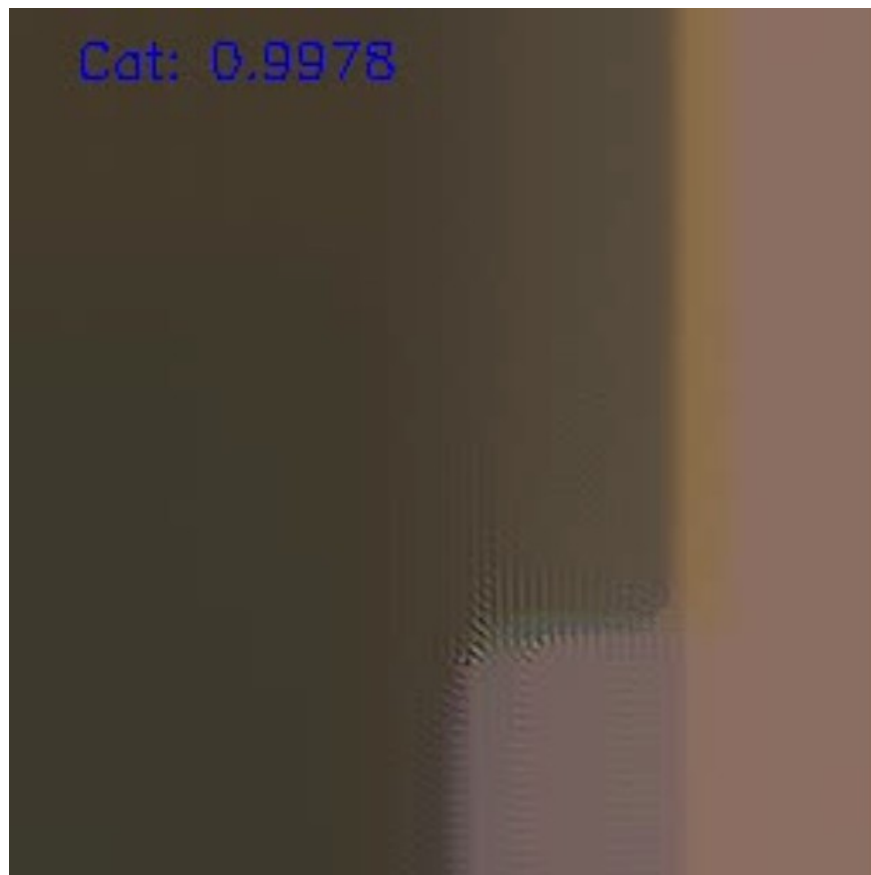


CNN



MIXER

Результат розмиття собаки (mae)



Результат на інших мережах (mae)



CNN

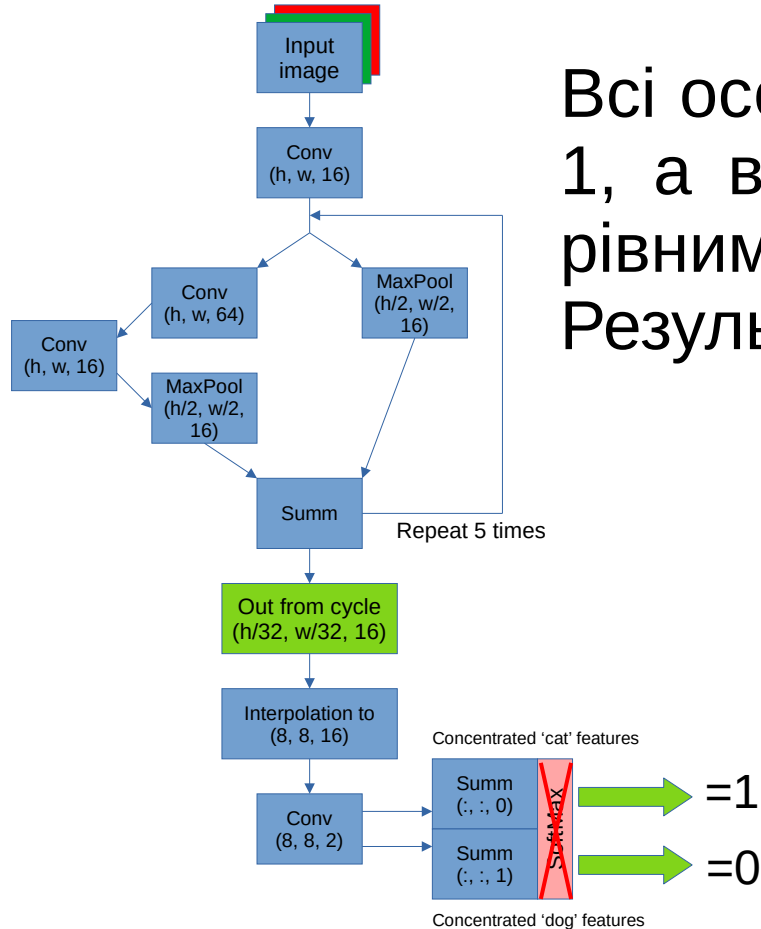


MIXER

Результати без врахування активації *softmax*

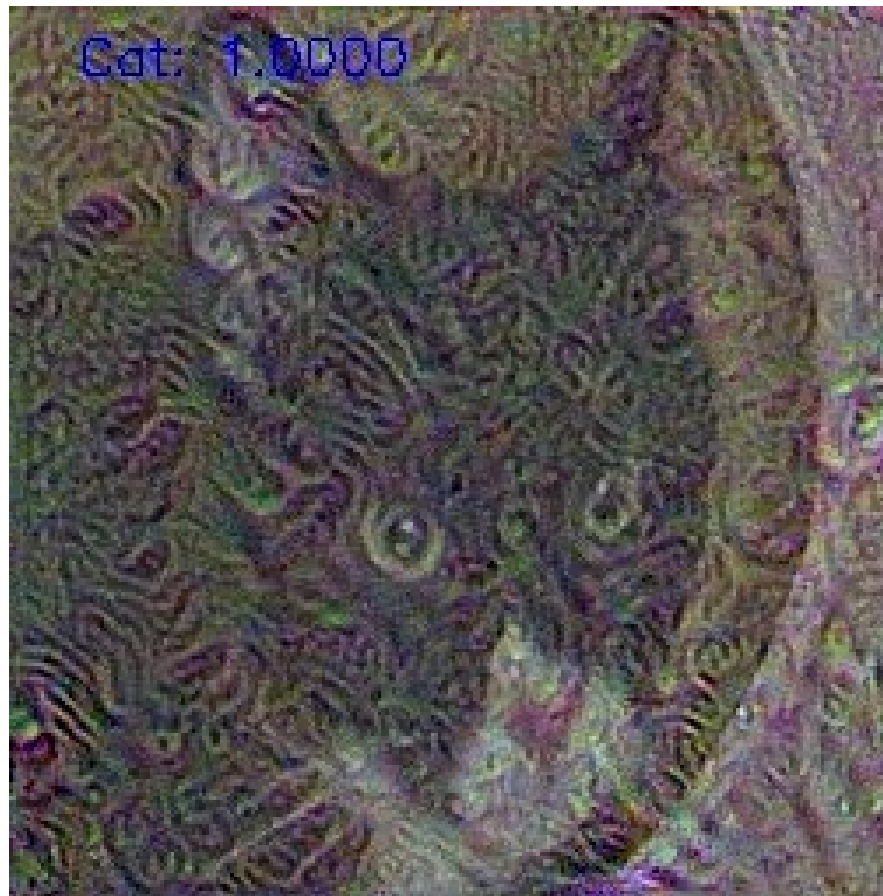
Всі особливості кота робимо рівними 1, а всі особливості собаки робимо рівними нулеві.

Результат з “чистого листа”:



Супер-кіт

Результат з
фото кота:



Deep-dream

Генерація котів різними мережами



Greedy



CNN



Mixer

Використаний код для пошуку особливостей

```
err_type = tf.square #err_type = tf.abs
image_init = tf.Variable(image_init, name='image_data')
while True:
    for _ in range(10):
        with tf.GradientTape() as t:
            f = model(image_init)
            sh = tf.nn.conv2d(image_init, filters=sobel_h, strides=(1,1), padding='VALID')
            sw = tf.nn.conv2d(image_init, filters=sobel_w, strides=(1,1), padding='VALID')
            sh = err_type(sh)
            sw = err_type(sw)
            sh = tf.reduce_mean(sh)
            sw = tf.reduce_mean(sw)
            loss_markers = tf.reduce_mean(tf.square(target-f))*weight_class
            loss_sharpness = (sh+sw)*weight_blur
            loss = loss_markers*k1 + loss_sharpness*k2
        gradients = t.gradient(loss, image_init)
        optimaser.apply_gradients(zip([gradients], [image_init]))
        image_init = tf.subtract(image_init, tf.reduce_min(image_init))
        image_init = image_init/tf.reduce_max(image_init)
        image_init = tf.Variable(image_init, name='image_data')
```

Висновки

- Різної архітектури нейронні мережі мають відмінні по формі та розміру ознаки, які враховуються в класифікуванні.
- Різної архітектури мережі вважають за більш важливими зони по краю або по центру зображення.
- Жодна нейронна мережа не показала використання загальної форми об'єкту в класифікації.
- MIXER є архітектурою, яка враховує ознаки різного розміру, проте її навчання є найважчим.

Дякую за увагу!

