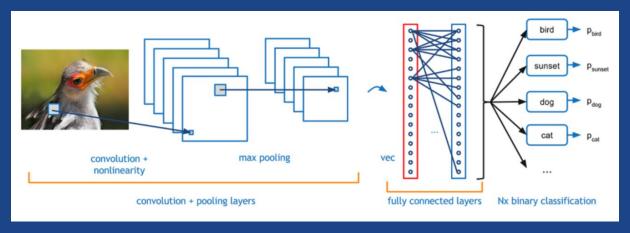
Rede Neural Convolucional (CNN - Convolutional Neural network)

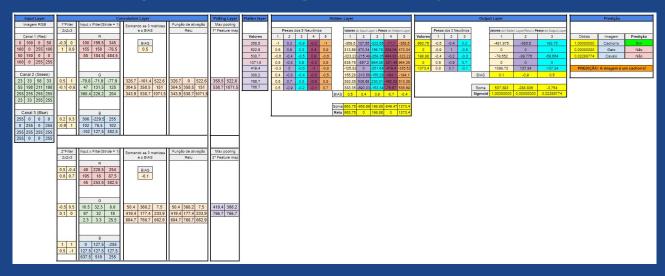
GEIA - Grupo de estudos de inteligência artificial



Fábio Lofredo Cesar

Links para acompanhar a apresentação

Foi criada uma planilha para acompanhar todo processo de predição de um algoritmo de CNN durante a apresentação, confira nos links para mais detalhes.



Planilha:

https://github.com/FabioLofredo/CNN-Convolutional-Neural-Network

Simulação:

https://adamharley.com/nn_vis/cnn/2d.html

Aplicações da CNN

DEEP LEARNING USE CASES













Stock **Price** Prediction



Recognition



Dimensio nality Reduction



Generating **Image** Data



Chatbots



Medical **Image** Detection



Image Compress



Generating



Voice **Assistant**



Object Detection



Feature Extraction



Image-to-**Emoji** Conversion



Weather Forecasting



Character **B** C Recognition



Anomaly Detection





Music Generation



Document Classifica



Fraud Detection



3D Object Generation



Face Recognition



Object Detection



Medical **Image** Detection



Character Recognition



Document Classifica tion

Aplicações da CNN

Redes totalmente convolucionais(FCN do inglês) é uma variante das CNN's clássicas.

Classificação da rede Alexnet da imagem de um gato do banco de imagens PASCAL VOC.



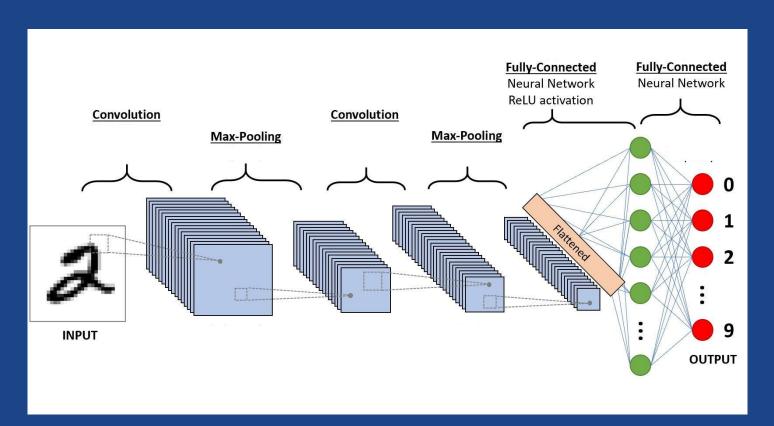




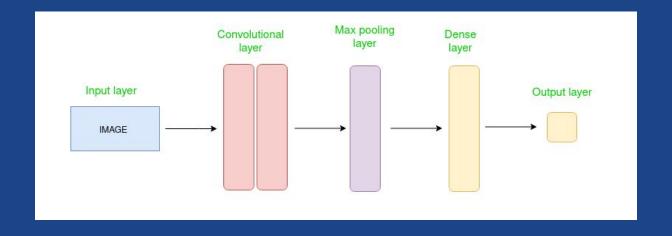
Aplicações da CNN

CNN de dígito numérico

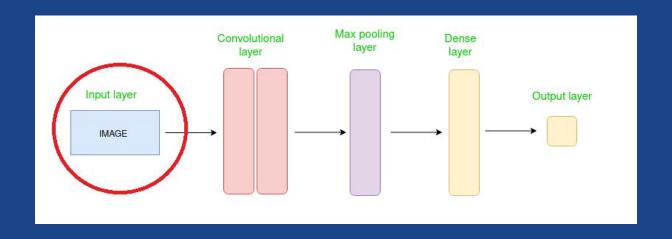
https://adamharley.com/nn_vis/cnn/2d.html



Mapa da apresentação



Entrada da Imagem

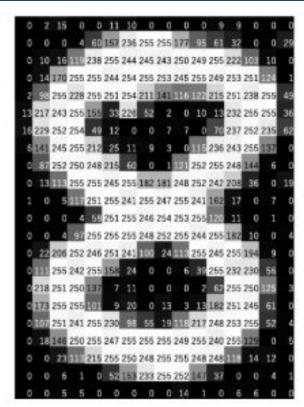


Entrada da Imagem

Convolutional Max pooling layer Dense layer Input layer Output layer

Interpretação de uma imagem para a máquina



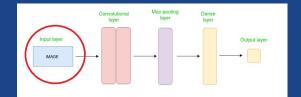


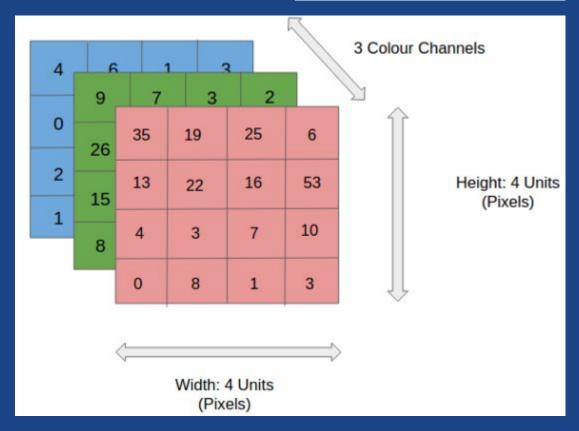
Entrada da Imagem

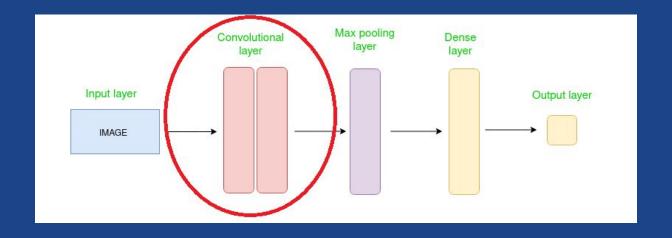
Imagem RGB (Red, Green e Blue).

A imagem RGB possui 3 canais.

Já uma imagem monocromática possui somente **1 canal**.





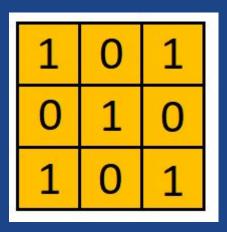


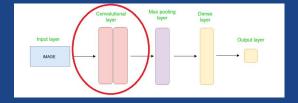
Input layer

Input layer

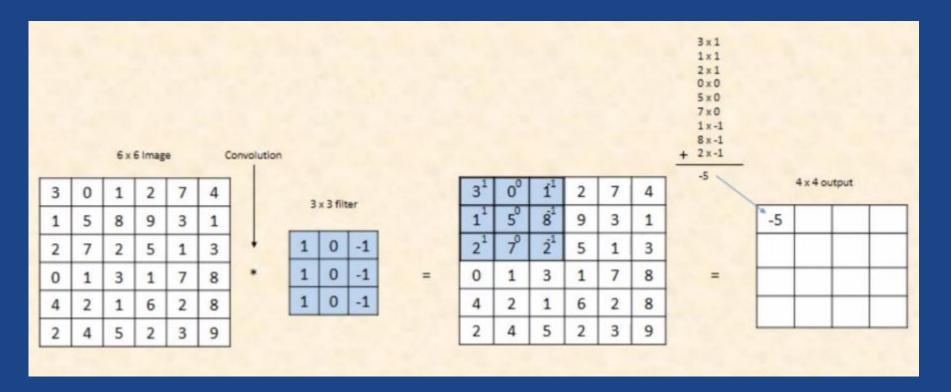
Output layer

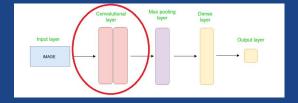
Kernel (habitualmente chamado de **filtro** ou **filter**) é uma matrix, que percorrerá a imagem fazendo cálculos matemáticos, produzindo assim uma nova imagem.



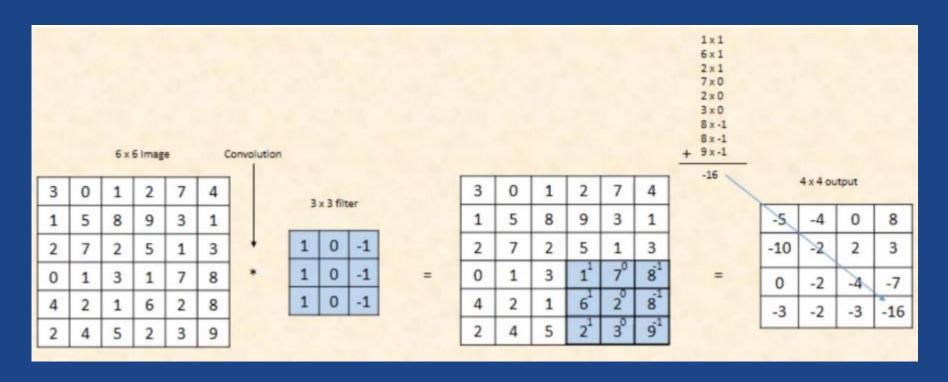


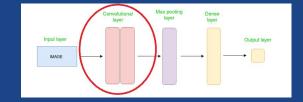
Convolução de uma imagem monocromática.



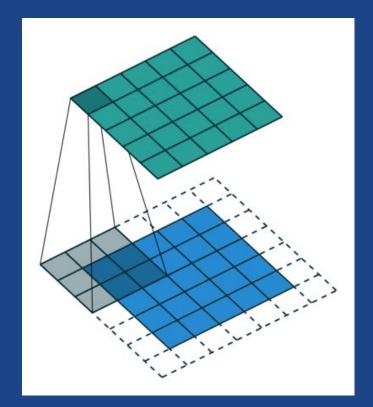


Convolução de uma imagem monocromática.





Animação de uma Convolução.

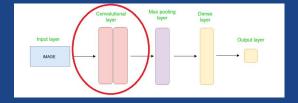


1,	1,0	1,	0	0
0,0	1,	1,0	1	0
0,1	0,0	1,	1	1
0	0	1	1	0
0	1	1	0	0

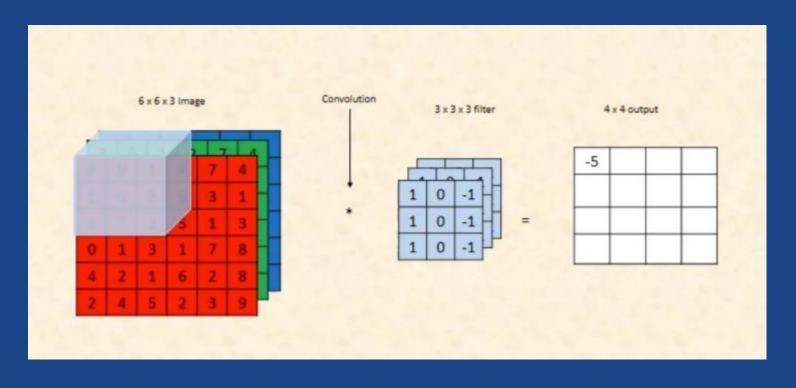
Image

4	0	V 100	5
			, is
3 5 3 2	9	50 AT	- 10
52 - 50	3.	2012	56

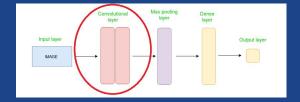
Convolved Feature



Convolução em 3 canais.



Animação em 3 canais.



0	0	0	0	0	0	
0	156	155	156	158	158	
0	153	154	157	159	159	
0	149	151	155	158	159	
0	146	146	149	153	158	
0	145	143	143	148	158	٠

0	0	0	0	0	0	
0	167	166	167	169	169	
0	164	165	168	170	170	
0	160	162	166	169	170	
0	156	156	159	163	168	
0	155	153	153	158	168	

0	0	0	0	0	0	
0	163	162	163	165	165	
0	160	161	164	166	166	
0	156	158	162	165	166	
0	155	155	158	162	167	
0	154	152	152	157	167	

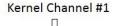
-1	-1	1
0	1	-1

Input Channel #2 (Green) 0

-		
0	1	1
0	1	0

Kernel Channel #2

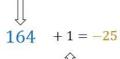
1



308

-498

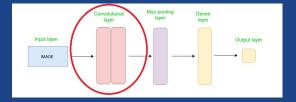
Kernel Channel #3



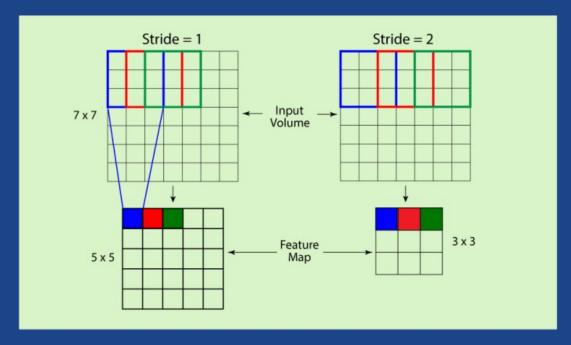
Bias = 1

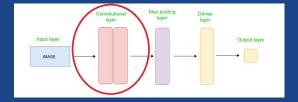
- Carpar						
-25						

Output



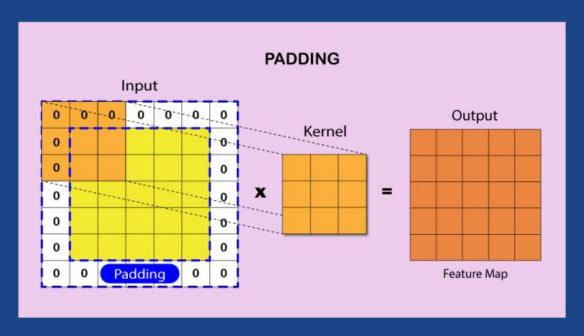
Stride é o espaçamento que o kernel utilizará no seu movimento.





Padding é usado para ampliar a imagem em seus extremos, e usar o kernel fora dos limites da imagem inicial.

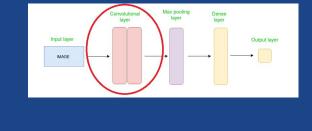
Uma **Feature map** é a saída desse processo de convolução

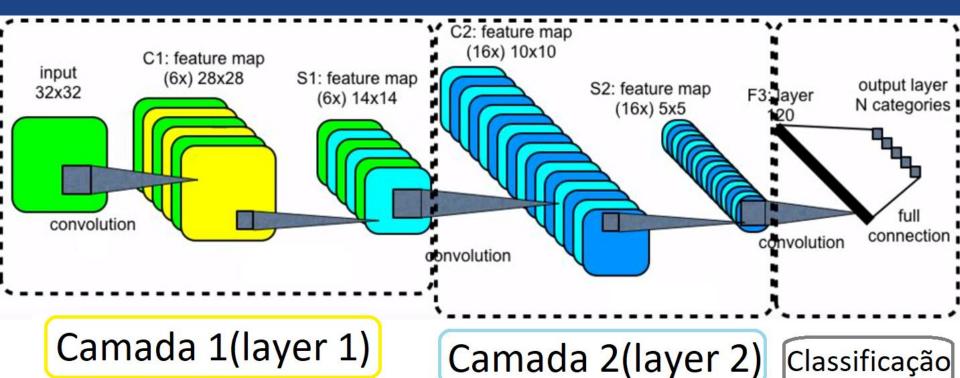


É possível ter várias feature map e camadas. Veja o exemplo:

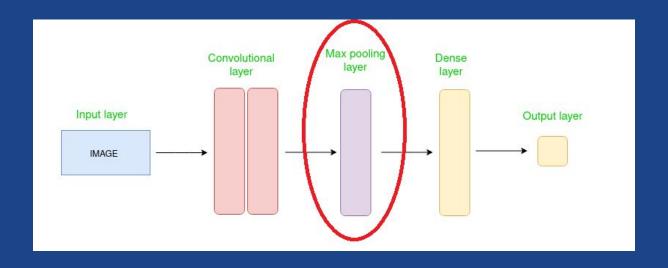
Na primeira camada temos 6 feature maps.

Na segunda camada temos 16 feature maps.





Camada de Pooling



Camada de Pooling

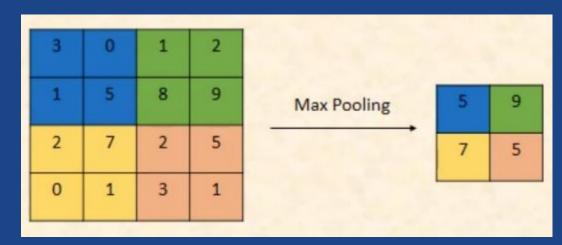
Convolutional layer
Input layer

Max pooling Dense layer
Output layer

RMOE

Pooling reduz o tamanho da imagem.

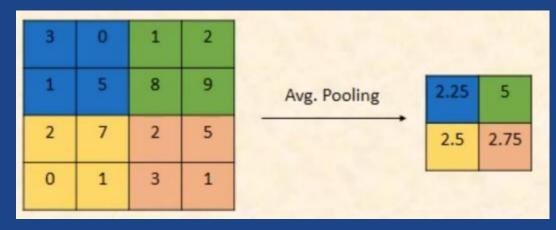
Max-pooling: Retorna o valor máximo na área sobreposta do kernel. Funciona como supressor de ruído.

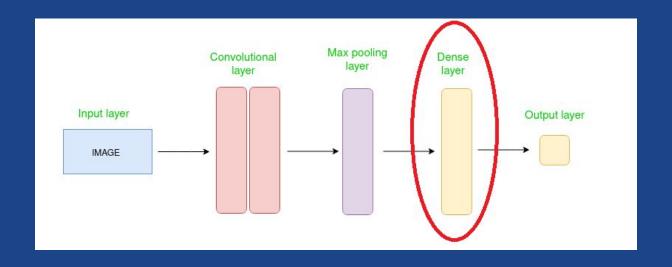


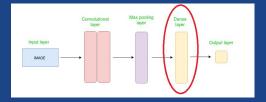
Camada de Pooling



Average-pooling: Retorna a média na área sobreposta do kernel

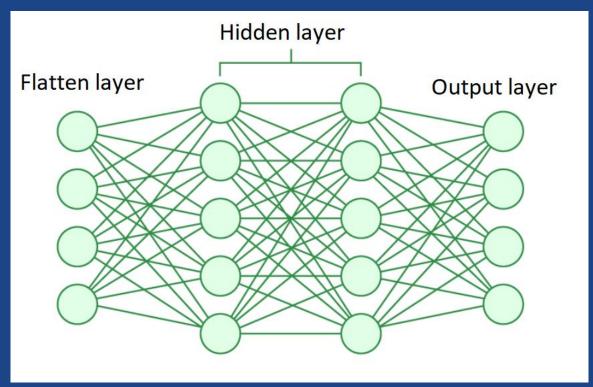


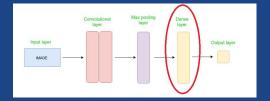




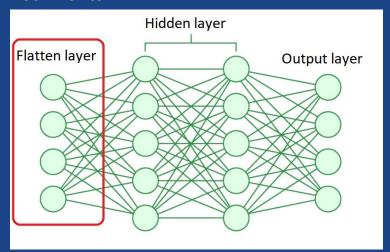
A camada densa é composta de uma rede neural densa.

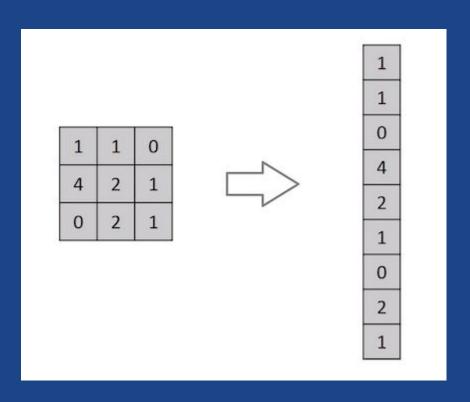
Uma rede neural densa é uma rede neural em que todos os neurônios estão conectados entre eles mesmos

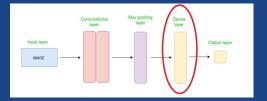




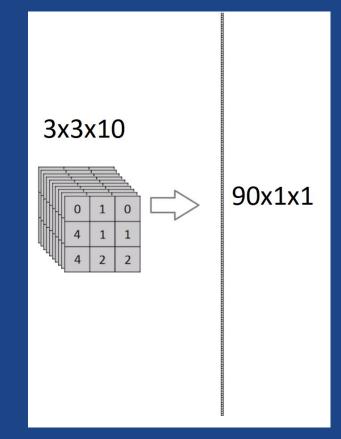
Flatten layer é um vetor linear obtido no processo de Flattening, consiste em transformar a imagem no formato de matrix, para um vetor linear, rearranjando os valores linearmente.

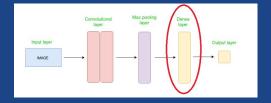




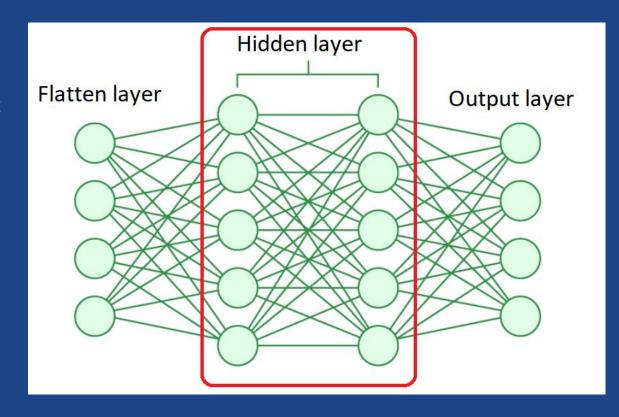


Se 10 feature map de 3x3 passassem pelo processo de flattening, seria produzido um flatten layer de 90x1.

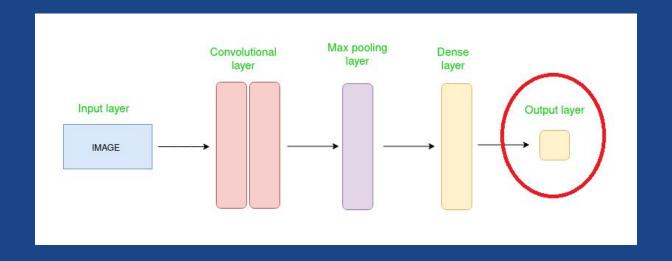




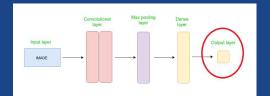
Hidden Layers: calcula (com os inputs do neurônio anterior, os pesos e bias definidos no treinamento) um valor de output para o próximo neurônio.



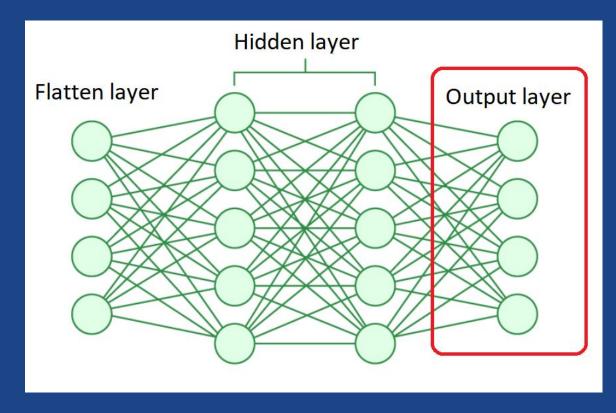
Camada de Saída



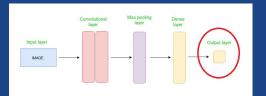
Camada de Saída



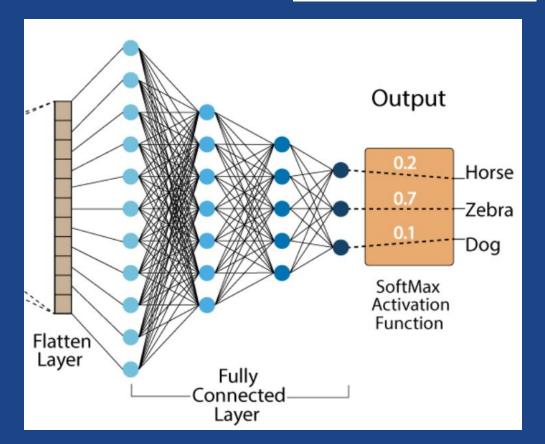
Output Layer: cada neurônio representa uma classificação definida, onde o neurônio com maior valor definirá o resultado.

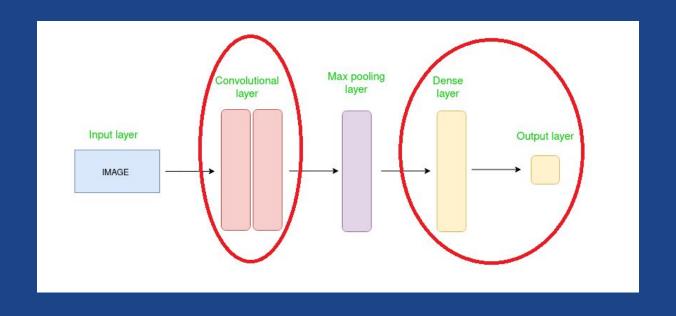


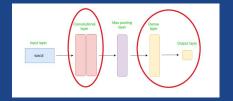
Camada de Saída



Predição após a rede neural densa. A imagem foi classificada como Zebra, pois obteve o maior valor de 0,7.

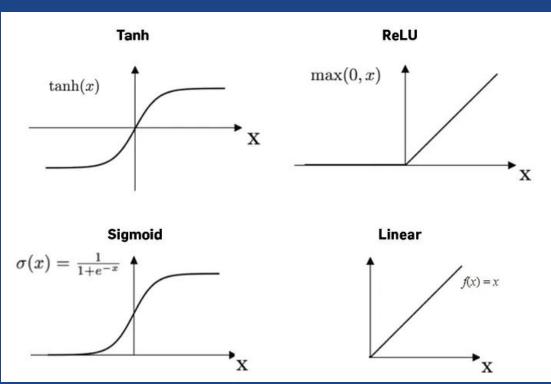






A **função de ativação** é usada na camada de convolução e na rede neural densa.

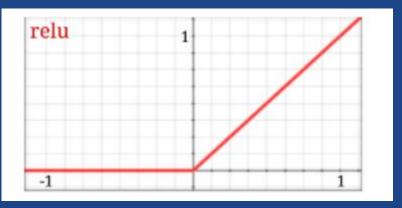
Ela aplica uma função no valor de saída de um neurônio.

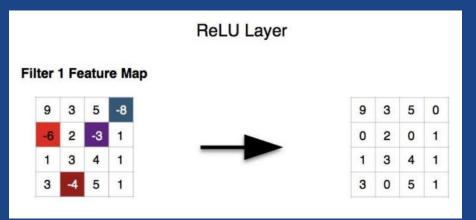




A função de ativação ReLU (*Rectified Linear Unit*) é bastante usada, ela será usada nas camadas de convolução e na rede neural densa.

O output da função de ativação ReLU troca todos os valores negativos por 0.

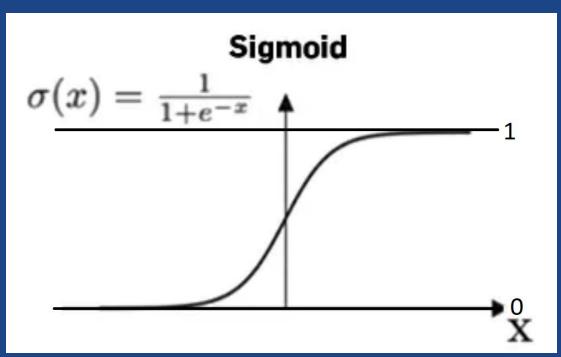




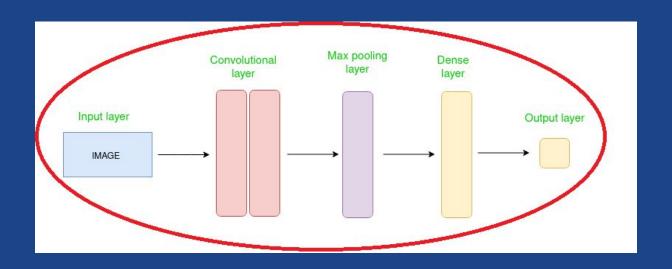


A função de ativação Sigmoid será usada na camada de saída.

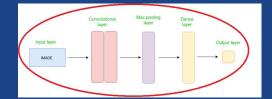
O output da função de ativação Sigmoid varia de 0 a 1.



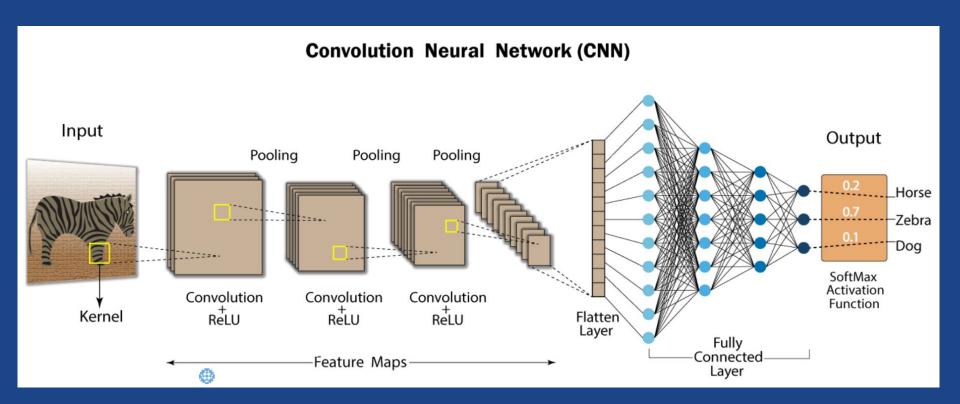
Visão Geral

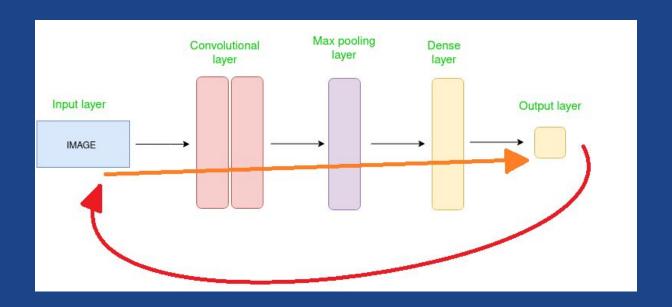


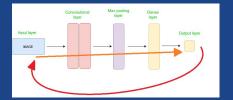
Visão Geral



Classificação de imagem

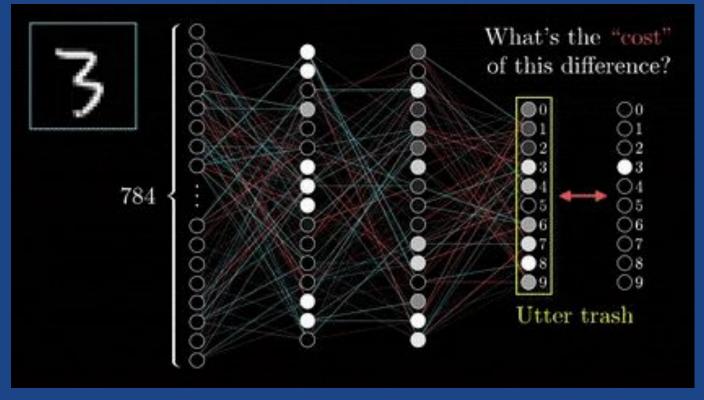


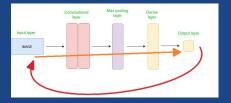




É preciso treinar uma CNN antes de usar.

A CNN é treinada utilizando várias imagens como referência.





Alguns no treinamento:

Backpropagation é o processo para ajustar os pesos do CNN com o objetivo de minimizar o erro. O processo de atualizar os pesos se repete até um valor desejado.

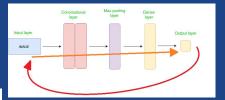
Época, ou epoch, é cada passagem pelo processo de atualizar os erros no backpropagation.

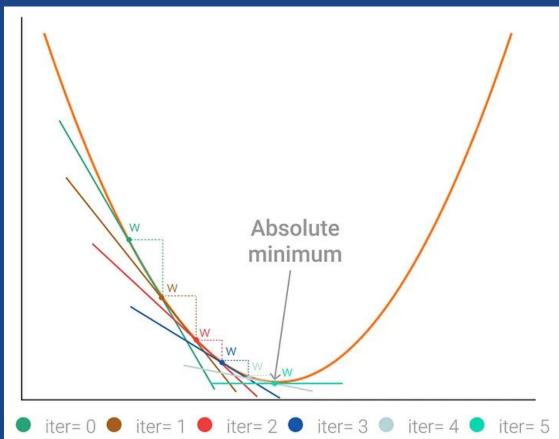
Learning Rate é um valor que define o passo ou velocidade de aprendizagem, se o valor for alto chegará mais rapidamente no resultado, mas possivelmente terá dificuldades em convergir. E valores muito baixos acontecerá o oposto.

Função de custo, ou **Loss Function**, é uma função matemática que define o quão distante se está do resultado desejado, para regressão geralmente se usa a **Mean Square Error (MSE)** e para classificação se usa geralmente **Cross-Entropy**.

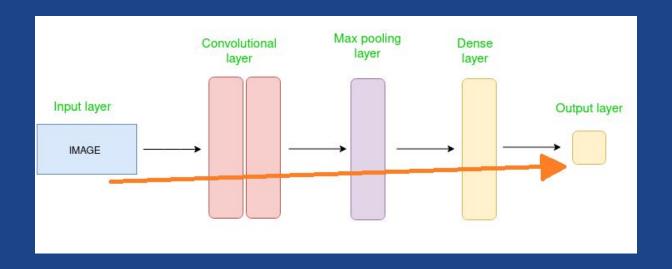
Gradiente descendente, ou **Gradient Descent**, é um algoritmo que optimiza a busca pelo erro mínimo usando a função de custo.

Batch size é a quantidade de amostras que é utilizada antes de atualizar os pesos.

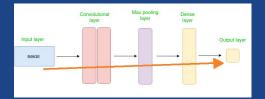




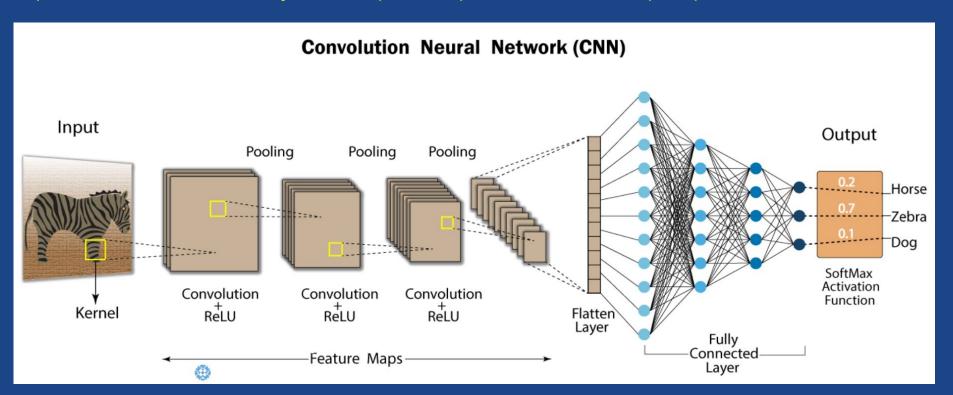
Predição

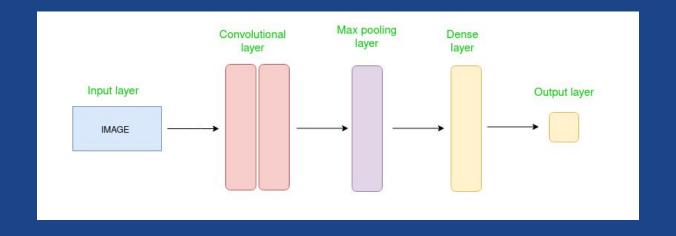


Predição



Após o treinamento com os ajustes dos pesos, é possível usar a CNN para prever casos.

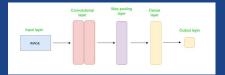




Código de Treinamento

IMAGE





Resultados do treinamento

Código de Predição

```
Connotational Max pooling Dense layer
Input tayer

AMOE

Output layer

Output layer
```

```
from tensorflow.keras.preprocessing.imageimport load img, img to array
new image path = '/content/4.png'
new image = load img(new image path, color mode='grayscale', target size=(28, 28))
new image array = img to array(new image)
new image array = new image array.reshape((1, 28, 28, 1)).astype('float32') / 255
predictions = model.predict(new image array)
predicted label = np.argmax(predictions[0])
print(f'A imagem foi classificada como o dígito:{predicted label}')
```

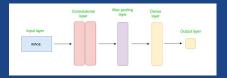


Imagem carregada



Resultado da predição

1/1 [============] - 0s 33ms/step A imagem foi classificada como o dígito: 4



Tamanho das camadas

1 model.summary()		
Model: "sequential"		
Layer (type)	Output Shape	Param #
conv2d (Conv2D)	(None, 26, 26, 32)	320
<pre>max_pooling2d (MaxPooling2 D)</pre>	(None, 13, 13, 32)	0
conv2d_1 (Conv2D)	(None, 11, 11, 64)	18496
<pre>max_pooling2d_1 (MaxPoolin g2D)</pre>	(None, 5, 5, 64)	0
conv2d_2 (Conv2D)	(None, 3, 3, 64)	36928
flatten (Flatten)	(None, 576)	0
dense (Dense)	(None, 64)	36928
dense_1 (Dense)	(None, 10)	650
Total params: 93322 (364.54 KB) Trainable params: 93322 (364.54 KB) Non-trainable params: 0 (0.00 Byte)		



Referências

- 1) https://en.wikipedia.org/wiki/Convolutional_neural_network
- 2) https://saturncloud.io/blog/a-comprehensive-guide-to-convolutional-neural-networks-the-eli5-way/
- 3) https://www.geeksforgeeks.org/introduction-convolution-neural-network/
- 4) https://adamharley.com/nn_vis/cnn/2d.html
- 5) https://developersbreach.com/convolution-neural-network-deep-learning/
- 6) https://docs.gimp.org/2.8/pt BR/plug-in-convmatrix.html
- 7) https://www.geeksforgeeks.org/artificial-neural-networks-and-its-applications/
- 8) https://towardsaws.com/activation-function-f76bfc03e215
- 9) https://www.geeksforgeeks.org/applying-convolutional-neural-network-on-mnist-dataset/
- 10) https://www.tensorflow.org/datasets/catalog/mnist?hl=pt-br
- 11) https://indoml.com/2018/03/07/student-notes-convolutional-neural-networks-cnn-introduction/
- 12) https://datahacker.rs/one-layer-covolutional-neural-network/
- 13) https://rsdjournal.org/index.php/rsd/article/view/26101/22964
- 14) https://sol.sbc.org.br/index.php/sbcas/article/view/6241
- 15) https://repositorio.ufpb.br/jspui/bitstream/123456789/15606/1/DAR20052019.pdf
- 16) https://www.monografias.ufop.br/bitstream/35400000/2872/6/MONOGRAFIA_RedesNeuraisConvolucionais.pdf
- 17) https://www.facebook.com/mltutblogs
- 18) https://www.youtube.com/watch?v=vXj4z_Vo8G0&ab_channel=EugenioCulurciello
- 19) https://studentsxstudents.com/image-classification-using-quanvolutional-neural-networks-qnn-cd13b287ceca

Contato

Fábio Lofredo Cesar

<u>linkedin.com/in/fábio-lofredo-cesar-050613262</u>