





28.11.2023 Computer Vision Seminar 23/24





Agenda

- 1. Jeszcze raz o KNN
- 2. Klasyfikator liniowy
- 3. Neuron
- 4. Czym jest głębokie uczenie?
- 5. Propagacja wsteczna
- 6. Funkcja straty

Szeliski rozdział 5: Deep Neural Networks

CS231n Module 1: https://cs231n.github.io/





Wyzwania w klasyfikacja zdjęć

Viewpoint variation Scale variation





Illumination conditions

















Data-driven approach







CIFAR-10

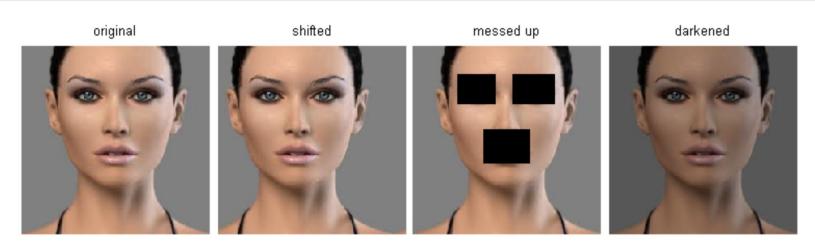
| airplane | |
|------------|---------------------|
| automobile | |
| bird | |
| cat | |
| deer | |
| dog | R 🧸 🤝 🦓 🎘 👰 👩 😘 🗥 🥸 |
| frog | |
| horse | |
| ship | S 🥩 🚈 🐷 🚢 🚐 🤣 😥 📔 👛 |
| truck | |







Dystans per-piksel

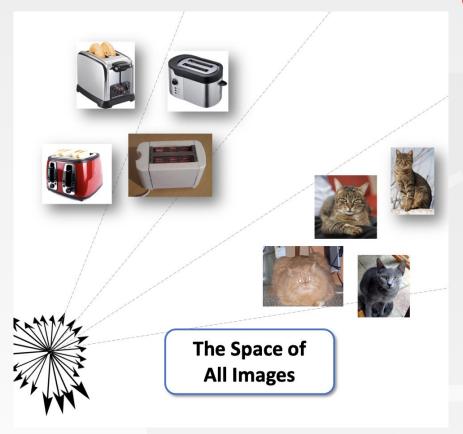


Pixel-based distances on high-dimensional data (and images especially) can be very unintuitive. An original image (left) and three other images next to it that are all equally far away from it based on L2 pixel distance. Clearly, the pixel-wise distance does not correspond at all to perceptual or semantic similarity.



<u>~~</u>

Zdjęcie jako wektor w wielu wymiarach









Algorytm K najbliższych sąsiadów

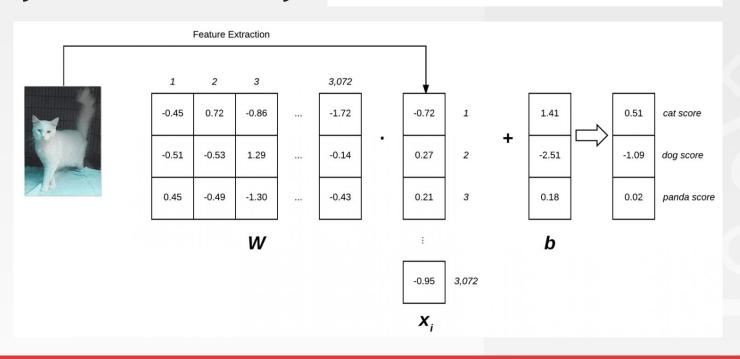
| Zalety | Wady |
|--|--|
| Intuicyjny algorytm Nie wymaga trenowania | Długi czas inferencji Wymaga przechowywania wszystkich danych w pamięci Dystanse dla danych o wielu wymiarach nie są intuicyjne Dystanse dobrze ujmują kolor i tło, ale nie są w stanie ująć znaczenia elementów (np. ogon, głowa, zderzak) |

https://cs231n.github.io/classification/



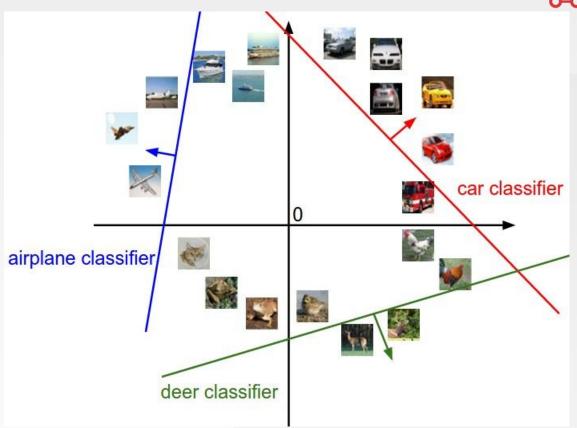


Klasyfikator liniowy
$$f(x_i, W) = Wx_i$$





Klasyfikator liniowy - intuicja







Softmax

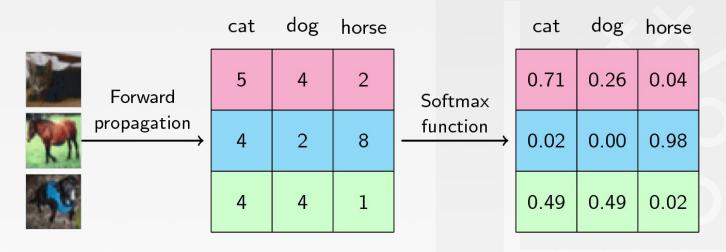
$$L_i = -\log\left(\frac{e^{f_{y_i}}}{\sum_j e^{f_j}}\right)$$

or equivalently
$$L_i = -f_{y_i} + \log \sum_i e^{f_i}$$

Input pixels, x

Feedforward output, \mathbf{y}_i

Softmax output, $S(y_i)$



Shape: (3, 32, 32)

Shape: (3,)

Shape: (3,)





Parametry jako wzorce (template matching)



Skipping ahead a bit: Example learned weights at the end of learning for CIFAR-10. Note that, for example, the ship template contains a lot of blue pixels as expected. This template will therefore give a high score once it is matched against images of ships on the ocean with an inner product.





Klasyfikator liniowy

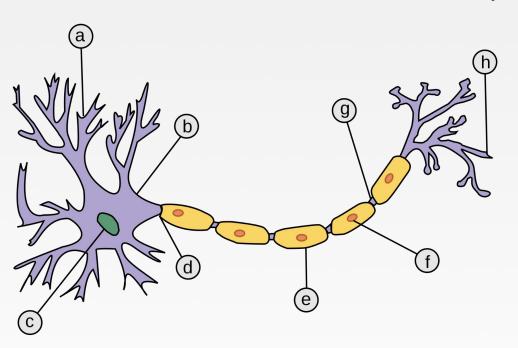
| Zalety | Wady |
|---|-------------------------------|
| Prosty wzór Szybka inferencja (mnożenie macierzy) Nie wymaga przechowywania danych wejściowych w pamięci (przechowujemy jedynie wagi) | Jak znaleźć odpowiednie wagi? |
| | |

https://cs231n.github.io/linear-classify/





Neuron w układzie nerwowym



Schemat budowy neuronu:

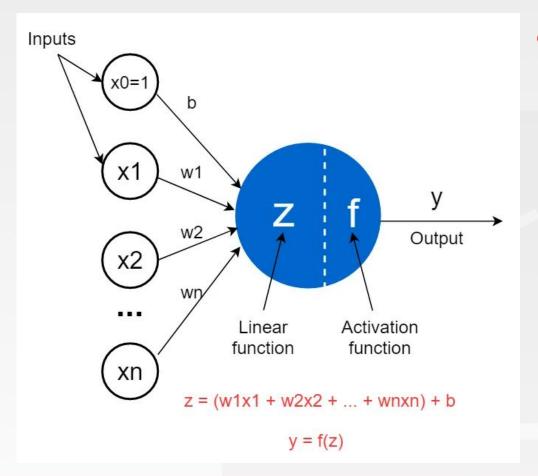
- a dendryty,
- b ciało komórki,
- c jądro komórkowe,
- d akson,
- e otoczka mielinowa,
- f komórka Schwanna,
- g przewężenie Ranviera,
- h zakończenia aksonu



<u>~~</u>

Sztuczny neuron

https://towardsdatascience.com/the-conceptof-artificial-neurons-perceptrons-in-neural-net works-fab22249cbfc





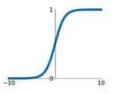


Funkcje aktywacji

Activation Functions

Sigmoid

$$\sigma(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$

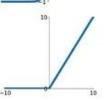


tanh



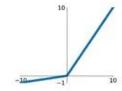
ReLU

$$\max(0, x)$$



Leaky ReLU

 $\max(0.1x, x)$

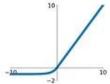


Maxout

$$\max(w_1^T x + b_1, w_2^T x + b_2)$$

ELU

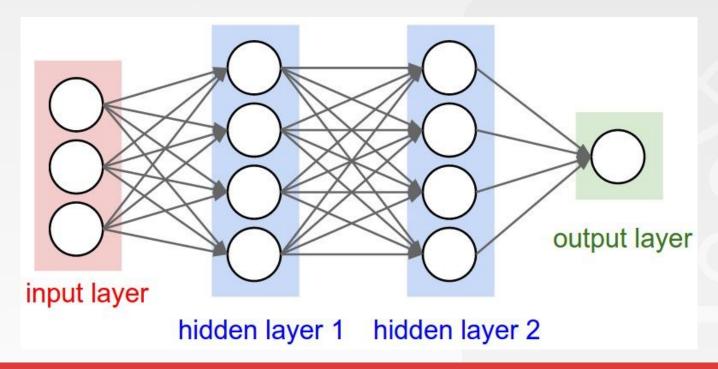
$$\begin{cases} x & x \ge 0 \\ \alpha(e^x - 1) & x < 0 \end{cases}$$







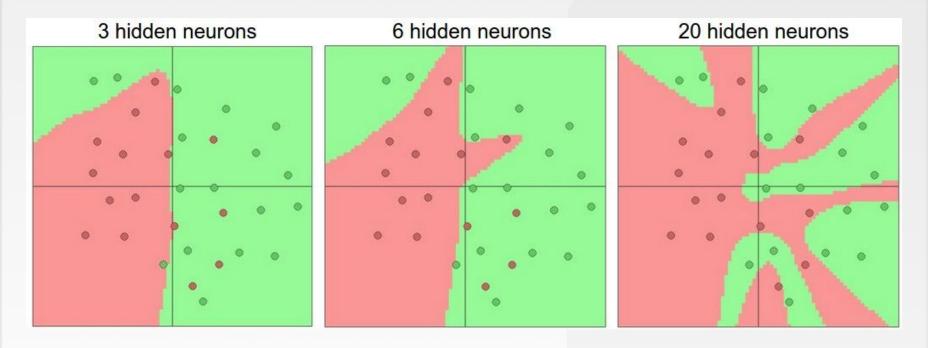
Sieć neuronowa jako graf







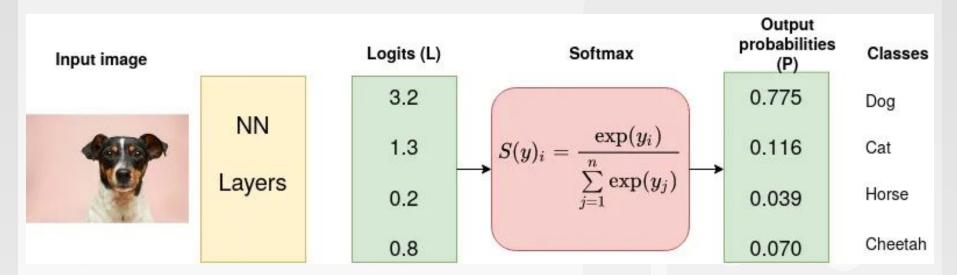
Ilość neuronów a reprezentacja złożonych funkcji







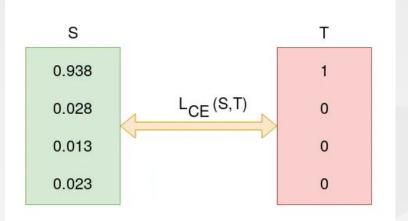
Funkcja straty



https://towardsdatascience.com/cross-entropy-loss-function-f38c4ec8643e

0

Entropia krzyżowa



Definicja [edytuj l edytuj kod]

Wzór na entropię krzyżową dyskretnej zmiennej losowej X o zbiorze wartości $\{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ i zdefiniowanych na nich rozkładach prawdopodobieństw p i $q^{[1]}$:

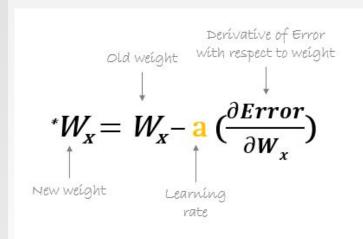
$$H(p,q,X) = -\sum_{i=1}^n p(x_i) \log q(x_i).$$

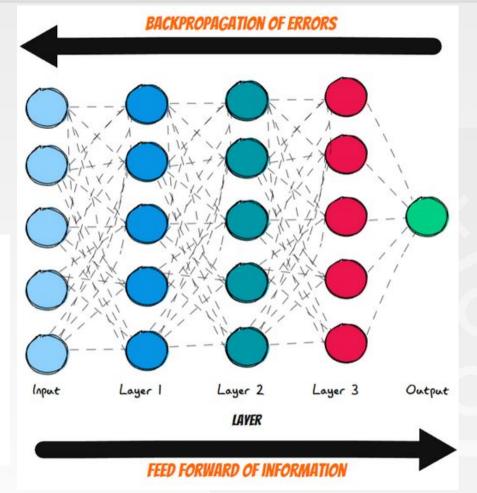
Interpretując entropię krzyżową jako miarę nietrafności, za p przyjmuje się rozkład traktowany jako prawdziwy, a za q rozkład oceniany^[2].

https://pl.wikipedia.org/wiki/Entropia krzy%C5%BCowa



Propagacja wsteczna











Sieć neuronowa - podsumowanie

- Złożone z wielu neuronów ułożonych w warstwy
- Wagi (parametry) aktualizowane w procesie iteracyjnym
- Funkcja straty określa jakość wyjścia modelu w stosunku do wartości oczekiwanej



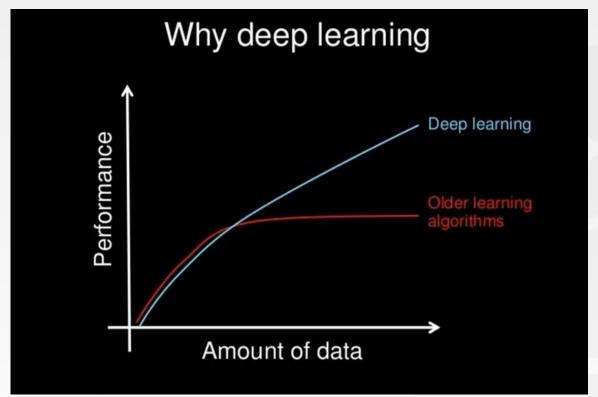


Możliwość przybliżenia wartości funkcji

It turns out that Neural Networks with at least one hidden layer are *universal approximators*. That is, it can be shown (e.g. see *Approximation by Superpositions of Sigmoidal Function* from 1989 (pdf), or this intuitive explanation from Michael Nielsen) that given any continuous function f(x) and some $\epsilon > 0$, there exists a Neural Network g(x) with one hidden layer (with a reasonable choice of non-linearity, e.g. sigmoid) such that $\forall x, |f(x) - g(x)| < \epsilon$. In other words, the neural network can approximate any continuous function.











Materialy

• A visual proof that neural nets can compute any function

http://neuralnetworksanddeeplearning.com/chap4.html

ConvNetJS

https://cs.stanford.edu/people/karpathy/convnetjs/

A Step by Step Backpropagation Example

https://mattmazur.com/2015/03/17/a-step-by-step-backpropagation-example/

- BackPropagation and Gradient Descent
- https://colab.research.google.com/github/jigsawlabs-student/pytorch-intro-curriculum/blob/main/5-training-mathematically/20-backpropagation-and-gradient-descent.ipynb
- Backprop example in colab
- https://colab.research.google.com/github/Alexander-Schiendorfer/Alexander-Schiendorfer.github.io/blob/master/notebooks/backprop-example.ipynb