

Gymnasium Bäumlihof, 5Bb

MATURAARBEIT

# Kann der Computer Werbung erkennen?

Bildererkennung mit einem Neuronalen Netzwerk

*Georg Schwan*

Betreuungsperson

*Test1*

Korreferent

*Test2*

Datum

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>2</b>
1.1	Motivation . . . . .	2
1.2	Aufbau der Arbeit . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Neuronales Netzwerk</b>	<b>3</b>
2.1	Konzept . . . . .	3
2.2	Neuron . . . . .	3
2.3	Architektur . . . . .	4
2.3.1	Beschriftung . . . . .	5
2.4	Lernen . . . . .	6
2.4.1	Kostenfunktion . . . . .	6
2.4.2	Gradient Descent . . . . .	6
2.4.3	Backpropagation . . . . .	7
2.5	Aktivierungsfunktionen . . . . .	8
2.5.1	Sigmoid . . . . .	8
2.5.2	Rectified linear units . . . . .	9
<b>3</b>	<b>Lösungsansatz</b>	<b>10</b>
<b>4</b>	<b>Umsetzung</b>	<b>11</b>
<b>5</b>	<b>Reflexion</b>	<b>12</b>
	<b>Abbildungsverzeichnis</b>	<b>12</b>

# Kapitel 1

## Einleitung

### 1.1 Motivation

### 1.2 Aufbau der Arbeit

# Kapitel 2

## Neuronales Netzwerk

### 2.1 Konzept

Wenn man ein normales Programm schreiben will muss man das Problem in viele kleiner aufteilen, bis der Computer fähig ist es zu lösen. In einem Neuronale Netzwerk sagen wir dem Computer nicht wie er das Problem lösen kann, sondern ein Neuronales Netzwerk versteht das Problem, indem wir es Beispieldaten geben und es daran lernen kann, bis es seine eigene Lösung gefunden hat. Zum Beispiel, wir wollen einem Netzwerk beibringen ob in einem Bild ein Auto vorkommt, dazu geben wir dem Neuronale Netzwerk viele Bilder, mit und ohne Auto. Mit jedem Bild, dass das Neuronale Netzwerk bekommt, lernt es besser wie ein Auto aussieht.

Das Konzept eines Neuronales Netzwerk ist nicht etwas neues. Im Jahre 1957 hat Frank Rosenblatt eine erste Idee eines Neuronales Netzwerk vorgestellt, aber erst in den letzten Jahren ist der grosse Hype des Neuronales Netzwerkes ausgebrochen, dies liegt daran, dass man früher nicht die Daten und Rechenleistung hatte, wie sie heute zur Verfügung steht.

### 2.2 Neuron

Unser Gehirn kann Entscheidungen treffen, da wir Billionen von Neuronen haben, die miteinander verbunden sind und sich verständigen können. Aber ein Neuron an sich ist praktisch nutzlos, aber in grosser Anzahl können sie komplexeste Probleme lösen.

Nach dem gleichen Prinzip funktioniert ein Neuronales Netzwerk. Es besteht aus vielen Neuronen (daher der Name) die miteinander verbunden sind.

Ein Neuron in einem Neuronales Netzwerk wird als Mathematische Funktion definiert wie Abbildung 2.1 verdeutlicht. Ein Neuron hat  $n$  verschiedene Eingaben, die als  $x_j$  bezeichnet werden und mit einem spezifischen Gewicht  $w_j$  multipliziert werden. Die Ausgabe erfolgt indem man alle gewichteten Eingaben, mit einem Bias  $b$ , addiert und durch eine so genannte Aktivierungsfunktion durchlaufen lässt. Als Gleichung:

$$y = f \left( \sum_{j=1}^n x_j w_j + b \right)$$

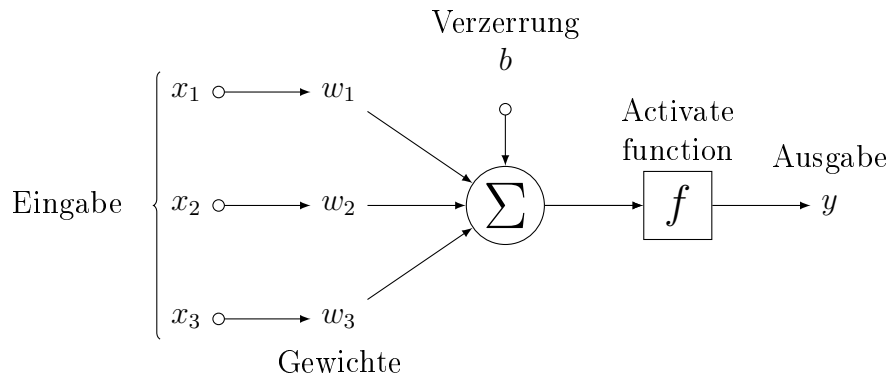


Abbildung 2.1: Einzelner Neuron in einem Neuronen Netzwerk

Die Gewichte  $w_j$  und die Verzerrung  $b$  des Neurons sind die Parameter, die angepasst werden und somit das Neuron lernfähig machen.

Quelle: <https://towardsdatascience.com/activation-functions-and-its-types-which-is-better-a9a5310cc8f>

Eine Aktivierungsfunktion ist nötig, da ohne eine wäre ein Neuronales Netzwerk eine komplett lineare Funktion, welches nur lineare Probleme lösen könnte. Die meisten Probleme sind viel komplexer als das man sie linear darstellen könnte und deswegen ist eine Aktivierungsfunktion von nötig. Es wird näher auf die Aktivierungsfunktion eingegangen im Abschnitt 2.5

## 2.3 Architektur

Wie auch im biologischen Gehirn ist ein Neuron allein nutzlos. Erst wenn man die Neuronen miteinander verbindet kann es komplexe Zusammenhänge modellieren.

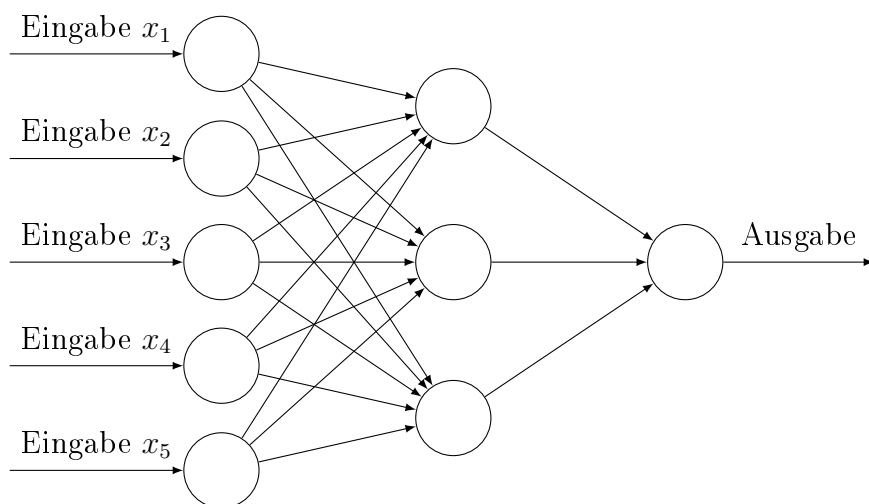


Abbildung 2.2: Mögliche architektur eines Neuronen Netzwerk

Eine mögliche Architektur kann wie in Abbildung 2.2 ausschauen. Ein Netzwerk wird generell immer in verschiedene Schichten unterteilt. Die linke Schicht wird als eingabe Schicht

bezeichnet und die Neuronen in dieser Schicht werden eingabe Neuronen genannt. Analog dazu wird die rechte Schicht ausgabe Schicht genannt, die die ausgabe Neuronen beinhaltet. Die mittleren Schichten, die von der Anzahl variieren können, werden versteckte Schichten genannt. Die Anzahl der Neuronen in jeder Schicht kann auch variieren. Abbildung 2.3 zeigt eine andere mögliche Architektur für ein Netzwerk, welches 2 versteckte Schichten hat. Jeder Neuron

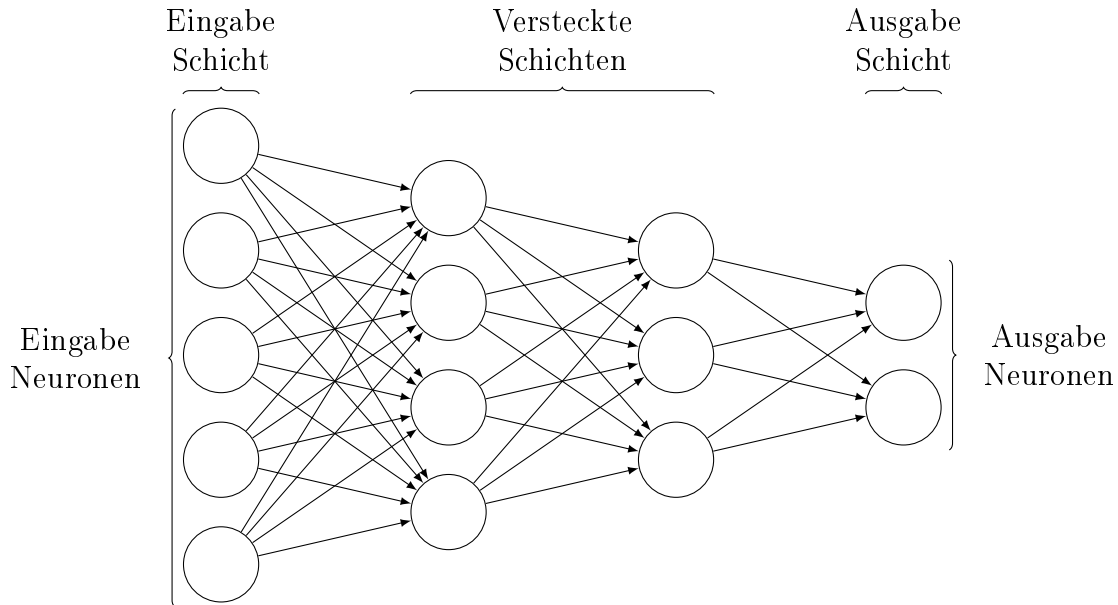


Abbildung 2.3: Neuronales Netzwerk mit 2 versteckten Schichten

von der vorigen Schicht ist mit jedem Neuron der nachfolgenden Schicht verbunden. Dies ist ein klassisches vorwärtsgekoppeltes Netzwerk (im englischen feed forward network). Wichtig zu beachten ist, dass keine Schleifen vorkommen. Es gibt Architekturen in denen Schleifen vorkommen, aber auf diese wird nicht näher eingegangen, da sie für die Bilderkennung nicht relevant sind.

### 2.3.1 Beschriftung

Um eine allgemeine Gleichung zu bestimmen, muss man zuerst die Elemente des Netzwerks benennen. Wir bezeichnen das Gewicht  $w_{k,j}^l$  für die Verbindung des  $k^{ten}$  Neuron der  $(l-1)^{ten}$  Schicht zu dem  $j^{ten}$  Neuron der  $l^{ten}$  Schicht. Ähnlich dazu bezeichnen wir die Ausgabe des Neurons als  $a_j^l$  und der bias des Neurons als  $b_j^l$ , Abbildung 2.4 verdeutlicht diese Notation.

Mit dieser Notation kann eine Gleichung für das Netzwerk aufgestellt werden, welche sehr ähnlich zu der Gleichung vom Abschnitt 2.2 ist.

$$a_j^l = f \left( \sum_k a_k^{l-1} w_{k,j}^l + b_j^l \right)$$

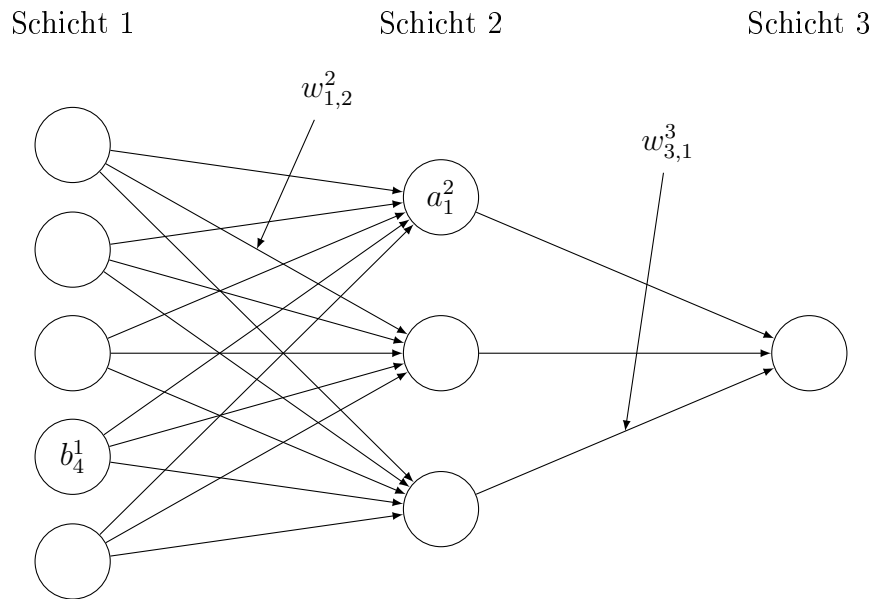


Abbildung 2.4: Bezeichnung der Parameter

## 2.4 Lernen

Bis jetzt ging es nur darum wie ein Neuronales Netzwerk aufgebaut ist. In dem Abschnitt geht wie ein Neuronales Netzwerk, anhand von Daten, lernen kann

### 2.4.1 Kostenfunktion

Damit ein Netzwerk lernen kann muss man dem Netzwerk zuerst sagen können wie gut oder wie schlecht es gerade ist. Dazu definieren wir eine Kostenfunktion  $C$ , die von allen Gewichten  $w$  und allen biases  $b$  abhängig ist. Das Netzwerk wird als Funktion  $y(x)$  bezeichnet. Den Eingabewert wird als  $x$  bezeichnet mit dem dazugehörige Label  $l$ . Beachte, dass  $x$  und  $l$  Vektoren sind. Zum Beispiel würde ein Bild, das 10x10 Pixel gross ist, einen  $(10 * 10 = 100)$  100-dimensionalen Vektor bekommen und die Label, wenn es 3 verschiedene Ergebnisse gibt, einem 3-dimensionalen Vektor, der z.B so aussieht:  $(0, 1, 0)$

$$C(w, b) = \sum_j (y(x)_j - l_j)^2$$

Das Ziel des Netzwerkes ist diese Kostenfunktion zu minimieren, bis idealerweise  $C \approx 0$ , dies geschieht wenn die Ausgabe des Netzwerks und des Label ähnlich sind.

### 2.4.2 Gradient Descent

Um diese Kostenfunktion zu minimieren wird ein Algorithmus namens Gradient Descent benutzt. Das Konzept basiert darauf, dass man eine Funktion, in abhängigkeit einer Variablen, ableiten

kann und so die Steigung an diesem Punkt berechnen kann und die Variable richtung Minimum anpasst.

**\*\*Bild Einfügen\*\***

Zum Beispiel hat man eine Kostenfunktion  $C(a, b)$  die von  $a$  und  $b$  abhängig ist. Wenn man diese Graphisch abbildet, sieht es wie auf Abbildung **\*\*ref\*\***.

Die Variablen  $a$  und  $b$  werden am Anfang zufällige Werte zugeteilt und das Ziel ist sie so anzupassen, dass man das Minimum der Kostenfunktion findet. Um das Minimum zu finden kann man sich einen Ball vorstellen, der in das Minimum herunterrollt. Um dies zu berechnen muss man die Steigung, mithilfe einer Ableitung, herausfinden und die Variable in die gegensätzliche Richtung bewegen, wie auf Abbildung **\*\*ref\*\*** zu sehen ist.

**\*\*Bild Einfügen\*\***

Für Bewegung ergibt sich:

$$\begin{aligned} a \rightarrow a' &= a - \mu \frac{\partial C}{\partial a} \\ b \rightarrow b' &= b - \mu \frac{\partial C}{\partial b} \end{aligned}$$

wobei  $\mu$  eine kleine positive Zahl (learning rate genannt) ist, die die Geschwindigkeit der Bewegung steuert. Ausserdem beachte, dass der Ball keine Beschleunigung hat. Wenn man diese Gleichung nun immer wieder anwendend gelangt man zum Minimum der Kostenfunktion.

Der Algorithmus funktioniert auch bei mehr als nur 2 Variablen und sieht fürs Neuronale Netzwerk identisch aus.

$$\begin{aligned} w_{k,j}^l \rightarrow w_{k,j}^{l'} &= w_{k,j}^l - \mu \frac{\partial C}{\partial w_{k,j}^l} \\ b_j^l \rightarrow b_j^{l'} &= b_j^l - \mu \frac{\partial C}{\partial b_j^l} \end{aligned}$$

### 2.4.3 Backpropagation

Der Algorithmus um  $\frac{\partial C}{\partial w_{k,j}^l}$  und  $\frac{\partial C}{\partial b_j^l}$  zu berechnen wird als Backpropagation bezeichnet und ist der mathematische schwerste Teil dieser Arbeit. Es ist aber nicht unbedingt nötig für das Verständnis eines Neuronale Netzwerkes. Es wird auch nicht näher auf die Beweise der Gleichungen eingegangen (oder soll ich???), da es sonst komplizierter wird und es im Grunde nur die Anwendung der Kettenregel ist.

Um die Übersicht zu behalten wird eine Zwischenmenge  $\delta_j^l$  eingeführt, welches als *Fehler* bezeichnet wird. Der Fehler sagt aus wie gut oder schlecht ein Neuron ist und ist definiert als

$$\delta_j^l = \frac{\partial C}{\partial z_j^l}$$



wobei  $z_j^l$  die Ausgabe von einem Neuron ohne die Aktivierungsfunktion ist, also  $a_j^l = f(z_j^l)$ . Mit dieser Definition kann man den Fehler in der letzten Schicht  $L$  bestimmen:

$$\delta_j^L = \frac{\partial C}{\partial a_j^L} f'(z_j^L)$$

In unserem Fall benutzen wir eine Quadratische Kostenfunktion  $C = \sum_j (a_j^L - y_j)^2$  bei der die Ableitung  $\frac{\partial C}{\partial a_j^L} = 2(a_j^L - y_j)$  ist und können  $\delta_j^L$  einfacher definieren als:

$$\delta_j^L = 2(a_j^L - y_j) f'(z_j^L)$$

Bei der berechnung des Fehlers  $\delta_j^l$  Abhängig von  $\delta_j^{l+1}$  bekommt man:

$$\delta_j^l = \sum_k w_{j,k}^{l+1} \delta_k^{l+1} f'(z_j^l)$$

Beachte, dass bei  $w_{j,k}^{l+1}$  das  $j$  und  $k$  vertauscht sind, so dass man durch alle Neuronen der  $(l+1)^{ten}$  Schicht durch iteriert. Mit dieser Gleichung kann man jeden Fehler von jeder Schicht berechnen, indem man von hinten durch das Netzwerk durchläuft. Ähnlich wie wenn man sich beim Netzwerk nach vorne bewegt.

Die Gleichung für die Änderungsrate der Kosten in Bezug auf ein Bias im Netzwerk:

$$\frac{\partial C}{\partial b_j^l} = \delta_j^l$$

Die Gleichung für die Änderungsrate der Kosten in Bezug auf ein Gewicht im Netzwerk:

$$\frac{\partial C}{\partial w_{k,j}^l} = a_k^{l-1} \delta_j^l$$

## 2.5 Aktivierungsfunktionen

Das einzige was noch fehlt ist wie eine Aktivierungsfunktionen genau aussieht. Wie schon gesagt muss eine Aktivierungsfunktionen nicht linear sein, da sie sonst nichts neues dem Netzwerk beiträgt.

### 2.5.1 Sigmoid

Ein Beispiel für eine Aktivierungsfunktion ist die Sigmoid Funktion, wie sie auf Abbildung 2.5 zu sehen ist. Besonders an dieser Funktion ist, dass sie den Ausgabewert zwischen 0 und 1 eingrenzt, was uns erlaubt den Ausgabewert des ganzen Netzwerkes besser zu deuten, als wenn der Wert zwischen  $-\infty$  und  $\infty$  liegt. Ein Problem der Sigmoid Funktion ist, dass wenn die Ausgabe nah bei 1 oder 0 ist, dann ist die Ableitung davon nah bei 0, was den Fehler  $\delta_j^l$  sehr klein macht und so das Netzwerk nicht mehr viel lernt.

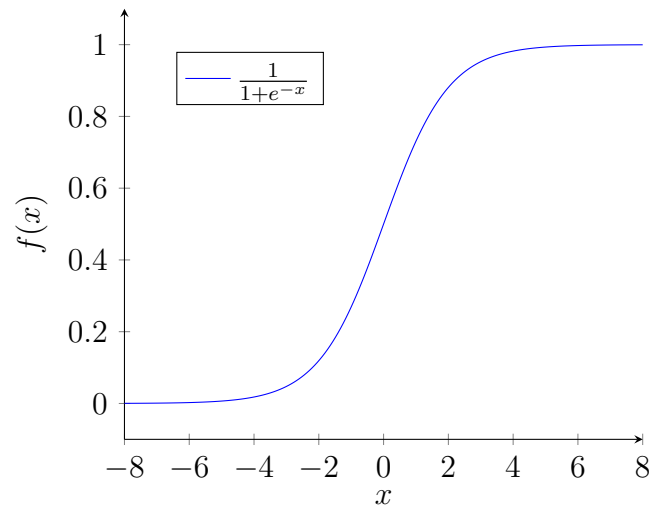


Abbildung 2.5: Sigmoid Aktivierungsfunktionen

### 2.5.2 Rectified linear units

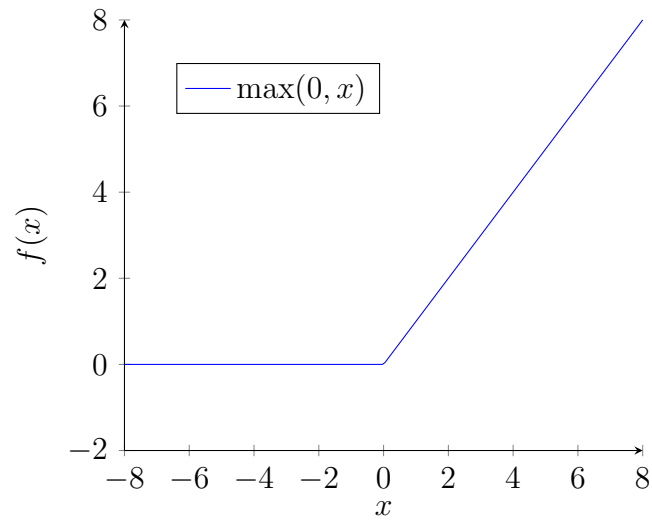


Abbildung 2.6: ReLu Aktivierungsfunktionen

# Kapitel 3

## Lösungsansatz

# Kapitel 4

## Umsetzung

# Kapitel 5

## Reflexion

# Abbildungsverzeichnis

2.1	Einzelner Neuron in einem Neuronalen Netzwerks . . . . .	4
2.2	Mögliche architektur eines Neuronalen Netzwerk . . . . .	4
2.3	Neuronales Netzwerk mit 2 versteckten Schichten . . . . .	5
2.4	Bezeichnung der Parameter . . . . .	6
2.5	Sigmoid Aktivierungsfunktionen . . . . .	9
2.6	ReLu Aktivierungsfunktionen . . . . .	9

# Ehrlichkeitserklärung

Die eingereichte Arbeit ist das Resultat meiner persönlichen, selbstständigen Beschäftigung mit dem Thema. Ich habe für sie keine anderen Quellen benutzt als die in den Verzeichnissen aufgeführten. Sämtliche wörtlich übernommenen Texte (Sätze) sind als Zitate gekennzeichnet.

Insert Datum