# Aplicação de Redes Neurais Binarias para a Identificação de Anomalias em Produtos Industriais

Pedro Henrique Rodrigues da Silva, Marco Tulio Gontijo de Sousa, Pedro Henrique Azevedo de Medeiros, Rodrigo de Oliveira Santos

<sup>1</sup>Curso Ciência de Dados, Pontifícia Universidade Católica de Minas Gerais Av Dom José Gaspar 500, Belo Horizonte, Minas Gerais, 30535-610

Abstract. A detecção de anomalias em imagens industriais é um problema crítico para a Indústria 4.0, com aplicações que vão desde a inspeção de qualidade até a manutenção preditiva. No entanto, a implementação de soluções baseadas em deep learning em dispositivos com recursos limitados, como microcontroladores ou GPUs de baixo poder, ainda é um desafio. Este trabalho propõe a aplicação de redes neurais binárias (BNNs) para a detecção de anomalias, visando desenvolver modelos leves e eficientes que possam ser implementados em dispositivos de borda. A relevância do tema é justificada pela necessidade de soluções que combinem alta precisão com baixo custo computacional, além de sua aplicabilidade em cenários industriais reais.

## 1. Contextualização

A Indústria 4.0 tem impulsionado a adoção de tecnologias como Internet das Coisas (IoT) e Inteligência Artificial (IA) para otimizar processos e melhorar a qualidade dos produtos [Cheng et al. 2018]. Nesse cenário, a detecção de anomalias em imagens industriais desempenha um papel crucial, permitindo a identificação precoce de defeitos em produtos e reduzindo custos operacionais [Bergmann et al. 2019]. No entanto, a implementação de modelos tradicionais de deep learning em dispositivos com recursos limitados, como microcontroladores ou GPUs de baixo poder, ainda é um desafio significativo [Wang et al. 2020].

Redes neurais binárias (BNNs) surgem como uma solução promissora para esse problema, oferecendo eficiência computacional e leveza ao representar pesos e ativações com valores binários (1 ou -1) [Courbariaux et al. 2015]. Essa abordagem reduz drasticamente o uso de memória e o custo computacional, tornando-a ideal para aplicações em dispositivos de borda [Rastegari et al. 2016]. No entanto, a binarização pode levar à perda de precisão, especialmente em tarefas complexas como a detecção de anomalias [Qin et al. 2020].

Este trabalho propõe a aplicação de redes neurais binárias para a detecção de anomalias em imagens industriais, visando desenvolver modelos leves e eficientes que possam ser implementados em cenários reais. A relevância do tema é justificada pela necessidade de soluções que combinem alta precisão com baixo custo computacional, além

de sua aplicabilidade em cenários industriais reais. A contribuição esperada é avançar o estado da arte em BNNs para aplicações de visão computacional, oferecendo uma solução viável para a indústria moderna.

#### 1.1. Redes Neurais Binárias

Através da necessidade de compressão das redes neurais convolucionais para uso em máquinas convencionais, uma das técnicas que surge como uma solução promissora e rápida é a quantização da rede de pesos e a binarização é a forma mais extrema de realizar essa técnica. Binarização é a técnica onde os dados são convertidos de pontos flutuantes para terem apenas dois valores possíveis: -1(0) ou +1. Isso evita a extensa carga computacional das multiplicações de matrizes de pesos de dados de pontos flutuantes, além de salvar memória, energia e aumentar significativamente a velocidade de treinamento [Qin et al. 2020].

Em uma rede convolucional tradicional, a operação básica é expressa como:

$$z = \sigma(w \otimes a)$$

Onde  $\mathbf{w}$  e  $\mathbf{a}$  representam o tensor de pesos e o tensor de ativação gerado pela camada anterior, respectivamente.  $\sigma$  é a função não linear,  $\otimes$  representa a função de convolução e  $\mathbf{z}$  o tensor de saída. A definição popular de uma função de binarização é a seguinte:

$$Q_w(\boldsymbol{w}) = \alpha \boldsymbol{b_w}, \qquad Q_a(\boldsymbol{a}) = \beta \boldsymbol{b_a}$$

Onde  $b_w$  e  $b_a$  são tensores de pesos binários e ativações binárias, com os respectivos escalares  $\alpha$  e  $\beta$ . Com as binarizações, o vetor de multiplicação na propagação direta pode ser reformulado da seguinte maneira:

$$z = \sigma(Q_w(\boldsymbol{w}) \otimes Q_a(\boldsymbol{a})) = \sigma(\alpha\beta(\boldsymbol{b_w} \odot \boldsymbol{b_a}))$$

Onde ⊙ representa o produto interno para vetores com operações XNOR. No caso da binarização, a propagação retrógrada leva ao desaparecimento do gradiente, devido aos valores serem restritos a 1 e 0. Sendo assim, uma técnica chamada estimador direto, tradução de *straight-trgough estimator* (STE) proposta por Hinton *et. al.* resolve o problema do gradiente no treinamento de uma rede binária profunda. A STE é definida como:

$$clip(x, -1, 1) = max(-1, min(1, x))$$

Entretanto, a binarização irá causar um desvio severo de precisão. Mesmo com técnicas apropriadas para aplicação do gradiente descendente, a rede binária falha em retornar uma solução satisfatória. Esse trabalho irá seguir, a princípio, a abordagem utilizada por [McDonnell 2018]

### 1.2. Embeddings

Embeddings de imagens são representações matemáticas que traduzem características visuais de uma imagem em vetores numéricos de alta dimensão. Esses vetores capturam informações como formas, cores, texturas e até mesmo contextos semânticos, permitindo que algoritmos de aprendizado de máquina processem e analisem imagens de maneira eficiente.

A necessidade de utilizar embeddings de imagens surge especialmente em cenários onde o volume de dados visuais é grande e a análise manual seria inviável. Eles permitem que sistemas automatizados processem imagens de forma escalável e eficiente. A técnica começou a ser amplamente utilizada com o advento de arquiteturas como AlexNet e VGGNet, que demonstraram a eficácia das CNNs em extrair características visuais relevantes. Desde então, modelos mais avançados, como ResNet e EfficientNet, têm refinado a criação de embeddings, tornando-os mais precisos e compactos.

Um embedding de imagem é um vetor de números que representa uma imagem em um espaço multi-dimensional. Cada número no vetor corresponde a um atributo da imagem, por exemplo, cor, forma, textura, etc. O vetor captura a essência da imagem e nos permite comparar com outras imagens. Embeddings também são muito conhecidos como descritores de imagem.

Os embeddings consistem nas principais características da imagem. Quando não existe um número fixo de classes, quando temos muitas classes, quando queremos comparar imagens ou agrupar ou ranquear imagens mais parecidas, os embeddings são muito utilizados.

## **1.2.1.** HOG(Histogram of Oriented Gradients)

Desenvolvido por Dalal e Triggs, o Histograma de Gradientes Orientados é um descritor cuja função se dá através da distribuição (histograma) de gradientes orientados de uma imagem. O HOG é capaz de extrair bordas de um ou mais objetos, para depois enviá-las a um algoritmo classificador responsável por definir, por exemplo, se na imagem analisada há ou não uma face.

Gradientes representam a mudança de tonalidade no decorrer da foto em uma orientação. Normalmente, uma mudança abrupta de cor em uma foto representa uma mudança de objeto ou fundo.

Além do HOG, muitos outros descritores se baseiam no uso de gradientes orientados na detecção de objetos; entretanto, este e alguns outros algoritmos utilizam uma técnica chamada contexto de forma (*Shape of Context*, que é a divisão da imagem em blocos para conseguir extrair as bordas de um objeto. Dalal e Triggs se basearam nessa proposta para aplicar um histograma de gradientes orientados em cada célula dessa, distinguindo HOG dos demais descritores.

## 1.2.2. HOG(Histogram of Oriented Gradients)

### References

- Bergmann, P., Fauser, M., Sattlegger, D., and Steger, C. (2019). Mytec ad–a comprehensive real-world dataset for unsupervised anomaly detection. In *Proceedings of the IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition*, pages 9592–9600.
- Cheng, J., Chen, W., Tao, F., and Lin, C.-L. (2018). Industrial iot in 5g environment towards smart manufacturing. *Journal of Industrial Information Integration*, 10:10–19.
- Courbariaux, M., Bengio, Y., and David, J.-P. (2015). Binaryconnect: Training deep neural networks with binary weights during propagations. In *Advances in Neural Information Processing Systems*, pages 3123–3131.
- McDonnell, M. D. (2018). Training wide residual networks for deployment using a single bit for each weight. In *International Conference on Learning Representations (ICLR)*.
- Qin, H., Gong, R., Liu, X., Bai, X., Song, J., and Sebe, N. (2020). Binary neural networks: A survey. *Pattern Recognition*, 105:107281.
- Rastegari, M., Ordonez, V., Redmon, J., and Farhadi, A. (2016). Xnor-net: Imagenet classification using binary convolutional neural networks. In *European Conference on Computer Vision*, pages 525–542. Springer.
- Wang, Z., Wu, Z., Lu, J., and Zhou, J. (2020). Bidet: An efficient binarized object detector. In *Proceedings of the IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition*, pages 2049–2058.