Implementazione di una Rete Convoluzionale in CUDA

Michele Valsesia Nicholas Aspes

Anno accademico 2018/2019

Introduzione

Obiettivi

► Descrivere brevemente l'architettura ed il funzionamento di una Rete Neurale

Introduzione

Obiettivi

► Descrivere brevemente l'architettura ed il funzionamento di una Rete Neurale

 Motivare le differenti scelte implementative adottate durante lo svolgimento del progetto

Introduzione

Obiettivi

► Descrivere brevemente l'architettura ed il funzionamento di una Rete Neurale

► Motivare le differenti scelte implementative adottate durante lo svolgimento del progetto

► Valutare l'accuratezza e lo speed-up della rete rispetto ad una sua implementazione sequenziale

Scopo

► Le *Reti Neurali* vengono principalmente usate per la classificazione di immagini

Scopo

- ► Le *Reti Neurali* vengono principalmente usate per la classificazione di immagini
- ► Il processo di classificazione consiste nell'assegnare ad un immagine un'etichetta che identifichi nel miglior modo possibile il suo contenuto semantico

Scopo

- ► Le *Reti Neurali* vengono principalmente usate per la classificazione di immagini
- ► Il processo di classificazione consiste nell'assegnare ad un immagine un'etichetta che identifichi nel miglior modo possibile il suo contenuto semantico
- ▶ L'insieme delle immagini che hanno tutte la stessa etichetta costituiscono una *classe*

Scopo

- ► Le *Reti Neurali* vengono principalmente usate per la classificazione di immagini
- ► Il processo di classificazione consiste nell'assegnare ad un immagine un'etichetta che identifichi nel miglior modo possibile il suo contenuto semantico
- ► L'insieme delle immagini che hanno tutte la stessa etichetta costituiscono una *classe*
- ► Le reti neurali ricevono in input un'immagine e forniscono in output la relativa classe

Funzionamento

► Una rete neurale deve *apprendere* come assegnare correttamente le immagini alle varie classi

- ► Una rete neurale deve *apprendere* come assegnare correttamente le immagini alle varie classi
- ▶ Un *esempio* è una coppia (immagine, etichetta)

- ▶ Una rete neurale deve *apprendere* come assegnare correttamente le immagini alle varie classi
- ▶ Un *esempio* è una coppia (immagine, etichetta)
- ► Un team di persone valuta il contenuto semantico di ciascuna immagine e assegna all'esempio l'etichetta corrispondente

- ► Una rete neurale deve *apprendere* come assegnare correttamente le immagini alle varie classi
- ▶ Un *esempio* è una coppia (immagine, etichetta)
- ► Un team di persone valuta il contenuto semantico di ciascuna immagine e assegna all'esempio l'etichetta corrispondente
- ▶ Il training set ed il test set sono insiemi di esempi

- ► Una rete neurale deve *apprendere* come assegnare correttamente le immagini alle varie classi
- ▶ Un *esempio* è una coppia (immagine, etichetta)
- ► Un team di persone valuta il contenuto semantico di ciascuna immagine e assegna all'esempio l'etichetta corrispondente
- ▶ Il training set ed il test set sono insiemi di esempi
- ► Il training set viene usato per l'addestramento (training) della rete

- ► Una rete neurale deve *apprendere* come assegnare correttamente le immagini alle varie classi
- ▶ Un *esempio* è una coppia (immagine, etichetta)
- ► Un team di persone valuta il contenuto semantico di ciascuna immagine e assegna all'esempio l'etichetta corrispondente
- ▶ Il training set ed il test set sono insiemi di esempi
- ► Il training set viene usato per l'addestramento (training) della rete
- ► Il test set serve a controllare che la rete abbia imparato a discriminare correttamente le immagini

Training

▶ Per ognuno degli esempi del training set

Training

► Per ognuno degli esempi del training set

■ La rete riceve in input l'immagine relativa all'esempio considerato e l'associa ad una delle classi presenti

Training

► Per ognuno degli esempi del training set

■ La rete riceve in input l'immagine relativa all'esempio considerato e l'associa ad una delle classi presenti

 Se la classe in output è diversa dall'etichetta dell'esempio, la rete corregge i suoi parametri interni e passa all'immagine successiva

Testing

► L'accuratezza della rete è data dal rapporto tra il numero di esempi classificati scorrettamente ed il numero totale di esempi

Testing

► L'accuratezza della rete è data dal rapporto tra il numero di esempi classificati scorrettamente ed il numero totale di esempi

► Per ognuno degli esempi del test set

Testing

- ► L'accuratezza della rete è data dal rapporto tra il numero di esempi classificati scorrettamente ed il numero totale di esempi
- ► Per ognuno degli esempi del test set
 - La rete riceve in input l'immagine dell'esempio considerato e l'associa ad una delle classi presenti

Testing

- ► L'accuratezza della rete è data dal rapporto tra il numero di esempi classificati scorrettamente ed il numero totale di esempi
- ► Per ognuno degli esempi del test set
 - La rete riceve in input l'immagine dell'esempio considerato e l'associa ad una delle classi presenti
 - Ogni volta che l'output della rete non corrisponde all'etichetta dell'esempio viene incrementato un contatore, necessario per il calcolo dell'accuratezza

Significato Biologico

► Le *Reti Neurali* nascono con lo scopo di modellare una rete neurale biologica

Significato Biologico

► Le *Reti Neurali* nascono con lo scopo di modellare una rete neurale biologica

► Una rete neurale biologica si compone di unità cellulari di base: i neuroni

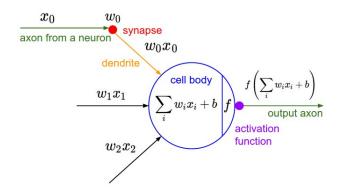
Significato Biologico

► Le *Reti Neurali* nascono con lo scopo di modellare una rete neurale biologica

► Una rete neurale biologica si compone di unità cellulari di base: i neuroni

▶ I neuroni sono collegati tra loro per mezzo di specifiche giunture chiamate *sinapsi*

Neurone



Modello matematico di un neurone

Funzionamento Neurone

► Attraverso un meccanismo di eccitazione ed inibizione i pesi sinaptici controllano quanto un neurone sia influenzato dagli altri

Funzionamento Neurone

- ► Attraverso un meccanismo di eccitazione ed inibizione i pesi sinaptici controllano quanto un neurone sia influenzato dagli altri
- ► I segnali in ingresso al neurone vengono pesati dalle differenti sinapsi, trasportati dai dendriti all'interno del corpo cellulare e sommati tra loro

Funzionamento Neurone

- ► Attraverso un meccanismo di eccitazione ed inibizione i pesi sinaptici controllano quanto un neurone sia influenzato dagli altri
- ► I segnali in ingresso al neurone vengono pesati dalle differenti sinapsi, trasportati dai dendriti all'interno del corpo cellulare e sommati tra loro
- Quando la somma supera una certa soglia, il neurone spara un segnale lungo l'assone

Funzionamento Neurone

- ► Attraverso un meccanismo di eccitazione ed inibizione i pesi sinaptici controllano quanto un neurone sia influenzato dagli altri
- ► I segnali in ingresso al neurone vengono pesati dalle differenti sinapsi, trasportati dai dendriti all'interno del corpo cellulare e sommati tra loro
- Quando la somma supera una certa soglia, il neurone spara un segnale lungo l'assone
- ► La *frequenza di sparo* del neurone viene modellata con una funzione di attivazione *f*

Funzioni di Attivazione

Definizione

Funzioni di Attivazione

Definizione

Una funzione di attivazione è una funzione matematica non lineare che viene usata per calcolare l'output di un neurone. Il suo input è dato dalla somma pesata dei segnali in ingresso al neurone

► Rectifier Linear Unit

Funzioni di Attivazione

Definizione

- ► Rectifier Linear Unit
- ► Sigmoide

Funzioni di Attivazione

Definizione

- ► Rectifier Linear Unit
- ► Sigmoide
- ► Tangente Iperbolica

Funzioni di Attivazione

Definizione

- ► Rectifier Linear Unit
- ► Sigmoide
- ► Tangente Iperbolica
- ► Softplus

Rectifier Linear Unit

Definizione

La Rectifier Linear Unit (ReLU) $r : \mathbb{R} \to [0, +\infty)$ è definita come $r(x) = \max(0, x)$

Rectifier Linear Unit

Definizione

La Rectifier Linear Unit (ReLU) $r : \mathbb{R} \to [0, +\infty)$ è definita come $r(x) = \max(0, x)$

▶ Si differenzia da una funzione di tipo lineare per metà del suo dominio in quanto $\forall x < 0, max(0, x) = 0$

Rectifier Linear Unit

Definizione

La Rectifier Linear Unit (ReLU) $r : \mathbb{R} \to [0, +\infty)$ è definita come $r(x) = \max(0, x)$

- ► Si differenzia da una funzione di tipo lineare per metà del suo dominio in quanto $\forall x < 0, max(0, x) = 0$
- ▶ Presenta un punto di discontinuità in x = 0

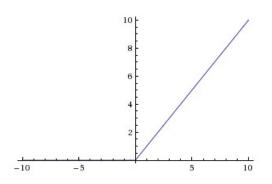
Rectifier Linear Unit

Definizione

La Rectifier Linear Unit (ReLU) $r : \mathbb{R} \to [0, +\infty)$ è definita come $r(x) = \max(0, x)$

- ► Si differenzia da una funzione di tipo lineare per metà del suo dominio in quanto $\forall x < 0, max(0, x) = 0$
- ightharpoonup Presenta un punto di discontinuità in x=0
- ▶ La sua derivata è pari a $1(x \ge 0)$

Rectifier Linear Unit



Rappresentazione grafica ReLU

Sigmoide

Definizione

La Sigmoide $\sigma: \mathbb{R} \to [0,1]$ è definita come $\sigma(x) = \frac{1}{(1+e^{-x})}$

Sigmoide

Definizione

La Sigmoide $\sigma: \mathbb{R} \to [0,1]$ è definita come $\sigma(x) = \frac{1}{(1+e^{-x})}$

► Per elevati valori negativi di input la sigmoide restituisce 0: il neurone non spara affatto

Sigmoide

Definizione

La Sigmoide $\sigma:\mathbb{R} \to [0,1]$ è definita come $\sigma(x)=\frac{1}{(1+e^{-x})}$

- ► Per elevati valori negativi di input la sigmoide restituisce 0: il neurone non spara affatto
- ▶ Per elevati valori positivi la sigmoide restituisce 1: il neurone satura e spara con frequenza di sparo pari a 1

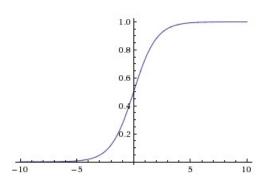
Sigmoide

Definizione

La Sigmoide $\sigma:\mathbb{R}\to [0,1]$ è definita come $\sigma(x)=\frac{1}{(1+e^{-x})}$

- ► Per elevati valori negativi di input la sigmoide restituisce 0: il neurone non spara affatto
- ► Per elevati valori positivi la sigmoide restituisce 1: il neurone satura e spara con frequenza di sparo pari a 1
- ▶ La sua derivata è uguale a $\sigma'(x) = \sigma(x)(1 \sigma(x))$

Sigmoide



Rappresentazione grafica Sigmoide

Tangente Iperbolica

Definizione

La Tangente Iperbolica $tanh: \mathbb{R} \to [-1,1]$ è definita come $tanh(x) = 2\sigma(2x) - 1$

Tangente Iperbolica

Definizione

La Tangente Iperbolica $tanh: \mathbb{R} \to [-1,1]$ è definita come $tanh(x) = 2\sigma(2x) - 1$

▶ La tangente iperbolica è una sigmoide scalata

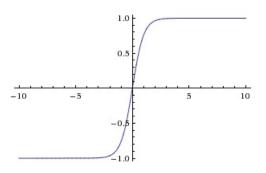
Tangente Iperbolica

Definizione

La Tangente Iperbolica $tanh: \mathbb{R} \to [-1,1]$ è definita come $tanh(x) = 2\sigma(2x) - 1$

- ▶ La tangente iperbolica è una sigmoide scalata
- ► La sua derivata è uguale a $tanh'(x) = 1 tanh^2(x)$

Tangente Iperbolica



Rappresentazione grafica Tangente Iperbolica

Softplus

Definizione

La Softplus $s: \mathbb{R} \to (0, +\infty)$ è definita come $s(x) = \log(1 + e^x)$

Softplus

Definizione

La Softplus $s: \mathbb{R} \to (0, +\infty)$ è definita come $s(x) = \log(1 + e^x)$

► La softplus è una buona approssimazione della ReLU

Softplus

Definizione

La Softplus $s: \mathbb{R} \to (0, +\infty)$ è definita come $s(x) = \log(1 + e^x)$

- ▶ La softplus è una buona approssimazione della ReLU
- ▶ Viene solitamente usata per sostituire la ReLU perché non presenta punti di discontinuità

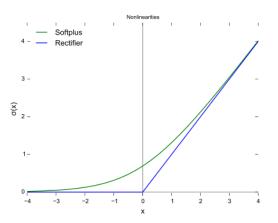
Softplus

Definizione

La Softplus
$$s: \mathbb{R} \to (0, +\infty)$$
 è definita come $s(x) = \log(1 + e^x)$

- ► La softplus è una buona approssimazione della ReLU
- ▶ Viene solitamente usata per sostituire la ReLU perché non presenta punti di discontinuità
- ▶ La sua derivata è uguale a $s'(x) = \frac{1}{(1+e^{-x})}$

Softplus



Confronto grafico tra ReLU e Softplus

Rete Neurale

Definizione

Rete Neurale

Definizione

Una *Rete Neurale* è composta da un insieme di neuroni connessi tra loro in un grafo aciclico

▶ I neuroni sono organizzati in insiemi distinti chiamati *livelli* o *layer*

Rete Neurale

Definizione

- ▶ I neuroni sono organizzati in insiemi distinti chiamati *livelli* o *layer*
- ▶ I livelli sono posti uno di seguito all'altro in modo da formare una sequenza

Rete Neurale

Definizione

- ▶ I neuroni sono organizzati in insiemi distinti chiamati *livelli* o *layer*
- ▶ I livelli sono posti uno di seguito all'altro in modo da formare una sequenza
- ▶ I livelli intermedi prendono il nome di *hidden*

Rete Neurale

Definizione

- ▶ I neuroni sono organizzati in insiemi distinti chiamati *livelli* o *layer*
- ▶ I livelli sono posti uno di seguito all'altro in modo da formare una sequenza
- ▶ I livelli intermedi prendono il nome di hidden
- ► L'output dei neuroni di un livello diventano l'input dei neuroni del livello successivo

Rete Neurale

► Quando si effettua il conteggio dei livelli di una rete non si considera il livello di input

Rete Neurale

► Quando si effettua il conteggio dei livelli di una rete non si considera il livello di input

▶ Una rete a *singolo livello* non presenta livelli hidden

Rete Neurale

► Quando si effettua il conteggio dei livelli di una rete non si considera il livello di input

▶ Una rete a singolo livello non presenta livelli hidden

► Per determinare la grandezza di una rete ci si concentra sul numero di neuroni e sui relativi pesi ad essi associati

Livello Fully-Connected

Definizione

Un livello è di tipo *Fully-Connected* quando i neuroni appartenenti a due livelli adiacenti sono completamente connessi tra loro mentre i neuroni associati ad un singolo livello non condividono nessuna connessione

Livello Fully-Connected

Definizione

Un livello è di tipo *Fully-Connected* quando i neuroni appartenenti a due livelli adiacenti sono completamente connessi tra loro mentre i neuroni associati ad un singolo livello non condividono nessuna connessione

 I pesi dei neuroni di ciascun livello sono salvati all'interno di matrici

Livello Fully-Connected

Definizione

Un livello è di tipo *Fully-Connected* quando i neuroni appartenenti a due livelli adiacenti sono completamente connessi tra loro mentre i neuroni associati ad un singolo livello non condividono nessuna connessione

- ► I pesi dei neuroni di ciascun livello sono salvati all'interno di matrici
- ► Le righe di una matrice identificano i neuroni del livello mentre le colonne contengono i pesi di ciascun neurone

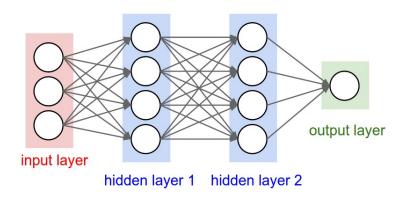
Livello Fully-Connected

Definizione

Un livello è di tipo *Fully-Connected* quando i neuroni appartenenti a due livelli adiacenti sono completamente connessi tra loro mentre i neuroni associati ad un singolo livello non condividono nessuna connessione

- ► I pesi dei neuroni di ciascun livello sono salvati all'interno di matrici
- ► Le righe di una matrice identificano i neuroni del livello mentre le colonne contengono i pesi di ciascun neurone
- ► La struttura a livelli di una rete neurale permette di sfruttare le potenzialità del calcolo matriciale

Livello Fully-Connected



Una rete neurale a 3 livelli

Funzionamento

Funzionamento

Il processo di apprendimento di una rete neurale è suddiviso in quattro fasi distinte

► Inizializzazione dei pesi

Funzionamento

- ► Inizializzazione dei pesi
- ► Forward Propagation

Funzionamento

- ► Inizializzazione dei pesi
- ► Forward Propagation
- ► Calcolo della Funzione di Perdita

Funzionamento

- ► Inizializzazione dei pesi
- ► Forward Propagation
- ► Calcolo della Funzione di Perdita
- ► Back Propagation

Inizializzazione dei pesi

► Al momento della nascita gli esseri umani non sono in grado di discriminare nessun tipo di oggetto a causa del mancato addestramento della loro rete neurale biologica

Inizializzazione dei pesi

► Al momento della nascita gli esseri umani non sono in grado di discriminare nessun tipo di oggetto a causa del mancato addestramento della loro rete neurale biologica

▶ Per riprodurre questo comportamento, all'inizio della fase di training, i pesi sinaptici *w_i* di ciascun livello vengono inizializzati in maniera casuale

Forward Propagation

Definizione

Forward Propagation

Definizione

La Forward Propagation è il meccanismo utilizzato da una rete neurale per associare un'immagine ad una determinata classe

lackbox L'output dei neuroni del livello i viene moltiplicato per la matrice dei pesi del livello i+1 ottenendo il vettore v

Forward Propagation

Definizione

- ightharpoonup L'output dei neuroni del livello i viene moltiplicato per la matrice dei pesi del livello i+1 ottenendo il vettore v
- lacktriangle Al vettore v viene aggiunto il vettore dei bias del livello i+1

Forward Propagation

Definizione

- ightharpoonup L'output dei neuroni del livello i viene moltiplicato per la matrice dei pesi del livello i+1 ottenendo il vettore v
- lacktriangle Al vettore v viene aggiunto il vettore dei bias del livello i+1
- ightharpoonup L'output del livello i+1 si ottiene applicando la funzione di attivazione f ad ogni entry del vettore v

Forward Propagation

Definizione

- ightharpoonup L'output dei neuroni del livello i viene moltiplicato per la matrice dei pesi del livello i+1 ottenendo il vettore v
- lacktriangle Al vettore v viene aggiunto il vettore dei bias del livello i+1
- ightharpoonup L'output del livello i+1 si ottiene applicando la funzione di attivazione f ad ogni entry del vettore v
- ► Le operazioni precedenti sono svolte per tutti i livelli ad eccezione dell'ultimo

Calcolo della funzione di perdita

Definizione

Calcolo della funzione di perdita

Definizione

Una *funzione di perdita L* viene utilizzata per determinare l'errore di classificazione di una rete neurale

▶ La funzione di perdita più usata è la *Mean Squared Error (MSE)* $L = \frac{1}{2} \sum (y - o)^2$

Calcolo della funzione di perdita

Definizione

- ▶ La funzione di perdita più usata è la *Mean Squared Error (MSE)* $L = \frac{1}{2} \sum (y o)^2$
- ▶ y identifica l'output della rete mentre o l'etichetta dell'esempio considerato

Calcolo della funzione di perdita

Definizione

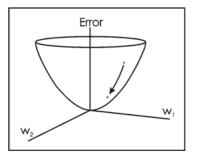
- ▶ La funzione di perdita più usata è la *Mean Squared Error (MSE)* $L = \frac{1}{2} \sum (y o)^2$
- ▶ y identifica l'output della rete mentre o l'etichetta dell'esempio considerato
- ► Minimizzando la funzione di perdita *L* si riduce l'errore di una rete neurale

Calcolo della funzione di perdita

Definizione

- ▶ La funzione di perdita più usata è la *Mean Squared Error (MSE)* $L = \frac{1}{2} \sum (y o)^2$
- ▶ y identifica l'output della rete mentre o l'etichetta dell'esempio considerato
- ► Minimizzando la funzione di perdita *L* si riduce l'errore di una rete neurale
- ► Calcolando la derivata di *L* in funzione dei pesi *w_i* si individua il minimo globale della funzione di perdita

Funzione di perdita



Mean Squared Error (MSE). I pesi w_1 e w_2 sono le variabili indipendenti. La funzione di perdita L è la variabile dipendente

Back Propagation

Definizione

La Back Propagation è il meccanismo utilizzato da una rete neurale per correggere gli errori di classificazione. Vengono individuati i pesi w_i che hanno influenzato maggiormente l'errore commesso e viene aggiornato il loro valore in modo da ridurre la funzione di perdita

Back Propagation

Definizione

La Back Propagation è il meccanismo utilizzato da una rete neurale per correggere gli errori di classificazione. Vengono individuati i pesi w_i che hanno influenzato maggiormente l'errore commesso e viene aggiornato il loro valore in modo da ridurre la funzione di perdita

▶ Per calcolare la derivata della funzione L in funzione dei pesi w_i viene usata la regola della catena (chain rule)

Back Propagation

Definizione

La Back Propagation è il meccanismo utilizzato da una rete neurale per correggere gli errori di classificazione. Vengono individuati i pesi w_i che hanno influenzato maggiormente l'errore commesso e viene aggiornato il loro valore in modo da ridurre la funzione di perdita

- ▶ Per calcolare la derivata della funzione L in funzione dei pesi w_i viene usata la regola della catena (chain rule)
- Questa regola è usata per trovare la derivata di una funzione composta

Aggiornamento dei Pesi e Learning Rate

▶ Il nuovo valore del peso w_i è dato dalla regola di aggiornamento $w_i = w_i - \eta \frac{\partial L}{\partial w_i} = w_i + \Delta w_i$

Aggiornamento dei Pesi e Learning Rate

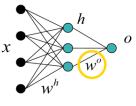
- ▶ Il nuovo valore del peso w_i è dato dalla regola di aggiornamento $w_i = w_i \eta \frac{\partial L}{\partial w_i} = w_i + \Delta w_i$
- ▶ Il learning rate η è un parametro usato per controllare la velocità di aggiornamento dei pesi

Aggiornamento dei Pesi e Learning Rate

- ▶ Il nuovo valore del peso w_i è dato dalla regola di aggiornamento $w_i = w_i \eta \frac{\partial L}{\partial w_i} = w_i + \Delta w_i$
- ▶ Il learning rate η è un parametro usato per controllare la velocità di aggiornamento dei pesi
- ► Un learning rate alto comporta aggiornamenti rapidi, un tempo di esecuzione più basso, ma una maggiore probabilità di terminare in un minimo locale

Aggiornamento dei Pesi e Learning Rate

- ▶ Il nuovo valore del peso w_i è dato dalla regola di aggiornamento $w_i = w_i \eta \frac{\partial L}{\partial w_i} = w_i + \Delta w_i$
- ▶ Il learning rate η è un parametro usato per controllare la velocità di aggiornamento dei pesi
- ► Un learning rate alto comporta aggiornamenti rapidi, un tempo di esecuzione più basso, ma una maggiore probabilità di terminare in un minimo locale
- ► Al contrario, un basso learning rate riduce la probabilità di terminare in un minimo locale, ma i tempi di esecuzione si allungano notevolmente



$$oldsymbol{x} \in \mathbb{R}^{n,1} \quad oldsymbol{w^h} \in \mathbb{R}^{n,m}$$

$$oldsymbol{h} \in \mathbb{R}^{m,1} \quad oldsymbol{w^o} \in \mathbb{R}^{1,m}$$

$$z_j^h = \sum_{i=0}^n w_{ij}^h x_i$$

$$z^o = \sum_{j=0}^m w_j^o h_j$$

$$h_j = f(z_j^h)$$

$$o = f(z^o)$$

Esempio Back Propagation

lacktriangle Derivata della funzione L in funzione del peso w_j^o

$$\frac{\partial L}{\partial w_j^o} = \frac{\partial L}{\partial o} \cdot \frac{\partial o}{\partial z^o} \cdot \frac{\partial z^o}{\partial w_j}$$

Esempio Back Propagation

lacktriangle Derivata della funzione L in funzione del peso w_j^o

$$\frac{\partial L}{\partial w_j^o} = \frac{\partial L}{\partial o} \cdot \frac{\partial o}{\partial z^o} \cdot \frac{\partial z^o}{\partial w_j}$$

$$\frac{\partial L}{\partial o} = \frac{\partial}{\partial o} \left[\frac{1}{2} (y - o)^2 \right] = -(y - o)$$

Esempio Back Propagation

lackbox Derivata della funzione L in funzione del peso w_j^o

$$\frac{\partial L}{\partial w_j^o} = \frac{\partial L}{\partial o} \cdot \frac{\partial o}{\partial z^o} \cdot \frac{\partial z^o}{\partial w_j}$$

$$\frac{\partial L}{\partial o} = \frac{\partial}{\partial o} \left[\frac{1}{2} (y - o)^2 \right] = -(y - o)$$

Esempio Back Propagation

lacktriangle Derivata della funzione L in funzione del peso w_j^o

$$\frac{\partial L}{\partial w_j^o} = \frac{\partial L}{\partial o} \cdot \frac{\partial o}{\partial z^o} \cdot \frac{\partial z^o}{\partial w_j}$$

$$\frac{\partial L}{\partial o} = \frac{\partial}{\partial o} \left[\frac{1}{2} (y - o)^2 \right] = -(y - o)$$

$$\blacksquare \frac{\partial z^o}{\partial w_j^o} = h_j$$

Esempio Back Propagation

lacktriangle Risultato della derivata della funzione L in funzione del peso w_j^o

$$\frac{\partial L}{\partial w_j^o} = -(y - o) \cdot f'(z^o) \cdot h_j = -\delta_j^o h_j$$

Esempio Back Propagation

lacktriangle Risultato della derivata della funzione L in funzione del peso w_j^o

$$\frac{\partial L}{\partial w_j^o} = -(y - o) \cdot f'(z^o) \cdot h_j = -\delta_j^o h_j$$

► Aggiornamento del peso w_i^o

$$\Delta w_j^o = \eta \delta_j^o h_j$$



$$\frac{\partial L}{\partial w_{ij}^h} = \frac{\partial L}{\partial o} \cdot \frac{\partial o}{\partial z^o} \cdot \frac{\partial z^o}{\partial h_j} \cdot \frac{\partial h_j}{\partial z_j^h} \cdot \frac{\partial z_j^h}{\partial w_{ij}^h}$$

$$\frac{\partial L}{\partial o} = \frac{\partial}{\partial o} \left[\frac{1}{2} (y - o)^2 \right] = -(y - o)$$

$$\frac{\partial L}{\partial o} = \frac{\partial}{\partial o} \left[\frac{1}{2} (y - o)^2 \right] = -(y - o)$$
$$\frac{\partial o}{\partial z^o} = f'(z^o)$$

$$\frac{\partial L}{\partial o} = \frac{\partial}{\partial o} \left[\frac{1}{2} (y - o)^2 \right] = -(y - o)$$

$$\frac{\partial o}{\partial z^o} = f'(z^o)$$

$$\frac{\partial z^o}{\partial h_j} = w_j^o$$

$$\frac{\partial L}{\partial o} = \frac{\partial}{\partial o} \left[\frac{1}{2} (y - o)^2 \right] = -(y - o)$$

$$\frac{\partial o}{\partial z^o} = f'(z^o)$$

$$\frac{\partial z^o}{\partial h_j} = w_j^o$$

$$\frac{\partial h_j}{\partial z_j^h} = f'(z_j^h)$$

$$\frac{\partial L}{\partial o} = \frac{\partial}{\partial o} \left[\frac{1}{2} (y - o)^2 \right] = -(y - o)$$

$$\frac{\partial o}{\partial z^o} = f'(z^o)$$

$$\frac{\partial z^o}{\partial h_j} = w_j^o$$

$$\frac{\partial h_j}{\partial z_j^h} = f'(z_j^h)$$

$$\frac{\partial z_j^h}{\partial w_{ij}^h} = x_i$$

Esempio Back Propagation

lacktriangle Risultato della derivata della funzione L in funzione del peso w_{ij}^h

$$\frac{\partial L}{\partial w_{ij}^h} = -(y - o) \cdot f'(z^o) \cdot w_j^o \cdot f'(z_j^h) \cdot x_i = -\delta_j^h x_i$$

Esempio Back Propagation

lacktriangle Risultato della derivata della funzione L in funzione del peso w_{ij}^h

$$\frac{\partial L}{\partial w_{ij}^h} = -(y - o) \cdot f'(z^o) \cdot w_j^o \cdot f'(z_j^h) \cdot x_i = -\delta_j^h x_i$$

ightharpoonup Aggiornamento del peso w_{ij}^h

$$\Delta w_{ij}^h = \eta \delta_j^h x_i$$

Rete Neurale Convoluzionale

Una Rete Neurale Convoluzionale si differenzia da una più classica in quanto assume che l'input della rete sia un'immagine

Obiettivo

► Si vuole costruire una rete neurale convoluzionale che permetta il riconoscimento di cifre numeriche scritte a mano

Obiettivo

- ► Si vuole costruire una rete neurale convoluzionale che permetta il riconoscimento di cifre numeriche scritte a mano
- ► Le cifre da riconoscere sono salvate come immagini in scala di grigio a 8 bit. Un pixel può assumere solo i valori che sono compresi nell'intervallo [0, 255]

Objettivo

- ► Si vuole costruire una rete neurale convoluzionale che permetta il riconoscimento di cifre numeriche scritte a mano
- ► Le cifre da riconoscere sono salvate come immagini in scala di grigio a 8 bit. Un pixel può assumere solo i valori che sono compresi nell'intervallo [0,255]
- ► L'output della rete è dato dalle 10 cifre numeriche che si vogliono riconoscere

Objettivo

- ► Si vuole costruire una rete neurale convoluzionale che permetta il riconoscimento di cifre numeriche scritte a mano
- ► Le cifre da riconoscere sono salvate come immagini in scala di grigio a 8 bit. Un pixel può assumere solo i valori che sono compresi nell'intervallo [0, 255]
- ► L'output della rete è dato dalle 10 cifre numeriche che si vogliono riconoscere
- ► La rete riceve in input un'immagine e le associa la cifra numerica corrispondente

► Le immagini che identificano gli esempi del training e del test set hanno una dimensione di 28 × 28 mentre le etichette rappresentano le cifre corrispondenti alle immagini

► Le immagini che identificano gli esempi del training e del test set hanno una dimensione di 28 × 28 mentre le etichette rappresentano le cifre corrispondenti alle immagini

▶ Il training ed il test set provengono dal database *MNIST* e contengono rispettativamente 60000 esempi di train e 10000 di test

Struttura

► La rete neurale convoluzionale sviluppata si compone di 3 livelli

Struttura

► La rete neurale convoluzionale sviluppata si compone di 3 livelli

▶ Due livelli hidden di tipo convoluzionale ed un livello di output di tipo fully connected

Struttura

► La rete neurale convoluzionale sviluppata si compone di 3 livelli

▶ Due livelli hidden di tipo convoluzionale ed un livello di output di tipo fully connected

► La struttura si basa su una rete neurale convoluzionale chiamata Dnn

Struttura

► La rete neurale convoluzionale sviluppata si compone di 3 livelli

► Due livelli hidden di tipo convoluzionale ed un livello di output di tipo fully connected

► La struttura si basa su una rete neurale convoluzionale chiamata Dnn

► La Dnn è scritta in linguaggio C e adotta un approccio di tipo sequenziale

Struttura

	Input	Hidden 1	Hidden 2	Output
Dimensione	28 × 28	24 × 24	20 × 20	10 × 1
Numero di Nodi	784	2880	2000	10
Profondità	rofondità 1		1	1
Dimensione filtro		5	5	

Table: Struttura Rete Neurale

	Input	Hidden 1	Hidden 2	Output
Sigmoide		√	√	√
Tanh		√	√	√
Softplus		√	√	√

Table: Funzioni di attivazione per livello

Considerazioni

► I calcoli interni alla rete sono svolti usando il formato di dato double in modo da non perdere precisione numerica nei vari passaggi

Considerazioni

- I calcoli interni alla rete sono svolti usando il formato di dato double in modo da non perdere precisione numerica nei vari passaggi
- ▶ All'inizio della fase di training i pixel delle immagini vengono riscalati nell'intervallo [0, 1] per poter essere compatibili con il formato di dato usato dalla rete

Considerazioni

- ► I calcoli interni alla rete sono svolti usando il formato di dato double in modo da non perdere precisione numerica nei vari passaggi
- ▶ All'inizio della fase di training i pixel delle immagini vengono riscalati nell'intervallo [0,1] per poter essere compatibili con il formato di dato usato dalla rete
- ► Tutti i dati e le strutture dati necessarie al funzionamento della rete vengono allocate all'inizio dell'esecuzione e deallocate al suo termine

Considerazioni

- I calcoli interni alla rete sono svolti usando il formato di dato double in modo da non perdere precisione numerica nei vari passaggi
- ► All'inizio della fase di training i pixel delle immagini vengono riscalati nell'intervallo [0,1] per poter essere compatibili con il formato di dato usato dalla rete
- ► Tutti i dati e le strutture dati necessarie al funzionamento della rete vengono allocate all'inizio dell'esecuzione e deallocate al suo termine
- ► In modo da poter confrontare tra loro i risultati ottenuti le funzioni di attivazione utilizzate sono le stesse della rete sequenziale

Analisi dei Risultati