Redes Neurais Convolucionais

André Gustavo Hochuli

Orientadores: Dr. Luiz E. S. Oliveira/Dr. Alceu Britto

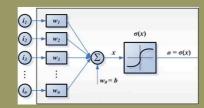
Programa de Pós-Graduação em Informática

Departamento de Informática

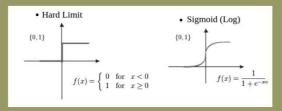
UFPR

Redes Neurais

- Neurônio Artificial
 - Vetor de Caracteristícas
 - Pesos
 - Bias
 - Função de Ativação

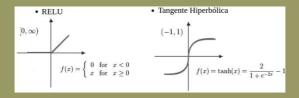


- Funções de Ativação
 - Dado uma entrada, define um estado para o neurônio.

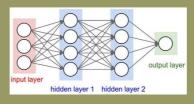


Redes Neurais

• Funções de Ativação



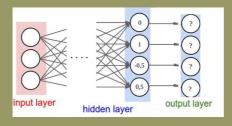
• Rede Neural Artificial (MLP)



Redes Neurais Convolucionais

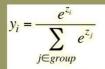
Redes Neurais

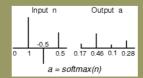
• Problema: Como determinar a probabilidade de cada classe na camada de saída da rede neural ?



Redes Neurais

- Função SoftMax
 - Normaliza entre 0 e 1 as saídas, em um problema multi-classes, obtidas por um classificador linear (Ex: Neurônios).
 - Aplicada na camada de saída da rede (output layer).
 - Objetivo: Definir a probabilidade de uma classe dentro de um problema multiclasses





Redes Neurais Convolucionais

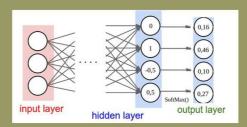
Redes Neurais

• Função SoftMax - Exemplo



$$e^{0}$$
 = 1.0000
 e^{1} = 2.7182
 $e^{-0.5}$ = 0.6065
 $e^{0.5}$ = 1.6487

$$\sum_{j \in group} e^{z_j} = \sim 5.9734$$



$$y_0 = \frac{1.0000}{\sim 5.9734} = 0.16$$

$$y_1 = \frac{2.7182}{\sim 5.9734} = 0.46$$

$$y_2 = \frac{0.6065}{\sim 5.9734} = 0.10$$

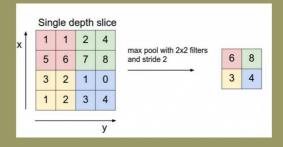
$$y_3 = \frac{1.6487}{\sim 5.9734} = 0.27$$



Convoluções Operações entre Matrizes (Imagem X Kernel) Ex: Filtros, Bordas, Etc Parâmetros do Kernel Tamanho Passo / Salto Pesos "Padding"

Pooling (Agregação)

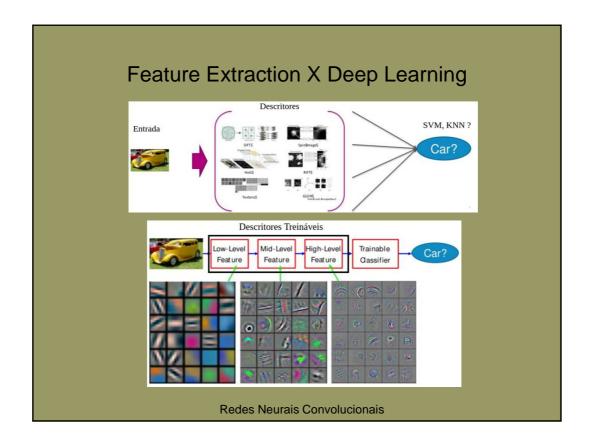
- Convolução para reduzir escala (downsampling)
- Max, Avg, Mediana, etc.
- Max é o mais comum



Redes Neurais Convolucionais

Deep Learning

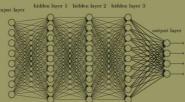
- Aprendizado baseado em Multi-Camadas (RN Densas)
- Representação dos dados em diferentes níveis de abstração
- Extração de Características é Implícita
- Elevada quantidade de parâmetros (Ajuste por BackProgation)
- Necessita de um grande número de exemplos para o aprendizado eficiente
- O aprendizado é voltado para compreensão pela máquina, ou seja, os dados são de díficil compreensão/visualização humana
- Vasta aplicação na área de Visão Computacional (processamento de áudio, imagens, vídeo, etc).



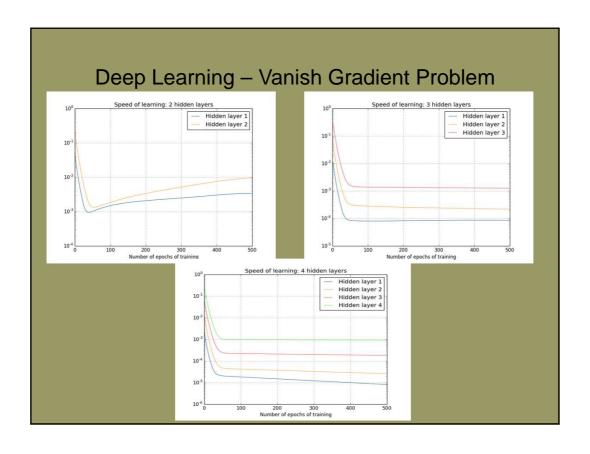
Deep Learning – Vanish Gradient Problem

Problema do desaparecimento do gradiente e convergência da rede

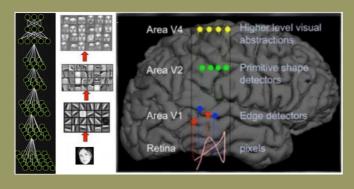
- → Valores de entrada mapeados em gradientes pequenos
- ightarrow Ativação por Sigmoid [0 ightarrow1] ou Tangh [-1 ightarrow 1]
- → Variação "pequena"
- Agrava ao longo de uma rede múltiplas camadas
 - → Uma mudança de valores na entrada, pouco altera as camadas mais distantes



- · Aprendizado mais se torna mais lento
- Solução encontrada: RELU [f(x) = max(0,x)]
 → Mapeamento [0,∞]



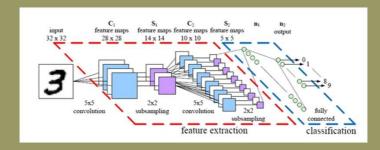
- Inspiradas no modelo biológico da visão
- Conceito de Deep Learning (Multi-Camadas)
- Idealizada no ínicio do anos 90 [Lecun], e vasta aplicação após 2006 devido a "popularização" de GPU's (Custo ~\$ 3000,00)
- Treinamento de alto custo computacional e requer numerosa base de dados



Redes Neurais Convolucionais

Redes Neurais Convolucionais

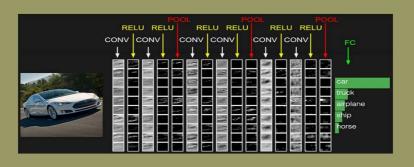
- Compostas de duas grandes etapas:
 - →Extração de Características pelas Camadas Convolucionais
 - →Classificação



Redes Neurais Convolucionais

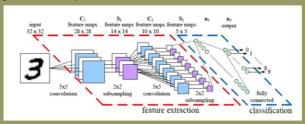
Tipos de Camadas (Layers)

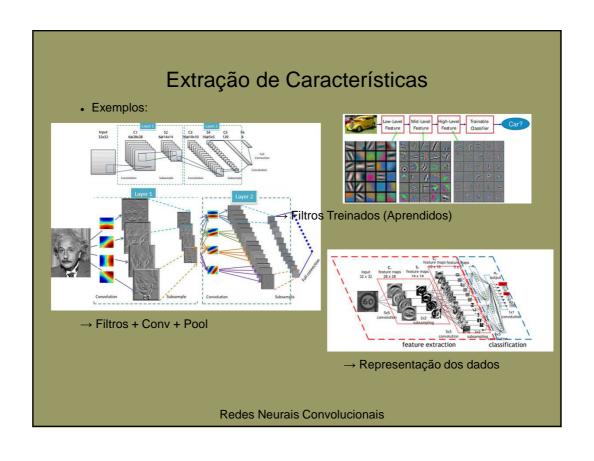
- Convolucional : Definem os filtros (Aprendizado / BackPropagation)
- Ativação: Neurônios (Relu / Sigmoid / TangH)
- Pooling: Reduzem as escalas (Max, Median, etc..)
- Fully-Connected (FC): Camada que determina as classes (Classificador)

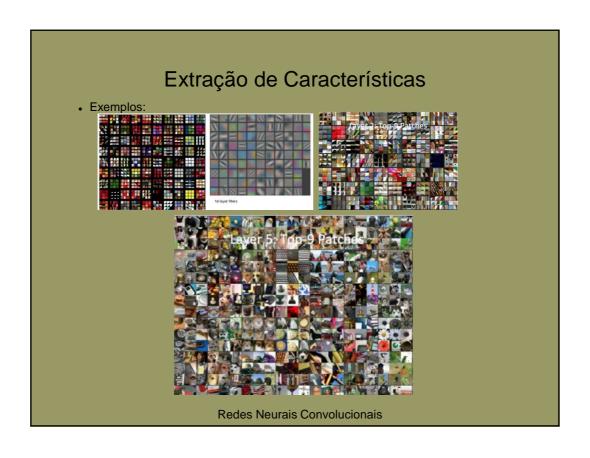


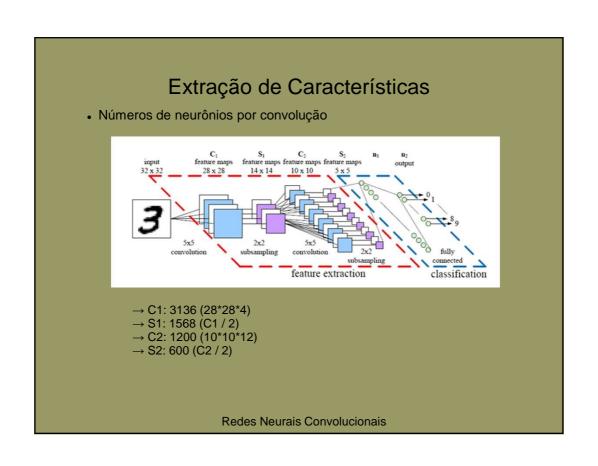
Extração de Características

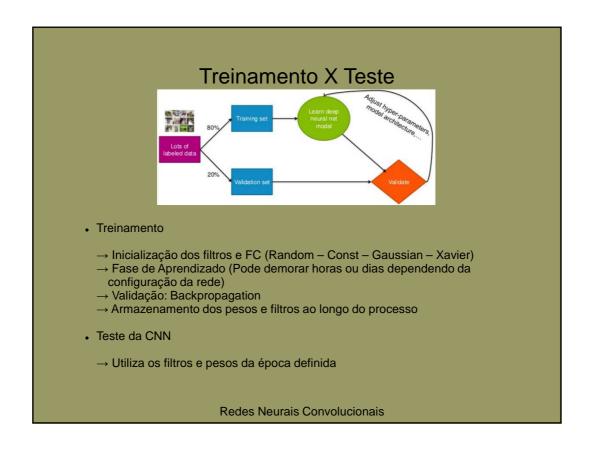
- Transforma uma imagem em um vetor de características
 - → Sequência de Convoluções, Ativação e Pooling's
 - → Convoluções: altera a representação dos dados e aprende os filtros
 - ightarrow Pooling: reduz a escala para o próximo layer Como ?
- Pesos dos filtros são calculados automaticamente (BackPropagation)
- Cada filtro aprendido é um extrator de características
- Cada imagem resultante de um filtro é um mapa de características
- Os pooling's s\u00e3o necess\u00e1rios para reduzir a quantidade de caracter\u00edsticas por filtro (redu\u00e7\u00e3o de escala)

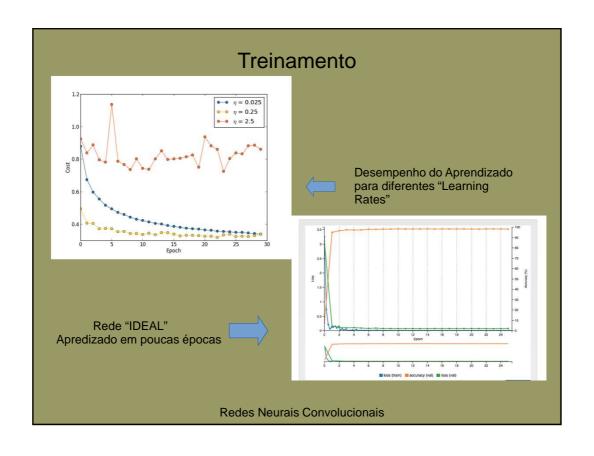


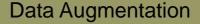












• O que fazer se houver poucos exemplos na base ? Ou pouca variabilidade de uma mesma classe ?

Amostra -



Data Augmentation

Ampliação do número de amostras modificando a amostra original:

- → Translações→ Ruídos
- → Brilho / Contraste
 - \rightarrow Flip's
 - → Smooth's



Redes Neurais Convolucionais

Deep Learning - Análise

Pros

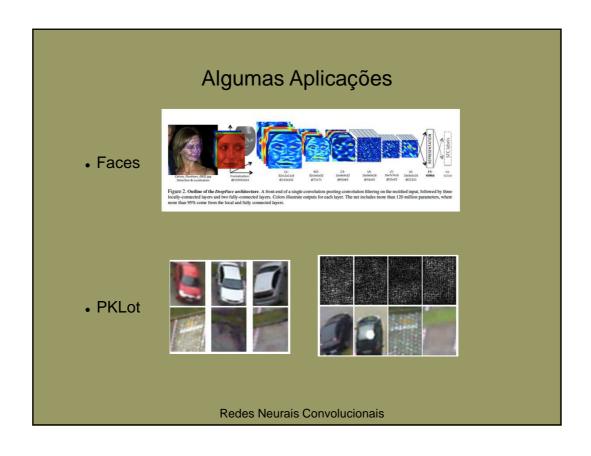
- Enables learning of features rather than hand tuning
- Impressive performance gains on
 - Computer vision
 - Speech recognition
 - Some text analysis
- Potential for much more impact

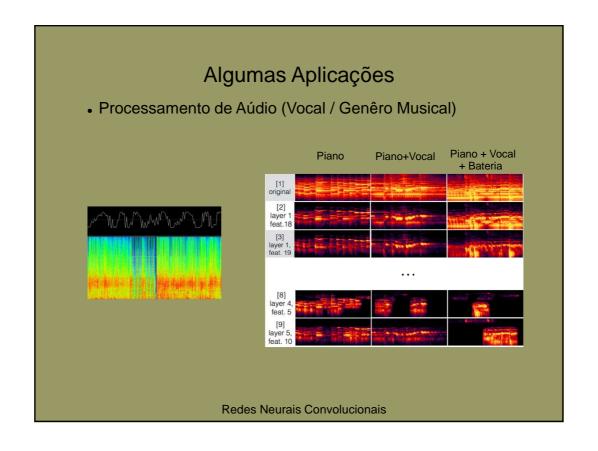
Cons

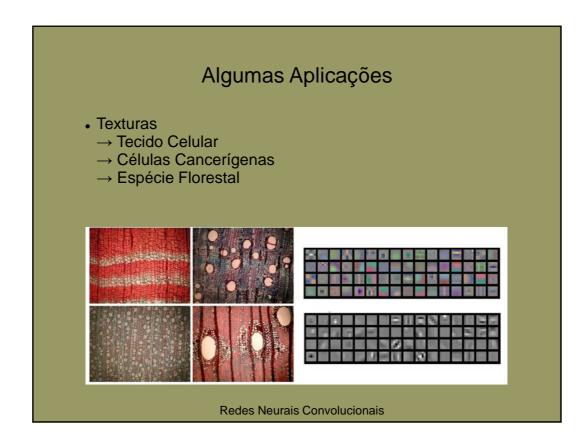
- Computationally really expensive
- Requires a lot of data for high accuracy
- · Extremely hard to tune
 - Choice of architecture
 - Parameter types
 - Hyperparameters
 - Learning algorithm

- ..

Computational + so many choices = incredibly hard to tune



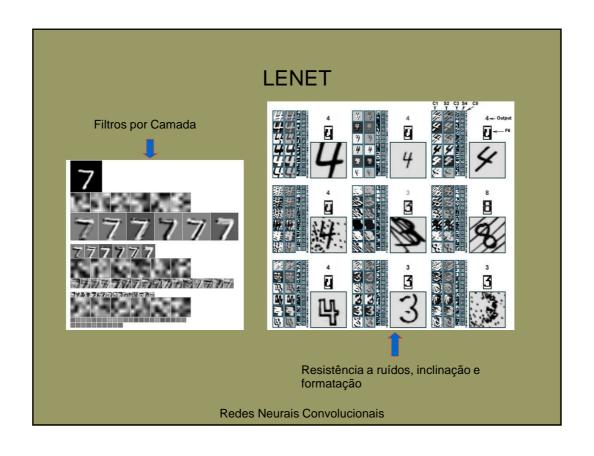


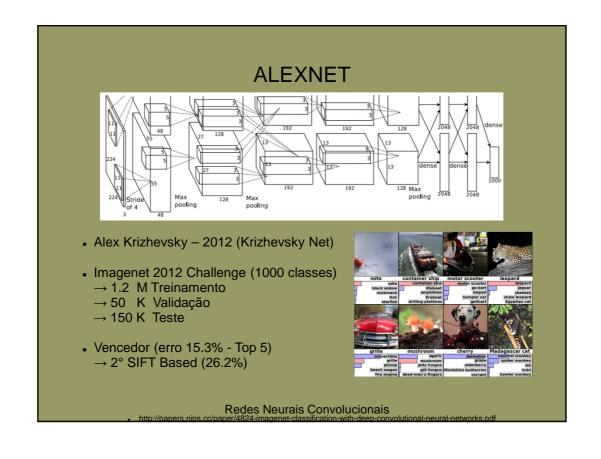


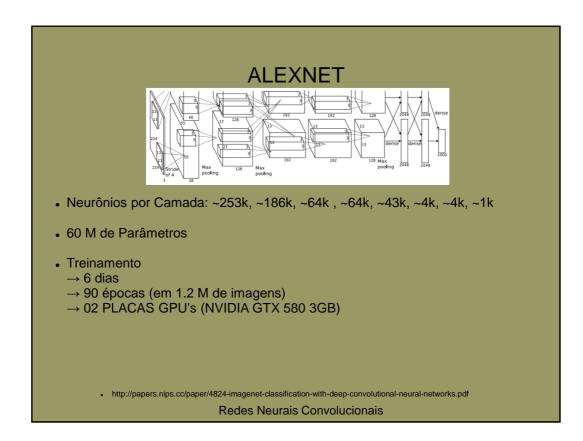


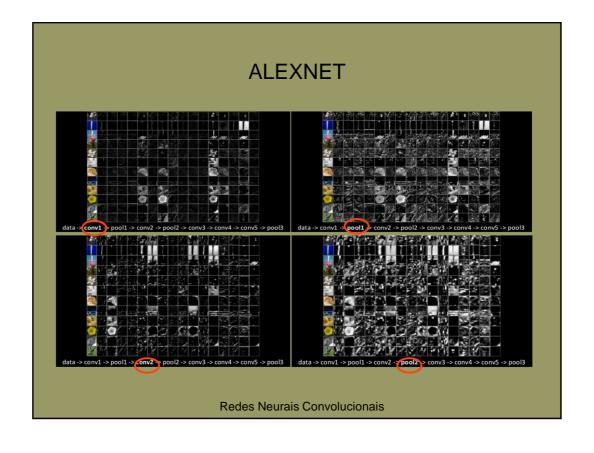
LENET-5 • Yan Lecun – 1998 • Primeira CNN implementada e testada com sucesso (Bell Labs) • Reconhecimento de Dígitos Manuscritos → MNIST DATASET (10 Classes [#0....#9]) → 60 K Treinamento → 10 K Teste • 0.95% (erro) • ~ 345 K de conexões • ~ 60 K parâmetros Ct. t.maps 16@10.10 St. t.maps 16@40.5 Redes Neurais Convolucionais

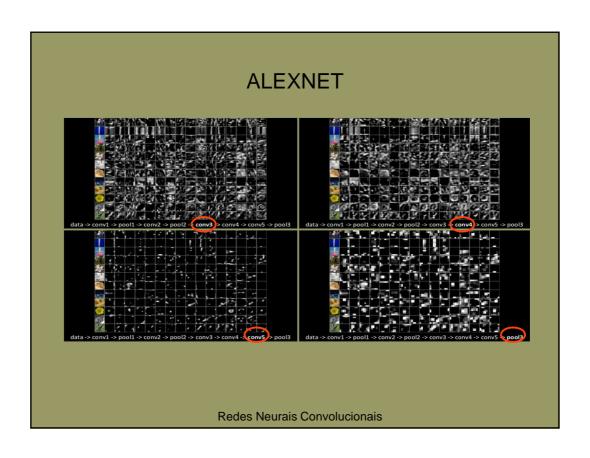


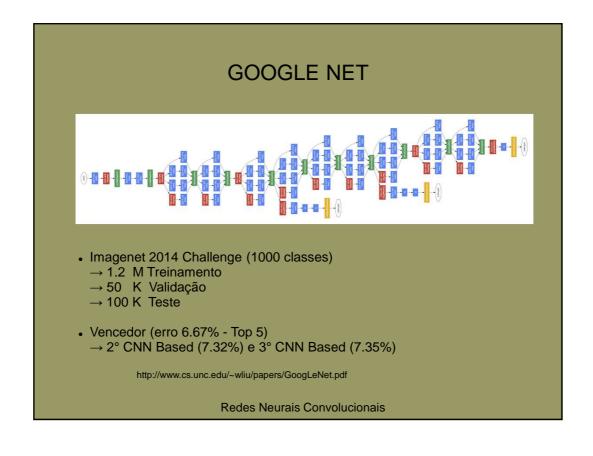


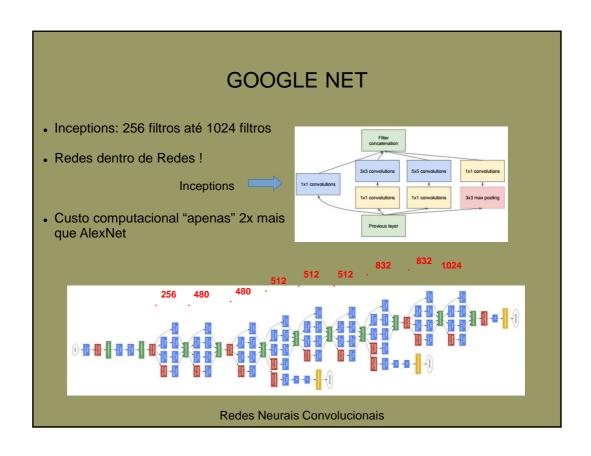




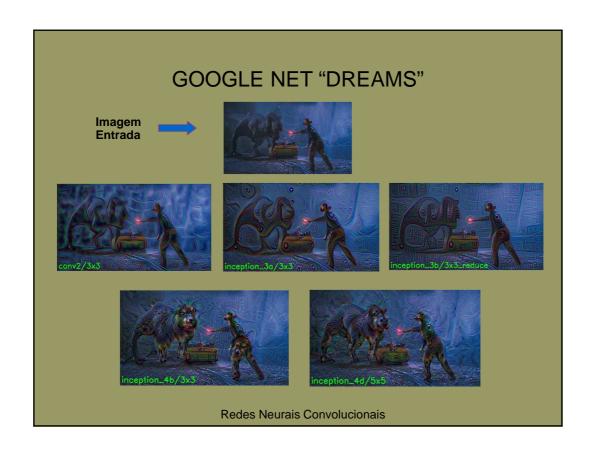


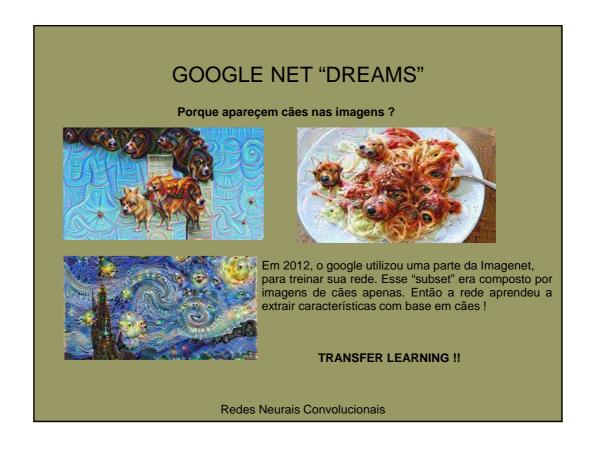


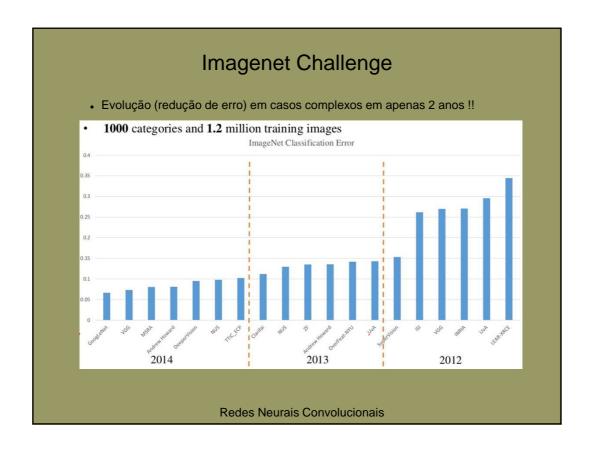




patch size/ output #3×3 #3×3 #5×5 #5×5 pool											
type	stride	size	depth	#1×1	reduce	#3×3	reduce	#5×5	proj	params	ops
convolution	7×7/2	112×112×64	1							2.7K	34M
max pool	3×3/2	56×56×64	0								
convolution	3×3/1	56×56×192	2		64	192				112K	360N
max pool	3×3/2	28×28×192	0								
inception (3a)		28×28×256	2	64	96	128	16	32	32	159K	128N
inception (3b)		28×28×480	2	128	128	192	32	96	64	380K	304N
max pool	3×3/2	14×14×480	0								
inception (4a)		14×14×512	2	192	96	208	16	48	64	364K	73M
inception (4b)		14×14×512	2	160	112	224	24	64	64	437K	88M
inception (4c)		14×14×512	2	128	128	256	24	64	64	463K	100N
inception (4d)		14×14×528	2	112	144	288	32	64	64	580K	119N
inception (4e)		14×14×832	2	256	160	320	32	128	128	840K	170N
max pool	3×3/2	7×7×832	0								
inception (5a)		7×7×832	2	256	160	320	32	128	128	1072K	54M
inception (5b)		7×7×1024	2	384	192	384	48	128	128	1388K	71M
avg pool	7×7/1	1×1×1024	0								
dropout (40%)		1×1×1024	0								
linear		1×1×1000	1							1000K	1M
softmax		1×1×1000	0								







FrameWork CAFFE DEEP LEARNING

- Implementação C++ / CUDA (GPU)
- API Python
- SITE: http://caffe.berkeleyvision.org/
- Tutorial de Instalação:

http://www.inf.ufpr.br/aghochuli/caffe/

http://caffe.berkeleyvision.org/installation.html

 Sintaxe da configuração de uma rede: http://caffe.berkeleyvision.org/tutorial/

FrameWork CAFFE DEEP LEARNING

• lenet_solver.prototxt

```
# The train/test net protocol buffer definition』
net: "dummy/models/lenet/lenet_train_val.prototxt"』
# test_iter specifies how many forward passes the test should carry out.
# In the case of MNIST, we have test batch size 100 and 100 test iterations, J
# covering the full 10,000 testing images.』
test_iter: 100↓
# Carry out testing every 500 training iterations.↓
test_interval: 500↓
# The base learning rate, momentum and the weight decay of the network.
momentum: 0.9🍕
# The learning rate policy lr_policy: "inv" l
gamma: 0.0001
power: 0.75
#Display every 100 iterations,
display: 100,
#The maximum number of iterations,
max_iter: 10000 J
# snapshot intermediate results』
snapshot: 2000 J
snapshot. 2000s
snapshot_prefix: "dummy/models/lenet/lenet" b
# solver mode: CPU or GPU
solver_mode: GPU
```

Redes Neurais Convolucionais

FrameWork CAFFE DEEP LEARNING

lenet_train_val.prototxt : Data Sources

```
layer { J
name: "mnist" J
type: "Data" J
top: "data" J
top: "label" J
name: "LeNet"』
layer {』
name: "script" a
type: "Data" a
top: "data" a
top: "label" a
                                                              include { 』
 include { |
                                                                phase: TEST J
phase: TRAIN』
                                                              transform_param { | scale: 0.00390625 | 
 transform_param { J
  scale: 0.00390625$
                                 1 / 256
                                                              data_param { |
 data_param { |
                                                                source: "dummy/data/dummy_val_lmdb".
  source: "dummy/data/dummy_train_lmdb" |
                                                                batch_size: 64
  batch_size: 64
                                                                backend: LMDB
  backend: LMDB
```

