

# Мало данных

# Мало данных

Маленький объем обучающей выборки - частая проблема.

Подходы к решению:

- захардкодить знания
  - inductive biases
- увеличить обучающую выборку
  - аугментации
  - active learning
  - weakly-supervised learning
- использовать знания из других задач
  - transfer learning (self-supervised learning)
  - синтетические данные
  - few-shot learning

# Inductive bias

# Inductive bias

**Inductive bias** — это априорные знания о природе данных, которые человек некоторым образом вкладывает в модель машинного обучения.

CNNs > трансформеров на малых данных благодаря *inductive biases*:

- локальность признаков;
- использование 2d структуры;
- трансляционная инвариантность;
- иерархичность признаков;

Можно привнести другие (напр., rotation invariance).

# Аугментация данных

# Аугментация данных

Опр. Аугментация данных - техника искусственного увеличения датасета путем модификации его элементов.

Почему улучшает обобщающую способность:

- увеличивает кол-во данных;
- обучает инвариантности к разумным модификациям.

# Геометрические преобразования

Геометрические преобразования меняют расположение пикселей, оставляя *неизменными* значения.

Примеры:

- трансляция (translation)
- поворот (rotation)
- отражение (flipping)
- масштабирование (scaling)
- обрезка (cropping)
- изменение перспективы

translation



rotation



flipping



scaling



cropping



perspective

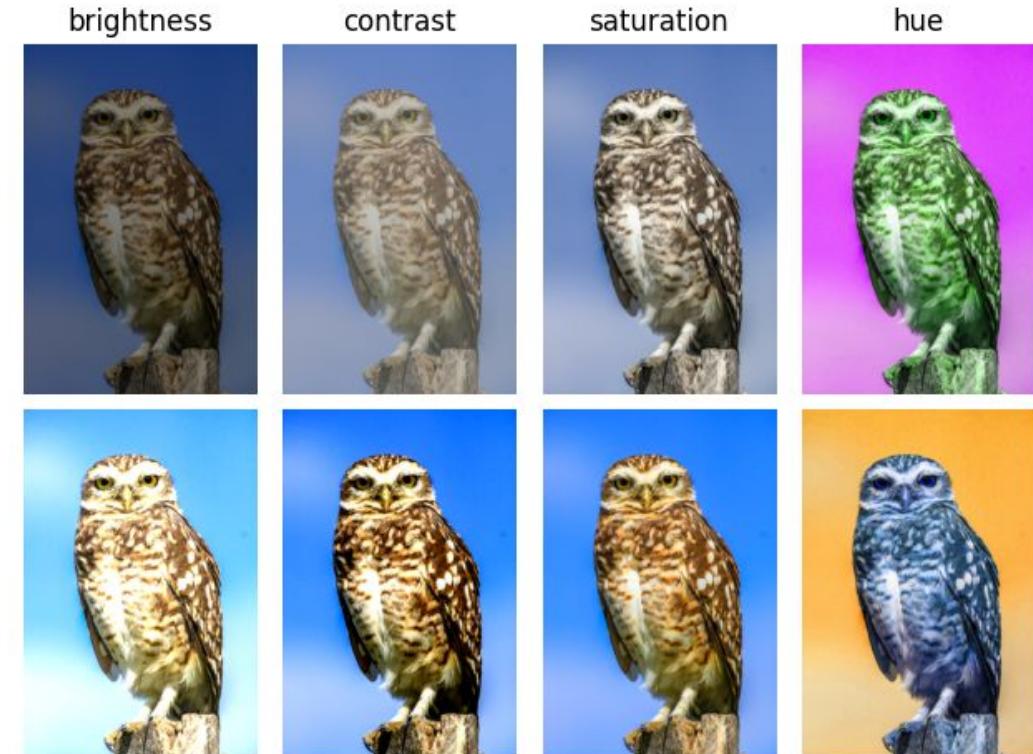


# Цветовые преобразования

Цветовые преобразования меняют значения пикселей при неизменном расположении.

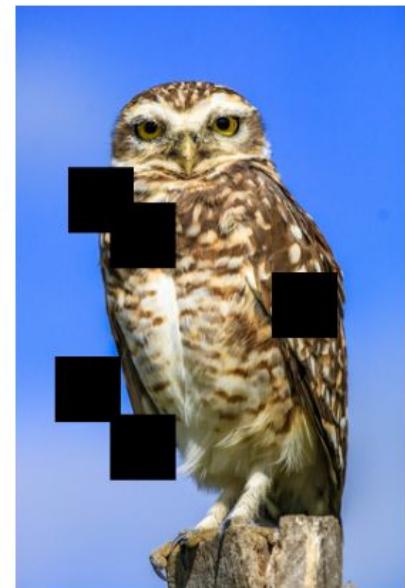
Примеры:

- яркость (brightness)
- контраст (contrast)
- насыщенность (saturation)
- оттенок (hue)



# Другие

- точечные шумы
- блюры
- cutout
- ...



# Комбинация изображений

- mixup: линейная комбинация пары изображений
- CutMix: склейка кусков нескольких изображений



**mixup**



**CutMix**



# Автоматические подбор аугментации

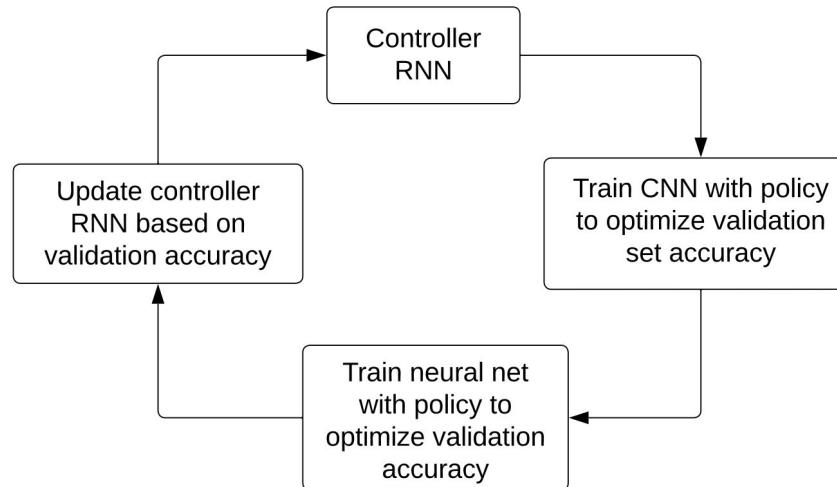
Подбирать вручную - искусство => нужна автоматизация. Напр.,

- AutoAugment
- RandAugment
- ...

Сравнение by Sebastian Raschka: [post](#)

# AutoAugment

AutoAugment - RL метод выбора оптимальной стратегии аугментации.



# RandAugment

[RandAugment](#) - семейство аугментаций, задаваемое всего 2 гиперпараметрами:

- N - количество последовательных трансформаций;
- M - их магнитуда.

Каждая из N трансформаций выбирается равновероятно из фиксированного набора из K трансформаций.

В оригинальной статье (и имплементации Pytorch):

- N = 1..10
- M = 1..10
- К трансформаций: identity transformation, autoContrast, equalize, rotation, solarization, colorjittering, posterizing, changing contrast, changing brightness, changing sharpness, shear-x, shear-y, translate-x, translate-y.

Выбор M и N: разные методы оптимизации ГП (напр., grid search).

*псевдокод из статьи:*

---

```
transforms = [
    'Identity', 'AutoContrast', 'Equalize',
    'Rotate', 'Solarize', 'Color', 'Posterize',
    'Contrast', 'Brightness', 'Sharpness',
    'ShearX', 'ShearY', 'TranslateX', 'TranslateY']

def randaugment(N, M):
    """Generate a set of distortions.

    Args:
        N: Number of augmentation transformations to
            apply sequentially.
        M: Magnitude for all the transformations.
    """
    sampled_ops = np.random.choice(transforms, N)
    return [(op, M) for op in sampled_ops]
```

---

Figure 2. Python code for RandAugment based on numpy.

# Class-dependent augmentations

Note: одни и те же аугментации могут улучшать перформанс на одних классах и ухудшать на других => стоит делать class-dependent augmentations.

[2023] P. Kirichenko et al. *Understanding the Detrimental Class-level Effects of Data Augmentation*

<https://arxiv.org/abs/2401.01764>

# Transfer Learning

# Transfer Learning

Опр. Перенос обучения (transfer learning) - техника обучения модели, состоящая в использовании знания, выученного на вспомогательной задаче (source task, pretext task), при обучении целевой задаче (target task, downstream task).

TL позволяет

- достичь лучшей обобщающей способности;
- сэкономить ресурсы (сбор и разметка обучающей выборки, компьют).

# TL на практике

На практике – через переиспользование весов:

1. предобучаем нейронку на вспомогательной задаче (pre-training);
2. тюним на своем небольшом наборе данных (fine-tuning).

Варианты тюнинга:

- A. feature extraction: заморозить энкодер, обучать только голову
- B. fine-tuning: обучать все слои с константным learning rate
- C. discriminative fine-tuning (DFT, старое название differential learning rates): тюнить все слои, но использовать разные значения learning rate на разных группах слоев (на нижних - меньше, на верхних - больше)

Качество: A < B < C

Ресурсы: A << B, C

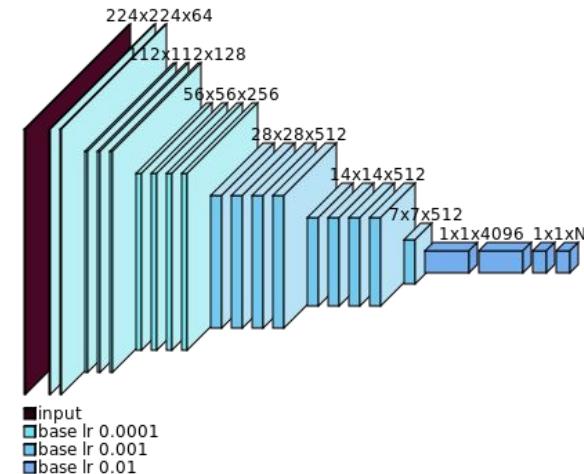
# Подробнее про DFT

Мотивация:

- нижние слои выучивают low-level фичи
  - > универсально полезные
  - > их стоит сохранить для большей генерализуемости;
- верхние слои выучивают high-level фичи
  - > специфичные для задачи
  - > их необходимо сильнее менять для большей специфичности.

Эффекты:

- улучшение обобщающей способности;
- более быстрое обучение.



Пример использования DFT для тюнинга VGG

# Вспомогательные задачи для TL

Критерии хороших вспомогательных задач:

- большой размеченный датасет (или псевдо-размеченный);
- из схожего домена.

Примеры:

- классификация на ImageNet для дальнейшей работы с естественными изображениями;
- классификация рентгенов разных частей тела для дальнейшей работы с рентгенами стоп;
- self-supervised learning (SSL);
- ...

# Self-Supervised Learning

**Self-supervised learning (SSL)** - парадигма машинного обучения, в рамках которой производится обучение модели на неразмеченных данных по разметке, автоматически извлекаемой из самих данных.

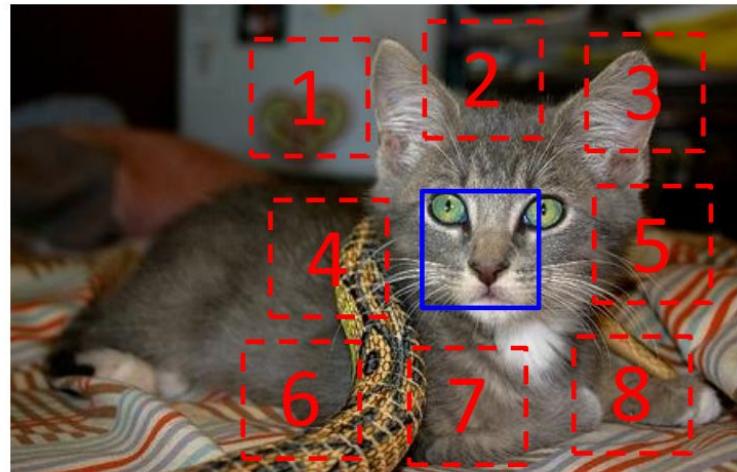
Подходы к извлечению разметки:

- дискриминативный (используется специфическая задача, формируемая на основании доменных знаний);
- генеративный;
- metric learning.

# Дискриминативный подход

Doersh et al., 2015

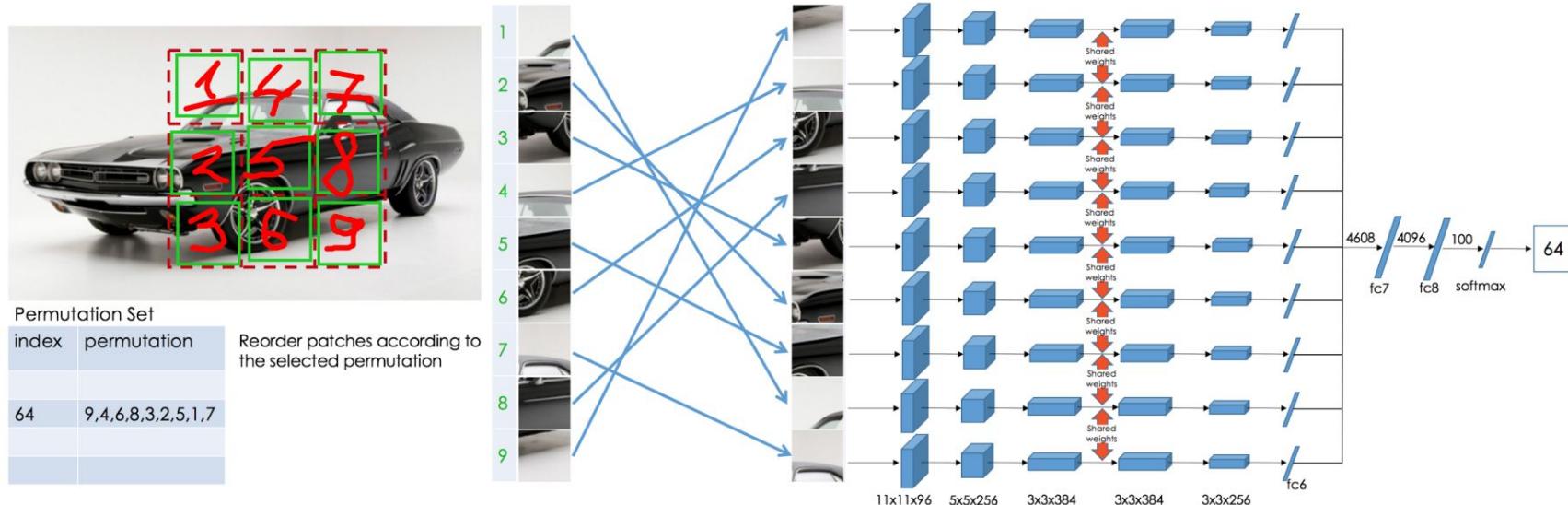
Предсказание контекста куска изображения



$$X = \left( \begin{array}{c|c} \text{[cat eye]}, & \text{[cat ear]} \end{array} \right); Y = 3$$

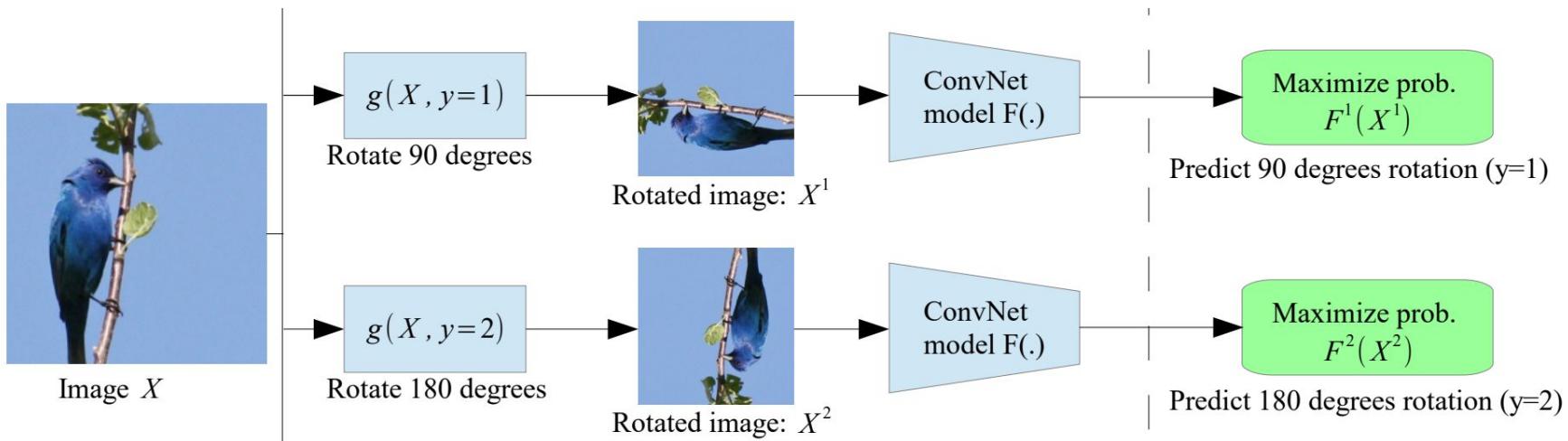
# Дискриминативный подход

[2016] Noroozi, Favaro Jigsaw puzzle



# Дискриминативный подход

[2018] Gidaris et al. предсказание угла поворота



# Дискриминативный подход

Плюсы:

- + обычные задачи распознавания -> требуют не очень много ресурсов

Минусы:

- нужны труд и экспертиза чтобы придумать
- результаты уступают другим подходам

# Генеративный подход

[2021] K. He et al. MAE (Masked AutoEncoder)

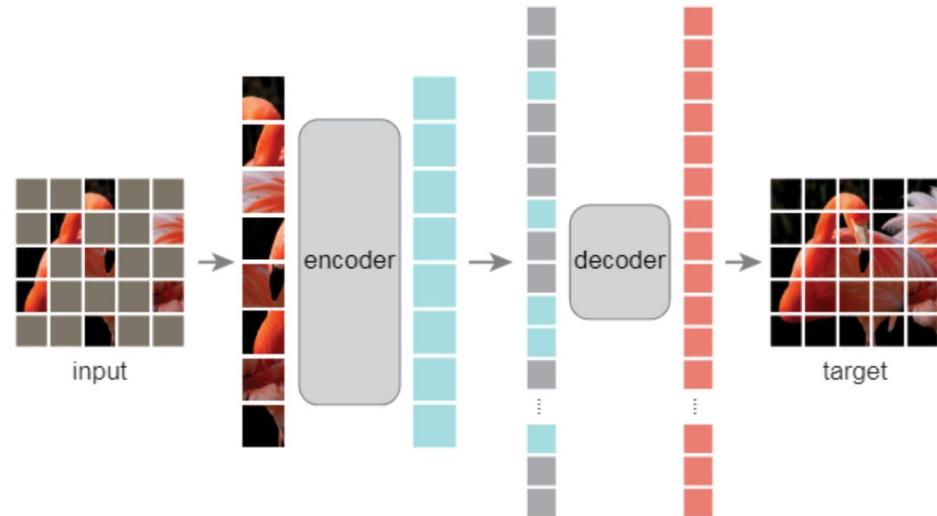
Плюсы:

- + экспрессивные латентные представления

Минусы:

- чувствительность к аутлаерам

[source](#)



# Metric learning

Опр. Задачей **metric learning** является выучивание функции схожести экземпляров.

На практике: строим энкодер, такой что эмбеддинги похожих экземпляров лежат близко, а разных - далеко.

# Контрастивное обучение

Штрафует, за большое расстояние между похожими сэмплами и маленькое между различными.

Примеры: [MoCo](#), [SimCLR](#), [MoCo v2](#), [SimCLR v2](#), [BYOL](#)

# Контрастивное обучение

Как найти похожие сэмплы?

Набор данных  $D = \{x_1, \dots, x_N\}$

- якорь (anchor)  $x = x_i, 1 \leq i \leq N$
- положительный пример (positive sample)  $x^+ = tfm(x)$
- отрицательный пример (negative sample)  $x^- = x_j, 1 \leq j \leq N, j \neq i$

# ФУНКЦИИ ПОТЕРЬ

Выбирается функция схожести пары эмбеддингов,  
напр.,

- косинусный коэффициент (cosine similarity)  $\text{cos\_sim}$
- $\|\cdot\|_2^2$

$$\text{cos\_sim}(A, B) = \frac{A \cdot B}{\|A\| \|B\|}$$

Функции потерь:

- margin-based: triplet loss  $L_{\text{triplet}}$
- Softmax-based:
  - NCE (Noise Contrastive Estimation)  $L_{\text{NCE}}$
  - InfoNCE  $L_{\text{InfoNCE}}$

$$L_{\text{triplet}}(\mathbf{x}, \mathbf{x}^+, \mathbf{x}^-) = \sum_{\mathbf{x} \in \mathcal{X}} \max(0, \|f(\mathbf{x}) - f(\mathbf{x}^+)\|_2^2 - \|f(\mathbf{x}) - f(\mathbf{x}^-)\|_2^2 + \epsilon)$$

$$L_{\text{NCE}}(\mathbf{x}, \mathbf{x}^+, \mathbf{x}^-) = -\log \frac{\exp(sim(\mathbf{x}, \mathbf{x}^+)/\tau)}{\exp(sim(\mathbf{x}, \mathbf{x}^+)/\tau) + \exp(sim(\mathbf{x}, \mathbf{x}^-)/\tau)}$$

$$L_{\text{InfoNCE}}(\mathbf{x}, \mathbf{x}^+, \mathbf{y}_1, \dots, \mathbf{y}_K) = -\log \frac{\exp(sim(\mathbf{x}, \mathbf{x}^+)/\tau)}{\exp(sim(\mathbf{x}, \mathbf{x}^+)/\tau) + \sum_{k=1}^K \exp(sim(\mathbf{x}, \mathbf{y}_k)/\tau)}$$

Обозначения:

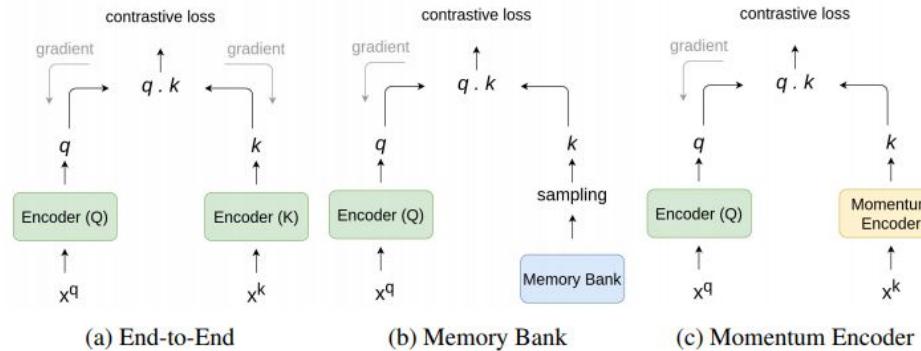
- $\text{sim}$  - функция схожести
- $\tau$  - гиперпараметр температуры
- $\mathbf{y}_k$  - отрицательные примеры

# Негативные образцы

Для хорошего перформанса нужно много негативных примеров.

Разные решения:

1. End-2-end ([SimCLR](#), [SimCLR v2](#))
2. memory bank ([PIRL](#), [Wu et al., 2018](#))
3. memory queue + momentum encoder ([MoCo](#))

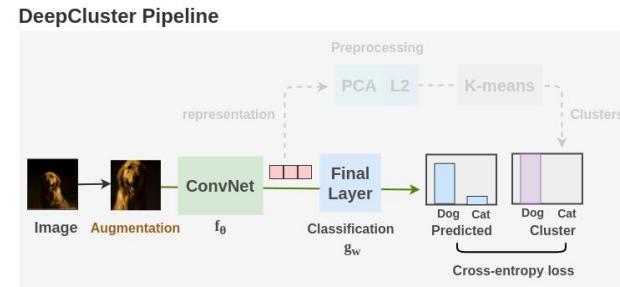
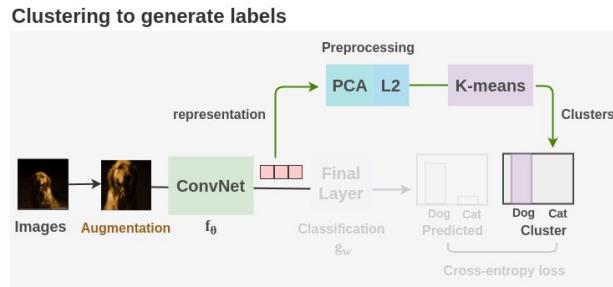


# Cluster-based

Штрафует за неправильность кластеризации эмбеддингов.

Примеры: [DeepCluster](#), [SwAV](#).

Схема DeepCluster:



# Few-shot Learning

# Few-shot Learning

Опр Few-shot learning (FSL) - парадигма ML, позволяющая обучить модель распознавать новые классы по небольшому количеству примеров.

N-way K-shot модель:

- N - количество классов;
- K - количество сэмплов на класс.

Обычно  $K \leq 10$ , чаще всего  $K \in \{1, 5\}$ .

## Основные понятия:

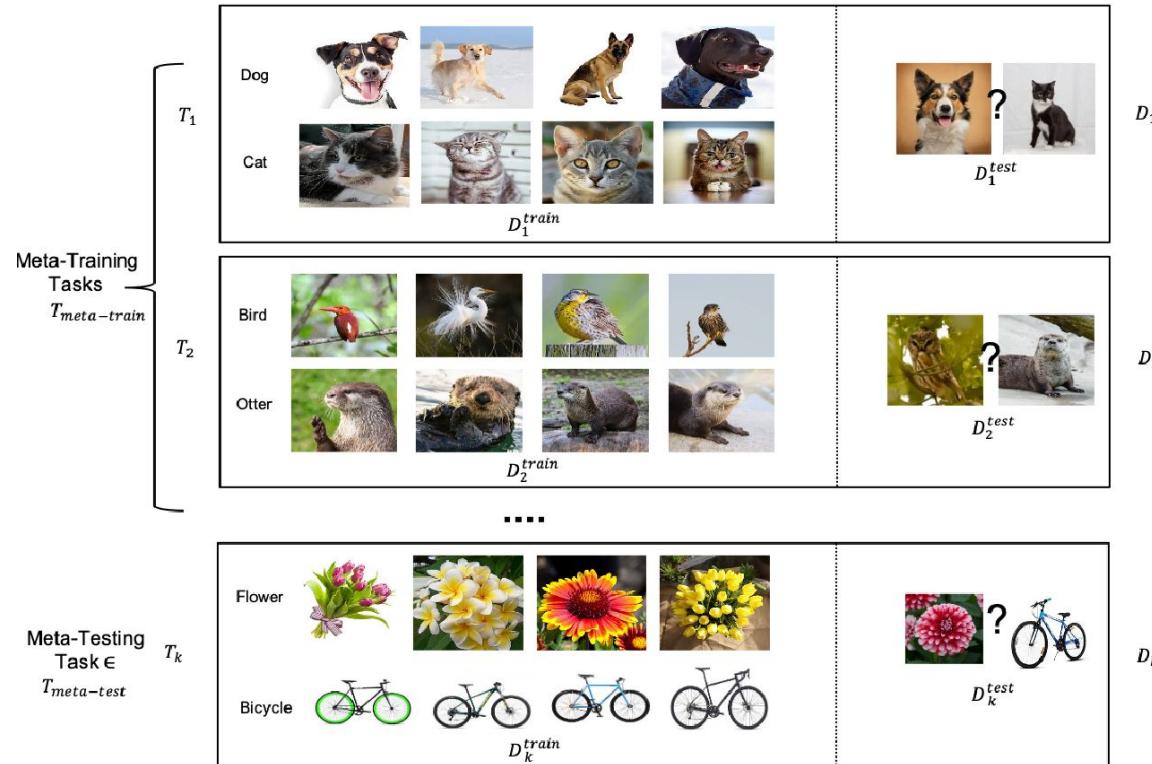
- множество образцов (support set) - множество образцов новых классов;
- множество запросов (query set) - множество сэмплов из новых классов, для которых надо выполнить предсказание.

# Постановка задачи

**Мета-обучение  
(meta-learning)** - парадигма  
обучения модели, способной  
обучаться по новым  
примерам.

2 фазы:

1. meta-training: обучение на нескольких few-shot эпизодах;
2. meta-testing: применение к новым few-shot эпизодам.



# Metric-based

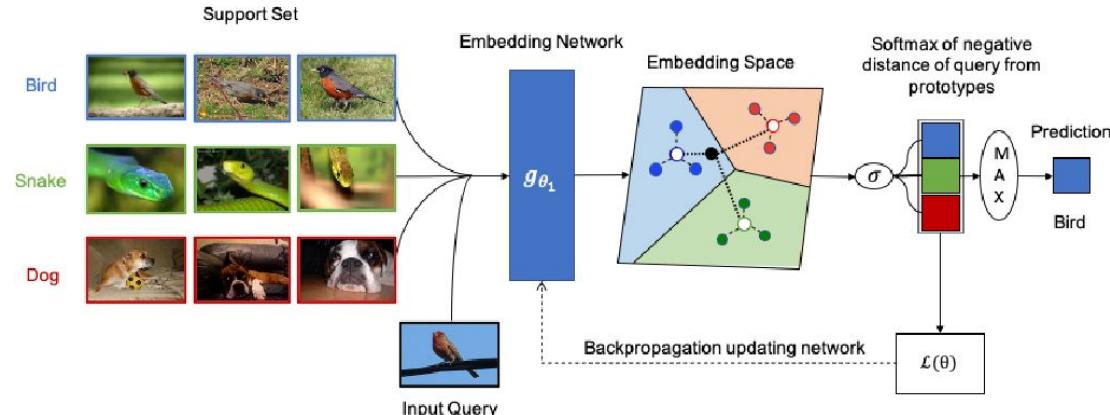
Метрический подход к классификации:

1. берем предобученный энкодер
2. получаем эмбеддинги образцов
3. по эмбеддингам образцов находим центроиды классов
4. получаем эмбеддинги запросов
5. для каждого запроса предсказываем класс ближайшего центроида

Metric-based meta-learning: на фазе мета-обучения выбираем энкодер, хорошо справляющийся с few-shot learning на новых классах.

Возможные вариации:

- не один центроид, а несколько;
- разные энкодеры на образцы и запросы;
- ...



# Optimization-based

Компоненты:

- лернеры  $f_\theta$  решают конкретные эпизоды;
- мета-лернер  $g_\phi$  учится обучать лернеры под задачи.

Сопоставление:

- A. Обычное обучение: обучение  $f_\theta$  на данных градиентным спуском  $\theta_{i+1} = \theta_i - \alpha \nabla f(\theta_i)$
- B. Optimization-based мета-обучение: апдейт  $f_\theta$  делаем мета-лернер  $\theta_{i+1} = g_i(\nabla f(\theta_i), \theta_i; \phi)$

# Optimization-based

---

**Algorithm 2:** Train Meta-Learner

---

**Input:** Meta-training set  $D_{meta-train}$ , Learner  $f$  with parameters  $\theta$ , Meta-Learner  $g$  with parameters  $\phi$

$\phi_0 \leftarrow$  random initialization

**for**  $j \leftarrow 1$  **to**  $J$  **do**

$D^{train}, D^{test} \leftarrow$  random dataset from  $D_{meta-train}$

$\theta_0 \leftarrow c_0$

**for**  $b \leftarrow 1$  **to**  $B$  **do**

$\mathbf{X}_b, \mathbf{Y}_b \leftarrow$  random batch from  $D^{train}$

$\mathcal{L}_b \leftarrow \mathcal{L}(f(\mathbf{X}_b; \theta_{b-1}), \mathbf{Y}_b)$

            ▷ Get loss of learner on train batch

$c_b \leftarrow g((\nabla_{\theta_{b-1}} \mathcal{L}_b, \mathcal{L}_b); \phi_{j-1})$

            ▷ Get output of meta-learner

$\theta_b \leftarrow c_b$

            ▷ Update learner parameters

**end**

$\mathbf{X}, \mathbf{Y} \leftarrow D^{test}$

$\mathcal{L}_{test} \leftarrow \mathcal{L}(f(\mathbf{X}; \theta_b), \mathbf{Y})$

            ▷ Get loss of learner on test batch

    Update  $\phi_j$  using  $\nabla_{\phi_{j-1}} \mathcal{L}_{test}$

            ▷ Update meta-learner parameters

**end**

---

# Классификация подходов

- meta-learning
  - metric-based
  - optimization-based
  - model-based
- transfer learning
- c-VAE
- ...

Обзор: <https://arxiv.org/pdf/2203.04291>

# Другие подходы

# Active Learning

Активное обучение (active learning) - парадигма машинного обучения, при которой для обучения модели предоставляется множество размеченных и множество неразмеченных данных, с возможностью по мере обучения запрашивать доразметку отдельных неразмеченных экземпляров в рамках бюджета.

Что доразмечать: экземпляры, где модель наименее уверена.

# Weak Supervision

Частичная разметка (weak supervision)

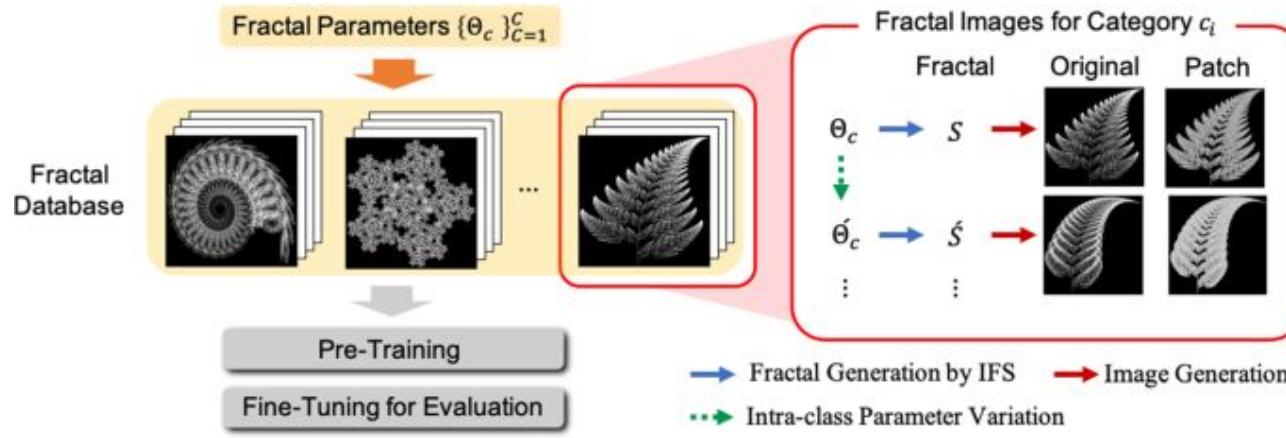


(a)



# Синтетические данные

Использование синтетических данных (фракталов) может давать предобучение на уровне ImageNet ([CNN](#), [трансформеры](#)).



**Спасибо за внимание!**