

Deep learning par la pratique





Leçon 1 : introduction



Présenté par **Morgan Gautherot**



Pourquoi des modèles de séquence ?

	X		Y
Reconnaissance vocale		→	"Never stoop learning"
Génération de musique	∅	→	
Classification des sentiments	"There is nothing to like in this movie."	→	
Analyse des séquences d'ADN	AGCCCCTGTGAGGAACTAG	→	AG CCCCTGTGAGG AACTAG
Traduction automatique	Artificial Intelligence is the New Electricity	→	L'intelligence artificielle est la nouvelle électricité
Reconnaissance d'activité		→	Running
Reconnaissance d'un nom	Elon Musk is the founder of SpaceX	→	Elon Musk is the founder of SpaceX



Notation

Reconnaissance de nom

x: "Harry Potter and Hermione Granger invented a new spell."

$x^{<1>}$ $x^{<2>}$ $x^{<3>}$... $x^{<t>}$... $x^{<8>}$ $x^{<9>}$

y: [1 , 1 , 0 , 1 , 1 , 0 , 0 , 0 , 0]

$y^{<1>}$ $y^{<2>}$ $y^{<3>}$... $y^{<t>}$... $y^{<9>}$

$X^{(i)<t>}$ observation de la séquence t du $i^{\text{ème}}$ exemple.

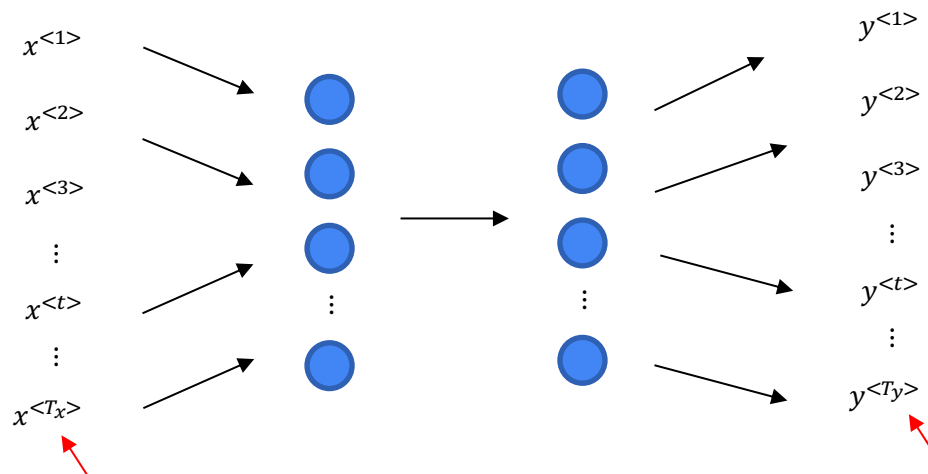
$y^{(i)<t>}$ target de la séquence t du $i^{\text{ème}}$ exemple.

$T_x^{(i)}$ est la longueur de la séquence d'observations.

$T_y^{(i)}$ est la longueur de la séquence des valeurs cibles.



Pourquoi pas un réseau dense ?



Problèmes :

- Les entrées et les sorties peuvent être de longueurs différentes dans différents exemples.
- Ne partage pas les caractéristiques apprises entre les différentes positions de la séquence.

Deep learning par la pratique

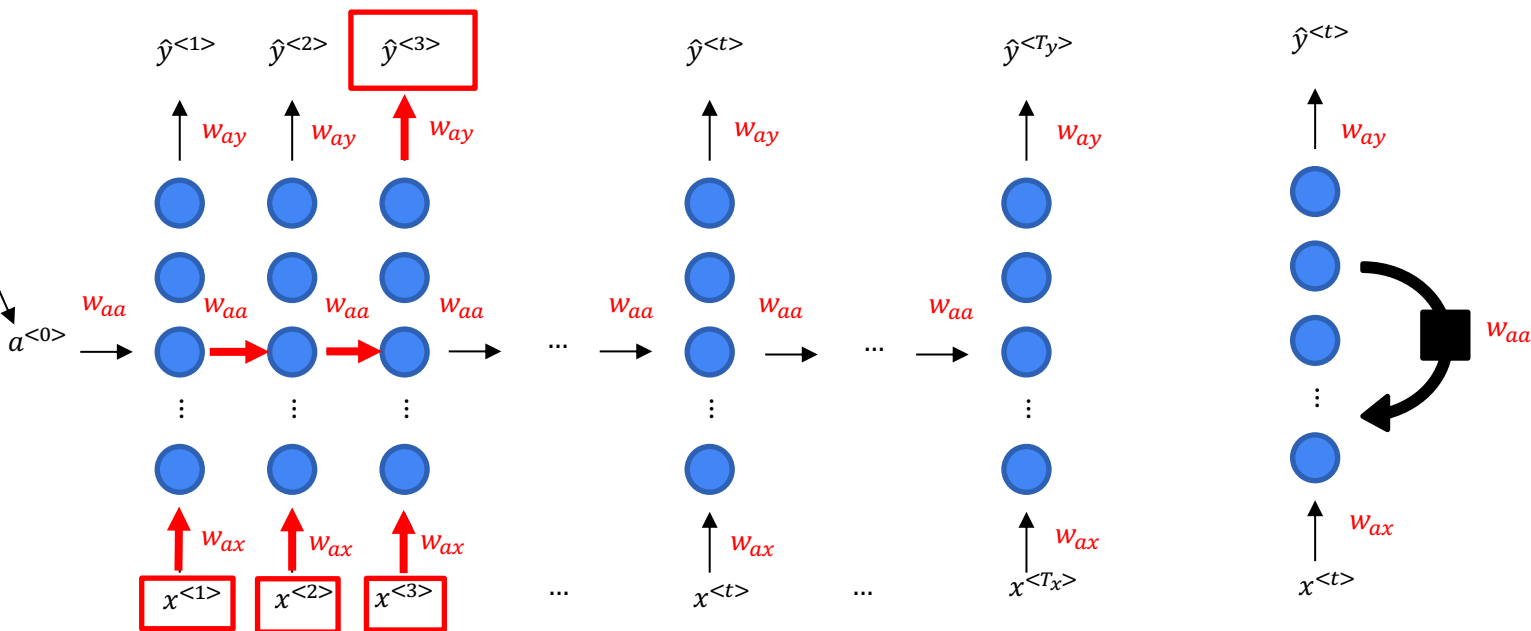
Leçon 2 : Le recurrent Neural Network (RNN)



Présenté par **Morgan Gautherot**



Vecteur de
zéro ou
aléatoire



Deep learning par la pratique

Leçon 2 : Le recurrent Neural Network (RNN)

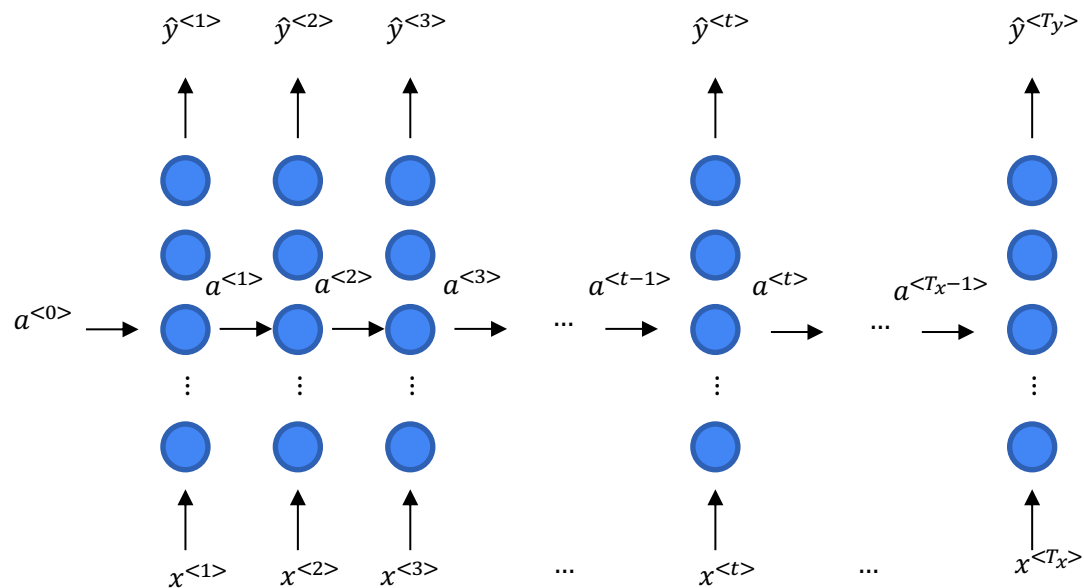


Présenté par **Morgan Gautherot**



Forward propagation

Here $T_x = T_y$



$$a^{<0>} = \vec{0}$$

$$a^{<1>} = g(W_{aa}a^{<0>} + W_{ax}x^{<1>} + b_a) \quad \leftarrow \text{Relu}$$

$$\hat{y}^{<1>} = \sigma(W_{ya}a^{<1>} + b_y) \quad \leftarrow \text{Sigmoid}$$

$$a^{<t>} = g(W_{aa}a^{<t-1>} + W_{ax}x^{<t>} + b_a)$$

$$\hat{y}^{<t>} = \sigma(W_{ya}a^{<t>} + b_y)$$



Notation

$$a^{<t>} = g(W_{aa}a^{<t-1>} + W_{ax}x^{<t>} + b_a)$$

$$W_a = [W_{aa}, W_{ax}]$$

$$a^{<t>} = g(W_a[a^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_a)$$

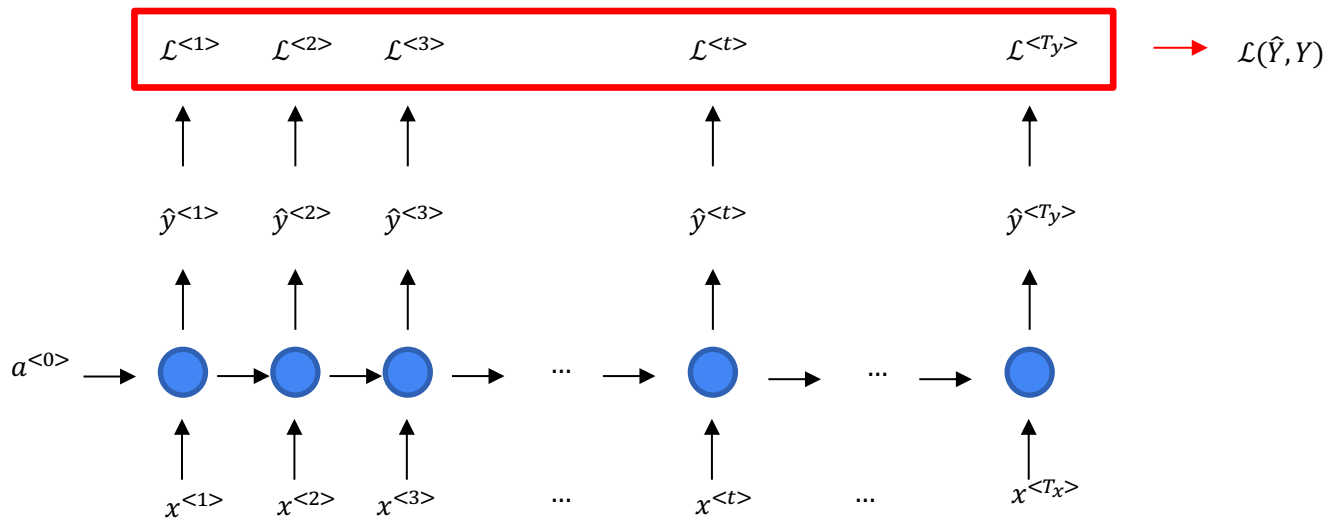
$$\hat{y}^{<t>} = g(W_{ya}a^{<t>} + b_y)$$

$$\hat{y}^{<t>} = g(W_y a^{<t>} + b_y)$$

$$[W_{aa}, W_{ax}] \begin{bmatrix} a^{<t-1>} \\ x^{<t>} \end{bmatrix} = W_{aa}a^{<t-1>} + W_{ax}x^{<t>}$$



Fonction de coût

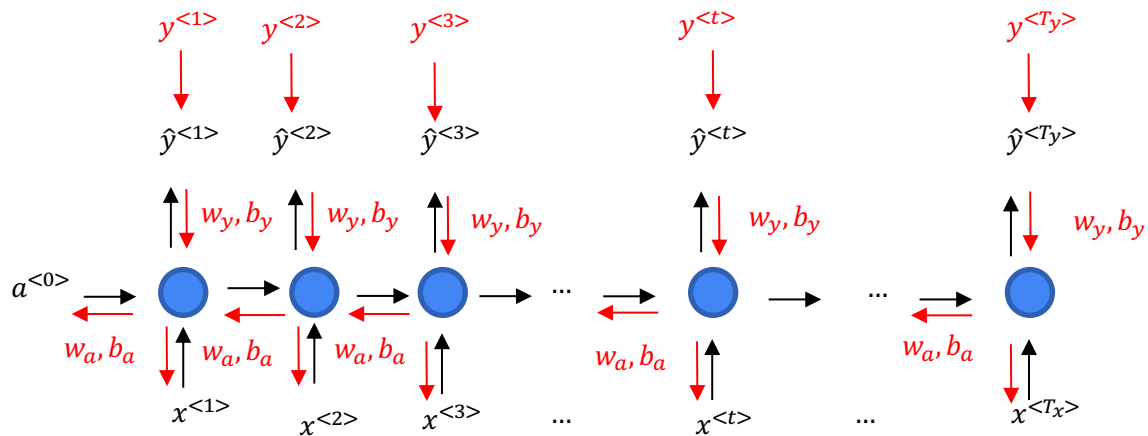


$$\mathcal{L}^{<t>}(\hat{y}^{<t>}, y^{<t>}) = -y^{<t>} \log(\hat{y}^{<t>}) - (1 - y^{<t>}) \log((1 - \hat{y}^{<t>}))$$

$$\mathcal{L}(\hat{y}, y) = \sum_{t=1}^{T_y} \mathcal{L}^{<t>}(\hat{y}^{<t>}, y^{<t>})$$



Backpropagation



Deep learning par la pratique

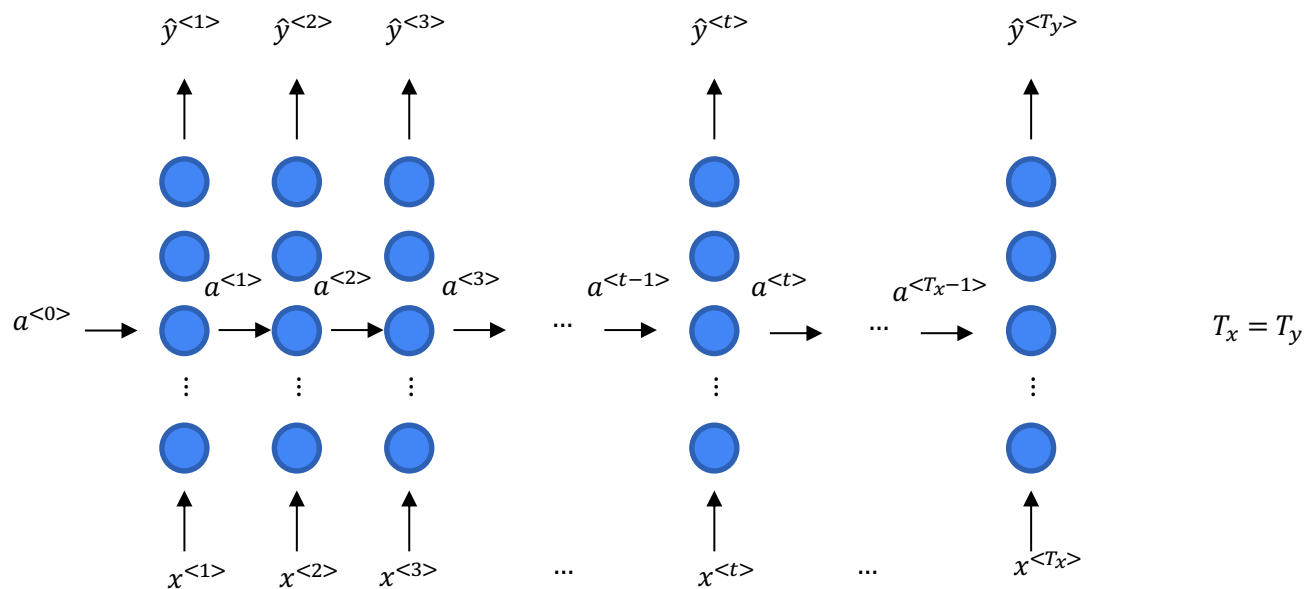
Leçon 3 : Les différentes architectures



Présenté par **Morgan Gautherot**

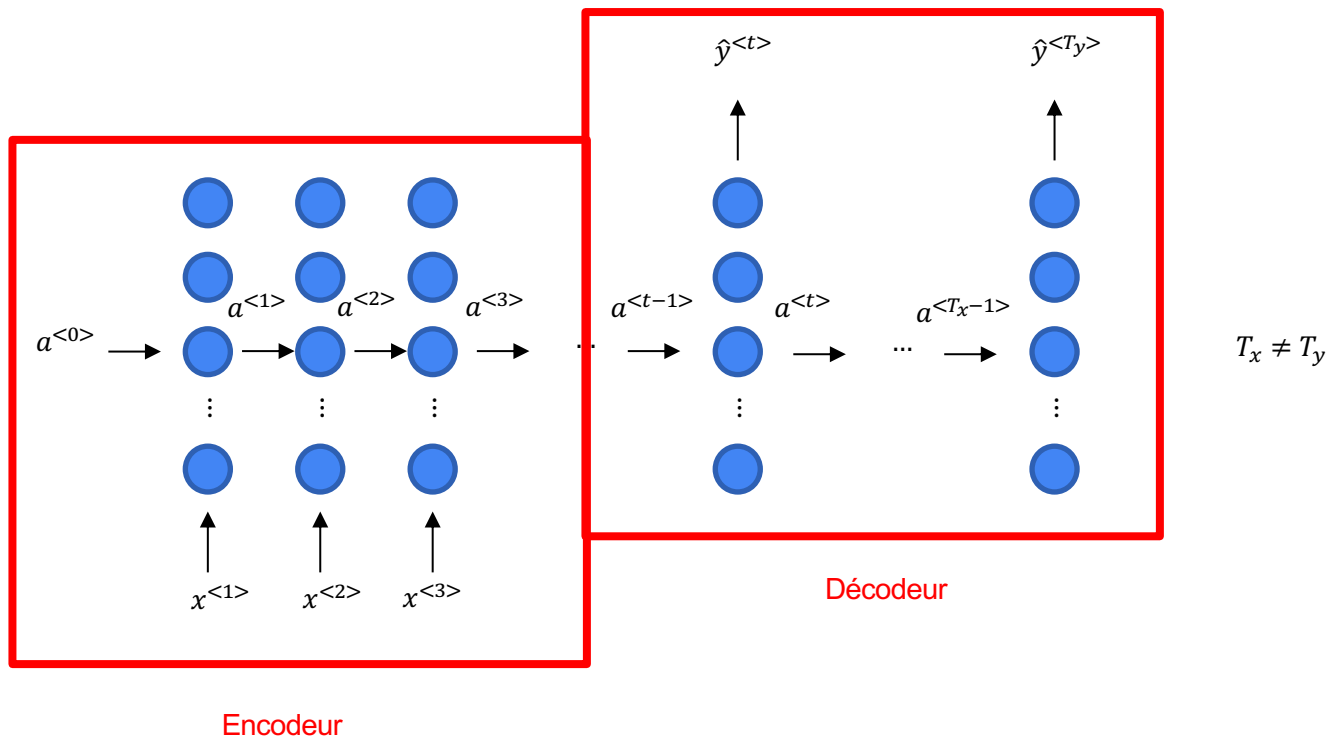


Many to many



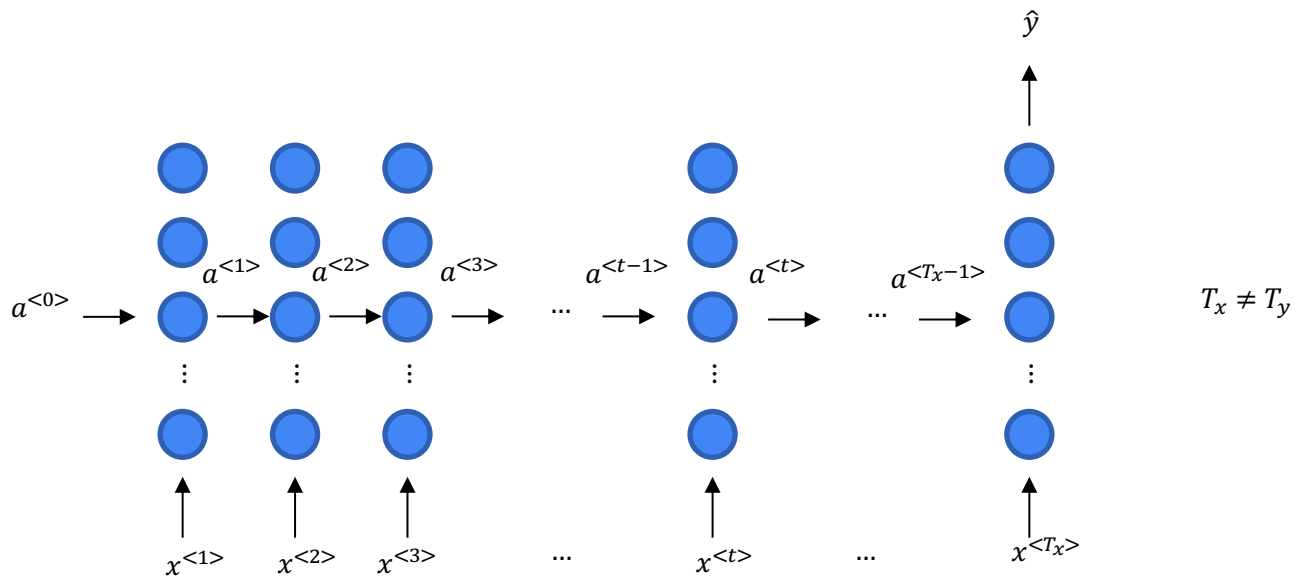


Many to many



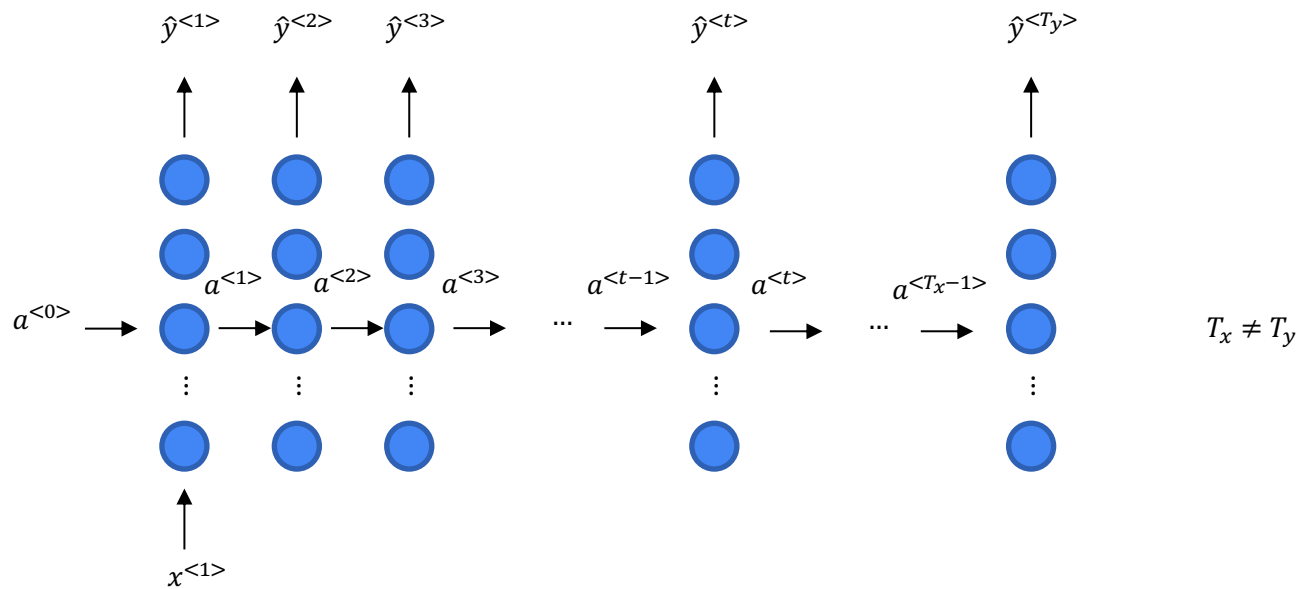


Many to one



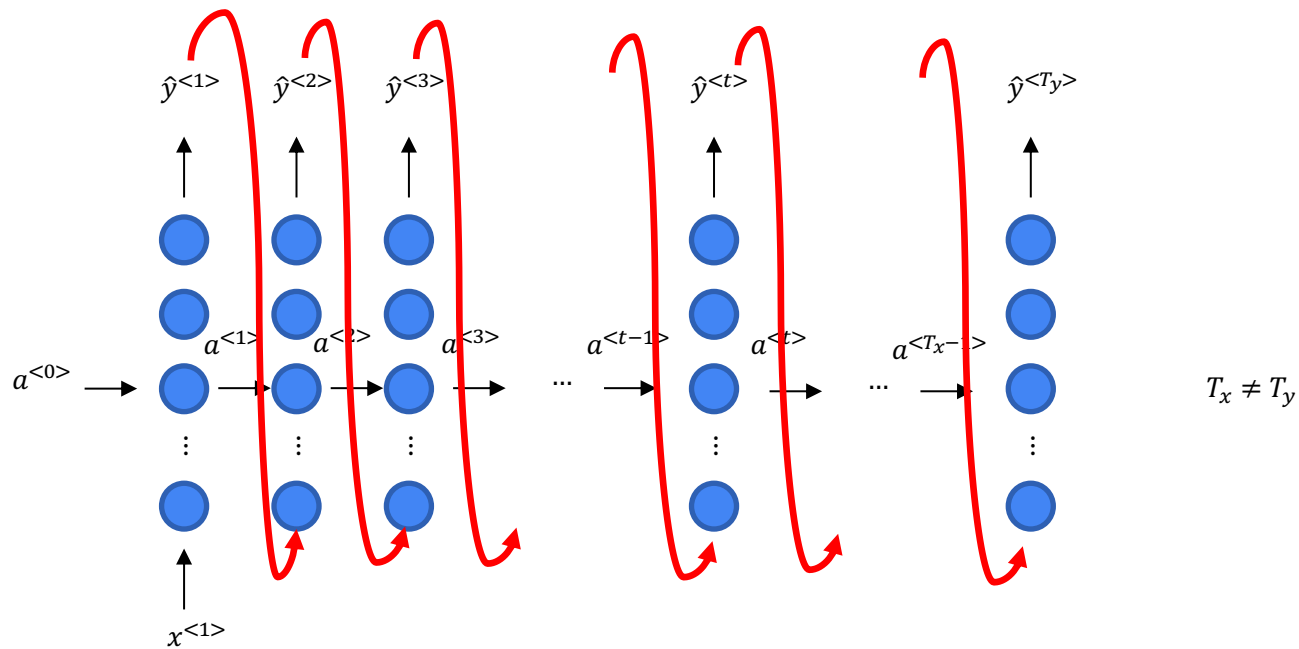


One to many





One to many



Deep learning par la pratique

Leçon 4 : Bidirectional RNN (BRNN)



Présenté par **Morgan Gautherot**



De l'information manquantes

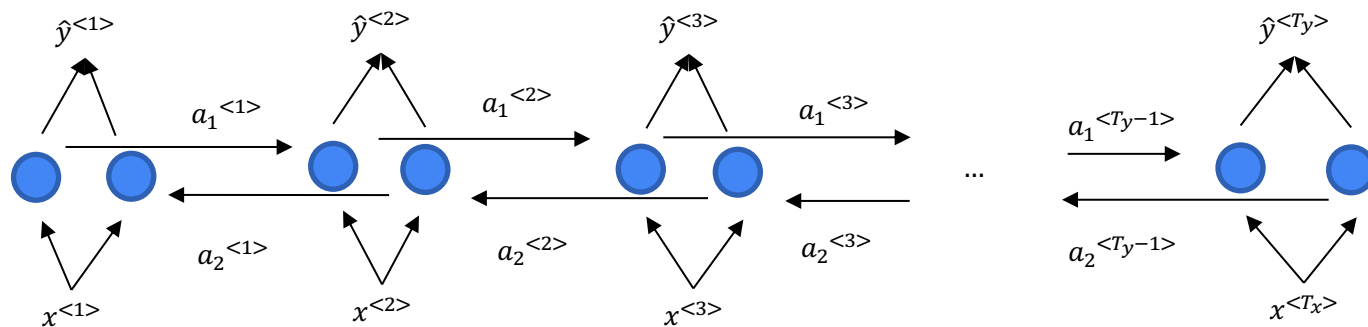
He said, "Teddy Roosevelt was a great President."

He said, "Teddy bears are on sale!"



Bidirectional RNN (BRNN)

$$\hat{y}^{<t>} = g(w_y[a_1^{<t>}, a_2^{<t>}] + b_y)$$



Deep learning par la pratique

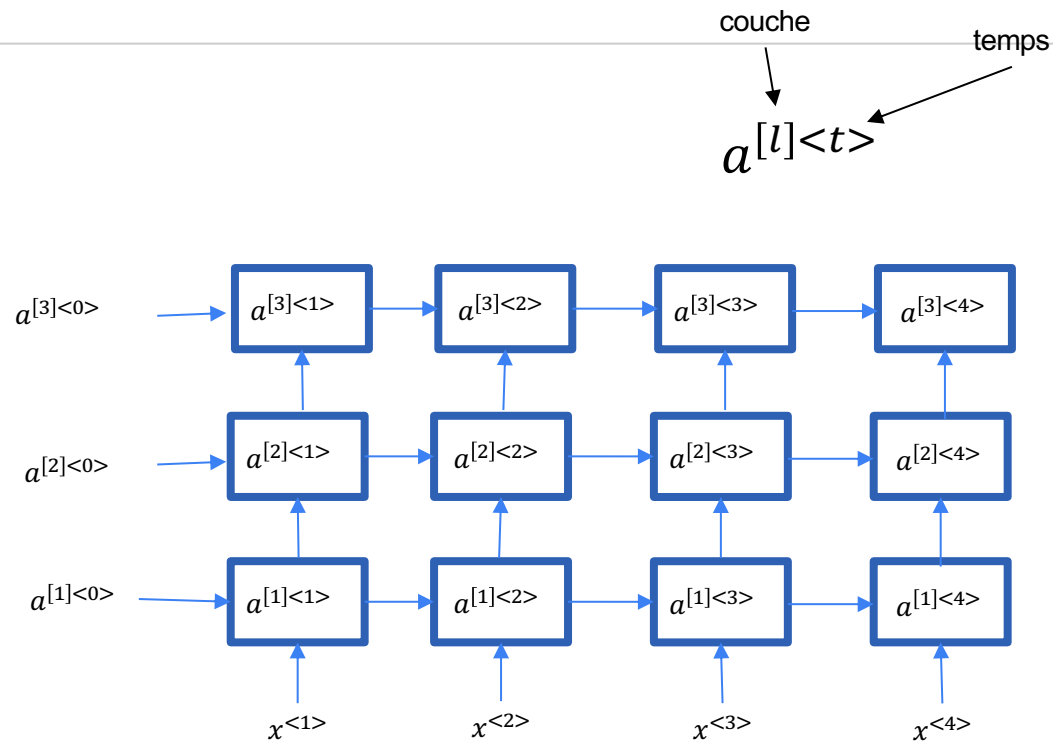
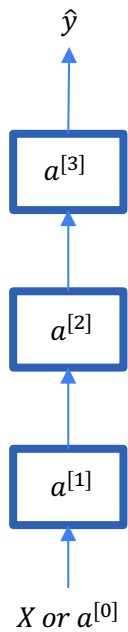
Leçon 4 : Deep RNN



Présenté par **Morgan Gautherot**



Deep RNN



Deep learning par la pratique

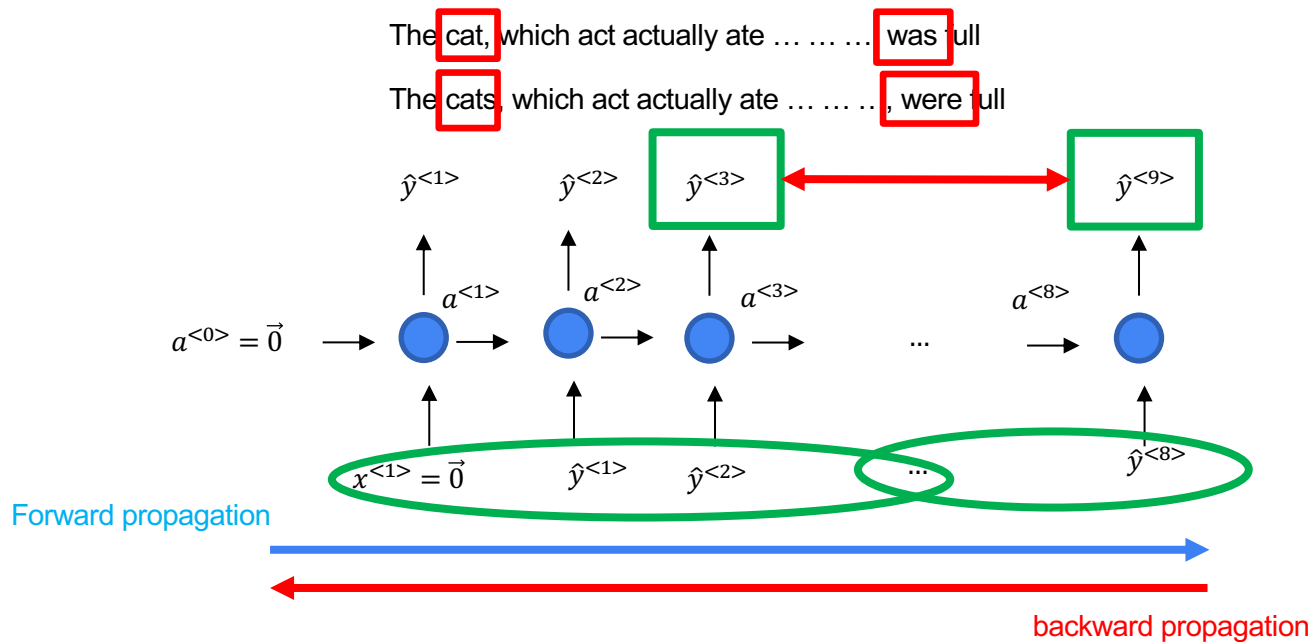
Leçon 5 : Problème de mémoire



Présenté par **Morgan Gautherot**



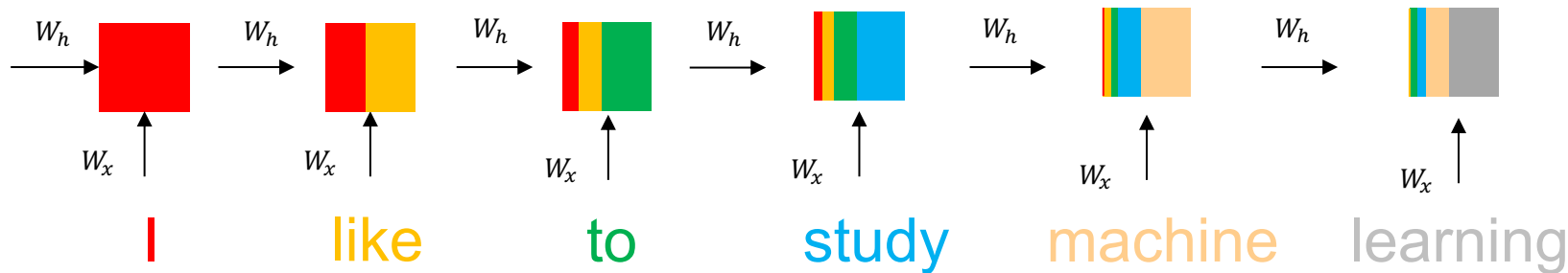
Le problème du RN classique





L'influence des premiers termes

I like to study machine learning _____



Deep learning par la pratique

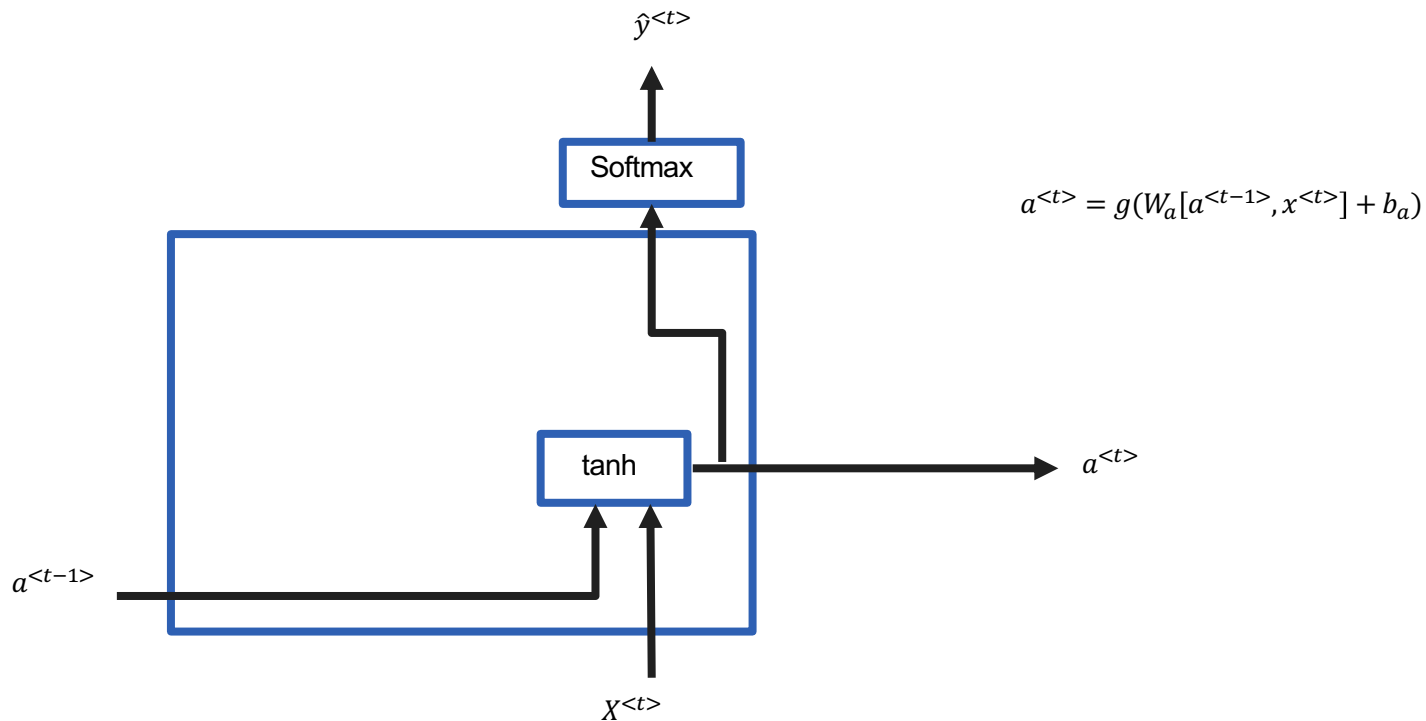
Leçon 7 : Le Gate Recurrent Unit (GRU)



Présenté par **Morgan Gautherot**

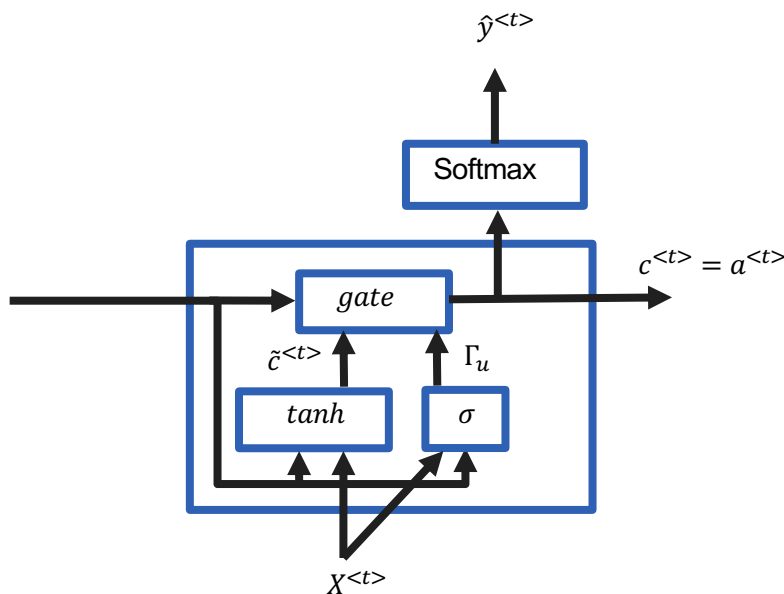


Recurrent Neural Network





Gate Recurrent Unit (GRU) (simplified)



σ est la fonction sigmoïd

c = unité de mémoire

$$c^{<t>} = a^{<t>}$$

$$\tilde{c}^{<t>} = \tanh(w_c[c^{<t-1>}, X^{<t>}] + b_c)$$

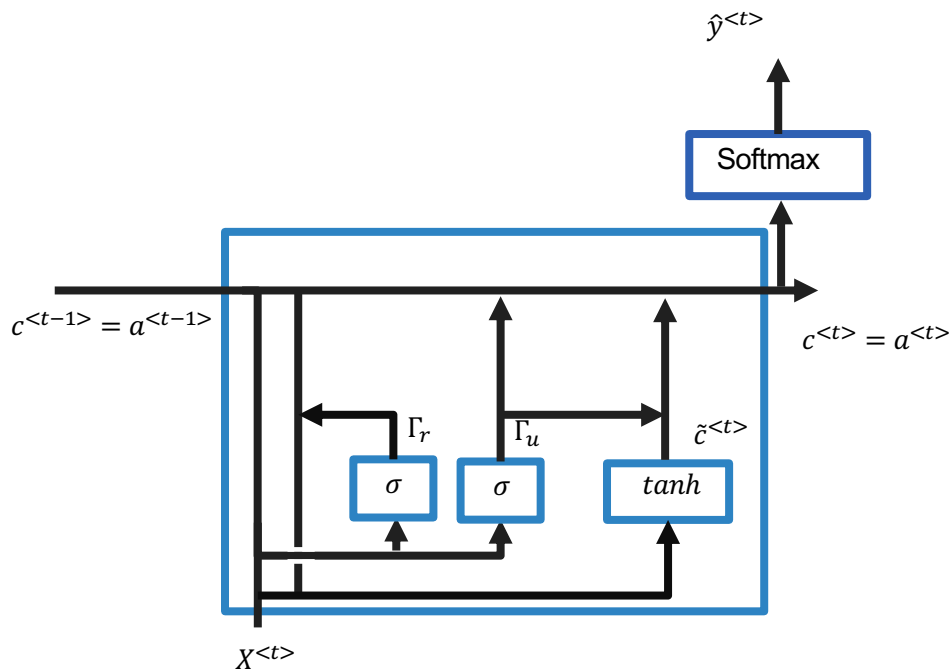
$$\Gamma_u = \sigma(w_u[c^{<t-1>}, X^{<t>}] + b_u)$$

$$0 < \Gamma_u < 1$$

$$c^{<t>} = \Gamma_u * \tilde{c}^{<t>} + (1 - \Gamma_u) * c^{<t-1>}$$



Gate Recurrent Unit (GRU)



c = unité de mémoire

$$c^{<t>} = a^{<t>}$$

$$\tilde{c}^{<t>} = \tanh(w_c[\Gamma_r * c^{<t-1>}, X^{<t>}] + b_c)$$

$$\Gamma_u = \sigma(w_u[c^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_u)$$

$$\Gamma_r = \sigma(w_r[c^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_r)$$

$$c^{<t>} = \Gamma_u * \tilde{c}^{<t>} + (1 - \Gamma_u) * c^{<t-1>}$$

Deep learning par la pratique

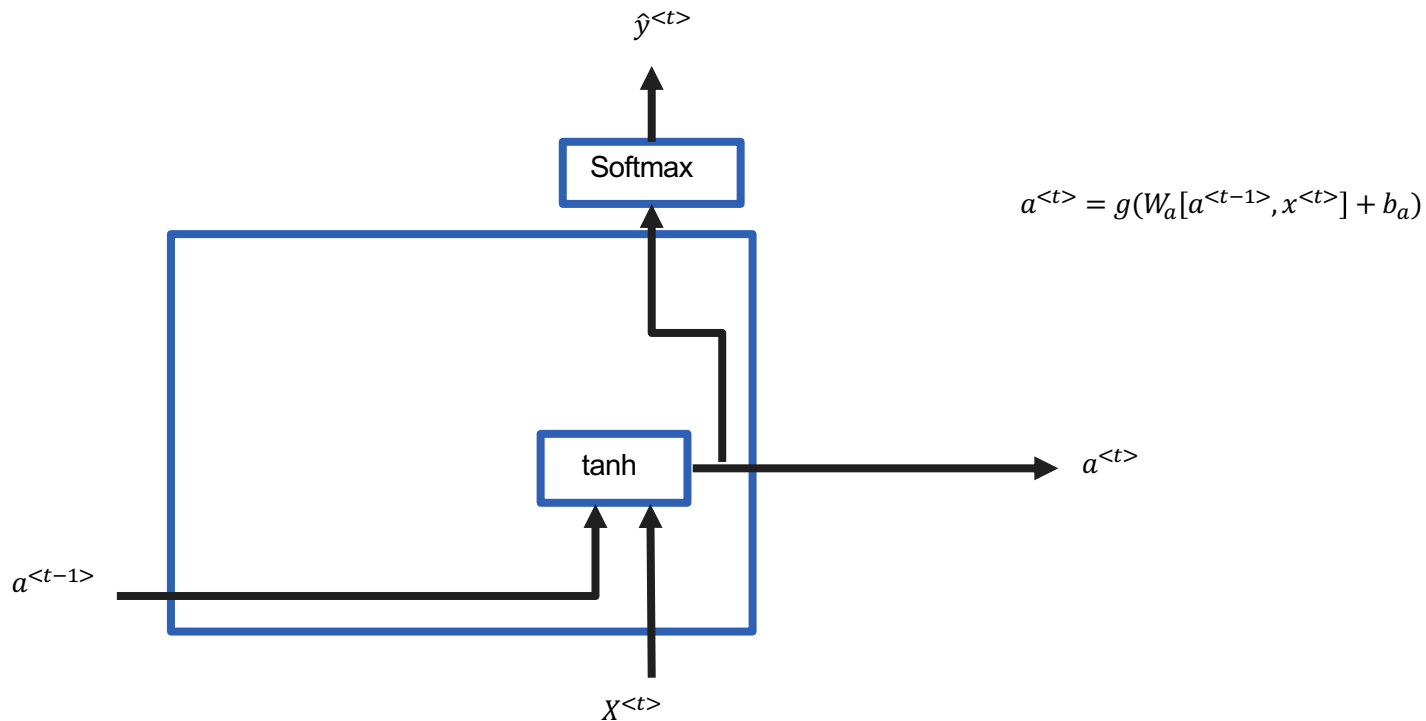
Leçon 7 : Le Gate Recurrent Unit (GRU)



Présenté par **Morgan Gautherot**



Recurrent Neural Network





Gate Recurrent Unit and Long Short Term Memory

GRU

$$\tilde{c}^{<t>} = \tanh(w_c[\Gamma_r * c^{<t-1>}, X^{<t>}] + b_c)$$

$$\Gamma_u = \sigma(w_u[c^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_u)$$

$$\Gamma_r = \sigma(w_r[c^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_r)$$

$$c^{<t>} = \Gamma_u * \tilde{c}^{<t>} + (1 - \Gamma_u) * c^{<t-1>}$$

LSTM

$$\tilde{c}^{<t>} = \tanh(w_c[a^{<t-1>}, X^{<t>}] + b_c)$$

$$\Gamma_u = \sigma(w_u[a^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_u)$$

$$\Gamma_f = \sigma(w_f[c^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_f)$$

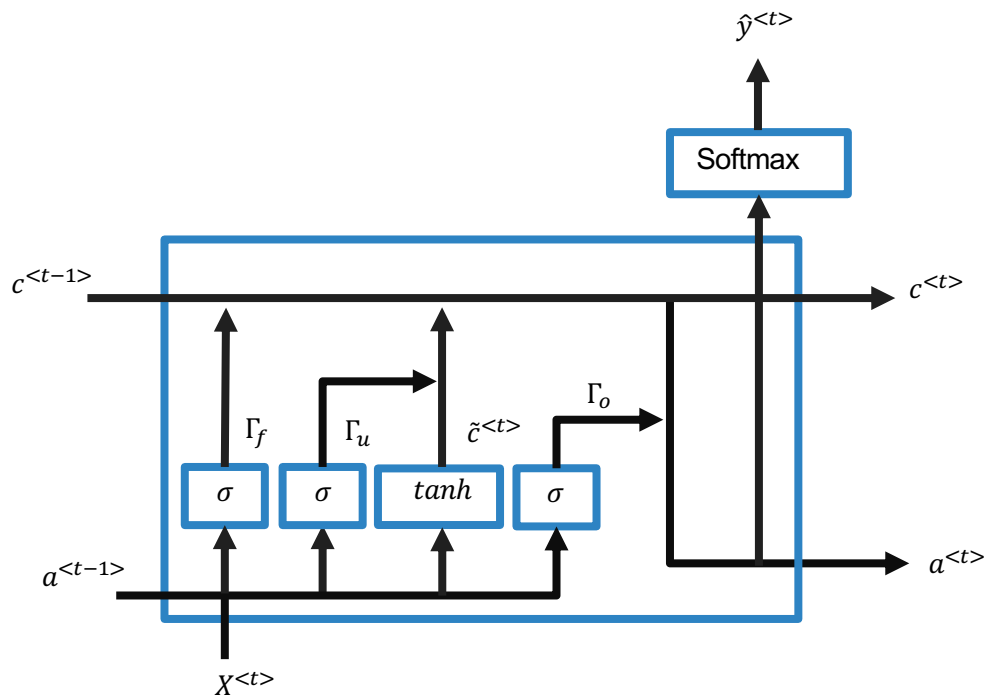
$$\Gamma_o = \sigma(w_o[c^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_o)$$

$$c^{<t>} = \Gamma_u * \tilde{c}^{<t>} + \Gamma_f * c^{<t-1>}$$

$$a^{<t>} = \Gamma_o * \tanh(c^{<t>})$$



Long Short Term Memory (LSTM)



$$\tilde{c}^{<t>} = \tanh(w_c[a^{<t-1>}, X^{<t>}] + b_c)$$

$$\Gamma_u = \sigma(w_u[a^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_u)$$

$$\Gamma_f = \sigma(w_f[a^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_f)$$

$$\Gamma_o = \sigma(w_o[a^{<t-1>}, x^{<t>}] + b_o)$$

$$c^{<t>} = \Gamma_u * \tilde{c}^{<t>} + \Gamma_f * c^{<t-1>}$$

$$a^{<t>} = \Gamma_o * \tanh(c^{<t>})$$



LSTM en série

