深層学習 Chapter 5

自己符号化器

2015.07.01 @at_grandpa



- ・カメラ/写真
- ・将棋
- ・テニス/ランニング
- @at_grandpa ・機械学習歴 ーヶ月程度

注意

- ✓自己符号化器を1mmも知らなかった人のまとめです
- ✓実装は間に合わなかったので後日やります(ホントか?...)
- ✓飛ばしているところもあります
- ✓間違っていたらご指摘ください

注意

- ✓自己符号化器を1mmも知らなかった人のまとめです
- ✓ 直感的な解釈が多いです
- ✓実装は間に合わなかったので後日やります(ホントか?...)
- **~飛ばしているところもあります**
- ✓間違っていたらご指摘ください

「本のどの部分を言っているんだ?」と疑問に思ったら、 右下のページ数を参考にしてください





機械学習プロフェッショナルシリーズ

深層学習

Deep Learning

p55 Chapter 5

自己符号化器

の内容です

概要

自己符号化器とはなんだろう

以下の2つのことが行えるものです

以下の2つのことが行えるものです

- ① データを良く表す「特徴」を獲得
 - ・訓練データ群からデータの基礎となる「特徴」を得る

以下の2つのことが行えるものです

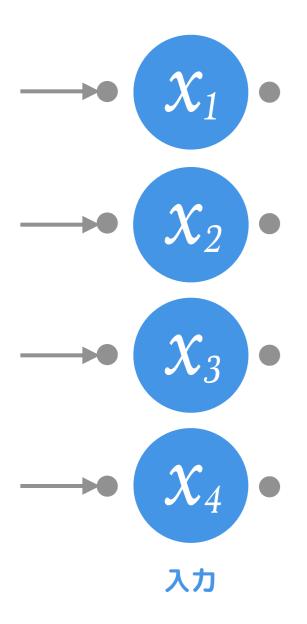
- ① データを良く表す「特徴」を獲得
 - ・訓練データ群からデータの基礎となる「特徴」を得る
- ② ディープネットの事前学習
 - ・上手く学習できるような初期値を得る

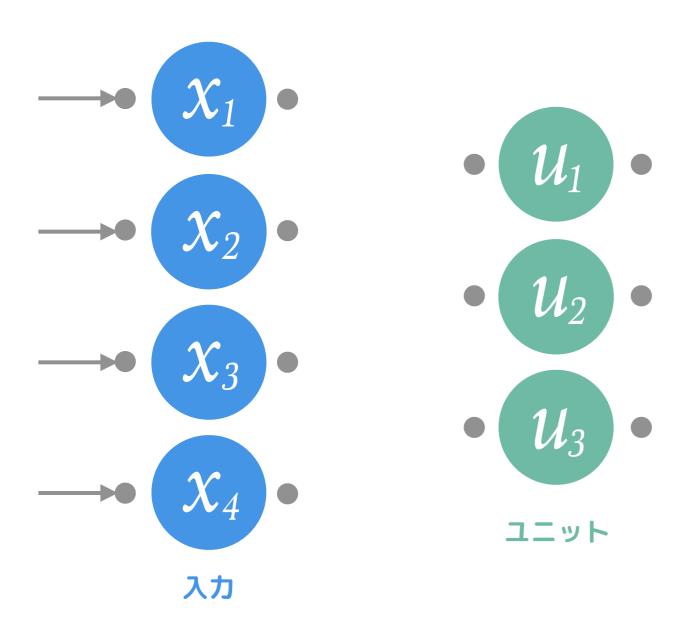
以下の2つのことが行えるものです

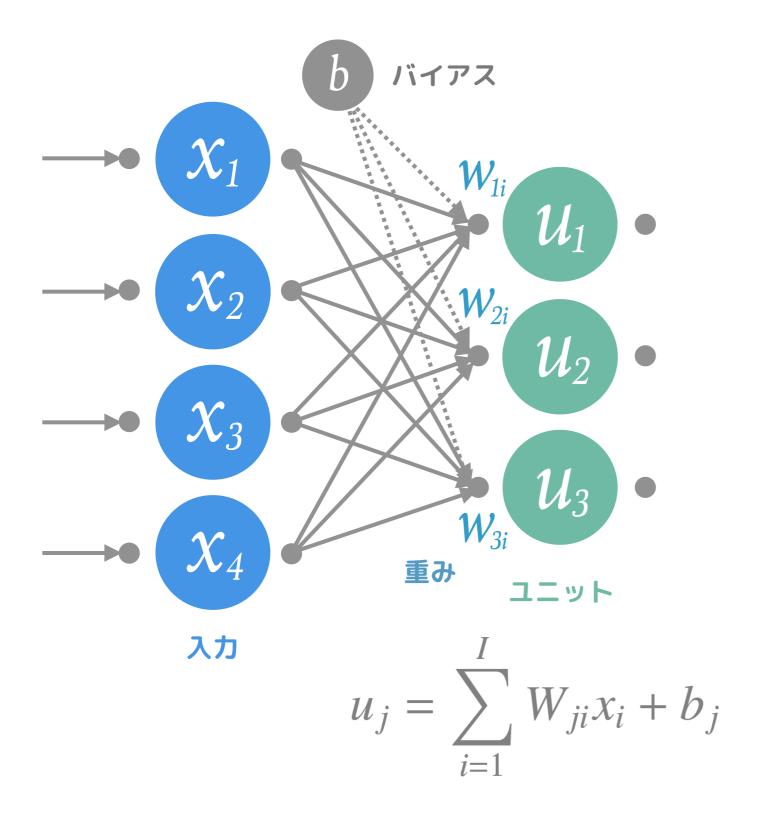
- ① データを良く表す「特徴」を獲得
 - ・訓練データ群からデータの基礎となる「特徴」を得る
- ② ディープネットの事前学習
 - ・上手く学習できるような初期値を得る

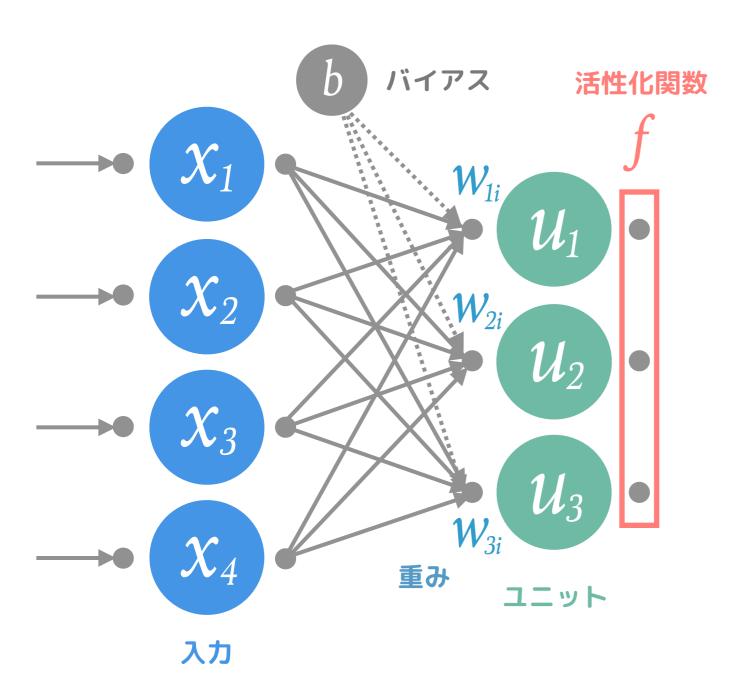
他にも使い道はありそうですが…

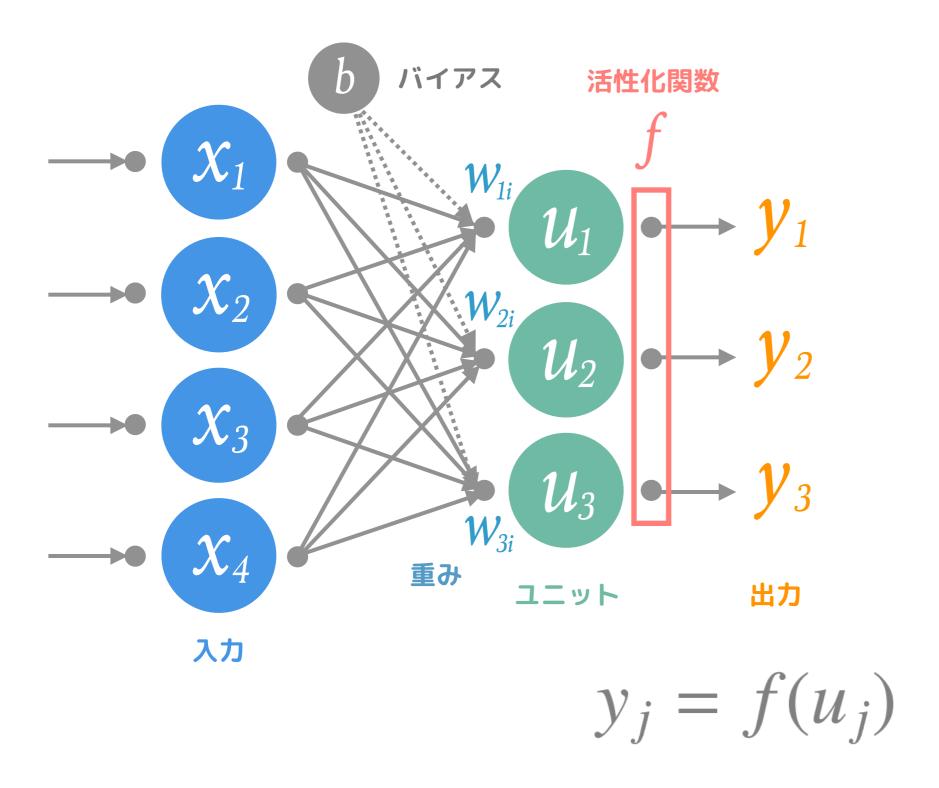
今までのニューラルネットとの違い

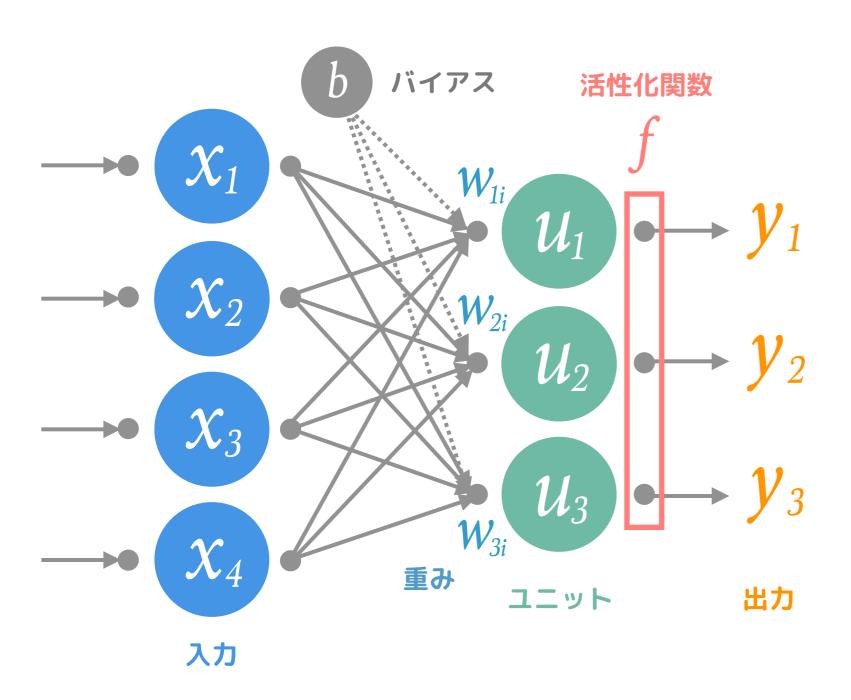


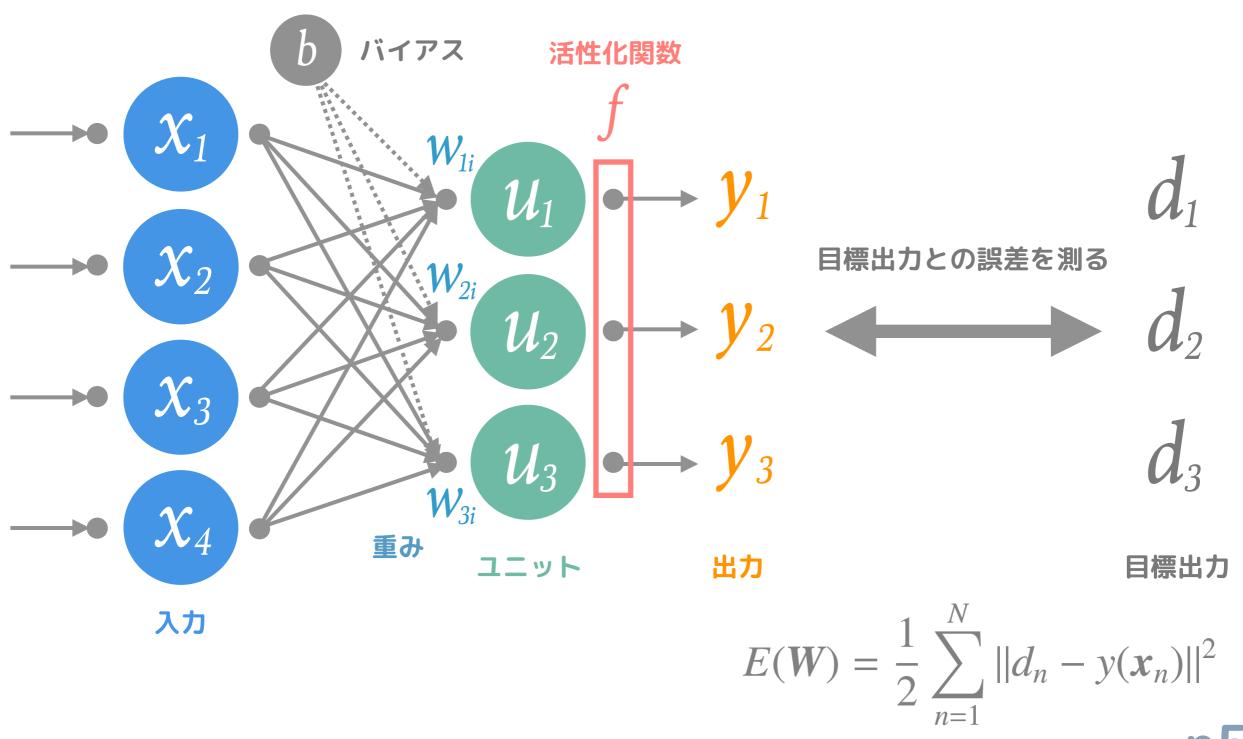




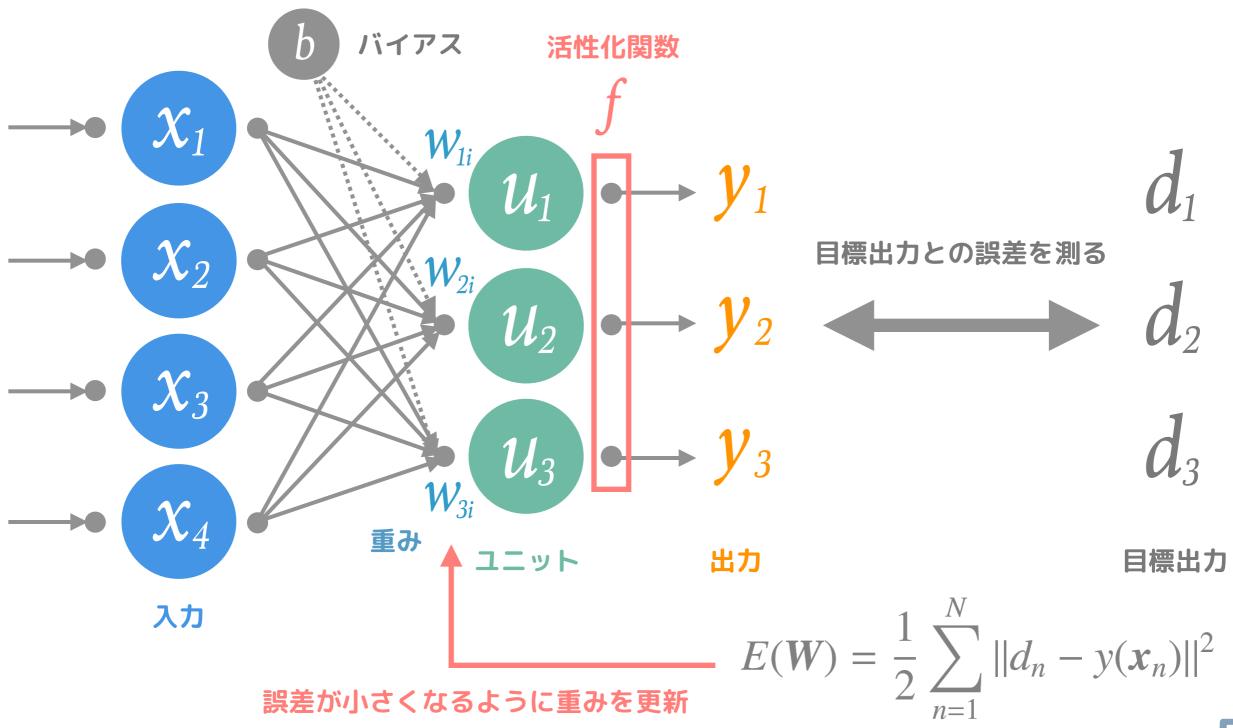




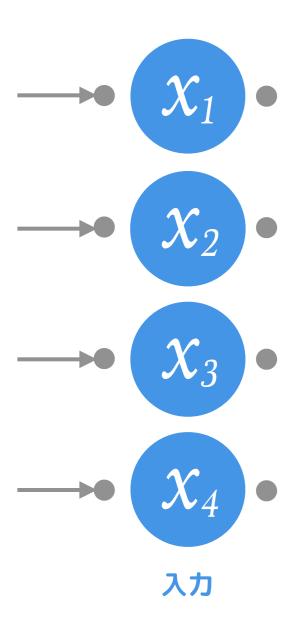


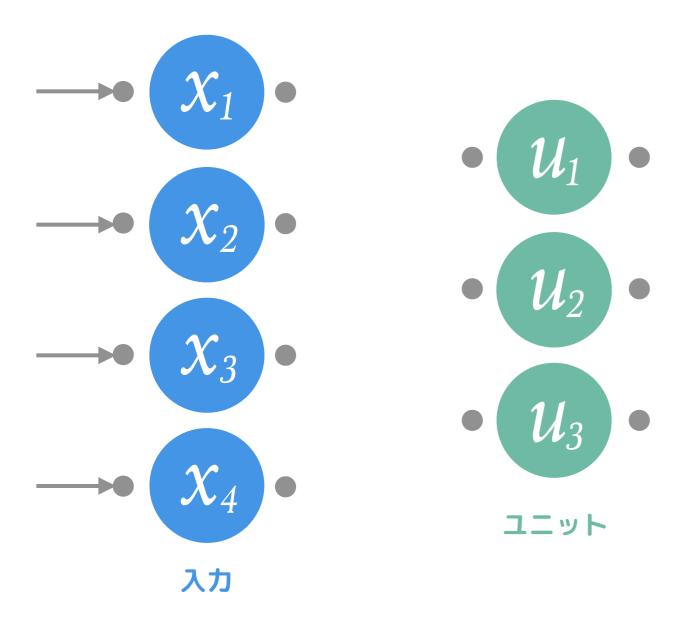


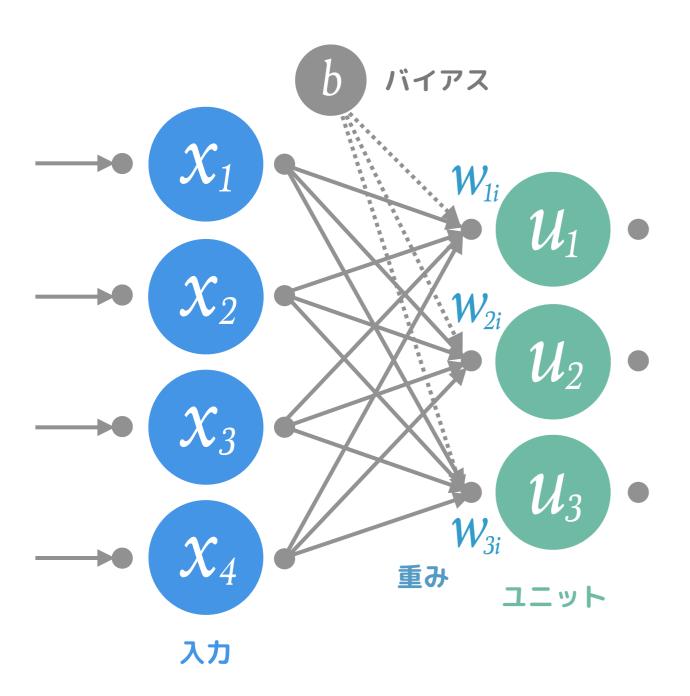
本のページ **p56**

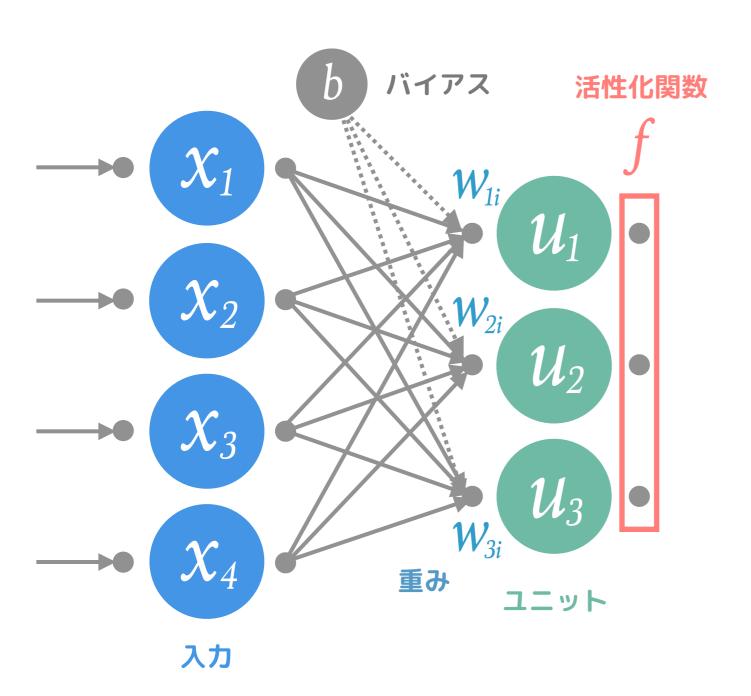


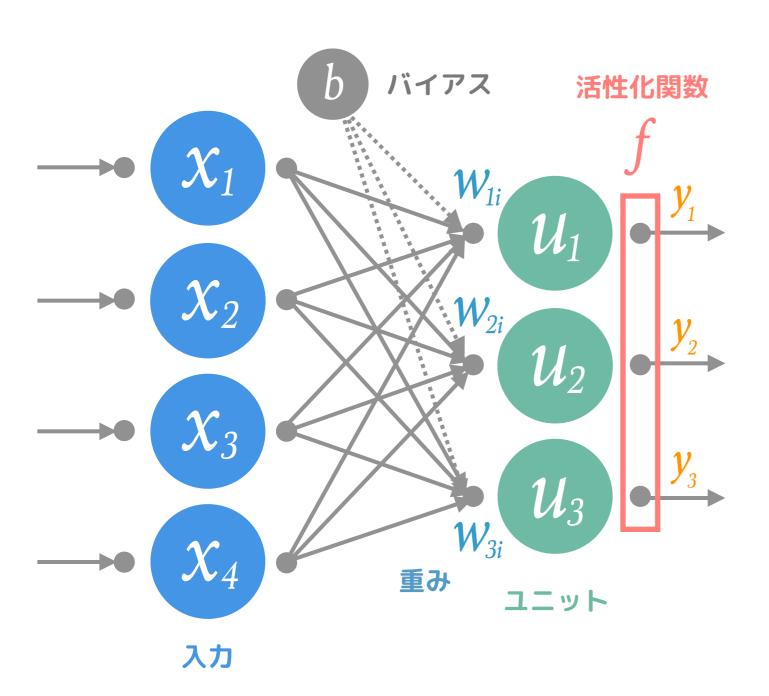
本のページ **p56**

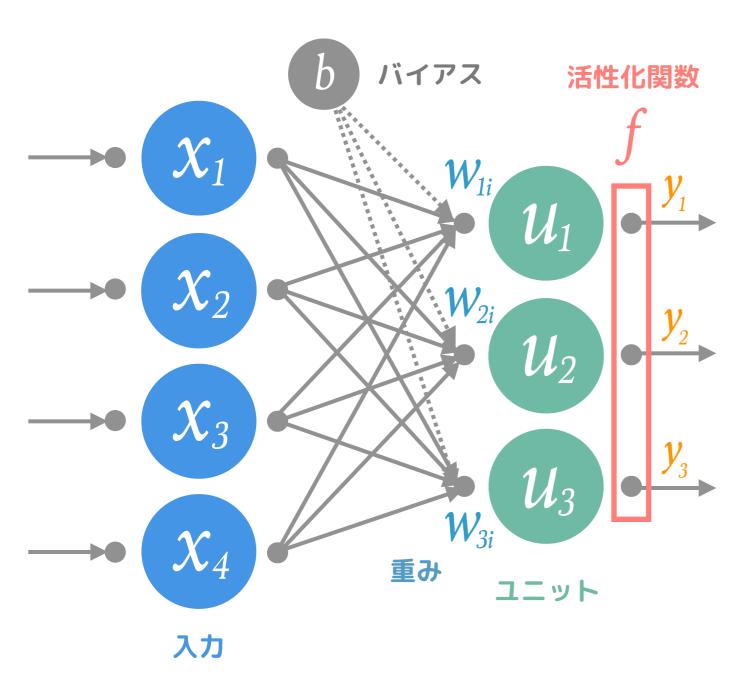




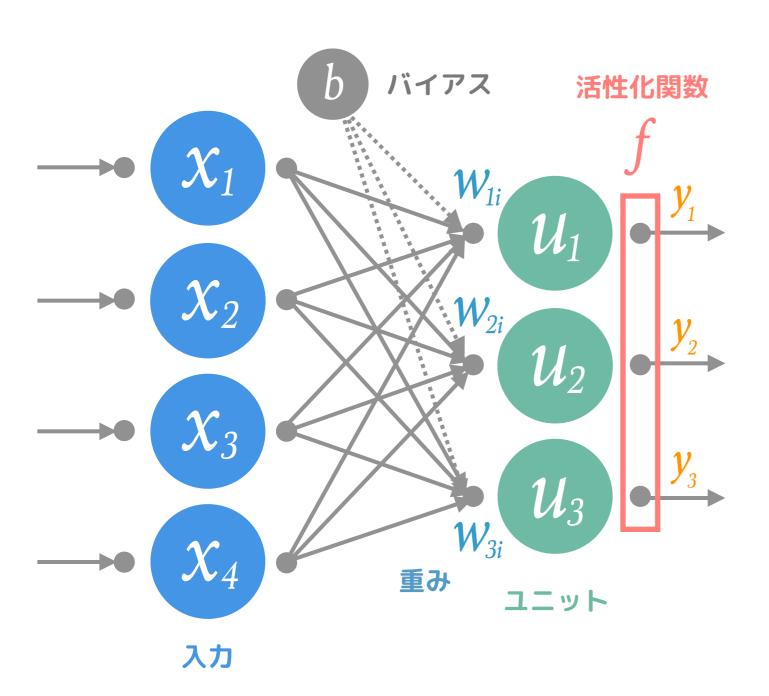


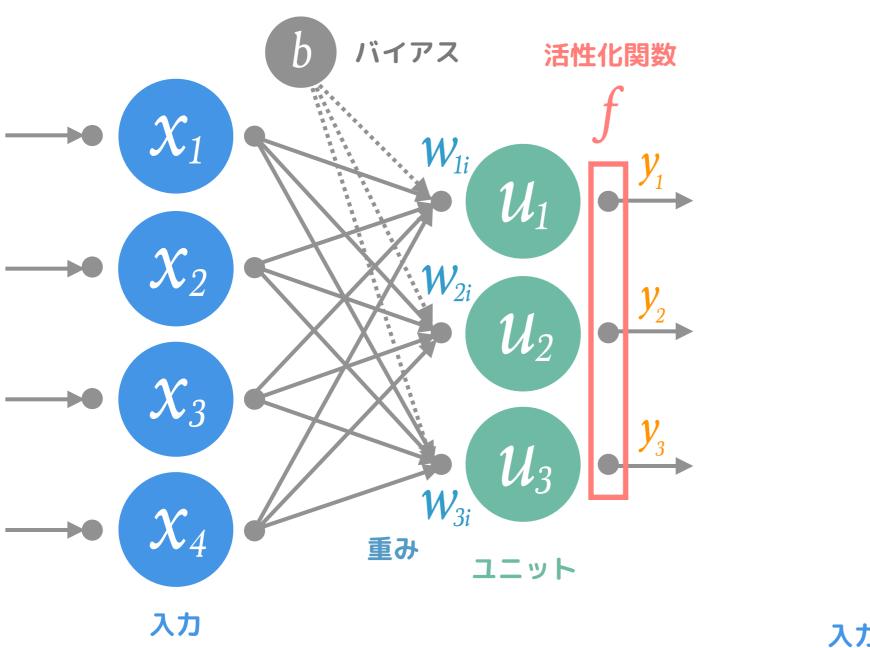


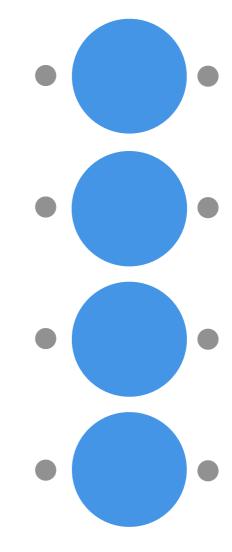




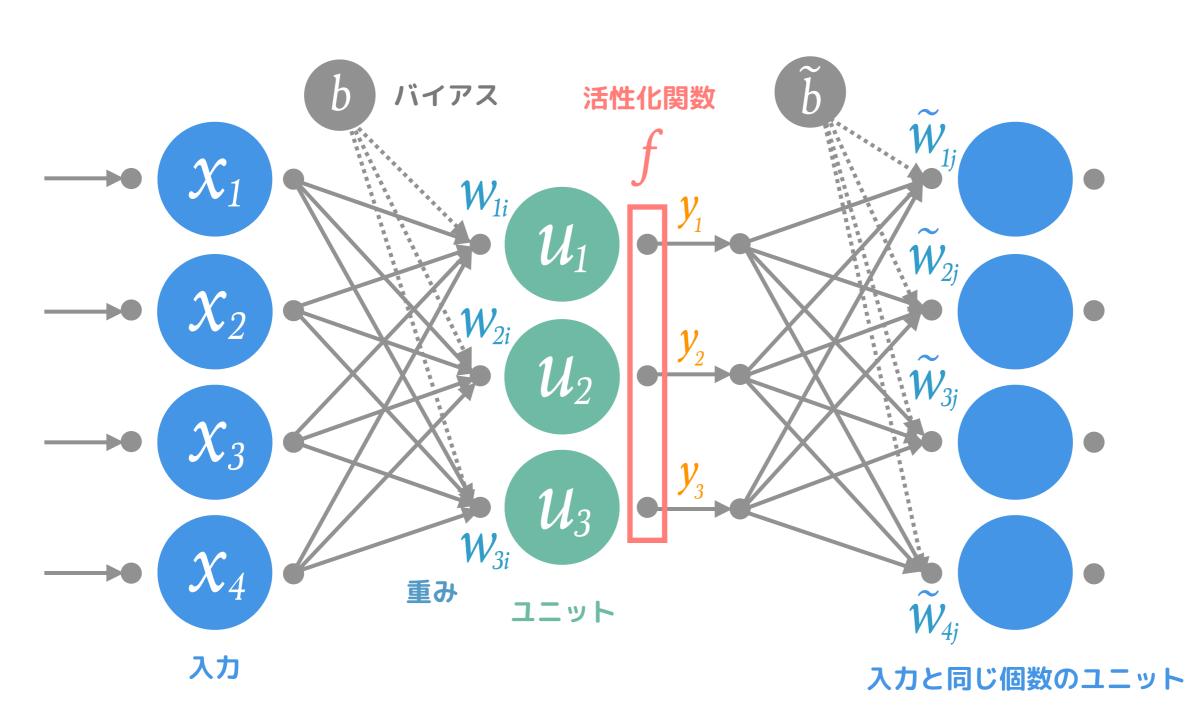
ここまでは同じ

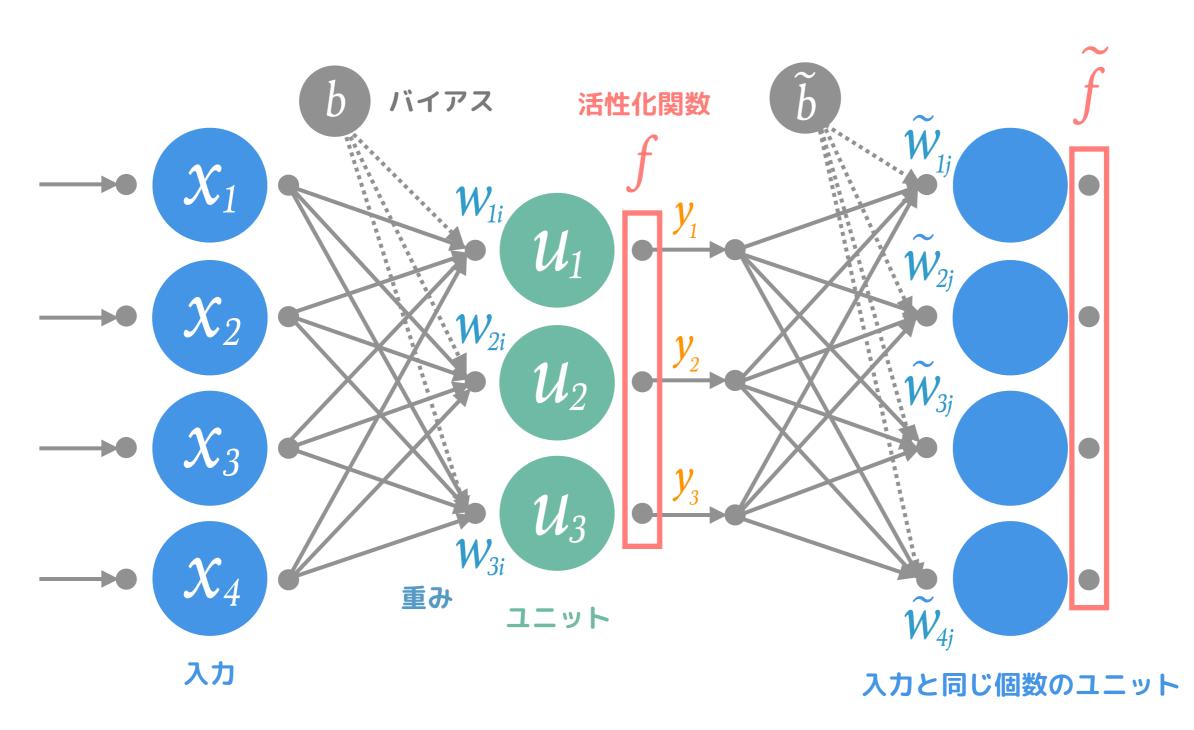


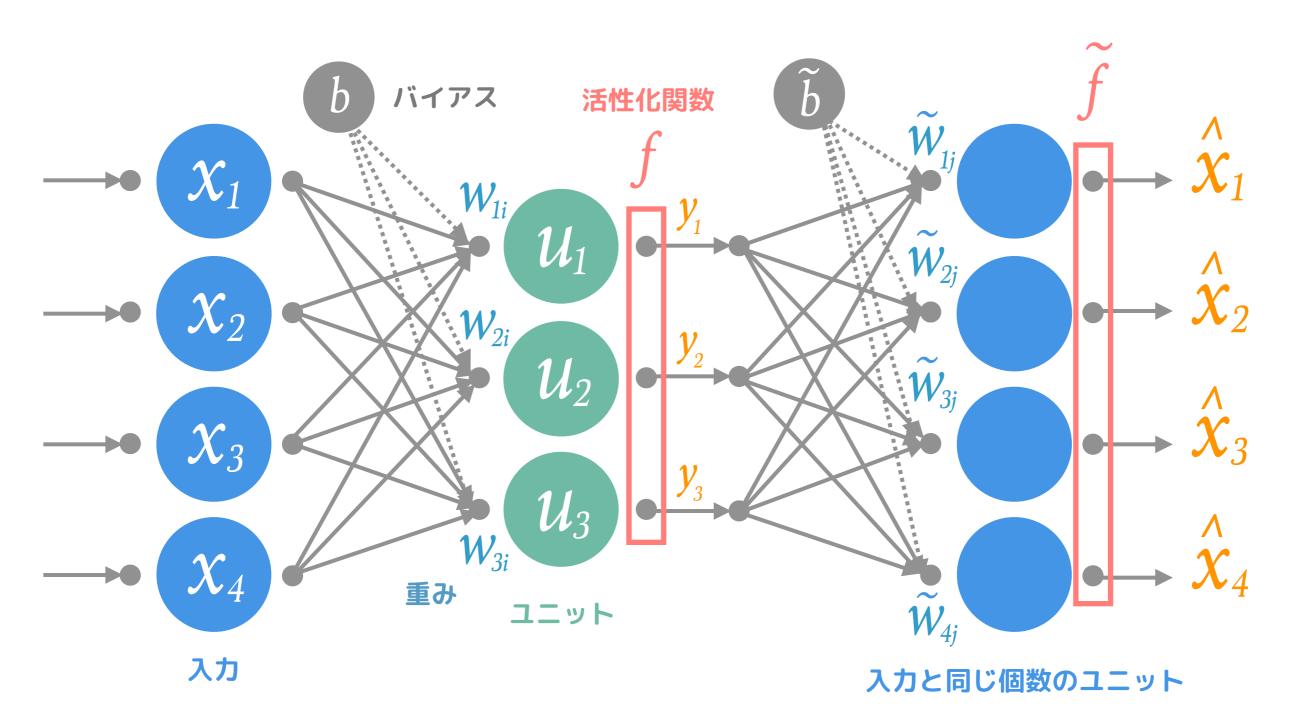


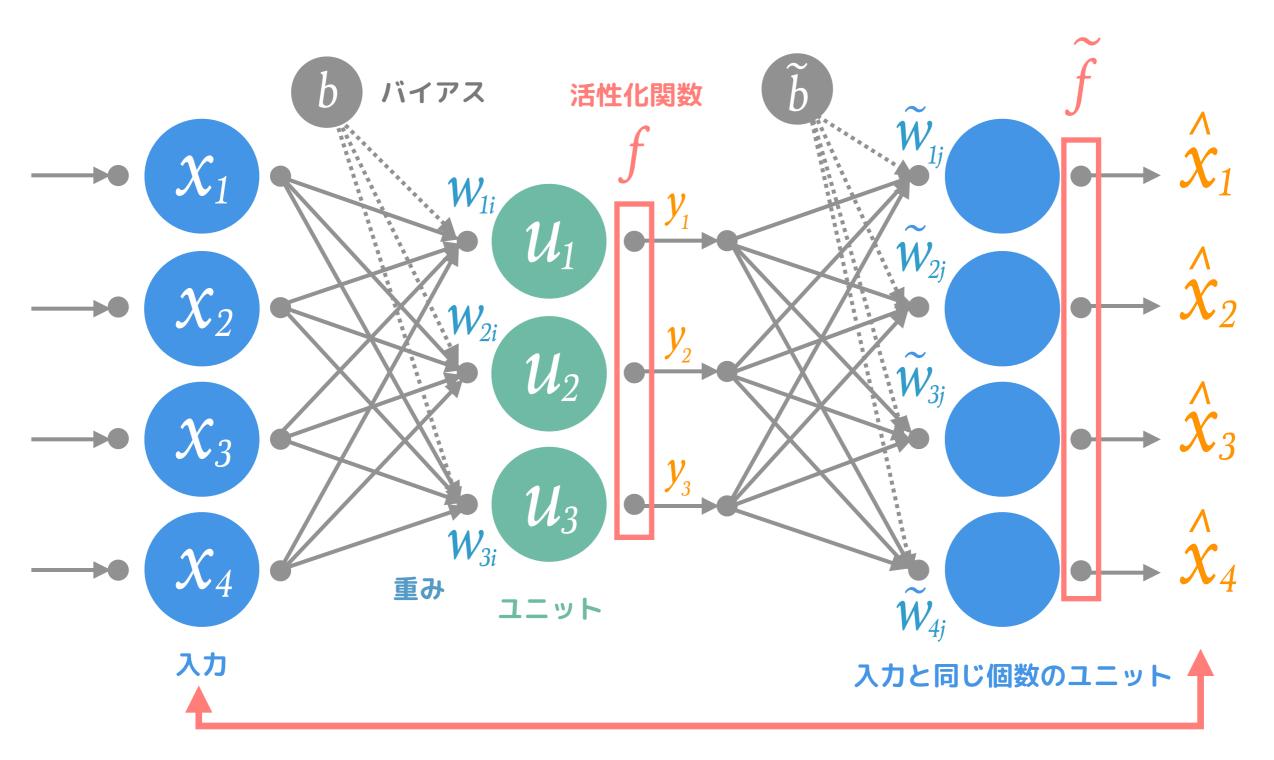


入力と同じ個数のユニット

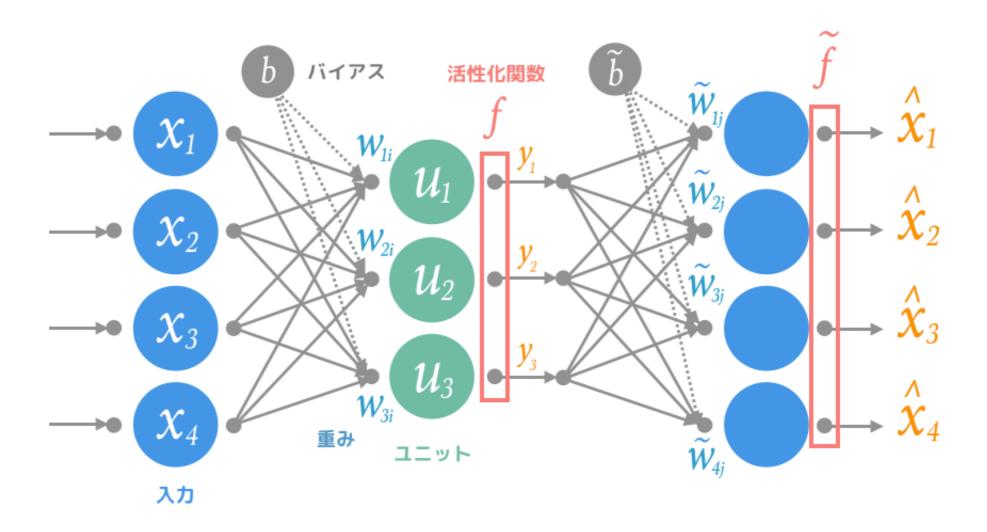




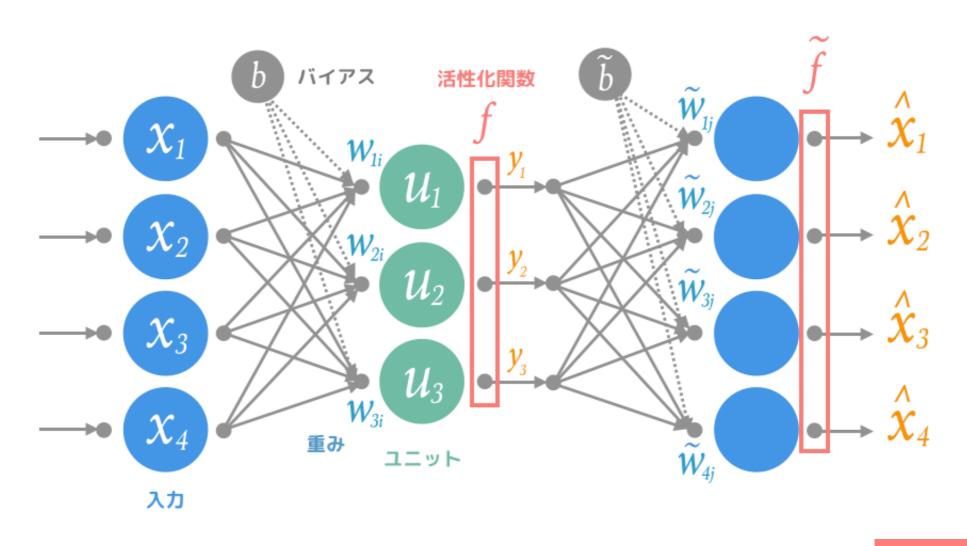




入力と出力の誤差が最小になるよう学習する!



自己符号化器



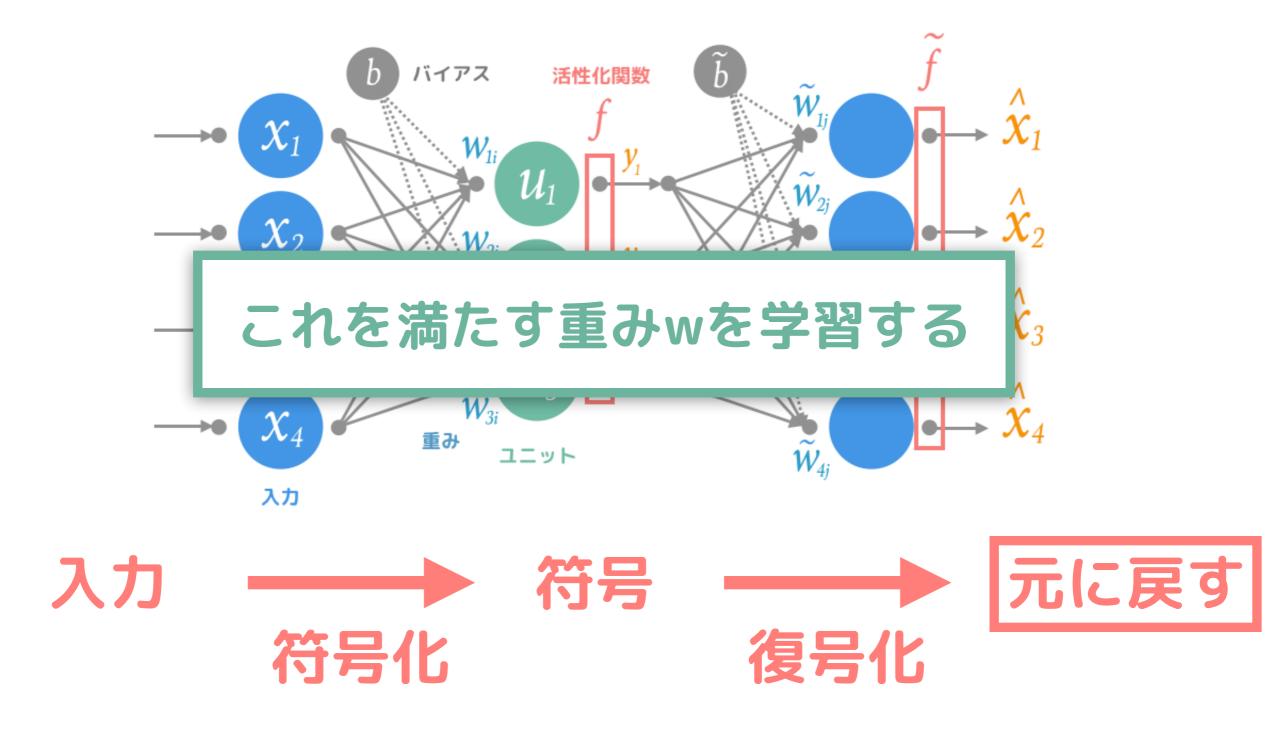
入力 一 符号化

符号

復号化

元に戻す

自己符号化器



なんでこんなことするの?

元に戻して何がおいしいの?

「5.2 ネットワークの設計」は 手法の説明なので飛ばします

自己符号化器のおいしい部分

- ① データを良く表す「特徴」を獲得
 - ・訓練データ群からデータの基礎となる「特徴」を得る
- ② ディープネットの事前学習
 - ・上手く学習できるような初期値を得る

自己符号化器のおいしい部分

- ① データを良く表す「特徴」を獲得
 - ・訓練データ群からデータの基礎となる「特徴」を得る

今はここに注目!

- ② ディープネットの事前学習
 - ・上手く学習できるような初期値を得る

データを良く表す「特徴」って何?

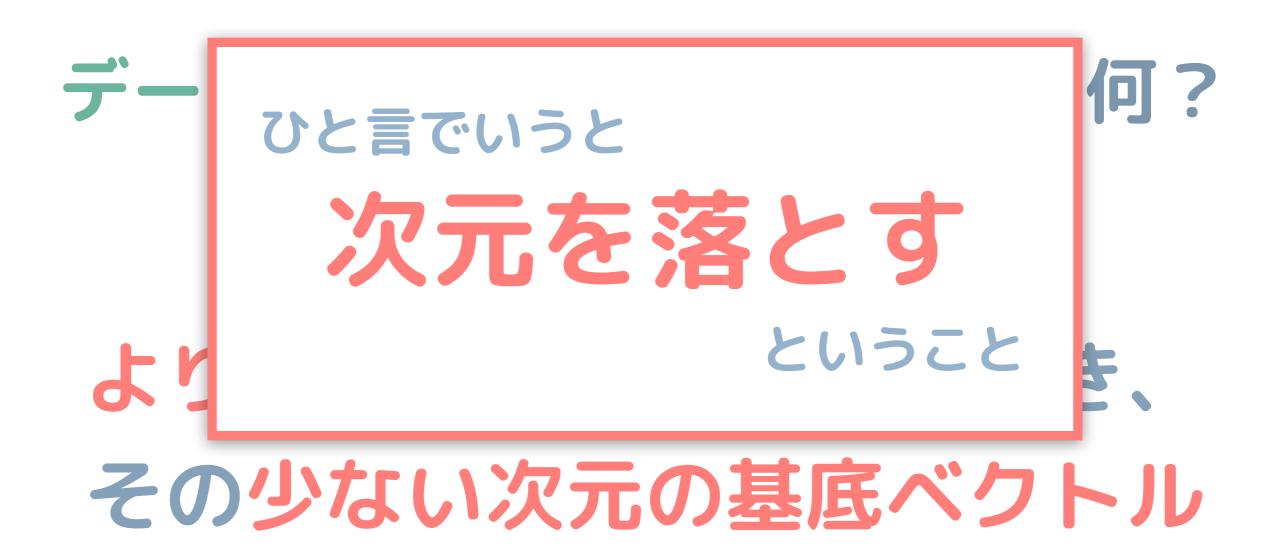
データを良く表す「特徴」って何?

同じデータを より少ない次元で表したとき、 その少ない次元の基底ベクトル

データを良く表す「特徴」って何?

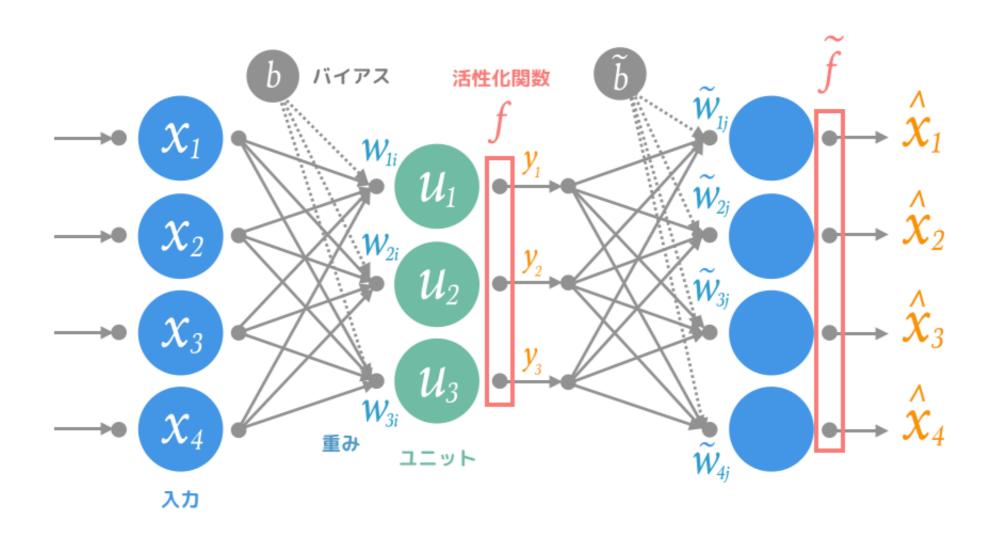
同じデータを より少ない次元で表したとき、 その少ない次元の基底ベクトル

わかりづらい…

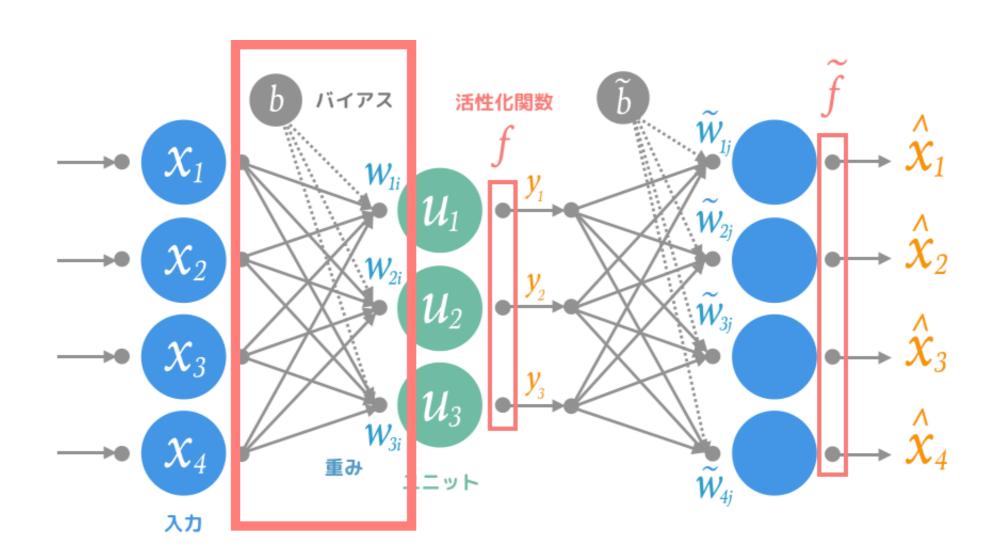


わかりづらい…

特徴とはどの部分か



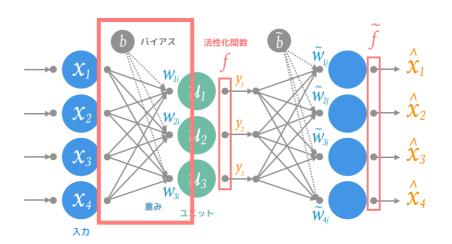
特徴とはどの部分か



この「重み」と「バイアス」を「特徴」という

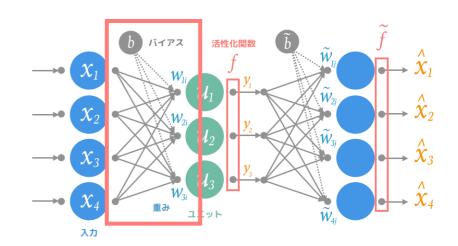
自己符号化器が学習によって決定する部分

なぜこれが特徴なのか



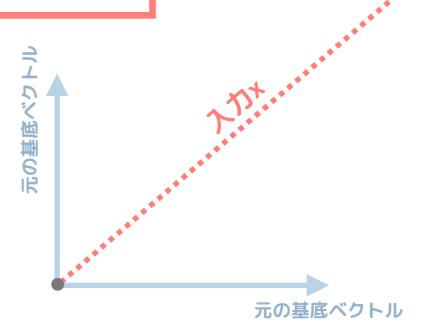
なぜこれが特徴なのか

引用(p58中段) → 音読しましょう



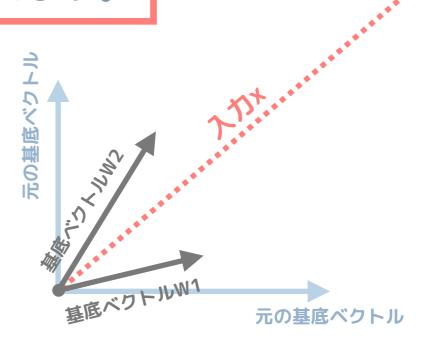
なぜこれが特徴なのか

引用(p58中段) → 音読しましょう



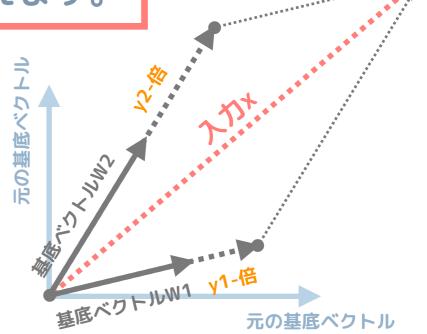
なぜこれが特徴なのか

引用(p58中段) → 音読しましょう



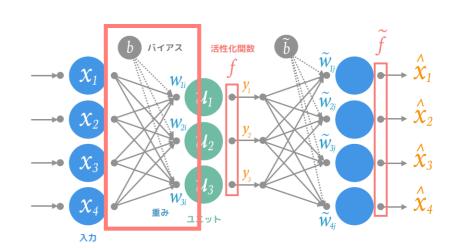
なぜこれが特徴なのか

引用(p58中段) → 音読しましょう



なぜこれが特徴なのか

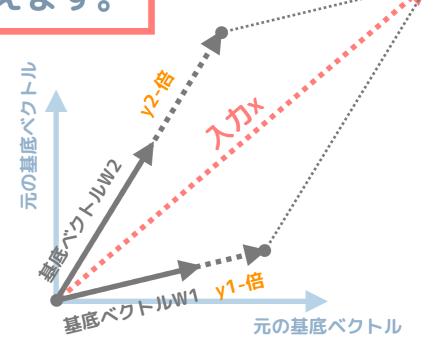
引用(p58中段) → 音読しましょう

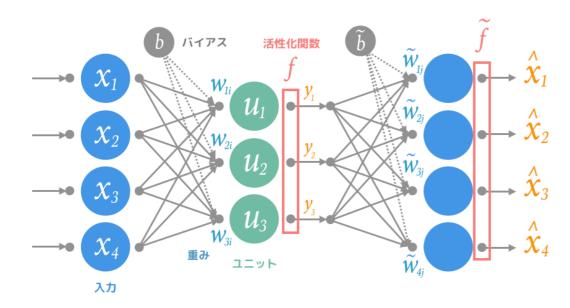


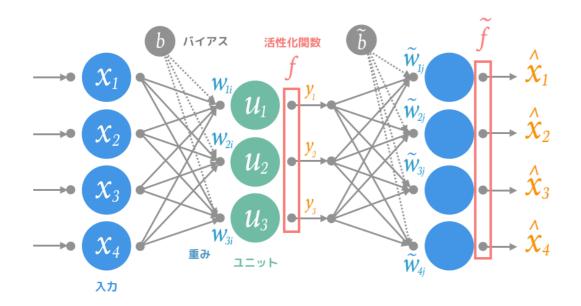
yの計算は、重み行列Wとxの積から始まりますが、これはWの各行ベクトルとxの内積の計算であって、そこでは入力xにWの各行ベクトル表す成分がどれだけ含まれているかを取り出していると言えます。

元の基底ベクトルの空間ではなく、 Wの行ベクトルを基底ベクトルとした空間でxを見て、 その空間での各成分が y である

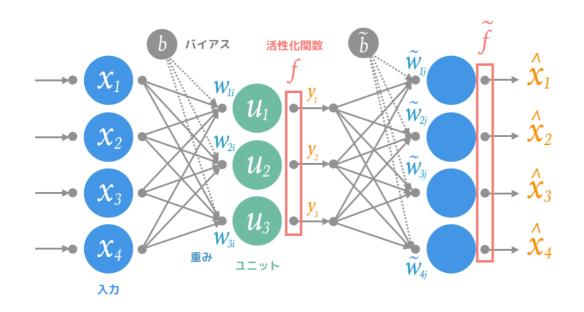
符号化することで見る空間が変わる





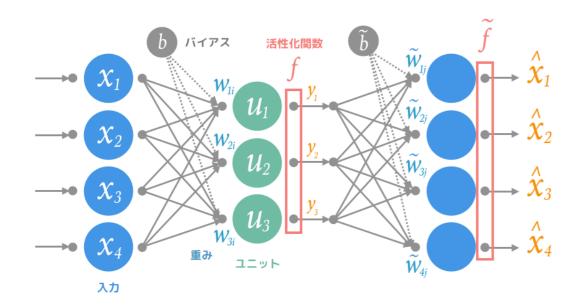


さらに注目するのは



さらに注目するのは

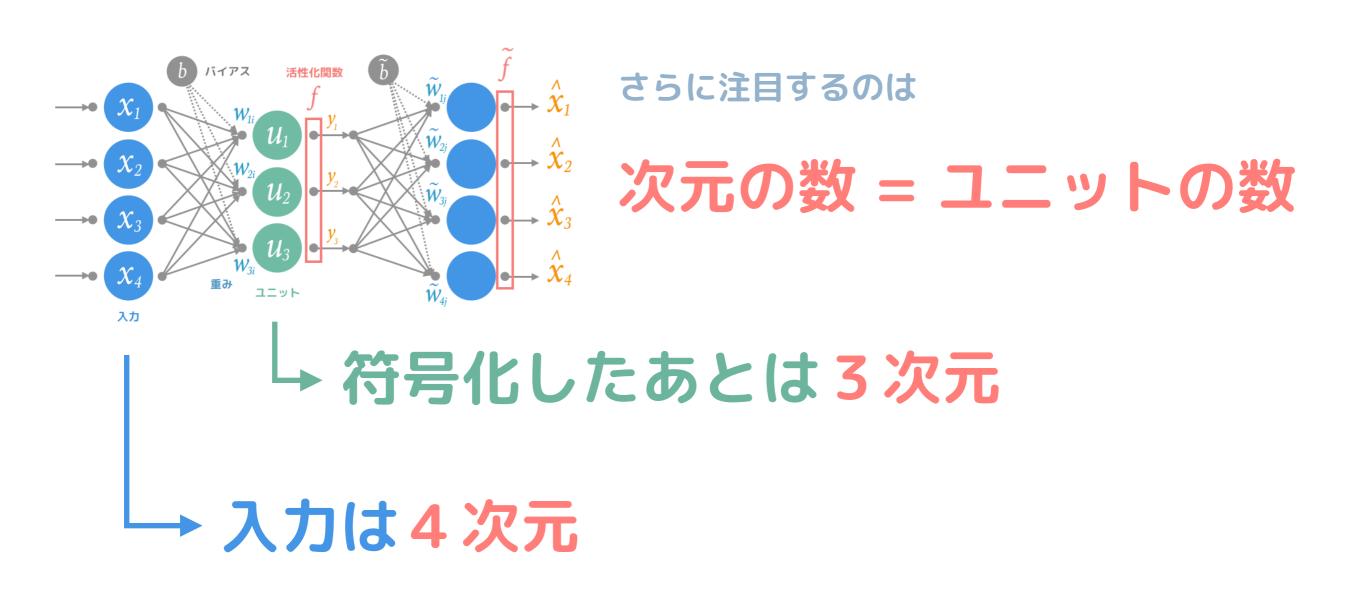
次元の数 = ユニットの数

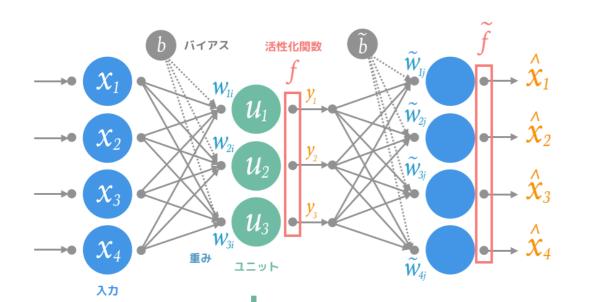


さらに注目するのは

次元の数 = ユニットの数

→ 入力は4次元





さらに注目するのは

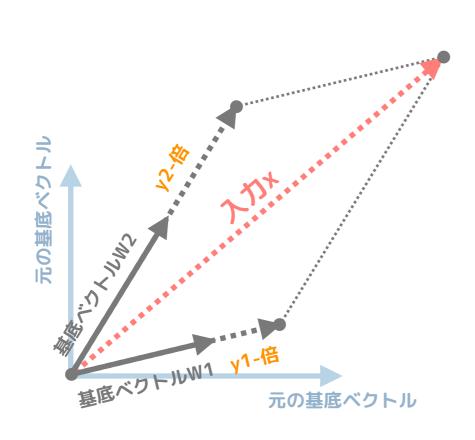
次元の数 = ユニットの数

→ 符号化したあとは3次元

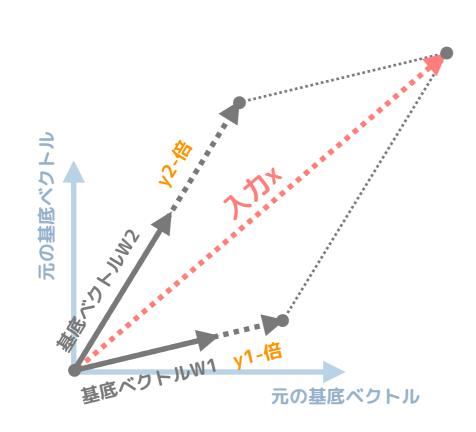
+ 入力は4次元

符号化した空間では データ表現の次元が減っている!

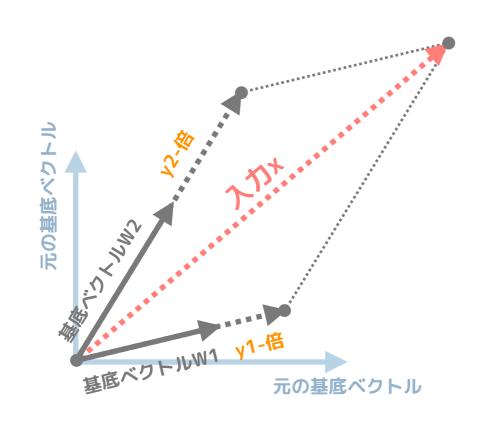
・自己符号化器の学習で得られた重み行列Wを特徴という



- ・自己符号化器の学習で得られた重み行列Wを特徴という
- ・特徴とは、新しい空間の基底ベクトルである



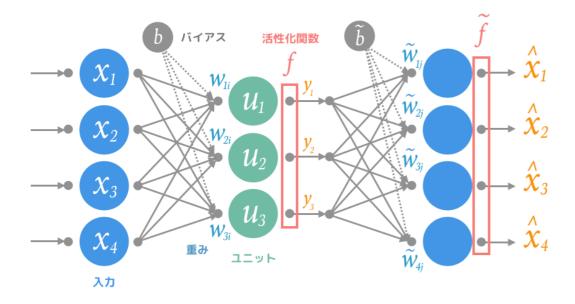
- ・自己符号化器の学習で得られた重み行列Wを特徴という
- ・特徴とは、新しい空間の基底ベクトルである
- ・その新しい空間は、元の空間よりも次元が少ない

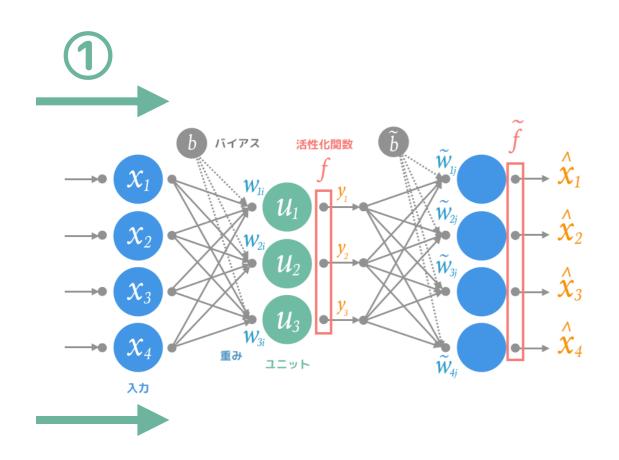


あるデータを、 より少ない次元で表せるのは、 非常に有用なこと

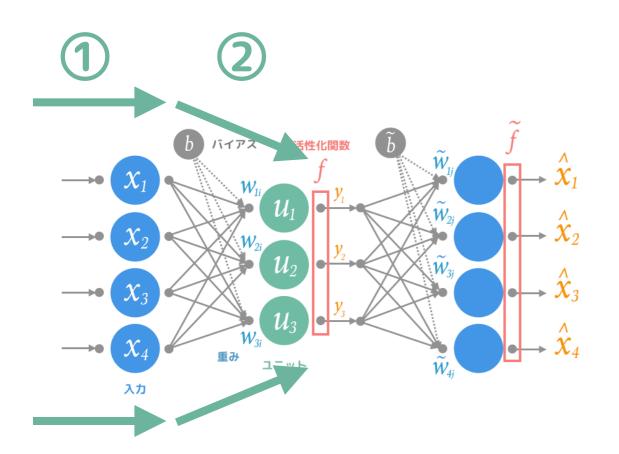
どうしてそんなことできるの?

なぜ次元を落とした空間での表現が可能なのか

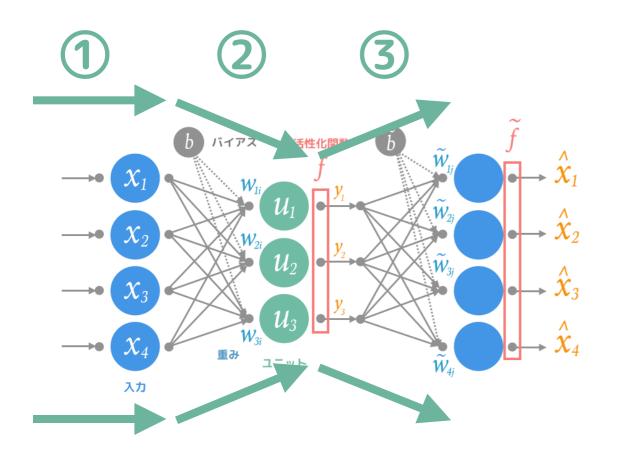




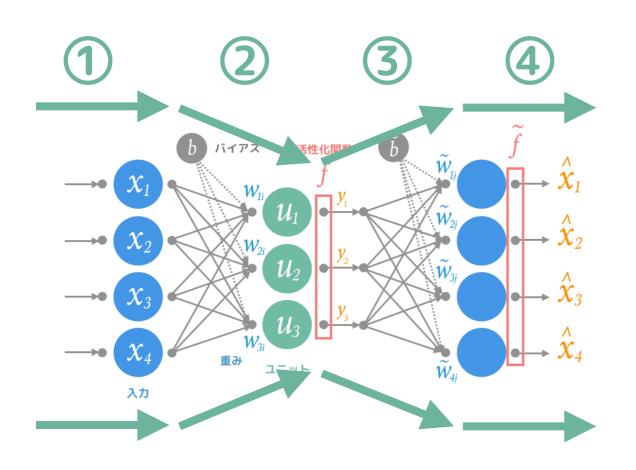
① 高次元データを入力



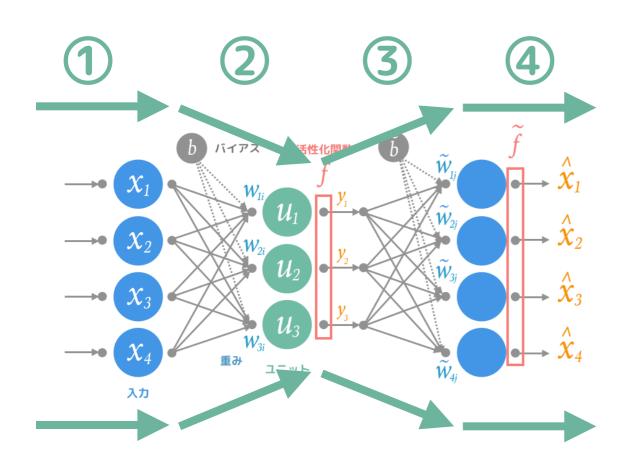
- ① 高次元データを入力
- ② 強制的に低次元空間に変換(符号化)



- ① 高次元データを入力
- ② 強制的に低次元空間に変換(符号化)
- ③ 元の高次元に戻す



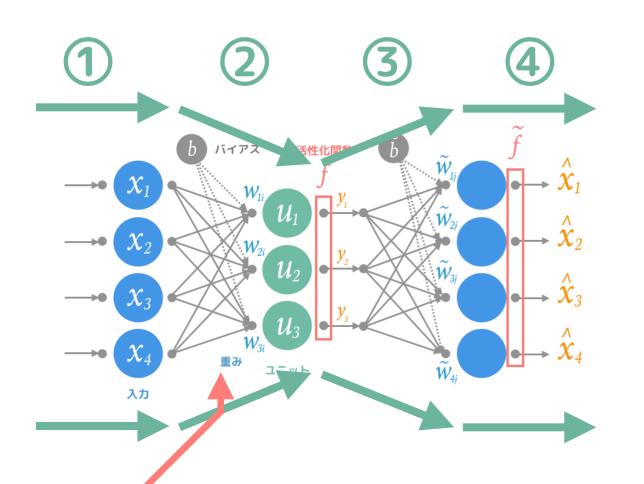
- ① 高次元データを入力
- ② 強制的に低次元空間に変換(符号化)
- ③ 元の高次元に戻す
- ④ 同じ入力に復号



- ① 高次元データを入力
- ② 強制的に低次元空間に変換(符号化)
- ③ 元の高次元に戻す
- ④ 同じ入力に復号

強制的に1度低次元データに落とす層を通過させ、 その上でパラメータを学習させる。 すると、この流れを満たすパラメータが得られる。 そのパラメータは復元可能な低次元データへ変換するための パラメータを与える。

直感的な独自解釈



- ① 高次元データを入力
- ② 強制的に低次元空間に変換(符号化)
- ③ 元の高次元に戻す
- ④ 同じ入力に復号

強制的に1度低次元データに落とす層を通過させ、 その上でパラメータを学習させる。

すると、この流れを満たすパラメータが得られる。 そのパラメータは復元可能な低次元データへ変換するための パラメータを与える。

本のページ **p****

これは「主成分分析」と違うのか?

似たようなこと聞いたことあるけど…

はい、同じです

主成分分析との関係

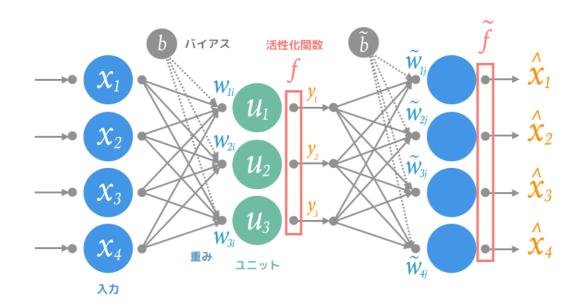
主成分分析との関係

- ・学習の結果得られる重み行列Wは、 主成分分析で得られる結果と実質的に同じ(p61中段)
 - 重み行列Wは主成分分析で得られる固有ベクトルが並んだ形

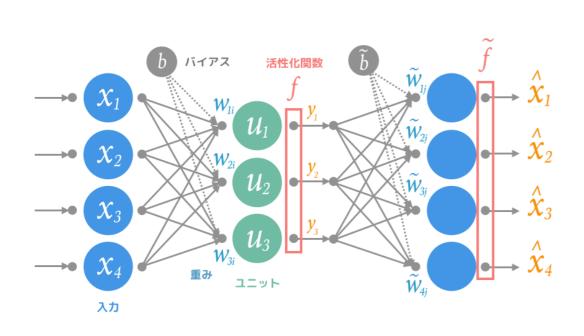
主成分分析との関係

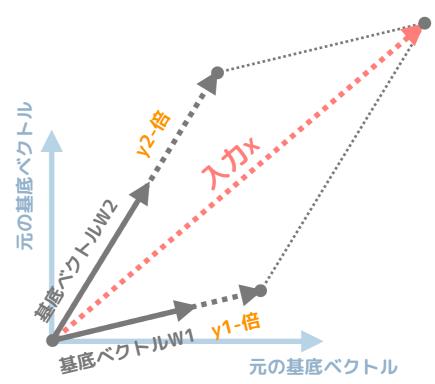
- ・学習の結果得られる重み行列Wは、 主成分分析で得られる結果と実質的に同じ(p61中段)
 - 重み行列Wは主成分分析で得られる固有ベクトルが並んだ形
- ・中間ユニット数が入力ユニット数よりも少ない場合に限る!
 - 中間ユニットの数が多い場合は期待した結果が得られない

・自己符号化器の一つの機能 → 特徴を得る

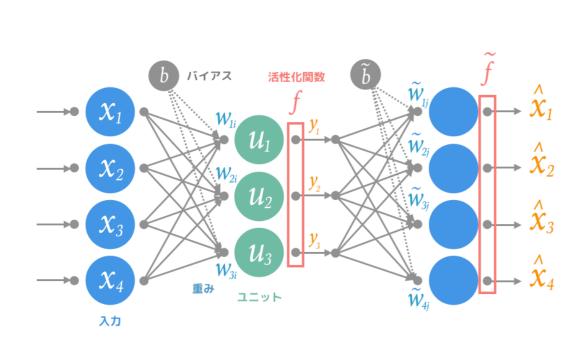


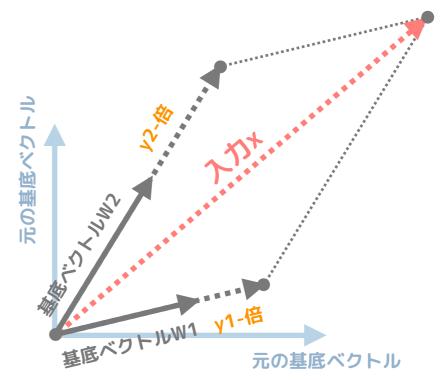
- ・自己符号化器の一つの機能 → 特徴を得る
- 特徴とは、少ない次元でデータを表現できる空間の 基底ベクトルのこと



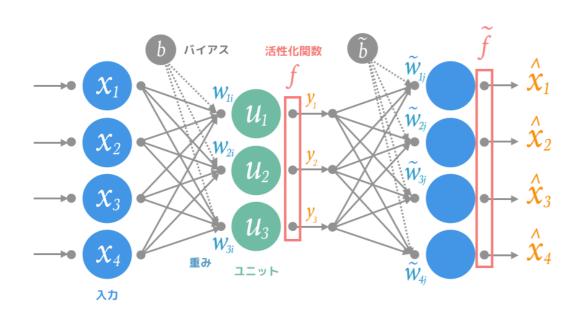


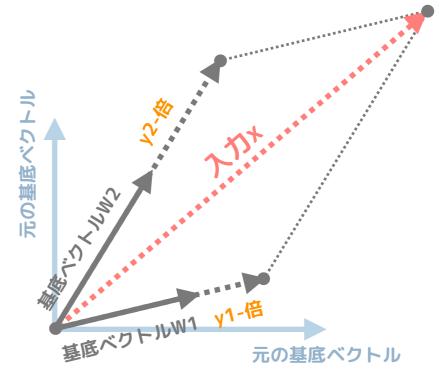
- ・自己符号化器の一つの機能 → 特徴を得る
- 特徴とは、少ない次元でデータを表現できる空間の 基底ベクトルのこと
- ・強制的に次元が落とされる環境で学習することで 次元を落とすためのパラメータ(特徴)が得られる





- ・自己符号化器の一つの機能 → 特徴を得る
- 特徴とは、少ない次元でデータを表現できる空間の 基底ベクトルのこと
- ・強制的に次元が落とされる環境で学習することで 次元を落とすためのパラメータ(特徴)が得られる
- ・実質的には主成分分析と同じ





スパース正則化

もう少し自己符号化器をレベルアップさせます

スパース正則化とは

スパース正則化とは

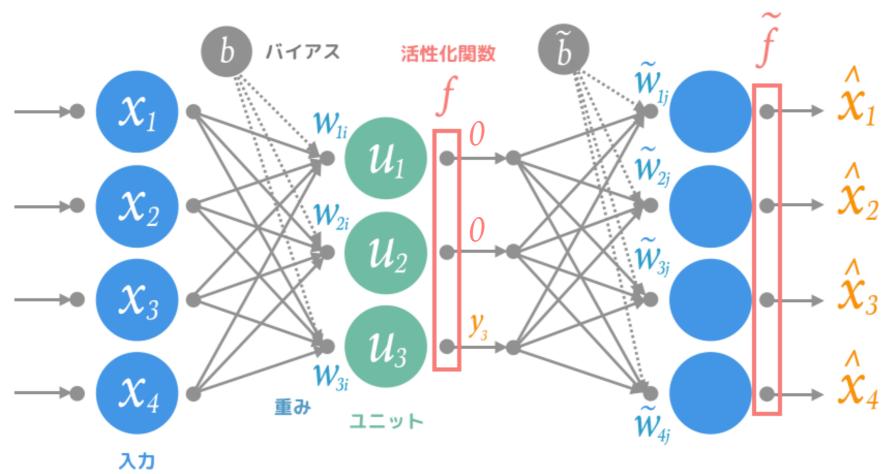
いくつかの中間ユニットの出力をゼロにする

そうなるように学習するようテコ入れする

スパース正則化とは

いくつかの中間ユニットの出力をゼロにする

そうなるように学習するようテコ入れする



符号化後の空間において多数の成分がゼロである利点

符号化後の空間において多数の成分がゼロである利点

- ・符号化後のデータを使えば計算が簡単
- ・符号化することでデータ圧縮が可能

符号化後の空間において多数の成分がゼロである利点

- ・符号化後のデータを使えば計算が簡単
- ・符号化することでデータ圧縮が可能

ニューラルネットに特化した利点

符号化後の空間において多数の成分がゼロである利点

- ・符号化後のデータを使えば計算が簡単
- ・符号化することでデータ圧縮が可能

ニューラルネットに特化した利点

- ・中間層のユニット数が多くても大丈夫
 - 入力層のユニット数より多くても意味のあるデータが取れる
 - これを「過完備な表現」という

誤差関数に 正則化項 を加えて最小化する

誤差関数に 正則化項 を加えて最小化する

$$\tilde{E}(w) \equiv E(w) + \beta \sum_{j=1}^{D_y} KL (\rho || \hat{\rho_j})$$

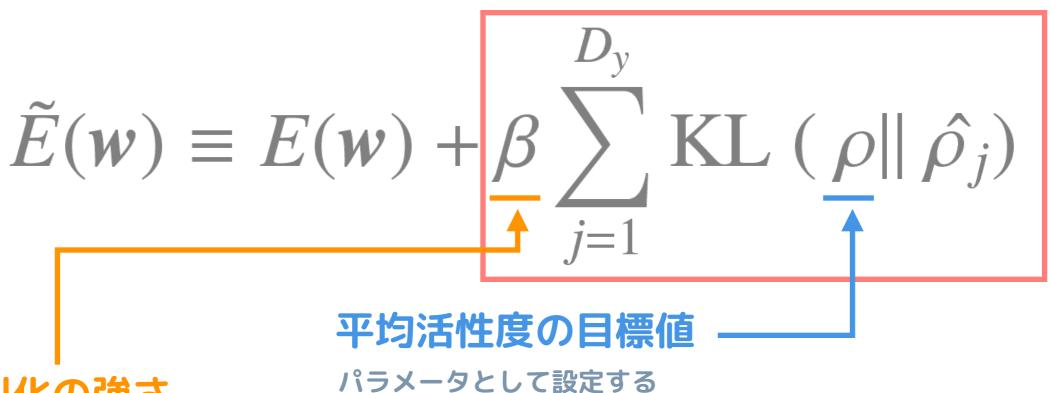
誤差関数に 正則化項 を加えて最小化する

$$\tilde{E}(w) \equiv E(w) + \beta \sum_{j=1}^{D_y} KL (\rho || \hat{\rho_j})$$

正則化の強さ

パラメータとして設定する

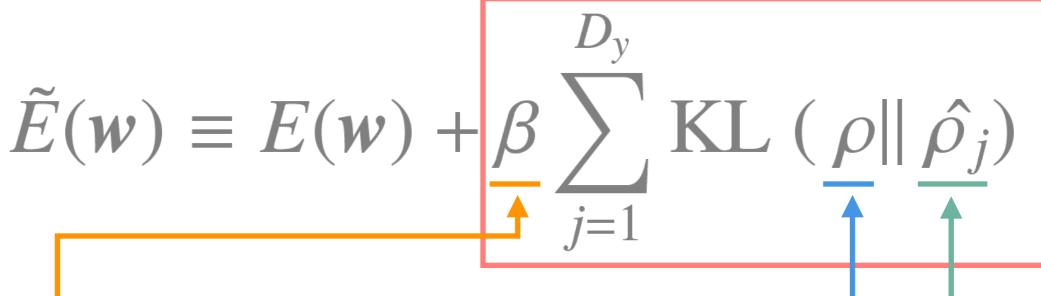
誤差関数に 正則化項 を加えて最小化する



正則化の強さ

パラメータとして設定する

誤差関数に 正則化項 を加えて最小化する



正則化の強さ

パラメータとして設定する

平均活性度の目標値

パラメータとして設定する

ユニットjの平均活性度

全訓練データの活性度の平均

$$\hat{\rho}_j = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^N y_j(\boldsymbol{x}_n)$$

誤差関数に 正則化項 を加えて最小化する

$$\tilde{E}(w) \equiv E(w) + \beta \sum_{j=1}^{D_y} KL (\rho || \hat{\rho_j})$$

誤差関数に 正則化項 を加えて最小化する

$$\tilde{E}(w) \equiv E(w) + \beta \sum_{j=1}^{D_y} KL (\rho || \hat{\rho_j})$$

学習手順

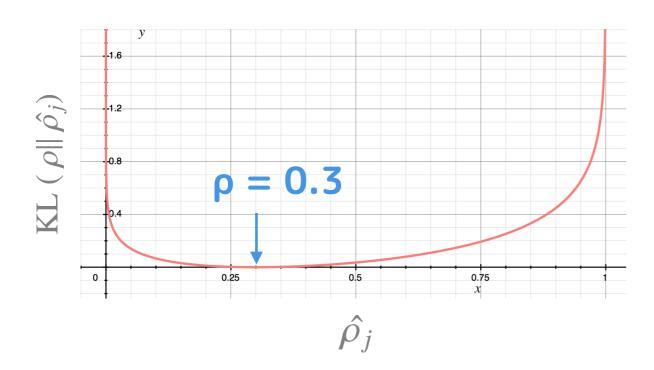
- ① 小さな ρ を設定する → 平均活性度をゼロに向かわせるため
- ② 中間層の各ユニットの平均活性度が p に近づく
- ③ その中で誤差 E が最小になるように w が決定される
- ④ 活性化するユニットはどれでも良い

正則化項について

$$\sum_{j=1}^{D_y} \frac{\mathrm{KL}\left(\left.
ho \right\| \hat{
ho_j}
ight)}{\left. \mathrm{JL}\left(\left.
ho \right\| \hat{
ho_j}
ight)} = \sum_{j=1}^{L} \frac{\mathrm{KL}\left(\left.
ho \right\| \hat{
ho_j}
ight)}{\mathrm{JLNSUD} \cdot \mathrm{FAJF-} \cdot \mathrm{FANTSUZ}}$$

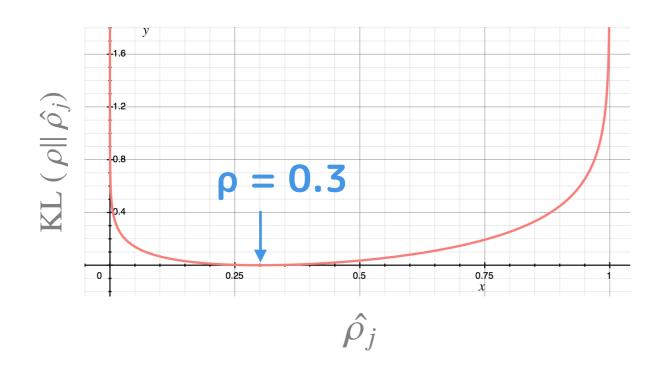
正則化項について

$$\sum_{j=1}^{D_y} \frac{\mathrm{KL}\left(\left.
ho
ight|\left.\hat{
ho_j}
ight)}{\left.\hat{
ho}_j
ight)}$$
 $\mathrm{KL}\left(\left.
ho
ight|\left.\hat{
ho_j}
ight) =
ho\log(rac{
ho}{\hat{
ho_j}}) + (1-
ho)\lograc{(1-
ho)}{(1-\hat{
ho_j})}$ אועל $j=1$ אועל פעיאעעל



正則化項について

$$\sum_{j=1}^{D_y} \frac{KL\left(\left.
ho\right|\left|\left.\hat{
ho}_j
ight)}{\left.
ho_j
ight)}$$
 $KL\left(\left.
ho\right|\left|\left.\hat{
ho}_j
ight)
ight) =
ho\log(rac{
ho}{\hat{
ho}_j}) + (1-
ho)\lograc{(1-
ho)}{(1-\hat{
ho}_j)}$



- ・目標値から遠いと値が大きい
- ・目標値に近いと値が小さい
- ・誤差関数を最小化していくので、 KLの値が小さくなる方向に進む



平均活性度 ρ が ρ に近づく

スパース正則化の効果

「5.4.3 最適化」は逆伝播法の計算方法なので詳細は本書に譲ります

変更するパラメータ

$$\tilde{E}(w) \equiv E(w) + \beta \sum_{j=1}^{D_y} KL (\rho || \hat{\rho_j})$$

変更するパラメータ

$$ilde{E}(w)\equiv E(w)+oldsymbol{eta}\sum_{j=1}^{D_y}\mathrm{KL}\;(
ho\|\hat{
ho_j})$$
正則化の強さ

変更するパラメータ

$$\tilde{E}(w) \equiv E(w) + \beta \sum_{j=1}^{D_y} KL (\rho || \hat{\rho_j})$$

正則化の強さ

① $\beta = 0.0$:正則化効果なし

② β = 0.1:適度な正則化効果

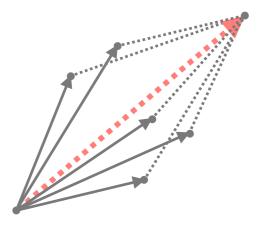
③ $\beta = 3.0$:正則化効果強すぎ

これらについて見ていく

p67 の 4枚の図を見ながらだとわかりやすいです

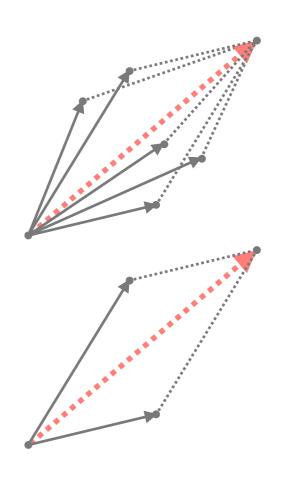
p67 の 4枚の図を見ながらだとわかりやすいです

- ① $\beta = 0.0$: 正則化効果なし
 - ・全ての基底ベクトルWを無理やり用いて符号化する
 - 圧縮や計算効率などの恩恵を受けられない



p67 の 4枚の図を見ながらだとわかりやすいです

- ① $\beta = 0.0$: 正則化効果なし
 - ・全ての基底ベクトルWを無理やり用いて符号化する
 - 圧縮や計算効率などの恩恵を受けられない
- ② β = 0.1:適度な正則化効果
 - ・基底ベクトルそれぞれが役割を果たし、 いくつかだけを用いて符号化する
 - 低次元データを上手く生成できる



p67 の 4枚の図を見ながらだとわかりやすいです

① $\beta = 0.0$: 正則化効果なし

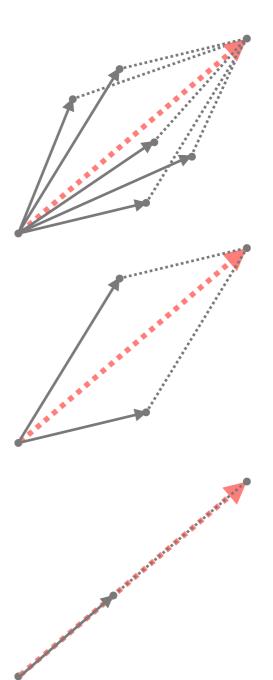
- ・全ての基底ベクトルWを無理やり用いて符号化する
 - 圧縮や計算効率などの恩恵を受けられない

② β = 0.1: 適度な正則化効果

- ・基底ベクトルそれぞれが役割を果たし、 いくつかだけを用いて符号化する
 - 低次元データを上手く生成できる

③ $\beta = 3.0$:正則化効果強すぎ

- ・それぞれの基底ベクトルが「ただそれだけ」で データを表現しようとする
 - 微妙な変化などを吸収できない



・利点は計算量の削減やデータ圧縮

- ・利点は計算量の削減やデータ圧縮
- ・中間層の出力をいくつかゼロにする

- ・利点は計算量の削減やデータ圧縮
- ・中間層の出力をいくつかゼロにする
- ・誤差関数に正則化項を加えて最小化する

$$\tilde{E}(w) \equiv E(w) + \beta \sum_{j=1}^{D_y} KL(\rho || \hat{\rho_j})$$

- ・利点は計算量の削減やデータ圧縮
- ・中間層の出力をいくつかゼロにする
- ・誤差関数に正則化項を加えて最小化する
- ・正則化の強さパラメータを変更することで結果が変わる

$$\tilde{E}(w) \equiv E(w) + \beta \sum_{j=1}^{D_y} KL (\rho || \hat{\rho_j})$$

白色化

より学習しやすいデータへ変換

データの偏りを除去する

良い特徴を学習できるようになる

データの偏りを除去する

良い特徴を学習できるようになる



訓練データの成分間の相関を無くす

データの偏りを除去する

良い特徴を学習できるようになる



訓練データの成分間の相関を無くす

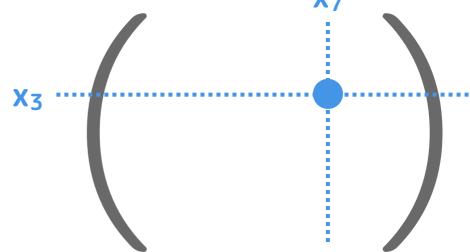


共分散行列を対角化する!

$$\mathbf{\Phi}_X \equiv \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \mathbf{x}_n \mathbf{x}_n^{\mathrm{T}} = \frac{1}{N} \mathbf{X} \mathbf{X}^{\mathrm{T}}$$

$$\mathbf{\Phi}_X \equiv \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \mathbf{x}_n \mathbf{x}_n^{\mathrm{T}} = \frac{1}{N} \mathbf{X} \mathbf{X}^{\mathrm{T}}$$

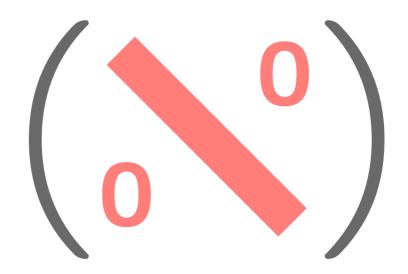
$$\mathbf{\Phi}_X \equiv \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \mathbf{x}_n \mathbf{x}_n^{\mathrm{T}} = \frac{1}{N} \mathbf{X} \mathbf{X}^{\mathrm{T}}$$



x₃とx₇に相関があれば ここは非ゼロ

$$\mathbf{\Phi}_X \equiv \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \mathbf{x}_n \mathbf{x}_n^{\mathrm{T}} = \frac{1}{N} \mathbf{X} \mathbf{X}^{\mathrm{T}}$$

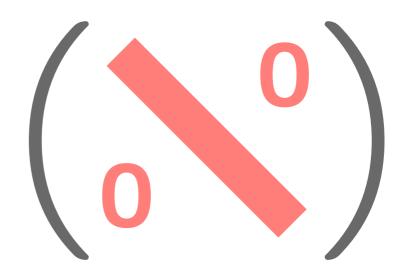
$$\mathbf{\Phi}_X \equiv \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \mathbf{x}_n \mathbf{x}_n^{\mathrm{T}} = \frac{1}{N} \mathbf{X} \mathbf{X}^{\mathrm{T}}$$



各成分での相関がない

→ 対角成分以外がゼロ

$$\mathbf{\Phi}_X \equiv \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \mathbf{x}_n \mathbf{x}_n^{\mathrm{T}} = \frac{1}{N} \mathbf{X} \mathbf{X}^{\mathrm{T}}$$



各成分での相関がない → 対角成分以外がゼロ

アプローチとしては…

訓練データxにある行列Pをかけると 共分散行列が対角行列になるとする その行列Pをみつける

1ステップずつ見ていきます

① ある行列Pを用いて各訓練データを変換

$$u_n = Px_n$$
 nは訓練データ番号 (n = 1 … N)

① ある行列Pを用いて各訓練データを変換

$$u_n = Px_n$$
 nは訓練データ番号 (n = 1 … N)

② uの共分散行列を考える

$$\mathbf{\Phi}_{U} \equiv \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \mathbf{u}_{n} \mathbf{u}_{n}^{\mathrm{T}} = \frac{1}{N} \mathbf{U} \mathbf{U}^{\mathrm{T}}$$

これが対角行列になるように行列Pを決める!

③ 目標対角行列を単位行列とする

$$\Phi_U = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} u_n u_n^{\mathrm{T}} = \frac{1}{N} U U^{\mathrm{T}} \longrightarrow \Phi_U = I$$

③ 目標対角行列を単位行列とする

$$\Phi_U \equiv \frac{1}{N} \sum_{n=1}^N u_n u_n^{\mathrm{T}} = \frac{1}{N} U U^{\mathrm{T}} \longrightarrow \Phi_U \equiv I$$

④ Pの満たすべき式が得られる

$$oldsymbol{P}^{\mathbf{T}}P=\Phi_{X}^{-1}$$
 $U=PX$ を代入して得られる

⑤ 右辺のΦxについて考える

$$oldsymbol{P}^{\mathbf{T}}P=oldsymbol{\Phi}_X^{-1}$$
 これについて考える

⑤ 右辺のΦxについて考える

$$oldsymbol{P}^{\mathbf{T}}P=oldsymbol{\Phi}_X^{-1}$$
 これについて考える

⑥ Φxを固有ベクトルと固有値を用いて分解



⑦ Φxの逆行列を考える

$$\mathbf{\Phi}_{X} = EDE^{\mathrm{T}}$$

$$\mathbf{\Phi}_{X}^{-1} = ED^{-1}E^{\mathrm{T}}$$

$$oldsymbol{E}oldsymbol{E}^{\mathrm{T}}=oldsymbol{E}^{\mathrm{T}}oldsymbol{E}=oldsymbol{I}$$

直交行列の特性を利用して算出

⑦ Φxの逆行列を考える

$$\mathbf{\Phi}_{X} = EDE^{\mathrm{T}}$$

$$\mathbf{\Phi}_{X}^{-1} = ED^{-1}E^{\mathrm{T}}$$

$$oldsymbol{E}oldsymbol{E}^{\mathrm{T}} = oldsymbol{E}^{\mathrm{T}} oldsymbol{E} = oldsymbol{I}$$

直交行列の特性を利用して算出

® Pが満たすべき式に代入しPを求める

$$P^{T}P = \Phi_{X}^{-1}$$

 $\Phi_{X}^{-1} = ED^{-1}E^{T}$

$$P = QD^{-1/2}E^{T}$$

$$P = QD^{-1/2}E^{\mathrm{T}}$$

Q:Pと同サイズの直交行列

D-1/2:対角成分を-1/2乗した対角行列

⑨ 行列Pを再考

$$P = QD^{-1/2}E^{\mathrm{T}}$$

- ・行列Pを訓練データx_nに作用させ、 白色化データを得て、それを学習に使用
 - 共分散行列が対角行列になるデータが得られる
- ・行列Qの自由度の分、行列Pの解がある
 - Q=I だったら、それもPの解のひとつ

⑨ 行列Pを再考

$$\boldsymbol{P} = \boldsymbol{Q}\boldsymbol{D}^{-1/2}\boldsymbol{E}^{\mathrm{T}}$$

- ・行列Pを訓練データx_nに作用させ、 白色化データを得て、それを学習に使用
 - 共分散行列が対角行列になるデータが得られる
- ・行列Qの自由度の分、行列Pの解がある
 - Q=I だったら、それもPの解のひとつ

共分散行列の固有ベクトルを使用することから

PCA白色化

(PCA: 主成分分析)

という

⑩ 行列Pを対称行列に制限する

$$m{P}_{ZCA} = m{E}m{D}^{-1/2}m{E}^{\mathrm{T}}$$
 ・Q=E で得られる
- こうするとP=PTとなる(対称行列)

⑩ 行列Pを対称行列に制限する

$$P_{ZCA} = ED^{-1/2}E^{\mathrm{T}}$$
 ・Q=Eで得られる
- こうするとP=PTとなる(対称行列)

対称であること(ゼロ位相である)から

ZCA白色化

(ZCA: ゼロ位相)

という

⑪ 特定の成分の分散がとても小さい時

D-1/2の計算が問題になる時がある

$$P_{ZCA} = E(D + \varepsilon I)^{-1/2}E^{\mathrm{T}}$$

εを導入して解決!

例えば 10^-6 などを与える

¹² PCAとZCAの特徴

PCA白色化

高周波成分が強調され、元のデータの構造は見られない

ZCA白色化

境界が強調され、エッジ部分が残っている

¹² PCAとZCAの特徴

PCA白色化

高周波成分が強調され、元のデータの構造は見られない

ZCA白色化

境界が強調され、エッジ部分が残っている

白色化の手法によって様々

上手く学習できる場合とできない場合があり いろいろ試してみないとわからない

※PCAとZCAの詳細な違いは本書に譲ります

白色化(まとめ)

白色化(まとめ)

・訓練データに偏りがあると上手く学習できないので、 訓練データの各要素の分散をゼロにする

白色化(まとめ)

- ・訓練データに偏りがあると上手く学習できないので、 訓練データの各要素の分散をゼロにする
- ・共分散行列が対角行列になるように行列Pで変換する

$$P = QD^{-1/2}E^{\mathrm{T}}$$

白色化 (まとめ)

- ・訓練データに偏りがあると上手く学習できないので、 訓練データの各要素の分散をゼロにする
- ・共分散行列が対角行列になるように行列Pで変換する
- ・対角化の方法によって白色化の結果も変わる

$$P = QD^{-1/2}E^{\mathrm{T}}$$

より学習しやすい初期値を獲得

自己符号化器のおいしい部分

- ① データを良く表す「特徴」を獲得
 - ・訓練データ群からデータの基礎となる「特徴」を得る
- ② ディープネットの事前学習
 - ・上手く学習できるような初期値を得る

自己符号化器のおいしい部分

- ① データを良く表す「特徴」を獲得
 - ・訓練データ群からデータの基礎となる「特徴」を得る
- ② ディープネットの事前学習
 - ・上手く学習できるような初期値を得る

次はここに注目!

多層の順伝播型ネットワークは学習が難しい

多層の順伝播型ネットワークは学習が難しい



初期値を上手く選定 すれば学習がうまくいく!

多層の順伝播型ネットワークは学習が難しい



初期値を上手く選定 すれば学習がうまくいく!

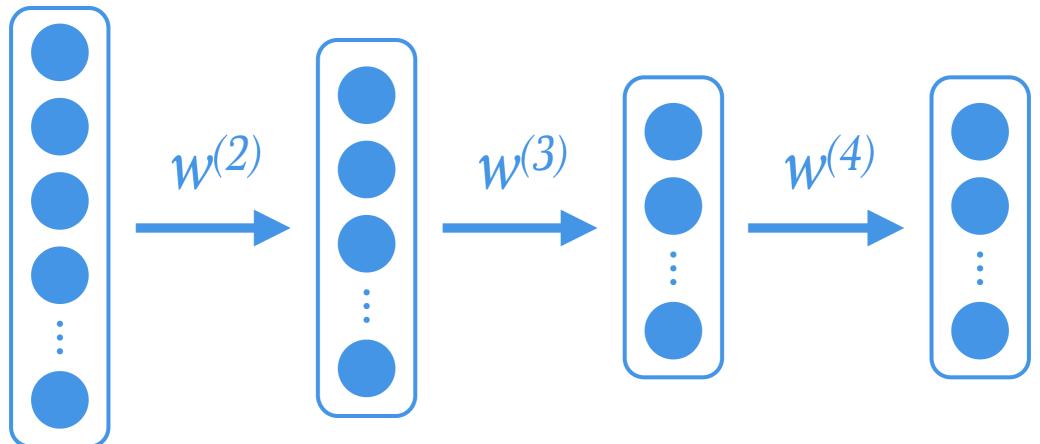


自己符号化器を用いて初期値を決定する

これが基本的な方法

あるディープネットの例 → 何らかの学習を行いたい

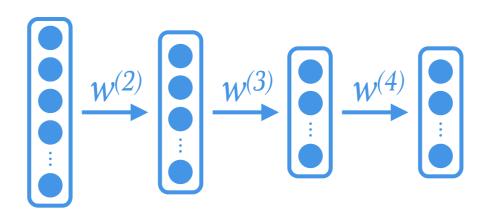
(画像判別器など)



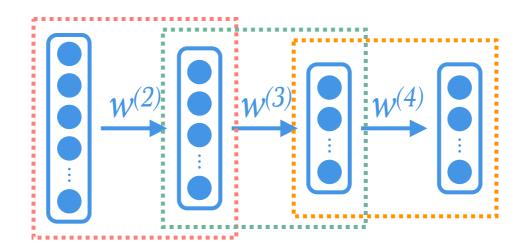
この多層ディープネットの各初期値 w⁽²⁾,w⁽³⁾,w⁽⁴⁾を決定する

【目的】

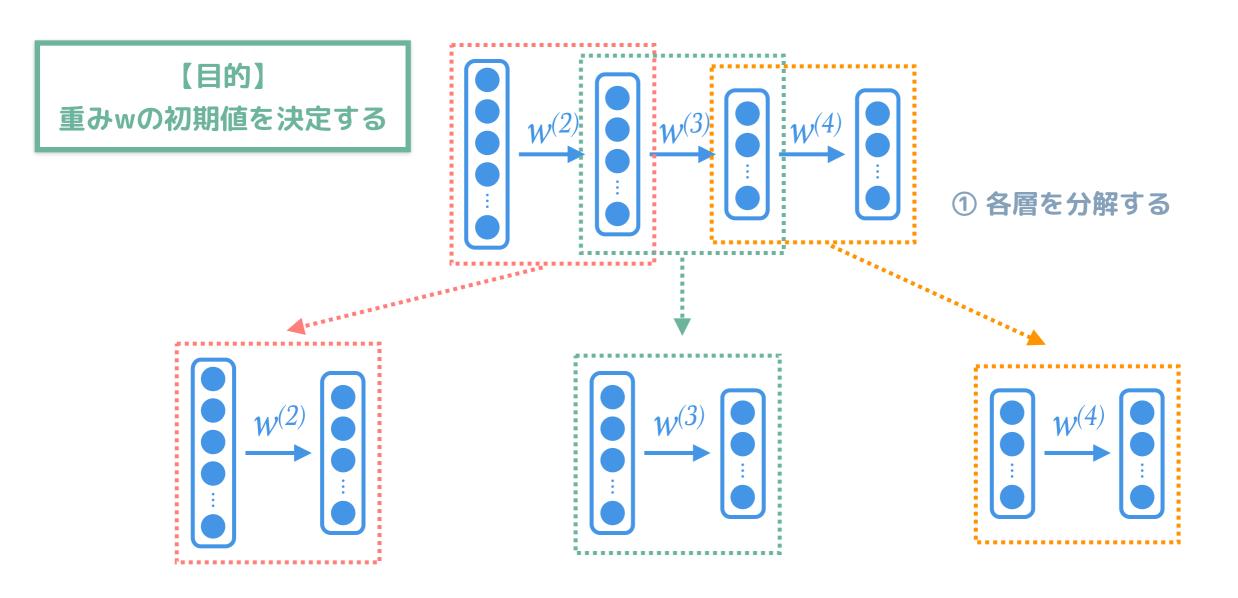
重みwの初期値を決定する

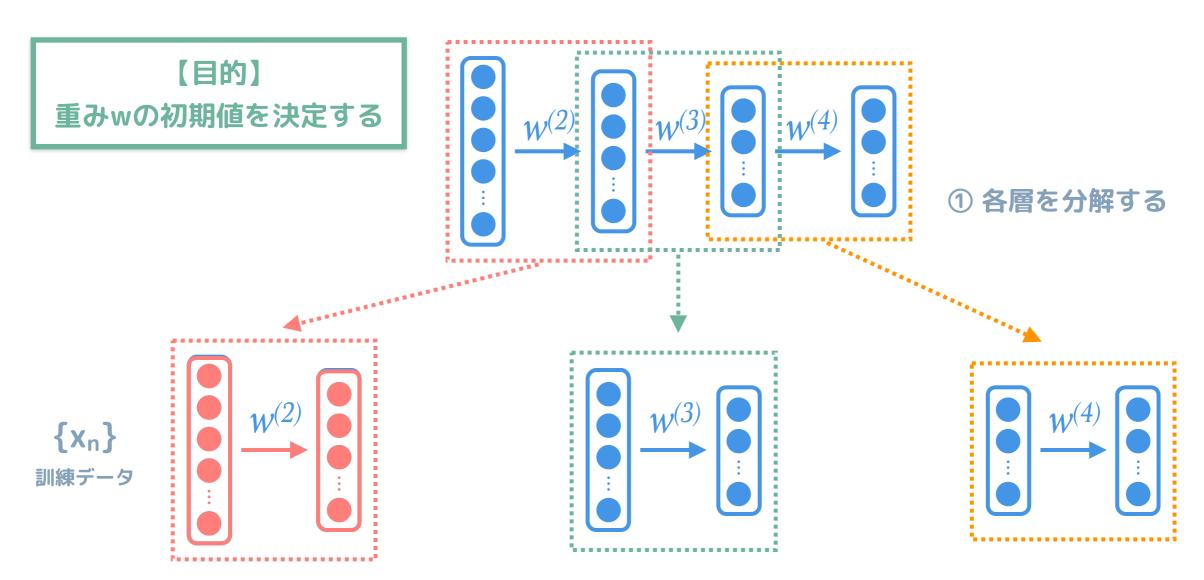


【目的】 重みwの初期値を決定する

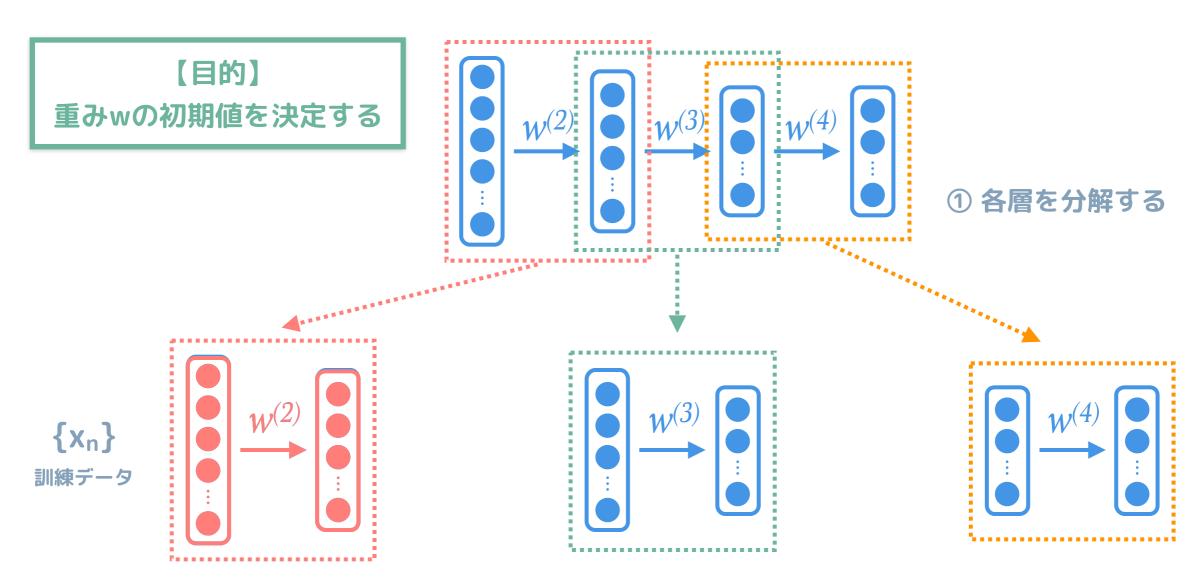


① 各層を分解する



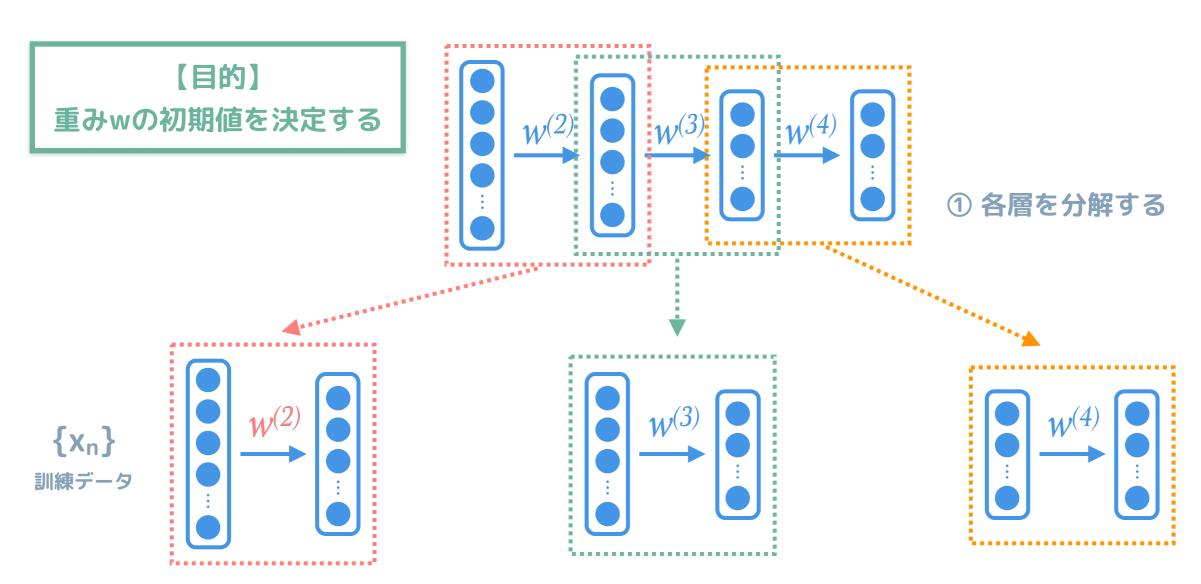


② 自己符号化器を構成し 訓練データ{x_n}から 重みw⁽²⁾を学習する



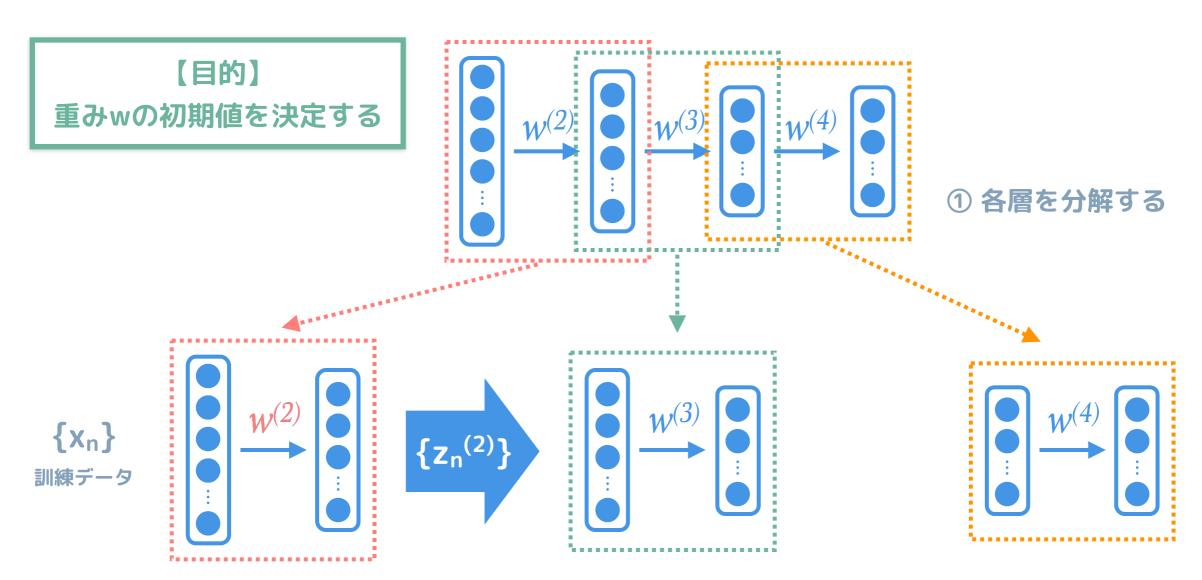
② 自己符号化器を構成し 訓練データ{x_n}から 重みw⁽²⁾を学習する

学習済みw⁽²⁾を初期値に!

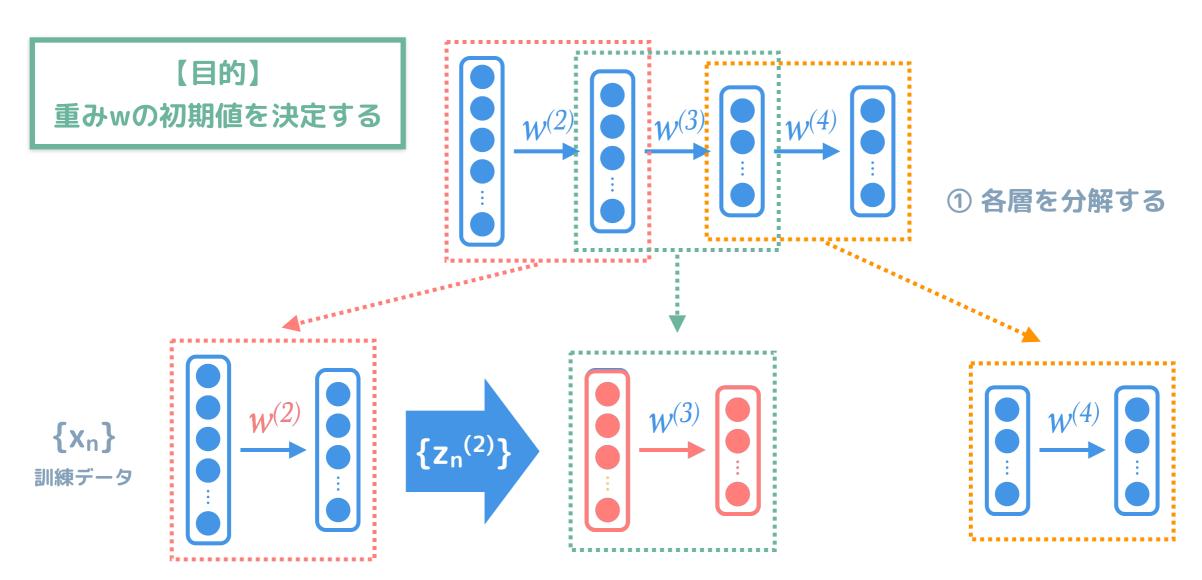


② 自己符号化器を構成し 訓練データ{x_n}から 重みw⁽²⁾を学習する

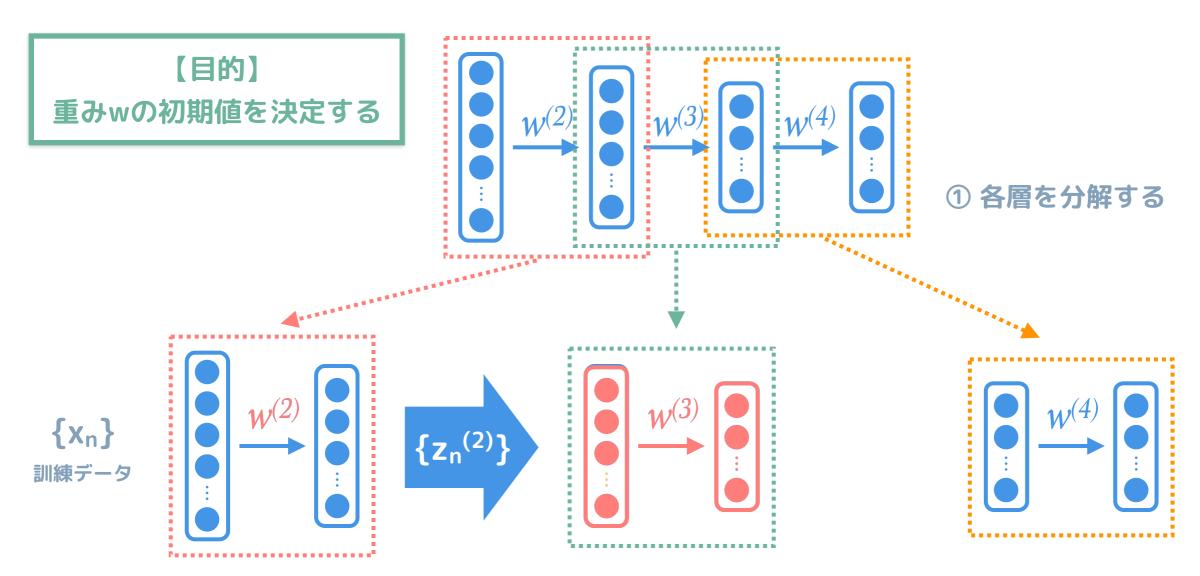
学習済みw⁽²⁾を初期値に!



- ② 自己符号化器を構成し 訓練データ{x_n}から 重みw⁽²⁾を学習する
- ③ 学習したw⁽²⁾をセットし 訓練データ{x_n}を通し 出力{z_n⁽²⁾}を得る



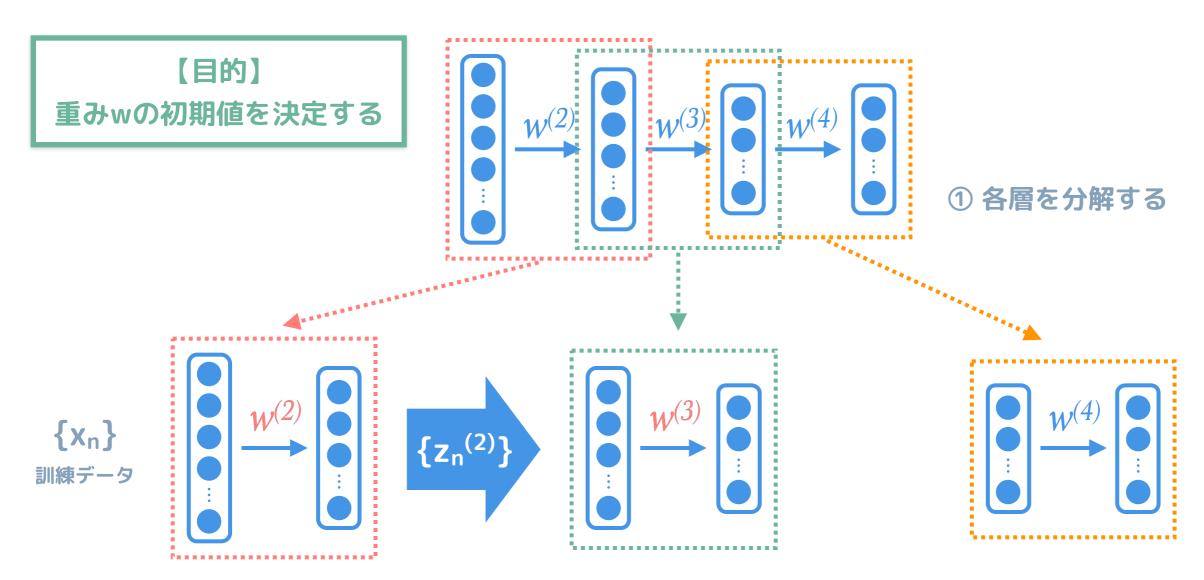
- ② 自己符号化器を構成し 訓練データ{x_n}から 重みw⁽²⁾を学習する
- ③ 学習したw⁽²⁾をセットし ④ 自己符号化器を構成し 訓練データ{xn}を通し 出力{z_n⁽²⁾}を得る
 - 直前の{z_n⁽²⁾}を訓練データとし 重みw⁽³⁾を学習する



- ② 自己符号化器を構成し 訓練データ{x_n}から 重みw⁽²⁾を学習する
- ③ 学習したw⁽²⁾をセットし 訓練データ{xn}を通し 出力{z_n⁽²⁾}を得る
- ④ 自己符号化器を構成し 直前の{z_n⁽²⁾}を訓練データとし 重みw⁽³⁾を学習する

学習済みw⁽²⁾を初期値に!

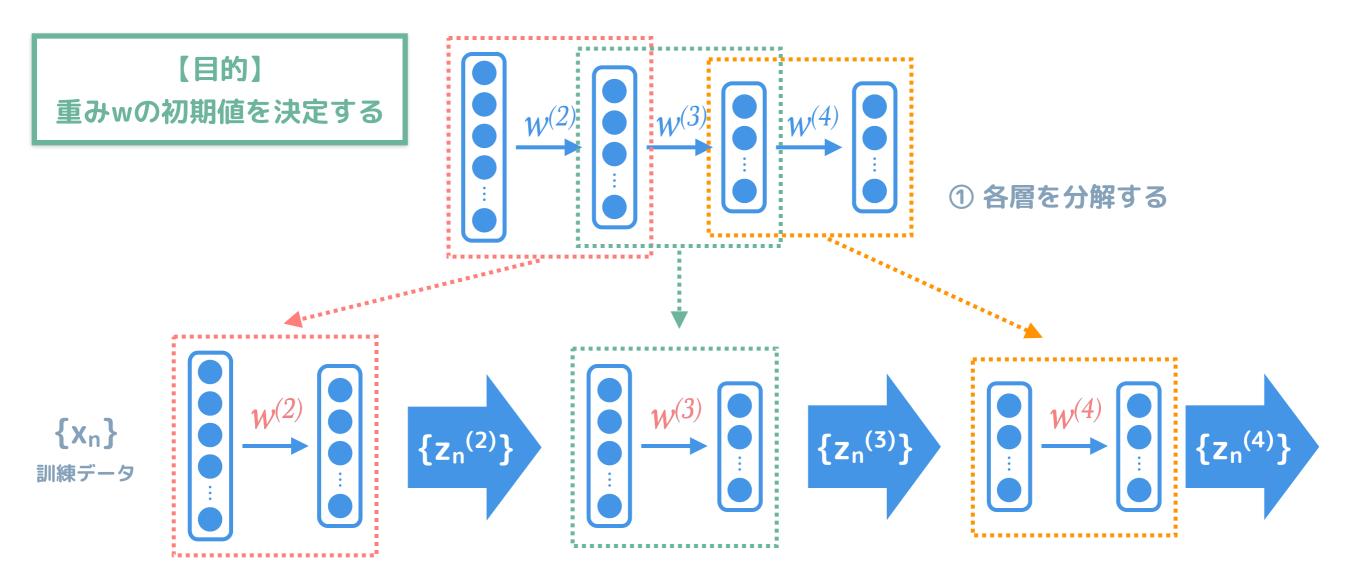
学習済みw⁽³⁾を初期値に!



- ② 自己符号化器を構成し 訓練データ{x_n}から 重みw⁽²⁾を学習する
- ③ 学習したw⁽²⁾をセットし 訓練データ{x_n}を通し 出力{z_n⁽²⁾}を得る
 - ④ 自己符号化器を構成し 直前の{z_n⁽²⁾}を訓練データとし 重みw⁽³⁾を学習する

学習済みw⁽²⁾を初期値に!

学習済みw⁽³⁾を初期値に!

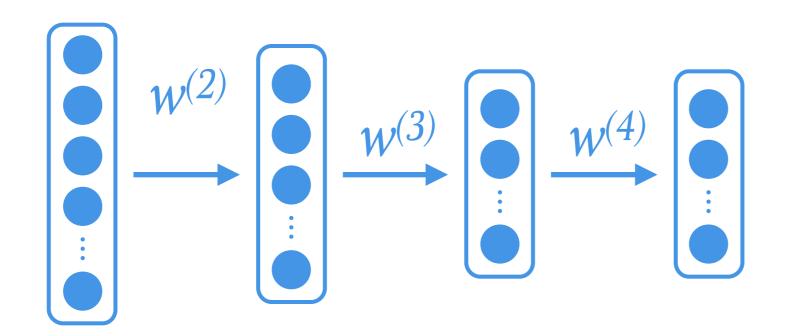


- ② 自己符号化器を構成し 訓練データ{x_n}から 重みw⁽²⁾を学習する
- ③ 学習したw⁽²⁾をセットし 訓練データ{x_n}を通し 出力{z_n⁽²⁾}を得る
- ④ 自己符号化器を構成し 直前の{z_n⁽²⁾}を訓練データとし 重みw⁽³⁾を学習する
- ⑤ 繰り返し

学習済みw⁽²⁾を初期値に!

学習済みw⁽³⁾を初期値に!

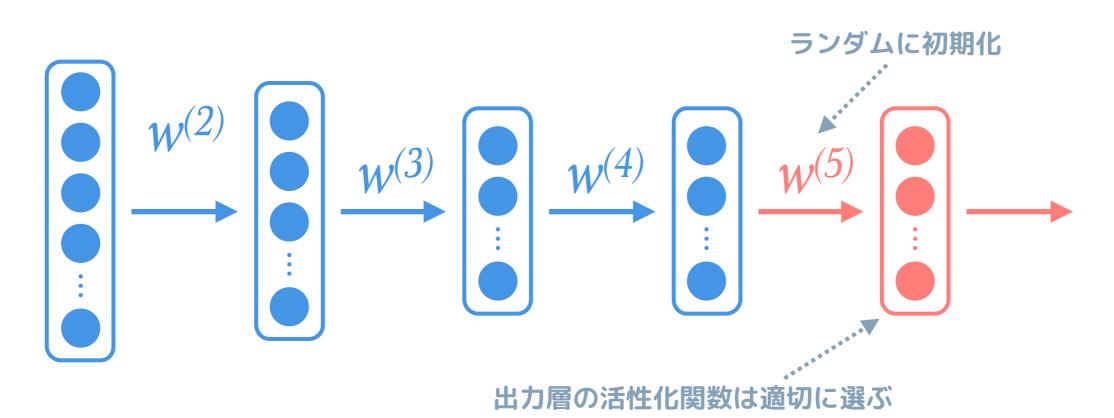
初期値が決まったので元のディープネットに戻り 本来の目的である教師あり学習(画像判別器の学習など)を行う



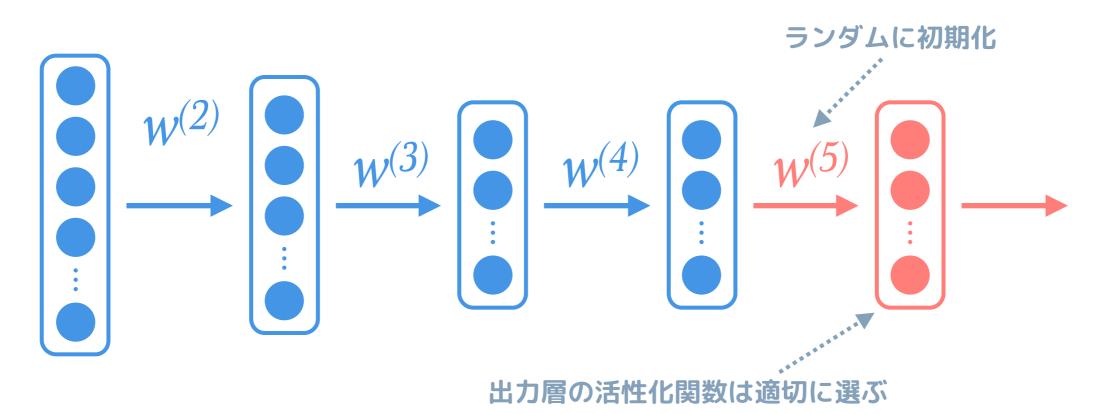
自己符号化器を用いた事前学習

初期値が決まったので元のディープネットに戻り 本来の目的である教師あり学習(画像判別器の学習など)を行う

その前に「出力層」を1層追加する

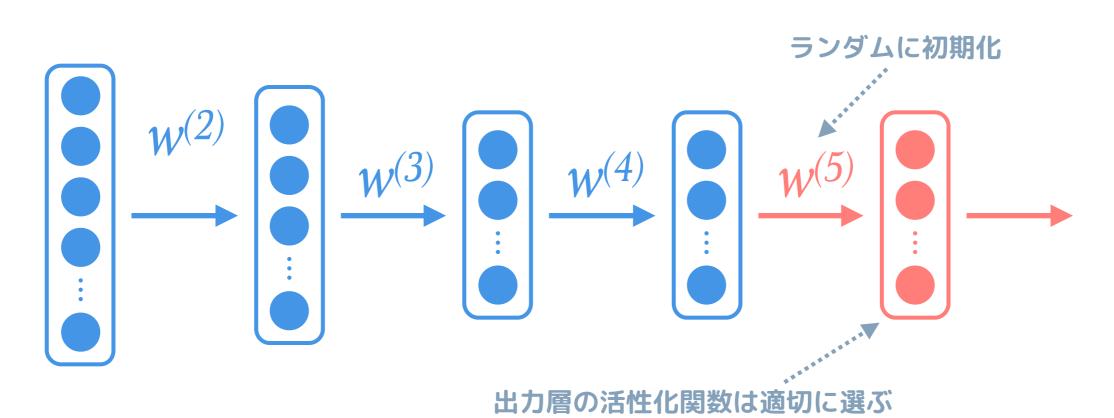


自己符号化器を用いた事前学習



自己符号化器を用いた事前学習

学習がより上手くすすむ!



良い学習できる初期値を得ることができた

良い学習できる初期値を得ることができた

事前学習には 他にもまだポイントがある

その他のポイント

その他のポイント

- ・特徴抽出器としての役割
 - 初期値を学習済みのネットワークを利用
 - 出力層を追加せず {z_n⁽⁴⁾} をxの特徴量みなす

その他のポイント

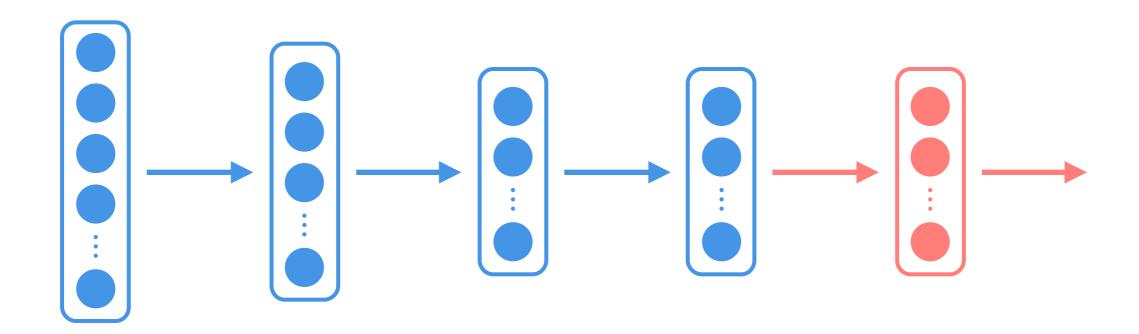
・特徴抽出器としての役割

- 初期値を学習済みのネットワークを利用
- 出力層を追加せず {z_n⁽⁴⁾} をxの特徴量みなす

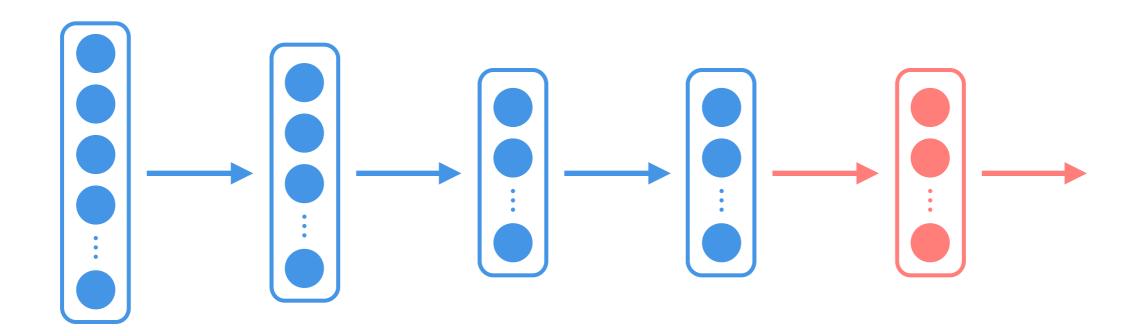
・学習がうまくいくのは経験則

- 理論的になぜそうなるのかはわかっていない
- データの広がりをうまく捉えているから…?

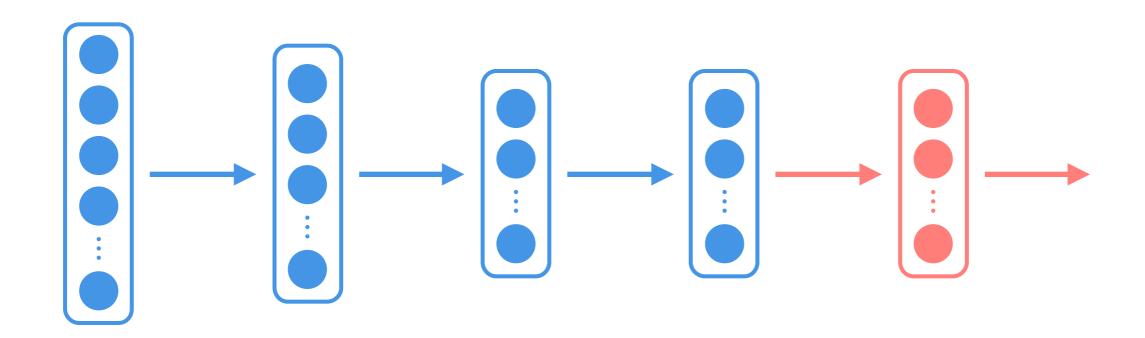
・自己符号化器を用いて各層の初期値を得る



- ・自己符号化器を用いて各層の初期値を得る
- ・そうすると、本来の目的の教師あり学習がうまくいく

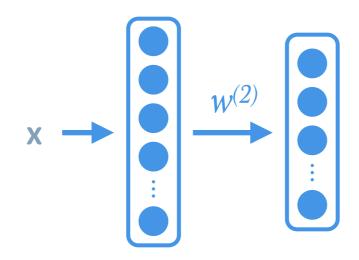


- ・自己符号化器を用いて各層の初期値を得る
- ・そうすると、本来の目的の教師あり学習がうまくいく
- ・うまくいくのは経験則

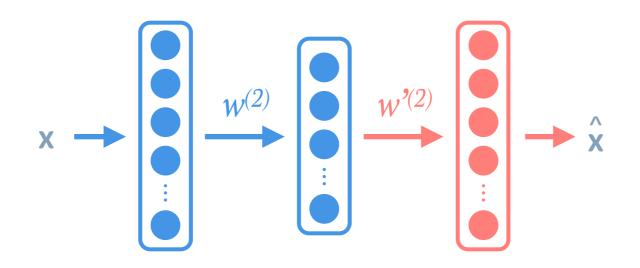


その他の自己符号化器

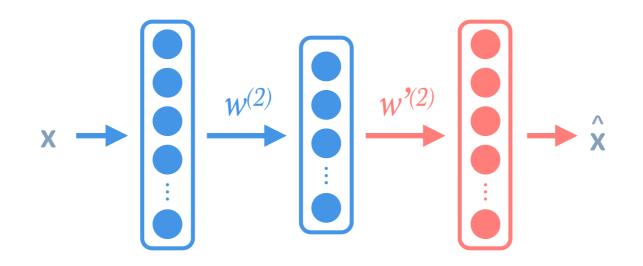
更に拡張した自己符号化器が存在する



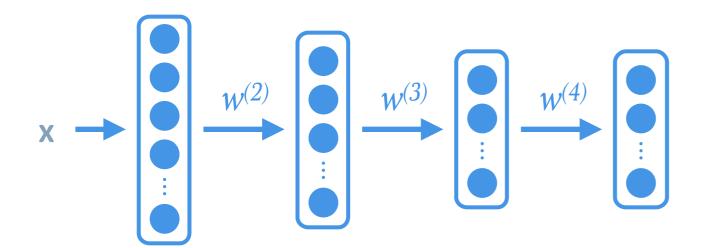
単層ネットワーク



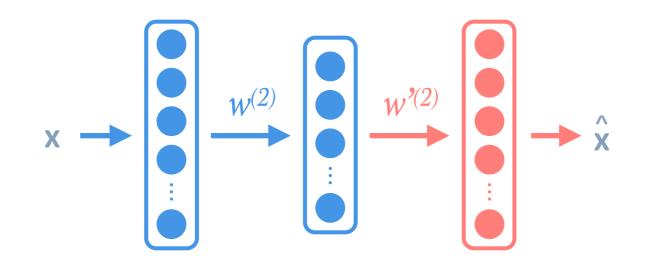
単層ネットワーク → 自己符号化器



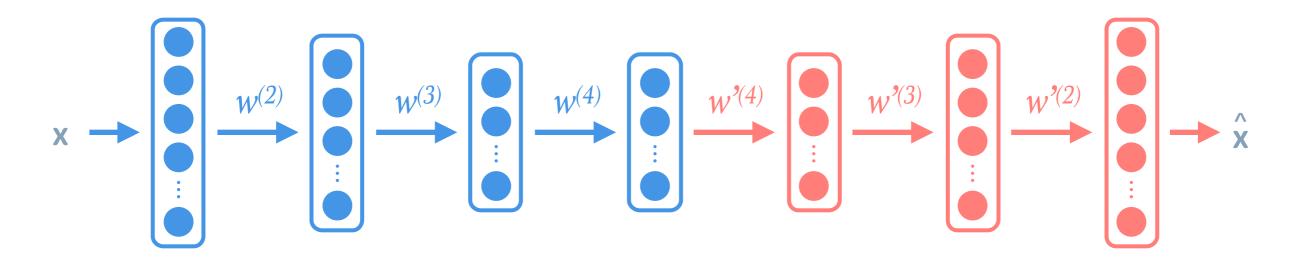
単層ネットワーク → 自己符号化器



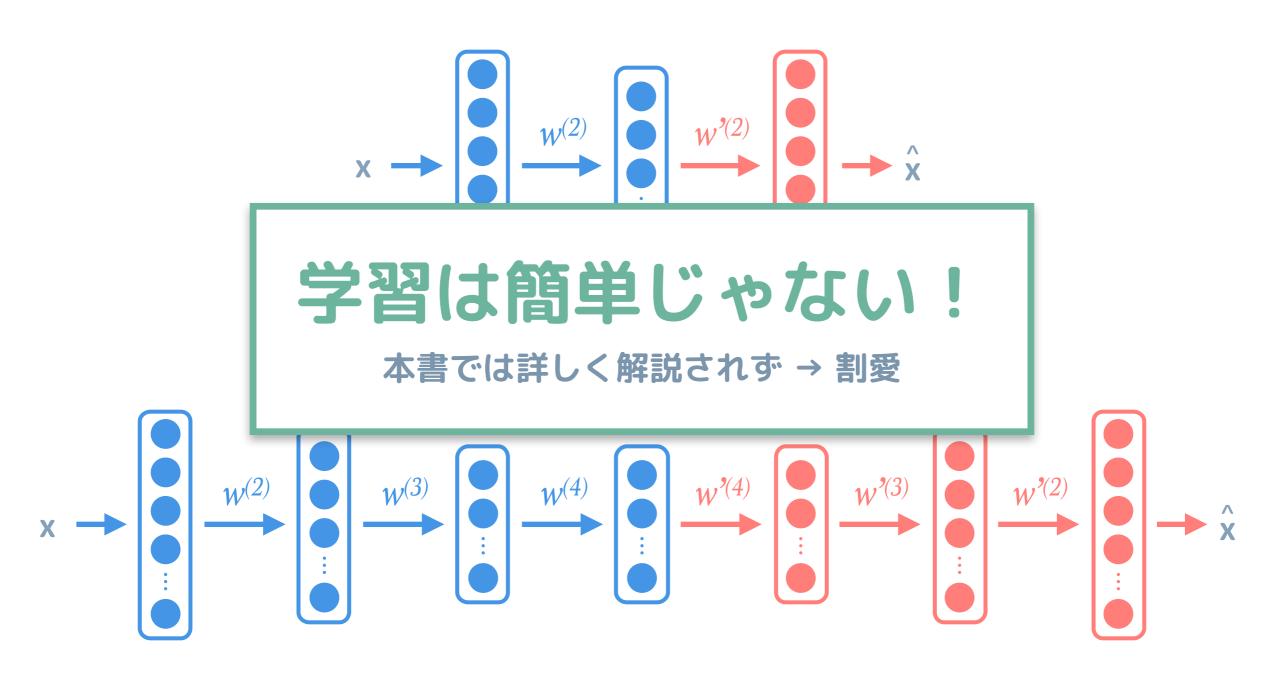
多層ネットワーク



単層ネットワーク → 自己符号化器



多層ネットワーク → 多層自己符号化器



多層ネットワーク → 多層自己符号化器

その前に 制約ボルツマンマシン (RBM) について述べます

その前に 制約ボルツマンマシン (RBM) について述べます

- ・用途や使い方は自己符号化器とほぼ同じ
- ・最適化の手順には確率的な要素がある
- ・自己符号化器よりも性能が少し上

その前に 制約ボルツマンマシン (RBM) について述べます

- ・用途や使い方は自己符号化器とほぼ同じ
- ・最適化の手順には確率的な要素がある
- ・自己符号化器よりも性能が少し上

このままじゃ悔しい自己符号化器!

その前に 制約ボルツマンマシン (RBM) について述べます

- ・用途や使い方は自己符号化器とほぼ同じ
- ・最適化の手順には確率的な要素がある
- ・自己符号化器よりも性能が少し上

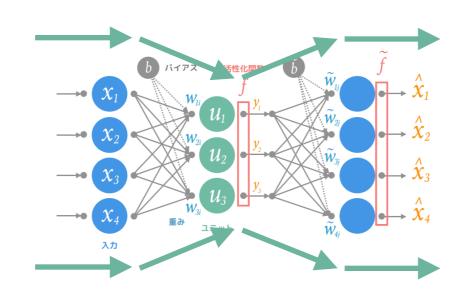
このままじゃ悔しい自己符号化器!



デノイジング自己符号化器の登場

- ・自己符号化器の拡張
- ・ネットワークの構造自体は自己符号化器と全く同じ
- ・以下の方法で学習する

- ・自己符号化器の拡張
- ・ネットワークの構造自体は自己符号化器と全く同じ
- ・以下の方法で学習する
 - ① 訓練データにランダムノイズを足す
 - ② ノイズの乗ったデータで符号化と復号化を行う
 - ③ 出力をノイズの乗る前のデータと比較する



入力の訓練データにはノイズを入れるが、
出力との誤差比較には
ノイズの入っていない
訓練データを用いる

入力を再現するだけでなく

ノイズを除去する

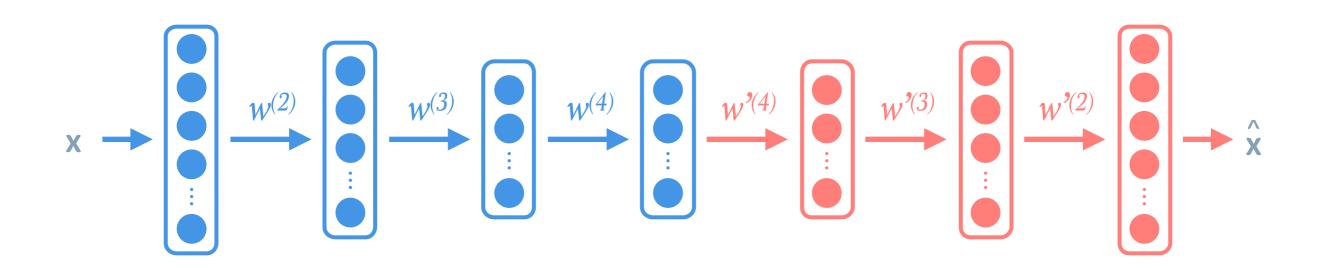
効果が期待されている

最終的にRBMと同程度の性能が報告されている

その他の自己符号化器 (まとめ)

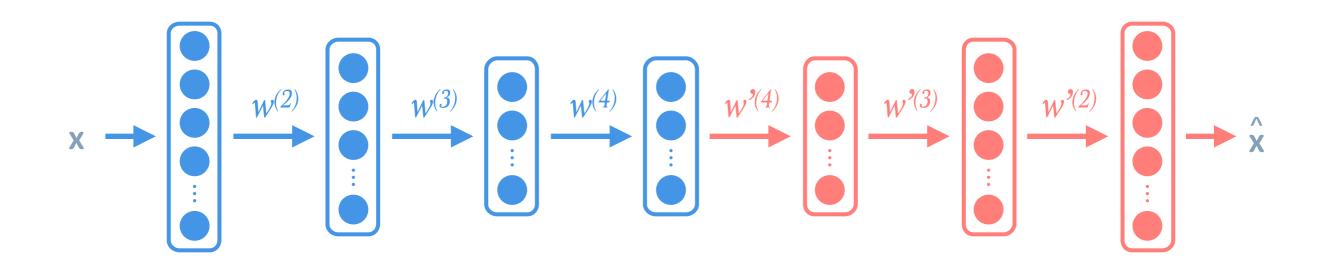
その他の自己符号化器(まとめ)

・多層自己符号化器は学習が難しい



その他の自己符号化器(まとめ)

- ・多層自己符号化器は学習が難しい
- ・デノイジング自己符号化器はノイズ除去効果に期待
 - RBMと同程度の性能を誇る



全体まとめ

あともう少しです

全体まとめ

| 自己符号化器 | ・特徴の獲得 ・良い学習ができる初期値の獲得 | | |
|---------|---|--|--|
| スパース正則化 | 計算量削減・データ量削減 | | |
| 白色化 | ・良い学習のための前処理 | | |
| 事前学習 | ・良い学習のための初期値獲得 | | |

今回の内容は「知識」としての内容なので 他の資料や論文を読む際の手助けになればと思います

実際に実務で利用できるようにするには まだまだいろんな知識・経験が必要だと思います

よりよい自己符号化器ライフを!

ご清聴ありがとうございました