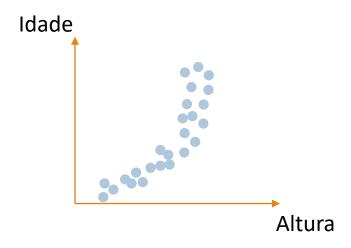
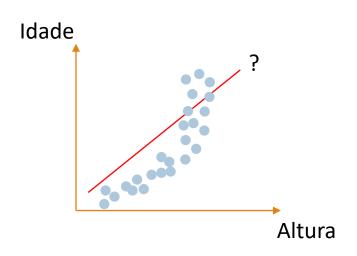
# Redes Neurais para Processamento de Imagens

PROF. CESAR HENRIQUE COMIN

Vamos supor que queremos prever a idade de uma pessoa com base em algumas de suas características



Vamos supor que queremos prever a idade de uma pessoa com base em algumas de suas características

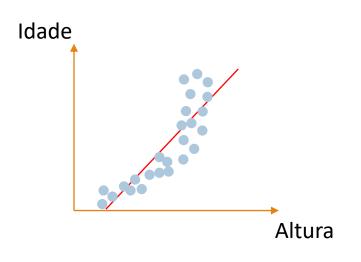


Uma possibilidade: relação linear

$$Idade = w_1 * Altura + w_0$$

• Precisamos encontrar  $w_0$  e  $w_1$  que forneça o melhor ajuste de linha reta para a relação entre idade e altura.

Vamos supor que queremos prever a idade de uma pessoa com base em algumas de suas características

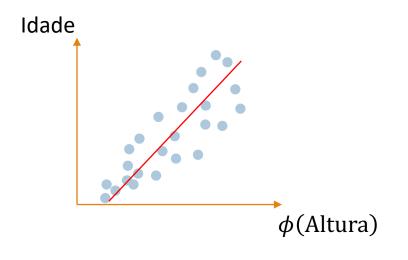


Uma possibilidade: relação linear

Idade = 
$$w_1 * Altura + w_0$$

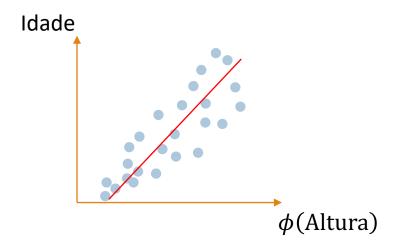
- Precisamos encontrar  $w_0$  e  $w_1$  que forneça o melhor ajuste de linha reta para a relação entre idade e altura.
- Usamos regressão de mínimos quadrados para encontrar o melhor  $w_0$ e  $w_1$ !

A relação não parece perfeitamente linear, portanto, podemos mapear o valor de altura para um novo valor  $\phi({\rm Altura})$ , o que, com sorte, tornará o relacionamento linear

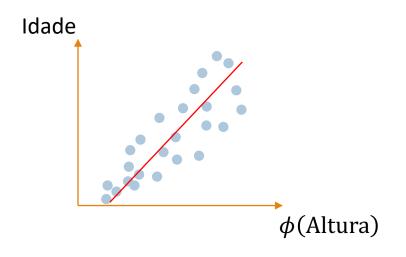


Por exemplo  $\phi(Altura) = Altura^2$ 

Temos um ajuste melhor, mas ainda assim, a previsão não é muito boa. Para uma dada altura, a pessoa pode ter uma grande variedade de idades diferentes. Como podemos melhorar isso?



Temos um ajuste melhor, mas ainda assim, a previsão não é muito boa. Para uma dada altura, a pessoa pode ter uma grande variedade de idades diferentes. Como podemos melhorar isso?



Adicionar mais atributos!

Temos um ajuste melhor, mas ainda assim, a previsão não é muito boa. Para uma dada altura, a pessoa pode ter uma grande variedade de idades diferentes. Como podemos melhorar isso?

```
Idade \phi_D(\text{Número de filhos})
\phi_3(\text{Salário})
\phi_2(\text{Tempo de uso do celular})
\phi_1(\text{Altura})
```

Idade = 
$$w_1 * \phi_1(Altura) + w_2 * \phi_2(Tempo de uso do celular) + w_3 * \phi_3(Salário) + \cdots + \phi_D(Número de filhos) + w_0$$

Então, nosso modelo é esse

Idade = 
$$w_0 + \sum_{i=1}^{D} w_i \phi_i(x_i)$$

Mas o modelo pode ser ainda mais flexível. Cada função  $\phi_i$  pode depender não apenas de  $x_i$ , mas de todas as variáveis. Escrevemos  $\phi_i(x_1, x_2, ..., x_D)$  como  $\phi_i(s)$ . Nosso modelo agora é

Idade = 
$$w_0 + \sum_{i=1}^{M} w_i \phi_i(\mathbf{s})$$

\* Observe que podemos definir  $\phi_i(s) = x_i$ . Nesse caso, temos as características originais

Idade = 
$$w_0 + \sum_{i=1}^{M} w_i \phi_i(\mathbf{s})$$

Podemos escrever o modelo de uma forma mais compacta

Idade = 
$$w\phi$$

Onde 
$$\mathbf{w} = (w_0, w_1, ..., w_M), \, \boldsymbol{\phi} = (\phi_0, \phi_1, ..., \phi_M) \, e \, \phi_0 = 1.$$

Ainda podemos usar a regressão de mínimos quadrados para encontrar  $w_0, w_1, ..., w_M!$ 

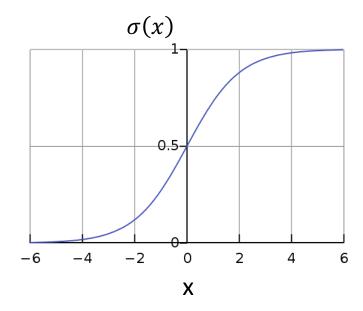
Idade =  $w\phi$ 

E se quisermos classificar uma pessoa em *jovem* ou *idosa*, dependendo de um conjunto de características?

Podemos utilizar a regressão logística

Na regressão logística, mapeamos a combinação linear entre os atributos usando uma função não linear definida entre [0,1], denominada função logística.

$$\sigma(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$



A vantagem desse mapeamento é que podemos relacionar o resultado da função logística à probabilidade de uma determinada pessoa  $s_i$  pertencer à classe jovem ou idosa:

$$P(\text{Idosa}|\mathbf{s}_i) = \sigma(\mathbf{w}\phi(\mathbf{s}_i))$$

A vantagem desse mapeamento é que podemos relacionar o resultado da função logística à probabilidade de uma determinada pessoa  $s_i$  pertencer à classe jovem ou idosa:

$$P(\text{Idosa}|\mathbf{s}_i) = \sigma(\mathbf{w}\phi(\mathbf{s}_i))$$

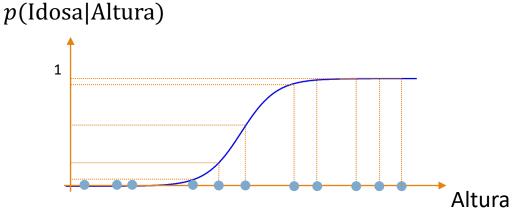
$$P(\text{Jovem}|\mathbf{s}_i) = 1 - P(\text{Idosa}|\mathbf{s}_i)$$

A vantagem desse mapeamento é que podemos relacionar o resultado da função logística à probabilidade de uma determinada pessoa  $s_i$  pertencer à classe jovem ou idosa:

$$P(Idosa|\mathbf{s}_i) = \sigma(\mathbf{w}\phi(\mathbf{s}_i))$$

$$P(Jovem|\mathbf{s}_i) = 1 - P(Idosa|\mathbf{s}_i)$$

Por exemplo, quando temos apenas uma variável



$$P(\text{Idosa}|\mathbf{s}_i) = \sigma(\mathbf{w}\phi(\mathbf{s}_i))$$

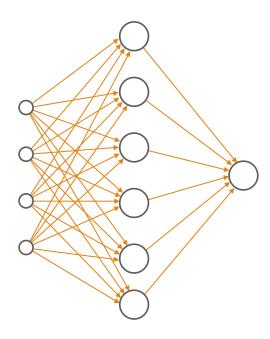
Portanto, podemos definir o seguinte critério de decisão:

Se  $\sigma(\boldsymbol{w}\boldsymbol{\phi}(\boldsymbol{s}_i)) > 0.5$ , a pessoa é idosa Caso contrário, a pessoa é jovem

- Treinamos a regressão logística encontrando os parâmetros w que maximizam a função de verossimilhança do nosso modelo, utilizando os dados que temos sobre um conjunto de pessoas.
- Observe que o treinamento não maximiza a precisão.

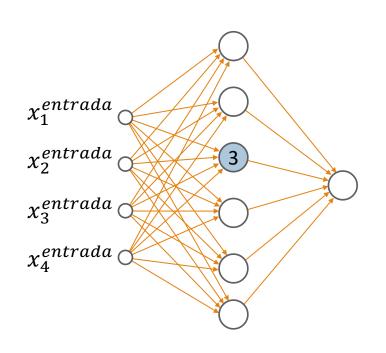
- E as funções de mapeamento  $\phi_i(s)$ ?
- Até agora, assumimos que funções de mapeamento apropriadas são conhecidas
- Mas geralmente elas não são conhecidas

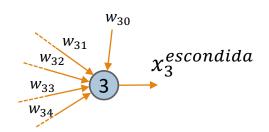
- Provavelmente o modelo de rede neural mais tradicional
- Também chamada de rede neural feed-forward, pois não há loops



Camada de entrada (propriedades) Camada escondida

Camada de saída (probabilidade jovem/idosa)

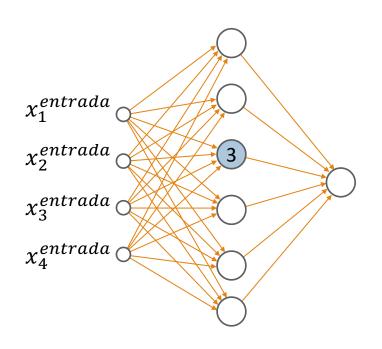


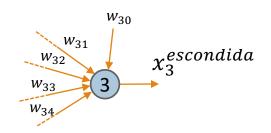


Para um dado neurônio *j* na camada escondida:

$$x_j^{escondida} = S\left(w_{j0} + \sum_{i=1}^{4} w_{ji} x_i^{entrada}\right)$$

Camada de entrada (propriedades) Camada escondida Camada de saída (probabilidade jovem/idosa)





Para um dado neurônio *j* na camada escondida:

$$x_j^{escondida} = S\left(w_{j0} + \sum_{i=1}^{4} w_{ji} x_i^{entrada}\right)$$

Camada Camada de saída de entrada escondida (probabilidade (propriedades) jovem/idosa) Ativação de um neurônio de saída:

$$P(Idosa) = S\left(w_{o0} + \sum_{j=1}^{6} w'_{oj} x_j^{escondida}\right)$$

- Efetivamente, estamos definindo novas variáveis  $x_j^{escondida}$ , que são uma função das variáveis de entrada
- Isto é,  $x_j^{escondida} = \phi_j(x^{entrada})$

$$x_j^{escondida} = S\left(w_{j0} + \sum_{i=1}^4 w_{ji} x_i^{entrada}\right)$$

$$P(Idosa) = S\left(w_{o0} + \sum_{j=1}^{6} w'_{oj} x_j^{escondida}\right)$$

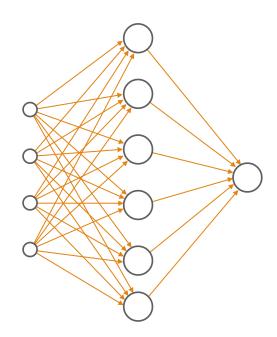
- Efetivamente, estamos definindo novas variáveis  $x_j^{escondida}$ , que são uma função das variáveis de entrada
- Isto é,  $x_j^{escondida} = \phi_j(x^{entrada})$
- Assim, estamos fazendo um mapeamento não linear das variáveis de entrada em, idealmente, variáveis mais apropriadas
- Então, P(Idosa) é dado por uma combinação linear das variáveis ocultas, mapeadas no intervalo [0,1] pela função logística

$$x_j^{escondida} = S\left(w_{j0} + \sum_{i=1}^4 w_{ji} x_i^{entrada}\right)$$

\* Se quisermos fazer regressão em vez de classificação, removemos S() da saída

$$P(Idosa) = S\left(w_{o0} + \sum_{j=1}^{6} w'_{oj} x_j^{escondida}\right)$$

Observe que temos que ajustar 37 parâmetros!



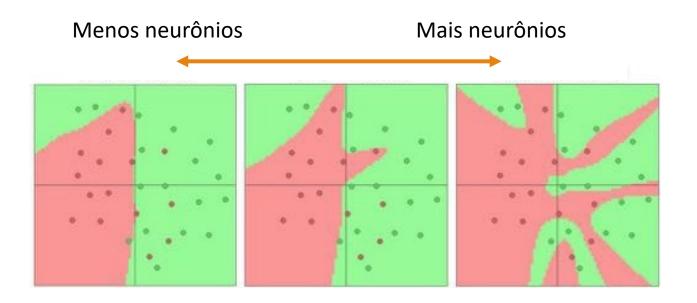
Camada de entrada (propriedades)

Camada escondida Camada de saída (probabilidade jovem/idoso)

$$x_j^{escondida} = S\left(w_{j0} + \sum_{i=1}^4 w_{ji} x_i^{entrada}\right)$$

$$P(Idosa) = S\left(w_{o0} + \sum_{j=1}^{6} w'_{oj} x_j^{escondida}\right)$$

O número de camadas ocultas e o número de neurônios nessas camadas está associado à complexidade do modelo representado pela rede neural.



#### Perceptron Multicamadas - Teorema da Aproximação Universal

Um resultado importante sobre redes neurais é o teorema da aproximação universal, que afirma:

Uma rede feedforward com uma única camada oculta pode aproximar todas\* as funções contínuas.

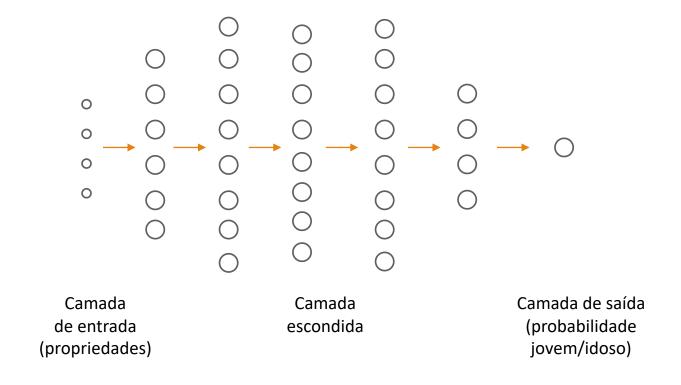
Isso significa que qualquer função da forma

$$y = f(x)$$

pode ser representada como uma rede neural.

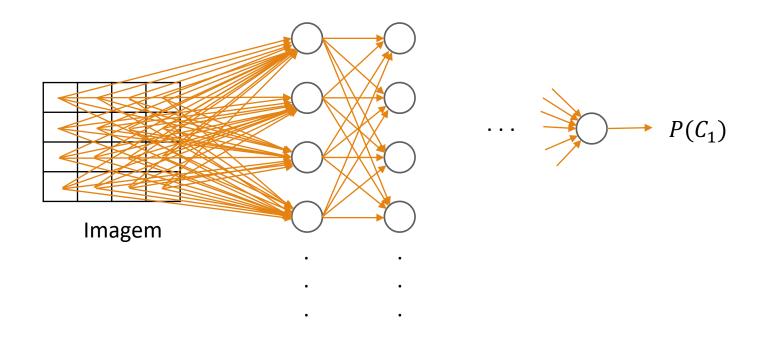
# Aprendizado profundo

 Um perceptron multicamadas com muitas camadas pode ser chamado de rede profunda. O processo de treinamento de uma rede profunda é chamado de Deep Learning.



#### Aprendizagem profunda em imagens

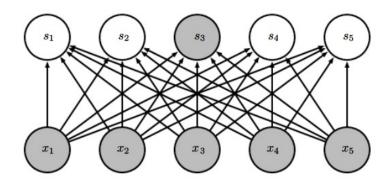
Podemos aplicar uma rede neural diretamente em uma imagem!



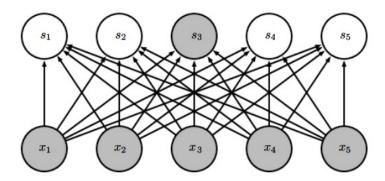
Problema: explosão do número de parâmetros que precisam ser ajustados!

# Solução: redes neurais convolucionais

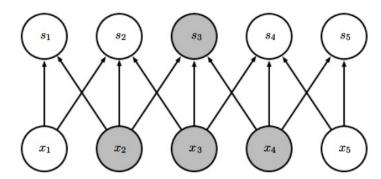
Camadas totalmente conectadas



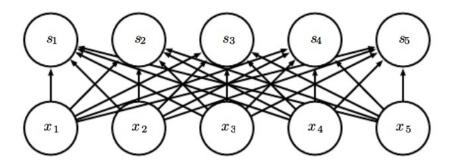
Camadas totalmente conectadas



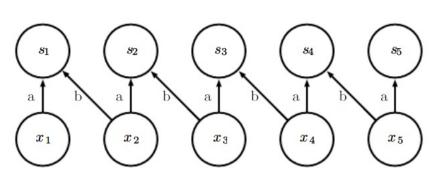
Camadas localmente conectadas



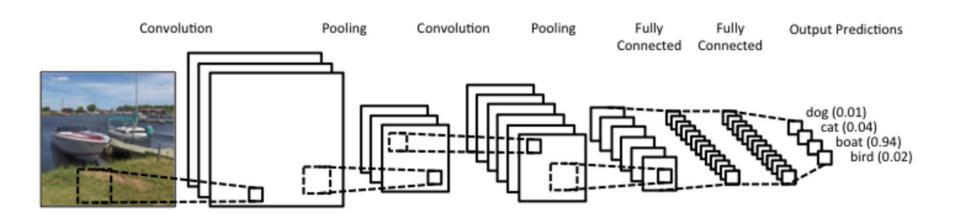
Camadas totalmente conectadas



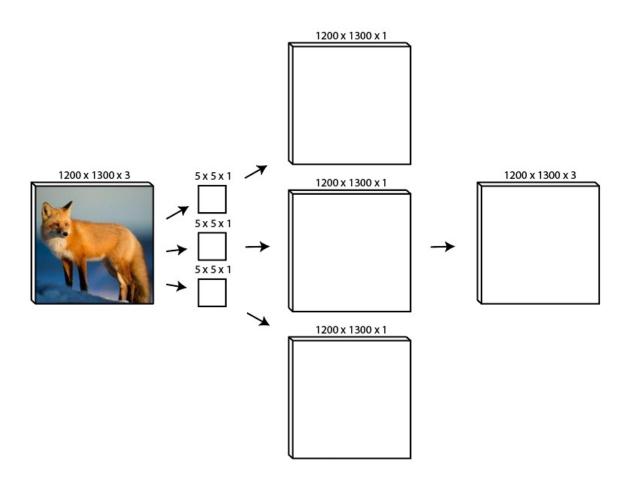
Camadas localmente conectadas com compartilhamento de parâmetros (convolução)



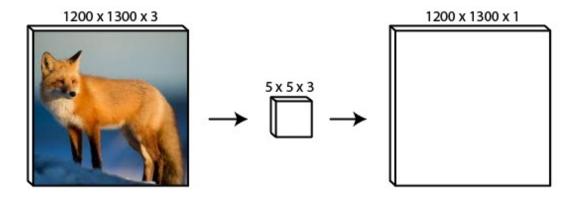
Arquitetura típica de uma CNN:



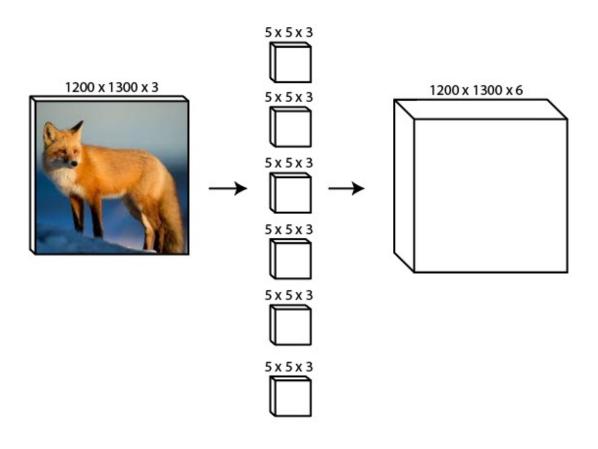
Convolução de uma imagem colorida utilizando 3 filtros:



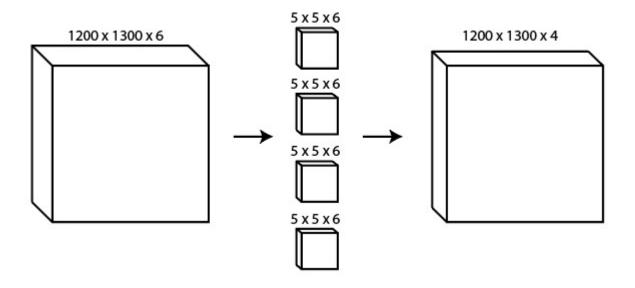
- A convolução realizada por uma CNN é um pouco distinta
- O filtro também possui três canais, e o resultado é uma imagem de 1 canal



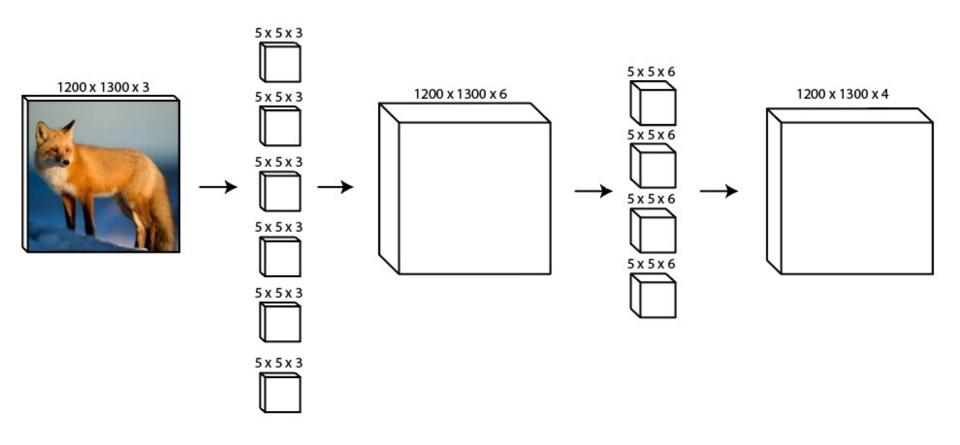
Podemos convoluir com diversos filtros, e obter várias imagens de resultado



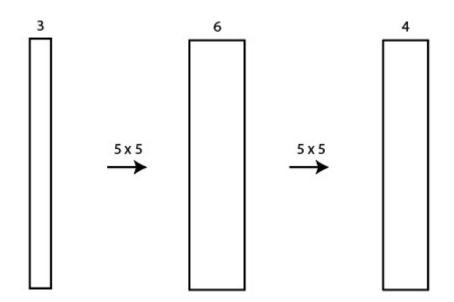
- Novos filtros são aplicados ao resultado da camada anterior
- Note que os filtros possuem um número de canais igual ao número de canais do resultado anterior



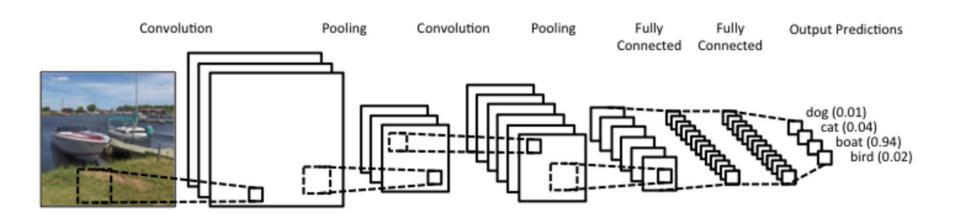
Usualmente, uma rede é representada visualmente de forma bem enxuta...

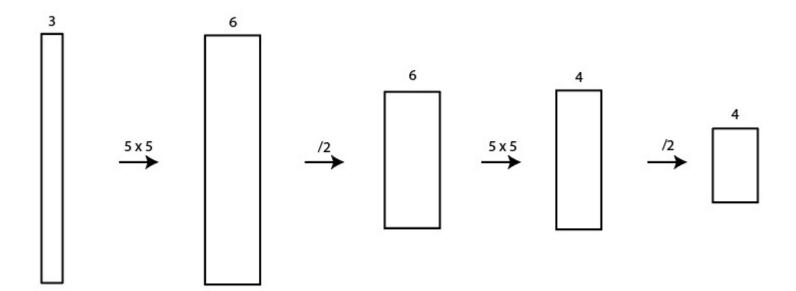


...como retângulos que indicam apenas o número de canais utilizados em cada camada, e o tamanho dos filtros.



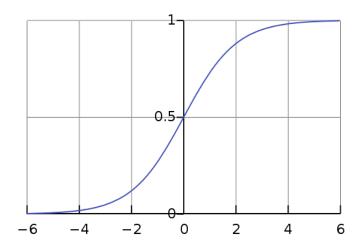
Arquitetura típica de uma CNN:



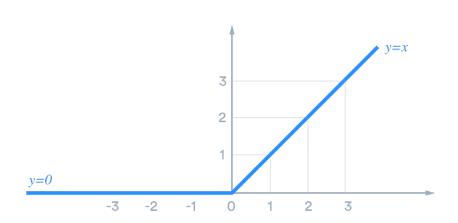


Percebeu-se que ReLu funciona melhor que sigmoide



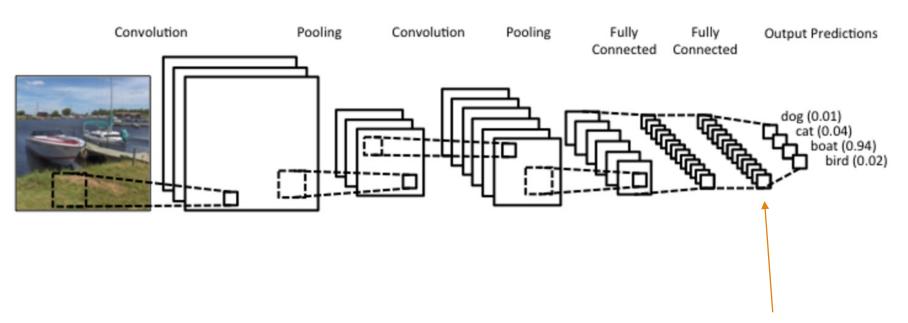


#### Unidade linear retificada (ReLu)



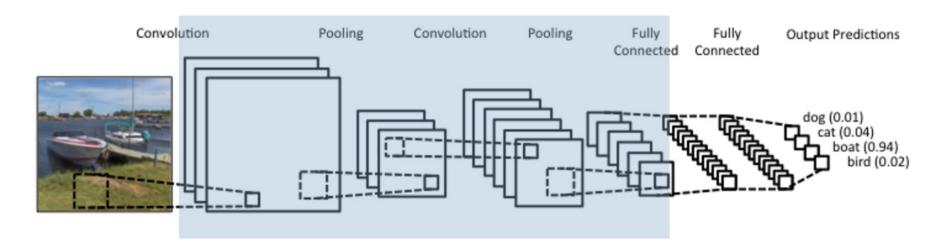
- Treinar uma pequena rede neural convolucional do zero não é difícil
- Treinar uma arquitetura de rede estado da arte é mais complicado
- Usualmente é utilizado aprendizado por transferência

## Transferência de aprendizagem



Esta camada contém atributos que são muito bons para classificar imagens

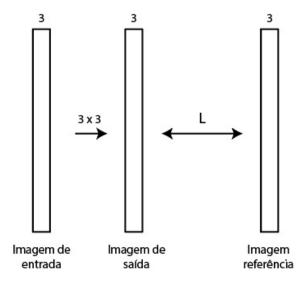
## Transferência de aprendizagem



Congelamos as camadas profundas da rede e treinamos apenas as últimas camadas em novas imagens

#### Treinando a rede

- Para treinar uma rede neural utilizamos gradiente descendente para minimizar uma métrica de qualidade
- Vamos supor que temos uma rede simples composta por apenas 3 filtros de tamanho 3x3
- Nosso objeto é que a saída da rede seja igual a uma outra imagem, ou seja, queremos encontrar filtros que transformem uma imagem em outra



#### Treinando a rede

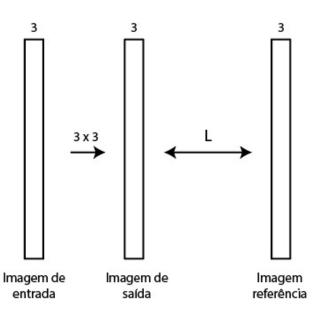
- L é uma função, chamada de função de perda, que quantifica a similaridade entre duas imagens;
- Por exemplo, o erro quadrático médio:

$$L = \frac{1}{NM} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{M} (I_s(i,j) - I_r(i,j))^2$$

onde  $I_s$  é a saída da rede e  $I_r$  a imagem de referência;

L depende de todos o pesos da rede:

$$L(w_1, w_2, ..., w_{81})$$

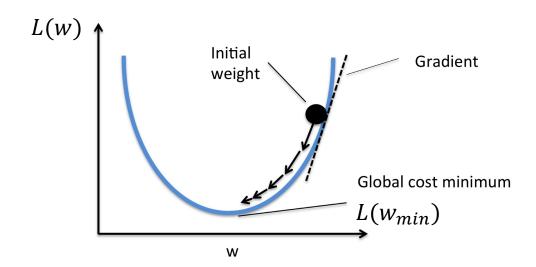


#### Gradiente descendente

Vamos analisar o caso no qual a perda depende apenas de um único peso

Uma boa estratégia é atualizar o peso como

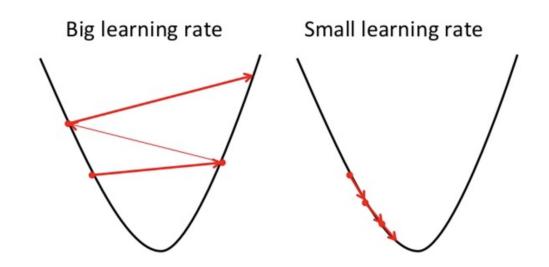
$$w_{t+1} = w_t - \alpha \frac{dL}{dw}$$



## Gradiente descendente

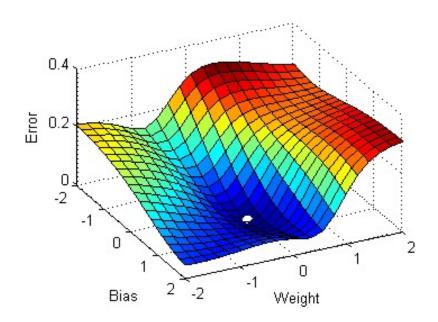
$$w_{t+1} = w_t - \alpha \frac{dL}{dw}$$

lpha é a taxa de aprendizado



## Gradiente descendente

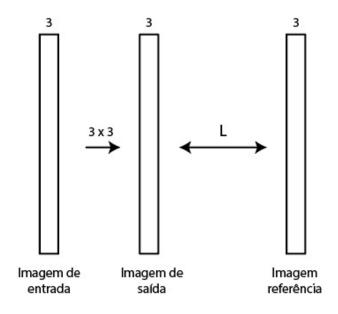
Se L dependesse de duas variáveis :



### Treinando a rede

Como a nossa rede possui 81 parâmetros:

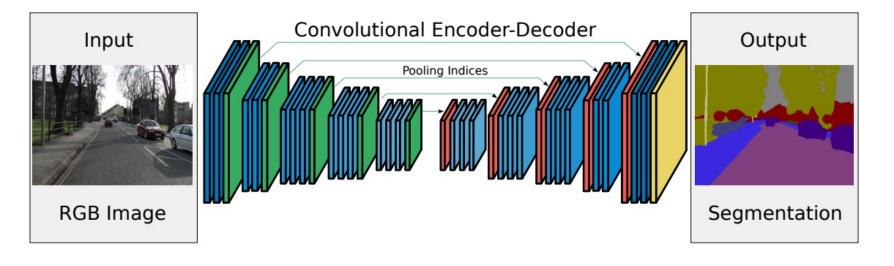
$$w_i^{t+1} = w_i^t - \alpha \frac{dL}{dw_i}$$



#### Treinando uma rede neural usando o PyTorch

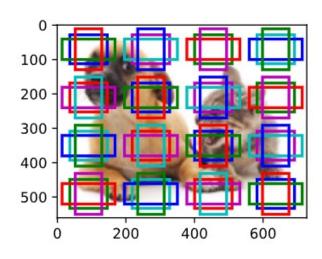
Notebooks "Otimização de filtros"

## Segmentação de imagens

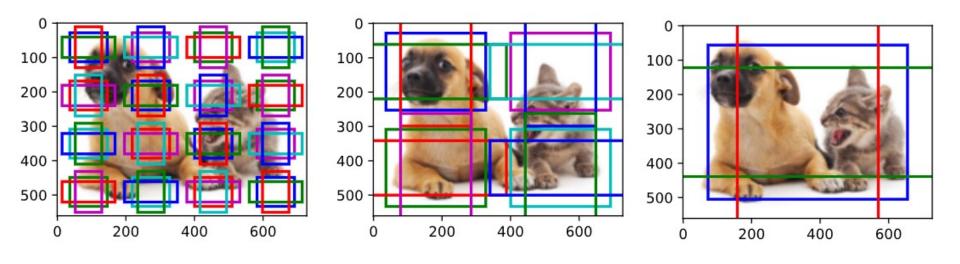


4

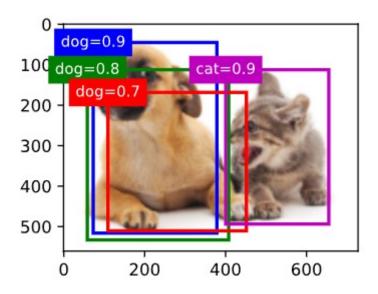
Várias janelas são criadas em toda a imagem



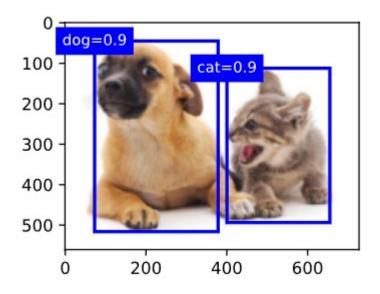
Várias janelas são criadas em toda a imagem



As janelas com alta probabilidade de conter objetos são armazenadas



Janelas com menor probabilidade são removidas



# Classificando e segmenatndo imagens usando o PyTorch

Notebooks "Classificação de imagens usando redes neurais" e "Detecção de objetos e segmentação"