

Uniwersytet Mikołaja Kopernika
Wydział Matematyki i Informatyki

Paweł Marcin Chojnacki
nr albumu: 260082
informatyka

Praca magisterska

Porównanie wydajności współczesnych architektur sieci neuronowych

Opiekun pracy dyplomowej
dr hab. Piotr Wiśniewski

Toruń 2018

Spis treści

Słownik pojęć	7
Wstęp	11
1. Neurony	15
1.1. Model perceptronu prostego	16
1.2. Co to jest sieć neuronowa?	18
1.3. Jak uczyć sieci neuronowe	19
1.4. Elementy sieci neuronowych	21
1.4.1. Metoda gradientu prostego	21
1.4.2. Funkcje aktywacji	22
1.4.3. Parametry	24
1.4.4. Hiperparametry	25
1.4.5. Wykres obliczeniowy	26
1.4.6. Wsteczna propagacja błędu	26
2. Głębokie sieci neuronowe	29
2.1. Zmiany na przestrzeni lat	29
2.2. Głębokie sieci neuronowe	30
2.3. Konwolucyjne sieci neuronowe	33
2.3.1. Współdzielenie parametrów	37
2.3.2. Warstwy gęste	38
2.3.3. Rekurencyjne sieci neuronowe	38
2.3.4. W pełni konwolucyjna sieć neuronowa	41
2.3.5. Pozostałe typy sieci neuronowych	42
3. Biblioteki implementujące uczenie głębokich sieci neuronowych	45
3.0.1. Tensorflow	45
3.0.2. Keras	48
3.0.3. PyTorch	50

3.0.4.	Tensorflow.js [dawniej Deeplearn.js]	52
3.0.5.	PaddlePaddle	55
3.0.6.	MXNet	56
3.0.7.	Caffe2	58
3.0.8.	ML.NET	60
3.0.9.	CNTK	61
4.	Architektura	63
4.1.	Znaczenie architektury dla wydajności sieci	63
4.2.	LeNet	66
4.3.	AlexNet	69
4.4.	VGG Net	73
4.5.	GoogLeNet	74
4.6.	ResNet	77
4.7.	YOLO – You Only Look Once	77
4.8.	SqueezeNet	77
4.8.1.	SegNet	80
4.9.	Generative Adversarial Network	82
5.	Testy wydajności	87
5.1.	Dane	87
5.2.	Testowane architektury	88
5.2.1.	Środowisko obliczeniowe	89
5.3.	Proces eksperymentu	90
5.3.1.	Przegląd danych uczących	91
5.3.2.	Wyniki nauczania	93
5.4.	Optymalizacja wyników	94
5.4.1.	Wybór stałej uczenia	94
5.4.2.	Sztuczne zwiększenie ilości danych	94
5.4.3.	Cykliczny współczynnik uczenia	95
5.5.	Analiza wyników	96
5.5.1.	ResNet	98
5.5.2.	VGG	99
5.5.3.	ResNeXt	99
5.5.4.	Wide Residual Network	99
5.5.5.	Inception	99
5.5.6.	DenseNet	99
5.5.7.	Porównanie czasu uczenia (CPU i GPU)	99
5.6.	Podsumowanie	99

Podsumowanie	101
Spis rysunków	101

Słownik pojęć

Klasyfikacja binarna

Typ zadania klasyfikacji, którego wyjście stanowi jedna z dwóch wzajemnie wykluczających się klas. Prostym przykładem jest system rozpoznający wiadomości e-mail podzielone na dwie klasy: „spam” oraz „nie spam”.

Regresja logistyczna

Metoda statystyczna używana do analizy zbioru danych, w którym istnieje więcej niż jedna zmienna determinująca wyjście. Wyjście jest prawdopodobieństwem na ile obiekt wejściowy przypomina każdą z klas modelu. Regresja logistyczna jest zazwyczaj używana do klasyfikacji binarnej.

Funkcja kosztu

Funkcja służąca trenowaniu modelu regresji logistycznej. Pozwala na określenie odległości wartości wyjściowej sieci od celu (prawidłowej odpowiedzi). Celem sieci neuronowej jest zminimalizowanie funkcji kosztu dla sygnałów wejściowych nie spotkanych wcześniej.

Metoda gradientu prostego (ang. *gradient descent algorithm*)

Algorytm pozwalający znaleźć minimum funkcji kosztu. Technika ta minimalizuje błąd w odniesieniu do parametrów modelu zadanych do trenowania przez wyliczenie optymalnych wartości wag oraz progów.

Wykres obliczeniowy (ang. *computation graph*)

Dekompozycja wyrażenia matematycznego w pojedynczych atomowych krokach. Używany do szukania miejsc możliwego zoptymalizowania funkcji. Każdą operację wyrażenia przedstawia się jako osobny węzeł w grafie skierowanym. Wykresów obliczeniowych używa się podczas ręcznej analizy funkcji błędu oraz jako wizualizacji obliczeń w wielu bibliotekach głębokiego uczenia maszynowego.

Funkcja aktywacji

Jedna z funkcji (zazwyczaj sigmoidalna lub rektyfikowana jednostka liniowa), która przyjmuje zsumowaną wartość wszystkich wejść z poprzedniej warstwy sieci neuronowej i propaguje wartość wynikową do następnej warstwy.

Konwolucja (ang. *convolution*)

Termin w kontekście uczenia maszynowego odwołuje się do operacji splotu lub warstwy splotowej. Splot polega na stworzeniu macierzy będącej mieszkanką macierzy wejściowej z filtrem splotowym, dając zestaw wag mniejszy od oryginalnego wejścia i tworząc mapę cech.

Łączenie (ang. *pooling*)

Technika polegająca na redukcji danych wejściowych z poprzedniej warstwy splotowej. W łączeniu zazwyczaj używa się maksymalną wartość lub średnią z obszaru puli, który z kolei jest macierzą kwadratową o zadanym rozmiarze (2x2, 3x3 lub 5x5). Aby zmniejszyć obraz, należy ustalić rozmiar filtra oraz wielkość kroku. Następnie wykonuje się przejście po całym obrazie z nałożonym filtrem. Każde przesunięcie po sygnałach z warstwy poprzedniej zwraca nową wartość dla warstwy łączącej. Pozwala to ograniczyć ilość parametrów i wyodrębnić konkretne cechy obiektu.

Wsteczna propagacja błędu

Najważniejszy algorytm dla znajdowania optymalnych wag w sieciach neuronowych. Przechodzi on w dwie strony sieci, pierw od warstwy wejściowej do wyjściowej wyliczane są wartości każdego neuronu. Następnie wykonywany jest powrót z ostatniej warstwy do pierwszej wyliczając pochodne cząstkowe błędu w stosunku do każdego parametru (wagi i progów).

Wyrzucanie połączeń (ang. *dropout*)

Sposób na redukcję przeuczenia modelu względem danych treningowych przez regularyzację danych. Dokładniej polega na wyłączeniu działania losowych neuronów w trakcie uczenia, zapobiega to sytuacjom, kiedy dane treningowe są rozpoznawane zbyt dobrze, a nowe sygnały nieznane wcześniej mają dużo niższą jakość rozpoznania.

Epoka

Pełne przejście przez zestaw danych treningowych, tak że każdy element został przekazany do sieci jeden raz.

Model

Reprezentacja obiektu utworzonego w wyniku uczenia sieci neuronowej. Z założenia model jest tym lepszy, im dokładniej przewiduje klasę obiektu, którego wcześniej nie spotkał.

Wstęp

Celem niniejszej pracy magisterskiej jest przedstawienie nowoczesnych architektur sieci neuronowych oraz przegląd najpopularniejszych bibliotek implementujących algorytmy uczenia maszynowego, a w szczególności zoptymalizowanych do pracy z uczeniem głębokim na wielu procesorach graficznych.

Głębokie sieci neuronowe, zawierające więcej niż jedną warstwę ukrytą, zostały wynalezione we wczesnych lat 60. XX wieku. Algorytmy uczenia maszynowego były bardzo aktywnie rozwijane w latach 1950–1971, fundusze na badania w czasach zimnej wojny były w USA kilkukrotnie wyższe w udziale PKB. W czasie kryzysu z roku 1981 nadzieje wojska amerykańskiego na sztuczną inteligencję wygasły powodując epokę znaną jako ”drugą zimę SI” (ang. *second AI winter*). Brak funduszy na badania znacząco zahamował rozwój systemów samouczących i do 2012 roku była to dziedzina zarezerwowana głównie dla doktorów matematyki i informatyki (głównie statystyków). [25]

Powrót sieci neuronowych na pierwsze strony gazet popularnonaukowych spowodował Geoffrey Hinton. Wykorzystał swoje idee sprzed lat na nowym, bardzo wydajnym sprzęcie. Mowa o dwóch kartach graficznych GeForce GTX 580 3GB[1], które przez tydzień trenowały model do rozpoznania obrazów pod zawody ImageNet Competition 2012. Do tej pory zawody w polegające na rozpoznaniu klasy obiektu na obrazie były zdominowane przez oprogramowanie łączące wiele różnych algorytmów uczenia maszynowego. Głębokie sieci neuronowe nie należały do popularnego narzędzia, zdolnego wygrać zawody przez brak dobrych wyników. Sieć Hintona, zdobywając pierwsze miejsce spowodowała nagłą popularność głębokich sieci neuronowych. Algorytm zwiększający jakość działania z przez dostarczenie ogromnej ilości danych współgra z rozwojem kierunku *Big Data*. Pierwszy raz można było zobaczyć głębokie sieci neuronowe mające trafność powyżej 80%. Po publikacji dokumentu „*ImageNet Classification with Deep Convolutional Neural Networks*” nastąpił gwałtowny rozwój start-upów związa-

nych z Deep Learningiem, a firmy mające w nazwie słowa 'AI' lub 'Deep' zanotowały znaczne zwiększenie funduszy na rozwój.

Moc obliczeniowa kart graficznych i dedykowanych układów tanieje z każdym rokiem. Zapotrzebowanie na moc obliczeniową dało przyspieszenie usługom chmurowym sprzedającym moc obliczeniową na żądanie. Zajmują się tym już nie tylko największe korporacje, ale również małe startupy jak Paperspace, Crestle, NVIDIA GPU Cloud. Kluczowe dla rozwoju dziedziny okazały karty graficzne firmy NVIDIA. Firma, chcąc być liderem w rewolucji Sztucznej Inteligencji, zmieniła swój wizerunek z dostawcy rozrywki dla graczy i grafików na lidera urządzeń i oprogramowania stanowiącego podstawę systemów uczących. Przez nagłą modę, wszystkie obecnie używane narzędzia mają nie więcej niż 5 lat, oczywiście nie powstały od zera, opierają się na dużo starszych bibliotekach dla obliczeń lub narzędziach wewnętrznych wielu firm. Akademicki ruch wolnego oprogramowania pozwolił na praktykowanie dziedziny głębokiego uczenia kompletnym laikom. Przykładem może być biblioteka Caffe, napisana przez doktoranta z uniwersytetu w Berkeley. Wielu entuzjastów pomagało przez lata tworzyć wydajne implementacje algorytmów w bibliotece, którą po latach Facebook zaczął używać jako podstawowego narzędzia do przetwarzania swoich zbiorów danych. Doktor który ją rozwijał, pracuje obecnie na stanowisku dyrektora działu sztucznej inteligencji i wyznacza dalszy rozwój następcy swojego dzieła Caffe2. [26]

Dziedzina jest tak dynamiczna, że zdarza się, iż literatura w czasie publikacji papierowej książki staje się nieaktualna. Dlatego wykorzystaną w pracy literaturę, stanowią głównie publikacje elektroniczne z serwisu arXiv, będące zazwyczaj jeszcze bez recenzji naukowej oraz dokumentacje narzędzi wykorzystywanych do badania wydajności.

Ilość mocy obliczeniowej potrzebnej do stworzenia dobrego modelu powoduje konieczność przedstawienia największych problemów osób praktykujących uczenie głębokich sieci neuronowych w taki sposób, by uniknąć kosztownego dochodzenia do zadowalających wyników metodą prób i błędów. W rozdziale poświęconym wydajności architektury przedstawiono sposoby na uniknięcie najczęściej popełnianych błędów oraz zbiór powszechnie przyjętych praktyk dla osiągnięcia optymalnej wydajności przy zaledwie kilku próbach. Wydajność jest tu rozumiana zarówno jako czas obliczeń potrzebny do wyuczenia modelu rozpoznawania danego zagadnienia oraz dokładność, z jaką już nauczony model potrafi rozpoznać niespotkane wcześniej dane. Oba te parametry są od siebie zależne, ponieważ koszt poprawy jakości predykcji algorytmu o ostatnie 1-2% może wynosić setki tysięcy zło-

tych, zakłada się oczekiwaną poprawność lub korzysta z gotowych modeli dodając tylko własne klasy obiektów. Na łączny koszt składa się energia elektryczna, serwery wyposażone w karty graficzne oraz czas oczekiwania na zakończenie obliczeń. Zmiany zachodzące w rozwoju sprzętu oraz techniki przenoszenia cech między modelami (tzw. transfer uczenia), pozwolą na tworzenie aplikacji w czasie rzeczywistym już za kilka do kilkunastu lat.

Architektury posiadają wiele hiperparametrów, które wpływają na precyzję modelu. Po modyfikacji wartości dowolnego należy rozpocząć pracę algorytmu od początku, dlatego dobór odpowiednich wartości na początku jest niezwykle cenny. W trakcie pisania niniejszej pracy żadna otwartoźródłowa biblioteka nie posiada wbudowanych automatów do poszukiwania optymalnych hiperparametrów. Dobieranie ich dzieje się na intuicję wyrobioną dziesiątkami prób. Istnieje kilka nowatorskich technik dobierania hiperparametrów, które ze względu na to, że zostały odkryte przez mało znanych badaczy, nie są jeszcze powszechnie stosowane w dużych ośrodkach badawczych. Te techniki również są na tyle nowe, że nie ma wydawnictwa branżowego opisującego ich użycie dla praktyków. Jedyne sposoby na chwilę obecną to śledzenie publikacji naukowych wydawanych w serwisie arXiv. Kilka technik strojenia stałej uczenia, w tym cykliczna zmiana stałej uczenia, pozwalają efektywnie zmniejszyć błąd klasyfikatora o 10-20%. Zastosowanie wymienionych technik wiąże się z dużo wyższą wydajnością, przy znikomym nakładzie pracy.

Do prezentacji działania bibliotek, architektur i algorytmów użyty został gotowy zbiór danych. Zestaw danych treningowych pochodzi z serwisu Mendeley. Są to zdjęcia z prześwietleń rentgenowskich, podzielone na dwie kategorie:

- zdrowe płuca,
- zapalenie płuc.

Dane są anonimowe, zapewniając zgodność z prawem europejskim dotyczącym regulacji o ochronie danych osobowych, i zostały zweryfikowane przez Kaggle.[27]

Badanym obszarem jest zagadnienie klasyfikacji obrazów przy pomocy głębokich sieci neuronowych. Algorytm sieci tworzy mapę cech każdej z klas. Na przykładzie zbioru zdjęć rentgenowskich, zaprezentowano w jaki sposób wykorzystać gotowe modele sieci oraz zaprezentowano metody optymalizacji procesu uczenia. Używanie wstępnie wyuczonej sieci pozwala uniknąć wysokich kosztów tworzenia własnych modeli od zera.

Głębokie sieci neuronowe również świetnie się sprawdzają przy zadaniach nie obejmujących zagadnień prezentowanych w niniejszej pracy. Do najczęstszych zastosowań należą systemy rozpoznawania mowy, systemy przetwarzania języka naturalnego i systemy rekomendacji produktów. Są to zagadnienia zbyt obszerne, by zostały tutaj przedstawione.

Praca została podzielona na etapy tworzenia sieci neuronowej od dołu jej struktury po wyższe poziomy abstrakcji. Rozpoczyna od przedstawienia pojedynczych elementów i struktury matematycznej sieci. Następnie opisany jest każdy element tworzący gotową architekturę. Kolejnym elementem są już gotowe biblioteki implementujące różne rodzaje algorytmów, ze wspomaganiami programowania rozproszonego na wielu urządzeniach wyposażonych w jednostki graficzne. Kolejny rozdział stanowi opis najpopularniejszych architektur. Jest to niezbędny element, będący podstawą do ostatniego rozdziału, w którym przedstawione zostały wyniki działania poszczególnych architektur.

Wszystkie przedstawione kody źródłowe zostały napisane w języku Python 3.6 (z wyjątkiem fragmentu porównawczego w JavaScript). Python staje się dominującym językiem w uczeniu maszynowym kosztem najpopularniejszego na chwilę obecną języka R. [29] Python składnią jest zbliżony do pseudokodu, dodatkowo wszystkie popularne biblioteki udostępniają interfejs programistyczny dla Pythona. Książki wykorzystane w tworzeniu tej pracy zawierają wyłącznie kod w języku skryptowym Python (z kilkoma nawiązaniem do języków R i C++).

Rozdział 1.

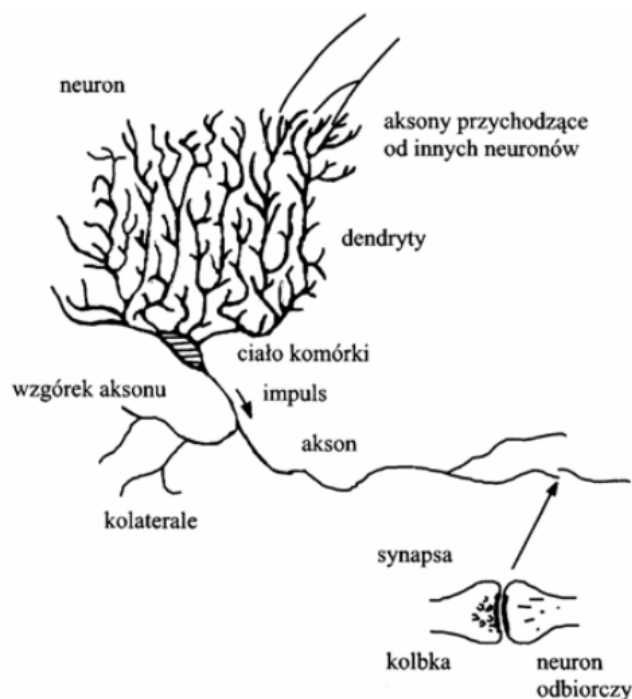
Neurony

W niniejszym rozdziale została przedstawiona idea sztucznego neuronu McCullocha i Pittsa. Opracowany model biologicznego neuronu z 1943 roku jest tak uniwersalny, że do dziś stanowi podstawę budowy sieci neuronowych. Przedstawiono tu również w jaki sposób znaleźć mapę cech, czyli nauczyć neurony filtrujące rozpoznawać wzorce. Na końcu rozdziału opisane są możliwości, jakie daje łączenie sztucznych neuronów w sztuczną sieć neuronową.

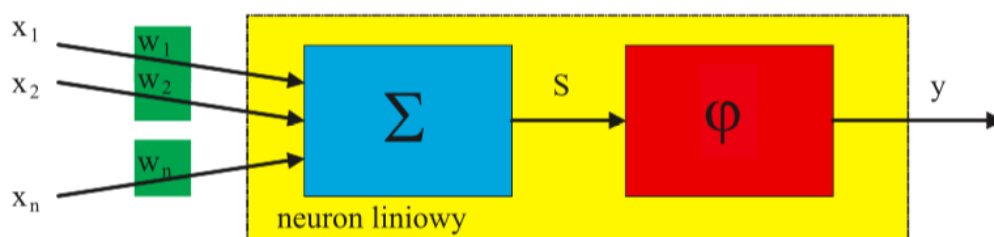
Pierwszy model sztucznego neuronu był wyobrażeniem uproszczonej biologicznej reprezentacji neuronu mózgowego z lat 40. XX wieku. Model ten stanowił bardziej próbę implementacji idei, niż odwzorowanie prawdziwego neuronu, który jest wielokrotnie bardziej złożony, a jego zachowanie nie jest jeszcze w pełni znane. Neuron został zdefiniowany przez noblistę Ramon y Cajal’a w 1906 roku. Neuron jest specjalistycznym nośnikiem wszelkich informacji (w tym doznań i emocji), oraz sterownikiem całego ciała.

Uproszczeniem, które pozwala na sprawną implementację, jest wyodrębnienie zasady przetwarzania informacji bioelektrycznej do kilku prostszych operacji. Takie uproszczenie składa się z wielu sygnałów wejściowych, wagi przypisanej każdemu z tych sygnałów oraz pojedynczej wartości wyjściowej. Jak wielkie jest to uproszczenie widać przy porównaniu rysunku prawdziwego neuronu (również w uproszczeniu) oraz sztucznego neuronu. Taka budowa, choć jest bardzo banalna, daje wiele możliwości. Podstawową zaletę stanowi prostota odwzorowania w urządzeniach elektronicznych. Przed nadejściem ery komputerów osobistych stosowano maszyny nazywane perceptronami. Nazwa perceptron jest obecnie używana zamiennie z neuronem.[19]

Model obliczeniowy został stworzony na podstawie algorytmu logiki progowej. Nazwa neuronu sztucznego została przyjęta w kręgach akademickich i biznesowych, stąd często osoby nie znające budowy mózgu ani działania sieci neuronowych mylnie nazywają zagadnienie *Sztuczną Inteligencją*,



Rysunek 1.1: Wizualizacja uproszczonego modelu neuronu mózgowego.



Rysunek 1.2: Wizualizacja prostego sztucznego neuronu.

uproszczając skomplikowane procesy biologiczne do wzmacniania lub osłabiania sygnałów przekazywanych przez synapsy. Sieci neuronowe naśladują tylko jeden rodzaj pamięci, pamięć deklaratywną i w odosobnieniu nie tworzą inteligencji.

1.1. Model perceptronu prostego

Podstawowymi elementami z których buduje się sieci neuronowe, są sztuczne neurony, nazywane również perceptronami. Mają one być w rzeczywistości bardzo uproszczonym odwzorowaniem komórek nerwowych występujących w mózgu. Takie uproszczenia pozwalają na łatwą implementację modelu matematycznego, który ma reprezentować nasz obiekt i być tani w replika-

cji. Nawet po takim uproszczeniu jest on w stanie skutecznie naśladować „uczenie”. Sztuczny neuron jest funkcją matematyczną:

$$f(x, w) \rightarrow y$$

Można go opisać za pomocą modelu złożonego z:

- określonej liczby wejść $n \in \mathbb{N}$,
- wagi, skojarzonej z każdym z wejść $w_i \in \mathbb{R}$, $i = 1..n$,
- wybranej funkcji aktywacji $\phi : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$.

Charakterystycznym elementem budulca sieci jest wiele wejść i tylko jedno wyjście, dlatego tak łatwo stworzyć model będący funkcją matematyczną. Dane wejściowe oraz wyjściowe mogą przyjmować wartości z ograniczonego przedziału. Wartości przekazywane na wejściu i wartość wyjściowa zazwyczaj przyjmują znormalizowane wartości z przedziału $x \in [-1, 1]$ dla każdego z wejść, oraz $y \in [-1, 1]$ dla wyjścia. W uproszczeniu można przyjąć $y = \sum_{i=1}^n (w_i * x_i)$, gdzie w_i są nazywane wagami (dawniej wagami synaptycznymi) i podlegają zmianom w trakcie uczenia neuronu. Wagi stanowią zasadniczą cechę sieci neuronowych działających jako adaptacyjne systemy przetwarzania informacji. Zsumowana wartość jest wejściem dla funkcji aktywacji neuronu. Funkcja aktywacji zwyczajowo ma kształt sigmoidy, ale stosowane są obecnie również funkcje nazywane rektyfikowanymi jednostkami liniowymi. Funkcja progowa ma za zadanie symulację zachowania przekaźnika synapsy, po przekroczeniu określonego progu aktywuje się dane zachowanie lub jak na przykładzie obrazów rozpoznanie cechy.

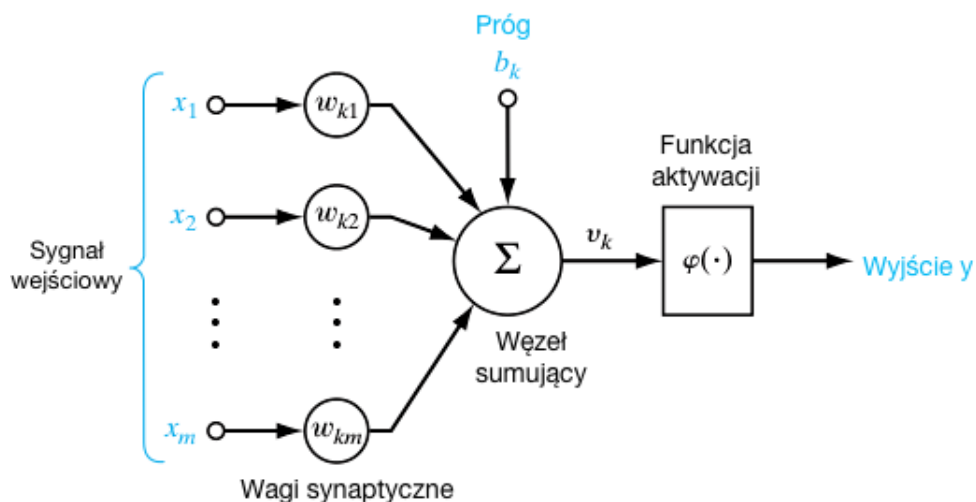
Ta prosta jednostka stanowi dziś podstawę budowy każdej sieci neuronowej. Aby funkcja zwracała oczekiwane wyniki, wagi powinny być poprawnie ustawione. Początkowo wagi ustawiano ręcznie za pomocą operatora (osoby przełączającej fizyczne kable), który wcześniej przeliczał je dla odpowiednich parametrów wejściawyjścia. W latach 50. perceptron stał się pierwszym modelem umiejącym samodzielnie wyliczyć poprawnie wagi definiujące zadaną klasę na podstawie przykładów. Wagi w zależności od wartości mogą sygnał wejściowy wzmocnić, gdy waga jest większa od 1, lub stłumić, gdy waga jest mniejsza niż 1. To pozwala wyuczonemu już perceptronowi na porównanie cechy obiektu wejściowego z tym, co potrafi rozpoznać.

W jaki sposób sztuczny neuron jest w stanie rozpoznać sygnał wejściowy? Do wyjaśnienia zjawiska w literaturze zazwyczaj prezentuje się przedstawienie modelu w notacji wektorowej.

$$X = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix} \quad \text{– wektor wyznaczający przestrzeń wejść, oraz:}$$

$$W = \begin{bmatrix} w_1 \\ w_2 \\ \dots \\ w_n \end{bmatrix} \quad \text{– wektor wyznaczający przestrzeń wag.}$$

W tej notacji można wyrazić wyjście neuronu jako $y = W^T \cdot X$. Wartość wyjściowa neuronu y , będzie wyższa, im bliższe będzie położenie wektorów. [24]



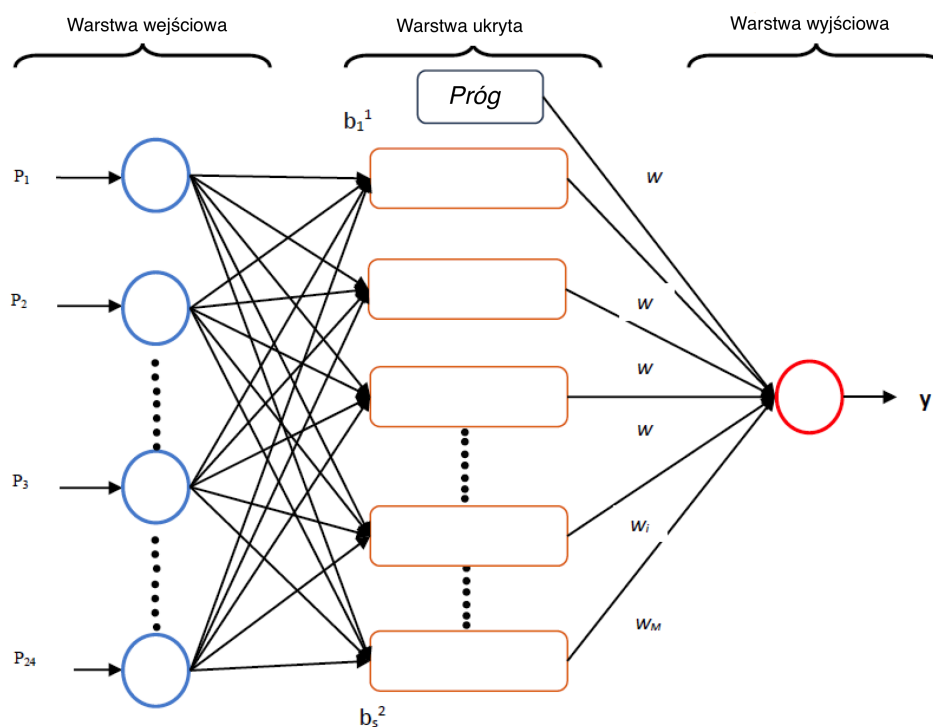
Rysunek 1.3: Prosta reprezentacja neuronu.

1.2. Co to jest sieć neuronowa?

Koncepcja sztucznej sieci neuronowej to połączenie wielu neuronów w jeden obiekt. Pozwala to na rozpoznawanie bardziej skomplikowanych wzorców i większej różnorodności typów obiektów, niż potrafi klasyfikacja binarna. Zwykła (płytką) sieć neuronowa składa się z trzech warstw węzłów. Warstwa pierwsza, reprezentuje sygnał wejściowy.

Kolejna warstwa jest nazywana warstwą ukrytą, użytkownik nie ma dostępu do niej. Przypomina ona czarną skrzynkę samolotu. Nie można zaobserwować co się wewnątrz niej dzieje - użytkownik widzi jakie są dane wejściowe, wartości które powinny zostać zwrócone (w ostatniej warstwie), ale nie ma informacji co jest i co powinno się znajdować w tej warstwie podczas trenowania sieci. W ostatniej warstwie umieszcza się pojedynczy węzeł, nazywany warstwą wyjściową. Pobiera wektor wartości wyjściowych z poprzedniej warstwy (ukrytej) i na nim zostaje obliczona wartość wyjściowa (odpowiedź).

Taka architektura nazywa się siecią dwuwarstwową. Dane wejściowe, mimo że tworzą pierwszą warstwę, nie są liczone w nazewnictwie. Z warstwami ukrytą i wyjściową powiązane są parametry w (ang. *weight*) oraz b (ang. *bias*), oznaczające kolejno: macierz wag oraz wektor progów.



Rysunek 1.4: Prosta sieć neuronowa złożona z dwóch warstw.

1.3. Jak uczyć sieci neuronowe

W obecnym momencie istnieją dwie możliwości, by sieć posiadała umiejętność poprawnej klasyfikacji. Można wyznaczyć dla algorytmu zbiór opisanych sygnałów wejściowych wraz z oczekiwanym sygnałem wyjściowym. Tworzenie modelu sieci z etykietowanymi jest uczeniem nadzorowanym, co

jest szczegółowo omawiane w tej pracy. Drugim podejściem jest podanie sygnałów wejściowych bez opisów i oczekiwanych wartości wyjściowych, to podejście nazywa się uczeniem nienadzorowanym.

Uczenie nadzorowane

Jest to typ uczenia maszynowego, które zakłada obecność ludzkiego nauczyciela. Nauczyciel zobowiązany jest stworzyć odpowiednie dane uczące. Para danych, wejściowego obiektu uczącego oraz prawidłową odpowiedź wyjściową do tej danej. System na podstawie tych danych ma nauczyć się przewidywać poprawną odpowiedź dla nowych danych używając znanej domeny.

Zadania uczenia nadzorowanego dzielą się na dwie kategorie, regresję i klasyfikację.

W problemie regresji próbuje się przewidzieć wyniki, które są wartościami ciągłymi, czyli mając jakieś dane próbuje się je mapować na funkcję ciągłą.

W problemie klasyfikacji algorytm ma za zadanie przewidzieć wyniki będące wartościami dyskretnymi, dane wejściowe są mapowane na wartości dyskretne, wartości te są przypisane do etykiety sygnału wejściowego.[39]

Uczenie nadzorowane ma wiele zastosowań do których należą (wraz z używanym typem sieci):

- przewidywanie cen nieruchomości (zwykła sieć neuronowa),
- reklamy internetowe (zwykła sieć neuronowa),
- rozpoznawanie mowy (rekurencyjna sieć neuronowa),
- tłumaczenie maszynowe w translatorach (rekurencyjna sieć neuronowa),
- samochody autonomiczne (sieci hybrydowe lub inne niestandardowe sieci),
- rozpoznawanie obiektów na obrazach (konwolucyjna sieć neuronowa).

Ostatnie z wyżej wymienionych zastosowań stanowi badany temat w tej pracy.

Uczenie nadzorowane dzieli się również binarnie ze względu na strukturę dostarczonych danych. Pierwszy rodzaj danych, dane zawierające konkretną strukturę, zazwyczaj tabela, są bardzo dobrze obsługiwane przez większość

znanych wcześniej algorytmów uczenia maszynowego i nie wymagają ogromnej mocy obliczeniowej. Choć sieci neuronowe świetnie się sprawdzają przy tego typu danych, używanie ich ma sens dopiero gdy danych jest bardzo dużo (wielkość tabel przekraczająca miliony rekordów). Drugi typ danych, nieustrukturyzowane zdjęcia, pliki audio, tekst, jest znacznie trudniejszy do rozpoznania przez komputer, za to dużo bardziej naturalny dla ludzi. Dzięki głębokim sieciom neuronowym i wielkiej mocy obliczeniowej komputerów, dokładność algorytmów uczących się na tego typu danych znacząco wzrosła, z 70% do ok 95–99% dokładności, zależnie od ilości danych.

Uczenie nienadzorowane

Uczenie maszynowe bez nadzoru nauczyciela jest drugim typem uczenia maszynowego polegającym na wyciąganiu wniosków z danych bez informacji zwrotnej o poprawności wniosków oraz bez określania etykiety danych. W algorytmach tego typu nie ma funkcji wyznaczającej poprawność utworzonego modelu. Najczęstszym zadaniem stawianym algorytmom uczenia nienadzorowanego jest wyznaczanie klastrów ze zbioru danych. W tej pracy temat uczenia bez nauczyciela nie jest poruszany.

1.4. Elementy sieci neuronowych

Sieci neuronowe do poprawnego działania potrzebują więcej niż tylko połączenia ze sobą neuronów. Należy dobrać odpowiednie algorytmy korygujące błędy. Aby algorytm zatrzymał się w odpowiednim momencie, trzeba z osobna zdefiniować warunki stopu dla epoki, ilość epok, rozmiar danych. Każda warstwa musi posiadać określoną funkcję aktywacji. Ostatnim opisanym elementem sieci są hiperparametry, czyli właściwości sterujące algorytmem, by wiedział, w jaki sposób wyznaczać pozostałe parametry.

1.4.1. Metoda gradientu prostego

Algorytm stosowany do szukania minimum lokalnego płaszczyzny wyznaczonej funkcją. Jest to bardzo prosta metoda optymalizacji stosowana do wyznaczania wag i progów. Płaszczyzna opisująca przestrzeń danych, składa się z osi poziomych w i b oraz osi pionowa będąca wartością funkcji kosztu $J(w, b)$. Algorytm mając początkowo losowe wagi i progi, rozpoczyna sprawdzając w tym losowym miejscu wartość funkcji kosztu, następnie wykonuje

małe przesunięcie w najbardziej stromym kierunku w dół płaszczyzny. Operacja zejścia powtarzana jest do znalezienia do minimum lokalnego.

```
i = 0;
while i < x do
    w = w -  $\alpha \cdot \frac{\partial J(w,b)}{\partial w}$ ;
    b = b -  $\alpha \cdot \frac{\partial J(w,b)}{\partial b}$ ;
    i ++;
end
```

Algorytm 1: Schemat algorytmu

1.4.2. Funkcje aktywacji

Budując sieć neuronową należy zdefiniować funkcje aktywacji dla warstw ukrytych oraz warstwy wyjściowej. Funkcje aktywacji znane są również jako charakterystyka neuronu. Charakterystyka neuronu jest elementem, który pośredniczy między zsumowanym pobudzeniem neuronu, a jego danymi wejściowymi.

Najczęściej używaną charakterystyką była do niedawna funkcja sigmoidalna, ze względu na:

- zapewnia łagodny gradient między wartościami 0 a 1,
- ma gładką i prostą do liczenia pochodną,
- jednym parametrem można dobrać kształt krzywej.

Definicja funkcji sigmoidalnej $f(x) = \frac{1}{1+e^{-x}}$. Obecnie nie jest zalecane używanie funkcji sigmoidalnej poza przypadkami na warstwie wyjściowej w przypadku klasyfikacji binarnej, kiedy należy stwierdzić prawdopodobieństwo klasy obiektu. Dużo wydajniejszym odpowiednikiem jest następująca funkcja.

Sprawną funkcją aktywacji jest tangens hiperboliczny. Jego wartości zawierają się między -1 i 1. Definicja funkcji tangensu hiperbolicznego:

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

Jak widać na załączonych rysunkach, ta funkcja jest przesunięciem sigmoidy względem osi y , tak że przechodzi przez punkt $(0,0)$. Dla warstw ukrytych charakterystyka neuronu będąca tangensem hiperbolicznym ma

lepszą skuteczność. Mediana wartości wychodzących z warstw ukrytych wynosi 0. Nie trzeba wtedy stosować skalowania względem sigmoidy, co znacząco ułatwia uczenie.

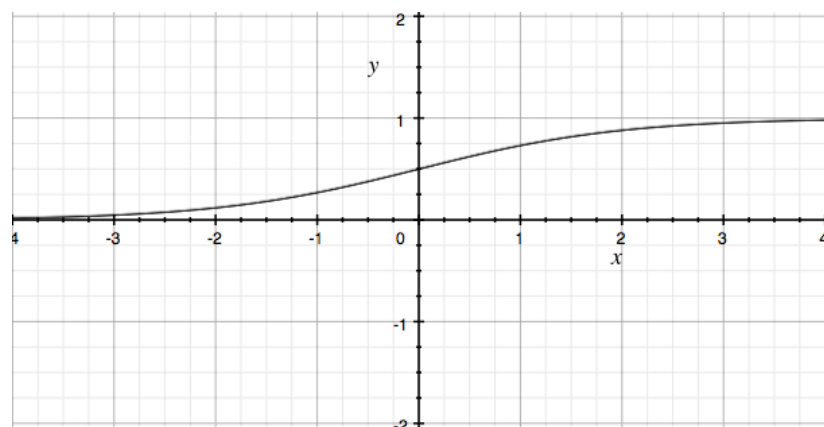
Zalecaną charakterystyką neuronu w dużych architekturach jest rektyfikowana jednostka liniowa. Stała się ona domyślną funkcją stosowaną w bibliotekach implementujących sieci neuronowe. Funkcja zwraca przekształcenie nieliniowe. Na rysunku widać, że funkcja przypomina funkcję liniową, gdyż składa się z dwóch liniowych fragmentów. To jest jedna z największych zalet, ponieważ funkcja ta jest zaimplementowana w każdej bibliotece uczenia maszynowego. Definicja funkcji jest w porównaniu do pozostałych jest banalna $relu(z) = \max(0, z)$. Jedynym problemem przy używaniu ReLU jest wyliczenie pochodnej, kiedy argument z jest mniejszy od 0. W praktyce nie sprawia to większych problemów, bo wartość zostanie ustawiona na 0, ale opracowano funkcję, która jest pozbawiona tej niedogodności.

Nieszczelna liniowa jednostka rektyfikowana (ang. *leaky Rectified Linear Unit*) definiowana jako:

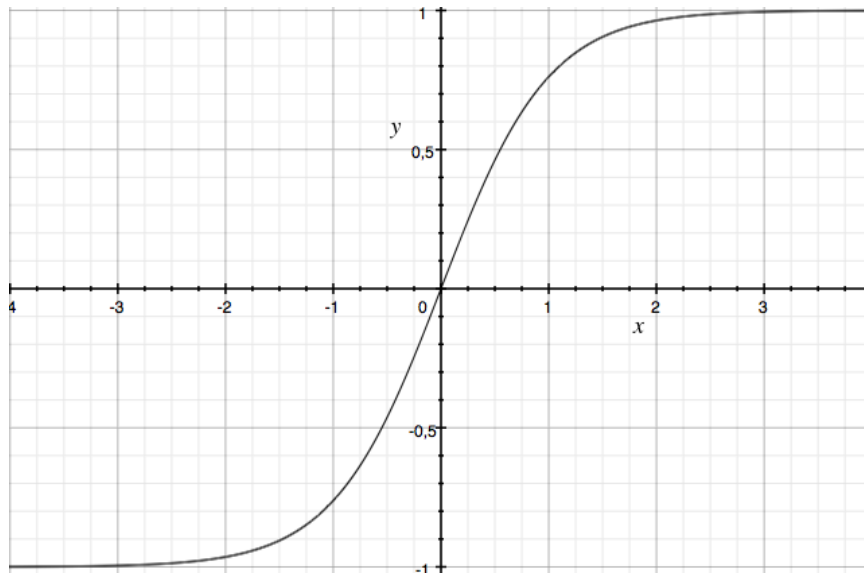
$$f(x) = \max(x, 0.01x)$$

. Pozwala zmniejszyć efekt, kiedy pochyła funkcji schodzi do 0, spowalniając uczenie. Niestety ta funkcja nie jest powszechnie używana w praktyce.

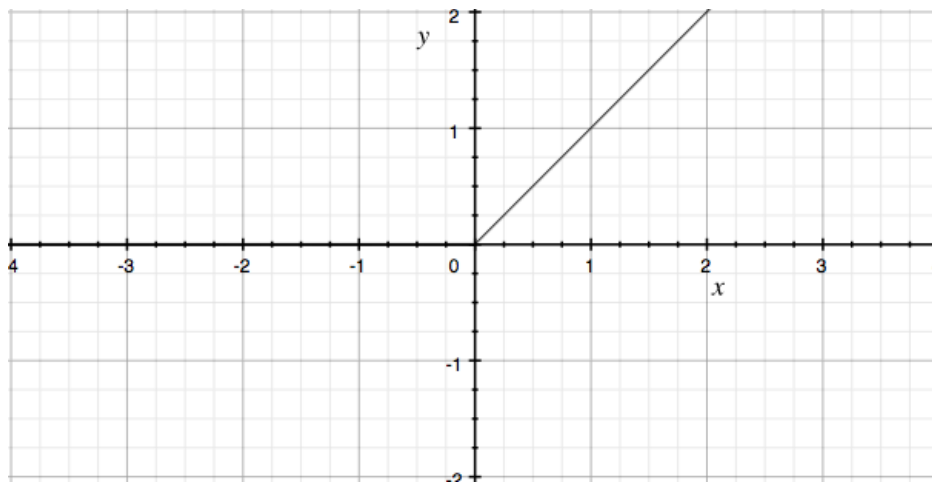
Należy podkreślić, że w nowoczesnych sieciach neuronowych każda warstwa może posiadać indywidualnie ustanowioną funkcję aktywacji w zależności od architektury. Domyślnym wyborem funkcji aktywacji jest ReLU.



Rysunek 1.5: Wykres funkcji sigmoidalnej



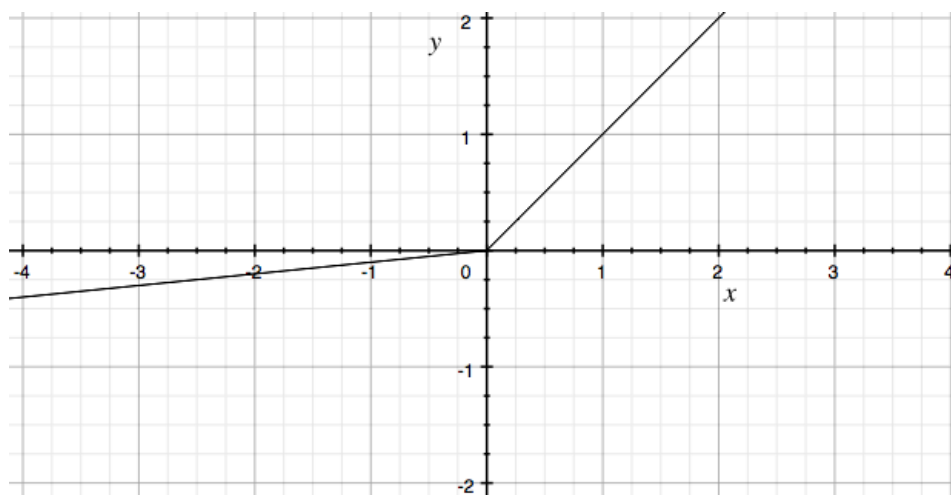
Rysunek 1.6: Wykres funkcji tangensu hiperbolicznego



Rysunek 1.7: Wykres rektyfikowanej jednostki liniowej

1.4.3. Parametry

Jest to najważniejszy element sieci neuronowej. Składa się na niego zbiór wag i progów (bias). Wagi wyznaczają sposób działania sieci, która ma nauczyć się dobierać odpowiednie parametry przy pomocy algorytmu uczącego, odpowiednio dobranych hiperparametrów oraz zbioru danych uczących. Wagi muszą być dobrane w sposób umożliwiający neuronom wykonanie czynności, których się od nich wymaga. Ze względu na ilość wag w głębokich sieciach, gdzie dla każdego z tysięcy neuronów może istnieć kilkadziesiąt wejść, proces musi być automatyczny. Sieć musi wiedzieć, kiedy każdy z neuronów zwiększa swoją dokładność. Wagi i progi powinny być elastyczne i zmieniać się dynamicznie na początku procesu uczenia, i tylko w niewielkim



Rysunek 1.8: Wykres niezszerzonej rektyfikowanej jednostki liniowej

stopniu zmieniać wartości, kiedy algorytm kończy proces uczenia.

1.4.4. Hiperparametry

Tworzenie dobrej sieci neuronowej wymaga nie tylko parametrów, ale również rozważnego doboru hiperparametrów. Są one strojone „ręcznie” dla algorytmu każdego uczenia. Najczęściej ustawiane parametry dla sieci neuronowej to:

- stała uczenia,
- ilość iteracji uczenia w jednej epoce,
- ilość ukrytych warstw,
- ilość ukrytych jednostek,
- wybór funkcji aktywacji (ReLU, tangens, sigmoid),
- parametry regularyzacji,
- rozmiary próbek uczących,
- i wiele innych mniej ważnych hiperparametrów.

Są to parametry kontrolujące sposób wykonania algorytmu uczącego i w ostateczności to one mają największy wpływ na skuteczność uczenia parametrów wag oraz progów (ang. *bias*). Nie ma na chwilę obecną dobrego przewodnika, w jaki sposób dobierać hiperparametry. Zwyczajowo stosuje się metodę prób i błędów na podstawie tego, jak algorytm się zachowuje.

[4] Za każdą zmianą wartości należy uruchomić algorytm i sprawdzić, jak zmieniają się wartości funkcji kosztu. Jeśli maleją lepiej, niż przy poprzednich wartościach, można próbować iść dalej w tym kierunku. Dobieranie odpowiednich wartości niestety jest procesem empirycznym i należy wyrobić odpowiednią intuicję, aby jak najtrafniej dobierać parametry od początku. Wartości te też nie są stałe, gdyż zmieniają się w zależności od dziedziny badanego zagadnienia. Być może najbliższe lata przyniosą dobry i spójny przewodnik dobierania najlepszych wartości, co pozwoliłoby to znacznie zautomatyzować proces.

1.4.5. Wykres obliczeniowy

Aby opisać organizację obliczeń podsekcję o wstecznej propagacji błędu, należy sformalizować operacje obliczeń. Robi się to za pomocą wykresu obliczeniowego. Węzły w grafie reprezentują skalary, wektory, macierze i tensory. Drugim elementem w grafie są operacje czyli proste funkcje z jedną lub większą ilością zmiennych. Graf obliczeniowy przydaje się kiedy istnieje zdefiniowana funkcja bądź zmienna, którą należy zoptymalizować, w przypadku sieci neuronowych oczywistą jest funkcja kosztu.

Dla przykładu, chcąc obliczyć funkcję kosztu J o zmiennych a, b, c zdefiniowaną $J(a, b, c) = 3(a + bc)$. Obliczenie tej funkcji składa się z trzech kroków. Pierwszym jest policzenie $b \cdot c$.

$$i = b \cdot c$$

Następnym krokiem jest dodanie zmiennej a .

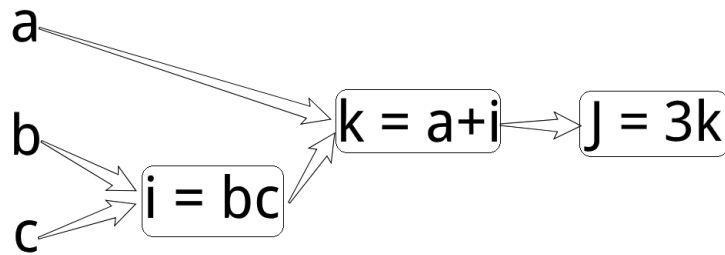
$$k = a + i$$

Trzecim i ostatnim krokiem jest wyjście funkcji kosztu $J = 3k$. Graf obliczeniowy powyższej funkcji znajduje się na rysunku 1.9.

Do minimalizowania funkcji kosztu algorytm oblicza pochodne w odwrotnej kolejności do przedstawionej na poprzednim przykładzie grafu.

1.4.6. Wsteczna propagacja błędu

Algorytm wstecznej propagacji błędu został opracowany w latach 70., jednak zaczął być używany dopiero ponad 10 lat później, kiedy Rumelhart, Hinton i Williams wykazali skuteczność metody w strojeniu wag w ukrytych warstwach sieci.



Rysunek 1.9: Wykres obliczeniowy dla funkcji $J(a, b, c) = 3(a + bc)$

Przekazując sygnał na wejście sieci, zostaje on propagowany w przód przez wszystkie warstwy do warstwy wyjściowej. Losowy neuron w warstwie ukrytej otrzymuje wartości wyjściowe z neuronów poprzedniej warstwy, mnoży każdy otrzymany sygnał z wagą przypisaną danemu wejściu i przekazuje zsumowany wynik do funkcji aktywacji. Każdy neuron wykonuje takie operacje do czasu trafienia na ostatnią warstwę, gdzie sieć podaje już oczekiwany wynik. Cały ten proces nazywa się propagacją w przód. Mając oczekiwany wynik na warstwie wyjściowej, zazwyczaj prawdopodobieństwo przynależności do każdej z uczonych klas należy wyliczyć funkcję błędu (ang. *loss function*). Funkcja ta pozwala określać odchylenie wyliczonego wyniku od właściwej odpowiedzi. Celem sieci jest zminimalizowanie błędu przez wyliczenie pochodnej z funkcji kosztu w stosunku do wag modelu.

Wsteczna propagacja błędu jest narzędziem używanym przez algorytm gradientu spadkowego aby wyliczyć gradient funkcji błędu. W trakcie przejścia wstecz przez sieć neuronową następuje korekcja wag. Przechodząc od wartości wyjściowej należy zmodyfikować wagi warstwy poprzedzającej tak, by zmniejszyć wartość funkcji błędu.

Istnieją również analogiczne metody korekcji wag, jak np. szybka propagacja (ang. *quick-propagation*) oraz bardziej skomplikowane i ograniczone założeniami matematycznymi:

- metoda gradientów sprzężonych,
- metoda Levenberga-Marquardta.

Metody te są dużo szybsze od wstecznej propagacji błędu, ale przez swoje ograniczenia prawie nigdy nie są używane w praktyce.[19]

Rozdział 2.

Głębokie sieci neuronowe

W tym rozdziale zostały przybliżone trzy interesujące techniki głębokiego uczenia. Zostały wybrane ze względu na ich obszerną ilość zastosowań oraz potencjał, który można wykorzystać przy rozpoznawaniu wzorców na obrazach. Jedna z nich zostanie używana wielokrotnie w dalszej części pracy, gdyż jest w szczególności istotna ze względu na wykorzystanie w rozpoznawaniu obrazów. Wszystkie opisywane architektury korzystają z konwolucyjnych sieci neuronowych.

2.1. Zmiany na przestrzeni lat

Podstawowe techniki znane z głębokiego uczenia opisane są już od dziesięcioleci. Należy teraz odpowiedzieć na pytanie, dlaczego dopiero teraz zostają wykorzystane na masową skalę przez wszystkie firmy technologiczne, a powoli także przemysłowe. Sieci neuronowe z powodzeniem były wykorzystywane do prostych zadań jak rozpoznawanie cyfr, kodów kreskowych, kodów pocztowych, pisma odręcznego od wczesnych lat 90. ubiegłego wieku. Ze względu na ograniczenia wydajnościowe komputerów osobistych i brak odpowiedniej architektury przetwarzania obliczeń równoległych, modele wyprodukowane przez sieć musiały być bardzo małe, tak żeby mieściły się na dysku twardym o pojemności mniejszej niż płyta DVD. Wytrenowanie modelu, który jest przechowywany na dysku zamiast na pamięci podręcznej, bądź jak obecnie w jeszcze szybszej pamięci karty graficznej, jest zadaniem tak czasochłonnym, że nie opłacało się tworzyć głębokich sieci neuronowych z tysiącami parametrów na komputerach klasy PC. Wynalezienie osobnego procesora do zadań graficznych i jego późniejsze

możliwości programowania z użyciem specjalistycznego SDK umożliwiły eksperymenty z głębokim uczeniem w czasie iteracji liczonym w tygodniach, nie miesiącach. Wydajność obliczeniowa procesorów GPU znalazła się na odpowiednim poziomie dopiero po roku 2010. Jak opisano w rozdziale traktującym o architekturach w niniejszej pracy, jeszcze w 2012 roku wytrenowanie sieci AlexNet zajęło dwa tygodnie na dwóch kartach NVIDIA GeForce 580 GTX, najmocniejszych na tamtą chwilę na rynku dla graczy. NVIDIA na swoim blogu chwali się informacjami, jakoby przyspieszenie kart graficznych między latami 2012 a 2015 wzrosło pięćdziesięciokrotnie. [40] Drugim, równie ważnym aspektem nagłego rozkwitu w rozwoju głębokich sieci, jest ilość dostępnych danych. Smartfony umożliwiły generowanie danych tekstowych, dźwiękowych i miliardów gigabajtów zdjęć i filmów. Taka ilość danych idealnie współgra z rosnącą wydajnością sieci neuronowych. Innowacje w zakresie algorytmów odbyły się w zakresie optymalizacji szybkości obliczeń. Jednym z głównych przykładów zwiększenia wydajności jest przejście z funkcji sigmoidy jako funkcji aktywacji do funkcji ReLU. Ta funkcja liczy się dużo szybciej, ponieważ dla wszystkich dodatnich wartości nachylenie gradientu wynosi 1, w sigmoidzie zaś, gdy wartość często wynosi 0, parametry zmieniają się dużo wolniej.

Innowacje dzieją się dużo szybciej, kiedy cykl iteracyjny przechodzi przez fazy: pomysł, kod eksperymentu, dzieje się prawie w czasie rzeczywistym. W przeciwieństwie do wcześniejszych możliwości, gdy trening trwał często ponad miesiąc. Głębokie uczenie jeszcze większych sieci przyspieszy dzięki ciągłemu strumieniowi nowych, opisanych danych, oraz coraz to szybszym sprzętem.

2.2. Głębokie sieci neuronowe

Elementy sztucznych sieci neuronowych zostały opisane w poprzednim rozdziale. W tej sekcji uwaga skupiona jest na podziale architektur, głębokości warstw ukrytych oraz rodzajach dodatkowych warstw, takich jak filtr cech, warstwy łączące, konwolucje.

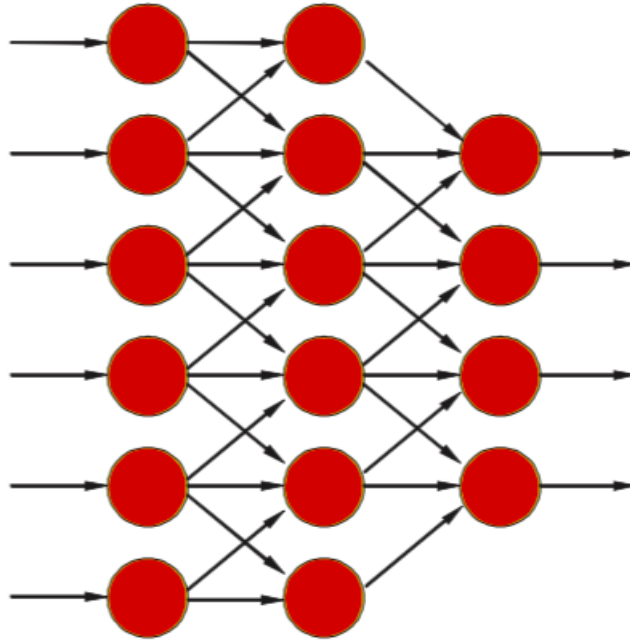
Głębokie sieci neuronowe znane są również jako sieci neuronowe typu *feedforward* (w literaturze autor nie znalazł polskiego odpowiednika na to słowo, również prof. Tadeusiewicz posługuje się angielską nazwą),

kolejna nazwa to wielowarstwowy perceptron. Nazwa **feedforward** ma naznaczyć, że wszystkie informacje przepływają przez funkcję wyliczaną z x , przez pośrednie operacje wyliczające f , by ostatecznie trafić do wyjścia y . Przez brak informacji zwrotnej, która mogłaby natychmiast przekazać neuronowi wyliczone wartości. W przypadku jeśli sieć neuronowa ma otrzymywać natychmiastową informację zwrotną, tworzona jest rekurencyjna sieć neuronowa przedstawiana w ostatniej z sekcji tego rozdziału. Wszystkie wymienione określenia opisują sieć, której zadaniem jest przybliżyć funkcję f . Klasyfikator $y = f * (x)$ mapuje wejście x do kategorii y . Wielowarstwowy perceptron definiuje mapowanie $y = f(x, \theta)$ ucząc się parametrów θ w sposób pozwalający wydobyć jak najlepsze przybliżenie funkcji. Przykłady uczące serwowane sieci dają przybliżony obraz jak ma wyglądać funkcja. W typowej sieci, funkcji aktywacji jest wiele i są one wywoływane jedna przez drugą. Taki łańcuch funkcji pozwala określać głębokość wybranej sieci (stąd ich nazwa "głębokie sieci neuronowe"). Dokładanie kolejnych warstw można urozmaicić przez wybieranie innego typu jednostek dla każdej z warstw, co może ulepszyć jakość architektury. O skuteczności takich rozwiązań traktuje rozdział poświęcony porównaniu efektywnych architektur. Ten rodzaj sieci jest najbardziej użyteczny do zastosowań przetwarzania obrazów i jego modyfikacje będą opisane w dalszej części pracy.

Każda sieć, która ma więcej niż jedną warstwę ukrytą, ma prawo być nazwana głęboką, jednak im sieć jest głębsza, tym lepsze potrafi osiągnąć wyniki. Warstwy ukryte działają bez możliwości wglądu w nie w trakcie uczenia, również programista nie ma kontroli nad informacjami przekazywanymi między warstwami ukrytymi.

Możliwości uczenia wielowarstwowych sieci neuronowych sprawiają, że są one idealnymi kandydatkami na zadania wymagające rozpoznawania obrazów. Używając zwykłej sieci typu feedforward, cechy obrazu zostają wyodrębnione przez ekstraktor w trakcie działania algorytmu (strojenie parametrów), a pozostałe informacje są odrzucane. Klasyfikator następnie dzieli na kategorie wektory z wyodrębnionymi cechami obrazu. Ta metoda jest skuteczna dla sieci w pełni połączonych ze sobą, jednak niesie ze sobą poważny problem uniemożliwiający stosowanie jej obecnie na większą skalę.

Zdjęcia są duże i ich rozmiar wraz z nowymi smartfonami rośnie dużo



Rysunek 2.1: Przykładowa struktura sieci typu feedforward.

szybciej niż przepustowość kart graficznych. Taka sieć wymagałaby już tysięcy ukrytych jednostek w pierwszej warstwie ukrytej, co daje setki tysięcy lub miliony parametrów tylko na pierwszej warstwie. Mając obraz o niewielkiej rozdzielczości $250 \times 250 \times 3$, pełne połączenie warstwy wejściowej z pierwszą ukrytą warstwą wielkości 100 000 neuronów, wygeneruje 18 750 000 000 parametrów już w pierwszej warstwie. Obecne sieci z ponad czterdziestoma warstwami są zbyt wielkie na jakikolwiek komputer czy chmurę obliczeniową. Większe możliwości sieci ze względu na koszt mocy przetwarzania dostarczanych przez nie danych, pozostają poza zasięgiem większości osób i podmiotów. W pełni połączona sieć wymaga większej ilości reprezentacji (przykładów uczących) dla każdej klasy, ponieważ nie ma ona informacji o przesunięciach, różnych kątach, pochyleniu. Takie dane należałoby wygenerować automatycznie lub znaleźć wielokrotnie większy zbiór etykietowanych obrazów.

Drugą poważną wadą tej architektury jest ignorowanie ułożenia lokalnego sygnału wejściowego. Zdjęcie można w dowolny sposób poszatkować, pomieszać, a wyjście pozostanie takie samo. Niestety w przypadku rozpoznania obiektu na zdjęciach jest to nie do przyjęcia. Rozwiązaniem tych problemów jest kolejny typ sieci wywodzący się z

wielowarstwowego perceptronu – konwolucyjna sieć neuronowa (ang. *Convolutional Neural Network*).

2.3. Konwolucyjne sieci neuronowe

Jest to wyspecjalizowany typ sieci neuronowych służący do przetwarzania danych ułożonych w siatkę. Sieci te są niezwykle skuteczne w przetwarzaniu siatek pikseli, a nowoczesne sieci splotowe zakładając użycie wyłącznie obrazów, posiadają wbudowane optymalizacje dla tego typu sygnałów. Sieci te nie odbiegają znacząco od klasycznych feedforward’owych. Ich dodatkową cechą jest, jak wynika z nazwy, liniowa operacja konwolucji matematycznej (splotu). Wraz z konwolucją dochodzi wymagana operacja łączenia (ang. *pooling*). W sieciach konwolucyjnych łączy się trzy narzędzia: lokalne pola percepcji, współdzielenie wag, przestrzenne lub czasowe próbkowanie. Te narzędzia rozwiązują również trzy problemy, przesunięcie, skalowanie i zniekształcenie obrazu.

Prosta i zwykła sieć konwolucyjna otrzymuje na wejściu obrazy o znormalizowanej wielkości i w miarę możliwości wycelowane. Każdy neuron w wybranej warstwie otrzymuje wejście ze zbioru neuronów z poprzedniej warstwy, które znajdują się w jego sąsiedztwie. Połączenia lokalne były wielokrotnie używane w modelach uczenia maszynowego. Używając lokalnych pól recepcyjnych, jednostki są w stanie wyodrębnić pojedyncze cechy obrazu takie jak krzywizny, krańce płaszczyzn. Cechy te są przekazywane w grupach do kolejnych warstw, gdzie tworzy się z nich coraz wyższe poziomy abstrakcji obiektu, by w ostatniej warstwie nadać im już konkretny kształt obiektu. Zastosowanie warstw rozpoznających najbardziej podstawowe cechy pozwala używać jednego neuronu do rozpoznania wielu części obrazu, jeśli obiektów występuje więcej. Neurony wybranej warstwy zorganizowane są na płaszczyźnie, w której wszystkie jednostki dzielą zestaw wag. Zbiór wartości wyjściowych neuronów zadanej płaszczyzny jest nazywany mapą cech. Jednostki w mapie cech wykonują tę samą operację na różnych fragmentach zdjęcia. Warstwa konwolucyjna zatem jest złożona z wielu map cech, aby zebrać wiele cech w różnych miejscach obrazu. Jednostka w mapie cech ma połączone wejścia z polem recepcyjnym o mniejszym rozmiarze.

Na końcu sieci splotowej architektura zredukuje cały obraz do pojedynczego wektora z wynikami prawdopodobieństwa klas ułożonych wgłąb.

Lokalność cech polega na zebraniu neuronów obecnej warstwy, będących w sąsiedztwie ze sobą, i przekazaniu ich wartości do neuronu kolejnej warstwy. Neurony oddalone o określoną odległość nie zostają połączone do tego neuronu, a otrzymają już własne sąsiedztwo dla kolejnych neuronów wyższej warstwy. Wagi w takim układzie nazywane są filtrem. Mając wagi $w1, w2$, połączone do neuronu kolejnej warstwy, otrzyma on na wyjściu w uproszczonej formie

$$y = x1 \cdot w1 + x2 \cdot w2$$

, jeśli wagi $w1, w2$ będą miały wartości $1, -1$, równanie zostanie uproszczone do $y = x1 - x2$. Prowadzi to do sytuacji, w której wyjście jest największe dla wartości

$$(x1, x2) = (1, 0)$$

. Większa różnica oznacza przeskok wartości pikseli w obrazie, jest to informacja o wykryciu krawędzi. Operacja ta jest filtrem, ponieważ „filtruje” krawędzie obrazu. Filtr jest traktowany jak normalne wagi i jest inicjalizowany losowymi wartościami z rozkładu normalnego, a następnie w trakcie uczenia wagi filtru są jak pozostałe wagi. W literaturze można spotkać określenie „aktywacje” sieci neuronowej, które odnosi się już do wyuczonych map cech.

Operacja konwolucji jest działaniem wykonanym na dwóch funkcjach. W ujęciu uczenia maszynowego, pierwsza funkcja jest nazywana wejściem, druga nazywana jądrem (ang. *kernel*) lub filtrem. Wyjście funkcji splotowej stanowi mapa cech. Jest to najintensywniejsza obliczeniowo operacja w całej sieci, dlatego należy dodawać kolejne warstwy filtrujące z rozważką. Proces splotu warstwy wejściowej z każdym jądrem polega na wyliczeniu iloczynu skalarnego między pierwszymi elementami wejścia odpowiadającym rozmiarowi filtra. Filtr jest przesuwany zgodnie z parametrem kroku (ang. *stride*) wzdłuż całej macierzy wejścia. Wynikowa macierz jest mapą cech wykonaną ze wszystkich możliwych pozycji splotu. Zważając iż każdy filtr jest inicjalizowany innymi wartościami początkowymi, wynikowy zestaw cech będzie re-

prezentował całkowicie inne atrybuty obrazu dla każdego z odpowiadającego mu filtra. Można uznać iż każde jądro tworzy własne zestawy cech, od najprostszych wzorów w początkowych warstwach sieci do złożonych obiektów w końcowych.

Dla zobrazowania kompresji, jaką tworzy konwolucja, warto zaznaczyć się ze wzorami na wielkość warstw łączącej i filtra, zwanego też polem recepcyjnym.

$$W_2 = \left(\frac{W_1 - WF + 2 \cdot P}{WK} \right) + 1$$
$$S_2 = \left(\frac{S_1 - SF + 2 \cdot P}{SK} \right) + 1$$

Gdzie:

- W_2 – wysokość,
- W_1 – wysokość poprzedniej warstwy,
- WF – wysokość filtra,
- P – margines wewnętrzny (ang. *padding*),
- WK – wysokość kroku,
- S_2 – szerokość,
- S_1 – szerokość poprzedniej warstwy,
- SF – szerokość filtra,
- SK – szerokość kroku.

Parametr marginesu wewnętrznego pozwala na sprawienie, by krawędzie obrazu również brały udział w definiowaniu wyjścia sieci neuronowych przez objęcie krawędzi obrazu dodatkowymi zerowymi neuronami.

Operacja łączenia to nieodłączny element sieci spłotowych idący w parze za operacją nałożenia filtra. Filtr z dodaniem marginesu wewnętrznego powoduje że wielkość mapy cech pozostaje taka sama jak poprzednia warstwa sygnału wejściowego, ale teraz ma dodatkowe warstwy filtru w zależności od liczby zdefiniowanej przez użytkownika. Łączenie zmniejsza wielkość mapy cech i pozwala jeszcze bardziej wyostriżyć cechy z poprzedniej warstwy oraz obniżyć ilość parametrów, a tym samym złożoność obliczeniową sieci. Dodatkowym atutem jest

0	0	0	0	0	0
0	35	19	25	6	0
0	13	22	16	53	0
0	4	3	7	10	0
0	9	8	1	3	0
0	0	0	0	0	0

Rysunek 2.2: Wartości zerowe na krawędziach macierzy tworzą margines.

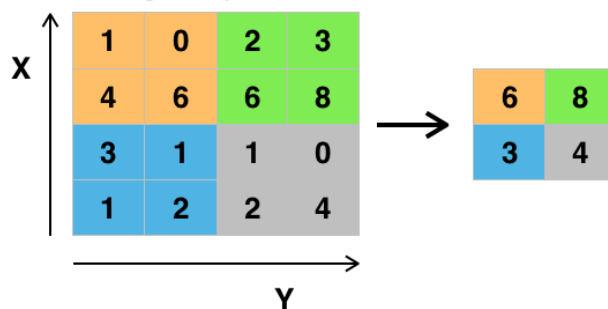
obniżenie ryzyka przeuczenia sieci, ponieważ największe szczegóły obrazu zostają tutaj wyeliminowane. Zostawiane są tylko cechy ogólne dla danego obiektu. Do łączenia używa się operacji $\max()$. Filtr tej warstwy o niewielkim rozmiarze 2×2 i przesunięciu o 2 wybiera maksymalną wartość z czterech pól, które są aktualnie przeglądane. W ten sposób następuje redukcja wysokości i szerokości mapy cech – głębokość (ilość filtrów) pozostaje bez zmian. Przesunięcie i rozmiar filtra są hiperparametrami, więc zadanie odpowiedniego dobrania ich wartości należy do zadań użytkownika sieci. Zwyczajowo nie używa się zerowych marginesów dla warstw łączących. Warstwa łącząca będzie rozmiarów:

$$W = \frac{W_1 - F}{P} + 1$$
$$S = \frac{S_1 - F}{P} + 1$$
$$G = G_1$$

Gdzie:

- W – wysokość,
- W_1 – wysokość poprzedniej warstwy,
- S – szerokość,
- S_1 – szerokość poprzedniej warstwy,
- F – rozmiar przestrzeni filtra,
- P – przesunięcie,
- G – głębokość,

– G_1 – głębokość poprzedniej warstwy.



Rysunek 2.3: Operacja łączenia MaxPooling.

2.3.1. Współdzielenie parametrów

Wartości wag są współdzielone między zestaw neuronów podpiętych do wybranego jądra. Jest to technika, która umożliwia istnienie sieci konwolucyjnych. Bez tego głębokie sieci neuronowe byłyby zbyt przeładowane parametrami, by podołać złożoności obliczeniowej. Założenie współdzielenia parametrów między neuronami wynika z założenia, że jeśli dana cecha, np. krawędź, występuje w jednej części obrazu, prawdopodobnie będzie się powtarzać również w innych fragmentach. Można wykorzystać zjawisko powtarzalności wzorców i używać raz zdefiniowaną cechę na całym obrazie, zamiast definiować ją na nowo dla każdego fragmentu obrazu.

Współdzielone wagi filtru oznaczają, że jeden filtr jest stały dla całej powierzchni obrazu wejściowego. Przesunięcie filtra po całym obrazie nie zmienia jego wag, dzieje się to dopiero podczas aktualizacji wag w trakcie wykonania wstecznej propagacji błędu. Powtarzalne cechy są znajdowane niezależnie od tego, który region obrazu wejściowego jest rozpatrywany.

Dla przykładu, obraz o rozmiarach 3x3 piksele, mając nałożony filtr o rozmiarach 2x2 piksele otrzyma do przeliczenia operację:

$$X = \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} & x_{13} \\ x_{21} & x_{22} & x_{23} \\ x_{31} & x_{32} & x_{33} \end{bmatrix}$$

$$F = \begin{bmatrix} w_{11} & w_{12} \\ w_{21} & w_{22} \end{bmatrix}$$

$$\beta = \begin{bmatrix} w_{11}, & w_{12}, & w_{21}, & w_{22} \end{bmatrix}$$

$$F * X = \begin{bmatrix} \beta \cdot [x_{11}, x_{12}, x_{21}, x_{22}] & \beta \cdot [x_{12}, x_{13}, x_{22}, x_{23}] \\ \beta \cdot [x_{21}, x_{22}, x_{31}, x_{32}] & \beta \cdot [x_{22}, x_{23}, x_{32}, x_{33}] \end{bmatrix}$$

2.3.2. Warstwy gęste

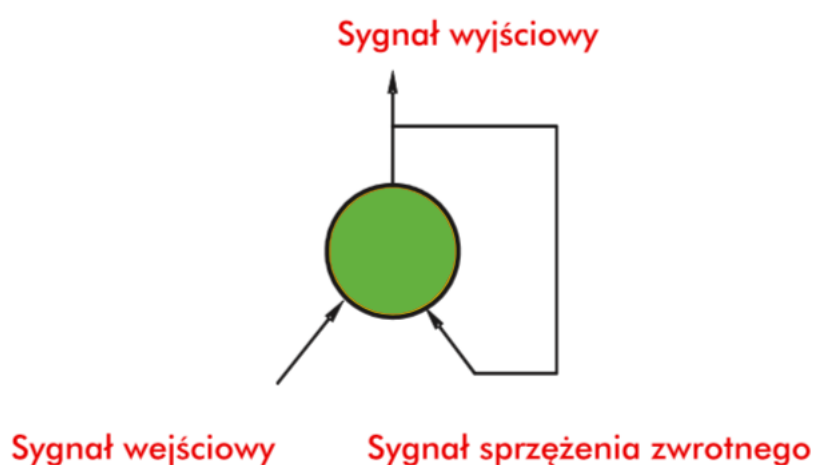
Warstwa, w której wszystkie neurony są połączone ze wszystkimi neuronami kolejnej warstwy, nazywa się w pełni połączoną (ang. *fully connected layer*) lub czasem zwana jest warstwą gęstą (ang. *dense layer*). Jest to typ warstwy używany w tradycyjnych sieciach neuronowych, gdzie naturalnymi są połączenia każdy z każdym. W splotowej sieci neuronowej jest to ostatni niezbędny budulec, zaraz za warstwami konwolucji i warstwami łączącymi.

Warstwy gęste stosuje się na końcu architektury sieci, gdzie neurony już głosują jaka jest poprawna odpowiedź. Podczas trenowania sieci, korekta wag sprawia, że wybór klasy wyjściowej ma się odbyć na podstawie cech znalezionych w poprzednich warstwach. Kiedy już sieć jest wyuczona i otrzyma przykład do sklasyfikowania, następuje głosowanie przez wszystkie neurony, po czym algorytm liczy średnie prawdopodobieństwo dla każdej wybranej przez każdy neuron klasy wyjściowej i wybiera jako odpowiedź klasę o największym prawdopodobieństwie (największej średniej sumie wag). W ten sposób lista cech z poprzednich warstw staje się listą „głosów”.

2.3.3. Rekurencyjne sieci neuronowe

Są to sieci, które zawierają sprzężenia zwrotne, czyli połączenia, które zwracają sygnał z neuronów do wcześniejszych warstw sieci. Ta charakterystyka daje sieci nowe możliwości. Sieć ze sprzężeniem zwrotnym generuje zjawiska niedostępne w sieciach jednokierunkowych. Sieć jednym wejściem może wygenerować sekwencję sygnałów, ponieważ sygnały z wyjścia jednego kroku, wracając na wejście neuronów warstw

wcześniejszych generują nowe, zupełnie inne wartości. Kilka ciekawych zjawisk opisywanych w sieciach rekurencyjnych to nagły wzrost i osłabienie wag sygnałów, oraz chaotyczne błędzenie wartości po sieci. Wymienione charakterystyki są ciekawe, ale powodują małą popularność sieci rekurencyjnych przez trudność analizy zachowań i złożoność obliczeniową. Na chwilę obecną stosowane są głównie w miejscach mających dostęp do ogromnych centrów obliczeniowych. Przykład stanowią – asystentka Siri w urządzeniach firmy Apple oraz Google Translator. W zastosowaniach medycznych obiecujące są zastosowania do analizy składania białek i analizy sekwencji DNA.



Rysunek 2.4: Pojedynczy neuron ze sprzężeniem zwrotnym.

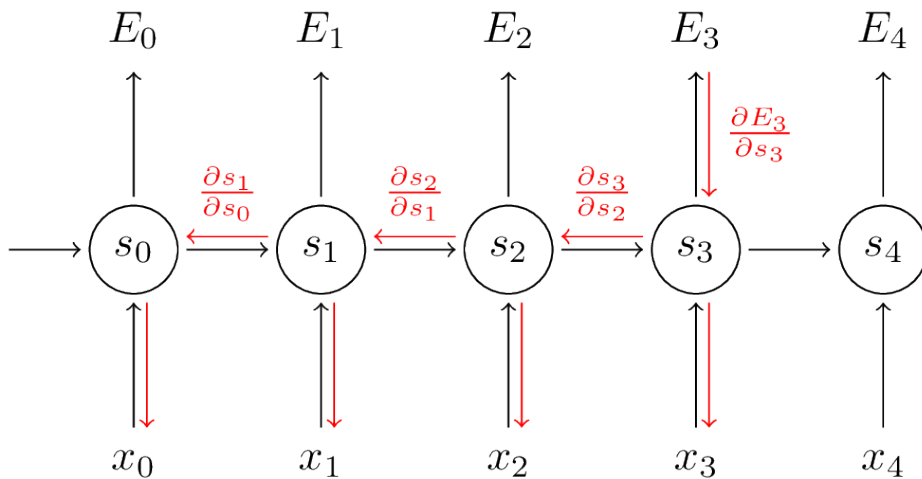
Dla poprawnego zakończenia przejścia przez sieć sygnał musi osiągnąć stan równowagi. Stan równowagi osiąga się przez mnożenie iloczynu sygnału wejściowego z wagą wejścia. Wynik powinien być równy sygnałowi sprzężenia zwrotnego, zwracając wartość zdolną do wytworzenia sygnału wejściowego tej samej wartości.

Obiecującą charakterystyką rekurencyjnych sieci neuronowych jest posiadanie wewnętrznej pamięci. Daje to możliwość zapamiętania informacji o sygnałach wejściowych. W wielu architekturach używa się pamięci do przewidywania jaki będzie następny sygnał. Obecnie częstotliwość zastosowań tego typu sieci może wzrosnąć, jeśli zostaną zaimplementowane z uwzględnieniem problemów wydajnościowych, tzn. z ograniczeniem głębokości sieci i ze skróceniem ilości przejść sygnału przez sieć. Testując prymitywną sieć rekurencyjną, pierwszym zaskoczeniem staje się ilość przejść sygnału zanim wartości osiągną stan

równowagi.

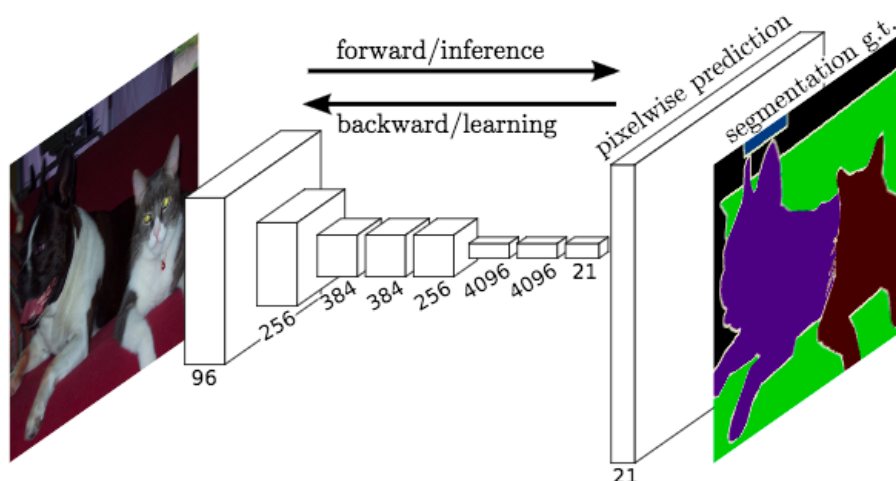
Wielu badaczy [49] przewiduje, że po rozwiązaniu problemów wydajnościowych sprzężenie zwrotne okaże się preferowanym sposobem na uczenie neuronów. W szczególności świetnie sprawdzają się dla danych sekwencyjnych, takich jak mowa, tekst, audio oraz obrazy. Posiadają to, czego brakuje w wielu innych sieciach: kontekst. Do standardowej rekurencyjnej sieci neuronowej posiadającej tylko pamięć krótkotrwałą można dołączyć wynaleziony w 1997 roku mechanizm LSTM (ang. *Long-Short Term Memory*).

Mając dwa sygnały wejściowe sieć rekurencyjna stosuje liczenie wag na obu wejściach. Wagi są korygowane algorytmem gradientu spadkowego oraz wstecznej propagacji błędów w czasie (ang. *Backpropagation Through Time*). Istotną obserwacją jest możliwość mapowania jednego wejścia na wiele wyjść, wielu wejść do wielu wyjść oraz wielu wejść do jednego wyjścia, w dowolnej kombinacji ilości. Wsteczna propagacja błędów w czasie działa jak zwykła propagacja, z drobną różnicą, polegającą na tym że sieć jest rozwijana. Korekta wag następuje od końca, przez wszystkie cykle, w których wystąpiła rekurencja. Jeśli sygnał przechodził przez ten sam neuron t razy, wtedy następuje rozwinięcie sekwencji dla t operacji i algorytm wykonuje korekcje jakby były to osobne sieci neuronowe zależne od siebie. Tutaj pojawia się wspomniana wcześniej złożoność obliczeniowa.



Rysunek 2.5: Wsteczna propagacja błędów w czasie.

2.3.4. W pełni konwolucyjna sieć neuronowa



Rysunek 2.6: Wizualizacja architektury FCN przeznaczonej do segmentacji obrazu.

W budowie sieć ta przypomina normalną konwolucyjną sieć neuronową, w której ostatnia warstwa jest zastąpiona warstwą konwolucyjną z dużym polem recepcyjnym. Warstwa ta ma pomóc określić kontekst całego obrazu, np. sytuację na drodze w systemie autopilota, gdzie istotne jest położenie konkretnych elementów na drodze. Bardzo ważnym jest dobranie odpowiednio dużej ostatniej warstwy konwolucyjnej, co pozwoli na dokładne określenie rozmieszczenia wykrytych obiektów. Ta warstwa jest używana jako klasyfikator każdego piksela na obrazie.

Docelowo wynik takiej sieci jest obrazem o identycznym rozmiarze co sygnał wejściowy. Obraz przypomina sygnał wejściowy w dużym uproszczeniu gdzie wykryte obiekty są zamalowane jednolicie, każdy segment innym kolorem.

Zamiana zwykłej CNN na FCN (ang. *Fully Convolutional Network*) może być stosowana dla dowolnej architektury, zachęcając do eksperymentowania z tym typem warstw, ponieważ wykorzystanie gotowych architektur znacząco skraca czas na tworzenie działających aplikacji. Mając wytrenowaną sieć konwolucyjną należy podmienić wszystkie w pełni połączone warstwy (ang. *fully connected*) na warstwy konwolucyjne. Ostatnią warstwę wyjściową docelowo należy ustalić na rozmiar

identyczny z warstwą wejściową, z ilością kanałów odpowiadającą ilości klas.

Jak wiadomo, sieci splotowe zmniejszają przestrzeń obrazów na kolejnych warstwach. By uzyskać znów pierwotny rozmiar obrazu na wyjściu sieci, należy skorzystać z mechanizmu konwolucji wstecznej. Jest to ta sama operacja co konwolucja: operacje są wykonywane w odwróconej kolejności, a wagi korygowane są identycznie.[46]

2.3.5. Pozostałe typy sieci neuronowych

Opisanie topologii pozostałych typów sieci neuronowych jest zadaniem wykraczającym poza niniejszą pracę. Poniżej znajduje się lista najczęściej stosowanych topologii. Lista została opublikowana w 2016 roku przez Fjodor van Veen wraz z opisem każdego elementu.[47]

- Radial basis network,
- Long / Short Term Memory,
- Gated Recurrent Unit,
- Auto Encoder,
- Variational Auto Encoder,
- Denoising Auto Encoder,
- Sparse Auto Encoder,
- Markov Chain,
- Hopfield Network,
- Boltzman Machine,
- Restricted Boltzman Machine,
- Deep Belief Network,
- Deconvolutional Network,
- Deep Convolutional Inverse Graphics Network,
- Generative Adversarial Network,
- Liquid State Machine,
- Extreme Learning Machine,
- Echo State Network,
- Deep Residual Network,

- Kohonen Network,
- Support Vector Machine,
- Neural Turing Machine.

Rozdział 3.

Biblioteki implementujące uczenie głębokich sieci neuronowych

Nagły wzrost zainteresowania sieciami neuronowymi spowodował pojawienie się wielu bibliotek implementujących algorytmy do pracy z głębokimi sieciami neuronowymi, a także przy okazji wiele pobocznych zadań uczenia maszynowego. Obecnie wiele z największych firm technologicznych próbuje wypromować własny stos technologiczny oparty o licencje zapewniające każdemu dostęp do źródeł. Otwartość nie wynika z dobroduszości i chęci dzielenia się ze społecznością, a ustanowieniem własnej platformy jako standardu w przedsiębiorstwach. Docelowo ma to ułatwić dominację na rynku usług chmurowych. Wspólnym mianownikiem wszystkich narzędzi jest kompletne API dla użytkowników języka Python. Jest to język w którym najszybciej można znaleźć literaturę wprowadzającą w zagadnienie. [33]

Na uwagę zasługuje fakt pojawienia się kilku bibliotek napisanych wyłącznie dla JavaScript'u. Ich zastosowanie jest nastawione na użytkowników gotowych modeli i ogranicza się głównie do importu zminiaturyzowanych wag na telefon, by szybko odpowiadać na sygnały użytkownika takie jak zdjęcie z aparatu bądź komendę głosową.

3.0.1. Tensorflow

Tensorflow jest pierwszą otwartoźródłową biblioteką dla obliczeń numerycznych, używającą grafów przepływu danych. Umożliwia prak-



Rysunek 3.1: Logo biblioteki Tensorflow

tykom uczenia maszynowego wykonywanie intensywnych obliczeń na danych przez wydajną implementację powszechnie używanych algorytmów głębokiego uczenia. Węzły w grafie przepływu są reprezentowane jako operacje matematyczne, zaś wierzchołki przedstawione są przez wielowymiarowe macierze (tensory) zapewniające komunikację między wierzchołkami i węzłami. Architektura tworzonych sieci w Tensorflow jest łatwa w modyfikacji, dlatego jeden model można wykorzystać do pracy z procesorami CPU, GPU, urządzeniami mobilnymi i chmurą mieszaną. [18]

Pierwotnie Tensorflow umożliwiał pracę tylko z językiem Python. Od wersji 1.0 dodano eksperymentalne API do Javy i Golang. Ta wersja zadebiutowała z innowacyjnym narzędziem Tensorflow Debugger. Jest on narzędziem tekstowym do debugowania działających aplikacji.

Należy zaznaczyć, że biblioteka jest wieloplatformowa i działa na wszystkich popularnych systemach operacyjnych:

- Windows,
- Linux,
- Mac,
- Android,
- iOS,
- Raspberry PI.

Zestaw narzędzi zawiera *Tensorflow Board* – graficzne oprogramowanie do analizy utworzonych modeli. Łatwość użycia i przyjęcie modelu

Open Source sprawia, że jest to najczęściej używana biblioteka podczas prac naukowych, o czym świadczy ilość cytowań. [31] Wiele firm wspiera projekt używając kodu i dodając do niego własne rozszerzenia, spośród których warto wymienić kilku większych kontrybutorów:

- Google,
- ARM,
- Twitter,
- Ebay,
- Intel,
- Qualcomm.

Główne zalety:

- Największe zasoby dokumentacji i kursów w sieci,
- Oglądanie w czasie rzeczywistym procesu uczenia przez *Tensorboard*,
- Największa społeczność programistów skupiona wokół projektu spośród wszystkich bibliotek,
- Wspiera uczenie rozproszone na wielu maszynach,
- Biblioteki pokrewne, korzystające ze wspólnego silnika *Tensorflow Lite* i *Tensorflow.JS*, umożliwiają zastosowanie tych samych modeli na urządzeniach mobilnych i przeglądarkach.

Tensorflow ma trzy wady, działające na niekorzyść osób zaczynających pracę z sieciami neuronowymi:

- Wymaga sporej ilości kodu do utworzenia działającego modelu, przez co uważany jest za bibliotekę niskopoziomową w porównaniu do pozostałych,
- Kompletne wsparcie istnieje tylko dla języka Python,
- Jest dużo wolniejszy od CNTK i MXNet.[20]

Dokumentacja: https://www.tensorflow.org/api_docs/python/

Kod źródłowy: <https://github.com/tensorflow>

Licencja: Apache 2.0

3.0.2. Keras

```
from keras.models import Sequential
from keras.layers import Dense
model = Sequential()
model.add(Dense(units=64, activation='relu',
                input_dim=100))
model.add(Dense(units=10, activation='softmax'))
model.compile(loss='categorical_crossentropy',
              optimizer='sgd',
              metrics=['accuracy'])
model.compile(loss=keras.losses.categorical_crossentropy,
              optimizer=keras.optimizers.SGD(lr=0.01,
              momentum=0.9, nesterov=True))
model.fit(x_train, y_train, epochs=5,
        batch_size=32)
model.train_on_batch(x_batch, y_batch)
loss_and_metrics = model.evaluate(x_test,
        y_test, batch_size=128)
classes = model.predict(x_test, batch_size=128)
```



```
from keras.models import Sequential
from keras.layers import Dense
model = Sequential()
model.add(Dense(units=64, activation='relu',
                input_dim=100))
model.add(Dense(units=10, activation='softmax'))
model.compile(loss='categorical_crossentropy',
              optimizer='sgd',
              metrics=['accuracy'])
model.compile(loss=keras.losses.categorical_crossentropy,
              optimizer=keras.optimizers.SGD(lr=0.01,
              momentum=0.9, nesterov=True))
model.fit(x_train, y_train, epochs=5,
        batch_size=32)
model.train_on_batch(x_batch, y_batch)
loss_and_metrics = model.evaluate(x_test,
                                  y_test, batch_size=128)
classes = model.predict(x_test, batch_size=128)
```

Listing 3.1: Skrypt najprostszego modelu sekwencyjnego (Keras w 30 sekund)



Rysunek 3.2: Logo biblioteki Keras

Keras jest frameworkiem udostępniającym wysokopoziomowe API dla głębokich sieci neuronowych. Jego źródła zostały otwarte w 2015 roku. Społeczność skupiona wokół projektu wyróżnia się bardzo pozytywnym podejściem dla osób spoza środowiska naukowego i jest otwarta na propozycje rozwoju biblioteki. Nazwa Keras pochodzi od greckiego słowa *κεραξ* oznaczającego róg. Geneza nazwy wywodzi się z greckiego eposu Homera pod tytułem „Odyseja”.

Założeniem François Chollet’a, czyli autora, jest zwiększenie szybko-

ści przeprowadzania eksperymentów, dlatego Keras ma wysokopoziomowe API udostępniające uruchomienie algorytmów głębokiego uczenia w kilku liniach kodu. Zalety wymieniane przez autora:

- Wspieranie łatwego i szybkiego prototypowania (przez modularność, przyjazny interfejs, możliwości rozszerzenia),
- Wspiera konwolucyjne sieci neuronowe, rekurencyjne sieci neuronowe i umożliwia mieszanie obu,
- Działa na CPU i GPU.

Działanie opiera się na wykorzystaniu rdzenia Tensorflow, CNTK lub Theano jako bibliotek wykonujących obliczenia. Potwierdza to idee stworzenia narzędzia dla szybkiego prototypowania modeli. [34]

Do zalet można zaliczyć:

- Najszybsze prototypowanie ze wszystkich rozwiązań na rynku,
- Uproszczony interfejs zachęca do eksperymentów osoby niezwiązane z analizą danych,
- Wbudowane wsparcie do pracy na GPU,
- Wspiera strumieniowanie danych przez Spark,
- Działa nie tylko na kartach NVIDIA, ale też Google TPU, AMD

Przy dłuższej pracy i bardziej skomplikowanych modelach, wysokopoziomowość interfejsu programistycznego biblioteki ogranicza elastyczność w działaniu. Brak wielu możliwości kontroli sieci powoduje, że poleca się ją głównie dla nowicjuszy oraz na potrzeby eksperymentów przy standardowych typach sieci (konwolucyjnych, rekurencyjnych).

Dokumentacja: <https://keras.io/>

Kod źródłowy: <https://github.com/keras-team/keras>

Licencja: MIT

3.0.3. PyTorch

Oprogramowanie wywodzące się ze starej biblioteki *Torch*. PyTorch jest otwartoźródłowym zestawem bibliotek uczenia maszynowego dla języka Python. Stał się zestawem różnych narzędzi od kiedy do głównego repozytorium zaczęto dodawać inne, mniejsze biblioteki oraz narzędzia takie jak serwowanie modeli wzdłuż wszystkich platform. Stał



Rysunek 3.3: Logo biblioteki PyTorch

się główną biblioteką używaną w Facebook’u do przetwarzania języka naturalnego.

PyTorch dostarcza dwie wysokopoziomowe funkcjonalności:

- Obliczenia na tensorach z akceleracją obliczeń na GPU,
- Głębokie sieci neuronowe zbudowane na automatycznie różniczkowalnym systemie taśmowym

Główne zalety:

- Proces modelowania jest prosty i przejrzysty dzięki architekturze opartej na programowaniu imperatywnym,
- Dynamiczne generowanie grafu sieci,
- Deklaratywna równoległość danych, czyli dzielenie sygnałów wejściowych na wiele mniejszych,
- Najbardziej „pythoniczna” składnia,
- Zawiera sporą ilość gotowych do użycia modeli i architektur, pozwalając na kombinację ich w nowe struktury,
- Graf obliczeniowy jest generowany w trakcie działania programu, co pozwala na używanie dowolnego debuggera i nawet drukowanie obecnego stanu obliczeń na ekran; jest to spory potencjał dla twórców narzędzi interaktywnych,
- Służy także jako alternatywa dla NumPy z możliwością obliczeń na GPU,
- Specjalnie napisane zarządzanie pamięcią GPU, pozwalające na wydajne zarządzanie pamięcią w porównaniu do konkurencji.

PyTorch jest jednym z najmłodszych narzędzi, dlatego ma kilka nierozwiązanych jeszcze problemów:

-
- Nie jest zalecany do zastosowań produkcyjnych. Obecna wersja jest numerowana 0.4, wersja 1.0 była zapowiedziana na lato 2018. Na wrzesień 2018 brak informacji, kiedy nastąpi premiera,
 - Brak gotowych narzędzi do monitoringu i wizualizacji procesu uczenia i podglądu grafu sieci.

Język *Pyro* do programowania probabilistycznego stworzony przez firmę Uber opiera się na PyTorch.[35]

Dokumentacja: <https://pytorch.org/docs/stable/index.html>

Kod źródłowy: <https://github.com/pytorch/pytorch>

Licencja: Brak określonej. Prawa autorów zastrzeżone, oprogramowanie „as is”.

3.0.4. Tensorflow.js [dawniej Deeplearn.js]



Rysunek 3.4: Logo biblioteki Tensorflow.js

W 2017 roku został opublikowany projekt o nazwie Deeplearn.js, głównym celem projektu było wprowadzenie uczenia maszynowego i głębokiego uczenia do przeglądarek internetowych bez konieczności korzystania z zewnętrznego API.

JavaScript kojarzony jest jeszcze często przez programistów nieaktualizujących wiedzy programistyczne, jako powolny, interpretowany język, ograniczony do pracy w obrębie jednego procesu procesora CPU. [30] Aby uniknąć restrykcji wydajnościowych, zaimplementowano wykonanie operacji na WebGL, interfejsie OpenGL działającym na przeglądarkach internetowych.

W maju 2018 zespół odpowiedzialny za rozwój DeepLearn.js został połączony z zespołem programistów pracujących przy Tensorflow, a biblioteka zmieniła nazwę na Tensorflow.js. Dostarcza całej mocy Tensorflow do przeglądarki czy dowolnego interpretera kodu Javascript, jak Node.js.

Tensorflow.js nie ma wspólnej bazy kodu z Tensorflow, również jego filozofia działania jest inna. Należy podkreślić, że zbieżność nazw wynika z połączenia pracy dwóch zespołów w jedną jednostkę. Interfejs programistyczny udostępniany przez framework javascriptowy udostępnia zarówno niskopoziomowe elementy do uczenia maszynowego, jego wysokopoziomy interfejs wzorowany na tym z biblioteki Keras do tworzenia sieci neuronowych.

Biblioteka na podstawowym poziomie dostarcza dwa elementy:

- CoreAPI – komponent zarządzający kodem niskopoziomowym,
- LayerAPI – komponent zbudowany na CoreAPI, udostępnia abstrakcje wyższego poziomu.

Podstawową jednostką danych jest tensor, czyli zbiór wartości liczbowych ułożonych w tablicę jedno lub wiele wymiarową. Tensor definiuje się konstruktorem *tf.tensor*, gdzie należy określić tablice oraz kształt tensora. Istnieje wiele metod pozwalających na stworzenie tensorów różnych kształtów, takich jak *tf.zeros* do wypełnienia podanego kształtu zerami oraz takie jak *tensor1d*, *tensor2d*, *tensor3d*, *tensor4d* dla ułatwienia czytelności przy tworzeniu najczęściej używanych rozmiarów. Tensory są niezmiennicze, co oznacza, że raz stworzony tensor nie może zmieniać wartości.

Zmienne (ang. *variables*) są inicjalizowane wartościami tensorów, co daje możliwość modyfikowania ich wartości. Używa się ich do trzymania i aktualizacji wartości w trakcie trenowania modelu.

Operacje (ang. *operations [Ops]*) to metody pozwalające na modyfikacje danych. *Tensorflow.js* udostępnia całą gamę operacji do pracy z uczeniem maszynowym. Działają one na tensorach przez zwracanie wyniku operacji jako nowy tensor.

Powyższe struktury danych należą do CoreAPI. Druga warstwa operacji, LayerAPI, operuje na wyższym poziomie abstrakcji i zapewnia zupełnie inne bloki do budowy sieci neuronowych. Najważniejsze atuty tej warstwy to wysokie podobieństwo do kodu tworzonego w Keras, oraz możliwość naśladowania stylu programowania znanego z języka Python. Poniżej prezentowany jest kod porównawczy między pytho nową wersją tego samego kodu (lising 3.3) i javascriptową reprezentacją z użyciem *Tensorflow.js* (listing 3.2). Kod wykonujący intensywne operacje napisany jest asynchronicznie. Największą zaletą może się

jednak okazać brak konieczności używania NumPy, którego w JavaScript brakuje. Wszystkie operacje matematyczne wymagane do uczenia maszynowego z NumPy zostały zaimplementowane w bibliotece. [36]

```
import * as tf from '@tensorflowjs/tfjs';
const model = tf.sequential();
model.add(tf.layers.dense({units: 1, inputShape:
    [1]}));
model.compile({optimizer: 'sgd', loss:
    'meanSquaredError'});
const xs = tf.tensor2d([[1], [2], [3], [4]], [4,
    1]);
const ys = tf.tensor2d([[1], [3], [5], [7]], [4,
    1]);
await model.fit(xs, ys, {epochs: 1000});
model.predict(tf.tensor2d([[5]], [1,
    1])).print();
```

Listing 3.2: Proste operacje w JavaScript z Tensorflow.js

```
import keras
import numpy as np
model = keras.Sequential()
model.add(keras.layers.Dense(units=1,
    input_shape=[1]))
model.compile(optimizer='sgd',
    loss='mean_squared_error')
xs = np.array([[1], [2], [3], [4]])
ys = np.array([[1], [3], [5], [7]])
model.fit(xs, ys, epochs=1000)
print(model.predict(np.array([[5]])))
```

Listing 3.3: Prosty model w języku Python używając Keras

Dokumentacja: <https://github.com/tensorflow/tfjs>

Kod źródłowy: <https://js.tensorflow.org/>

Licencja: Apache 2.0

3.0.5. PaddlePaddle



Rysunek 3.5: Logo biblioteki Paddle

Pełna nazwa biblioteki: „**PAR**allel **D**istributed **D**eep **L**Earning”. Oprogramowanie jest skierowane głównie na jeden rynek, mało znane w Europie / USA. Jest to zaś najpopularniejszy framework w Chinach. Tworzony i utrzymywany przez firmę Baidu, znaną jako chiński klon Google. Założona w 2000 roku, przeniosła pomysł na wyszukiwarkę internetową na chiński rynek i od tej pory z powodzeniem kopiuje wszystkie technologie i pomysły Google, w tym autonomiczne samochody.

Problemem, jaki może napotkać osoba nie znająca języka chińskiego, jest częste zgłaszanie uwag i komentarzy do kodu bez opisu w języku angielskim. Kursy praktycznego wykorzystania narzędzia udostępniane w Internecie pochodzą głównie od pracowników firmy Baidu, a kierowane są najczęściej dla studentów chińskich uniwersytetów, stąd bardzo mała popularność biblioteki poza rodzimym rynkiem. Ze strony domowej można wyczytać często powtarzające się słowa o „prostocie użycia”, i „prostocie działania”.

PaddlePaddle opisywany jest jako zestaw narzędzi i bibliotek do uczenia głębokiego bazujący na „języku programowania do uczenia głębokich sieci neuronowych”. Biblioteka jest bardzo elastyczna i pozwala na tworzenie dowolnego kształtu modeli. Analogicznie do biblioteki Tensorflow, tutaj również istnieje graficzne narzędzie wizualizacji nauczania – *Visual Deep Learning*. Narzędzie pozwala wyświetlić wydajność trenowania i statystyki danych takie jak: dokładność, wartości funkcji kosztu, rozkład parametrów, próbki obrazu i dźwięku, wykres ONNX modelu.

Na podstawie biblioteki istnieje cała społeczność i inicjatywa *Easy-DeepLearning*, mająca ułatwić firmom niezatrudniającym specjalistów

od algorytmów uczenia maszynowego na wykonanie szybkich i sprawnych modeli bez konieczności posiadania terabajtów danych. Społeczność skupia się głównie w ośrodkach akademickich i start-upach w Chinach, gdzie PaddlePaddle jest standardem.

Same możliwości biblioteki są potężne, pozwala na budowę:

- Botów dzięki technologii Word2Vec,
- Systemów rekomendacji,
- Klasyfikatorów obrazów,
- Translacji maszynowej języków z użyciem głębokiego uczenia,
- Detekcji obiektów na obrazie filmów z użyciem Single Shot Multibox Detector,
- Analizatora nastrojów.

Przy bliższym spotkaniu widać, że jest to klon Tensorflow, który ze względu na brak konkurencji w Chinach jest dużo szybciej rozwijany, a jego możliwości w zakresie uczenia na farmach serwerów przewyższają pierwowzór. Z produktów opartych na Baidu korzysta prawie miliard osób, stąd bardzo duży nacisk na optymalizację i własne rozwiązania technologiczne przekładają się na wysoką wydajność.

Dokumentacja: <http://www.paddlepaddle.org/documentation/en>

Kod źródłowy: <https://github.com/PaddlePaddle/Paddle>

Licencja: Apache 2.0

3.0.6. MXNet



Rysunek 3.6: Logo biblioteki MXNet

MXNet jest biblioteką do głębokiego uczenia stworzoną przez fundację Apache. Wspiera największą ilość języków ze wszystkich dostępnych bibliotek:

- Python,
- C++,
- Cloujure,
- Julia,
- Perl,
- R,
- Scala.

O popularności i powszechnym przyjęciu świadczy implementacja na chmurach Microsoft Azure, Intel i Amazon Web Services. Główne zastosowania, do których MXNet jest używany, to rozpoznawanie mowy i pisma ręcznego, przetwarzanie języka naturalnego i przewidywanie zdarzeń. Użycie skupia się w kręgach przedsiębiorstw, trudno zatem znaleźć badania akademickie przeprowadzane z wykorzystaniem tej biblioteki.

Kolejnym atutem MXNet jest przenośność modeli. Są one zoptymalizowane, by nie zajmować dużo pamięci, co pozwala na przeniesienie modelu wytrenowanego w chmurze do urządzenia mobilnego jak smartfon. Łatwe serwowanie modeli, skalowanie na żądanie z mieszaniem GPU i CPU wyróżniają się jako największe atuty skłaniające firmę Amazon do wyboru MXNet jako pierwszorzędного narzędzia na swoje centra obliczeniowe. [37]

Gluon jest API wysokiego poziomu serwowanym wraz z MXNet. Jego zadaniem jest dostarczenie czystej, spójnej i prostej składni bez obniżania wydajności działania aplikacji. Istnieje również druga warstwa API wysokopoziomowego (można wybierać, z której chce się korzystać) o nazwie Module. Ta warstwa skupia się na pracy z Symbol, paczką do przetwarzania wyrażeń symbolicznych. [21] Jego najlepszymi atutami są:

- uproszczenie składni budowanych sieci neuronowych (przypominają one pseudokod),
- elastyczna struktura zapewniająca kod imperatywny,
- dynamiczny graf sieci, umożliwia zmiany struktury sieci w trakcie działania programu,
- ładowanie sieci neuronowej do pamięci podręcznej poprawia wydajność, w tym celu używa się modelu sieci *HybridSequential*

Dokumentacja: <https://mxnet.apache.org/api/>

Kod źródłowy: <https://github.com/apache/incubator-mxnet>

Licencja: Apache 2.0

3.0.7. Caffe2



Rysunek 3.7: Logo biblioteki Caffe2

Biblioteka wywodzi się z architektury Caffe, narzędzia dla praktyków głębokich sieci neuronowych udostępniającego przejrzystą składnię API w czasach przed pojawieniem się bibliotek wspieranych przez wielkie korporacje. Pierwsza wersja została napisana przez Yangqing Jia w trakcie doktoratu na uniwersytecie Berkeley. Obecnie jest on dyrektorem działu AI w Facebook’u, gdzie rozwijany jest Caffe2. [23] O wieku biblioteki świadczy dobór języków dostępnych do wykorzystania:

- C++,
- Python,
- MATLAB.

Caffe2 jest rozwinięciem modelu obliczeniowego poprzednika, również pracuje na GPU, CPU, jest skalowalny, posiada spore wsparcie społeczności. Różnica tkwi w modyfikacji architektury obliczeniowej. Główną przewagą jest prosta skalowalność na wiele maszyn i urządzenia mobilne. Taki podział na komponenty i elastyczność w wykorzystaniu podzespołów nazywany jest odframeworkowaniem (ang. *un-framework*) poprzedniej wersji. [22]

Cała baza została napisana w języku C++ i była testowana latami przez Facebook’a do rozpoznawania obiektów na obrazie, analizy wiadomości do rekomendowania reklam, systemów rekomendujących na podstawie profilu użytkownika. Wydajność stanowi jedną z największych zalet – po opracowaniu odpowiedniej architektury, cały kod wdrożeniowy na produkcję może być napisany w C++. Na jednym procesorze NVIDIA DGX-1 prędkość przetwarzania wynosi 231 obrazów na sekundę. [28]

Caffe2 posiada „ZOO modeli”, czyli gotowe do użycia wcześniej wyuczone modele dla najczęściej spotykanych zastosowań bez potrzeby wydawania zasobów na tworzenie modelu od zera. Pełna lista modeli, z którymi można eksperymentować, jest pokaźna (na dzień obecny największa ze wszystkich dostępnych zwierząt w ZOO):

- AlexNet,
- GoogleNet,
- RCNN ILSVRC13,
- Densenet 121,
- Detectron,
- Inception v1,v2,v3,
- Resnet 50,
- SqueezeNet,
- VGG 19,
- ZFNET 512.

Dojrzałość produktu sprawiła, że istnieje wiele narzędzi programistycznych ułatwiających pracę z biblioteką. Programiści aplikacji mobilnych mają do dyspozycji wtyczki integracyjne do Visual Studio, Android Studio, Xamarin. Dla pozostałych Caffe2 jest dostępne na każdy popularny system operacyjny oraz u dostawców usług chmurowych. Kod napisany na jedną platformę jest przenaszalny na pozostałe bez konieczności modyfikacji.

Od kwietnia 2018 roku, repozytorium Caffe2 jest przenoszone do katalogu PyTorch. Facebook zdecydował się na zwiększenie kompatybilności przez stopniowe połączenie bazy kodu. Docelowo Caffe2 ma być głównym modułem dla rozwiązań mobilnych, a PyTorch dla całej reszty.

Dokumentacja: <https://caffe2.ai/docs/>

Kod źródłowy: <https://github.com/caffe2/caffe2>

Licencja: Apache 2.0 (Caffe 1 – BSD)

3.0.8. ML.NET



Rysunek 3.8: Logo biblioteki ML.NET

Jest to nowe oprogramowanie od Microsoftu, data wydania pierwszej wersji poglądowej 7 maj 2018r. Microsoft tworząc to oprogramowanie wybrał jako grupę docelową programistów skupionych w ekosystemie .NET. API biblioteki udostępnione jest w językach C++ oraz C#, przy czym kompletna dokumentacja jest tylko dla języka C#. Docelowo ma stać się częścią .NET Core. Oprogramowanie od początku istnienia powstaje jako otwartoźródłowe, a Microsoft przy każdym wydaniu zachęca do zgłaszania uwag oraz propozycji dalszego rozwoju lub nowych funkcjonalności. Jest to odejście od tradycyjnego modelu utrzymywania oprogramowania w tajemnicy do czasu premiery. Nastawienie na łatwość integracji z oprogramowaniem biznesowym, chmurą Azure oraz łatwość obsługi przez programistów pracujących w technologiach Microsoftu mają zachęcić do wykorzystania oprogramowania na szerszą skalę, kiedy wyjdzie ono z fazy rozwojowej i zastąpi CNTK.

W odróżnieniu od pozostałych, na chwilę obecną ML.NET jest biblioteką głównie przeznaczoną do uczenia maszynowego, wyewoluowaną z wewnętrznych rozwiązań Microsoftu od lat używanych w zespołach Windows, Bing, Azure. Microsoft przyznaje, że jest to przepisywanie

większego systemu do świata otwartego oprogramowania. [32] Możliwości biblioteki można rozszerzać przez podłączenie modeli z innych bibliotek – wspierane od początku są Tensorflow, Caffe2, CNTK oraz Accord.NET. Sporym atutem jest natywne wsparcie w Azure każdej nowej wersji natychmiast po premierze. Wersja 0.3 przyniosła wsparcie dla formatu modeli ONNX. Narzędzia do głębokiego uczenia pojawiły się w wersji 0.5, zaprezentowanej 12 września 2018r. Integracja modeli z Tensorflow umożliwia przeniesienie środowiska z testowego do modelu E2E (ang. *Enterprise-2-Enterprise*) – „Przedsiębiorstwo-do-przedsiębiorstwa”. Jest to jeszcze zbyt niedojrzała biblioteka, by opisywać jej architekturę. Nie jest nawet zalecana do rozwiązań produkcyjnych. Programiści .NET prawdopodobnie będą z niej chętniej korzystali po pojawieniu się pierwszej kompletnej wersji, co ma nastąpić w trakcie wydarzenia *BUILD 2019*. Obecnie traktowana jest jako sposób na przyciągnięcie do ekosystemu .NET Core osób tworzących rozwiązania dla przedsiębiorstw. ML.NET ma jeszcze wiele braków i wad (konieczność programowania skalowania, brak wsparcia platform mobilnych i wyłączność na chmurę Azure), które uniemożliwiają traktowanie go jako poważnego narzędzia komercyjnego, w przeciwieństwie do kolejnego narzędzia Microsoftu o nazwie CNTK.

Dokumentacja: <https://docs.microsoft.com/en-us/dotnet/machine-learning/>

Kod źródłowy: <https://github.com/dotnet/machinelearning>

Licencja: MIT

3.0.9. CNTK

Zestaw narzędzi „*Microsoft Cognitive Toolkit*” to dzieło działu badań i rozwoju Microsoftu, zajmującego się głębokim uczeniem. W 2015 roku zgodnie z nowym modelem biznesowym, nastawionym na częściowe otwieranie kodu źródłowego narzędzi używanych wewnątrz Microsoftu, CNTK został opublikowany na platformie GitHub w kwietniu 2015 roku. Microsoft wcześniej korzystał z powodzeniem z biblioteki do trenowania modeli usług krytycznych biznesowo. Architektura jest skupiona wokół głębokiego uczenia sieci neuronowych, a dopiero później dodano pozostałe popularne algorytmy uczenia maszynowego.

CNTK posiada zaimplementowane najczęściej używane narzędzia do głębokich sieci neuronowych, takie jak struktury sieci konwolucyjnych



Rysunek 3.9: Logo biblioteki CNTK

czy rekurencyjne sieci neuronowe. Także algorytmy spadku gradientowego i wsteczna propagacja błędów zostały zaimplementowane z automatycznym wykonywaniem równoległych obliczeń z pojedynczego CPU na wiele procesorów GPU na wielu komputerach w sieci. Biblioteka ta jest jednym z backendów do biblioteki Keras, jednak w przeciwieństwie do Keras'a działa tylko na systemach Windows i wybranych dystrybucjach GNU/Linux.

Wartościowym atutem jest z pewnością dokumentacja dostarczana przez Microsoft. Nie tylko jest ona przejrzysta i spójna z resztą dokumentacji ekosystemu .NET, ale również dostarcza dziesiątek tutoriali, jak krok po kroku budować zaawansowane modele, czyścić dane i wyciągać z nich wnioski. Przystawia nawet, w jaki sposób przygotowane już rozwiązania przenieść na chmurę Azure i umożliwić korzystanie z nich klientom. Dla osób nie mających podłoża w Data Science są gotowe przepisy, czyli przygotowane wcześniej szablony do działania na Azure z interfejsem graficznym instruującym, jak przygotować dane, aby otrzymać gotową usługę. [38]

Dokumentacja: <https://www.microsoft.com/en-us/cognitive-toolkit/>

Kod źródłowy: <https://github.com/Microsoft/CNTK>

Licencja: MIT

Rozdział 4.

Architektura

4.1. Znaczenie architektury dla wydajności sieci

Elementy sieci neuronowych można ułożyć na nieskończenie wiele sposobów – wystarczy dodać kolejną warstwę neuronów lub zmodyfikować wielkość warstwy, i wyniki będą zgoła inne. Celem szukania odpowiedniej dla danego zadania architektury jest otrzymanie najlepszej wydajności klasyfikacji przy skończonym i możliwie jak najkrótszym czasie uczenia. Chcąc uzyskać dobre rezultaty bez eksperymentów od zera, należy wybrać architekturę, która została wykorzystana do rozwiązania podobnego zadania bądź przetestować kilka gotowych architektur z wyuczonymi modelami, a następnie sprawdzić, jak się zachowują dla posiadanych zbiorów danych na różnych hiperparametrach.

Architektury ze względu na bardzo zróżnicowaną wydajność obliczeniową zyskały niesamowicie na znaczeniu. Stworzenie efektywnej architektury przesądziło o wynikach zawodów „*ImageNet Competition 2012*”. Pierwsze miejsce w klasyfikacji obrazów wyłącznie z użyciem głębokiej sieci neuronowej zapoczątkowało prawdziwą rewolucję nie tylko wśród społeczności uczenia maszynowego, ale całego przemysłu technologicznego. Pierwszy zespół, któremu udało się zejść z błędem rozpoznania do poziomu poniżej 25%. Geoffrey Hinton, zwany ojcem chrzestnym głębokich sieci neuronowych (ang. *Godfather of Deep Learning*) udowodnił, że jego przekonania, którymi się kierował w trakcie kilkudziesięcioletniej kariery naukowej, są słuszne. Poprzeczką, której profesor Hinton nie mógł wcześniej przeskoczyć, były ograniczenia

obliczeniowe procesorów. Technologia GPU wraz z możliwością programowania równoległego w CUDA umożliwiły przetestowanie idei. Wykorzystanie głębokich sieci neuronowych do rozpoznawania obrazów zmieniło świat przemysłu, a wkrótce zmieni życie każdego człowieka. Dlatego Gartner uważa, że już w 2019 roku głębokie uczenie maszynowe stanie się kluczowym elementem w skutecznym wykrywaniu oszustw i prognozowaniu awarii.[48]

Rok 2017 został uznany za czas, kiedy wysokie wyniki na zawodach „*ImageNet Competition*” oznaczały rozwiązanie problemu klasyfikacji obrazu. Błędne rozpoznanie algorytmów wśród najlepszych drużyn wyniosło zaledwie 2%. Przez pięć lat od czasu debiutu *AlexNet* powstało wiele architektur sieci neuronowych oraz bibliotek wyspecjalizowanych w szybkim tworzeniu nowych prototypów, a te dające obiecujące wyniki zostały podzielone względem zastosowania. Obecnie wyróżniane typy sieci neuronowych są sklasyfikowane względem typu danych wejściowych. Dla sygnału wejściowego w postaci pikseli najlepiej sprawdza się konwolucyjna sieć neuronowa. Warstwy konwolucyjne potrafią bardzo dokładnie wyodrębnić cechy obrazu na różnych poziomach złożoności, od pojedynczych kresek do kształtów całych obiektów, jak kontur ręki czy marka samochodu. W rozdziale drugim zostało wyjaśnione działanie tych sieci.

Polskim ekspertem i popularyzatorem sieci neuronowych od wielu lat jest profesor doktor habilitowany inżynier Ryszard Tadeusiewicz – osoba bardzo zasłużona w naukach technicznych, trzykrotny rektor Akademii Górniczo-Hutniczej, dwukrotnie odznaczony orderami Odrodzenia Polski, a także zdobywca tytułu Mistrza Mowy Polskiej. Jego książki stały się częścią bibliografii niniejszej pracy. Profesor w swoich publikacjach istotnie zwraca uwagę na architekturę jako element konieczny w budowaniu wydajnych systemów uczących.

„Właśnie taka [warstwowa] struktura sieci wyjątkowo łatwo i wygodnie da się wytwarzać zarówno w formie modelu elektronicznego, jak i da się symulować w formie programu komputerowego. Dlatego badacze przyjęli właśnie strukturę warstwową i od tej pory stosują ją we wszystkich sztucznych sieciach neuronowych. [...] W związku z tym wszyscy tak postępują, nie martwiąc się ani przesłankami biologicznymi, ani dowodami wskazującymi, że architektura sieci bardziej wymyślnie dostosowanej do charakteru zadania może znacznie lepiej

realizować stawiane zadania.”

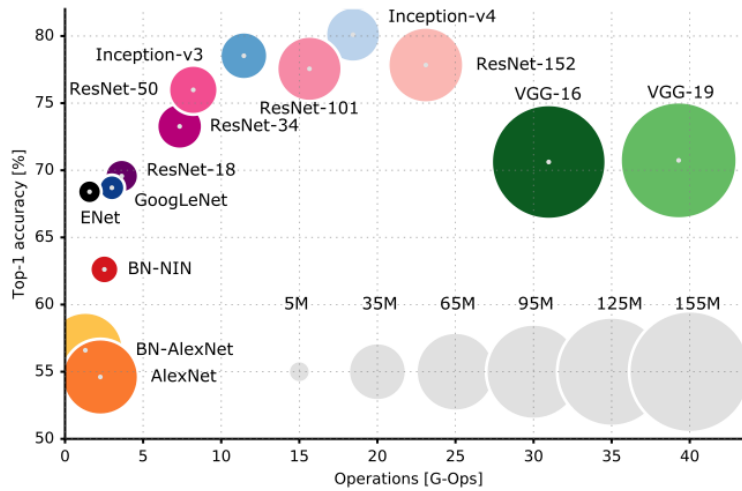
Tak profesor Tadeusiewicz pisał w 2007 roku, kiedy jeszcze złożone głębokie sieci neuronowe nie były wykorzystywane ze względu na koszt uczenia. Największe architektury do tej pory składały się z 5 warstw ukrytych, a zbiory danych, na których pracowano, były stosunkowo niewielkie w porównaniu z dzisiejszymi zasobami skatalogowanych obrazów. Prof. Tadeusiewicz uważa że, struktura warstwowa, gdzie każdy neuron jest połączony z każdym z warstwy kolejnej, to najlepsze ułożenie neuronów ze względu na prostotę. Biolodzy zajmujący się strukturą mózgu znaleźli podobne struktury (neurony ułożone warstwami) w niektórych częściach ludzkiego mózgu (w tym w oku, które jest ewolucyjnie złożone z tej samej tkanki, co mózgowa).

Najbardziej wydajna obliczeniowo jest sieć z połączeniami, gdzie neurony są połączone tylko z wybranymi neuronami kolejnej warstwy. Takie rozwiązanie jest fizycznie niemożliwe do ułożenia przy sieciach złożonych z milionów parametrów. To samo zachowanie jest symulowane przez zerowanie części połączeń, kiedy sieć się uczy. Efekt jest ten sam jak przy ręcznym modelowaniu połączeń między neuronami. Automatyczne odrzucanie połączeń wymaga więcej mocy obliczeniowej, by sieć mogła rozpoznać idealny rozkład połączeń.

Architektury różnią się ilością warstw ukrytych, typem neuronów i funkcji aktywacji w każdej warstwie. Różne modyfikacje architektur warstwowych pojawiają się pod wymogi zadań coraz bardziej dokładnego procesu uczenia. Przewiduje się, że architektura będzie coraz bardziej złożona wraz ze wzrostem sprzętu. Opracowanie procesu nauczania przez przenoszenie wzorców rozpoznawania z jednej domeny do innej daje drogę do stworzenia niesamowicie złożonych sieci, ponieważ raz stworzony model, niezależnie od kosztu uczenia, będzie mógł być wykorzystywany do szybkiego rozpoznawania nowych zadań przed nim stawianych.

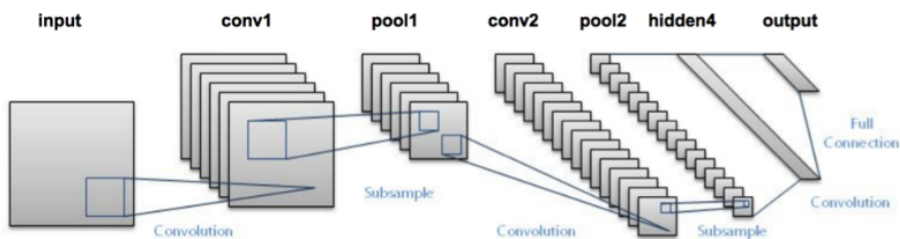
Dowodem na znaczenie ułożenia neuronów w strukturze warstwowej o różnych typach warstw jest ich rosnąca skuteczność. Od kiedy badacze eksperymentują z różnymi kombinacjami, co roku pojawiają się coraz wydajniejsze struktury. Coroczne zawody *ImageNet*, w których udowadnia się, że struktura sieci ma znaczenie, są świetnym przykładem, że jest to proces iteracyjny i tak jak podkreślano wcześniej, metoda empiryczna jest obecnie jedynym sposobem na znalezienie idealnego

modelu.



Rysunek 4.1: Wydajność architektury względem ilości operacji potrzebnych do przejścia sygnału przez nią.

4.2. LeNet



Rysunek 4.2: Architektura sieci LeNet

Sieć zaprojektowana w 1998 roku, przedstawia pierwsze praktyczne zastosowanie sieci konwolucyjnej do rozpoznawania cyfr. Sieć oparta o tę architekturę używana była do czytania kodów pocztowych oraz krótkich ciągów liczb. Systemów implementujących LeNet używało około 10% banków i instytucji pocztowych w Stanach Zjednoczonych Ameryki. Architektura została zaprezentowana w publikacji „*Gradient-Based Learning Applied to Document Recognition*”.

Głównym przesłaniem publikacji jest pokazanie, że systemy uczące lepiej nadają się do systemów rozpoznawania wzorców, niż te polegające na opisywaniu wszystkich reguł. Używając najnowszych na te czasy

osiągnąć uczenia maszynowego, autorzy prezentują, w jaki sposób zastąpić ręcznie wykonane ekstraktry cech, używając dobrze zaprojektowanego agenta, który pracuje wyłącznie w oparciu o piksele. Opierając się na paradygmacie programistycznym sieci transformatorowej, pozwalającej wszystkim modułom optymalizować kryteria wydajności dla całościowego zbioru domeny, wykluczono wszystkie reguły opisujące zbiór danych do rozpoznania.

Do czasu publikacji sieci LeNet, systemy rozpoznawania wzorców były budowane używając dwóch modułów. Pierwszy, ekstraktor cech, przekształcał sygnały wejściowe na wektory lub ciągi znaków złożone z symboli. Pozwalało to na łatwe porównywanie i łączenie elementów. Ekstraktor cech zawiera sztywne reguły, które są specyficzne dla zadania. Drugim elementem jest klasyfikator, moduł ogólnego przeznaczenia, podatny na uczenie. Główną bolączką takich systemów jest osoba projektująca zbiór cech. Jakość rozpoznawania wzorców bowiem zależy od kreatywności i ogromu pracy, jaki włoży projektant pierwszego modułu w opisanie i rozpoznanie wszystkich możliwie występujących cech w zbiorze danych, na którym system ma pracować. Dodatkowo do tego podejścia zniechęca fakt, iż dla każdego innego systemu należy projektować cechy od początku. Nie ma znaczenia, że dane wejściowe są bardzo podobne. Dla przykładu, rozpoznawanie liter i cyfr są tutaj rozpatrywane jako dwie zupełnie różne domeny, dla których należy zaprojektować osobne ekstraktry cech. Rozwiązaniem tych problemów jest ujednolicenie systemu i wyrzucenie modułu opierającego swoją wydajność na żmudnej pracy projektanta.

Lecun z zespołem zaproponowali system oparty o „gradientową propagację wsteczną”. Składa się ona z 7 warstw, bez wejściowej, ale licząc z wyjściową. Pełna nazwa LeNet-5. Liczba w nazwie oznacza ilość warstw ukrytych. Sieć w porównaniu z opisywanymi w następnych sekcjach jest najmniejsza (pamięciowo) i najprostsza w implementacji. Czas wytrenowania takiej sieci na nowoczesnym GPU zawiera się w mniej niż jednej minucie. Najlepszym zbiorem uczącym dla LeNet jest MINST, zbiór cyfr pisanych odręcznie, około 70 000 obrazów. Zbiór został przestudiowany przez wielu ekspertów od wizji komputerowej i jest to jeden z najstarszych zbiorów obrazów używanych do dziś w uczeniu maszynowym. Połączenie LeNet wraz z zestawem danych uczących MINST uchodzi za klasyczny wstęp do sieci neuronowych jako najprostszy przykład. Porównuje się je często do programów

”Witaj, świecie!” w językach programowania.

Sieć na wejściu przyjmuje sygnał złożony z obrazów 32x32 piksele w różnych odcieniach szarości (bez kolorów). Największa cyfra w bazie ma rozmiar 20x20 pikseli wyśrodkowane na polu o rozmiarach 28x28 pikseli. Wartości danych wejściowych są znormalizowane, wartość tła (białe piksele) wyrażona jest wartością -0,1, a wartość rozpoznawanych danych (czarne piksele) odpowiada wartości 1,175. Pozwala to uzyskać średnie wartości 0 i wariancje na poziomie 1 (takie wartości znacząco przyspieszają proces uczenia). Używa filtra konwolucyjnego o rozmiarach 5x5 pikseli z przesunięciem o 1.

Pierwsza warstwa jest warstwą konwolucyjną w sześcioma mapami cech. Każdy neuron w mapie cech jest połączony do wejścia sąsiadującej drugiej warstwy o rozmiarach 5x5. Rozmiar każdej mapy cech wynosi 28x28 pikseli, co ma zapobiegać wyjściem poza granice obrazu. Pierwsza warstwa zawiera 156 parametrów i aż 122 3 04 połączenia.

Druga warstwa jest przeznaczona do próbkowania jak pierwsza, posiada 6 map cech o większym rozmiarze, bo 14x14 pikseli. Każdy neuron w każdej z mapy cech jest połączony w sąsiedztwie rozmiarów 2x2 z cechą poprzedniej warstwy. Cztery wejścia do neuronu w drugiej warstwie są dodane, następnie mnożone przez współczynnik wag, na koniec wynik do wyniku operacji dodawany jest próg. Wynik podawany jest jako argument dla funkcji sygmoidalnej. Pola recepcyjne nie nachodzą na siebie, dlatego mapy cech są połowę mniejsze od tych w pierwszej warstwie. Druga warstwa ma 12 parametrów i już tylko 5 880 połączeń.

Trzecia warstwa jest warstwą konwolucyjną, tak samo jak pierwsza. Jest zaś większa od pierwszej i posiada 16 map cech. Każdy neuron w każdej mapie cech jest połączony do kilku sąsiadów o rozmiarach 5x5 pikseli w identycznych lokalizacjach podzbioru mapy cech drugiej warstwy. Nie łączy się wszystkich map cech drugiej warstwy z trzecią celem ograniczenia liczby parametrów oraz uniknięcia symetryczności sieci. Kiedy sieć nie jest symetryczna, każda mapa cech może nauczyć się zupełnie innych parametrów obrazu. Schemat połączeń działa następująco: pierwsze sześć map cech z warstwy trzeciej jest zasilanych wejściem z wyjścia kolejnych trzech map cech poprzedniej warstwy. Kolejne sześć wejść jest podłączonych do czterech wyjść z warstwy drugiej. Ostatnie wejście pobiera informację ze wszystkich sygnałów

wyjściowych poprzedniej warstwy. Trzecia warstwa składa się z 1 516 parametrów i zawiera 151 600 połączeń.

Czwarta warstwa jest, tak samo jak druga, warstwą próbkowania złożoną z 16 map cech o rozmiarach 5x5 pikseli. Każda jednostka jest połączona w sąsiedztwo o rozmiarze 2x2 piksele z odpowiadającą mapą cech poprzedniej warstwy. Działa to identycznie jak łączenia między pierwszą a drugą warstwą. Czwarta warstwa składa się z 32 parametrów i zawiera 2 000 połączeń.

Piąta warstwa jest warstwą konwolucyjną ze 120 mapami cech. Każdy neuron jest połączony do sąsiedztwa 5x5 ze wszystkimi mapami cech z czwartej warstwy. Ponieważ poprzednia warstwa ma te same rozmiary, mapy cech w piątej warstwie będą rozmiarów 1x1, tworząc pełne połączenie między warstwami. Piąta warstwa złożona jest z 10 164 parametrów.

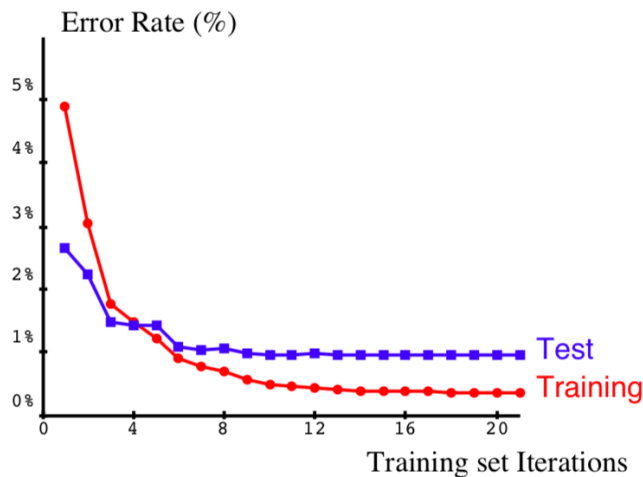
Szósta warstwa zrobiona jest z 84 neuronów w pełni połączonych z piątą warstwą. Składa się z 10 164 parametrów. Jest to tradycyjna warstwa złożona z prostych neuronów. Funkcję aktywacji tej warstwy pełni softmax, zwracająca na wyjściu rozkład prawdopodobieństwa dla każdej z klas.

Trenowanie sieci przy użyciu zestawu MINST (bez zniekształceń) pozwala zaobserwować, że funkcja błędu stabilizuje się dla zestawu uczącego i testowego po 12 przejściach przez sieć. Dodanie zniekształceń do zestawu treningowego (zwiększając jego ilość tysiąckrotnie) pozwoliło autorowi architektury na obniżenie błędu z 1% do 0,8%.

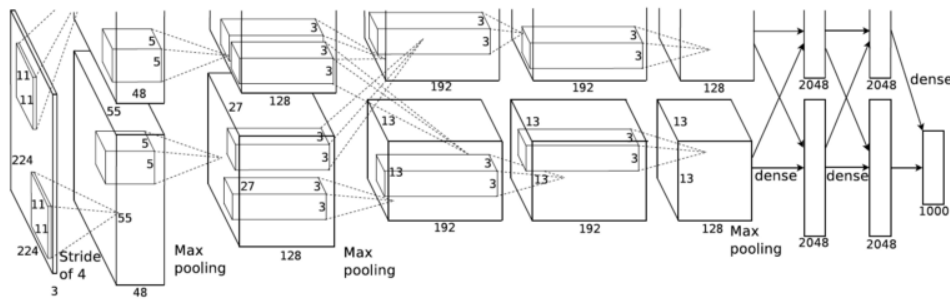
4.3. AlexNet

Obecnie już historyczna architektura, zaprojektowana przez zespół pod kierownictwem Geoffrey E. Hintona w 2012 roku, jest pierwszą prawdziwą konwolucyjną sieć neuronową (CNN), która pomogła zmienić opinię na temat uczenia głębokiego. Została zaimplementowana z użyciem biblioteki CUDA. Niespotykana dotąd architektura ucząca się z powodzeniem na ogromnych zbiorach danych.

Została wytrenowana na zbiorze danych złożonym z ponad 15 milionów obrazów podzielonych na 22000 klas. W testach top-1 i top-5



Rysunek 4.3: Współczynnik błędu po kolejnych iteracjach na zbiorze danych.



Rysunek 4.4: Wizualizacja architektury sieci AlexNet

uzyskała wartości kolejno 37,5% i 17%, co pozwoliło wygrać konkurs ImageNet Large Scale Visual Recognition Challenge.

Sieć neuronowa zawiera 60 milionów parametrów i 650 000 neuronów. Architekturę tworzy 8 warstw, gdzie pierwsze 5 to warstwy konwulcyjne, a pozostałe 3 są warstwami w pełni połączonymi. Ta ostatnia ma oczywiście 1000 wyjść z funkcji softmax. AlexNet znacząco przewyższyła swoją wydajnością poprzednich uczestników i wygrała zawody redukując błąd top-5 do 15,32%. Drugie miejsce to błąd ok 26.2% (nie była to CNN). Sieć jest głęboką modyfikacją architektury Yann'a LeCun'a. AlexNet była zaplanowana na dwie karty graficzne, stąd rozdzielenie przepływu informacji na 2 części. Trenowanie sieci na 2 GPU było nowością na te czasy. Sieć została wytrenowana na zbiorze ImageNet. Do wyliczenia funkcji nieliniowych były używane ReLU (tutaj po raz pierwszy okazało się, że ReLU działa dużo szyb-

ciej niż tangens hiperboliczny). Obecnie dzieło Hintona traktowane jest jako element historii, o którym uczy się studentów Data Science.

Motywacja stojąca za stworzeniem tej przełomowej architektury była banalna: stworzyć narzędzie pozwalające uczyć oprogramowanie na dużych zbiorach danych. Wcześniejsze podejście wykorzystywało metody uczenia maszynowego na małych zbiorach, liczonych w dziesiątkach tysięcy obrazów. Rozpoznanie prostych kategorii w małych bazach było o tyle proste że nie odpowiadało różnym sytuacjom spotykanym w życiu codziennym, gdzie obiekty są ujęte w różnych proporcjach, rozmiarach, umieszczeniu na zdjęciu. Różność w szczegółach prawdziwych obiektów (np. kolor i typ ubrania na człowieku) również uniemożliwiają uczenie na starych zasadach. Aby wyuczyć program ponad 22 000 kategorii w 15 milionach zdjęć z konkursu ImageNet, należało stworzyć nową architekturę, zdolną przetworzyć tak duży zbiór danych.

Wybór padł na splotowe sieci neuronowe. Są dużo mniej złożone obliczeniowo od klasycznych w pełni połączonych sieci neuronowych i mają wystarczająco dobrą wydajność w klasyfikacji obrazów. Autorzy zdecydowali się napisać własną implementację konwolucji dwuwymiarowej i pozostałych operacji trenowania sieci, zoptymalizowane do pracy na procesorach graficznych używających CUDA. Po zastosowaniu wszystkich znanych w tym czasie metod zapobiegania przeuczeniu oraz złożeniu pięciu warstw konwolucyjnych z trzema w pełni połączonymi warstwami, otrzymano architekturę wydajnościowo ograniczoną tylko pamięcią operacyjną kart graficznych i czasem oddanym na trening. W konkluzji Hinton sugeruje, że szybsze karty graficzne i większe zbiory danych pozwolą sukcesywnie zwiększać wydajność jego architektury.

Architektura sieci złożona jest z ośmiu warstw uczących, podzielonych na pięć konwolucyjnych i trzy w pełni połączone oraz warstwę wyjściową złożoną z 1000 neuronów produkujących prawdopodobieństwo dla każdej z klas za pomocą funkcji *softmax*. Sieć ma na celu maksymalizację regresji logistycznej, czyli zmaksymalizować średnią ze wszystkich sygnałów treningowych oraz przypisać każdej z nich prawdopodobieństwo rozpoznania poprawnej klasy. W samym ułożeniu warstw nie ma nic nowatorskiego względem LeNet5, różnice pojawiają się w implementacji mechanizmów uczenia. Są to:

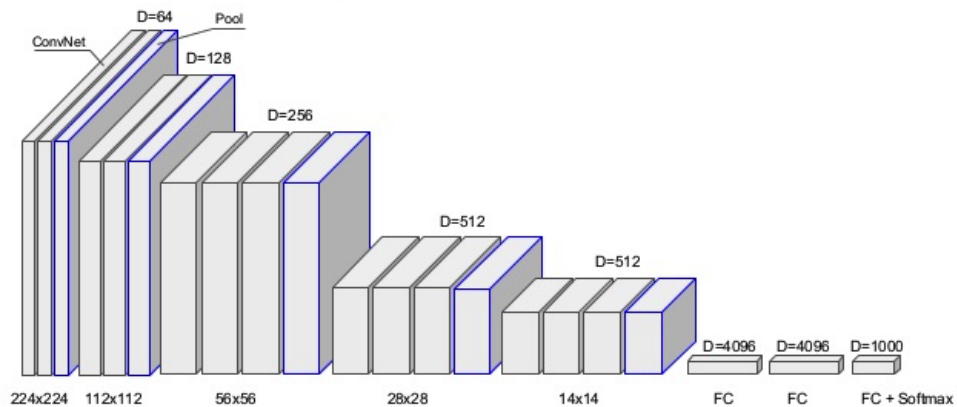
- Nieliniowość ReLU – zmiana używanej wcześniej w każdej sieci funkcji tangensa hiperbolicznego na rektyfikowaną jednostkę liniową. Sam zabieg zmiany funkcji aktywacji pozwala na wielokrotnie krótszy czas uczenia.
- Trening na wielu kartach graficznych – operowanie na 1,2 miliona zdjęć uczących wymaga sporych zasobów pamięciowych. Dlatego wykorzystano najmocniejsze na ten czas karty graficzne dostępne na rynku dla graczy i połączono je układem SLI. Układ ten pozwala na czytanie z rejestrów pamięci drugiej karty z pominięciem procesora komputera. Trening architektury przygotowanej dla dwóch kart graficznych zmniejszył czas treningu, który byłby trochę wyższy, gdyby architekturę pozostawić domyślną, jednoprocessorową.
- Nachodzące warstwy łączące – zastosowano tutaj sztuczkę stosowaną obecnie w każdej sieci konwolucyjnej. Na skutek zmniejszenia rozmiaru siatki w warstwie łączącej poniżej rozmiarów sąsiedztwa, które łączy, następuje zjawisko nachodzącego się na siebie łączenia cech z warstwy poprzedniej. Pozwala to na zmniejszenie możliwości przeuczenia modelu.

Połączenia między warstwami, widoczne na rysunku 4.4, prezentują się następująco. Neurony z drugiej, czwartej oraz piątej warstwy konwolucyjnej są połączone do neuronów warstwy poprzedniej położonej na tym samym GPU. Ukazuje to, jak bardzo sieć ta jest zależna od sprzętu. Neurony z trzeciej warstwy są połączone ze wszystkimi neuronami z drugiej warstwy. Jednostki w warstwach w pełni połączonych są połączone ze wszystkimi jednostkami z warstwy poprzedniej. Za pierwszą i drugą warstwą konwolucyjną ustawione są warstwy normalizujące sygnał wyjściowy. Warstwy łączące odbierają sygnał od warstw normalizujących. Każdy neuron z warstw konwolucyjnej oraz w pełni połączonych jest wyposażony w rektyfikowaną jednostkę liniową jako funkcję aktywacji.

Rozmiary warstw oraz ilość parametrów są oszczędne w porównaniu z dzisiejszymi architekturami. Pierwsza warstwa konwolucyjna posiada wejście rozmiarów 224x224x3 pikseli (obrazy w ImageNet są kolorowe), przekazywane do 96 neuronów o rozmiarach 11x11x3 z przesunięciem wynoszącym 4 piksele. Druga warstwa konwolucyjna odbiera obraz połączeniu. Wartości są przetwarzane przez 256 neuronów o

rozmiarze $5 \times 5 \times 48$, tworząc 48 map cech, każda o rozmiarze z 25 pikseli. Trzecia, czwarta i piąta warstwa konwolucyjna są połączone ze sobą bez jakichkolwiek pośredników w rodzaju warstw łączących i normalizujących. Trzecia warstwa konwolucyjna złożona jest z 384 neuronów o rozmiarach $3 \times 3 \times 256$, połączona pośrednio z drugą warstwą konwolucyjną przez normalizację sygnału i warstwę łączenia. Czwarta warstwa konwolucyjna również jest złożona z 384 jednostek, jednak ilość map cech ogranicza się do 192. Ostatnia warstwa konwolucyjna ma 256 jednostek o rozmiarze $3 \times 3 \times 192$ (tak samo jak czwarta). Ostatnie, w pełni połączone warstwy są identyczne, każda ma 4096 neuronów. Całość złożona jest z 60 milionów parametrów. [1]

4.4. VGG Net



Rysunek 4.5: Klasyczna architektura sieci VGG-16

Zaproponowana przez Simoyan'a i Zisserman'a w 2015 roku architektura cechuje się wielokrotnie większym zapotrzebowaniem na pamięć od poprzedników. - Sieć jest wielokrotnie bardziej złożona obliczeniowo od AlexNet, że posiadając cztery karty graficzne NVIDIA Titan Black (10-krotnie więcej mocy niż dwie karty GeForce 580 GTX), wytrenowanie pojedynczej sieci zajęło ponad dwa tygodnie.

Sygnały wejściowe dla sieci skomponowane są z obrazów o stałym rozmiarze $224 \times 224 \times 3$ pikseli. Zdjęcia są przesyłane przez stos warstw konwolucyjnych z filtrami o małych rozmiarach 3×3 piksele.

W jednej z dostępnych konfiguracji używane są filtry o rozmiarze 1×1 , które służą wyłącznie przekształceniu liniowemu kanałów wejściowych. Przesunięcie konwolucyjne jest ustawione sztywno na jeden piksel, i podobnie jak w AlexNet występuje tutaj nachodzenie warstw łączących. Tak małe przesunięcie pozwala zachować cechy przestrzenne obrazu po konwolucji. Pięć warstw łączących wykorzystuje metodę Max-Pooling na oknie rozmiarów 2×2 piksele z przesunięciem o 2 piksele.

Warstwy konwolucyjne różnią się głębokością pomiędzy kolejnymi implementacjami architektury VGG. Każda z nich umieszczona jest na stosie, po którym następują zawsze trzy warstwy w pełni połączone. Pierwsze dwie warstwy połączone mają razem 8192 neuronów (4096 na warstwę), zaś trzecia oczywiście złożona jest z 1000 jednostek, ponieważ tyle klas przewiduje zbiór ILSVRC. Mapy cech rosną wgłąb sieci, zaczynając od 64 na pierwszej warstwie konwolucyjnej a następnie podwajając szerokość z każdą warstwą łączącą do osiągnięcia 512 filtrów. Ilość parametrów waha się od 133 milionów do 144 milionów w zależności od konfiguracji sieci.

Wszystkie warstwy ukryte korzystają z rektyfikowanej jednostki liniowej jako funkcji aktywacji.

Rozdział testujący wydajność architektur przedstawia sieć neuronową w wariantcie 19-warstwowym (16 warstw konwolucyjnych, oraz 3 w pełni połączone).

W tej architekturze również widać jej wiekowość. Najbardziej wymyślna i skomplikowana konfiguracja sieci jest powolna i nie klasyfikuje zbyt dobrze obrazów. Błędy plasują się następująco:

- Top-1 23,7%,
- Top-5 6,8%. [13]

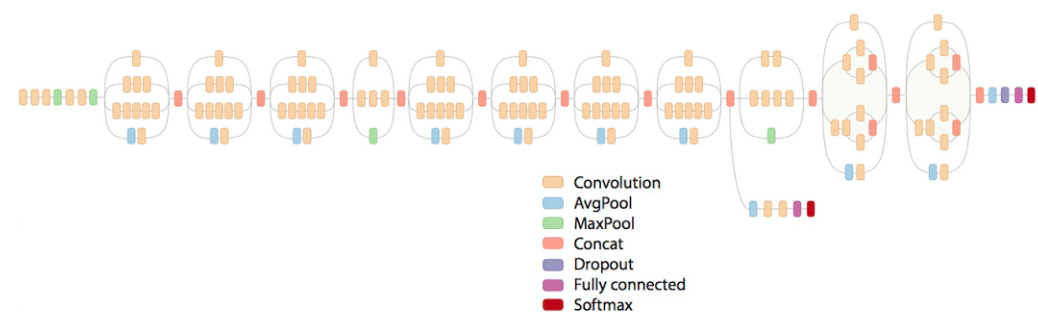
4.5. GoogLeNet

Produkt, jak wskazuje nazwa, wyszedł z firmy Google w 2014 roku. Częściej używana nazwa Incepcja wywodzi się częściowo z nazwy filmu Christophera Nolana. Inspiracją jest mem internetowy „wchodzenie głębiej w konwolucje”. Analogia do schodzenia w kolejne warstwy podświadomości.[51]

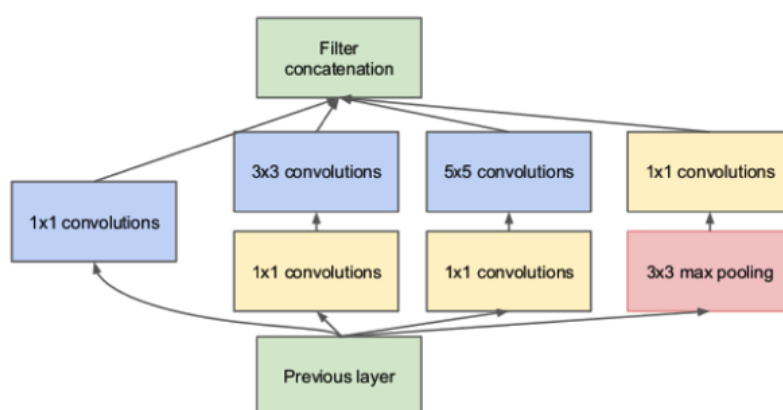
ConvNet Configuration					
A	A-LRN	B	C	D	E
11 weight layers	11 weight layers	13 weight layers	16 weight layers	16 weight layers	19 weight layers
input (224×224 RGB image)					
conv3-64	conv3-64 LRN	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64	conv3-64 conv3-64
maxpool					
conv3-128	conv3-128	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128	conv3-128 conv3-128
maxpool					
conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256 conv1-256	conv3-256 conv3-256 conv3-256	conv3-256 conv3-256 conv3-256 conv3-256
maxpool					
conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv1-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512 conv3-512
maxpool					
conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv1-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512	conv3-512 conv3-512 conv3-512 conv3-512
maxpool					
FC-4096					
FC-4096					
FC-1000					
soft-max					

Rysunek 4.6: Porównanie architektury warstwowej różnych konfiguracji VGG

Sieć charakteryzuje przełomowa poprawa wykorzystania zasobów wewnętrznych. GoogleNet jest zaprojektowana na jak największą szerokość i głębokość, co ma jej zapewnić świetną wydajność uczenia, jednocześnie utrzymując użycie mocy obliczeniowej na stałym poziomie. Autorzy w publikacji dotyczącej działania sieci chwalą się, że ich architektura ma aż 12 razy mniej parametrów niż zwycięzca z ImageNet 2012 (mowa o AlexNet), jednocześnie będąc zdecydowanie dokładniejszym klasyfikatorem. Ograniczenie obliczeniowe w postaci 1,5 miliarda mnożeń i dodawań, jakie zostało narzucone przez autorów miało wymusić możliwość praktycznego użycia modeli opartych o tą architekturę. Kolejnym rozważnym elementem wymagania pamięciowe modelu sieci są tak istotne, jest rosnąca popularność inteli-



Rysunek 4.7: Architektura sieci Inception v3



Rysunek 4.8: Moduł Incepcja

gentnych aplikacji mobilnych. Każda aplikacja może być wyposażona w specjalistyczny model wspomagający działanie, nie można jednak zakładać nieskończonej ilości pamięci, ponieważ smartfony mają ograniczone możliwości przydzielania pamięci dla każdej aplikacji. Należy się tutaj również liczyć z ilością przesyłanych danych komórkowych. Sieć złożona jest z tylko 22 warstw.

Wprowadzona idea organizacji grup warstw w moduły stanowi przełom w sposobie, w jaki postrzega się sieci neuronowe. Do tej pory był to zbiór neuronów podzielonych na warstwy. Dodanie jednostki zwanej modułem tworzy abstrakcję wykraczającą na wyższy stopień. Świadczy to o wielkości zasobów obliczeniowych dostępnych dopiero w ostatnich latach. [6]

Motywacją do wprowadzenia warstwy iniepcji jest umożliwienie pokrycia jak największej powierzchni zdjęcia i utrzymanie dobrej roz-

dzielczości małych cech obrazu. Moduł ma za zadania wykonać równoległą konwolucję w różnych rozmiarach, od 1x1 do 5x5. Zastosowanie kilku filtrów Gabora o różnych rozmiarach daje możliwość rozpoznania wielu obiektów w różnej skali. W przedstawionej architekturze znajduje się 9 modułów iniepcji. Celem uniknięcia zbyt wielkiej ilości parametrów zastosowano techniki wąskiego gardła. Używając konkatenacji parametrów można zbudować moduł iniepcji z większą ilością przekształceń nieliniowych, wykorzystując mniejszą liczbę parametrów. Warstwa łącząca dodawana jest na koniec modułu aby zsynchronizować wartości z poprzednich warstw. Konkatenacja odbywa się przez ułożenie szeregowo wartości z filtrów wszystkich wielkości.

4.6. ResNet

Opracowana w 2015 roku przez zespół badaczy architektura oparta na mikro-modułach. Ze względu na trudności pojawiające się w uczeniu bardzo głębokich sieci neuronowych (długi czas nauczania, łatwość przeuczenia), zespół badaczy z Microsoftu zaproponował szcątkowe uczenie w bardzo głębokich sieciach. [9]

4.7. YOLO – You Only Look Once

You Only Look Once jest systemem wykrywania obiektów w czasie rzeczywistym. Obraz jest dzielony na części oddzielone od siebie prostokątami. Cały przepływ danych do wykrycia obiektów jest jedną siecią, dlatego może być zoptymalizowany [15]

4.8. SqueezeNet

SqueezeNet, jak sugeruje nazwa, jest siecią, która z założenia ma składać się z niewielkiej ilości parametrów i dzięki temu wyprodukować niewielki model. Już w tytule publikacji opisującej sieć autorzy porównują dokładność sieci do AlexNet, zdradzając przy tym jej rozmiar wynoszący mniej niż 0,5 MB. Głównym przeznaczeniem tak małej sieci jest dostarczenie wystarczająco dobrej wydajności, na poziomie naj-

lepszych sieci z ostatnich dwóch do trzech lat. Sieć z założenia ma być mała, co ma na celu wyłuskać trzy zalety:

- Ograniczyć komunikację między serwerami podczas treningu. Jest to szczególnie przydatna cecha, jeśli trening odbywa się na rozproszonym fizycznie środowisku. Korzystając z przeglądarek użytkowników oraz urządzeń mobilnych można trenować model tylko jeśli nie wymaga on ciągłej komunikacji między wszystkimi urządzeniami.
- Ograniczyć ilość transferu potrzebnego na eksport i aktualizacje modelu z chmur do urządzeń mobilnych – w szczególności, kiedy sieć urządzeń, np. autonomiczne samochody, wymagają aktualizacji w czasie rzeczywistym w nieznanych warunkach zasięgu telekomunikacji.
- Umożliwić wdrożenie na bezpośrednio programowalnej macierzy bramek i innych urządzeniach wdrażanych w ramach IoT. Urządzenia te mają często do dyspozycji mniej niż 10 MB pamięci, dlatego standardowe modele (zawierające powyżej 250 MB) nie sprawdzą się.

SqueezeNet budowany jest wielu jednostek nazywanych „modułami ognia”. W celu znalezienia optymalnej architektury autorom przyświecały trzy strategie:

- Zmniejszono rozmiar filtra z 3 x 3 pikseli do 1 x 1 piksel.
- Zmniejszono ilość kanałów wejściowych do filtrów o rozmiarze 3 x 3 piksele. Używa się warstw ściskających do ograniczenia ilości kanałów podpiętych pod te filtry.
- Opóźniono zmniejszenie rozdzielczości zdjęcia, aby dać warstwom konwolucyjnym większe mapy aktywacji. Standardowo próbkowanie odbywa się przez zwiększenie przesunięcia pola receptywnego powyżej jednego piksela. W tej architekturze zwiększanie przesunięcia pola receptywnego w głąb sieci pozwoli zwiększyć dokładność klasyfikacji bez wpływu na pozostałe parametry. Ta technika ma na celu utrzymanie wydajności w klasyfikacji przy zmniejszonej liczbie parametrów.

„Moduł ognia” to zbiór warstw i operacji. Na jeden moduł składa się *warstwa konwolucyjna ściskająca* z filtrami o rozmiarze 1 x 1 piksel.

Warstwa ściskająca ogranicza ilość dużych filtrów, przepuszczając te o rozmiarze jednego piksela. Sygnały z tej warstwy są przekazywane do warstwy rozszerzającej. Ta warstwa zawiera kilka filtrów konwulucyjnych 1 x 1 oraz 3 x 3 piksele.

Pierwsza warstwa sieci jest warstwą konwulucyjną o rozmiarach 111x111x96 (14 208 parametrów). Liczba parametrów jest istotna, ponieważ są one przycinane po każdym module ognia, i nie wylicza się ich tutaj przez mnożenie rozmiarów okna. Następnie ustawionych jest osiem modułów ognia. Początkowo ilość filtrów wynosi 128 i jest zwiększana w głąb sieci. Filtry są wyposażone w margines mający na celu poszerzyć moduły. Po przejściu przez ogień, sygnał jest przepuszczany przez ostatnią warstwę konwulucyjną. Sieć jest wyposażona w warstwy łączące używając funkcji $\max()$ z przesunięciem wynoszącym 2 piksele. Warstwy łączące ustawione są na wyjściu warstw: pierwszej, czwartej, ósmej, dziesiątej. Rolę funkcji aktywacji pełni rektyfikowana jednostka liniowa. Rozmiary filtrów modułów ognia rośnie następująco:

- Moduł 1: 55x55x128 (5 746 parametrów),
- Moduł 2: 55x55x128 (6 258 parametrów),
- Moduł 3: 55x55x256 (20 646 parametrów),
- Moduł 4: 27x27x256 (24 742 parametrów),
- Moduł 5: 27x27x384 (44 700 parametrów),
- Moduł 6: 27x27x384 (46 236 parametrów),
- Moduł 7: 27x27x512 (77 581 parametrów),
- Moduł 8: 13x13x512 (77 581 parametrów).

Dodatkowo ostatni moduł ognia (dziewiąta warstwa). Wyposażony jest w mechanizm odrzucania części sygnałów (ang. *dropout*). Sygnały z ostatniej warstwy ognia przechodzą przez jeszcze jedną warstwę konwulucyjną rozmiarów 13x13x1000 (szerokość wyznaczona ilością klas). Zakończenie sieci wyliczane jest przez funkcję liczącą średniej z warstwy łączącej. Ta wartość jest przekazywana do warstwy wyjściowej, wyliczającej softmax dla wszystkich z 1000 klas. Zakończenie sieci nie różni się od pozostałych architektur konwulucyjnych.

Różnicą szczególnie widoczną względem pozostałych sieci splotowych jest brak jakiegokolwiek warstwy w pełni połączonej. Jest to świadomy wybór. Warto zaznaczyć podejście autorów do ograniczenia rozmiarów

sieci nie ogranicza się do samej architektury. Rejestry pamięci zostały przycięte do 6 bitów, redukując tym samym rozmiar dziesięciokrotnie. Rysunek z porównaniem rozmiaru modeli przy różnych stopniach kompresji udowadnia, że wraz z kompresją nie trzeba tracić na jakości, wręcz przeciwnie, przy prawidłowej architekturze dokładność może być wyższa niż w innych rozbudowanych architekturach. [16]

4.8.1. SegNet

Rozwinięcie nazwy „*Segmentation Network*” sugeruje zastosowanie sieci. Została zaprojektowana do dzielenia obrazu na segmenty definiujące rozpoznany obiekt. Do segregacji zastosowano architekturę koderów i dekoderów. Jest to nowatorskie podejście do ułożenia sieci. Silnik segmentacji złożony jest z sieci koderów oraz dekoderów, na wyjściu znajduje się warstwa klasyfikacji oparta o semantykę pikseli. Topologicznie, architektura kodera jest kopią warstw konwolucyjnych opisywanej wcześniej sieci VGG. Dekoder w sieci zajmuje się mapowaniem zakodowanych map cech o niskiej rozdzielczości na mapy cech o wysokiej rozdzielczości (identycznej do sygnału wejściowego). Nowością w SegNet jest sposób w jaki dekodek zwiększa rozdzielczość sygnałów wejściowych zawierających mapy cech. Dokładniej dekodek używa łączenia indeksów, wyliczanego w warstwie łączącej, dając przekształcenie nieliniowe. Dzięki temu pomija się potrzebę dodatkowego uczenia sieci w jaki sposób ma skalować rozdzielczość. Mapy poddane próbkowaniu są rzadkie i poddane konwolucji celem wyprodukowania gęstych map cech.

Segnet ma w założeniu być podstawą aplikacji mających zrozumienie przedstawianego obrazu. Bardzo ważnym aspektem projektowym jest wydajność pamięciowa i czas potrzebny na rozpoznanie obiektów po treningu, powinno się to odbywać w czasie rzeczywistym.

Architektura podzielona jest na trzy części:

- podsieć kodująca,
- podsieć dekodująca,
- warstwa klasyfikacji.

Pierwsza podsieć złożona jest z 13 warstw splotowych, skopiowanych z sieci VGG16 przedstawionej we wcześniejszej sekcji. Taki układ umoż-

liwia przeniesienie zestawu wag z wytrenowanych już modeli na wielkich zbiorach danych. W pełni połączone warstwy zostały całkowicie porzucone na rzecz uczenia map cech z wysoką rozdzielczością na najgłębszym (w ostatniej warstwie) wyjściu koder. Zabieg ten zmniejsza ilość parametrów prawie dziesięciokrotnie, w porównaniu z innymi architekturami o podobnej złożoności. Wszystkie warstwy kodujące posiadają swoje odpowiedniki w warstwach dekodujących. Ostatnie wyjście warstwy dekodującej jest przekazane do klasyfikatora soft-max (jak każda sieć neuronowa), który zwraca prawdopodobieństwo wystąpienia klasy w każdym pikselu z osobna. Każda warstwa kodująca w sieci wykonuje konwolucje na banku filtrów, które następnie po utworzeniu map cech zostają znormalizowane. Znormalizowane mapy cech zostają przeliczone przez funkcję aktywacji ReLU. Po każdej warstwie kodującej następuje warstwa łącząca MaxPooling z rozmiarem okna 2 x 2 piksele i przesunięciem o 2 piksele (okna na siebie nie nachodzą). Warstwa łącząca zapobiega zmianom przy niewielkich przesunięciach przestrzennych obrazu. Próbkowanie, które następuje zaraz za warstwą łączącą, zwraca kontekst w obrazie, z osobna dla każdego pliku. Ze względu na konieczność wykrywania brzegów każdego elementu, autorzy wystrzegają się wszelkich rozwiązań wytracających szczegóły krawędzi. Przechwycenie i przechowanie informacji o krawędziach obiektu musi nastąpić w koderze map cech przed wykonaniem próbkowania. Proponowanym rozwiązaniem, z zachowaniem oszczędności pamięci jest zapamiętanie indeksów z warstwy łączącej. W ten sposób lokalizacje są przechowywane tylko dla wartości maksymalnych z każdego obszaru pola receptywnego, zachowując największe różnice ilości pamięci jest ograniczona czterokrotnie bez narażania się na znaczącą utratę jakości. Przechowując tak małą ilość danych, w architekturze zdecydowano się na użycie dwóch bitów na każde pole łączące (zamiast standardowego 32 bitowego pola zmiennoprzecinkowego).

Dekodery w sieci skalują mapę cech, którą dostają na wejście używając zapisanych wcześniej indeksów z warstwy łączącej. Dekoder mając te informacje tworzy rzadką mapę cech. Po utworzeniu map cech, dekodery przekazują wyniki do konwolucji z bankiem filtrującym dekodera. Wynikiem splecenia jest normalna gęsta mapa cech. Każda z nowo utworzonych map jest poddawana procesowi normalizacji. Pierwszy dekodery tworzy wielokanałową mapę cech, mimo że odpowiadający mu dekodery posiada tylko 3 kanały (te z obrazu na wejściu). Jest to

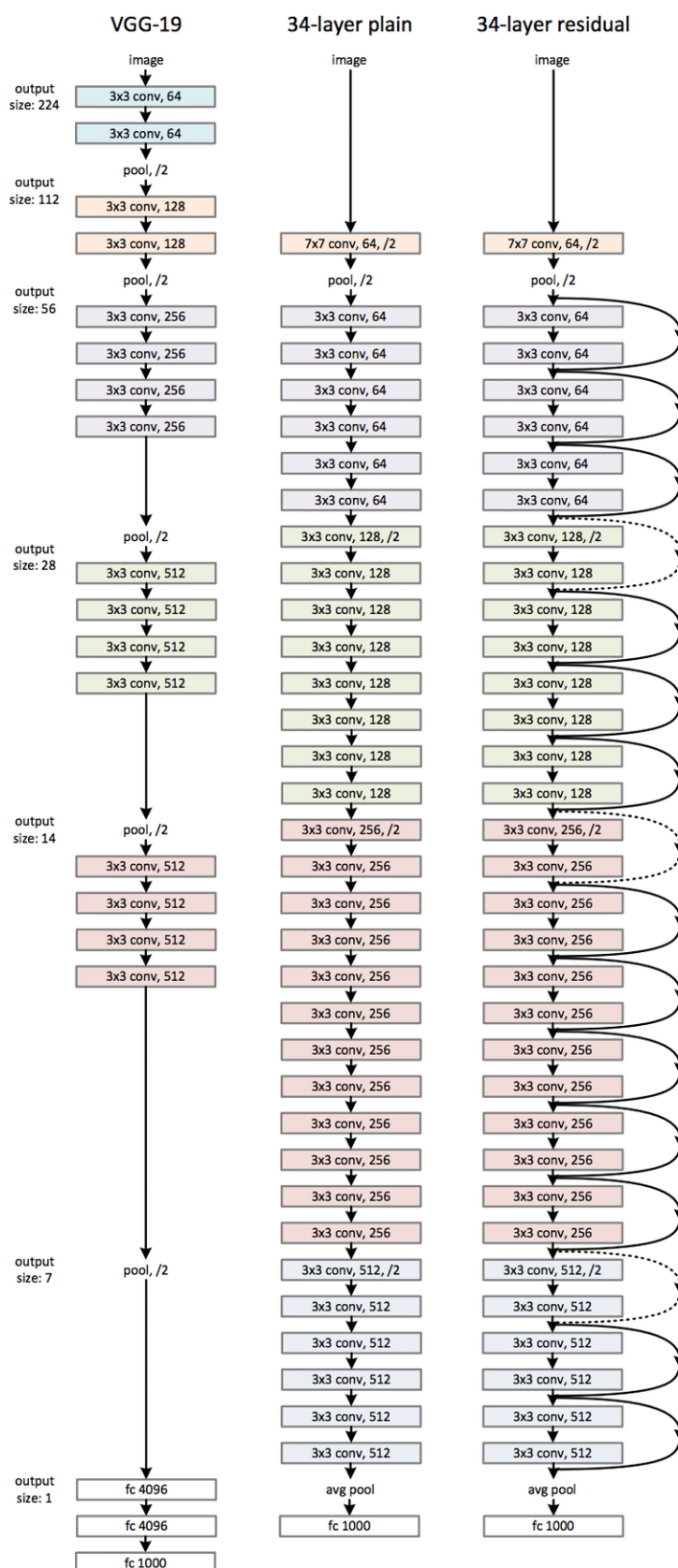
jedyny dekodery, który nie posiada tej samej ilości kanałów co odpowiadający mu kodery.

Lista cech złożona z wielowymiarowego tensora, jest przekazywana z ostatniego dekodera do warstwy zawierającej klasyfikator z funkcją aktywacji soft-max. Jak już wcześniej wspomniano, każdy piksel otrzymuje własną klasyfikację. Wartością wyjściową tej warstwy jest obraz o ilości kanałów równej ilości klas, z aktywnym kanałem klasy o najwyższym prawdopodobieństwie na każdym z pikseli. [17]

4.9. Generative Adversarial Network

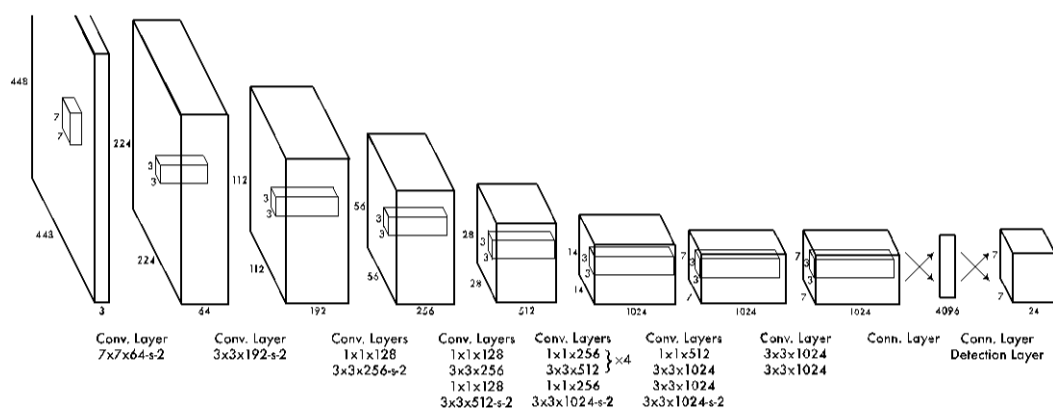
Zupełnie inny typ sieci od pozostałych. Autorem i pomysłodawcą tego modelu jest Ian Goodfellowa. Opiera się o zamysł dwóch sieci, traktowanych jako przeciwnicy. Pierwsza sieć generująca model, zwana generatorem G, tworzy swoje wyjście na podstawie rozkładu danych uczących. Druga sieć, model rozróżniający, znany jako dyskryminator D, którego zadaniem jest oszacowanie prawdopodobieństwa że sygnał otrzymany na wejściu pochodzi z danych treningowych a nie z generatora. Zadaniem G jest wytwarzać dane zmuszające sieć D do pomyłki. Jest to odpowiednik algorytmu min-max, czyli metodzie minimalizowania maksymalnych możliwych strat. Obu agentów można stworzyć używając głębokich sieci neuronowych, ograniczając proces treningu do wstecznej propagacji błędów. Po publikacji dokumentu prezentującego działanie modelu, pojawiły się dziesiątki aplikacji przypominających tworzenie „sztuki”. Generowane były nie tylko obrazy, ale również muzyka i książki.

Jest to architektura skomponowana z dwóch sieci przeciwstawionych wobec siebie. Zaprojektowane na uniwersytecie w Montrealu (gdzie powstało większość przełomów dotyczących neuronów) przez największe obecnie autorytety w dziedzinie. GAN obudził duże nadzieje na szybkie i „twórcze” działania algorytmów, jego najczęstszym zastosowaniem jest tworzenie komputerowych „dzieł sztuki”. Działa to w taki sposób że, jedna sieć generuje kandydatów, a druga ich ocenia wytworzone obiekty. W ten sposób obie sieci uczą się od siebie wzajemnie. [5]

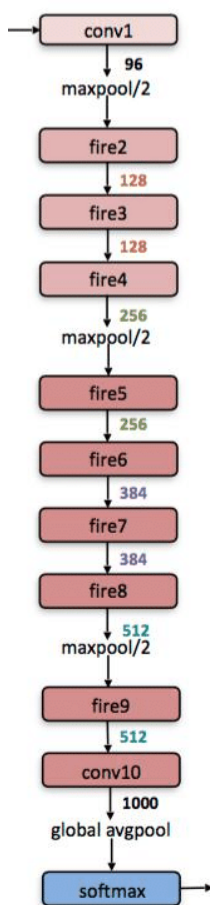


Rysunek 4.9: Architektura sieci ResNet

4.9. GENERATIVE ADVERSARIAL NETWORK



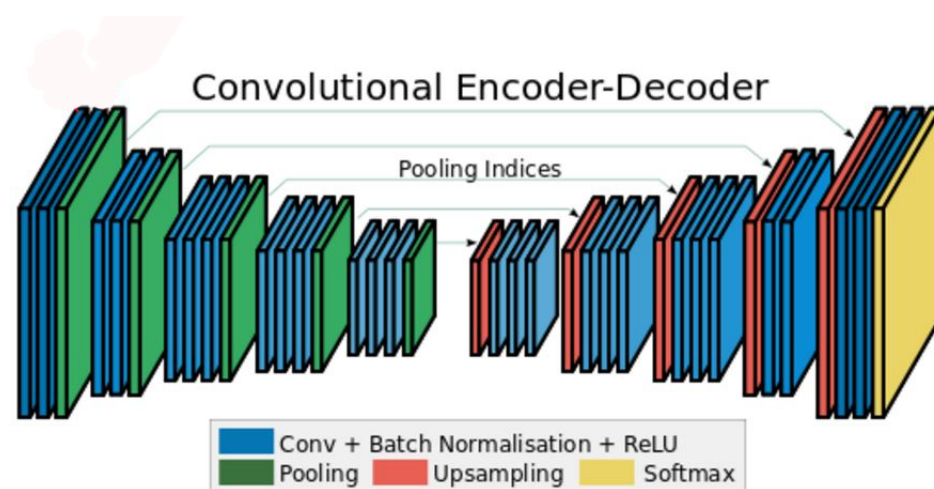
Rysunek 4.10: Wizualizacja architektury sieci YOLO



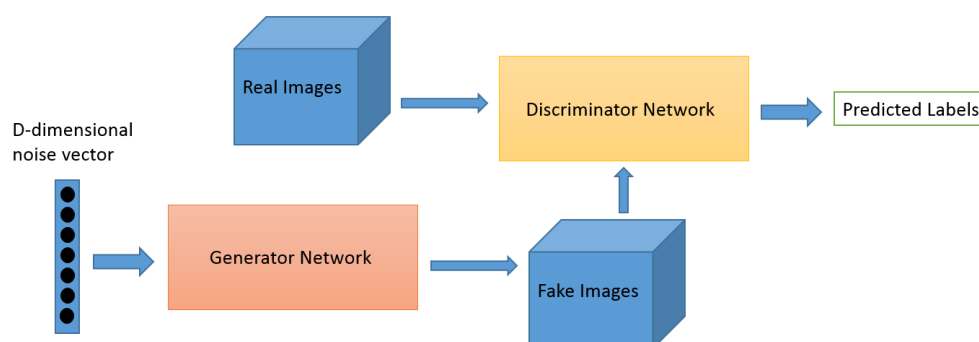
Rysunek 4.11: Architektura sieci SqueezeNet

CNN architecture	Compression Approach	Data Type	Original → Compressed Model Size	Reduction in Model Size vs. AlexNet	Top-1 ImageNet Accuracy	Top-5 ImageNet Accuracy
AlexNet	None (baseline)	32 bit	240MB	1x	57.2%	80.3%
AlexNet	SVD	32 bit	240MB → 48MB	5x	56.0%	79.4%
AlexNet	Network Pruning	32 bit	240MB → 27MB	9x	57.2%	80.3%
AlexNet	Deep Compression	5-8 bit	240MB → 6.9MB	35x	57.2%	80.3%
SqueezeNet (ours)	None	32 bit	4.8MB	50x	57.5%	80.3%
SqueezeNet (ours)	Deep Compression	8 bit	4.8MB → 0.66MB	363x	57.5%	80.3%
SqueezeNet (ours)	Deep Compression	6 bit	4.8MB → 0.47MB	510x	57.5%	80.3%

Rysunek 4.12: Porównanie rozmiarów modelu dla architektur SqueezeNet i AlexNet. (z publikacji IandolaMAHDK16)



Rysunek 4.13: Wizualizacja architektury sieci SegNet



Rysunek 4.14: Wysokopoziomowe moduły sieci GAN

Rozdział 5.

Testy wydajności

Rozdział przedstawia praktyczne wykorzystanie omówionych wcześniej mechanizmów. Autor wybrał kilka z omawianych w poprzednim rozdziale architektur i wykonał testy wydajności na jednym zbiorze danych. Porównanie ma przedstawiać czas uczenia na modelach z wcześniej ustawionymi parametrami.

5.1. Dane

Zdjęcia przedstawiają prześwietlenia płuc przygotowane i przeanalizowane przez zespół złożony z: Daniel S. Kermany, Michael Goldbaum, Wenjia Cai, Carolina C.S. Valentim, Huiying Liang, Sally L. Baxter, Alex McKeown, Ge Yang, Xiaokang Wu, Fangbing Yan, Justin Dong, Made K. Prasadha, Jacqueline Pei, Magdalene Y.L. Ting, Jie Zhu, Christina Li, Sierra Hewett, Jason Dong, Ian Ziyar, Alexander Shi, Runze Zhang, Lianghong Zheng, Rui Hou, William Shi, Xin Fu, Yaou Duan, Viet A.N. Huu, Cindy Wen, Edward D. Zhang, Charlotte L. Zhang, Oulan Li, Xiaobo Wang, Michael A. Singer, Xiaodong Sun, Jie Xu, Ali Tafreshi, M. Anthony Lewis, Huimin Xia, Kang Zhang. Obrazy zostały udostępnione z licencją Creative Commons 4.0. [44]

Dane złożone są z:

- 5862 obrazów,
- podzielone na 2 kategorie,
- rozłożone w 3 katalogach,
 - * test – 234 zdrowe płuca, 390 z zapaleniem płuc,

- * train – 1341 zdrowe płuca, 3875 z zapaleniem płuc,
- * val – 8 zdrowe płuca, 8 z zapaleniem płuc.

Ilość danych na możliwości głębokiego uczenia sieci neuronowych jest niewielka. Gdyby zwiększyć ilość sygnałów wejściowych kilkunastokrotnie, każda nowoczesna architektura bez problemu uzyskałaby wynik zbliżony do nieomylnego, powyżej 99,5%. Zapalenie wywołane wirusem i bakteriami jest w jednym katalogu, dlatego algorytm powinien nie odróżniać między sobą dwóch stanów chorobowych. Zapalenie płuc może być wywołane również *Mycoplasma* i grzyby, jednak te dwie kategorie nie zostały umieszczone w zbiorze danych. Obrazy rentgenowskie klatki piersiowej (przód-tył) zostały wybrane z kohort pacjentów pediatrycznych w wieku od jednego do pięciu lat z Centrum Medycznego Kobiet i Dzieci w Guangzhou. Wszystkie zdjęcia zostały wykonane w ramach rutynowej opieki klinicznej pacjentów.

Zdjęcia rentgenowskie zostały przygotowane pod kątem analizy. Wszystkie radiogramy klatki piersiowej zostały przeszukane pod kątem kontroli jakości, usuwając wszystkie skany nieczytelne oraz będące niskiej jakości. Diagnozy dotyczące zawartości obrazów zostały ocenione przez zespół dwóch lekarzy specjalistów, a następnie przefiltrowane przez kolejnego lekarza celem usunięcia ewentualnych błędów.

5.2. Testowane architektury

Wybrane architektury, na których zestaw został przetestowany:

- ResNet,
- VGG,
- ResNeXt,
- Wide Residual Network,
- Inception,
- DenseNet.

Architektury te zostały wybrane na szereg zastosowań komercyjnych w rozwiązywaniu zawodów w serwisie Kaggle, gdzie uczestnicy wybierają algorytmy z całego repertuaru uczenia maszynowego, by zdobyć

wysokie nagrody finansowe. Przez ostatnie dwa lata serwis został zdominowany przez algorytmy używające głębokiego uczenia sieci, głównie ze względu na łatwość implementacji i uniwersalność zastosowań. Osoby, które potrafią świetnie i szybko stroić sieć, zdobywają wysokie nagrody w zawodach i hackatonach oraz zyskują propozycje zawodowe z wysokim uposażeniem. Kolejną zaletą architektur jest mnogość narzędzi i instrukcji wspierających przenoszenie uczenia na nowe domeny. Popularna sieć neuronowa zawiera często zestaw wskazówek, które warstwy należy dostroić, które wytrenować od nowa, co daje bardzo szybkie przeniesienie z idei do przystępnie działających modeli.

5.2.1. Środowisko obliczeniowe

Sprzęt, na którym zostały wykonane prace:

- Intel® Xeon® Processor E5-2630 v4 (10 rdzeni, 20 wątków),
- GeForce GTX 1070 Ti (8Gb).

Narzędzia programistyczne używane do wykonywania obliczeń:

- Linux Mint 18.3 Sylvia (GNU/Linux 4.13.0-41-generic x86_64),
- conda 4.5.11,
- Python 3.6.5,
- Tensorflow 1.9.0,
- Keras 2.2.2,
- PyTorch 0.3.1.post2,
- fastai.

Sposób przygotowania środowiska pracy z danymi w systemie typu UNIX jest identyczny jak dla programistów tego systemu. Należy zainstalować wybraną wersję środowiska Python (dokładna wersja zależy od wybranych bibliotek, jednak obecnie wszystkie rozwijane utrzymują wsparcie w pierwszej kolejności dla wersji Python 3.5 i wyższych). Dla ułatwienia zarządzania paczkami sugeruje się instalację oprogramowania Anaconda na maszynie roboczej. Jest to zestaw narzędzi i bibliotek używanych do pracy z danymi. Anaconda potrafi tworzyć środowiska wirtualne, zarządzać wersjami bibliotek unikając

tw. piekła zależności i do czego nie wymaga uprawnień roota w systemie. Stanowi to częsty problem podczas korzystania z maszyn współdzielonych na których bez uprawnień administratora nie można zainstalować bibliotek korzystających z urządzeń GPU.

Trudnością w wykonywaniu eksperymentów na sieciach neuronowych jest możliwość replikacji wyników przez innych. Nawet znając założenia eksperymentu i mając ten sam zestaw danych wejściowych, dość często można spotkać się z sytuacją, kiedy wyniki obliczeń i dokładność będą się trochę różniły między sobą. Taki stan rzeczy wynika ze specyfiki zagadnienia i wpływ mają tutaj wartości losowe wag, wybrane progi oraz hiperparametry dobierane przy uruchamianiu algorytmu. Wszystkie te elementy mogą doprowadzić do znalezienia zupełnie innego minimum lokalnego na płaszczyźnie badanej przez algorytm. Aby zapobiec rozbieżności wyników między kolejnymi treninami sieci, przedstawia się tutaj szczegółowy opis procesu.

5.3. Proces eksperymentu

Należy zacząć od przygotowania danych oraz struktury katalogów. Obrazy podzielone są na trzy katalogi, kolejno:

- test,
- train,
- val.

Jest to de facto standard struktury ułożenia danych. W każdym z wyżej wymienionych katalogów zdjęcia zostały ułożone w odpowiadającej klasie katalogu:

- normal,
- pneumonia.

Podział danych na zestawy treningowe, uczące i walidacyjne zazwyczajowo w proporcjach 70%/25%/5%. Tutaj zastosowano proporcje 89%/11,8%/0,2%. Skrypt, który przygotowuje algorytm, jest podobny dla wszystkich architektur. Jest to naturalne, ponieważ określa się w nim hiperparametry dla algorytmu. Po wielokrotnych eksperymentach na różnych parametrach, okazuje się, że użyta karta graficzna

dość szybko wyczerpuje ograniczenia pamięciowe, a załadowanie całego zbioru danych jest niemożliwe. Zmusza to użytkownika do skalowania zdjęć do dużo niższej rozdzielczości. Najmniejszym wspólnym mianownikiem dla wszystkich zastosowanych architektur jest przeskalowanie zdjęć do rozmiaru 400 x 400 pikseli pozostawiając 3 warstwy na kolor. Pozostawiona jest również liczba epok dla każdej z architektury dla wyrównania szans uczenia. Współczynnik uczenia został naszytywno ustawiony na wartość 0,01. W późniejszych badaniach zastosowany został algorytm wygaszania stałej uczenia, czyli zmianę wraz ze znajdowaniem kolejnych minimów lokalnych płaszczyzny funkcji szukanej przez sieć.

Dla uniknięcia tworzenia nowych modeli, co na dostępnym sprzęcie wymagałoby tygodni obliczeń dla każdej z architektur, użyto w eksperymencie modeli uczonych na zawody ImageNet. Każdy model jest uczony na zbiorze 1,2 miliona zdjęć przydzielonych do 1000 klas.

Eksperymenty zostały wykonane w kolejności od najstarszej architektury spełniającej wymóg klasyfikacji obrazów, który został ustalony na powyżej 80%. Następnie każda z architektur przechodzi strojenie indywidualne, tak by uzyskać najwyższy możliwy jej wynik. Zwycięzca otrzymuje możliwość honorowego porównania pomiaru uczenia zarówno na CPU oraz GPU.

5.3.1. Przegląd danych uczących

Na początek warto zaznajomić się z wyglądem sygnałów wejściowych, ich strukturą i parametrami. Czyszczenie danych to zazwyczaj większość procesu pracy z danymi. Tutaj jednak zostały one skatalogowane i przystosowane do eksperymentów. Jednak zawsze należy korzystać z dobrych praktyk i sprawdzić przynajmniej kilka losowych obiektów pod kątem poprawności.

```
~'PNEUMONIA', 'NORMAL',  
~\['NORMAL2-IM-1440-0001.jpeg',  
~'NORMAL2-IM-1437-0001.jpeg',  
~'NORMAL2-IM-1431-0001.jpeg',  
~'NORMAL2-IM-1436-0001.jpeg',  
~'NORMAL2-IM-1430-0001.jpeg']
```

Listing 5.1: Podgląd danych

```
PATH = "~/data/chest_xray/"  
os.listdir(PATH)  
files = os.listdir(f'{PATH}val/normal')[ :5]
```

Listing 5.2: Wyświetlenie struktury danych

Struktura nie budzi podejrzeń. Mając dostęp do maszyny wyposażonej w Jupyter Notebook, można w prosty sposób podejrzeć wybrany obraz. Praktyka ta jest szczególnie zalecana podczas pracy na maszynie lokalnej, jeszcze przed uruchomieniem na środowisku obliczeniowym.

Dane zdjęcia dla komputera wyglądają następująco:

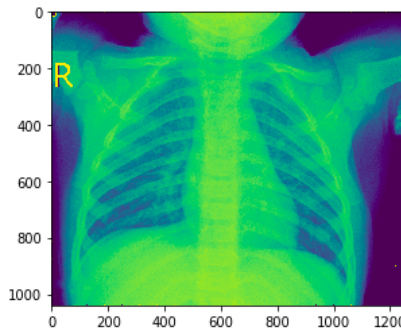
```
'img.shape'  
(1040, 1272)  
'img[:4,:4]'  
array([[169, 171, 156, 167],  
       [174, 159, 156, 157],  
       [168, 158, 167, 255],  
       [169, 169, 255,  0]], dtype=uint8)
```

Listing 5.3: Struktura obrazu w formie macierzy

```
plt.imshow (img =  
    plt.imread(f'{PATH}val/normal/{files[4]}'))
```

Listing 5.4: Wyświetlenie obrazu w środowisku graficznym

Warto wybrać kilka losowych zdjęć dla potwierdzenia ogólnej poprawności danych. Nie sprawdzi się w ten sposób wszystkich danych, ale



Rysunek 5.1: Losowy plik z zestawu walidacyjnego.

pozwoli to na wstępny ogląd z czym się pracuje.

5.3.2. Wyniki nauczania

Kolejnym wspólnym elementem dla każdego z programów głębokiego uczenia maszynowego jest przeglądanie danych wynikowych i analiza przypadków, w których sieć gorzej sobie radzi albo radzi sobie nadzwyczaj dobrze. Powszechną praktyką jest samodzielne przejrzanie kilku przykładów następujących kategorii:

- kilka losowo wybranych poprawnie sklasyfikowanych odpowiedzi,
- kilka losowo wybranych niepoprawnie sklasyfikowanych odpowiedzi,
- odpowiedzi dla każdej z klas z najwyższą pewnością (prawdopodobieństwem) poprawnie sklasyfikowane,
- odpowiedzi dla każdej z klas z najwyższą pewnością (prawdopodobieństwem) niepoprawnie sklasyfikowane,
- odpowiedzi najbardziej niepewne, najbliższe przejścia do innej klasy.

Wyświetlenie po kilka obrazów z każdej z powyższych kategorii pozwoli zrozumieć dlaczego algorytm zachowuje się w dany sposób i znacząco ułatwia jego modyfikacje. Jak wspomniano we wcześniejszych rozdziałach, uczenie głębokie jest jeszcze praktyką skazaną na metodykę prób i błędów, dlatego wizualizacja jest najprostszym sposobem na uwidocznienie błędów.

5.4. Optimalizacja wyników

5.4.1. Wybór stałej uczenia

Współczynnik uczenia to jeden z najbardziej znaczących hiperparametrów, jakie można kontrolować. Definiuje on tempo aktualizacji parametrów sieci. Jest to jedna z najtrudniejszych wartości do określenia. Do optymalizacji wyników pomocna jest technika opisana przez Leslie N. Smith'a, nazywana cyklicznymi współczynnikami stałej uczenia do trenowania sieci neuronowych (ang. *Cyclical Learning Rates for Training Neural Networks*). W założeniu technika ta ma całkowicie wyeliminować potrzebę ciągłych eksperymentów w celu znalezienia najlepszych wartości i ustawienia harmonogramu nastawiania globalnych wartości stałej uczenia. Zamiast stale (monotonicznie) obniżać szybkość uczenia się, metoda ta pozwala cyklicznie modyfikować wartość uczenia pomiędzy ustalonymi wartościami krańcowymi minimum i maksimum. Doświadczenie pokazuje (i testy wykonane w publikacji), że wykonany trening osiąga lepszą dokładność klasyfikacji bez potrzeby ręcznego strojenia, i to już w zaledwie kilku iteracjach algorytmu. Technika zmiennych parametrów uczenia potrafi z założenia samodzielnie określić odpowiednie ramy parametrów liniowo zwiększając stopę uczenia przez kilka epok. [42]

5.4.2. Sztuczne zwiększenie ilości danych

Zwiększając ilość epok można dostrzec, że sieć po przekroczeniu pewnej granicy zależnej od ilości posiadanych danych spotyka się z problemem przeuczenia. Oznacza to, że model przestaje uczyć się rozpoznawać konkretne cechy obrazu, a zaczyna uczyć się na pamięć konkretnych obrazów ze zbioru treningowego, tracąc umiejętność uogólniania konkretnych klas danych. Doprowadza to do sytuacji, kiedy zestaw treningowy jest zapamiętany i rozpoznawany prawidłowo dla każdego obiektu, ale nowe dane, niespotkane wcześniej przez sieć, są rozpoznawane gorzej niż w przypadku, kiedy sieć umiałaby generalizować na podstawie cech obrazu. Dobrym sposobem na uniknięcie problemu przeuczenia jest dostarczenie większej ilości różnorodnych danych. Technika tworzenia nowych danych z istniejących nazywa się powiększaniem danych (ang. *data augmentation*). Jest to zaawanso-

wany proces, często pomijany w książkach ze względu na trudności w implementacji i zwyczajowy brak gotowych rozwiązań w najpopularniejszych bibliotekach. Proces zwiększania ilości danych w uczeniu maszynowym polega na losowej zmianie obrazów w procesie powielania obrazów treningowych. Zmiana jest drobną modyfikacją, nie mającą wpływu na główne cechy, w tym na ostateczne rozpoznanie obrazu. Najlepszymi operacjami powielającymi dane są:

- poziome i pionowe odbicie (jeśli odwrócony obraz ma sens, np. zdjęcia satelitarne),
- zbliżanie,
- obracanie obrazu o kilka stopni (kąt obracania powinien być niewielki).

Konwolucyjna sieć neuronowa jest w stanie nauczyć się lepiej rozpoznawać cechy zdjęcia, jeśli otrzyma kilka modyfikowanych kopii tego samego obrazu. Należy jednak pamiętać, że nie jest to metoda pozwalająca uzyskać setki obiektów uczących z każdego przykładu – tutaj znów ryzykuje się przeuczeniem. Zwyczajowo pięć sztuk z każdego obiektu pozwala zwiększyć znacząco zestaw uczący bez ryzyka przeuczenia. Jak widać poniżej na przykładzie architektury ResNet34, dodanie sztucznie wygenerowanych danych znacząco zwiększyło jakość klasyfikacji, bo aż o 12,5%. Niestety metoda nie jest jeszcze powszechnie stosowana, co wynika po części z braku styczności z niewielką ilością danych badaczy dużych ośrodków takich jak DeepMind czy Microsoft AI Research. W największych laboratoriach programiści mają do dyspozycji ogromne ilości danych i na żądanie otrzymują zasoby na pozyskanie dodatkowych danych z centrów danych. Z tego powodu technika powielania nie ma odzwierciedlenia w bibliotekach rozwijanych przez duże ośrodki badawcze.

5.4.3. Cykliczny współczynnik uczenia

Kolejną techniką poprawienia jakości uczenia jest zastosowanie algorytmu gradientu spadkowego z ponownym uruchamianiem. Metoda ta polega na wygaszaniu współczynnika uczenia, przez zmniejszenie jego wartości w trakcie pracy algorytmu. Następnie wykonywana jest operacja próby wyjścia z minimum lokalnego celem znalezienia prawidłowej przestrzeni wag, takiej która będzie cechowała się stabilnością

dla większej gamy przykładów, prócz samej dokładności. Znow cellem jest generalizowanie rozpoznawanej klasy, a nie uczenie się wszystkich przykładów. [43]

5.5. Analiza wyników

Najważniejszą miarą wydajności sieci jest wskaźnik, jak dobrze klasyfikuje nowe dane. Poważnym błędem jest założenie, że sieć jest w stanie nauczyć się w 100% rozpoznawać wszystkie elementy. Analiza zawiera trzy parametry, które wykazują, w jaki sposób konkretne architektury osiągają najwyższe możliwe osiągi na dostępnym sprzęcie. Należy zaznaczyć, iż w przypadku kart graficznych z większą ilością pamięci wyniki znacząco uległyby zmianie. Wynika to z faktu, iż cały zestaw uczący jest ładowany do pamięci i w przypadku bardziej rozbudowanych sieci należy obrazy najpierw przeskalować tak, by nie otrzymać błędu braku dostępnej pamięci. Dzieje się tak szczególnie często w trakcie stosowania sztucznego powielania danych.

W tej pracy przyjęto dwa scenariusze reakcji na problem braku pamięci. Pierwszy polega na zmniejszeniu rozmiarów obrazów do rozdzielczości pozwalającej wszystkim architekturom na wytrenowanie od początku do końca z wszystkimi modyfikacjami algorytmu. Metoda najmniejszego wspólnego mianownika pozwala ocenić skuteczność bez uwzględniania ograniczeń sprzętowych. Drugi scenariusz zakłada największą możliwą rozdzielczość tylko dla podstawowego uczenia sieci, nie uwzględniając zasobochłonnego strojenia.

Dla pełnej nauki ze strojeniem (pełnym) określone zostały następujące parametry:

- Ilość epok: 6,
- Krok uczenia: 0,01,
- Rozmiar obrazu wejściowego: ilość pikseli jest zmienna. Ograniczeniem jest ilość parametrów sieci. Dla kompaktowych, takich jak szczątkowe sieci neuronowe, używana karta graficzna jest w stanie przechować nawet obrazy nawet do rozmiaru powyżej 500 pikseli. Dla tych największych, jak DenseNet należy ograniczyć rozmiar sygnału wejściowego do 200 pikseli.

Dla podstawowego uczenia sieci bez dodatkowych technik usprawniających model dobrano parametry:

- Ilość epok: 6,
- Krok uczenia: zmienny, wyliczany algorytmem dla różnych warstw od 0,001 do 1,
- Rozmiar obrazu wejściowego: zmienny dla każdej architektury ustalany indywidualnie wg. maksymalnie możliwego rozmiaru.

Wartości po podstawowym nauczaniu sieci:

Sieć	Rozmiar wejścia	Dokładność	Błąd treningowy	Błąd w
ResNet34	500	93,75%	6,67%	9,31%
VGG19	350	100%	8,10%	8,10%
Wide Residual Network	350	93,75%	4,22%	25,64%
ResNeXt 101	350	100%	4,67%	4,86%
Inception v4	350	7,46%	8,98%	93,75%
DenseNet 201	350	100%	3,56%	3,82%

Wartości po nauczaniu sieci ze strojeniem:

Sieć	Rozmiar wejścia	Dokładność	Błąd treningowy	Błąd walidacyjny
ResNet34	300	100%	5,45%	3,22%
VGG19				
ResNeXt				
Inception v4				
DenseNet 201				

Trening sieci ze strojeniem jest zadaniem wymagającym sporej dozy cierpliwości. Nie można uruchomić algorytmu uczącego z nadzieją na zadowalające wyniki. Rozmiar pamięci potrzebnej na TTA, cykliczne

współczynniki uczenia, czy stochastic gradient descent albo with re-starts (jak to po polsku nazwać?) wzrasta wielokrotnie z każdą kolejną epoką. Należy dobierać parametry metodą prób i błędów, starając się maksymalnie wykorzystać dostępny sprzęt. Hiperparametry, na które należy zwrócić szczególną uwagę to: rozmiar sygnałów wejściowych, wybrane typy próbkowania przekształceń obrazu (TTA), ilość cykli dla każdej epoki.

5.5.1. ResNet

ResNet jest architekturą najłatwiejszą do wytrenowania. Jej kompaktowa struktura pozwala zmieścić cały zbiór danych w rozmiarze 500 pikseli. Również po dodaniu sztucznie wygenerowanych danych, niewielka ilość parametrów bez problemu pozwala na trenowanie w ograniczonych pamięciowo środowiskach. Jest to świetna wiadomość dla osób pracujących na pojedynczych maszynach GPU. Wstępne nauczanie sieci dało świetny rezultat widoczny poniżej.

Słowem wyjaśnienia, dokładność sieci na poziomie 100%, udało się osiągnąć tworząc duży rozmiar sygnału wejściowego, dlatego sieć jest w stanie dokładniej rozróżnić cechy występujące na obrazie. Stosunkowo prosty podział zbioru uczącego na dwie klasy, umożliwia klasyfikację z prostym podziałem płaszczyzny. Domena obrazowania medycznego ma zaletę wyłonienia określonej (zazwyczaj jednej) cechy obrazu bez szumu środowiskowego. Przez szum rozumiane jest otoczenie obrazu (pozostałe przedmioty na scenie), specyficzne ułożenie czy kąt pod jakim został wykonany obraz. Można to porównać do rysowania podziału liczb ujemnych i dodatnich na osi x. Błąd zestawu walidacyjnego jest niższy ze względu na wiele czynników. Błąd zestawu treningowy jest średnią strat ze wszystkich partii uczących, model zmieniając się w czasie zmniejsza błąd, ale pozostają wpływy z wczesnych etapów uczenia. Drugim aspektem jest mechanizm odrzucania połączeń, aktywny w trakcie uczenia (dla przypomnienia, zapobiega on przeuczeniu sieci). Mechanizm ten jest wyłączony w trakcie walidacji.

5.5.2. VGG

5.5.3. ResNeXt

5.5.4. Wide Residual Network

5.5.5. Inception

5.5.6. DenseNet

Najpopularniejsza architektura dla uczenia zdjęć. Jest bardzo szybka w trenowaniu nowych modeli i posiada implementację w każdej bibliotece głębokiego uczenia. Najlepszy wynik jaki autor zdołał uzyskać:

5.5.7. Porównanie czasu uczenia (CPU i GPU)

Sekcja poświęcona na uświadomienie, jak wielka przepaść w czasie uczenia istnieje między uczeniem modelu na procesorze jednostki centralnej komputera, a procesorze jednostki graficznej. Trenowanie obrazów odbywa się tylko na ostatnich warstwach architektury ResNet, ponieważ uczenie całości zajęłoby wiele tygodni na zwykłym komputerze klasy PC. Oba pomiary dotyczą już przygotowanej sieci z dostrojeniem, a hiperparametry pozostają takie same, jak w najlepszym wyniku uczenia sieci w poprzednich sekcjach. Do pomiaru czasu użyto prostego narzędzia UNIX'owego „time”.

Parametr	CPU	GPU	CPU ze strojeniem	GPU ze strojeniem
Czas	10,2s	12,4s	2612s	
Dokładność	100%	93,7%	100%	
Błąd treningowy	8,5%	8%	7,5%	
Błąd walidacyjny	10,2%	10%	3,7%	

5.6. Podsumowanie

Pierwszym wnioskiem, jaki nasuwa się po przeprowadzeniu testów wydajności, jest: nie zaczynać przygody z głębokimi sieciami neuronowymi.

wymi bez dostępu do procesora graficznego ze średniej półki cenowej. Oczekiwanie na wyniki używając jedynie CPU zniechęci każdego do eksperymentów, a na tym obecnie polega dobieranie świetnych modeli. Wybierając kartę graficzną również należy się kierować odpowiednio dużą pamięcią. Spora część zbioru danych uczących jest ładowana do pamięci GPU, stąd zaleca się minimum 6 GB.

Wpływ wybranej architektury na wynik ma znaczenie malejące z każdą nową siecią. Zbliżając się do blisko stuprocentowej skuteczności rozpoznawania obrazów trudno jest stwierdzić, że istnieją wyzwania w tej dziedzinie. Należałoby się raczej skupić na bezpieczeństwie sieci i zabezpieczeniach przed próbami oszukania. Ataki stają się popularne, kiedy agenci automatyczni zostają wdrożeni na szeroką skalę.

Dużo ważniejsze od ułożenia kolejnych warstw neuronów okazują się techniki pozwalające optymalizować znajdowanie globalnego minimum funkcji określającej model. Nowe techniki pojawiające się z każdym miesiącem pozwalają na skuteczne wykorzystanie algorytmu przez osoby nieznające matematyki stojącej za algorytmami głębokiego uczenia.

Podsumowanie

Głębokie sieci neuronowe w ciągu ostatnich kilku lat stały się ogólnodostępnym narzędziem. Wykorzystanie ich zminiło postać z zastosowań naukowych, na bardziej uniwersalne mechanizmy wspierające życie codzienne.

Spis rysunków

1.1.	Wizualizacja uproszczonego modelu neuronu mózgowego.	16
1.2.	Wizualizacja prostego sztucznego neuronu.	16
1.3.	Prosta reprezentacja neuronu.	18
1.4.	Prosta sieć neuronowa złożona z dwóch warstw.	19
1.5.	Wykres funkcji sigmoidalnej	23
1.6.	Wykres funkcji tangensu hiperbolicznego	24
1.7.	Wykres rektyfikowanej jednostki liniowej	24
1.8.	Wykres nieszczelnej rektyfikowanej jednostki liniowej .	25
1.9.	Wykres obliczeniowy dla funkcji $J(a, b, c) = 3(a + bc)$.	27
2.1.	Przykładowa struktura sieci typu feedforward.	32
2.2.	Wartości zerowe na krawędziach macierzy tworzą mar- gines.	36
2.3.	Operacja łączenia MaxPooling.	37
2.4.	Pojedynczy neuron ze sprzężeniem zwrotnym.	39
2.5.	Wsteczna propagacja błędu w czasie.	40
2.6.	Wizualizacja architektury FCN przeznaczonej do seg- mentacji obrazu.	41
3.1.	Logo biblioteki Tensorflow	46
3.2.	Logo biblioteki Keras	49
3.3.	Logo biblioteki PyTorch	51
3.4.	Logo biblioteki Tensorflow.js	52
3.5.	Logo biblioteki Paddle	55
3.6.	Logo biblioteki MXNet	56

3.7. Logo biblioteki Caffe2	58
3.8. Logo biblioteki ML.NET	60
3.9. Logo biblioteki CNTK	62
4.1. Wydajność architektury względem ilości operacji potrzebnych do przejścia sygnału przez nią.	66
4.2. Architektura sieci LeNet	66
4.3. Współczynnik błędu po kolejnych iteracjach na zbiorze danych.	70
4.4. Wizualizacja architektury sieci AlexNet	70
4.5. Klasyczna architektura sieci VGG-16	73
4.6. Porównanie architektury warstwowej różnych konfiguracji VGG	75
4.7. Architektura sieci Inception v3	76
4.8. Moduł Incepcja	76
4.9. Architektura sieci ResNet	83
4.10. Wizualizacja architektury sieci YOLO	84
4.11. Architektura sieci SqueezeNet	84
4.12. Porównanie rozmiarów modelu dla architektur SqueezeNet i AlexNet. (z publikacji IandolaMAHDK16)	85
4.13. Wizualizacja architektury sieci SegNet	85
4.14. Wysokopoziomowe moduły sieci GAN	85
5.1. Losowy plik z zestawu walidacyjnego.	93

Bibliografia

- [1] Alex Krizhevsky, Ilya Sutskever i Geoffrey E Hinton. “ImageNet Classification with Deep Convolutional Neural Networks”. W: *Advances in Neural Information Processing Systems 25*. Wyed. F. Pereira i in. Curran Associates, Inc., 2012, s. 1097–1105. URL: <http://papers.nips.cc/paper/4824-imagenet-classification-with-deep-convolutional-neural-networks.pdf>.
- [2] Ian Goodfellow, Yoshua Bengio i Aaron Courville. *Deep Learning*. <http://www.deeplearningbook.org>. MIT Press, 2016.
- [3] Nitish Srivastava i in. “Dropout: A Simple Way to Prevent Neural Networks from Overfitting”. W: *Journal of Machine Learning Research* 15 (2014), s. 1929–1958. URL: <http://jmlr.org/papers/v15/srivastava14a.html>.
- [4] *Fast.ai Making neural nets uncool again*. URL: <http://www.fast.ai/> (term. wiz. 11.09.2017).
- [5] Ian Goodfellow i in. “Generative Adversarial Nets”. W: *Advances in Neural Information Processing Systems 27*. Wyed. Z. Ghahramani i in. Curran Associates, Inc., 2014, s. 2672–2680. URL: <http://papers.nips.cc/paper/5423-generative-adversarial-nets.pdf>.
- [6] Christian Szegedy i in. “Going Deeper with Convolutions”. W: *CoRR* abs/1409.4842 (2014). arXiv: 1409.4842. URL: <http://arxiv.org/abs/1409.4842>.
- [7] Yann Lecun i in. “Gradient-based learning applied to document recognition”. W: *Proceedings of the IEEE*. 1998, s. 2278–2324.
- [8] Adnan Qayyum i in. “Medical Image Retrieval using Deep Convolutional Neural Network”. W: *CoRR* abs/1703.08472 (2017). arXiv: 1703.08472. URL: <http://arxiv.org/abs/1703.08472>.

- [9] Kaiming He i in. “Deep Residual Learning for Image Recognition”. W: *CoRR* abs/1512.03385 (2015). arXiv: 1512.03385. URL: <http://arxiv.org/abs/1512.03385>.
- [10] Shaoqing Ren i in. “Faster R-CNN: Towards Real-Time Object Detection with Region Proposal Networks”. W: *CoRR* abs/1506.01497 (2015). arXiv: 1506.01497. URL: <http://arxiv.org/abs/1506.01497>.
- [11] Vinod Nair i Geoffrey E. Hinton. “Rectified Linear Units Improve Restricted Boltzmann Machines”. W: *Proceedings of the 27th International Conference on International Conference on Machine Learning*. ICML’10. Haifa, Israel: Omnipress, 2010, s. 807–814. URL: <http://dl.acm.org/citation.cfm?id=3104322.3104425>.
- [12] Saining Xie i in. “Aggregated Residual Transformations for Deep Neural Networks”. W: *CoRR* abs/1611.05431 (2016). arXiv: 1611.05431. URL: <http://arxiv.org/abs/1611.05431>.
- [13] Karen Simonyan i Andrew Zisserman. “Very Deep Convolutional Networks for Large-Scale Image Recognition”. W: *CoRR* abs/1409.1556 (2014). arXiv: 1409.1556. URL: <http://arxiv.org/abs/1409.1556>.
- [14] Matthew D. Zeiler i Rob Fergus. “Visualizing and Understanding Convolutional Networks”. W: *CoRR* abs/1311.2901 (2013). arXiv: 1311.2901. URL: <http://arxiv.org/abs/1311.2901>.
- [15] Joseph Redmon i in. “You Only Look Once: Unified, Real-Time Object Detection”. W: *CoRR* abs/1506.02640 (2015). arXiv: 1506.02640. URL: <http://arxiv.org/abs/1506.02640>.
- [16] Forrest N. Iandola i in. “SqueezeNet: AlexNet-level accuracy with 50x fewer parameters and <1MB model size”. W: *CoRR* abs/1602.07360 (2016). arXiv: 1602.07360. URL: <http://arxiv.org/abs/1602.07360>.
- [17] Vijay Badrinarayanan, Ankur Handa i Roberto Cipolla. “SegNet: A Deep Convolutional Encoder-Decoder Architecture for Robust Semantic Pixel-Wise Labelling”. W: *CoRR* abs/1505.07293 (2015). arXiv: 1505.07293. URL: <http://arxiv.org/abs/1505.07293>.

- [18] Ahmed Menshawy Giancarlo Zaccone Md. Rezaul Karim. *Deep Learning with TensorFlow*. Packt Publishing, 2017.
- [19] Ryszard Tadeusiewicz. *Odkrywanie właściwości sieci neuronowych przy użyciu programów w języku C#*. 1st. Kraków: Polska Akademia Umiejętności, 2007.
- [20] Shaohuai Shi i in. “Benchmarking State-of-the-Art Deep Learning Software Tools”. W: *CoRR* abs/1608.07249 (2016). arXiv: 1608.07249. URL: <http://arxiv.org/abs/1608.07249>.
- [21] Tianqi Chen i in. “MXNet: A Flexible and Efficient Machine Learning Library for Heterogeneous Distributed Systems”. W: *CoRR* abs/1512.01274 (2015). arXiv: 1512.01274. URL: <http://arxiv.org/abs/1512.01274>.
- [22] Yangqing Jia i in. “Caffe: Convolutional Architecture for Fast Feature Embedding”. W: *CoRR* abs/1408.5093 (2014). arXiv: 1408.5093. URL: <http://arxiv.org/abs/1408.5093>.
- [23] Yangqing Jia i in. “Caffe: Convolutional Architecture for Fast Feature Embedding”. W: *arXiv preprint arXiv:1408.5093* (2014).
- [24] Ryszard Tadeusiewicz. *Sieci Neuronowe*. 1st. Warszawa: Akademicka Oficyna Wydawnicza, 1993.
- [25] *The History of Artificial Intelligence*. URL: <https://courses.cs.washington.edu/courses/csep590/06au/projects/history-ai.pdf> (term. wiz. 11.09.2018).
- [26] *Yangqing Jia*. URL: <http://daggerfs.com/> (term. wiz. 11.09.2017).
- [27] *Labeled Optical Coherence Tomography (OCT) and Chest X-Ray Images for Classification*. URL: <https://data.mendeley.com/datasets/rscbjbr9sj/2> (term. wiz. 11.09.2018).
- [28] *Caffe2 Deep Learning Framework*. URL: <https://developer.nvidia.com/caffe2> (term. wiz. 11.09.2018).
- [29] *Python vs. R (vs. SAS) – which tool should I learn?* URL: <https://www.analyticsvidhya.com/blog/2017/09/sas-vs-vs-python-tool-learn/> (term. wiz. 20.09.2018).
- [30] *Stop Writing Slow Javascript*. URL: <https://ilikekillnerds.com/2015/02/stop-writing-slow-javascript/> (term. wiz. 11.09.2018).

- [31] *TensorFlow: A system for large-scale machine learning*. URL: <https://www.semanticscholar.org/paper/TensorFlow%3A-A-system-for-large-scale-machine-Abadi-Barham/4954fa180728932959997a4768411ff9136aac81> (term. wiz. 11.09.2018).
- [32] *Introducing ML.NET: Cross-platform, Proven and Open Source Machine Learning Framework*. URL: <https://blogs.msdn.microsoft.com/dotnet/2018/05/07/introducing-ml-net-cross-platform-proven-and-open-source-machine-learning-framework/> (term. wiz. 11.05.2018).
- [33] *Deep Learning Libraries by Language*. URL: <http://www.teglor.com/b/deep-learning-libraries-language-cm569/> (term. wiz. 11.09.2019).
- [34] Pal Sujit Gulli Antonio. *Implement neural networks with Keras on Theano and Tensorflow*. 1st. Brimingham, UK: Packt Publishing Ltd., 2017.
- [35] Vishnu Subramanian. *Deep Learning with PyTorch*. Packt, 2018. URL: <http://gen.lib.rus.ec/book/index.php?md5=26f5d5f604442238130e8de8806b01df>.
- [36] *Core Concepts in TensorFlow.js*. URL: <https://js.tensorflow.org/tutorials/core-concepts.html> (term. wiz. 11.09.2018).
- [37] Dr. PKS Prakash; Achyutuni Sri Krishna Rao. *R Deep Learning Cookbook: Solve complex neural net problems with TensorFlow, H2O and MXNet*. Packt Publishing - ebooks Account, 2017. URL: <http://gen.lib.rus.ec/book/index.php?md5=f7e06ac4f57f3f61f78fd488c1133f88>.
- [38] Leif] Leif Larsen [Larsen. *Learning Microsoft Cognitive Services - Second Edition: Leverage Machine Learning APIs to build smart applications*. Packt Publishing, 2017. URL: <http://gen.lib.rus.ec/book/index.php?md5=2ca62cfa2498ca741441b775fe3206b6>.
- [39] Aurlien Gron. *Hands-On Machine Learning with Scikit-Learn and TensorFlow: Concepts, Tools, and Techniques to Build Intelligent Systems*. 1st. O'Reilly Media, Inc., 2017.
- [40] *Accelerating AI with GPUs: A New Computing Model*. URL: <https://blogs.nvidia.com/blog/2016/01/12/accelerating-ai-artificial-intelligence-gpus/> (term. wiz. 11.09.2018).

- [41] *A BRIEF HISTORY OF NEURAL NETWORK ARCHITECTURES*. URL: <https://www.topbots.com/a-brief-history-of-neural-network-architectures/> (term. wiz. 09.09.2017).
- [42] Leslie N. Smith. “No More Pesky Learning Rate Guessing Games”. W: *CoRR* abs/1506.01186 (2015). arXiv: 1506.01186. URL: <http://arxiv.org/abs/1506.01186>.
- [43] Gao Huang i in. “Snapshot Ensembles: Train 1, get M for free”. W: *CoRR* abs/1704.00109 (2017). arXiv: 1704.00109. URL: <http://arxiv.org/abs/1704.00109>.
- [44] *Pneumonia images*. URL: [http://www.cell.com/cell/fulltext/S0092-8674\(18\)30154-5](http://www.cell.com/cell/fulltext/S0092-8674(18)30154-5) (term. wiz. 11.09.2018).
- [45] Sergey Zagoruyko i Nikos Komodakis. “Wide Residual Networks”. W: *CoRR* abs/1605.07146 (2016). arXiv: 1605.07146. URL: <http://arxiv.org/abs/1605.07146>.
- [46] Jonathan Long, Evan Shelhamer i Trevor Darrell. “Fully Convolutional Networks for Semantic Segmentation”. W: *CoRR* abs/1411.4038 (2014). arXiv: 1411.4038. URL: <http://arxiv.org/abs/1411.4038>.
- [47] *THE NEURAL NETWORK ZOO*. URL: <https://www.asimovinstitute.org/author/fjodorvanveen/> (term. wiz. 11.12.2017).
- [48] *Gartner Says Deep Learning Will Provide Best-in-Class Performance for Demand, Fraud and Failure Predictions By 2019*. URL: <https://www.gartner.com/en/newsroom/press-releases/2017-09-20-gartner-says-deep-learning-will-provide-best-in-class-performance-for-demand-fraud-and-failure-predictions-by-2019> (term. wiz. 27.10.2017).
- [49] *Recurrent Neural Networks and Long-Short Term Memory*. URL: <https://towardsdatascience.com/recurrent-neural-networks-and-lstm-4b601dd822a5> (term. wiz. 11.09.2018).
- [50] Saifuddin Hitawala. “Evaluating ResNeXt Model Architecture for Image Classification”. W: *CoRR* abs/1805.08700 (2018). arXiv: 1805.08700. URL: <http://arxiv.org/abs/1805.08700>.
- [51] *We Need To Go Deeper*. URL: <https://knowyourmeme.com/memes/we-need-to-go-deeper> (term. wiz. 11.09.2017).