# Aplikace neutronových sítí

Rekurentní sítě

### Sekvenční data

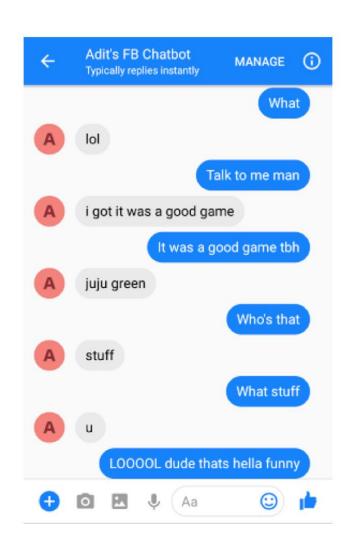
- Text
- Audio
- Video
- Počasí
- Burzy
- ...

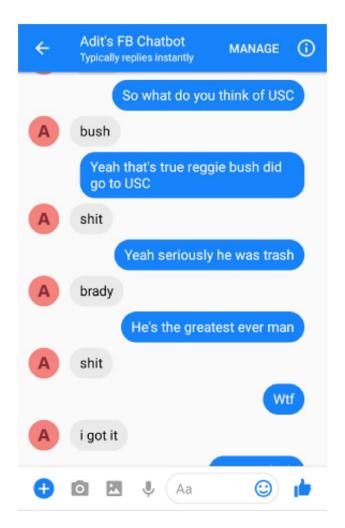
### Automatické generování textu

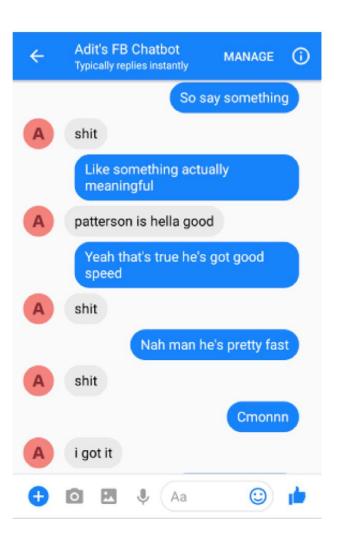
#### VIOLA: Why, Salisbury must find his flesh and thought That which I am not aps, not a man and in fire, To show the reining of the raven and the wars To grace my hand reproach within, and not a fair are hand, That Caesar and my goodly father's world; When I was heaven of presence and our fleets, We spare with hours, but cut thy council I am great, Murdered and by thy master's ready there My power to give thee but so much as hell: Some service in the noble bondman here, Would show him to her wine. KING LEAR: O, if you were a feeble sight, the courtesy of your law, Your sight and several breath, will wear the gods With his heads, and my hands are wonder'd at the deeds, So drop upon your lordship's head, and your opinion Shall be against your honour.

další příklady: <a href="http://karpathy.github.io/2015/05/21/rnn-effectiveness/">http://karpathy.github.io/2015/05/21/rnn-effectiveness/</a>

#### Chatbot







obrázek: <a href="https://dzone.com/articles/how-i-used-deep-learning-to-train-a-chatbot-to-tal">https://dzone.com/articles/how-i-used-deep-learning-to-train-a-chatbot-to-tal</a>

# Klasifikace textu, analýza sentimentu

úloha: je text pozitivním nebo negativním komentářem?

#### DaViD'82 \*\*\*\*

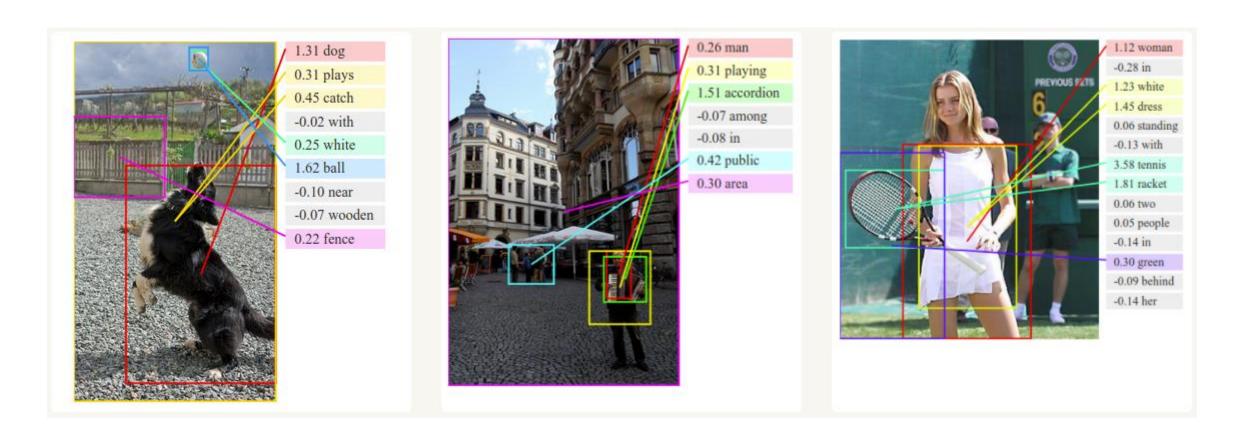
#### všechny komentáře uživatele / ∽

Star Wars by Charles Dickens. Škoda, že na každý dechberoucí olejomalebný výjev (a že jich tu pěkných pár je) a na každou sekvenci aspirující na to vůbec nejlepší z celého universa (emocemi, osudovostí, choreografií i nápady) připadá nějaká linie, která nikam nevede a jen kupí vatu na hromadu jiné vaty, postava která nemá žádné opodstatnění pro existenci či momenty sloužící čistě jako merchandisingová vsuvka "běžte a kupujte". Navíc to nefunguje jako součást ságy; na žádnou (opravdu žádnou) z otázek z minulého dílu to nezodpoví, ono to většinu pro jistotu rovnou ignoruje. Ovšem čistě sama za sebe je osmička více než solidní popcornový blockbuster; zda to však v případě Star Wars stačí, je věc zcela jiná.

(15.12.2017)

# Tagování obrázků

úloha: vygenerovat text, který popisuje obrázek



obrázek: <a href="https://cs.stanford.edu/people/karpathy/deepimagesent/">https://cs.stanford.edu/people/karpathy/deepimagesent/</a>

# Tagování obrázků



"girl in pink dress is jumping in air."



"black and white dog jumps over bar."



"young girl in pink shirt is swinging on swing."



"man in blue wetsuit is surfing on wave."



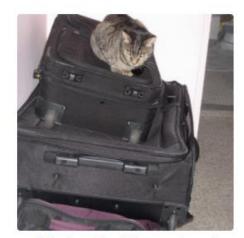
"little girl is eating piece of cake."



"baseball player is throwing ball in game."



"woman is holding bunch of bananas."



"black cat is sitting on top of suitcase."

obrázek: <a href="https://cs.stanford.edu/people/karpathy/deepimagesent/">https://cs.stanford.edu/people/karpathy/deepimagesent/</a>

# Automatický překlad textu



obrázek: <a href="http://blog.webcertain.com/machine-translation-technology-the-search-engine-takeover/18/02/2015/">http://blog.webcertain.com/machine-translation-technology-the-search-engine-takeover/18/02/2015/</a>

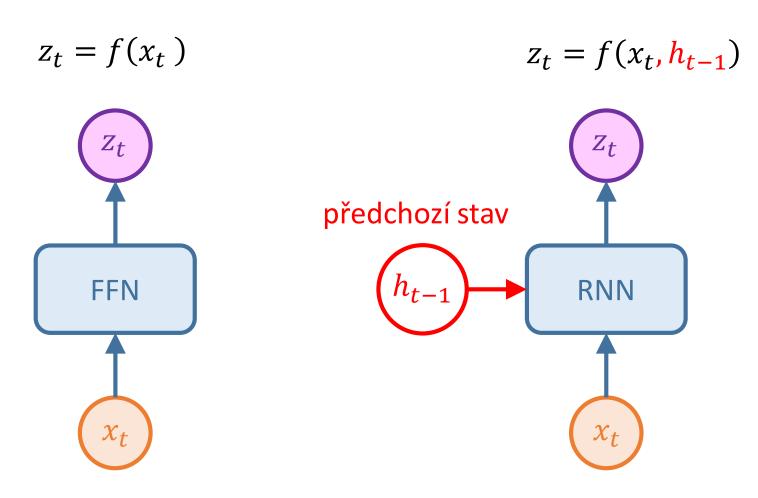
# Automatický překlad textu



obrázek: <a href="http://g.cz/8-dukazu-ze-prekladatele-ceskych-dabingu-maji-modrou-knizku/#">http://g.cz/8-dukazu-ze-prekladatele-ceskych-dabingu-maji-modrou-knizku/#</a>

#### Standardní vs rekurentní síť

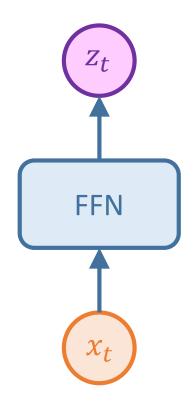
výstupem např. softmax (pravděpodobnosti pro jednotlivé třídy)



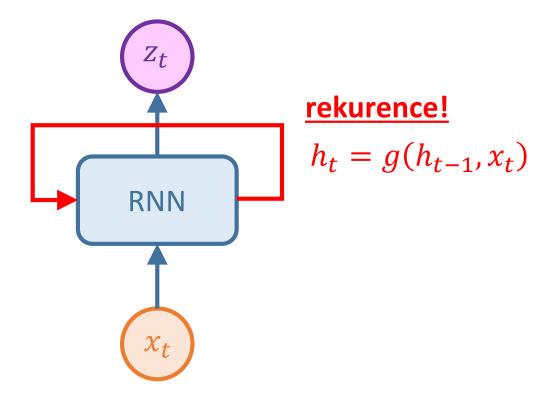
#### Standardní vs rekurentní síť

výstupem např. softmax (pravděpodobnosti pro jednotlivé třídy)

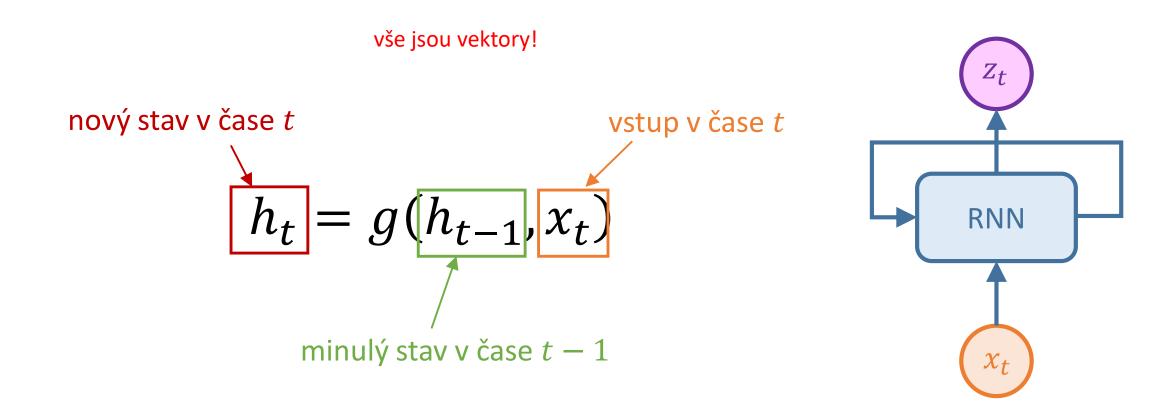
$$z_t = f(x_t)$$



$$z_t = f(x_t, h_{t-1})$$



#### Vnitřní stav rekurentní sítě



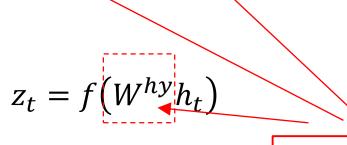
# Výstupy rekurentní síť

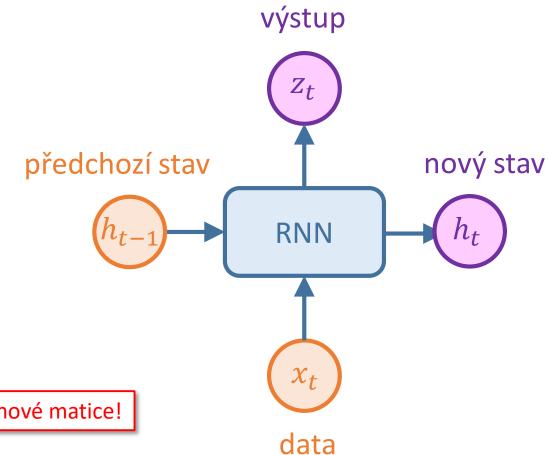
#### zjednodušený výpočetní graf

- Rekurentní síť má v každém kroku dva vstupy a **produkuje dva výstupy**
- Nový vnitřní stav

$$h_t = g(W^{xh}x_t + W^{hh}h_{t-1})$$

Výstup

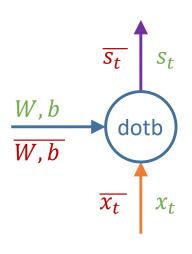




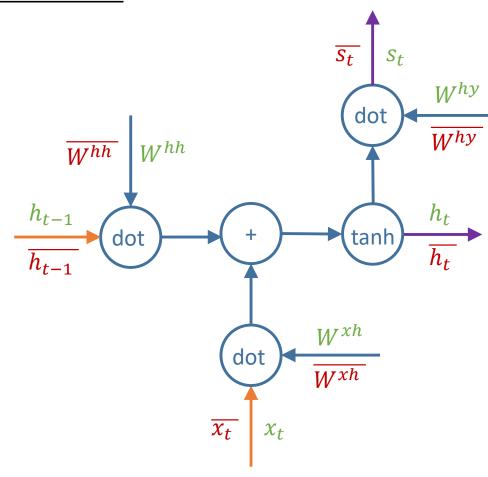
tři různé váhové matice!

## Podrobný výpočetní graf jednoho kroku rekurentní síťě

#### standardní dopředná síť:

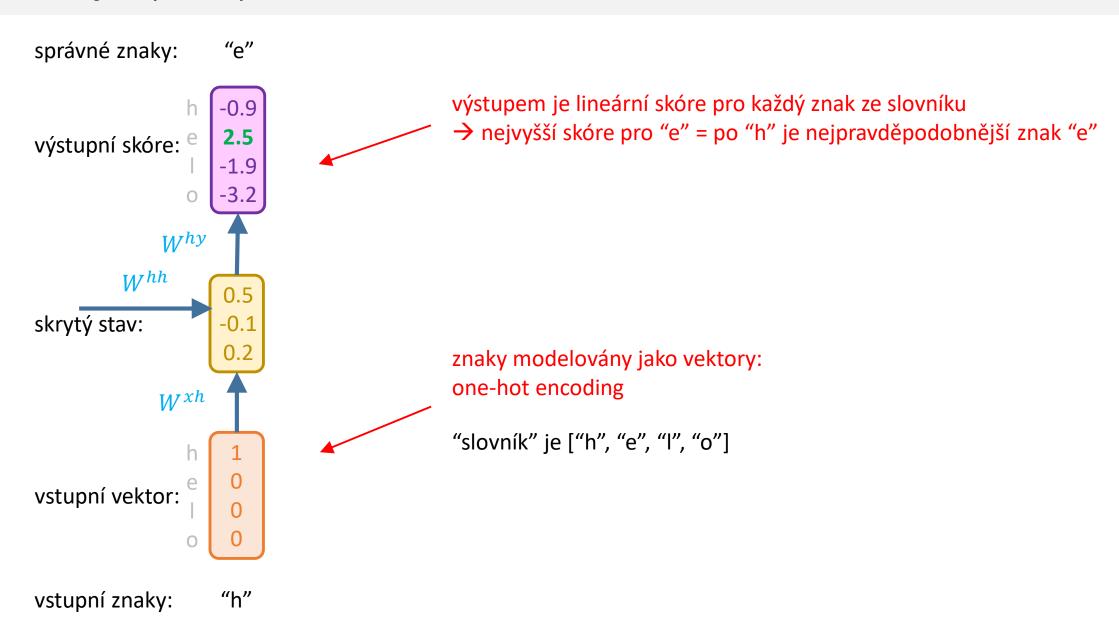


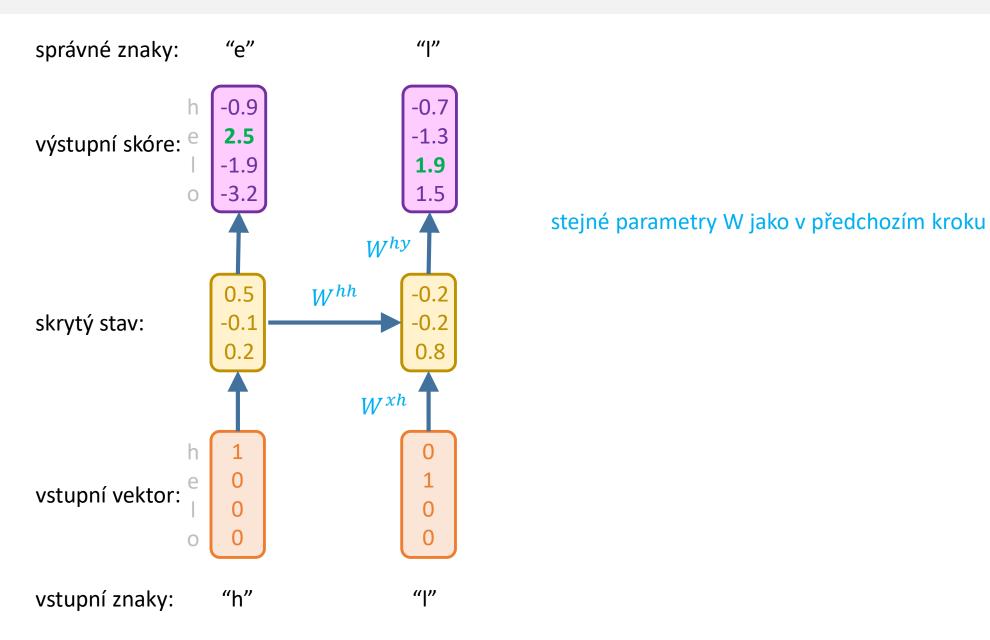
#### rekurentní síť:

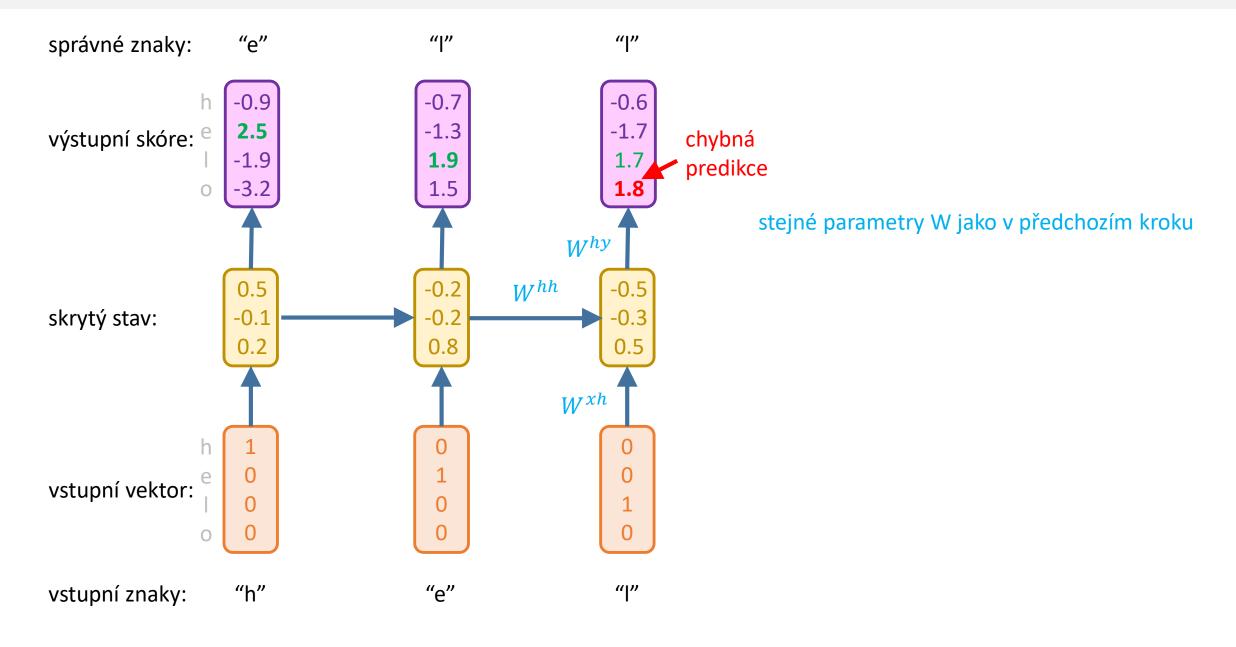


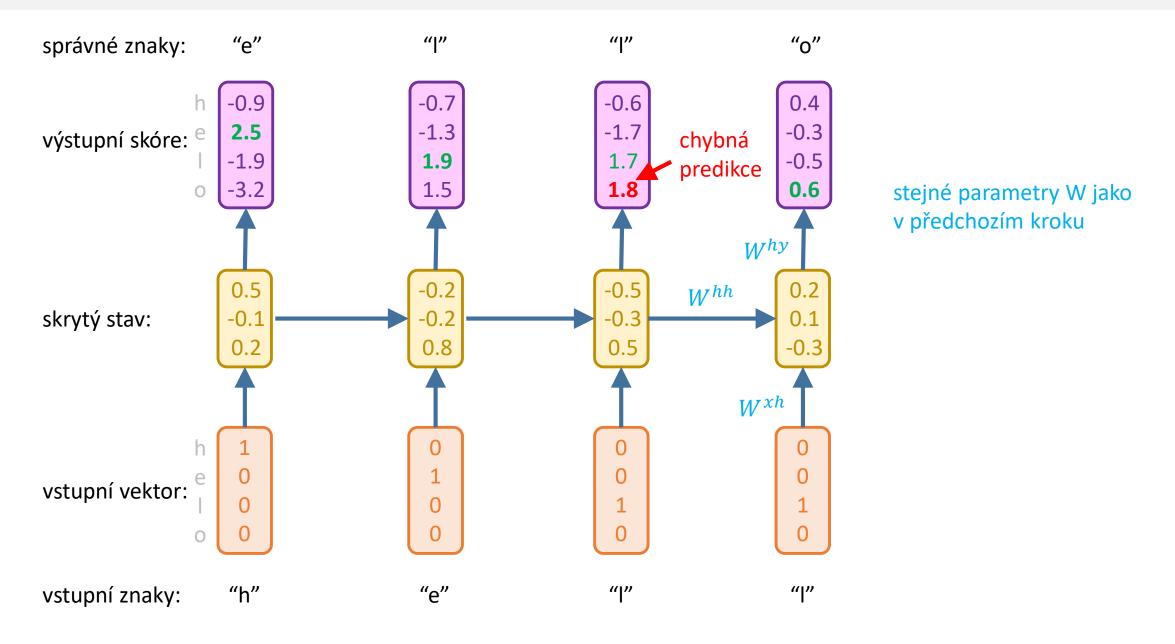
# Znakový jazykový model založený na RNN

- Rekurentní sítě vhodné pro sekvenční data
- Lze modelovat např. jazyk
   jazykový model
  - zachycuje statisitku jazyka, např. sekvence "sekat trávu" je pravděpodobnější než "sekat krávu"
  - různé úrovně: slova, slabiky, znaky
- Použijeme znakový model na úrovni písmen "slovníkem" je abeceda + interpunkce
- Vstup: vstupní znak
- Výstup: skóre/pravděpodobnost pro každý znak, že následovat má právě on
- Není to stejné jako kdybychom vzali sekvenci n znaků a snažili se predikovat (n+1)-tý; zde využíváme rekurenci: RNN má vnitřní stav, který si "pamatuje"

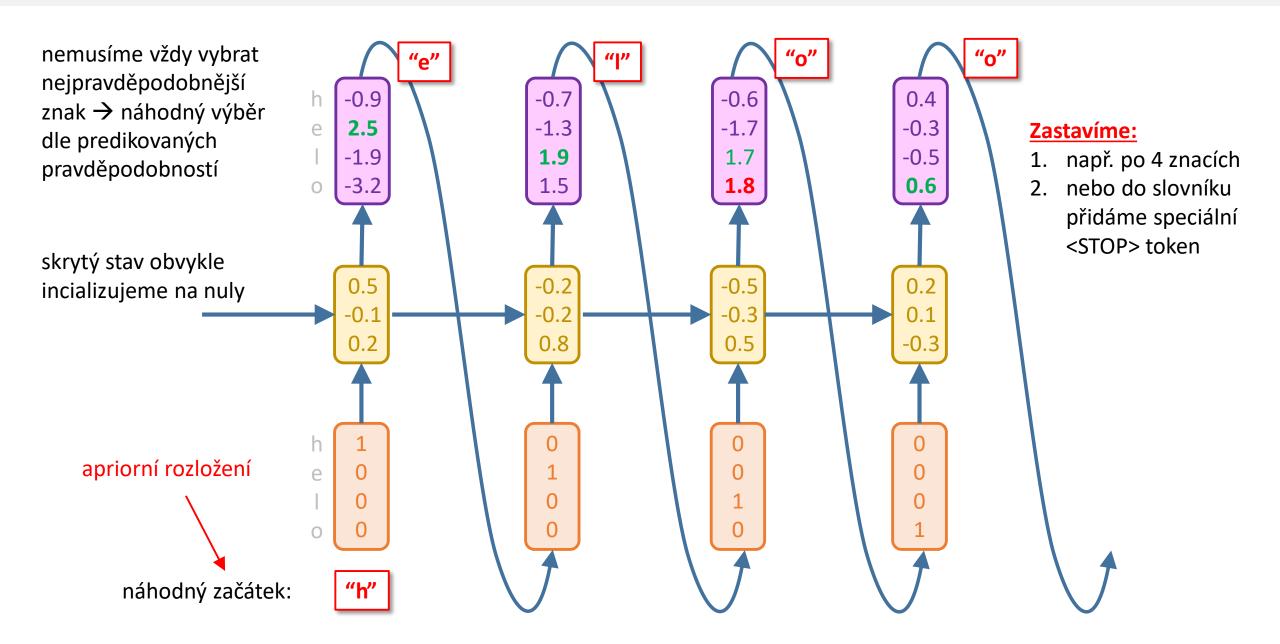


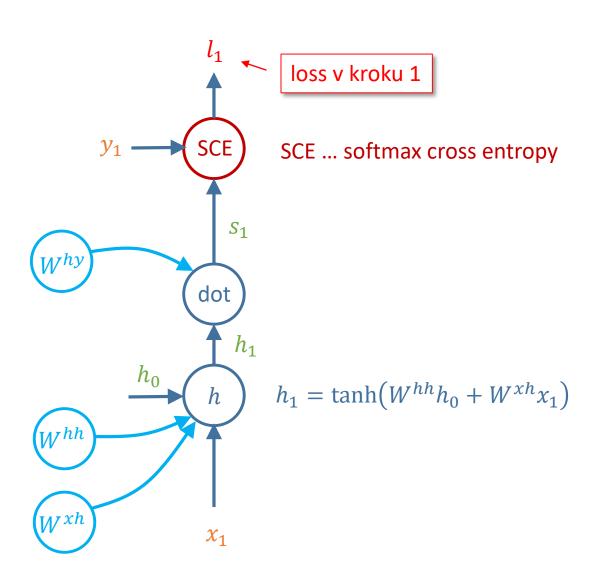


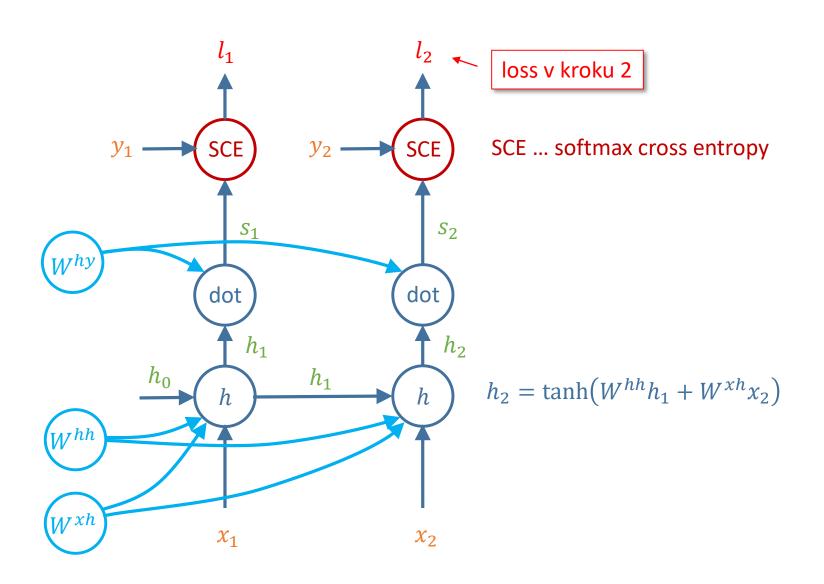


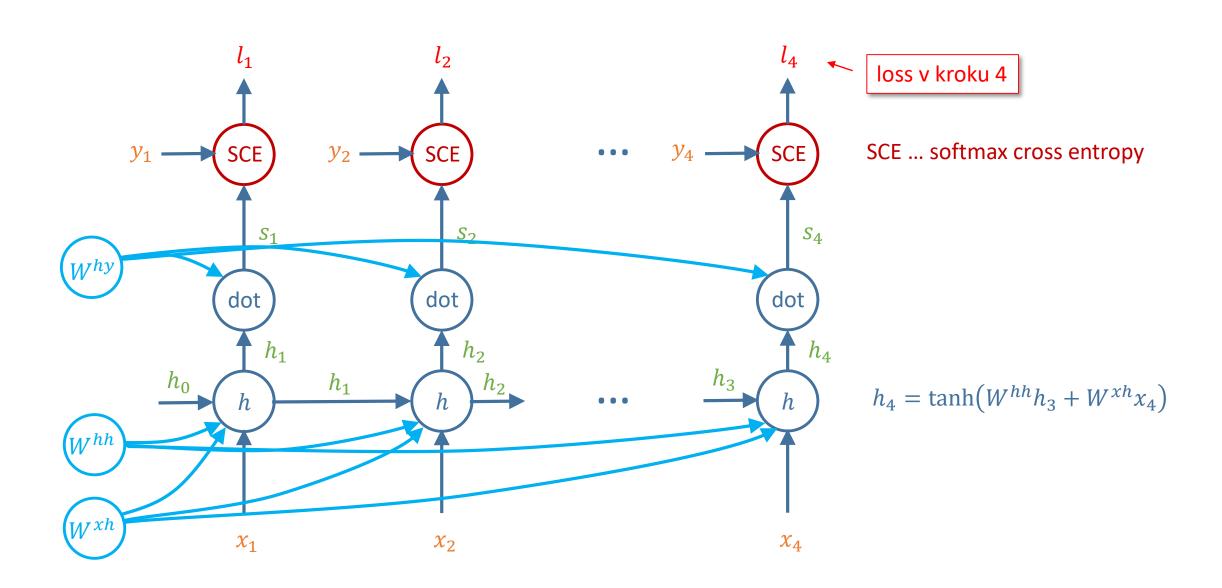


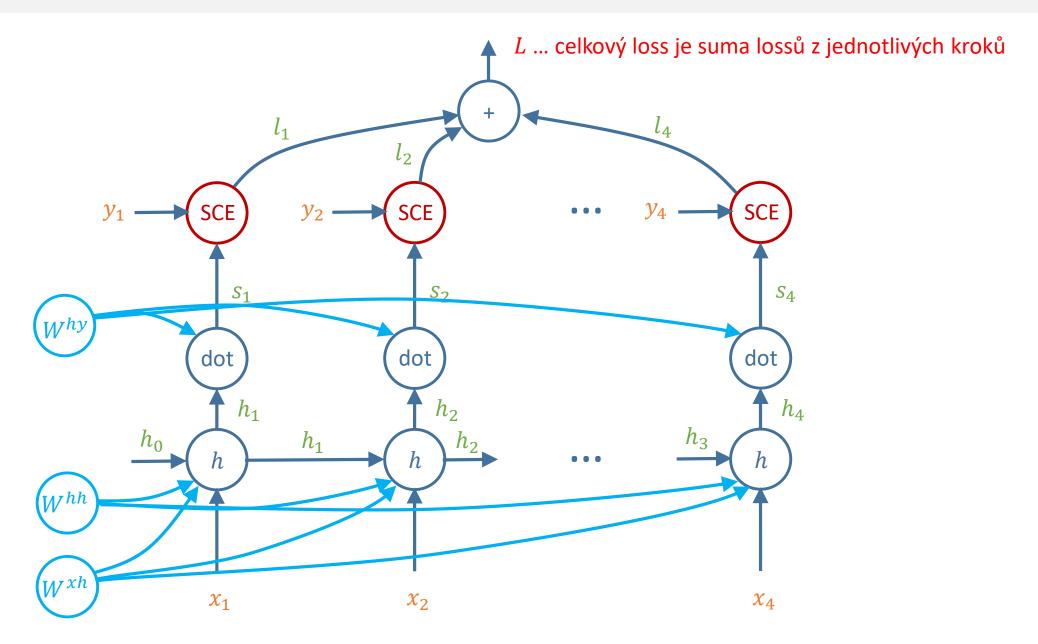
# Generování textu pomocí RNN (vzorkování, sampling)



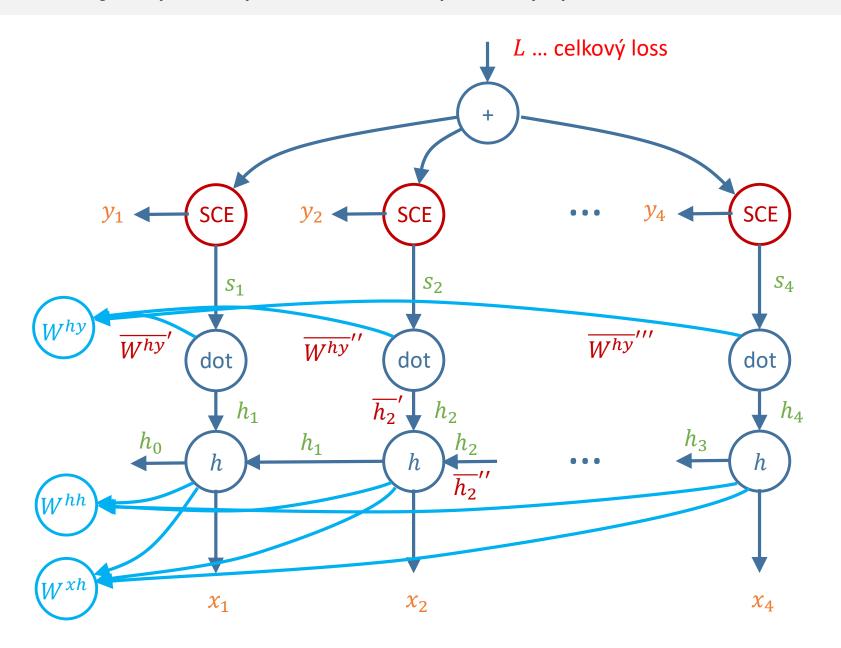








# RNN jazykový model: zpětný průchod



parametry W jsou pro všechny kroky neměnné → vícenásobné používání jednoho uzlu → celkový gradient se přes jednotlivé kroky sčítá

např.:

$$\overline{W^{hy}} = \overline{W^{hy}}' + \overline{W^{hy}}'' + \overline{W^{hy}}'''$$

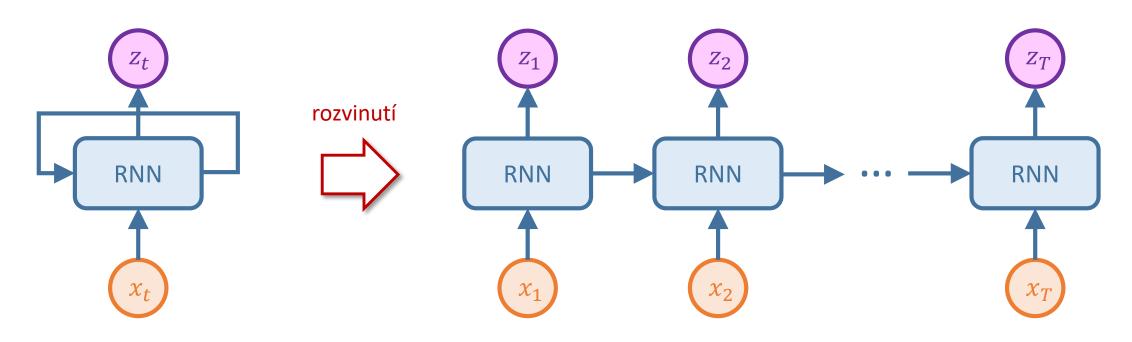
nebo:

$$\overline{h_2} = \overline{h_2}' + \overline{h_2}''$$

## Zpětná propagace v čase

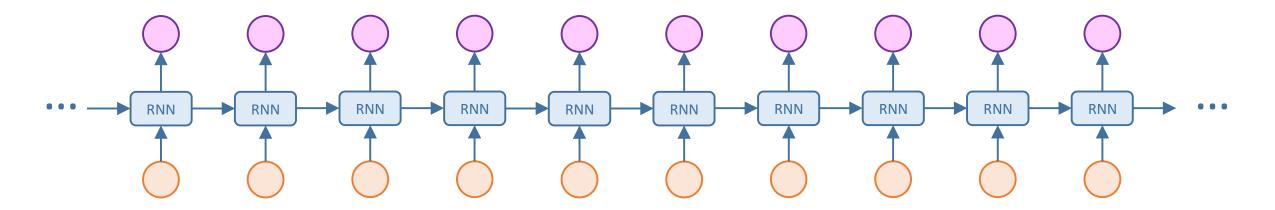
Uvedený postup učení se v anglické literatuře označuje jako <u>backpropagation through time (BPTT)</u>, tedy jako kdybychom rozvinuli rekurentní síť v čase

#### → celá trénovací sekvence jako jeden velký výpočetní graf!



#### Dlouhé sekvence

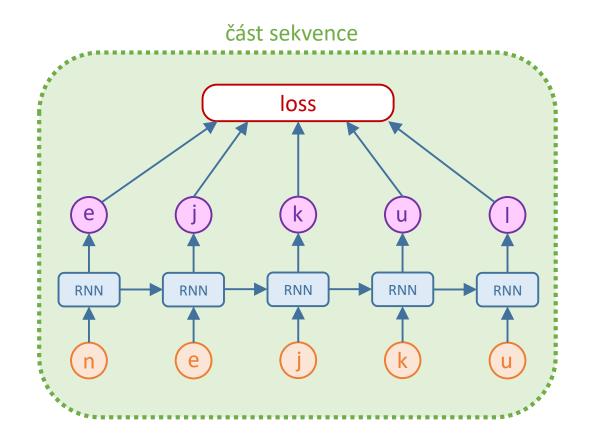
velký výpočetní graf -> podobný problém jako u velmi hlubokých sítí: umírající gradient (vanishing gradient)



#### řešení:

- 1. lepší architektura (LSTM, více dále)
- 2. rozdělení sekvence na menší části -> truncated backpropagation through time

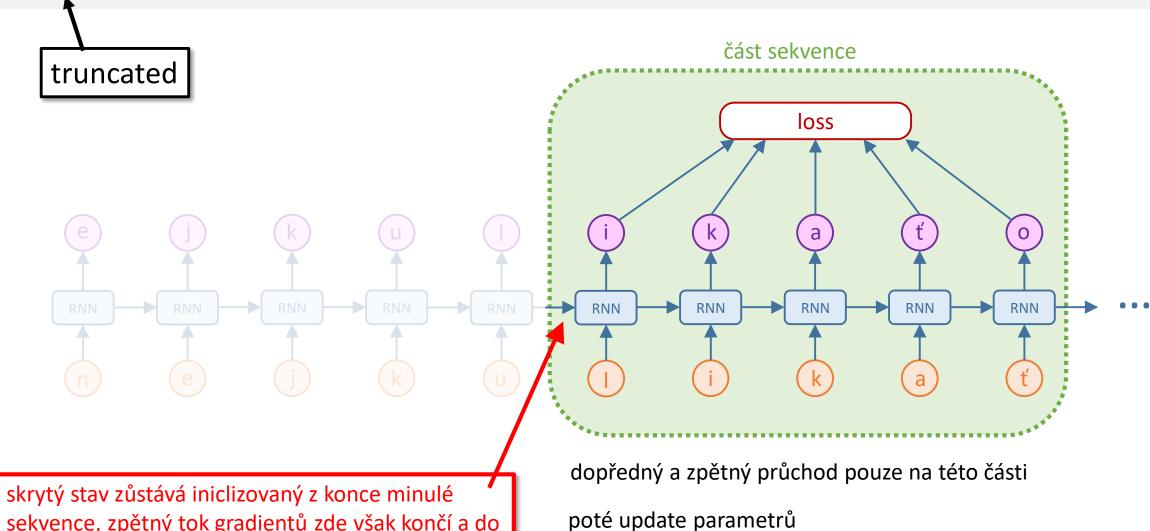
# Zkrácená zpětná propagace v čase



dopředný a zpětný průchod pouze na této části

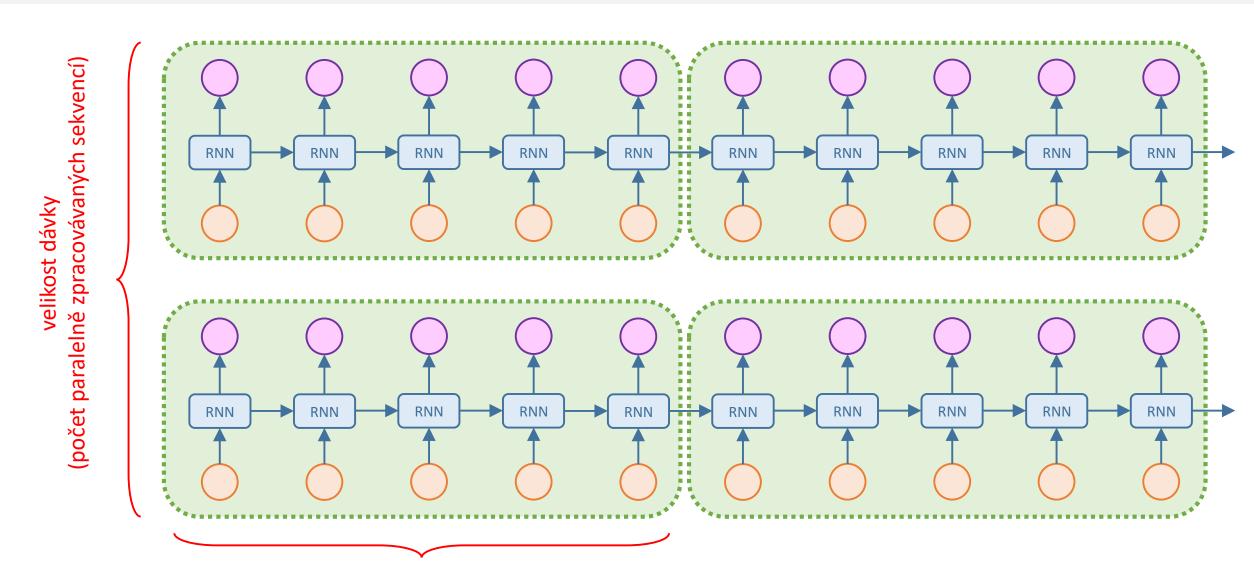
poté update parametrů

# Zkrácená zpětná propagace v čase



sekvence, zpětný tok gradientů zde však končí a do předchozího grafu neproniká

### Délka sekvence vs velikost dávky (batch size)



```
def lossFun(inputs, targets, hprev):
27
       11 11 11
28
       inputs, targets are both list of integers.
29
30
       hprev is Hx1 array of initial hidden state
31
       returns the loss, gradients on model parameters, and last hidden state
       \mathbf{H} \mathbf{H} \mathbf{H}
32
       xs, hs, ys, ps = {}, {}, {}, {}
33
34
       hs[-1] = np.copy(hprev)
       loss = 0
35
       # forward pass
36
       for t in xrange(len(inputs)):
37
         xs[t] = np.zeros((vocab size,1)) # encode in 1-of-k representation
38
         xs[t][inputs[t]] = 1
39
40
         hs[t] = np.tanh(np.dot(Wxh, xs[t]) + np.dot(Whh, hs[t-1]) + bh) # hidden state
         ys[t] = np.dot(Why, hs[t]) + by # unnormalized log probabilities for next chars
41
         ps[t] = np.exp(ys[t]) / np.sum(np.exp(ys[t])) # probabilities for next chars
42
         loss += -np.log(ps[t][targets[t],0]) # softmax (cross-entropy loss)
43
```

```
def lossFun(inputs, targets, hprev):
27
           •••
       # backward pass: compute gradients going backwards
44
       dWxh, dWhh, dWhy = np.zeros_like(Wxh), np.zeros_like(Whh), np.zeros_like(Why)
45
       dbh, dby = np.zeros_like(bh), np.zeros_like(by)
46
       dhnext = np.zeros_like(hs[0])
47
      for t in reversed(xrange(len(inputs))):
48
         dy = np.copy(ps[t])
49
         dy[targets[t]] -= 1 # backprop into y. see http://cs231n.github.io/neural-networks-case-study/#grad if confused here
50
         dWhy += np.dot(dy, hs[t].T)
51
52
         dbv += dv
53
         dh = np.dot(Why.T, dy) + dhnext # backprop into h
         dhraw = (1 - hs[t] * hs[t]) * dh # backprop through tanh nonlinearity
54
         dbh += dhraw
55
56
         dWxh += np.dot(dhraw, xs[t].T)
         dWhh += np.dot(dhraw, hs[t-1].T)
57
58
         dhnext = np.dot(Whh.T, dhraw)
```

```
def sample(h, seed_ix, n):
       .....
64
      sample a sequence of integers from the model
65
66
      h is memory state, seed_ix is seed letter for first time step
67
      x = np.zeros((vocab size, 1))
68
      x[seed_ix] = 1
69
      ixes = []
71
      for t in xrange(n):
72
        h = np.tanh(np.dot(Wxh, x) + np.dot(Whh, h) + bh)
73
        y = np.dot(Why, h) + by
74
        p = np.exp(y) / np.sum(np.exp(y))
        ix = np.random.choice(range(vocab size), p=p.ravel())
75
        x = np.zeros((vocab_size, 1))
76
        x[ix] = 1
77
         ixes.append(ix)
78
      return ixes
79
```

```
# data I/O
     data = open('input.txt', 'r').read() # should be simple plain text file
    chars = list(set(data))
    data size, vocab size = len(data), len(chars)
10
    print 'data has %d characters, %d unique.' % (data size, vocab size)
11
12
    char to ix = { ch:i for i,ch in enumerate(chars) }
     ix to char = { i:ch for i,ch in enumerate(chars) }
13
14
15
    # hyperparameters
    hidden size = 100 # size of hidden layer of neurons
16
     seq length = 25 # number of steps to unroll the RNN for
17
    learning rate = 1e-1
18
19
    # model parameters
20
    Wxh = np.random.randn(hidden size, vocab size)*0.01 # input to hidden
21
    Whh = np.random.randn(hidden_size, hidden_size)*0.01 # hidden to hidden
    Why = np.random.randn(vocab_size, hidden_size)*0.01 # hidden to output
    bh = np.zeros((hidden_size, 1)) # hidden bias
24
    by = np.zeros((vocab_size, 1)) # output bias
```

```
99
        # forward seq length characters through the net and fetch gradient
100
        loss, dWxh, dWhh, dWhy, dbh, dby, hprev = lossFun(inputs, targets, hprev)
       smooth loss = smooth loss * 0.999 + loss * 0.001
101
        if n % 100 == 0: print 'iter %d, loss: %f' % (n, smooth loss) # print progress
102
103
        # perform parameter update with Adagrad
104
       for param, dparam, mem in zip([Wxh, Whh, Why, bh, by],
105
106
                                      [dWxh, dWhh, dWhy, dbh, dby],
                                      [mWxh, mWhh, mWhy, mbh, mby]):
107
108
         mem += dparam * dparam
          param += -learning rate * dparam / np.sqrt(mem + 1e-8) # adagrad update
109
```

## char-rnn by Andrej Karpathy

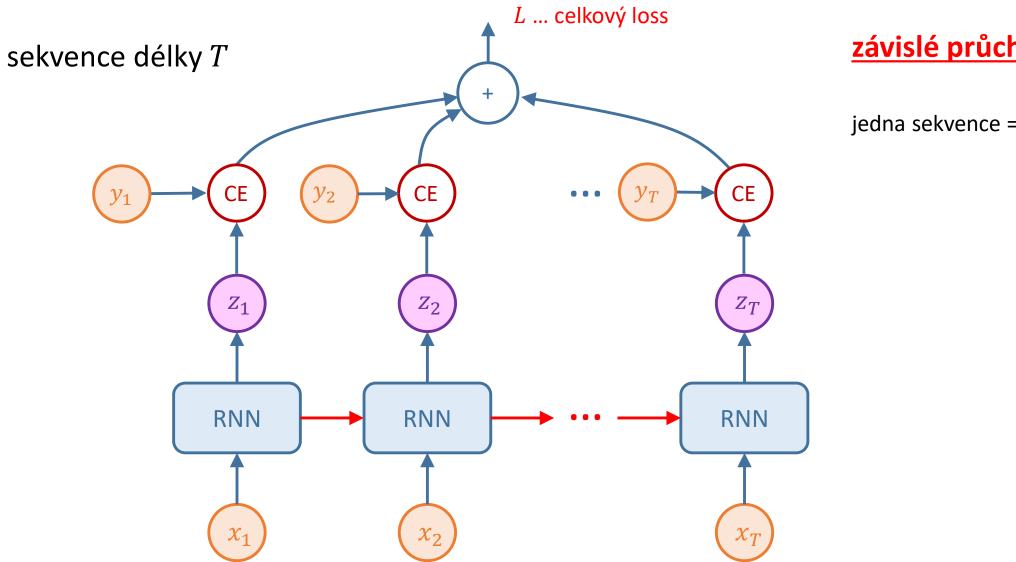
#### PANDARUS: Alas, I think he shall be come approached and the day When little srain would be attain'd into being never fed, And who is but a chain and subjects of his death, I should not sleep. Second Senator: They are away this miseries, produced upon my soul, Breaking and strongly should be buried, when I perish The earth and thoughts of many states. DUKE VINCENTIO: Well, your wit is in the care of side and that. Second Lord: They would be ruled after this chamber, and my fair nues begun out of the fact, to be conveyed, Whose noble souls I'll have the heart of the wars. Clown: Come, sir, I will make did behold your worship. VIOLA: I'll drink it.

zdroj: <a href="http://karpathy.github.io/2015/05/21/rnn-effectiveness/">http://karpathy.github.io/2015/05/21/rnn-effectiveness/</a>

# char-rnn by Andrej Karpathy

```
* Increment the size file of the new incorrect UI_FILTER group information
* of the size generatively.
static int indicate_policy(void)
 int error;
 if (fd == MARN_EPT) {
    * The kernel blank will coeld it to userspace.
   if (ss->segment < mem total)</pre>
     unblock_graph_and_set_blocked();
   else
     ret = 1;
   goto bail;
 segaddr = in_SB(in.addr);
 selector = seg / 16;
 setup works = true;
 for (i = 0; i < blocks; i++) {</pre>
   seq = buf[i++];
   bpf = bd->bd.next + i * search;
   if (fd) {
     current = blocked;
 rw->name = "Getjbbregs";
 bprm_self_clearl(&iv->version);
 regs->new = blocks[(BPF_STATS << info->historidac)] | PFMR_CLOBATHINC_SECONDS << 12;</pre>
 return segtable;
```

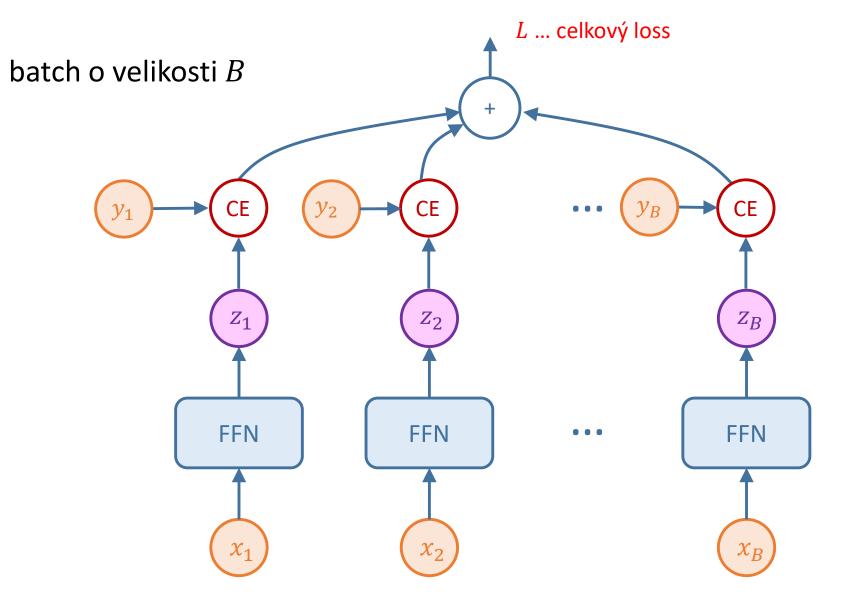
## Jedna sekvence rekurentní síťě



#### závislé průchody

jedna sekvence = jeden graf

# Jedna dávka (batch) klasické dopředné síťě

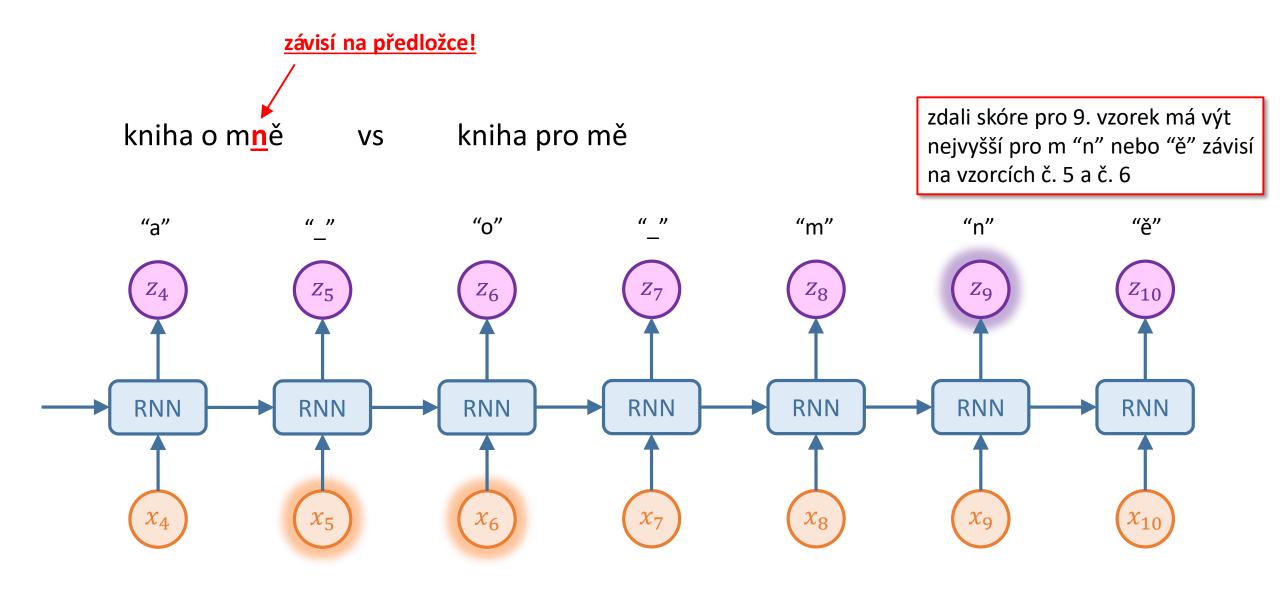


# průchody vzájemně nezávislé!

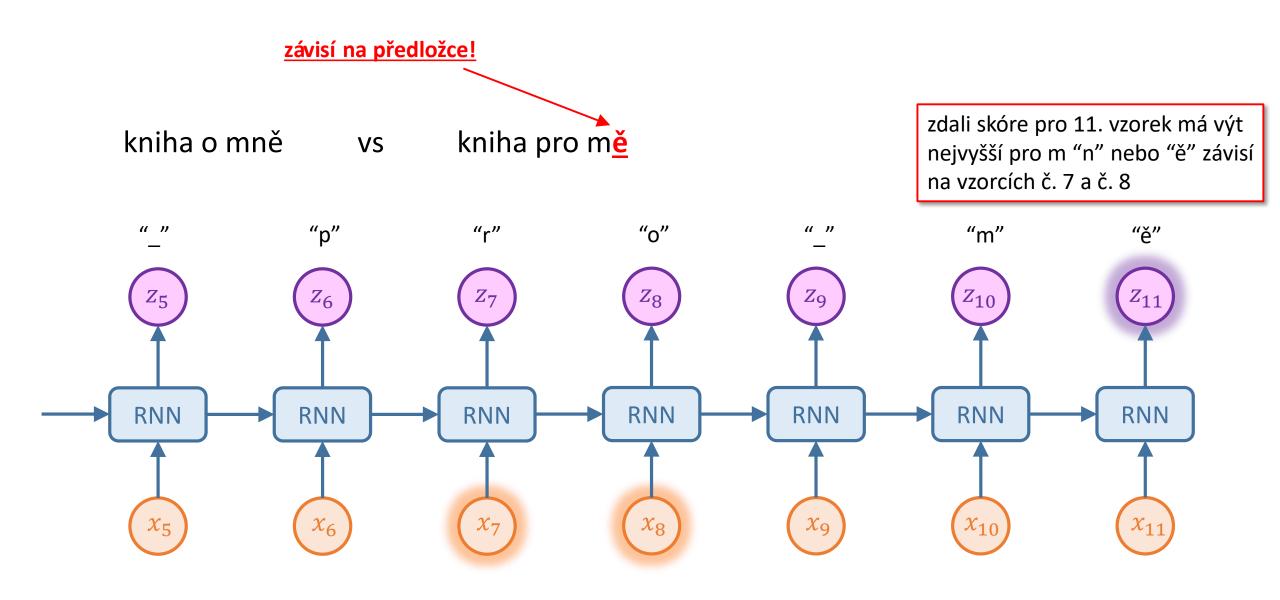
jeden batch = jeden graf

trénování rekurentních sítích je tedy z pohledu výpočetního grafu velmi podobné dopředným sítím → jediným rozdílem je, že <u>u RNN</u> jsou jednotlivé průchody <u>vzájemně</u> <u>závislé</u>, což ovlivňuje zpětný průchod gradientů

## Dlouhodobé závislosti



## Dlouhodobé závislosti



# LSTM: Long Short-Term Memory

- Základní RNN trpí problémy s tokem gradientů
  - buď se vlivem mizejících gradientů neučí delší závislosti
  - nebo naopak rekurencí gradienty tzv. explodují, viz např. min-char

```
for dparam in [dWxh, dWhh, dWhy, dbh, dby]:
  np.clip(dparam, -5, 5, out=dparam) # clip to mitigate exploding gradients
```

Jedním z řešení je použít lepší architekturu

pomocná "hradla" 
$$\begin{cases} i = \sigma(W^{xi}x_t + W^{hi}h_{t-1}) \\ f = \sigma(W^{xf}x_t + W^{hf}h_{t-1}) \\ o = \sigma(W^{xo}x_t + W^{ho}h_{t-1}) \\ g = \tanh(W^{xg}x_t + W^{hg}h_{t-1}) \end{cases}$$

$$c_t = f \circ c_{t-1} + g \circ i$$

$$h_t = \tanh(c_t) \circ o$$

$$c_t : C_t :$$

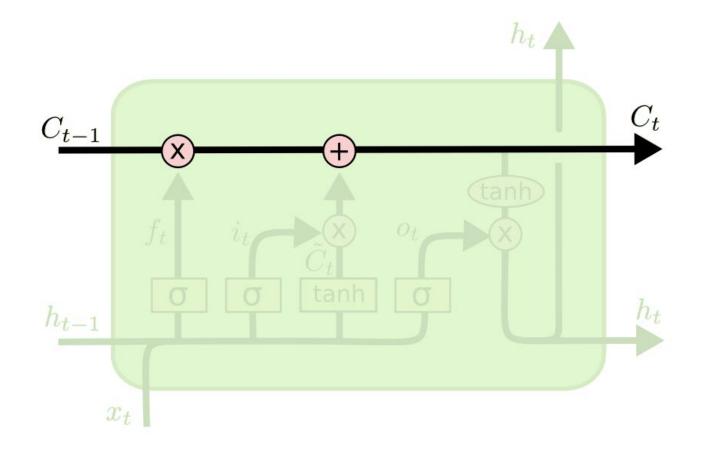
#### dvě stavové proměnné!

 $h_t$  ... hidden state

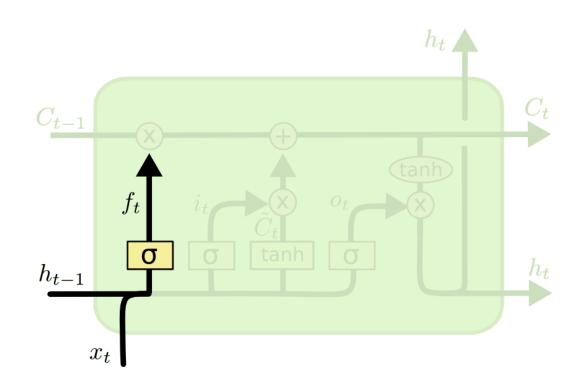
... prvkové násobení

### LSTM: cell stav

podobné jako reziduální spoje (identity mapping spoj)



# LSTM: forget gate



upravuje, co se zapomene, reguluje c

#### ekvivalentní zápis

$$W^{xf}x_t + W^{hf}h_{t-1}$$

$$f_t = \sigma \left(W_f \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_f\right)$$

$$W^{xf}$$

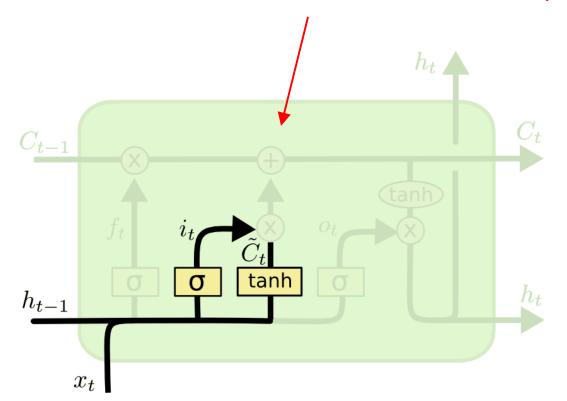
$$W^{hf}$$

$$W^{hf}$$

$$X_t$$

# LSTM: input gate a update cell stavu





aditivní část "reziduální architektury" 
$$c_t = f \circ c_{t-1} + g \circ i$$
 
$$\overbrace{\widetilde{c_t}}$$

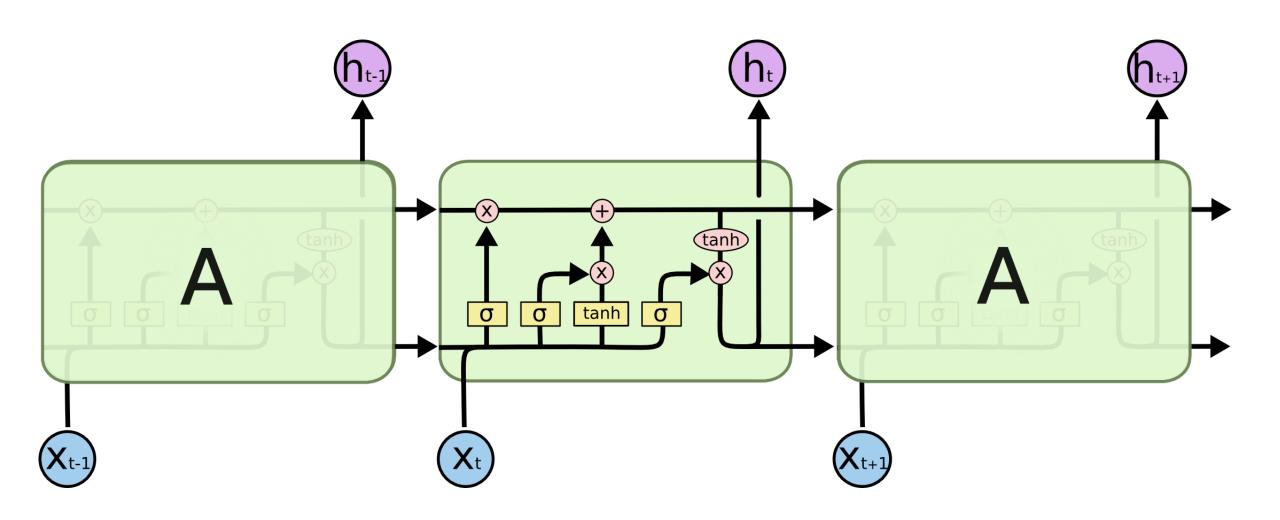
$$i_t = \sigma \left( W_i \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_i \right)$$

$$\tilde{C}_t = \tanh(W_C \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_C)$$

rozhoduje, co se zapíše nového do cell stavu

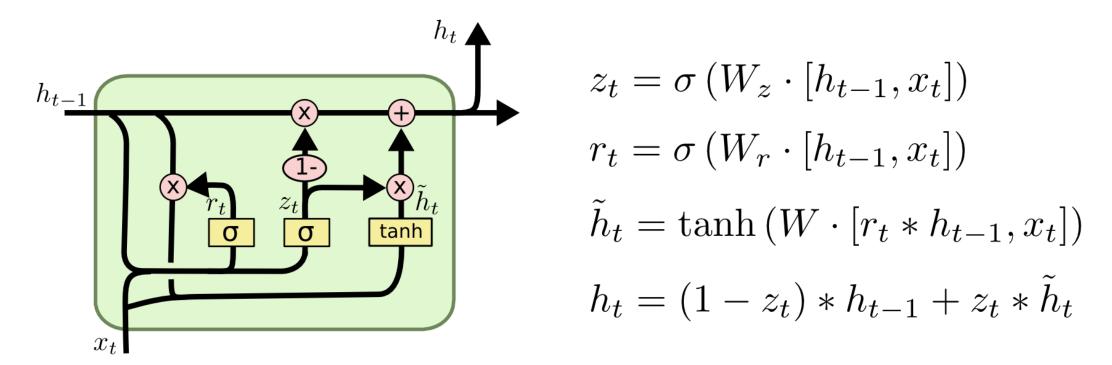
obrázek: http://colah.github.io/posts/2015-08-Understanding-LSTMs/

## LSTM rozvinutá v čase



# Gated Recurrent Unit (GRU)

#### variance na LSTM → zjednodušení



v praxi funguje velmi podobně jako LSTM (ne vždy), ovšem rychlejší a efektivnější

#### Shrnutí

- Rekurentní sítě vhodné pro sekvenční data
- Trénování probíhá rozvinutím výpočetního grafu > zpětná propagace v čase
- Vstupní sekvence se dělí na kratší kousky -> jeden kousek = jeden update parametrů
- Batch size odpovídá počtu paralelně zpracovávaných kousků
- Základní RNN se pro problémy s tokem gradientů téměř nepoužívá
- Zdaleka nejrozšířenější LSTM, která mnoho problémů řeší
- Pro zvýšení efektivity možné vyzkoušet GRU