

# Uczenie maszynowe, różne warianty

Paweł Rychlikowski

Instytut Informatyki UWr

24 maja 2019

# Przypomnienie neuronu i sieci neuronowej

- Neuron to funkcja  $\mathcal{R}^n \rightarrow \mathcal{R}$ :

$$f(\mathbf{x}) = \sigma(\mathbf{w}^T \cdot \mathbf{x} + b)$$

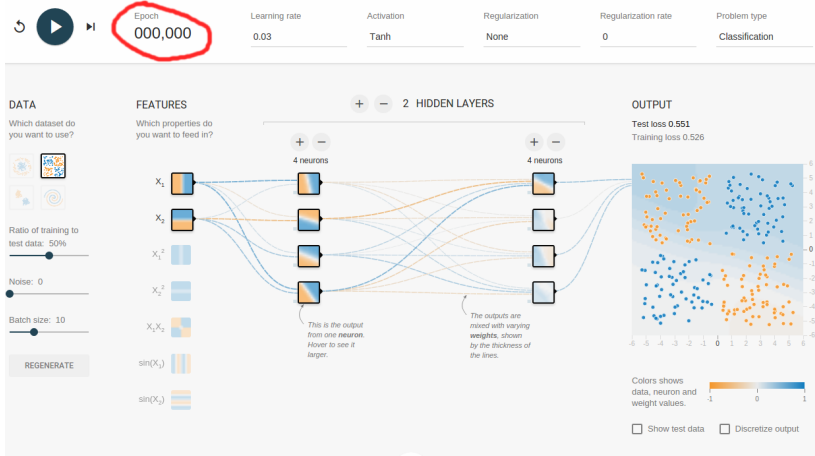
- Warstwa to funkcja  $\mathcal{R}^n \rightarrow \mathcal{R}^m$ .
- Najbardziej typowa warstwa wyraża się wzorem:

$$L(\mathbf{x}) = \sigma(\mathbf{W}\mathbf{x} + \mathbf{b})$$

- Sieć neuronowa typu **MLP** jest złożeniem warstw (z różnymi macierzami wag dla każdej warstwy).

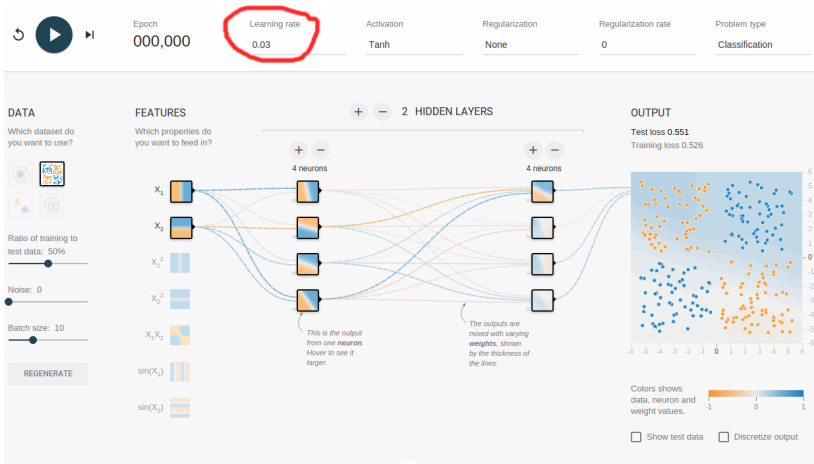
- Policzmy na tablicy, jaką funkcją jest dwuwarstwowa sieć neuronowa z liniową funkcją aktywacji
- **Wiele warstw (z liniową funkcją aktywacji) redukuje się do jednej!**

# Plac zabaw dla tensorflow. Ważne pojęcia (1)



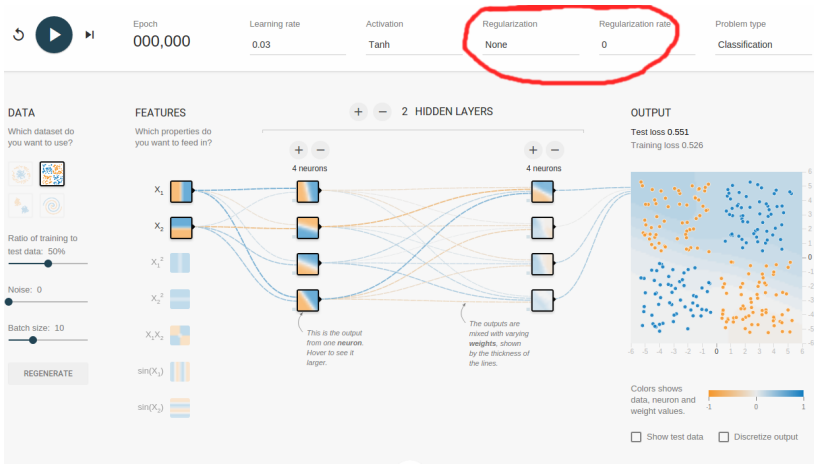
**Epoka:** etap uczenia, w którym uwzględnione są wszystkie dane uczące.

# Plac zabaw dla tensorflow. Ważne pojęcia (2)



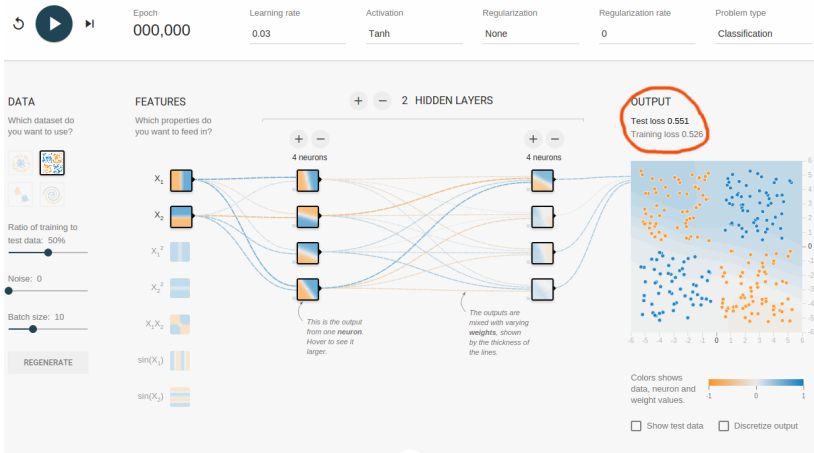
**Learning rate:** stała przez którą mnożone są **delty** wag. Za duża może dać chaotyczne zachowanie, za mała: bardzo wolny postęp.

# Plac zabaw dla tensorflow. Ważne pojęcia (3)



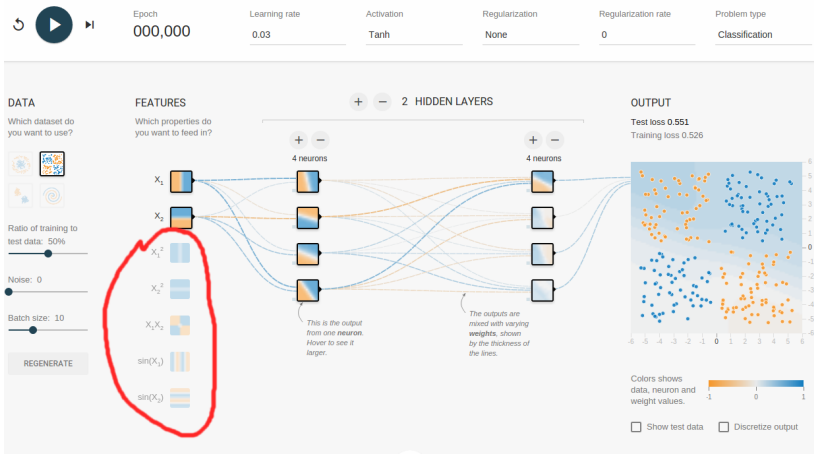
**Regularyzacja:** dołożenie do uczenia wymagania, by wagi nie były zbyt duże. Może dać większą stabilność uczenia (zob. tablica).

# Plac zabaw dla tensorflow. Ważne pojęcia (4)



**Test loss/training loss:** wartość kosztu dla zbioru testowego i uczącego (oczywiście pierwsza zawsze większa).

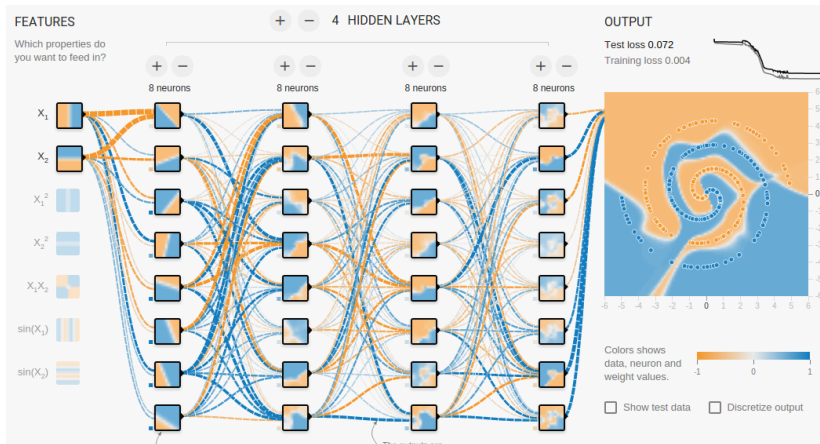
# Plac zabaw dla tensorflow. Ważne pojęcia (5)



**Feature engineering:** proces tworzenia własnych cech dla konkretnych przypadków. Dobre cechy mają **związek z zadaniem**.

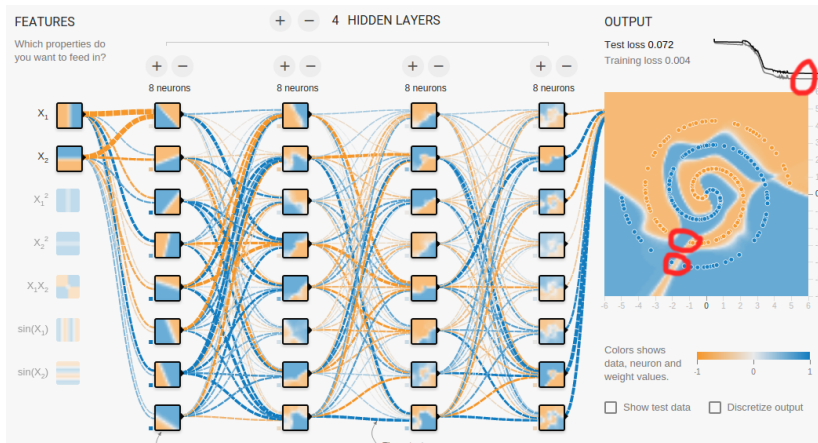


# Plac zabaw dla tensorflow. Ważne pojęcia (6)



**Przeuczenie (overfitting):** sytuacja, w której sieć dostosowuje się do **nieistotnych** fluktuacji danych uczących, co pogarsza generalizację.

# Plac zabaw dla tensorflow. Ważne pojęcia (6)



**Przeuczenie (overfitting):** sytuacja, w której sieć dostosowuje się do **nieistotnych** fluktuacji danych uczących, co pogarsza generalizację.

- Wejściem do sieci jest **wektor** (czyli ciąg liczb o ustalonej długości)
- W tym wektorze możemy zakodować wszystko:
  - obrazki (jak?)
  - teksty o ustalonej długości (jak?)
  - sytuację na planszy w Reversi (jak?)

## Kodowanie **one-hot**

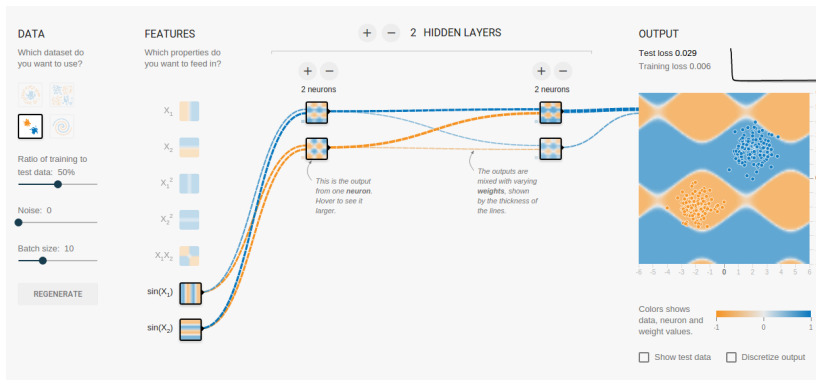
Sieci neuronowe lubią *rozwlekłe* kodowanie, w którym liczbę  $i \in \{0, \dots, N - 1\}$  kodujemy jako  $(0, 0, 0, \dots, 1, \dots, 0, 0)$  (jedyńska na  $i$ -tej pozycji).

- Zastanówmy się nad możliwymi kodowaniami obrazków, tekstów, fragmentów nagrań dźwiękowych, oraz planszy w reversi.
- Pamiętajmy, że możemy dowolnie tworzyć cechy dla przypadków testowych:
  - Kwantyzacja dla obrazów
  - Analiza Fouriera dla dźwięków
  - Tworzenie *pseudosłów* (rzeczownik, a-cja, ...)
  - ...

## Uwaga

Dodając cechy możemy przyspieszyć uczenie, ale możemy też *zasugerować* sieci naszą wizję świata. Np. cecha w Reversi: *wynik jakiejś funkcji heurystycznej*.

# Sugerowanie cykliczności



Sieć w miarę poprawnie sklasyfikowała zbiór uczący, dobrze też go uogólnia, ale jest przekonana, że świat jest mozaiką. Nikt z nas, widząc te dane nie wyrobił sobie tego poglądu.

- Często chcemy, żeby sieć decydowała o jednej z  $K$  opcji (zadanie klasyfikacji).
- Rozmywamy ten wybór, prosząc o podanie rozkładu prawdopodobieństwa dla wszystkich  $K$  opcji.
- To tzw. **Softmax layer**, która przypisuje prawdopodobieństwo zależne od wielkości pobudzenia.

Wzór:

$$\text{Softmax}(z_i) = \frac{e^{z_i}}{\sum_{j=1}^d e^{z_j}}$$

Popatrzmy na to, jak działa funkcja Softmax.

- Można wykorzystać bibliotekę **sklearn** (lub analogiczną), która implementuje **MLP** (czyli wielowarstwowy perceptron)
- Sieć definiujemy jednym konstruktorem z dużą liczbą parametrów (ale ufamy, że wartości domyślne są ok)

# Super łatwe sieci neuronowe

## Przygotowanie danych

```
from sklearn.neural_network import MLPClassifier  
import random, pickle
```

```
# data: list of pairs (X,y)  
# X: vector of floats/ints  
# y in [v1,...,vk]
```

```
random.shuffle(data)  
N = len(data) / 6  
test_data = data[:N]  
dev_data  = data[N:]
```

```
X = [x for (x,y) in dev_data]  
y = [y for (x,y) in dev_data]  
X_test = [x for (x,y) in test_data]  
y_test = [y for (x,y) in test_data]
```



# Super łatwe sieci neuronowe (2)

## Uczenie sieci

```
# creating model
nn = MLPClassifier(hidden_layer_sizes=(60,60,10))

# training model
nn.fit(X,y)

print 'Dev_score', nn.score(X,y)
print 'Test_score', nn.score(X_test, y_test)

# writing model
with open('nn_weights.dat', 'w') as f:
    pickle.dump(nn, f)
```

# Super łatwe sieci neuronowe (3)

## Korzystanie z sieci

```
from sklearn.neural_network import MLPClassifier
import pickle

with open('nn_weights.dat') as f:
    nn = pickle.load(open(f))

x = data_vector

probabilities = nn.predict_proba([x])

prob0 = ys[0][0]
prob1 = ys[0][1]
```

## Cons

- Oczywiście daje dużo mniejszą swobodę niż bardziej specjalizowane biblioteki.
- Nadaje się do tworzenia niezbyt dużych sieci
- Nie ma sieci splotowych, sieci rekurencyjnych, ...

## Pros

- Bardzo prosta w użyciu i wystarczająco szybka
- Ten sam (prawie) interfejs dla różnych mechanizmów:
  - `from sklearn.neighbors import KNeighborsClassifier as Classifier`
  - `from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier as Classifier`
  - `from sklearn.svm import SVC as Classifier`
  - ... (i jeszcze kilkanaście innych)

## Uwaga

Rozważaliśmy uczenie z nadzorem, czyli taki wariant, w którym dysponujemy dodatkowymi danymi (dotyczącymi np. prawidłowej klasyfikacji każdej próbki).

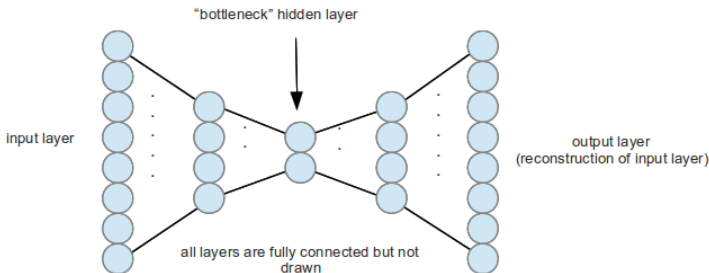
A co można zrobić, jeżeli mamy same próbki?

1. Nauczyć się generować podobne próbki (**autoenkoder**).
2. Pogrupować próbki (**algorytmy klasteryzacji**)
3. Narysować próbki (**algorytmy wizualizacji**)
4. Znaleźć **dziwne** próbki (**algorytmy wykrywania nieprawidłowości**, czyli **anomaly detection**)

Z wizualizacją i autoenkoderami związana jest **redukcja wymiarowości**

# Autoenkodery

- Tworzymy zadanie uczenia się z nadzorem (funkcji identycznościowej)
- Wariant jednowarstwowej funkcji liniowej jest skrajnie nieciekawy (bo?)
- Wielowarstwowa sieć, która ma część redukującą wymiar (coraz mniejsze warstwy) i analogiczną grupę warstw zwiększającą wymiar
- Może być użyteczna, bo tworzy wewnętrzną reprezentację obrazu



# Bardziej skomplikowane autoenkodery (NVIDIA Celebrities)

Ci ludzie nie dadzą Ci autografu (przykładowe twarze dla losowego  
zacisku)



źródło: <http://research.nvidia.com/>

Oczywiście nie zawsze jest idealnie, bo:



źródło: <https://nerdist.com/nvidia-ai-headshots-fake-celebrities/>

## Definicja

**Klasteryzacja (grupowanie)** to zadanie identyfikacji w próbce uczącej naturalnych grup związanych ze sobą obiektów.

- Najprostszy wariant: chcemy otrzymać konkretną liczbę grup, powiedzmy  $K$
- Najprostszy algorytm: K-średnich (k-means)



Przez cały czas działania algorytmu pamiętamy  $K$  **prototypów** (czyli punktów będących reprezentantami grupy)

Algorytm przeplata dwie fazy:

1. Przypisanie każdego punktu do najbliższego mu prototypu
2. Obliczenie nowych prototypów jako **średnich** wszystkich punktów przypisanych do tego samego prototypu

# Algorytm K-średnich. Demonstracja

- Losujemy pewną liczbę punktów na płaszczyźnie, tak aby w naturalny sposób tworzyły klastry.
- Wybieramy początkowe centra z populacji punktów
- Obserwujemy, jak działa algorytm

Popatrzmy na demonstrację `kmeans.py`

# Algorytm K-średnich i MNIST

