CNN

Marcelo Piovan - piovan@heurys.com.br

Problema da MLP

A entrada pode ter uma dimensão muito alta, quando usamos a MLP, por causa disso, precisamos de uma quantidade muito grande de parâmetros.

Exemplo:

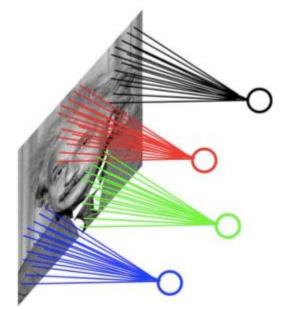
Uma imagem 200x200 de entrada, na MLP teremos 40.000 valores de entrada e 1.6

bilhões de parâmetros.

Rede Neural Convolucional (CNN)

- As CNNs são um tipo especial de redes neurais que usam o conceito de campo receptivo local.
- Exemplo:

Uma imagem 200x200 de entrada, na CNN com 5x5 kernel, 100 campos receptivos haverá 2.500 parâmetros.



"Odin" da CNN

► Em 1995, Yann LeCun e Yoshua Bengio introduziram o conceito de redes neurais convolucionais.



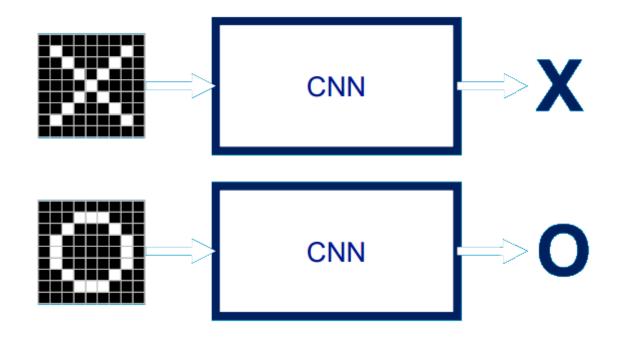
CNN

- Foram inspiradas pela sensibilidade local e orientação seletiva do cérebro.
- É uma rede neural que implicitamente extraem características relevantes da entrada.
- São um tipo especial de multi-layer neural networks (MLP);
- Como qualquer outra rede neural a arquitetura é treinada com alguma variação do algoritmo back-propagation;

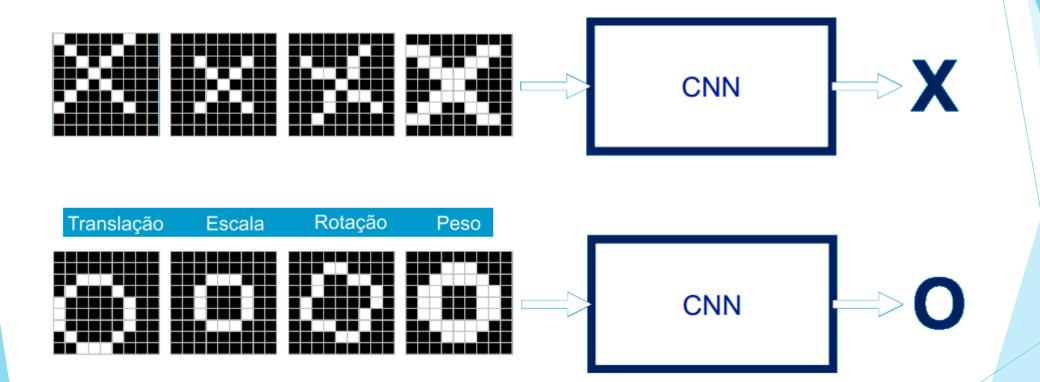
CNN Decidir se uma figura contém X ou O



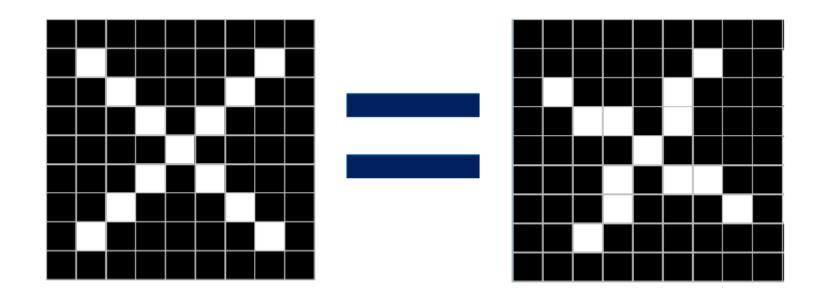
Exemplo básico



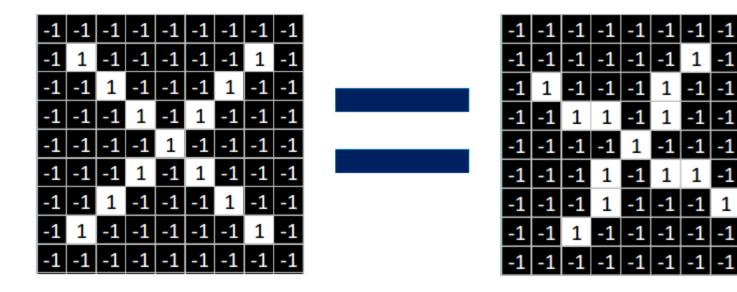
Vamos complicar!



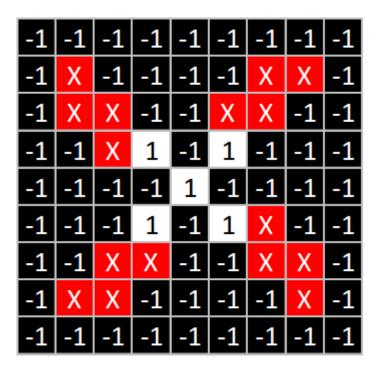
Qual será a decisão do computador?



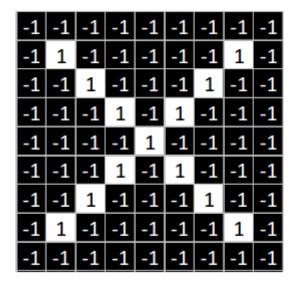
O que o computador "enxerga"?



O que o computador "enxerga"?



O que o computador "enxerga"?





-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	-1	-1
-1	1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1
-1	-1	1	1	-1	1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	1	-1	1	1	-1	-1
-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	1	-1
-1	-1	1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1

Camadas da rede convolucional

- Entrada (input): Altura x Largura x Camadas, exemplo 16 x 16 x 3, onde:
 - ► Altura = 16 pixels
 - ► Largura = 16 pixels
 - Camadas = 3 (RGB)
- Convolução: É a camada que calculará a saída dos neurônios conectados as regiões locais da entrada.
- RELU: Função de ativação ponto a ponto, pode ser utilizada com max, min e avg.
- Pool: É uma camada downsampling, que visa corrigir os efeitos de escala.
- Fully Connected (Classificador): MLP, SVM, Softmax, etc.

Camada de convolução

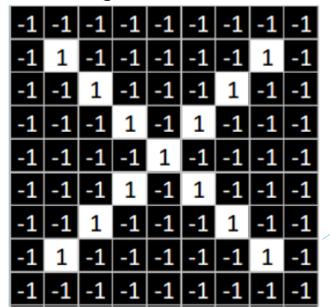
Fórmula para calcular

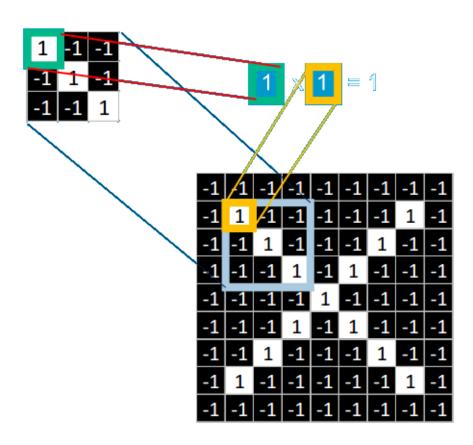
output filter input (image)
$$G[i,j] = \sum_{u=-k}^{k} \sum_{v=-k}^{k} H[u,v]F[i+u,j+v]$$

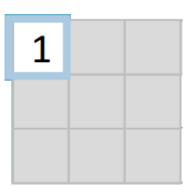
- Para calcular os filtros para termos a saída de nossa rede, precisamos:
 - 1. Multiplicar cada pixel da imagem de entrada pelo pixel correspondente do filtro.
 - 2. Adicionar ao somatório.
 - 3. Dividir pelo total de pixels.
- Exemplo:

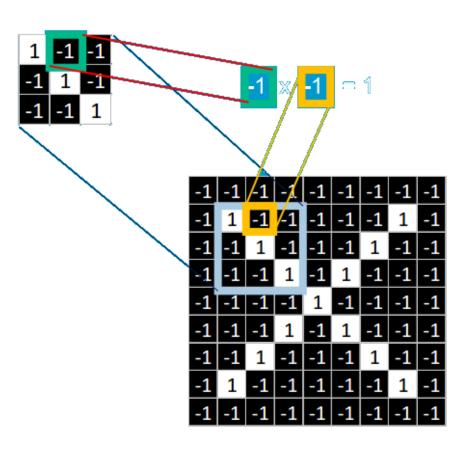


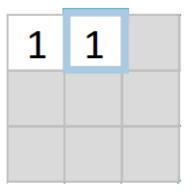
Imagem de entrada

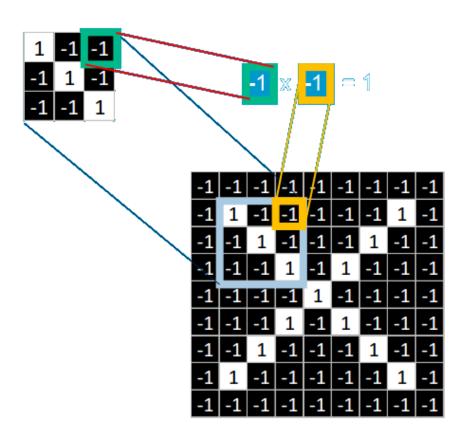


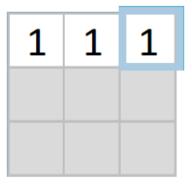


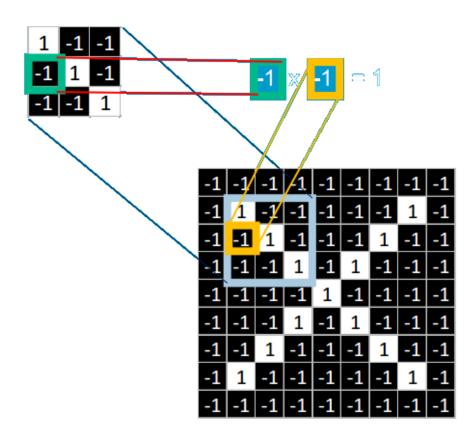




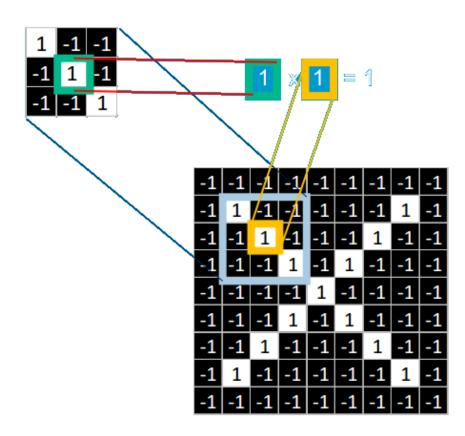




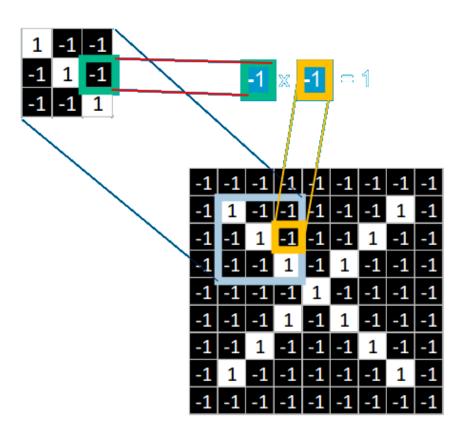




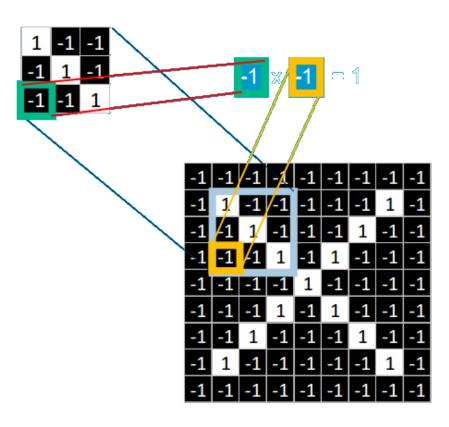
1	1	1
1		



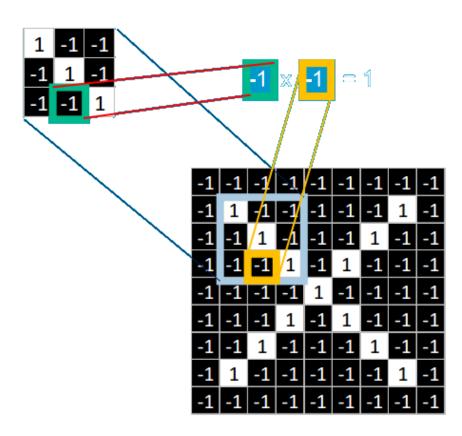
1	1	1
1	1	



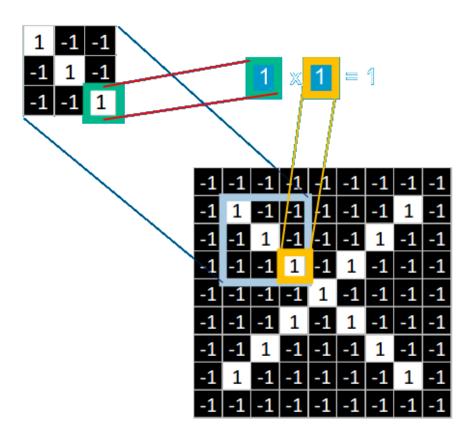
1	1	1
1	1	1



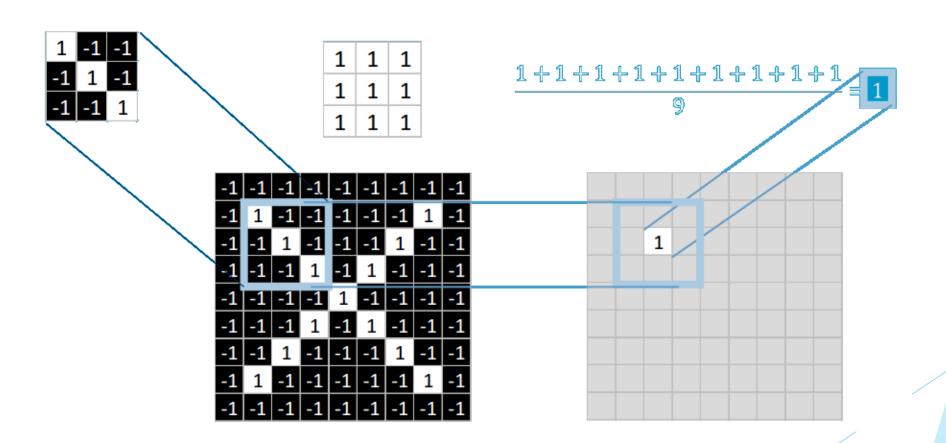
1	1	1
1	1	1
1		



1	1	1
1	1	1
1	1	

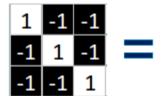


1	1	1
1	1	1
1	1	1



-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	1	-1	-1	-1	-1	-1	1	-1
-1	-1	1	-1	-1	-1	1	-1	-1
-1	-1	-1	1	-1	1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	1	-1	1	-1	-1	-1
-1	-1	1	-1	-1	-1	1	-1	-1
-1	1	-1	-1	-1	-1	-1	1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1

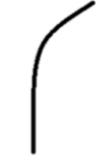




0.77	-0.11	0.11	0.33	0.55	-0.11	0.33
-0.11	1.00	-0.11	0.33	-0.11	0.11	-0.11
0.11	-0.11	1.00	-0.33	0.11	-0.11	0.55
0.33	0.33	-0.33	0.55	-0.33	0.33	0.33
0.55	-0.11	0.11	-0.33	1.00	-0.11	0.11
-0.11	0.11	-0.11	0.33	-0.11	1.00	-0.11
0.33	-0.11	0.55	0.33	0.11	-0.11	0.77

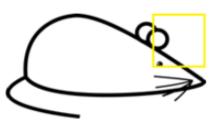
Camada de convolução - Filtro Exemplos de filtros

0	0	0	0	0	1	0
0	0	0	0	1	0	0
0	0	0	1	0	0	0
0	0	0	1	0	0	0
0	0	0	1	0	0	0
0	0	0	1	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0



Matriz numérica do filtro convolucional

Table 3.2: Visualização do filtro convolucional



0	0	0	0	0	0	0
0	40	0	0	0	0	0
40	0	40	0	0	0	0
40	20	0	0	0	0	0
0	50	0	0	0	0	0
0	0	50	0	0	0	0
25	25	0	50	0	0	0



0	0	0	0	0	30	0
0	0	0	0	30	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	0	0	0	0

Camada de convolução - Filtro Exemplos de filtros

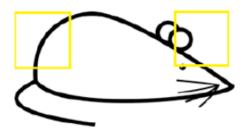


Figure 3.2: Imagem de entrada para aplicação do filtro de convolução

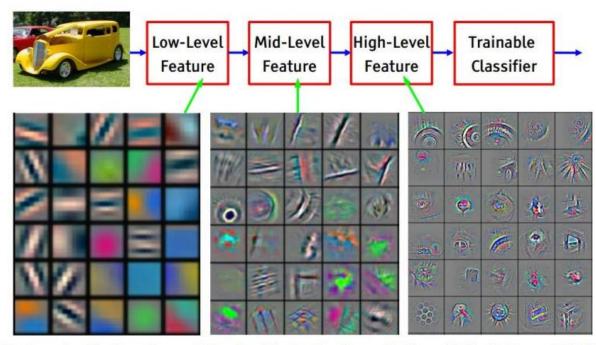
0	0	0	0	0	0	30
0	0	0	0	50	50	50
0	0	0	20	50	0	0
0	0	0	50	50	0	0
0	0	0	50	50	0	0
0	0	0	50	50	0	0
0	0	0	50	50	0	0

Imagem de entrada considerando a região do amarelo no canto superior esquerdo

0	0	0	0	0	30	0
0	0	0	0	30	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0
0	0	0	30	0	0	0

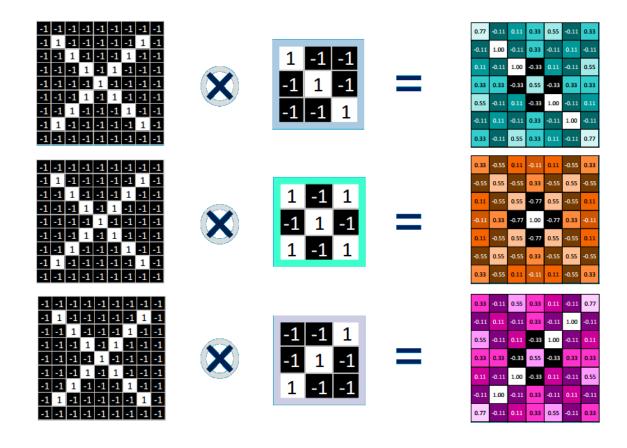
Table 3.4: Filtro convolucional

Camada de convolução - Filtro Outros exemplos

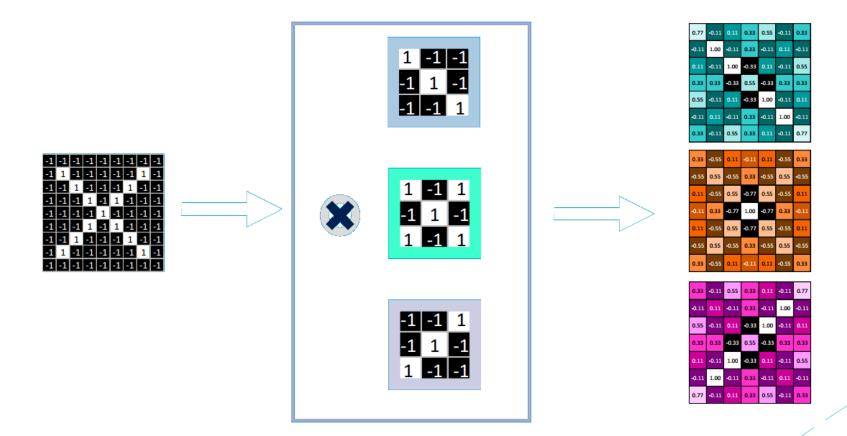


Feature visualization of convolutional net trained on ImageNet from [Zeiler & Fergus 2013]

Camada de convolução - Filtro Voltando para nosso caso X ou O

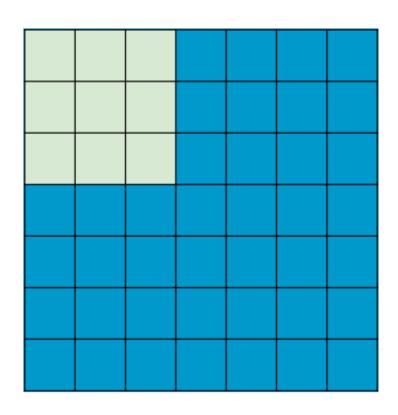


Camada de convolução - Filtro Uma imagem gera um conjunto de imagens



- Podemos dizer se temos 3 filtros 3x3, teremos 3 mapas de ativação (3 imagens) e essas imagens são emplilhadas.
- Para calcular o tamanho da nossa saída, utilizamos a seguinte fórmula.
 - ► (N F) / stride + 1
 - ▶ Dado nosso exemplo imagem de entrada 9x9x1 e filtros 3x3
 - N (entrada) = 9
 - **F** (filtro) = 3
 - ► Sendo stride = 1: (9 3) / 1 + 1 = 7, output 7x7x3

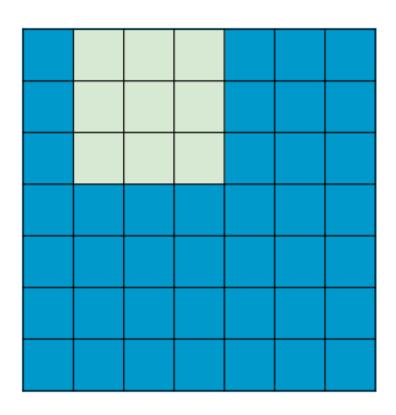
Camada de convolução - Filtro Slide e Stride



Entrada: 7 x 7

Filtro: 3 x 3

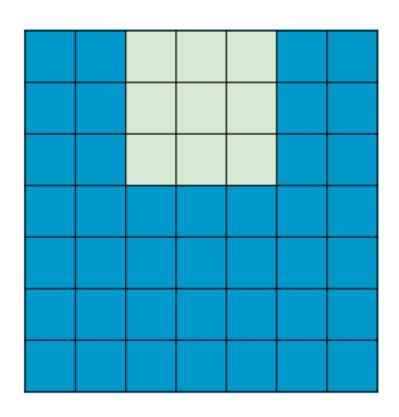
Camada de convolução - Filtro Slide e Stride



Entrada: 7 x 7

Filtro: 3 x 3

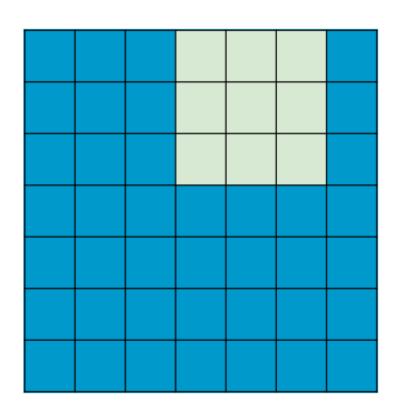
Camada de convolução - Filtro Slide e Stride



Entrada: 7 x 7

Filtro: 3 x 3

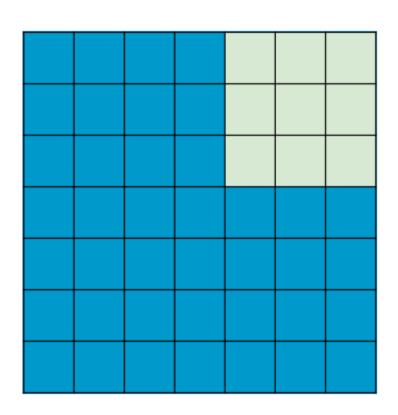
Camada de convolução - Filtro Slide e Stride



Entrada: 7 x 7

Filtro: 3 x 3

Camada de convolução - Filtro Slide e Stride



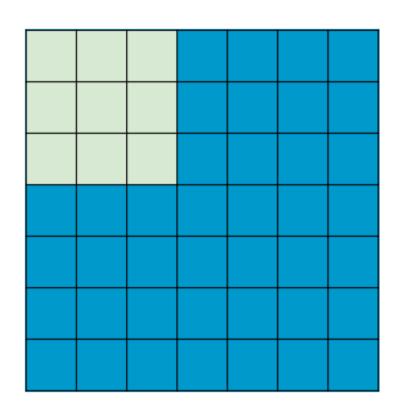
Entrada: 7 x 7

Filtro: 3 x 3

Stride: 1 x 1

Saída: 5 x 5

Camada de convolução - Filtro Slide e Stride

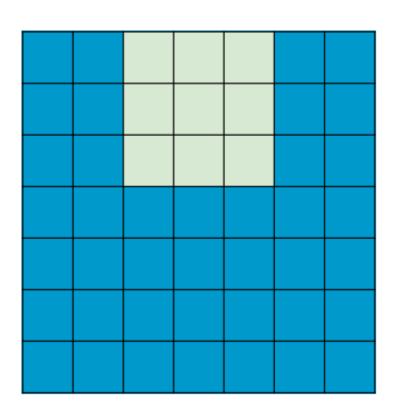


Entrada: 7 x 7

Filtro: 3 x 3

Stride: 2 x 2

Camada de convolução - Filtro Slide e Stride

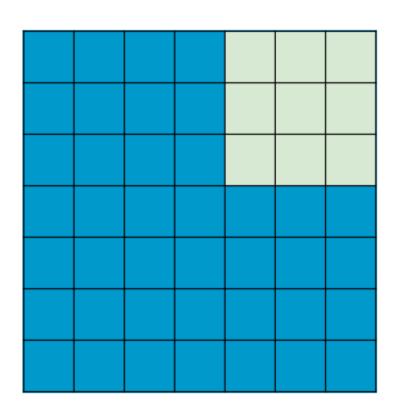


Entrada: 7 x 7

Filtro: 3 x 3

Stride: 2 x 2

Camada de convolução - Filtro Slide e Stride



Entrada: 7 x 7

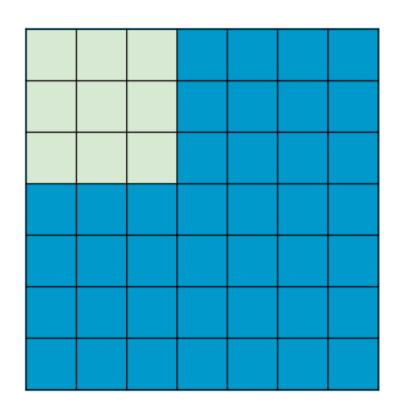
Filtro: 3 x 3

Stride: 2 x 2

Saída: 3 x 3

Camada de convolução - Filtro Slide e Stride





Entrada: 7 x 7

Filtro: 3 x 3

Stride: 3 x 3

Camada de convolução - Filtro Slide e Stride

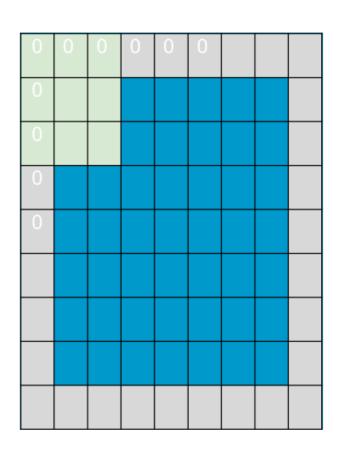
- Para calcular o tamanho da nossa saída, utilizamos a seguinte fórmula.
 - ► (N F) / stride + 1
 - ▶ Dado nosso exemplo imagem de entrada 7x7x1 e filtros 3x3
 - N (entrada) = 7
 - **F** (filtro) = 3
 - ► Sendo stride = 1: (7 3) / 1 + 1 = 5, output 7x7
 - \triangleright Sendo stride = 2: (7 3) / 2 + 1 = 3, output **3x3**
 - Sendo stride = 3: (7 3) / 3 + 1 = 2.33, output Error!!!!!!!

Camada de convolução - Filtro

- O que pode ser feito para resolver esse problema?
- Entrada 7 x 7
- Filtro 3 x 3
- Stride 3 x 3



Camada de convolução - Filtro Padding



Fórmula para calcular o tamanho da saída:

$$(N + 2 * padding - F) / stride + 1$$

Onde:

Saída =
$$(7 + 2 * 1 - 3) / 3 + 1 = 3 \times 3$$

Camada de convolução - Filtro Padding

Entrada: 32 x 32 x 3

▶ 10 Filtros: 5 x 5

Stride: 1 x 1

Padding: 2 x 2

Logo:

$$(32 + 2 * 2 - 5) / 1 + 1 = 32$$

Saída = 32 x 32 x 10

Camadas da rede convolucional

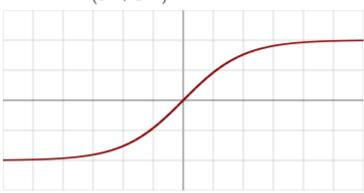
- Entrada (input): Altura x Largura x Camadas, exemplo 16 x 16 x 3, onde:
 - ► Altura = 16 pixels
 - ► Largura = 16 pixels
 - Camadas = 3 (RGB)
- Convolução: É a camada que calculará a saída dos neurônios conectados as regiões locais da entrada.
- **RELU:** Função de ativação ponto a ponto, pode ser utilizada com max, min e avg.
- Pool: É uma camada downsampling, que visa corrigir os efeitos de escala.
- Fully Connected (Classificador): MLP, SVM, Softmax, etc.

$$f(x)=x^+=max(0,x)$$
 or $f(x)=\left|egin{array}{cc} 0 & for \ x<0 \ x & for \ x>=0 \end{array}
ight|$



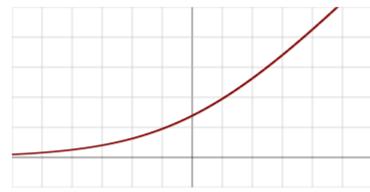
Camada RELU Outras funções de ativação

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



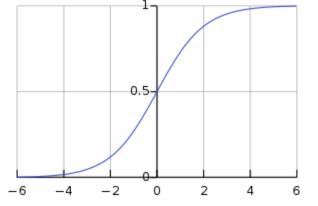
Softplus

$$f(x) = \log(1+e^x)$$

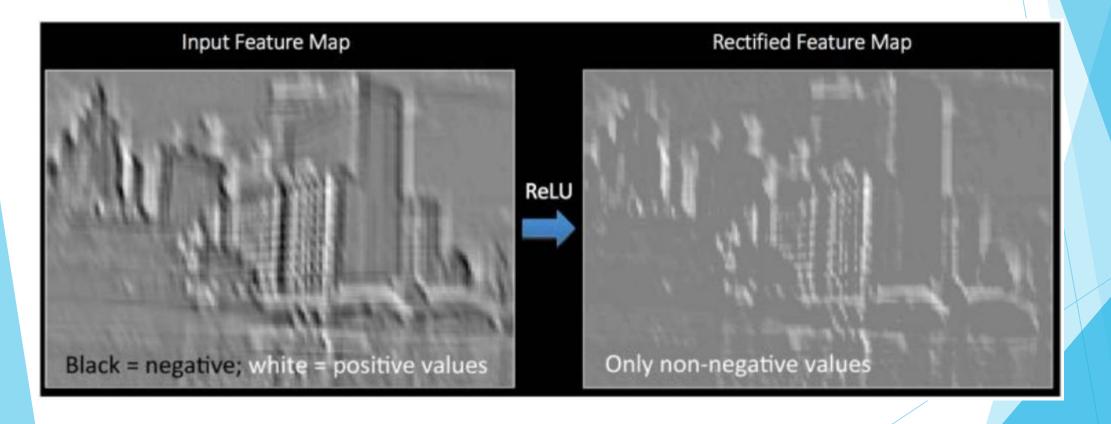


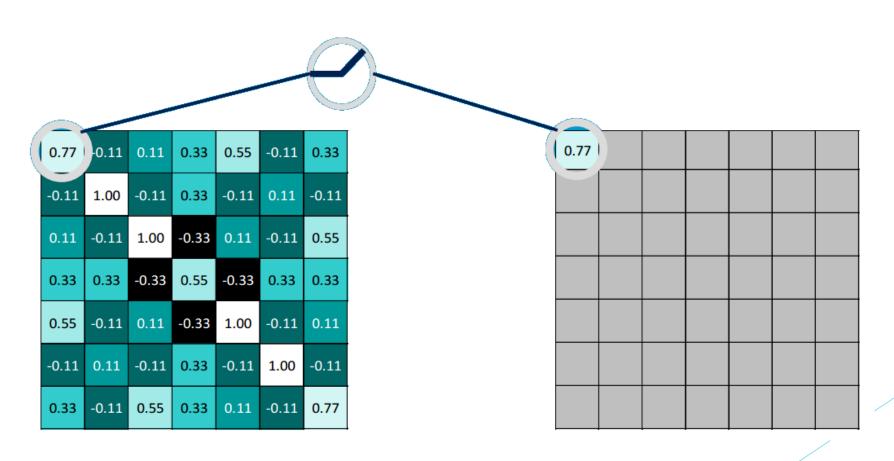
$$f(x)=\frac{1}{(1+e^{-x})}$$

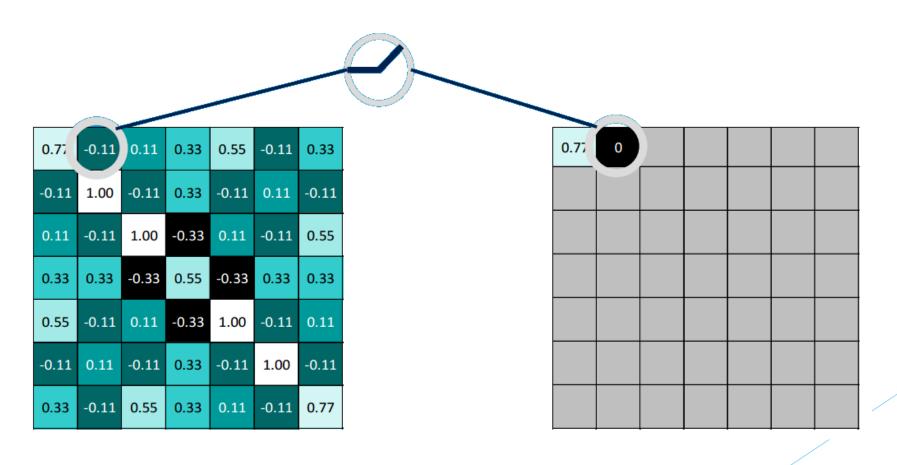
Sigmoid

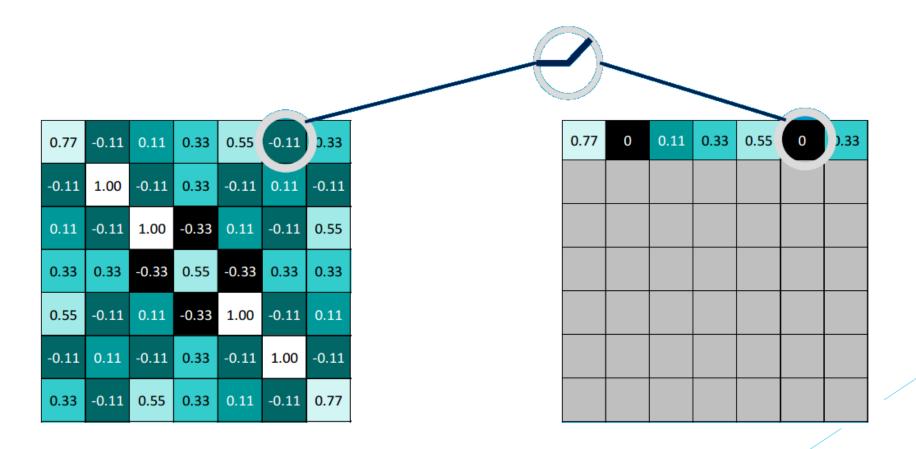


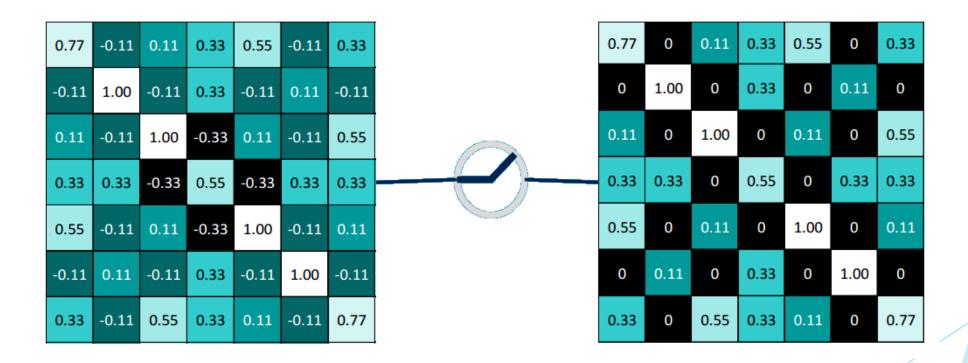
Camada RELU Função de ativação - Exemplo

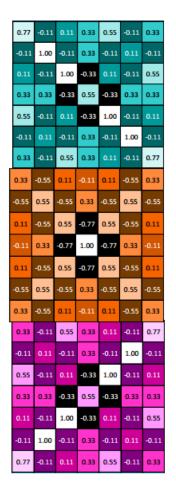














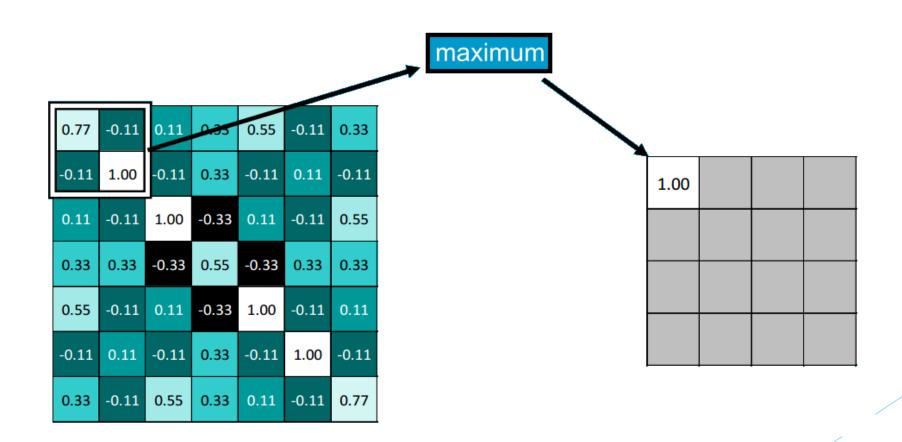
0.77	0	0.11	0.33	0.55	0	0.33
0	1.00	0	0.33	0	0.11	0
0.11	0	1.00	0	0.11	0	0.55
0.33	0.33	0	0.55	0	0.33	0.33
0.55	0	0.11	0	1.00	o	0.11
0	0.11	0	0.33	0	1.00	0
0.33	0	0.55	0.33	0.11	0	0.77
0.33	0	0.11	0	0.11	0	0.33
o	0.55	o	0.33	o	0.55	0
0.11	0	0.55	0	0.55	o	0.11
0	0.33	0	1.00	0	0.33	0
0.11	0	0.55	0	0.55	0	0.11
0	0.55	0	0.33	0	0.55	0
0.33	0	0.11	o	0.11	o	0.33
0.33	0	0.55	0.33	0.11	0	0.77
0	0.11	0	0.33	o	1.00	0
0.55	o	0.11	o	1.00	0	0.11
0.33	0.33	o	0.55	0	0.33	0.33
0.11	0	1.00	0	0.11	0	0.55
0	1.00	0	0.33	0	0.11	0
0.77	0	0.11	0.33	0.55	0	0.33

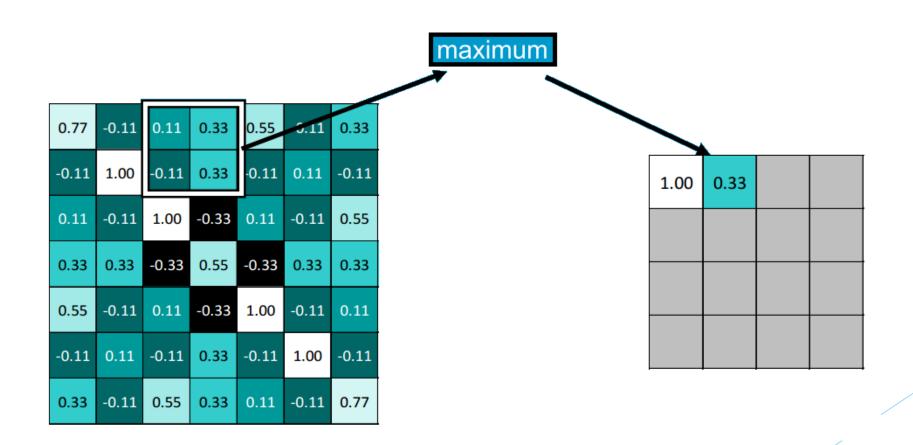
Camadas da rede convolucional

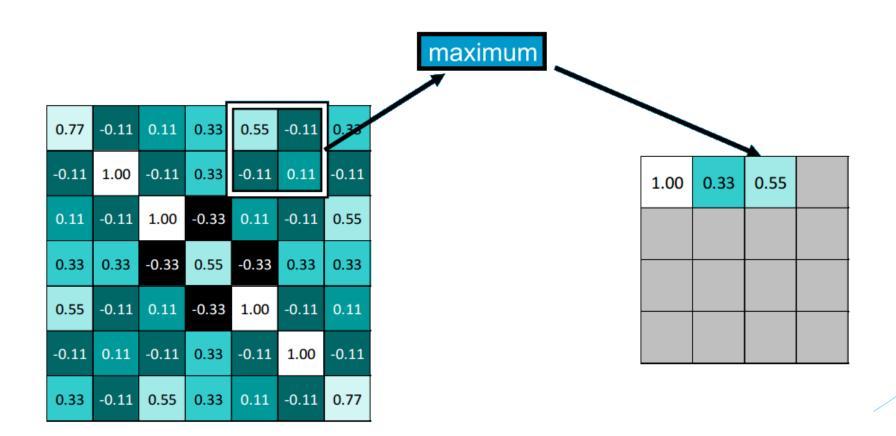
- ► Entrada (input): Altura x Largura x Camadas, exemplo 16 x 16 x 3, onde:
 - ► Altura = 16 pixels
 - ► Largura = 16 pixels
 - Camadas = 3 (RGB)
- Convolução: É a camada que calculará a saída dos neurônios conectados as regiões locais da entrada.
- **RELU:** Função de ativação ponto a ponto, pode ser utilizada com max, min e avg.
- Pool: É uma camada downsampling, que visa corrigir os efeitos de escala.
- Classificador: MLP, SVM, Softmax, etc.

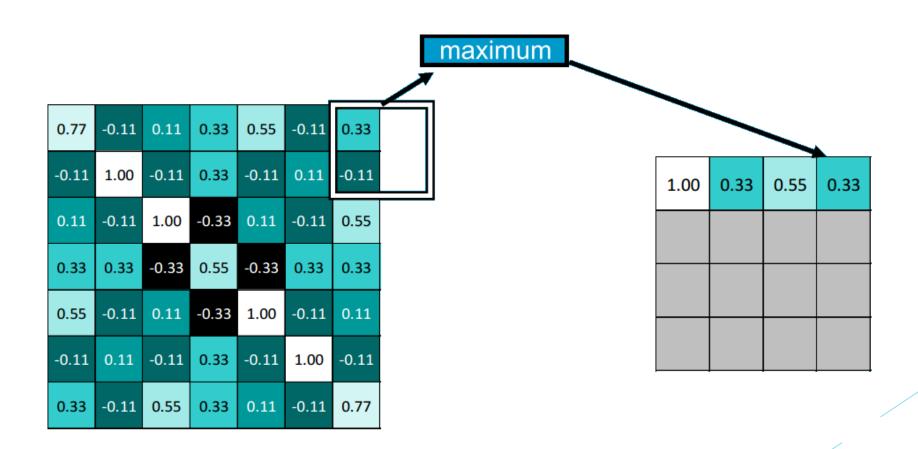
- A camada pooling torna a convolução invariante a translação, rotação e janelamento.
- Pode ser usada com as funções Min, Max, Avg;
- A opção mais usada é o max-pooling;
- O objetivo dessa camada é destacar a maior ativação para propagar a região de interesse do campo receptivo;

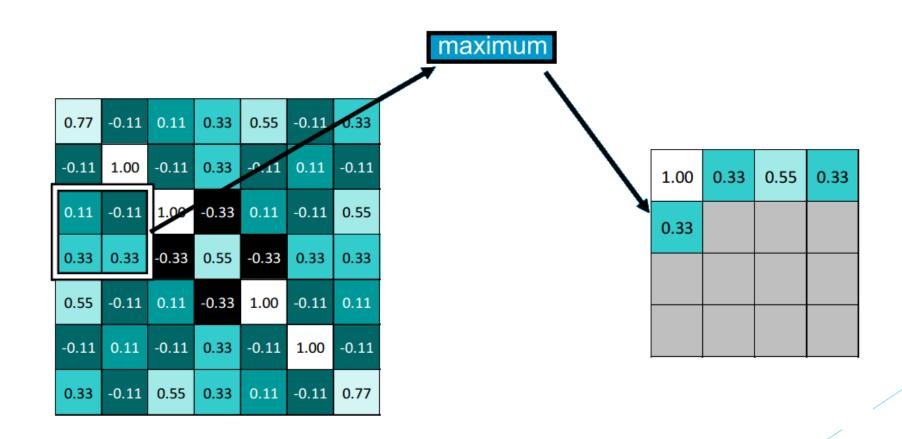
- Passos para calcular a camada pooling.
 - Escolher o tamanho da janela.
 - Fazer o slide sobre a entrada.
 - Para cada janela pool, pegar o valor máximo (max-pooling)







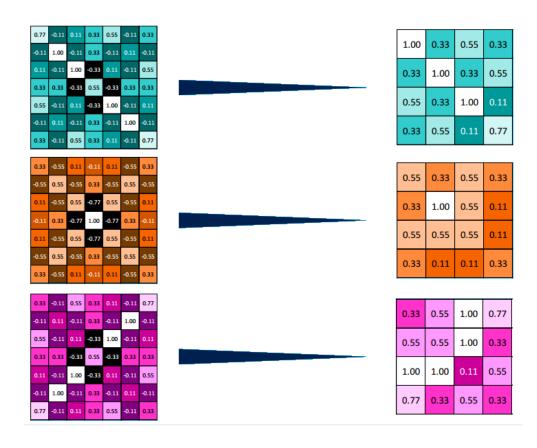




0.77	-0.11	0.11	0.33	0.55	-0.11	0.33
-0.11	1.00	-0.11	0.33	-0.11	0.11	-0.11
0.11	-0.11	1.00	-0.33	0.11	-0.11	0.55
0.33	0.33	-0.33	0.55	-0.33	0.33	0.33
0.55	-0.11	0.11	-0.33	1.00	-0.11	0.11
-0.11	0.11	-0.11	0.33	-0.11	1.00	-0.11
0.33	-0.11	0.55	0.33	0.11	-0.11	0.77

max pooling

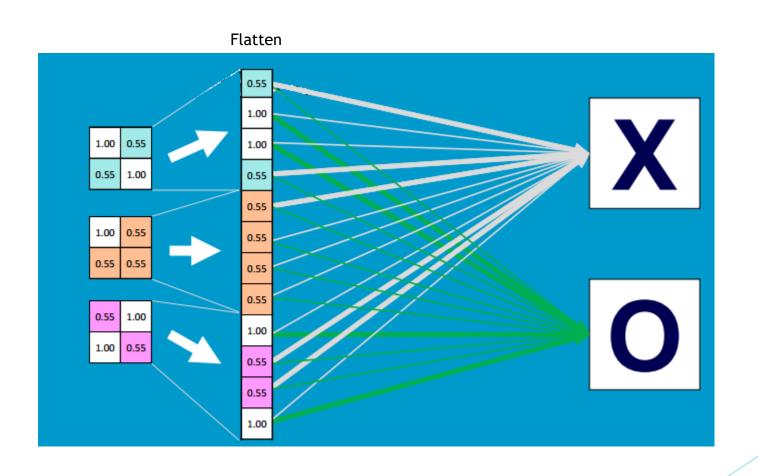
1.00	0.33	0.55	0.33
0.33	1.00	0.33	0.55
0.55	0.33	1.00	0.11
0.33	0.55	0.11	0.77

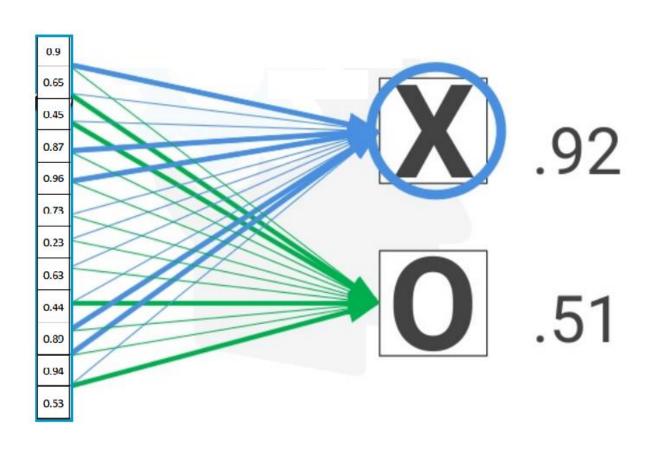


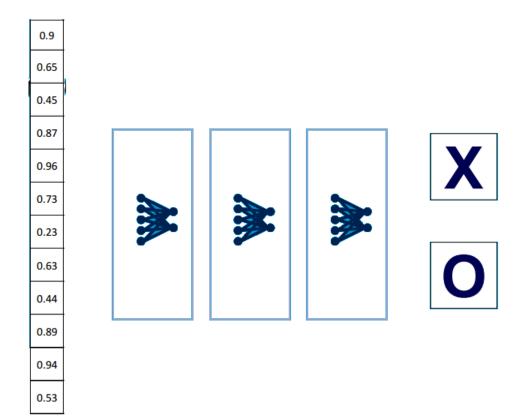
Camadas da rede convolucional

- Entrada (input): Altura x Largura x Camadas, exemplo 16 x 16 x 3, onde:
 - ► Altura = 16 pixels
 - ► Largura = 16 pixels
 - Camadas = 3 (RGB)
- Convolução: É a camada que calculará a saída dos neurônios conectados as regiões locais da entrada.
- RELU: Função de ativação ponto a ponto, pode ser utilizada com max, min e avg.
- Pool: É uma camada downsampling, que visa corrigir os efeitos de escala.
- Fully Connected (Classificador): MLP, SVM, Softmax, etc.

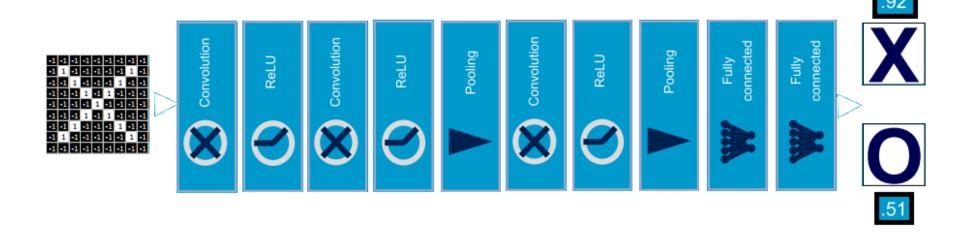
- Cada valor recebido da camada pooling expressa um valor.
- ► Todas as entradas são passadas para todos os neurônios.







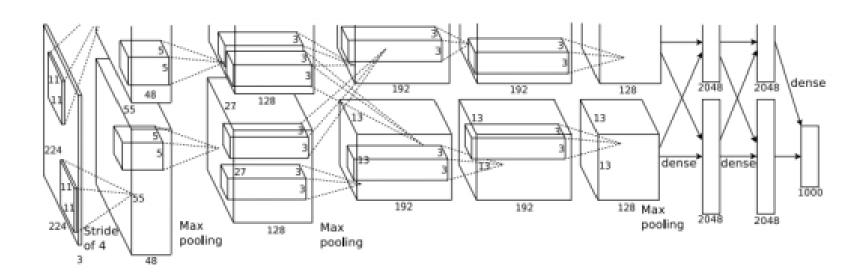
Rede Exemplo



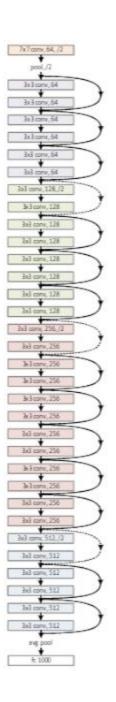
CNN

- Quantas camadas e de quais tipos precisamos ?
- Em que ordem?
- Qual o tipo de filtro ?

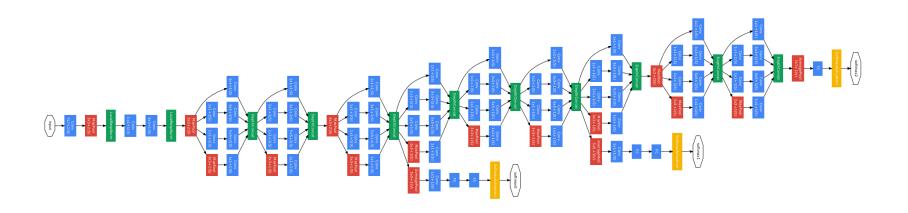
Redes conhecidas Alexnet 2012



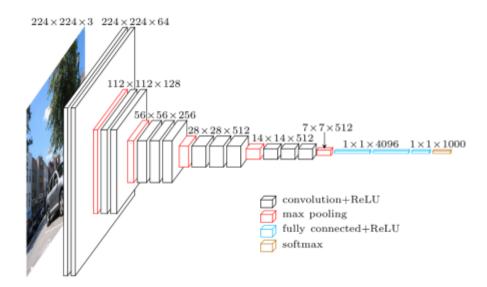
Redes conhecidas ResNet



Redes conhecidas Inception-v4



Redes conhecidas Vgg16



Obrigado pela atenção !!!





Exercício

- Dado um input 15 x 15 x 1
- Calcular a convolução a partir dos filtros 3 x3
- Calcular a função de ativação RELU
- Calcular a camada max-pooling
- Fazer o flatten para o classificador.

- Outras informações
 - Não usar padding
 - Utilizar o stride 3 x 3
 - Utilizar a janela do pooling 2 x 2

Exercício

Input

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	1	1	-1	1	1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	1	1	-1	1	1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	-1	-1	-1
-1	-1	1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	1	-1	-1
-1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
	-1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1	-1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -	-1 -1	-1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -	-1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -1 -	-1 -1<	-1 -1<	-1 -1<	-1 -1<	-1 -1<	-1 -1<	-1 -1<	-1 -1<	1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 -1

Filtro - Reta

	1	2	3
1	-1	-1	-1
2	1	1	1
3	-1	-1	-1

Filtro - Diag. Dir

	1	2	3
1	1	-1	-1
2	-1	1	-1
3	-1	-1	1

Filtro - Diag. Esq

	1	2	3
1	-1	-1	1
2	-1	1	-1
3	1	-1	-1

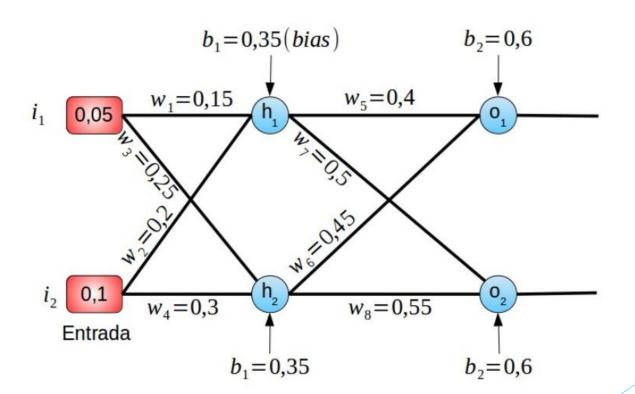
Obrigado pela atenção !!!





Exercício MLP

Criar um programa python para calcular a MLP abaixo. Somente poderá ser utilizado python e numpy.



Calculando a camada oculta (H)

Parâmetros

$$x_i$$
 = entradas

$$w_i$$
 = pesos

$$b_i$$
 = bias

h = camada oculta

 NET_{hi} = propagação dos pesos da camada

$$g(h_i)$$
 = saídas da camada H

Fórmula de propagação das entradas

$$NET_{h1} = x_1. w_1 + x_2. w_2 + b_1.1$$

$$NET_{h2} = x_1. w_3 + x_2. w_4 + b_1.1$$

Aplicando a função de ativação

$$g(h_1) = rac{1}{(1 + e^{-NET_{h1}})}$$

$$g(h_2) = rac{1}{(1 + e^{-NET_{h_2}})}$$

Calculando a camada de saída (0)

Parâmetros

$$g(h_i)$$
 = entradas

$$w_i$$
 = pesos

$$b_i$$
 = bias

o = camada de saída

 NET_{oi} = propagação dos pesos da camada

$$g(o_i)$$
 = saídas da camada O

Fórmula de propagação das entradas

$$NET_{o1}=g(h_1).\,w_5+g(h_2).\,w_6+b_2.\,1$$

$$NET_{o2} = g(h_1). w_7 + g(h_2). w_8 + b_2. 1$$

Aplicando a função de ativação

$$g(h_1) = rac{1}{(1 + e^{-NET_{ol}})}$$

$$g(h_2) = rac{1}{(1 + e^{-NET_{o2}})}$$

Calculando os erros

Parâmetros

o = camada de saída

 $g(o_i)$ = saídas da camada O

 d_i = valor desejado

Erro Total

$$E_{Total} = rac{1}{2}.\sum_{k=1}(d_k-g(o_k))^2$$

Erro da saída o_1

$$E_{o1}=rac{1}{2}.\left(d_{1}-g(o_{1})
ight)^{2}$$

Erro da saída o_2

$$E_{o2}=rac{1}{2}.\left(d_{2}-g(o_{2})
ight)^{2}$$

Logo

$$rac{\delta E_{Total}}{\delta w_{5,6}} = -(d_1 - g(o_1)).\,g(o_1).\,(1 - g(o_1)).\,g(h_1)$$

Atualiza os pesos $w_5\,$ e $w_6\,$

$$w_{5,6} = w_{5,6} - rac{n.\,\delta E_{Total}}{\delta w_{5,6}}$$

Para calcular w_7 e w_8 basta trocar:

$$g(o_1) > g(o_2)$$

 $NET_{o1} > NET_{o2}$
 $w_{5,6} > w_{7,8}$

Atualizando os pesos da camada de saída(Back Propagation)

Parâmetros

o = camada de saída n = taxa de aprendizado

 $g(o_i)$ = saídas da camada O

 $g(h_i)$ = saídas da camada H

 d_i = valor desejado

Atualizando o w_5 e w_6

$$\frac{\delta E_{Total}}{\delta w_{5,6}} = \frac{\delta E_{Total}}{\delta g(o_1)}.\frac{\delta g(o_1)}{\delta NET_{o1}}.\frac{\delta NET_{o1}}{\delta w_{5,6}}$$

Derivada da primeira parcela

$$rac{\delta E_{Total}}{\delta g(o_1)} = -(d_1 - g(o_1))$$

Derivada da segunda parcela

$$rac{\delta g(o_1)}{\delta NET_{o1}}=g(o_1).\left(1-g(o_1)
ight)$$

Derivada da terceira parcela

$$rac{\delta NET_{o1}}{\delta w_{5,6}}=g(h_1)$$

Logo

$$egin{aligned} rac{\delta E_{Total}}{\delta w_{1,2}} &= ((((g(o_1)-d_1)).\,g(o_1).\,(1-g(o_1))).\,w_5) + \ & \\ & ((((g(o_2)-d_2)).\,g(o_2).\,(1-g(o_2))).\,w_7). \ & \\ & g(h_1).\,(1-g(h_1)).\,x_1 \end{aligned}$$

Atualiza os pesos $w_1\,$ e $w_2\,$

$$w_{1,2} = w_{1,2} - rac{n.\,\delta E_{Total}}{\delta w_{1,2}}$$

Para calcular $w_3\,$ e $w_4\,$ basta trocar

$$g(h_1) > g(h_2)$$

 $NET_{h1} > NET_{h2}$
 $w_{1,2} > w_{3,4}$
 $w_5 > w_6$
 $w_7 > w_8$
 $x_1 > x_2$

Atualizando os pesos da camada oculta (Back Propagation)

Parâmetros

o = camada de saída n = taxa de aprendizado x_i = entrada da camada H $g(h_i)$ = saídas da camada H d_i = valor desejado w_i = pesos

Atualizando o $w_1\,$ e $w_2\,$

$$\frac{\delta E_{Total}}{\delta w_{1,2}} = \frac{\delta E_{Total}}{\delta g(h_1)} \cdot \frac{\delta g(h_1)}{\delta NET_{h1}} \cdot \frac{\delta NET_{h1}}{\delta w_{1,2}}$$

Derivada da primeira parcela

$$\frac{\delta E_{Total}}{\delta g(h_1)} = ((((g(o_1) - d_1)). \, g(o_1). \, (1 - g(o_1))). \, w_5) + ((((g(o_2) - d_2)). \, g(o_2). \, (1 - g(o_2))). \, w_7)$$

Derivada da segunda parcela

$$rac{\delta g(h_1)}{\delta NET_{h1}}=g(h_1).\left(1-g(h_1)
ight)$$

Derivada da terceira parcela

$$rac{\delta NET_{h1}}{\delta w_{1,2}}=x_{1}$$

Obrigado

