



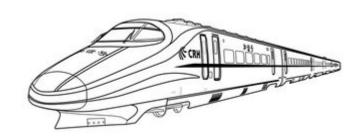
智能信息技术教育中心

The Education Center of Intelligence Information Technologies

人工智能基础

深度学习

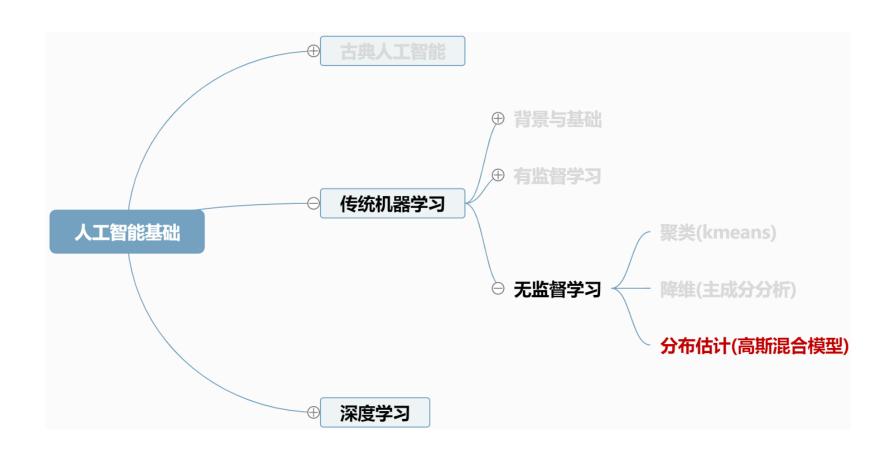
耿阳李敖 2022年3月



内容概要

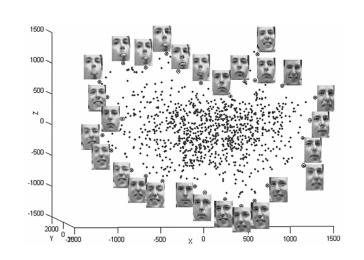
- > 内容回顾
- > 神经网络基础
- 〉全连接神经网络
- 〉总结

内容回顾



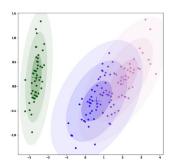
生成式学习

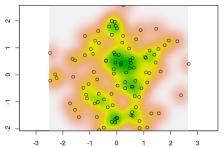
- ◆ 基于给定数据集估计数据分布
- ◆ 利用估计得到的分布采样生成新样本



分布估计分类

- ◆ 带参估计:利用包含参数的假设模型去建模
- ◆ 非参估计:不假设模型,直接基于 数据本身去估计





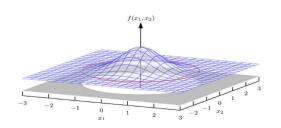
混合高斯模型 (GMM)

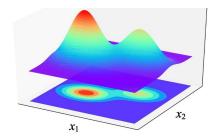
◆ 单个高斯

$$\mathcal{N}(X = \mathbf{x} | \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma}) = \frac{1}{(2\pi)^{D/2} \sqrt{|\boldsymbol{\Sigma}|}} \exp \left\{ -\frac{1}{2} (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu})^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1} (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}) \right\}$$

◆ 混合高斯

$$P(X = \mathbf{x}|\Theta) = \sum_{k=1}^{K} \phi_k \mathcal{N}(X = \mathbf{x}|\mathbf{\mu}_k, \mathbf{\Sigma}_k)$$





EM算法

◆ 基于 X 和 ê 估计条件期望 (E 步)

$$\mathbb{E}_{P(Z|X,\widehat{\Theta})} \ln P(Z,X|\Theta)$$

◆ 求解条件期望最大化 (M 步)

$$\max_{\Theta} \mathbb{E}_{P(Z|X,\widehat{\Theta})} \ln P(Z,X|\Theta)$$

EM算法估计GMM参数

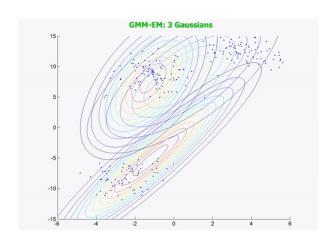
E步

$$\gamma_{ik} \leftarrow \frac{\hat{\phi}_k \mathcal{N}(X = \mathbf{x}_i | \widehat{\mathbf{\mu}}_k, \widehat{\mathbf{\Sigma}}_k)}{\sum_{k=1}^K \hat{\phi}_k \mathcal{N}(X = \mathbf{x}_i | \widehat{\mathbf{\mu}}_k, \widehat{\mathbf{\Sigma}}_k)}$$

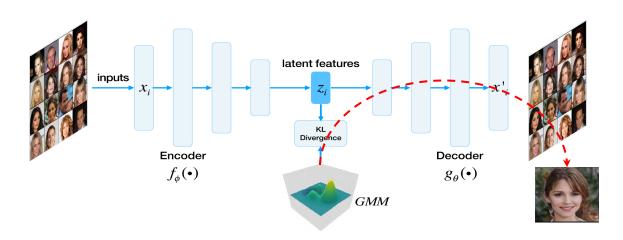
M步

$$\widehat{\boldsymbol{\mu}}_k \leftarrow \frac{\sum_{i=1}^N \gamma_{ik} \, \mathbf{x}_i}{\sum_{i=1}^N \gamma_{ik}} \quad \widehat{\boldsymbol{\Sigma}}_k \leftarrow \frac{\sum_{i=1}^N \gamma_{ik} \, (\mathbf{x}_i - \widehat{\boldsymbol{\mu}}_k) (\mathbf{x}_i - \widehat{\boldsymbol{\mu}}_k)^T}{\sum_{i=1}^N \gamma_{ik}} \quad \widehat{\boldsymbol{\phi}}_k \leftarrow \frac{\sum_{i=1}^N \gamma_{ik}}{\sum_{i=1}^N \sum_{k=1}^K \gamma_{ik}}$$

$$\hat{\phi}_k \leftarrow \frac{\sum_{i=1}^N \gamma_{ik}}{\sum_{i=1}^N \sum_{k=1}^K \gamma_{ik}}$$



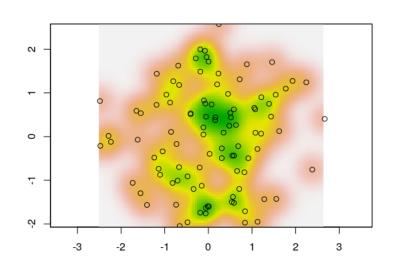
GMM应用



非参估计:核密度估计

◆ 以每个样本为中心构造分布密度

$$f(\mathbf{x}) = \frac{1}{Nh} \sum_{i=1}^{N} Ker\left(\frac{\mathbf{x} - \mathbf{x}_{i}}{h}\right)$$



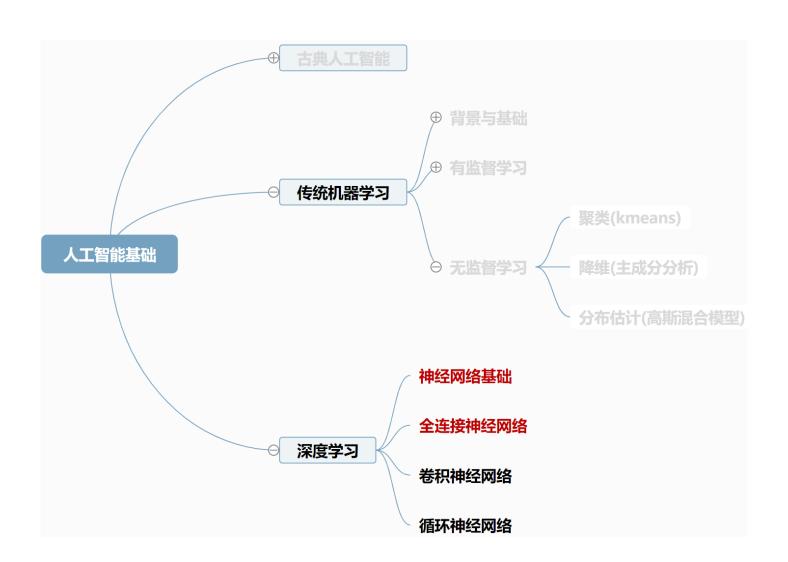
高斯核密度估计

$$Ker(\mathbf{x}) = \frac{1}{(2\pi)^{D/2}} \exp\left\{-\frac{1}{2}\mathbf{x}^T\mathbf{x}\right\}$$

$$f(\mathbf{x}) = \frac{1}{Nh} \sum_{i=1}^{N} Ker\left(\frac{\mathbf{x} - \mathbf{x}_i}{h}\right) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \frac{1}{(2\pi)^{D/2}h} \exp\left\{-\frac{1}{2} \frac{(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)^T (\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)}{h^2}\right\}$$

◆ 可以看做混合高斯的一种特殊情况

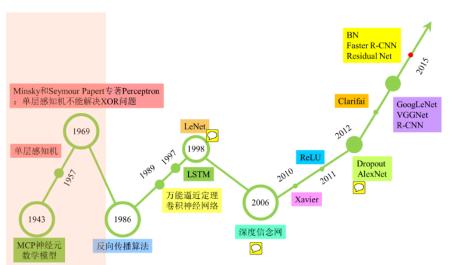
本节概况

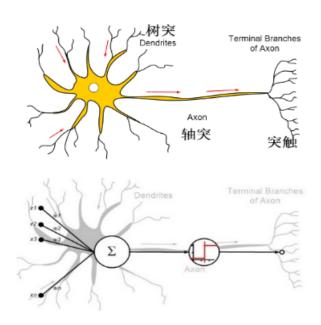


内容概要

- 〉内容回顾
- > 神经网络基础
- 〉全连接神经网络
- 〉总结

历史回顾

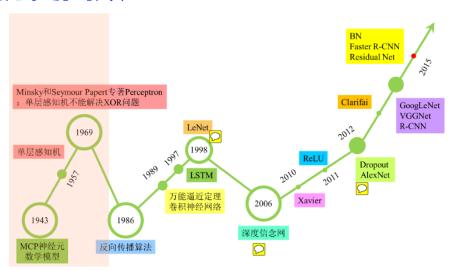


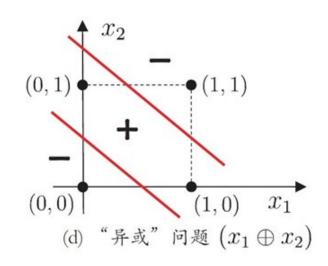


◆ 第一阶段

- 1943年, McCulloch和Pitts 提出第一个神经元数学模型,即MCP模型
- 1949年, Hebb 提出生物神经元学 习的机理,即Hebb学习规则
- 1957年, Rosenblatt 提出感知机网络 (Perceptron) 模型和其学习规则 (梯度下降)

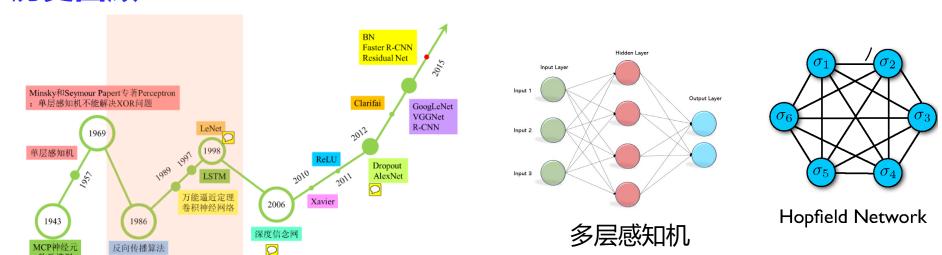
历史回顾





- ◆ 第一阶段
 - 1969年,Minsky和Papert 发表《Perceptrons》一书,指出单层神经网路不能解决非线性问题

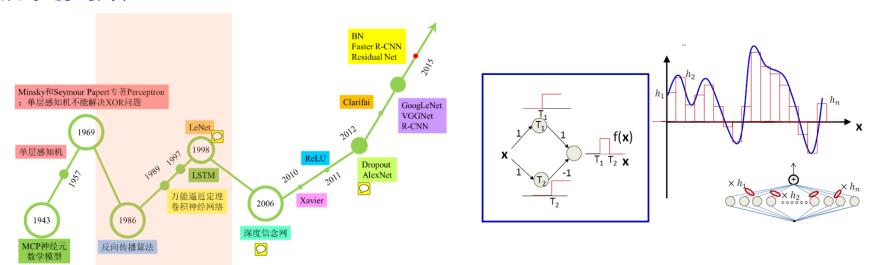
历史回顾



◆ 第二阶段

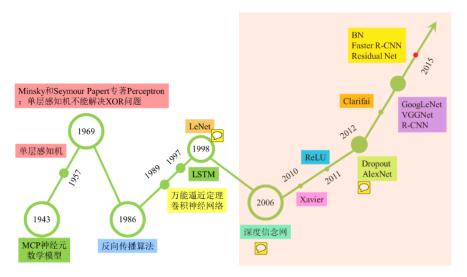
- 1980年代, 多层感知机开发出来, 已经具有当前深度神经网络的雏形
- 1982年,Hopfield提出了一种具有联想记忆、优化计算能力的递归网络模型,即 Hopfield 网络
- 1986年, LeCun反向传播算法 (BP) , 但当隐藏层≥3时效果不太好

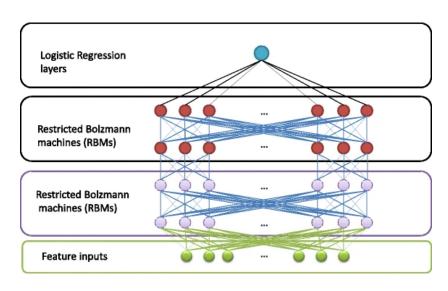
历史回顾



- ◆ 第二阶段
 - 1989年,足够宽度的单隐层神经网络被证明能以任意精度逼近任意函数
 - 90年代初,伴随统计学习理论和SVM的兴起,神经网络由于理论不够清楚,试错性强,难以训练,再次进入低谷

历史回顾

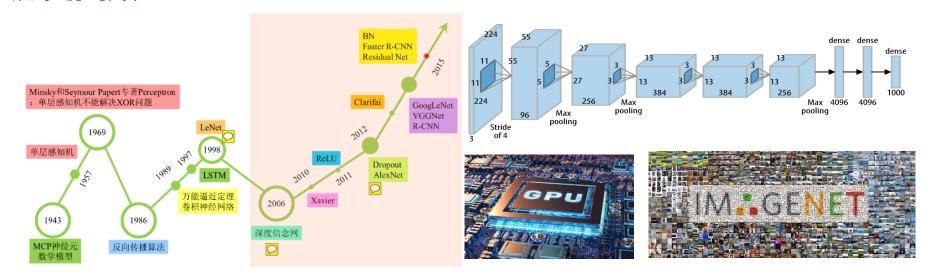




◆ 第三阶段

- 2006年, Hinton提出了深度信念网络(DBN), 通过"预训练+微调"使得深度模型的最优化变得相对容易
- 后续, ReLu激活函数的提出解决了梯度消失与爆炸问题, 使得可训练神经网络的层数迅速增加

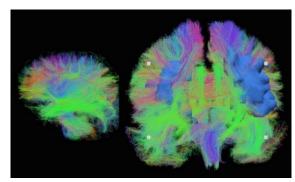
历史回顾

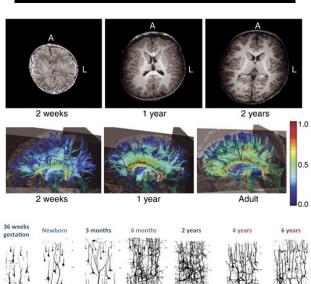


- ◆ 第三阶段
 - 2011年, GPU用于加速神经网络学习的技术逐步成熟
 - 2012年, Hinton 组参加ImageNet 竞赛, 使用AlexNet (一种卷积神经网络) 模型 以超过第二名10个百 分点的成绩夺得当年竞赛的冠军

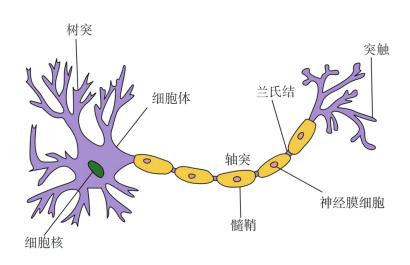
人类神经网络

- ◆ 人类大脑由神经元、神经胶质细胞、神经 干细胞和血管组成
- ◆ 神经元(neuron),也叫神经细胞(nerve cell),是人脑神经系统中最基本的单元
- 人脑神经系统包含近860亿个神经元
- ◆ 每个神经元有上千个突触与其他神经元相 连人脑神经元连接成巨大的复杂网络,总 长度可达数千公里



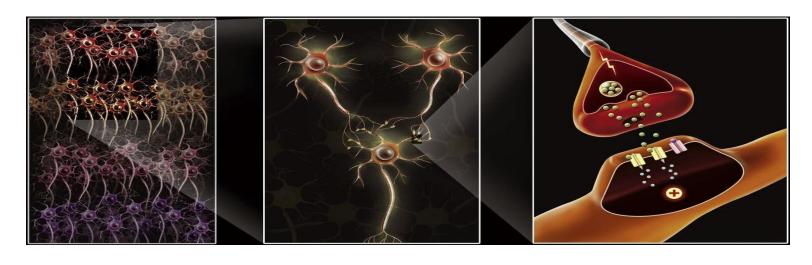


信息传递原理



- ◆ 细胞体:通过生物化学反应,引起细胞膜内外电位差发生改变,形成兴奋或抑制状态
- ◆ 细胞突起由细胞体延伸出来,又可分为树突和轴突:
 - 树突:可接收刺激并将兴奋传入细胞体,每个神经元可以有一个或多个树突
 - 轴突: 可把自身兴奋状态从细胞体传给另一个神经元,每个神经元只有一个轴突

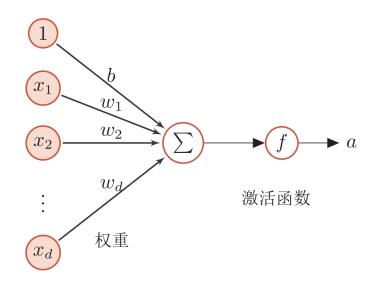
人类神经网络



- ◆ 每个神经元与其他神经元相连,当它"兴奋"时,就会向相连的神经元发送化学物质,从而改变这些神经元内的电位;
- ◆ 如果神经元的电位超过一定"阈值",它就会被激活,即"兴奋" 起来,然后向其他神经元发送化学物质。

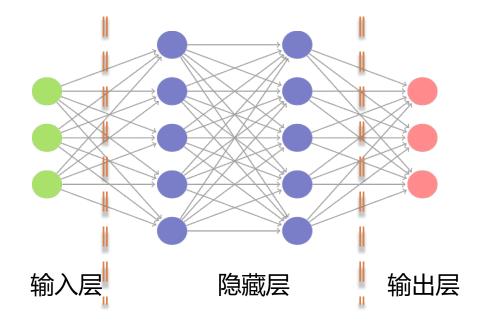
MCP神经元模型 (McCulloch and Pitts, 1943)

▶ 神经元接收到来自其他 d 个神经元传递过来的输入信号,这些输入信号通过带权重的连接进行传递,神经元接收到的总输入值将与神经元的阈值(bias)进行比较,然后通过"激活函数"处理产生神经元的输出。



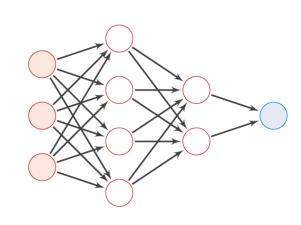
人工神经网络

- ◆ 把许多人工神经元按一定的层次结构连接起来,就形成人工神经网络
- ◆ 人工神经网络结构三大要素:
 - 节点设计 (激活函数)
 - 连接结构
 - 信息传递方向



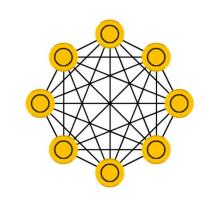
前馈神经网络

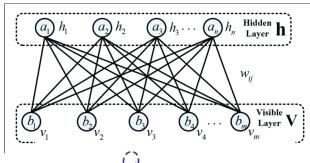
- ◆ 各个神经元按照接收信息的先后分成不同的组,每一组可看作一个神经层
- ◆ 每一层中的神经元接收来自前一层神经元的输出,并输出给下一层神经元
- ◆ 整个网络中信息朝一个方向传播,没有反向 的信息传播,可以用一个有向无环图表示
- ◆ 常见的前馈网络包括:全连接神经网络与 卷积神经网络

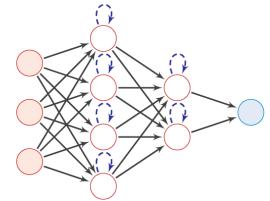


递归神经网络

- ◆ 不一定具有明显的层次结构
- ◆ 信息的传播无严格的方向性
- ◆ 每个神经元除了接收来自其他神经元的信息息,还可能接收自己的历史信息
- ◆ 把神经元的信息处理看作是一个时间历程
- ◆ 常见的递归神经网络包括:循环神经网络、 Hopfield网络、受限玻尔兹曼机等。







内容概要

- 〉内容回顾
- > 神经网络基础
- 〉全连接神经网络
- 〉总结

单输出感知机

$$y = \sigma \left(\sum_{i=1}^{d} w_i x_{(i)} + b \right) = \sigma(\mathbf{w}^T \mathbf{x}) \quad \mathbf{w} \in \mathbb{R}^D$$

这里省略了偏置 b

多输出感知机

$$y_1 = \sigma(\mathbf{w}_1^T \mathbf{x})$$

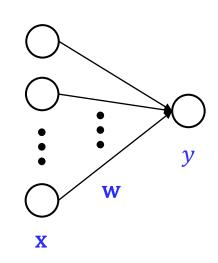
$$y_2 = \sigma(\mathbf{w}_2^T \mathbf{x})$$

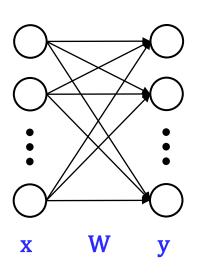
$$\vdots$$

$$\mathbf{y} = \sigma(\mathbf{w}_M^T \mathbf{x})$$

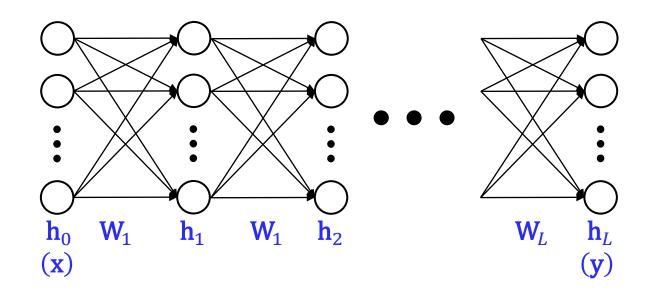
$$y = \sigma(\mathbf{w}_M^T \mathbf{x})$$

$$\mathbf{y} = \sigma(\mathbf{w}_M^T \mathbf{x})$$





多层感知机



$$\mathbf{h}_{1} = \sigma(\mathbf{W}_{1}\mathbf{h}_{0})$$

$$\mathbf{h}_{2} = \sigma(\mathbf{W}_{2}\mathbf{h}_{1})$$

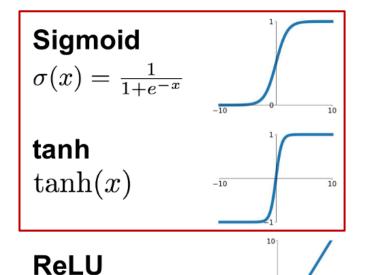
$$\mathbf{h}_{i} = \begin{cases} \mathbf{x} & i = 0 \\ \sigma(\mathbf{W}_{i}\mathbf{h}_{i-1}) & 1 \leq i \leq L \end{cases}$$

$$\mathbf{h}_{L} = \sigma(\mathbf{W}_{L}\mathbf{h}_{L-1})$$

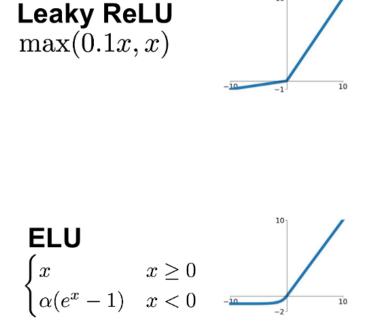
$$\mathbf{y} = \mathbf{h}_{L}$$

常见激活函数

$$\mathbf{h}_i = \begin{cases} \mathbf{x} & i = 0\\ \sigma(\mathbf{W}_i \mathbf{h}_{i-1}) & 1 \le i \le L \end{cases}$$



 $\max(0,x)$



全连接神经网络学习

◆ 损失函数

$$l(\mathbf{y}, \mathbf{h}_L)$$

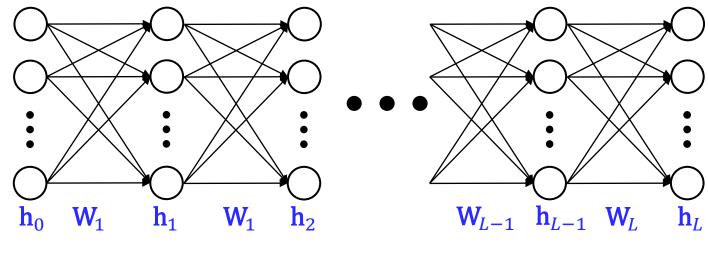
$$\mathbf{h}_i = \begin{cases} \mathbf{x} & i = 0 \\ \sigma(\mathbf{W}_i \mathbf{h}_{i-1}) & 1 \leq i \leq L \end{cases}$$
 例如 $l(\mathbf{y}, \mathbf{h}_L) = \|\mathbf{y} - \mathbf{h}_L\|^2$

◆ 待优化变量

$$\mathcal{W} = \{\mathbf{W}_1, \mathbf{W}_2, \dots, \mathbf{W}_L\}$$

◆ 梯度下降法更新

反向传播算法



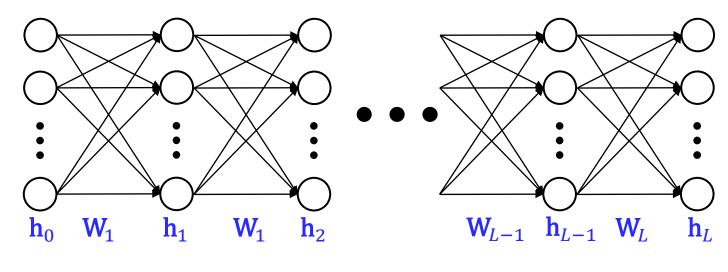
$$l(\mathbf{y}, \mathbf{h}_L) \qquad \mathbf{h}_i = \begin{cases} \mathbf{x} & i = 0 \\ \sigma(\mathbf{W}_i \mathbf{h}_{i-1}) & 1 \le i \le L \end{cases}$$

◆ 微分守恒法则

(A, B)表示两个同尺寸对象对于相同的维度做 "内积"

$$dg(\mathbf{x}) = \left\langle \frac{\partial g(\mathbf{x})}{\partial \mathbf{x}}, d\mathbf{x} \right\rangle$$

反向传播算法



$$l(\mathbf{y}, \mathbf{h}_L) \qquad \mathbf{h}_i = \begin{cases} \mathbf{x} & i = 0\\ \sigma(\mathbf{W}_i \mathbf{h}_{i-1}) & 1 \le i \le L \end{cases}$$

◆ 微分守恒法则

(A, B)表示两个同尺寸对象对于相同的维度做 "内积"

$$dl = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_L}, d\mathbf{h}_L \right\rangle = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{W}_L}, d\mathbf{W}_L \right\rangle = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L-1}}, d\mathbf{h}_{L-1} \right\rangle \bullet \bullet \bullet$$

反向传播算法

$$l(\mathbf{y}, \mathbf{h}_L) \qquad \mathbf{h}_i = \begin{cases} \mathbf{x} & i = 0\\ \sigma(\mathbf{W}_i \mathbf{h}_{i-1}) & 1 \le i \le L \end{cases}$$

◆ 微分守恒法则

$$\mathrm{d}l = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_L}, \mathrm{d}\mathbf{h}_L \right\rangle$$

$$d\mathbf{h}_{L} = \left\langle \frac{\partial \sigma(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1})}{\partial \mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}}, d\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1} \right\rangle = \sigma'(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}) \odot d\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}$$

○ 为哈达玛积 (点对点相乘)

$$dl = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_L}, d\mathbf{h}_L \right\rangle = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_L}, \sigma'(\mathbf{W}_L \mathbf{h}_{L-1}) \odot d\mathbf{W}_L \mathbf{h}_{L-1} \right\rangle = \left\langle \sigma'(\mathbf{W}_L \mathbf{h}_{L-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_L}, d\mathbf{W}_L \mathbf{h}_{L-1} \right\rangle$$

$$\mathrm{d}\mathbf{W}_L\mathbf{h}_{L-1} = \left\langle \overline{\partial}\mathbf{W}_L\mathbf{h}_{L-1}, \mathrm{d}\mathbf{W}_L \right\rangle = \left\langle \mathbf{I} \otimes \mathbf{h}_{L-1}^T, \mathrm{d}\mathbf{W}_L \right\rangle \qquad \otimes$$
为克罗内克积 $A \otimes B = \begin{bmatrix} a_{11}B & \cdots & a_{1n}B \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1}B & \cdots & a_{mn}B \end{bmatrix}$

$$dl = \left\langle \left(\mathbf{I} \otimes \mathbf{h}_{L-1}^{T} \right)^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L}} \right), d\mathbf{W}_{L} \right\rangle$$

反向传播算法

$$l(\mathbf{y}, \mathbf{h}_L) \qquad \mathbf{h}_i = \begin{cases} \mathbf{x} & i = 0 \\ \sigma(\mathbf{W}_i \mathbf{h}_{i-1}) & 1 \le i \le L \end{cases}$$

◆ 微分守恒法则

$$\mathrm{d}l = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_L}, \mathrm{d}\mathbf{h}_L \right\rangle$$

$$d\mathbf{h}_{L} = \left\langle \frac{\partial \sigma(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1})}{\partial \mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}}, d\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1} \right\rangle = \sigma'(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}) \odot d\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}$$

○ 为哈达玛积 (点对点相乘

$$dl = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_L}, d\mathbf{h}_L \right\rangle = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_L}, \sigma'(\mathbf{W}_L \mathbf{h}_{L-1}) \odot d\mathbf{W}_L \mathbf{h}_{L-1} \right\rangle = \left\langle \sigma'(\mathbf{W}_L \mathbf{h}_{L-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_L}, d\mathbf{W}_L \mathbf{h}_{L-1} \right\rangle$$

$$\mathrm{d}\mathbf{W}_L\mathbf{h}_{L-1} = \left\langle \frac{\partial\mathbf{W}_L\mathbf{h}_{L-1}}{\partial\mathbf{h}_{L-1}}, \mathrm{d}\mathbf{h}_{L-1} \right\rangle = \langle\mathbf{W}_L, \mathrm{d}\mathbf{h}_{L-1} \rangle$$

$$dl = \left\langle \mathbf{W}_{L}^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L}} \right), d\mathbf{h}_{L-1} \right\rangle$$

 $\frac{\partial l}{\partial \mathbf{W}_{l}} = \left(\mathbf{I} \otimes \mathbf{h}_{L-1}^{T}\right)^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{L}\mathbf{h}_{L-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{l}}\right)$

反向传播算法

$$l(\mathbf{y}, \mathbf{h}_L) \qquad \mathbf{h}_i = \begin{cases} \mathbf{x} & i = 0 \\ \sigma(\mathbf{W}_i \mathbf{h}_{i-1}) & 1 \le i \le L \end{cases}$$

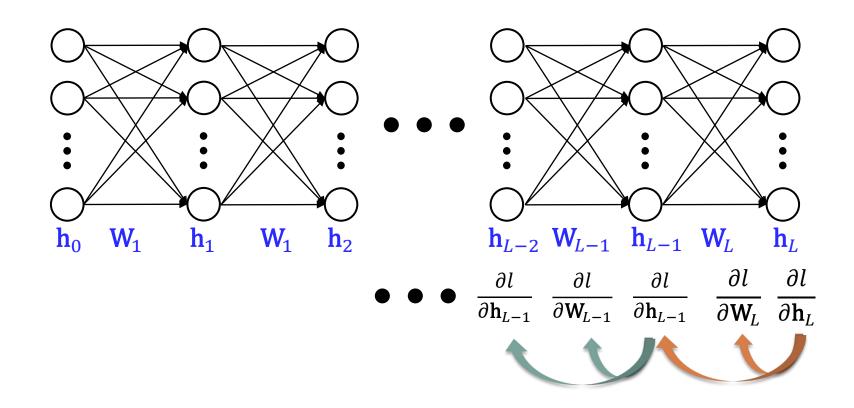
微分守恒法则

$$dl = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_L}, d\mathbf{h}_L \right\rangle = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{W}_L}, d\mathbf{W}_L \right\rangle = \left\langle \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L-1}}, d\mathbf{h}_{L-1} \right\rangle \bullet \bullet \bullet$$

$$dl = \left\langle \left(\mathbf{I} \otimes \mathbf{h}_{L-1}^{T} \right)^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L}} \right), d\mathbf{W}_{L} \right\rangle \qquad dl = \left\langle \mathbf{W}_{L}^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L}} \right), d\mathbf{h}_{L-1} \right\rangle$$

$$\frac{\partial l}{\partial \mathbf{W}_{l}} = \left(\mathbf{I} \otimes \mathbf{h}_{L-1}^{T} \right)^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L}} \right) \qquad \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L-1}} = \mathbf{W}_{L}^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L}} \right)$$

反向传播算法



为何选择ReLu激活函数

$$\frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L-1}} = \mathbf{W}_{L}^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{L} \mathbf{h}_{L-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L}} \right)$$

$$\frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L-2}} = \mathbf{W}_{L-1}^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{L-1} \mathbf{h}_{L-2}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{L-1}} \right)$$

$$\frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{0}} = \mathbf{W}_{1}^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{1} \mathbf{h}_{0}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{1}} \right)$$

$$\lim_{p \to +\infty} a^{p} = \begin{cases}
\infty & a > 1 \\
1 & a = 1 \\
0 & 0 < a < 1
\end{cases}$$

$$\sigma'(x) = \begin{cases}
1 & x > 0 \\
0 & x < 0
\end{cases}$$

◆ ReLu系列激活函数能有效缓解梯度爆炸与梯度消失问题

反向传播算法

- ◆ 给定训练数据 $\mathcal{D} = \{(\mathbf{x}_1, y_1), (\mathbf{x}_2, y_2), ..., (\mathbf{x}_N, y_N)\}$
- ◆ 初始化神经网络参数 W
- ◆ 基于递推式逐层计算神经网络梯度 $\frac{\partial l}{w}$

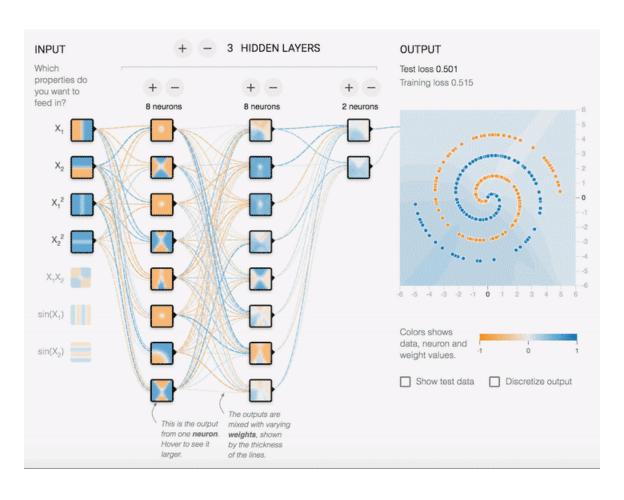
$$\frac{\partial l}{\partial \mathbf{W}_{i}} = \left(\mathbf{I} \otimes \mathbf{h}_{i-1}^{T}\right)^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{i}\mathbf{h}_{i-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{i}}\right) \qquad \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{i-1}} = \mathbf{W}_{i}^{T} \left(\sigma'(\mathbf{W}_{i}\mathbf{h}_{i-1}) \odot \frac{\partial l}{\partial \mathbf{h}_{i}}\right)$$

对于给定的学习率 η 进行参数更新

$$\mathcal{W} \leftarrow \mathcal{W} - \eta \frac{\partial l}{\mathcal{W}}$$

◆ 重复上述两步直至收敛

神经网络训练过程可视化



关于反向传播算法的进一步讨论

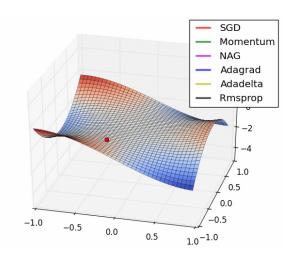
◆ 全批量数据更新

对完整数据集计算梯度,能够快速收敛到局部最优

◆ 随机梯度下降(主流)

每次随机抽取一部分数据计算梯度并进行更新,有助于跳出局部最优

Optimiser	Year	Learning Rate	Gradient
Momentum	1964		√
AdaGrad	2011	✓	
RMSprop	2012	✓	
Adadelta	2012	✓	
Nesterov	2013		✓
Adam	2014	✓	√
AdaMax	2015	√	√
Nadam	2015	✓	√
AMSGrad	2018	√	✓



全连接神经网络表达能力讨论

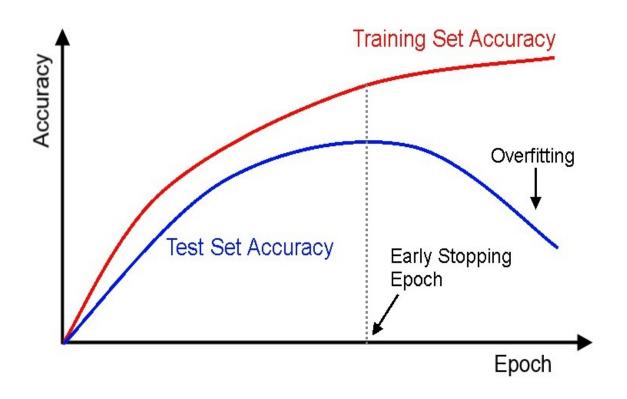
◆ 只需要一个包含足够多神经元的隐层, 多层前馈神经网络就能以任意精度逼近任意复杂度 的连续函数 [Hornik et al., 1989]

◆ 神经网络由于强大的表示能力,经常遭遇过拟合。表现为:训练误差持续降低,但测试误差却可能上升

◆ 实际使用中往往需要一些策略限制神经网络的表达能力

缓解过拟合的策略

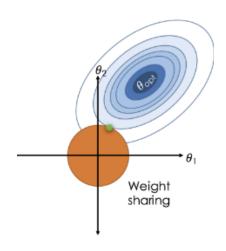
◆ 早停 (early stopping): 在训练过程中, 若训练误差降低, 但验证误差升高, 则停止 训练



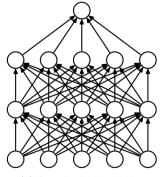
缓解过拟合的策略

◆ 增加正则项

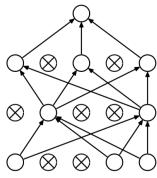
$$L = loss(\mathcal{W}) + \lambda ||\mathcal{W}||_2^2$$



- ◆ Drop-out 策略
 - 训练时,以概率1-p为概率丢弃掉 一些神经元
 - 测试时,使用所有神经元,但要每个网络权重参数 ₩ 乘以 p 以保证数量级的期望一致



(a) Standard Neural Net



(b) After applying dropout.

深度学习主要开源框架

- PyTorch
 - Facebook人工智能研究小组领衔开发
 - 易上手、用户广泛、API丰富
- TensorFlow
 - Google Brain 领衔开发
 - 效率高、API丰富、工业界应用广发
- ◆ 飞桨 (PaddlePaddle)
 - 百度深度学习研究院领衔开发
 - 国内最早框架,积累丰富,开发生态好
- ◆ 昇思 (MindSpore)
 - 华为公司领衔开发
 - 后起之秀,API设计更现代,推广力度大









内容概要

- 〉内容回顾
- > 神经网络基础
- 〉全连接神经网络
- 〉总结

总结

- ◆ 神经网络基础
 - 发展历程
 - 人类神经网络工作原理
 - MCP神经元模型
 - 人工神经网络分类
- ◆ 全连接神经网络
 - 基本架构及形式化
 - 微分守恒法则推导反向传播算法
 - 缓解神经网络过拟合的策略



