

Spis treści

1. Wstęp	3
2. Rozproszone uczenie na urządzeniu końcowym	4
2.1. Implementacja	4
3. System weryfikacji użytkownika	5
3.1. Wstępne przetwarzanie obrazu	5
3.2. Weryfikacja użytkownika	5
3.2.1. Procedura weryfikacji	5
3.2.2. Ekstraktor cech	5
Bibliografia	6
Wykaz symboli i skrótów	7

1. Wstęp

Coraz częściej urządzenia internetu rzeczy stają się głównymi urządzeniami komputerowymi (cytat). Sensory, w które wyposażone są te urządzenia (takie jak aparat, mikrofon, GPU), w połączeniu z faktem, że urządzenia te są używane codziennie, gromadzą niebywałą ilość, zazwyczaj prywatnych, danych. Modele wyuczone na takich danych dadzą znakomitą poprawę użyteczności jednak ze względu na wrażliwy charakter danych wiąże się z ryzykiem i wysoką odpowiedzialnością ich przechowywania w scentralizowanej lokalizacji albo nawet całkowitym brakiem dostępu do tych danych.

Urządzenia IoT często gromadzą wrażliwe dane i dostęp do takich urządzeń przez niewłaściwe osoby grozi nieodwracalnymi stratami dla właściciela urządzenia. Nowe urządzenia wyposażone w odpowiednie sensory pozwalają na uwierzytelnienie dostępu nie tylko po hasło ale i przez weryfikację biometryczną. Zabezpieczenia biometryczne mogą się opierać również na rozpoznawaniu linii papilarnych, głosu, skanowaniu żył, czy też tęczówki lub siatkówki oka. W szczególności popularnym rozwiązaniem jest weryfikacja użytkownika przez biometrię twarzy (jakis cytat).

W tej pracy zostanie zbadana metoda uczenia opisana w (cite) w implementacji systemu rozpoznawania twarzy systemu na urządzenia IoT.

Główne kontrybucje tej pracy to 1) Implementacja i weryfikacja algorytmu Federated Averaging dla zadań klasyfikacji obrazów oraz weryfikacji twarzy

2. Rozproszone uczenie na urządzeniu końcowym

Federated Learning Problemy odpowiednie do zastosowania federated learningu mają następujące właściwości:

- 1) Trening na rzeczywistych danych gromadzonych na urządzeniach mobilnych dają znaczą przewagę nad treningiem na ogólnie dostępnych danych proxy dostępnych w centrach danych.
- 2) Te dane są prywatne albo są zbyt duże do przetrzywania ich w centrach danych
- 3) Dla zadań nadzorowanych, etykiety danych powstają samoistnie z interakcji użytkownika z urządzeniem.

Optymalizacja Algorytmy optymalizacji mogące być zastosowane do optymalizacji na urządzeniach IoT mają kilka cech wyróżniających je od znanych już algorytmów rozproszonej optymalizacji:

- **Non-IID** Dane trenujące na danym urządzeniu są zazwyczaj zależne od konkretnego użytkownika i dlatego lokalny zbiór danych zebrany na dowolnym urządzeniu nie będzie reprezentatywny w stosunku do dystrybucji całej populacji
- **Niezbalansowany** Podobnie, niektórzy użytkownicy będą o wiele częściej korzystali z aplikacji aparatu niż inni, co będzie prowadziło do różnic w wielkości zebranych lokalnych zbiorów danych trenujących.
- **Masywnie rozproszony** Spodziewa się, że liczba finalnych użytkowników biorąca udział w optymalizacji będzie większa niż średnia liczba przykładów trenujących przypadająca na jednego klienta.
- **Ograniczona komunikacja** Urządzenia IoT są pomimo założenia, że mają dostęp do internetu mogą być ograniczone wolnym albo kosztownym łączem sieciowym.

W tej pracy główna uwaga zostanie poświęcona na rozwiązanie doprowadzenie systemu do działania w środowisku danych Non-IID oraz ograniczonej komunikacji.

2.1. Implementacja

Algorytm 1 został zaimplementowany w języku Python. Do implementacji modeli neuronowych i algorytmów uczących został wykorzystany framework PyTorch [1]. Poprawność implementacji została sprawdzona wykorzystując popularny zbiór danych CIFAR10. Model został

Protokół treningowy Do sprawdzenia poprawności implementacji została zaimplementowana procedura treningowa opisana w [2]

CIFAR10 CIFAR10 jest popularnym syntetycznym zbiorem danych. Zbiór danych składa się z 60 000 kolorowych obrazów podzielonych na 10 klas, z 6000 obrazami przypadającymi na jedną klasę. Zawarte są w nim obrazy o szerokości i wysokości 32 pikseli. Standardowo

Algorytm 1 FederatedAveraging. The K clients are indexed by k ; B is the local minibatch size, E is the number of local epochs, and η is the learning rate.

Server executes:

```
initialize  $w_0$ 
for each round  $t = 1, 2, \dots$  do
   $m \leftarrow \max(C \cdot K, 1)$ 
   $S_t \leftarrow$  (random set of  $m$  clients)
  for each client  $k \in S_t$  in parallel do
     $w_{t+1}^k \leftarrow \text{ClientUpdate}(k, w_t)$ 
   $w_{t+1} \leftarrow \sum_{k=1}^K \frac{n_k}{n} w_{t+1}^k$ 
```

ClientUpdate (k, w): // Run on client k

```
 $\mathcal{B} \leftarrow$  (split  $\mathcal{P}_k$  into batches of size  $B$ )
for each local epoch  $i$  from 1 to  $E$  do
  for batch  $b \in \mathcal{B}$  do
     $w \leftarrow w - \eta \nabla \ell(w; b)$ 
  return  $w$  to server
```

zbiór dzieli się na dwa zbalansowane klasowo podzbiory: testowy i trenigowy zawierających odpowiednio 10000 i 50000 oetykietowanych przykładów. Na rysunku 1 znajduje się 10 losowo wybranych obrazów, dla każdej z 10 klas.

Ewaluacja

3. System weryfikacji użytkownika

Zadaniem systemu jest weryfikacja użytkownika, cz zostały przedstawione w następnej sekcji.

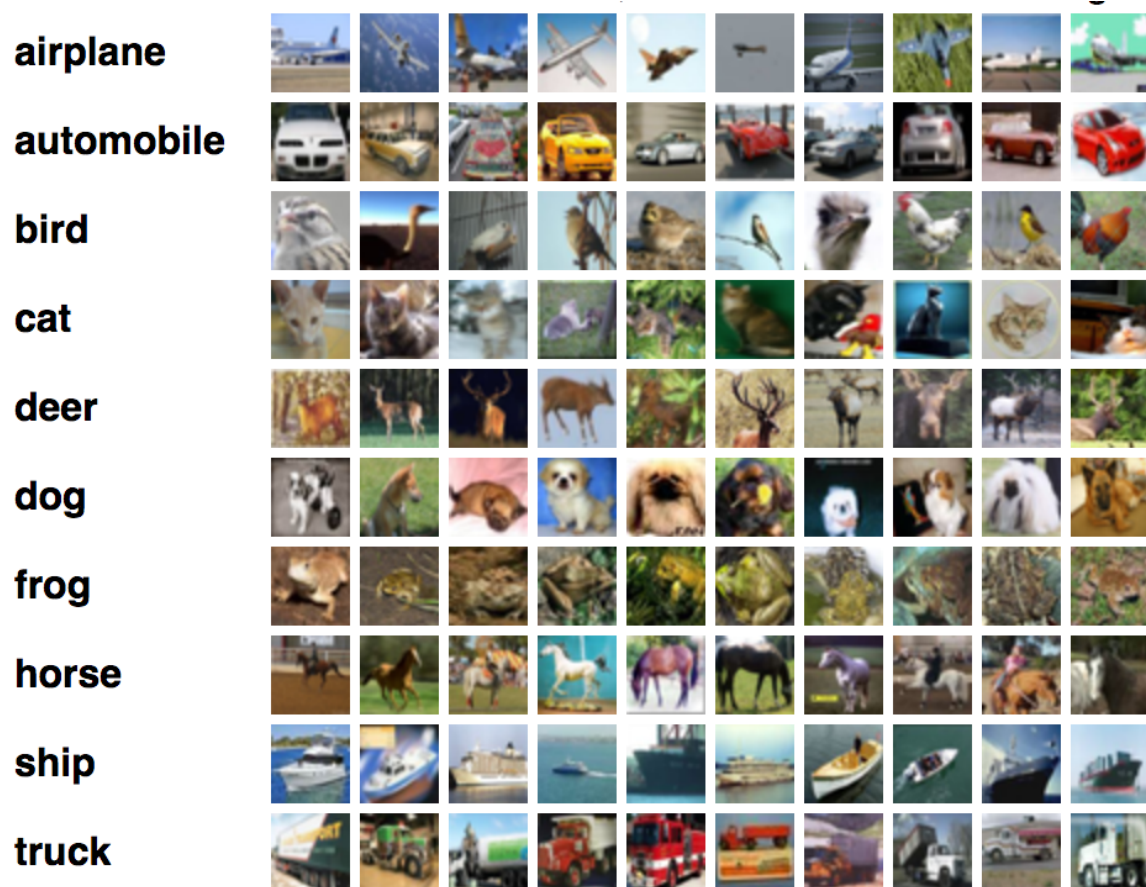
3.1. Wstępne przetwarzanie obrazu

3.2. Weryfikacja użytkownika

Weryfikacja twarzy jest zadaniem przyrównania twarzy kandydata to innej, i weryfikacja czy nastąpiło ich dopasowanie. Jest to mapowanie jeden-do-jednego: należy sprawdzić czy jest to ta sama osoba.

3.2.1. Procedura weryfikacji

3.2.2. Ekstraktor cech



Rysunek 1. 10 przykładowych obrazów dla każdej z 10 klas zbioru CIFAR10

Bibliografia

- [1] A. Paszke, S. Gross, S. Chintala, G. Chanan, E. Yang, Z. DeVito, Z. Lin, A. Desmaison, L. Antiga i A. Lerer, **Automatic Differentiation in PyTorch**, w *NeurIPS Autodiff Workshop*, 2017.
- [2] H. B. McMahan, E. Moore, D. Ramage, S. Hampson i B. A. y Arcas, *Communication-Efficient Learning of Deep Networks from Decentralized Data*, 2016. arXiv: 1602.05629 [cs.LG].

Wykaz symboli i skrótów

EiTI – Wydział Elektroniki i Technik Informatycznych

PW – Politechnika Warszawska