DESMISTIFICANDO O DEEP LEARNING COM TENSORFLOW

Júlio César Batista julio.batista@outlook.com Vítor Albiero vitor_albiero@outlook.com May 03, 2017

https://goo.gl/aYaT7Q







História

- Redes neurais foram muito utilizadas até os anos 2000;
- Houve um hiato relacionado as redes neurais com o uso de outros algoritmos (SVM, árvores de decisão);
- Em 2012 um resultado¹ trouxe muita atenção para as redes neurais convolucionais;

Model	Тор-1	Top-5
Sparse coding	47.1%	28.2%
SIFT + FVs	45.7%	25.7%
CNN	37.5%	17.0%

¹Alex Krizhevsky, Ilya Sutskever, and Geoffrey E Hinton. "ImageNet Classification with Deep Convolutional Neural Networks". In: *Advances In Neural Information Processing Systems* (2012).

Entendendo o problema

- Reconhecimento de imagens: Dada a imagem de um objeto (caractére), retorne o objeto (caractére) está nessa imagem;
- Aprendizado supervisionado: Um algoritmo aprende a classificar uma imagem a partir de um conjunto de imagens que foram anotadas para indicar qual objeto está em cada imagem;



Caractére do MNIST²

²Y. Lecun et al. "Gradient-based learning applied to document recognition". In: *Proceedings of the IEEE* (1998).

Como representar imagens

- Imagens são matrizes onde os seus valores (pixels) variam de o (preto) a 255 (branco);
- Essas matrizes podem ser transformadas em vetores (arrays) através de uma operação chamada flatten;

$$\mathbf{x}_{28\times28} = \begin{bmatrix} 0 & \cdots & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \ddots & \ddots & \vdots \\ \vdots & 255 & 255 & \ddots & \vdots \\ \vdots & 255 & 255 & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & 0 \end{bmatrix}$$

flatten(x) =
$$\begin{bmatrix} \cdots & 255 & 255 & \cdots & 255 & 255 & \cdots \end{bmatrix}_{1 \times 784}$$

Um framework para transformar imagens em labels

 Multiplicando a imagem de entrada (x) por uma matriz de pesos (W) e adicionando um vetor de viéses (b) podemos ter um vetor (ŷ) de C classes;

$$\hat{\mathbf{y}}_{C\times 1} = \mathbf{W}_{C\times 784} \mathbf{x}_{784?\times 1} + \mathbf{b}_{C\times 1}$$

$$\hat{\mathbf{y}}_{C\times 1} = \begin{bmatrix} -0.76 & \cdots & -0.39 \\ 0.07 & \cdots & 0.91 \\ -0.19 & \cdots & 0.23 \\ -0.42 & \cdots & 0.13 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ -0.82 & \cdots & 0.20 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} -0.44 \\ 0.40 \\ 0.11 \\ \vdots \\ -0.66 \end{bmatrix}_{784\times 1} + \begin{bmatrix} 1.00 \\ -0.18 \\ 0.81 \\ \vdots \\ -1.00 \end{bmatrix}_{C\times 1}$$

Tornando as saídas "interpretáveis"

Softmax (σ) transforma um vetor de valores arbitrários em um vetor de probabilidades (distribuição);

$$\sigma(\hat{\mathbf{y}})_{c} = \frac{\exp(\hat{\mathbf{y}}_{c})}{\sum_{k=1}^{K} \exp(\hat{\mathbf{y}}_{k})} \qquad \hat{\mathbf{y}} = \begin{bmatrix} -0.05 \\ 0.43 \\ 0.92 \\ 0.92 \\ 0.28 \\ -0.69 \\ 0.17 \\ 2.34 \\ -0.81 \\ 0.63 \end{bmatrix} \qquad \sigma(\hat{\mathbf{y}}) = \begin{bmatrix} 0.04 \\ 0.07 \\ 0.11 \\ 0.06 \\ 0.02 \\ 0.05 \\ 0.45 \\ 0.02 \\ 0.08 \end{bmatrix}$$

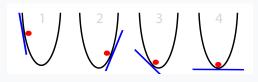
Aprendizado: loss

O "aprendizado" é considerado um problema de otimização de uma função objetivo (loss/cost) $\mathcal L$ sobre N amostras;

$$\mathcal{L}(\mathbf{Y}, \hat{\mathbf{Y}}) = -\frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \sum_{c=1}^{C} \mathbf{Y}_{nc} \log(\hat{\mathbf{Y}}_{nc})$$

Aprendizado: otimização

- O método mais comum de otimização é o Stochastic Gradient Descent (SGD) com momentum;
- Um item importante do SGD é o learning rate, responsável por multiplicar os pesos e viéses a cada iteração;



Exemplo do SGD3.

³Andrew Trask. *A Neural Network in 13 lines of Python (Part 2 - Gradient Descent)*. https://iamtrask.github.io/2015/07/27/python-network-part2/. Accessed: 2017-04-27.

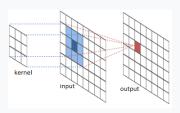


Entretanto, este framework

não aprende *features*.

Convoluções: o processo de filtrar uma imagem

- Classicamente: usado para suavização ou realce de arestas;
- Atualmente: a rede "aprende as melhores" convoluções ajustando W e b durante o processo de aprendizado;



Processo de convolução⁴.

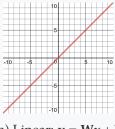
 $http://colah.github.io/posts/2014-07-Understanding-Convolutions/. \ Accessed:$

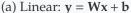
2017-04-27.

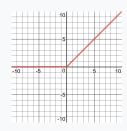
⁴Christopher Olah. *Understanding Convolutions*.

Ativação

- Basicamente: transforma uma reta em uma curva;
- A mais comum atualmente é a *Rectified Linear Unit* (ReLU)⁵;
- Softmax também é uma função de ativação;





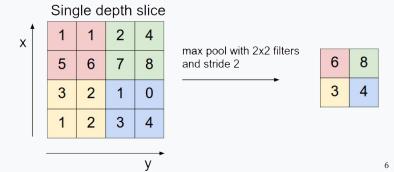


(b) ReLU:
$$\mathbf{y} = \max(\mathbf{0}, \mathbf{W}\mathbf{x} + \mathbf{b})$$

⁵Vinod Nair and Geoffrey E Hinton. "Rectified linear units improve restricted boltzmann machines". In: *ICML*. 2010.

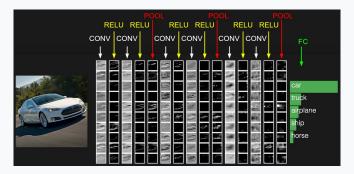
Pooling

- Reduz o tamanho (altura, largura) da representação;
- Tipos mais comuns: *max*, *average*;



⁶CS231n. Convolutional Neural Networks for Visual Recognition (Pooling Layer). http://cs231n.github.io/convolutional-networks/. Accessed: 2017-04-27.

Juntando tudo, enfim as redes neurais convolucionais



Exemplo de uma rede neural convolucional⁷. Note como as camadas de convolução (com relu) e pooling alternam até chegar no final com as totalmente conectadas com softmax.

⁷CS231n. Convolutional Neural Networks (CNNs / ConvNets).



Para onde ir e outros frameworks

- Existem vários cursos gratuitos pela internet: CS231n (Stanford), CS224n (Stanford), Deep Learning by Google (Udacity), Neural Networks for Machine Learning (University of Toronto), Deep Learning (Oxford), Neural Networks class (Université de Sherbrooke);
- Livros: Deep Learning Book, Neural Networks and Deep Learning;
- Frameworks: Keras, Theano, Torch, pyTorch, Caffe, Caffe2, Lasagne;
- Mestrado/Doutorado no IMAGO UFPR Research Group (selo de melhor opção garantida);



DESMISTIFICANDO O DEEP LEARNING COM TENSORFLOW

Júlio César Batista julio.batista@outlook.com Vítor Albiero vitor_albiero@outlook.com May 03, 2017

https://goo.gl/aYaT7Q
THE
DEVELOPER'S
CONFERENCE









Inicializações

- O Bias **b**: constante o
- *Weigths* **W**:
 - Normal (Gaussiano) com μ = 0 e σ = 0.05
 - Xavier⁸
 - o MSRA9

⁸Xavier Glorot and Yoshua Bengio. "Understanding the difficulty of training deep feedforward neural networks." In: *Aistats*. 2010.

 $^{^9} Kaiming$ He et al. "Delving deep into rectifiers: Surpassing human-level performance on imagenet classification". In: {\it ICCV}. 2015.

VGG16¹⁰



 $^{^{10}}$ Karen Simonyan and Andrew Zisserman. "Very deep convolutional networks for large-scale image recognition". In: <code>arXiv</code> preprint <code>arXiv</code>:1409.1556 (2014).

GoogLeNet11



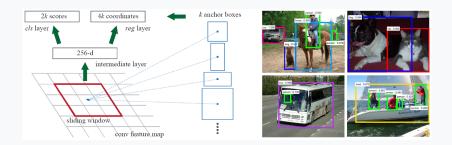
¹¹C. Szegedy et al. "Going deeper with convolutions". In: *IEEE CVPR*. 2015.

ResNet¹²



 $^{^{12}\}mbox{Kaiming He}$ et al. "Deep residual learning for image recognition". In: <code>IEEE CVPR. 2016.</code>

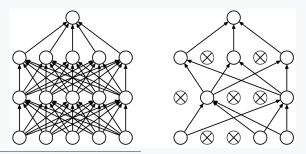
Faster R-CNN¹³



 $^{^{13}}$ Shaoqing Ren et al. "Faster R-CNN: Towards Real-Time Object Detection with Region Proposal Networks". In: *IEEE TPAMI* (2016).

Dropout¹⁴

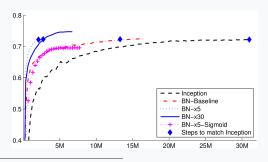
 "Elimina" algumas unidades aleatoriamente durante o treinamento (treina várias arquiteturas diferentes e gera um modelo médio entre as arquiteturas);



 $^{^{14}\}mbox{Nitish Srivastava}$ et al. "Dropout: A Simple Way to Prevent Neural Networks from Overfitting". In: JMLR (2014).

Batch normalization¹⁵

- O Normaliza (média e desvido padrão) as camadas;
- O Menos cuidado com inicializações e learning rate;



 $^{^{15}} Sergey$ Ioffe and Christian Szegedy. "Batch Normalization: Accelerating Deep Network Training by Reducing Internal Covariate Shift". In: ICML. 2015.

Transfer learning

- Escolha uma arquitetura (VGG16, GoogLeNet, ResNet, ou crie a sua);
- Treine em uma base genérica e grande (ImageNet¹6);
- Altere as saídas para o seu problema e treine na base desejada;

 $^{^{16}\}mbox{Olga}$ Russakovsky et al. "Imagenet large scale visual recognition challenge". In: $\it IJCV$ (2015).

DESMISTIFICANDO O DEEP LEARNING COM TENSORFLOW

Júlio César Batista julio.batista@outlook.com Vítor Albiero vitor_albiero@outlook.com May 03, 2017

https://goo.gl/aYaT7Q
THE
DEVELOPER'S
CONFERENCE







