



Formação Inteligência Artificial



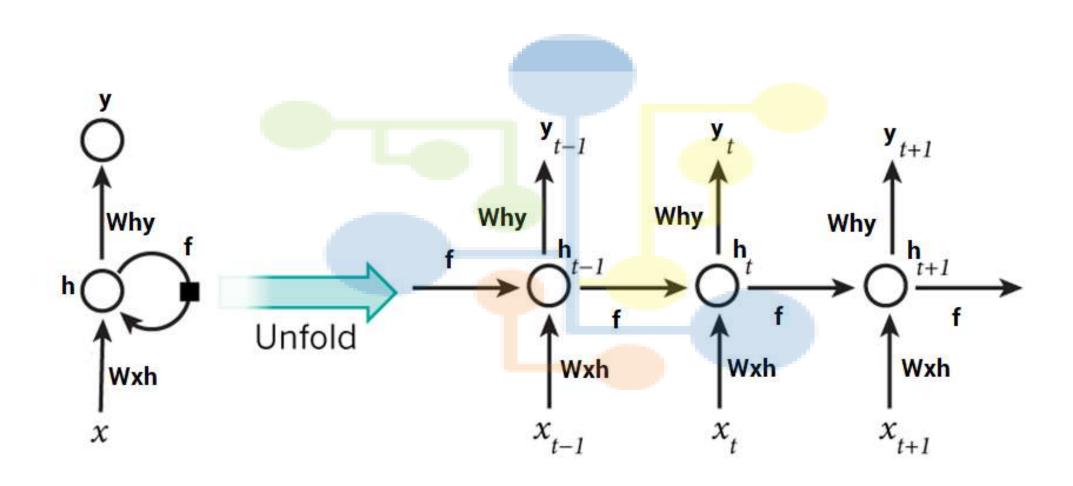
Processamento de Linguagem Natural





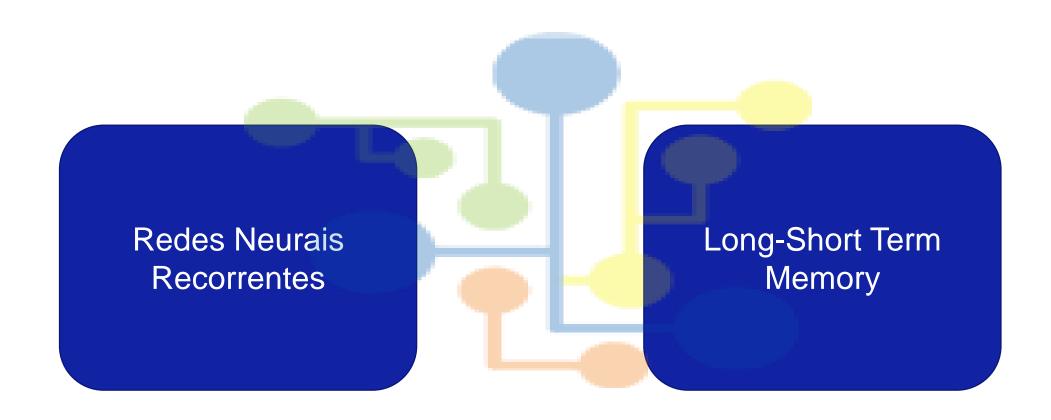


Deep Learning - Redes Neurais Recorrentes





Deep Learning - Redes Neurais Recorrentes



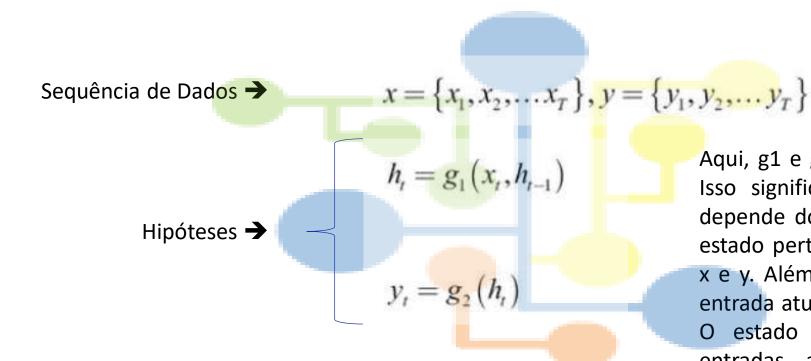


O Problema das Redes Feed-Forward Para Dados Sequenciais

Matias tinha um cachorro e ele gostava de beber

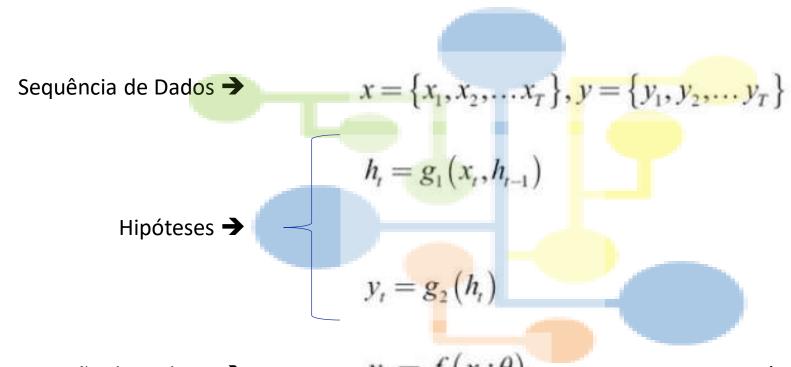
Data Science Academy felipe.oliveiras2000@gmail.com 5f8a0b3ee32fc37d576ba60d

O Problema das Redes Feed-Forward Para Dados Sequenciais



Aqui, g1 e g2 são funções do algoritmo. Isso significa que a saída corrente yt depende do estado atual ht para algum estado pertencente ao modelo que gera x e y. Além disso, ht é calculado com a entrada atual xt e o estado anterior ht-1. O estado codifica informações sobre entradas anteriores observadas pelo modelo.

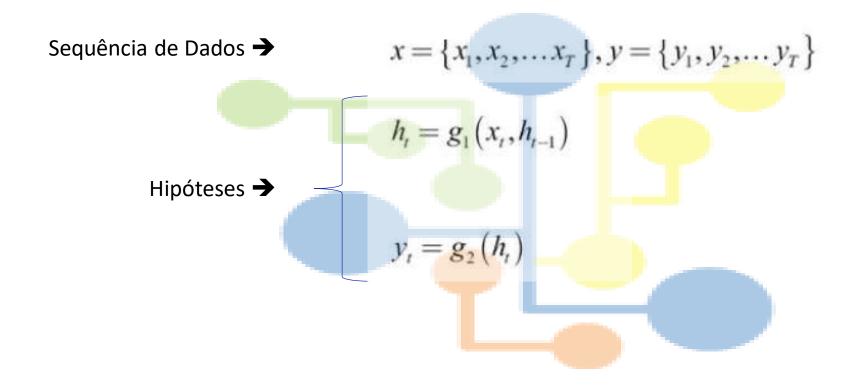
O Problema das Redes Feed-Forward Para Dados Sequenciais

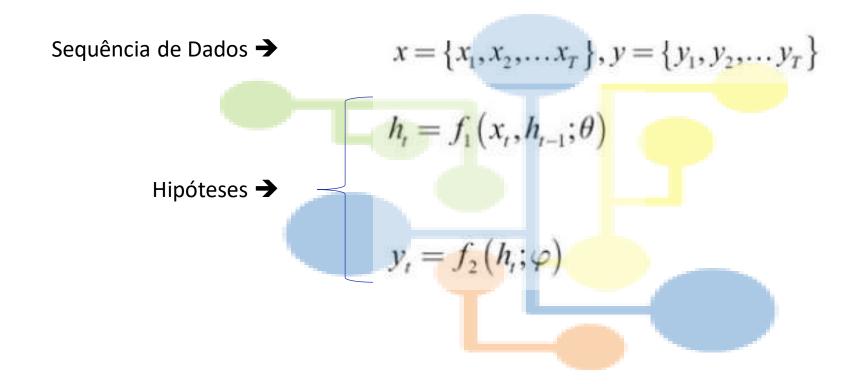


 $y_t = f(x_t; \theta)$ Representação da Rede FF → Aqui, yt é previsto a partir dos inputs xt.



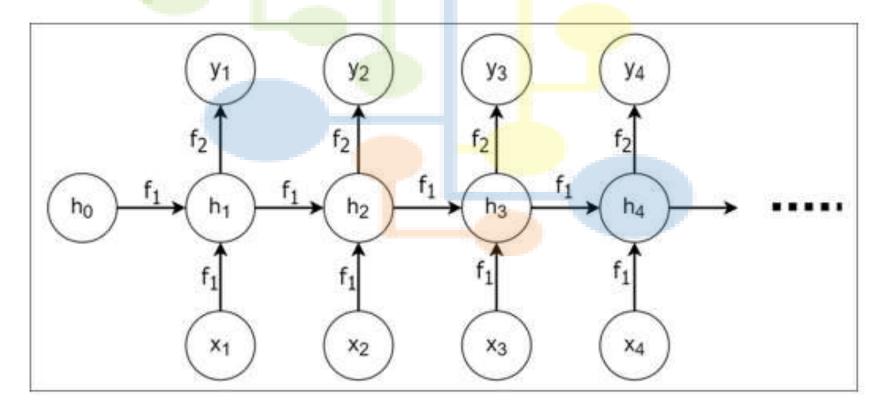
Matias tinha um cachorro e ele gostava de beber _____

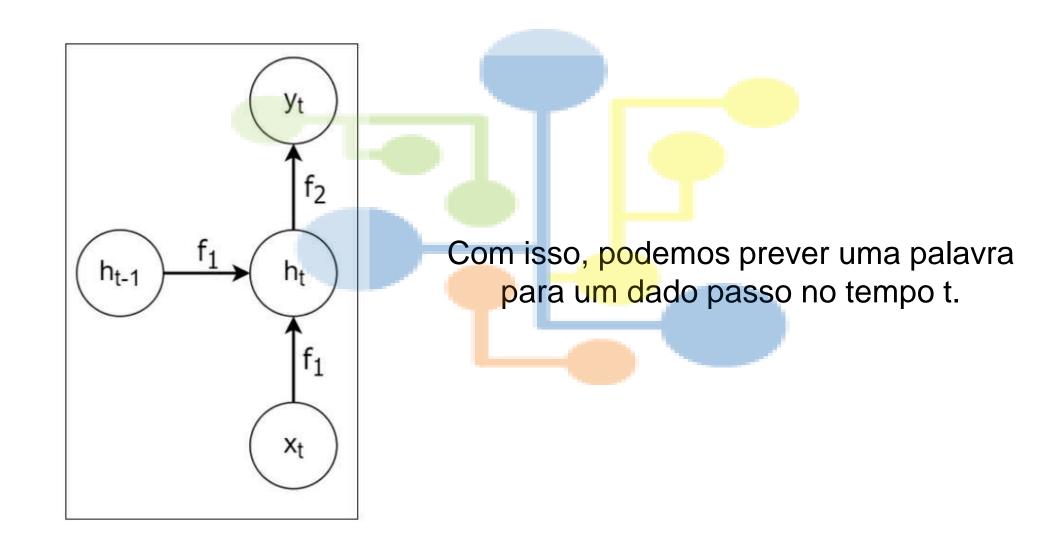


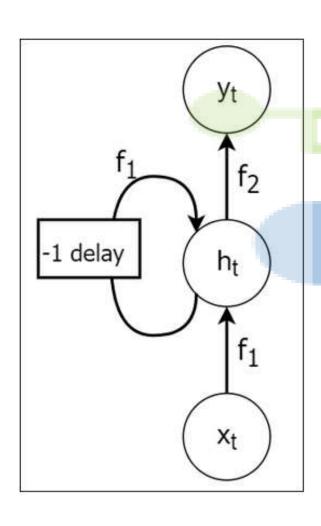


Sequência de Dados
$$\Rightarrow$$
 $x = \{x_1, x_2, \dots x_T\}, y = \{y_1, y_2, \dots y_T\}$ $h_t = f_1(x_t, h_{t-1}; \theta)$ Hipóteses \Rightarrow $y_t = f_2(h_t; \varphi)$ Representação da RNN \Rightarrow $y_t = f_2(f_1(x_t, h_{t-1}; \theta); \varphi)$

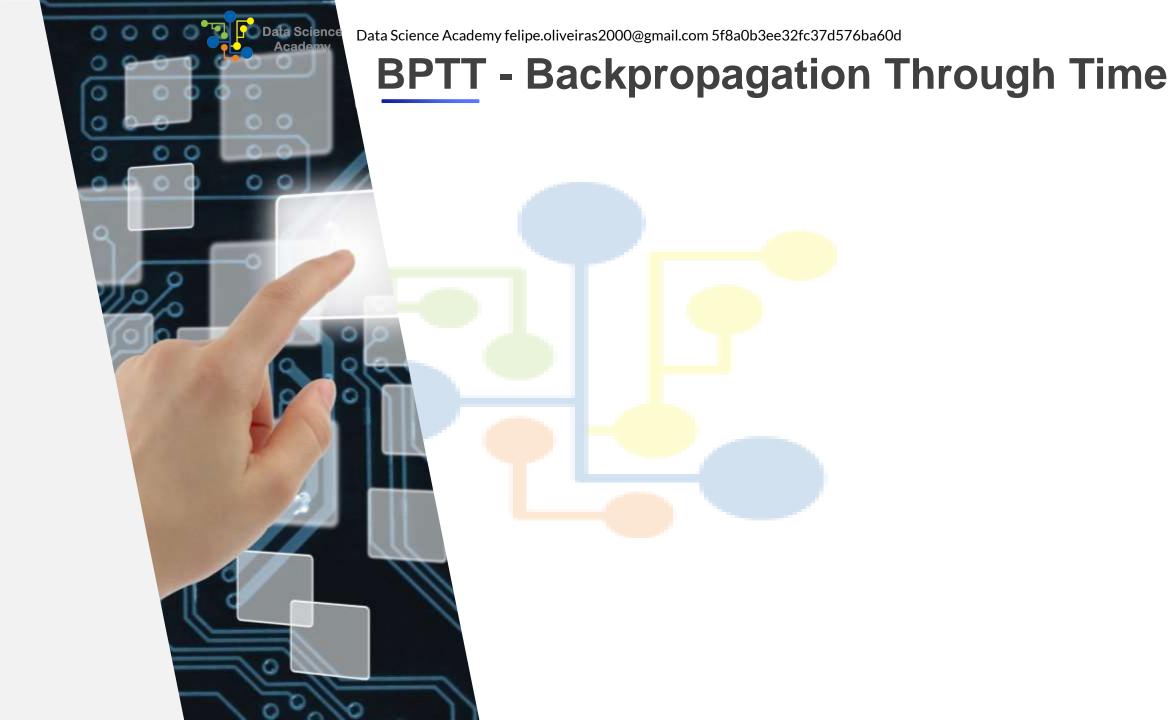
$$y_{4} = f_{2} \left(f_{1} \left(x_{4}, f_{2} \left(f_{1} \left(x_{3}, f_{2} \left(f_{1} \left(x_{2}, f_{2} \left(f_{1} \left(x_{1}, h_{0} \right) \right) \right) \right) \right) \right) \right) \right) \right)$$







No entanto, deve ser entendido que ht-1, de fato, é o que ht era antes de receber xt. Em outras palavras, ht-1 é ht antes de um passo de tempo. Portanto, podemos representar o cálculo de ht com uma repetição.

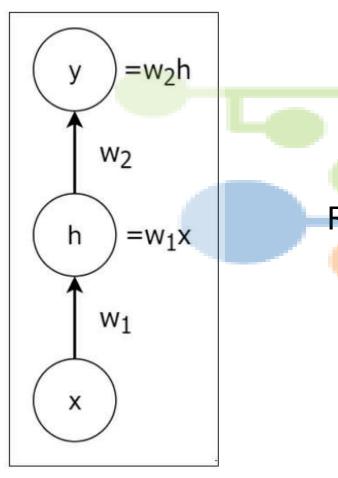


BPTT - Backpropagation Through Time Data Science Academy felipe.oliveiras2000@gmail.com 5f8a0b3ee32fc37d576ba60d Through Time

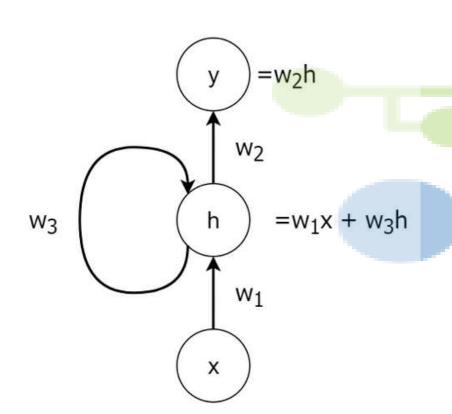


Como funciona o Backpropagation:

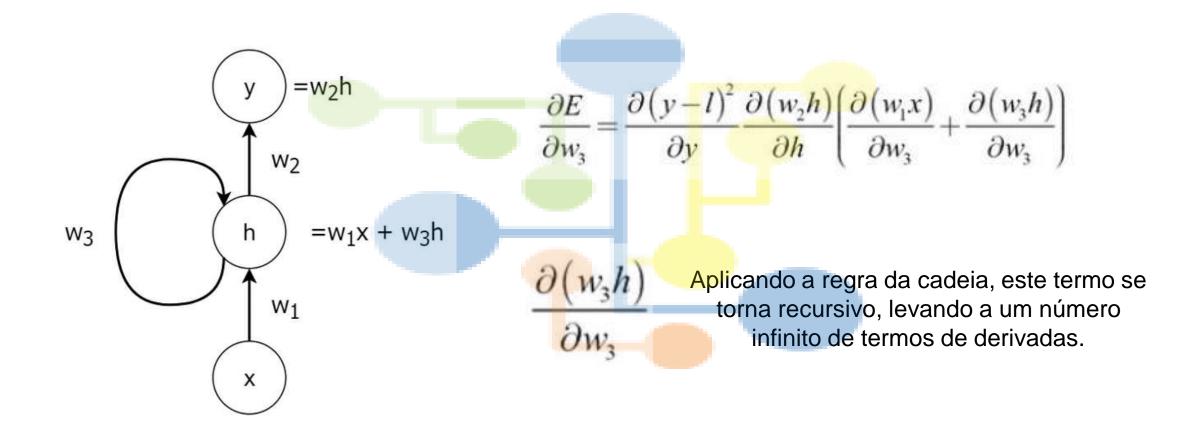
- 1- Calculamos a previsão para um dado input.
- 2- Calculamos o Erro E da previsão, comparando a previsão com o label original do input (usamos mean squared error ou cross-entropy).
- 3- Atualizamos os pesos em uma rede feed-forward para minimizar a perda calculada no passo anterior e fazemos isso com pequenos passos na direção oposta do gradiente, para todos os pesos em cada camada.

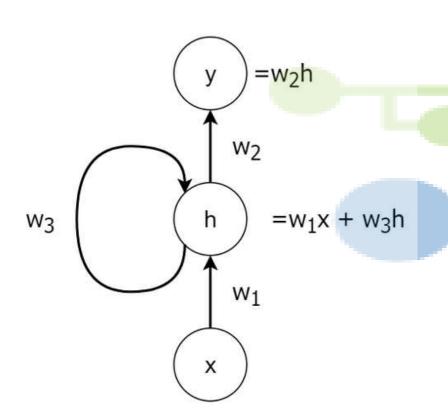


Repetimos o processo durante todas as passadas de treinamento.



E o que acontece se tentamos incluir a chain rule (a regra de cálculo do Backpropagation) usando o passos no tempo que caracteriza as sequências de dados?





$$\frac{\partial E}{\partial w_3} = \sum_{j=1}^{3} \frac{\partial L}{\partial y_4} \frac{\partial y_4}{\partial h_4} \frac{\partial h_4}{\partial h_j} \frac{\partial h_j}{\partial w_3}$$

O truque para calcular a retropropagação para as RNNs é considerar não uma única entrada, mas a sequência de entrada completa.

Isso significa que teremos que calcular a soma dos gradientes para todos os passos de tempo.

Data Science Academy felipe.oliveiras2000@gmail.com 5f8a0b3ee32fc37d576ba60d TBPTT – Truncated Backpropagation Through Time

$$BPTT \rightarrow \frac{\partial E}{\partial w_3} = \sum_{j=1}^{3} \frac{\partial L}{\partial y_4} \frac{\partial y_4}{\partial h_4} \frac{\partial h_4}{\partial h_j} \frac{\partial h_j}{\partial w_3}$$

TBPTT
$$\rightarrow \frac{\partial E}{\partial w_3} = \sum_{j=t-T}^{t-1} \frac{\partial L}{\partial y_t} \frac{\partial y_t}{\partial h_t} \frac{\partial h_t}{\partial h_j} \frac{\partial h_j}{\partial w_3}$$

Em TBPTT, calculamos apenas os gradientes para um número fixo de etapas de tempo T (em contraste com o cálculo para o início da sequência como no BPTT).



Obrigado