Szoftver mély neuronhálók alkalmazásához

10. előadás

Kovács Bálint, Varga Viktor ELTE IK Mesterséges Intelligencia Tanszék

Előző órán - Felügyelt tanulás

Adott: A tanítóminta (training set), input-címke párok halmaza

$$egin{aligned} \{(x^{(1)},y^{(1)}),\ldots,(x^{(m)},y^{(m)})\}\ &x\in X\subset\mathbb{R}^n,\ y\in Y\subset\mathbb{R}^k \end{aligned}$$

Feladat: A címke (az elvárt output) minél jobb becslése az inputból.

Azaz, keresünk olyan $h_ heta$ függvényt (hipotézisfüggvényt), melyre:

$$h_{ heta}(x) = \hat{y} pprox y$$

Előző órán - MLP kézírás felismerésére (MNIST) J (categorical crossentropy) súlyok hangolása 0.01 0.11 X n = 7840.04 h 0.01 k = 100.02 argmax 0.01 0.01 0.78 softmax 0.0

Előző órán - MLP kézírás felismerésére (MNIST)

Eddig:

- Pl. logisztikus regresszió koleszterinszint becslésére
- ightarrow 3 feature, 4 paraméter, több száz mintaelem

Most:

MLP egyetlen rejtett réteggel számjegyek klasszifikálására

→ 784 feature, 636 ezer paraméter, 60 ezer mintaelem

Mi történhet, ha túl sok paraméterünk van?

→ **Túltanulás**

Előző órán - Túltanulás elkerülése

Mit tehetünk a túltanulás elkerülése érdekében?

- Használjunk egyszerűbb modellt (pl. kevesebb paraméter)!
- Szerezzünk be több tanítóadatot!
- Regularizáció (pl. $|W||_2^2$ tag a költségben L2 reg.)
- Early stopping

Továbbá:

- Adat-augmentáció
- Zajosítás
- Dropout

Előző órán - Adat augmentáció

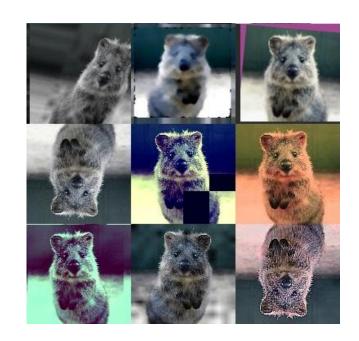
Adat-augmentáció (Data augmentation)





További tanítóadat beszerzése sokszor nem lehetséges.

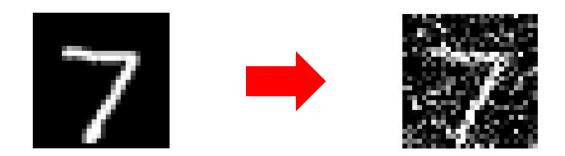
→ Készítsünk "új" elemeket a meglevőkből, különböző transzformációkkal



Előző órán - Zajosítás

Zajosítás (az adat-augmentáció egy fajtája)

Normál- (Gauss-) eloszlású zajt az input változókhoz adva csökkenthető a túltanulás mértéke.

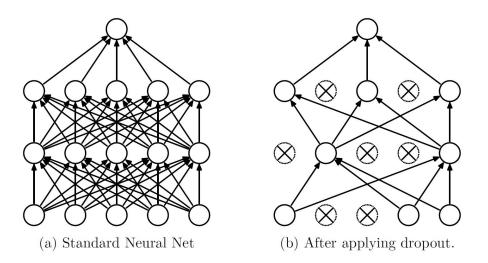


A zaj megakadályozza a pontos értékek "memorizálását".

Forrás: Srivastava et al., 2014

Előző órán - Dropout

Dropout (a zajosítás egy fajtája)



Exponenciálisan sok kisebb háló együttese → **kevésbé érzékeny a túltanulásra**

Előző órán - Az MLP nem ideális képfeldolgozásra

Multilayer Perceptron:

- Ideális ha egy input változó "fix jelentést" hordoz (képek esetén ez tipikusan nem igaz)
- Transzláció invariancia hiánya (mintázatok felismerése a képen pozícióhoz kötött)
- Figyelmen kívül hagyja input változók szomszédsági viszonyát









Előző órán - 2D (diszkrét) konvolúció

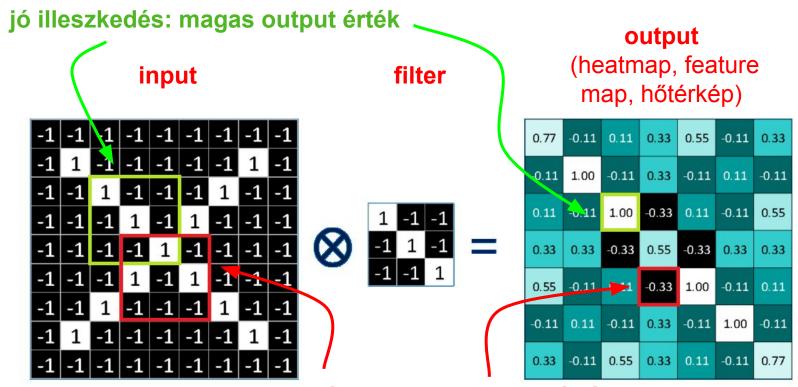
$$egin{aligned} \hat{y}[i,j] &= (x*w)[i,j] = \langle x[i\mathinner{.\,.} i + U,j\mathinner{.\,.} j + V] \;,\; w
angle = \ &= \sum_{u=1}^U \sum_{v=1}^V x[i+u,j+v] \cdot w[u,v] \end{aligned}$$

Х

 $0 \cdot 1 + 2 \cdot 0 + 4 \cdot 3 + (-1) \cdot 2 + (-1) \cdot (-1) + 3 \cdot (-1) + 0 \cdot 0 + (-3) \cdot 1 + (-2) \cdot (-3) = 11$

w

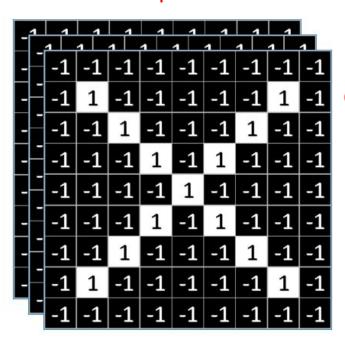
Előző órán - Konvolúció textúra felismeréséhez



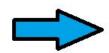
rossz illeszkedés: alacsony output érték

Előző órán - Konvolúciós réteg csatornák

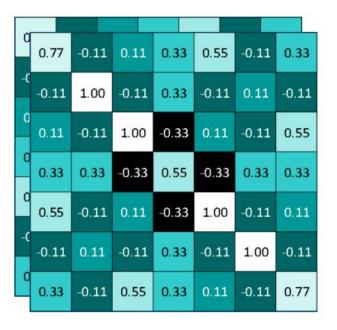
P darab input csatorna



Konvolúciós réteg Q darab (P csatornás) filterrel.



Q darab output csatorna



Előző órán - Downsampling / pooling réteg

Max pooling (2x2)

5	2	-3	0
2	-1	4	-1
-4	-4	-3	0
3	5	0	-1



5	4
5	0

Average pooling (2x2)

5	2	-3	0
2	-1	4	-1
-4	-4	-3	0
3	5	0	-1

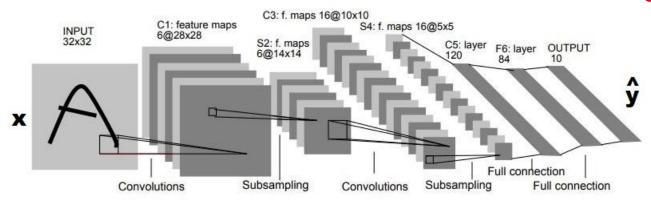


2	0
0	-1

Előző órán - Konvolúciós háló (LeNet-5)

Felváltva alkalmazott konvolúciós és pooling rétegek.

Végül, teljesen összekötött rétegek.



Előző órán - Konvolúciós háló felépítése

A váltakozó konvolúciós és pooling rétegek a hierarchikus mintázatfelismeréshez ideálisak.

Nagyobb, magasabb szintű mintázatokat több kisebb, egyszerűbb mintázat kombinációjaként tanulja a háló felismerni.

Előző órán - Keras, LeNet-5 (egyszerűsített)

```
model = Sequential()
                                                    (n mintaelem, 32, 32, 1)
model.add(Conv2D(6, (5, 5), activation="tanh",\
                input shape=(32, 32, 1))
                                                    (n mintaelem, 28, 28, 6)
model.add(AveragePooling2D(pool size=(2, 2)))
                                                    (n mintaelem, 14, 14, 6)
model.add(Conv2D(16, (5, 5), activation="tanh"))
                                                    (n mintaelem, 10, 10, 16)
model.add(AveragePooling2D(pool size=(2, 2)))
                                                     (n mintaelem, 5, 5, 16)
model.add(Flatten())
                                                      (n mintaelem, 400)
model.add(Dense(120, activation='tanh',))
                                                      (n mintaelem, 120)
model.add(Dense(84, activation='tanh'))
                                                       (n mintaelem, 84)
model.add(Dense(10, activation='softmax'))
                                                       (n mintaelem, 10)
model.compile(loss='categorical crossentropy',optimizer=sgd)
```

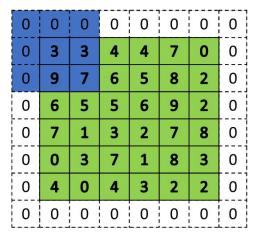
Padding:

0	0	0	0	0	0	0	0				-10	-13	1		
0	3	3	4	4	7	0	0				-9	3	0		
0	9	7	6	5	8	2	0		1 0 -1						
0	6	5	5	6	9	2	0	*	1 0 -1	=					
0	7	1	3	2	7	8	0	T	1 0 -1	_					
0	0	3	7	1	8	3	0		37 %						
0	4	0	4	3	2	2	0		3×3						
0	0	0	0	0	0	0	0					1	6 >	× 6	

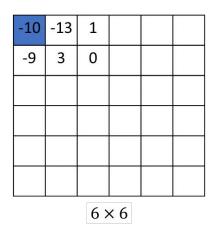
Az input kiegészítése a széleken (például nullákkal), hogy az output méretét megváltoztassuk (például ugyanakkorára, mint az input)

Padding:

Conv2D(..., padding="same", ...)



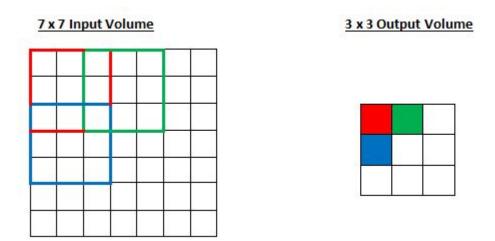
1 0 -1 1 0 -1 1 0 -1



 $6 \times 6 \rightarrow 8 \times 8$

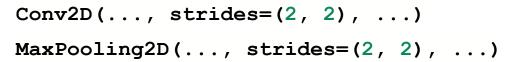
Az input kiegészítése a széleken (például nullákkal), hogy az output méretét megváltoztassuk (például ugyanakkorára, mint az input)

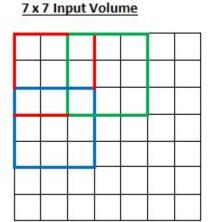
Stride (lépésköz):

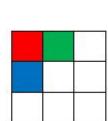


A konvolúciót nagyobb lépésközzel is alkalmazhatjuk az inputon, ami kisebb képet eredményez... Pooling rétegek stride-ja is változhat.

Stride (lépésköz):







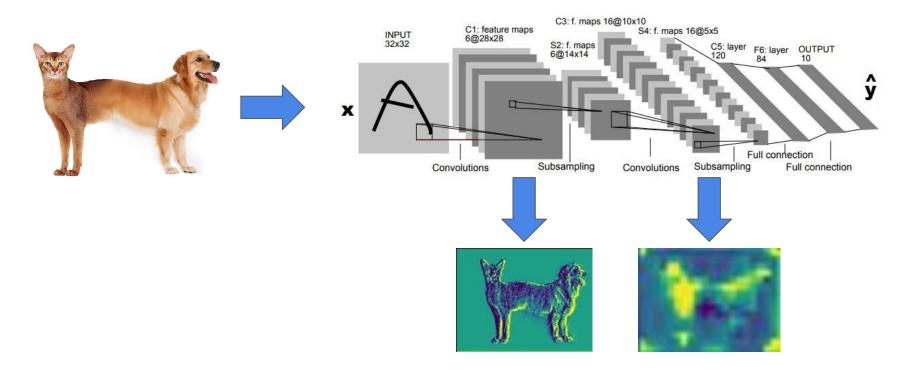
3 x 3 Output Volume

A konvolúciót nagyobb lépésközzel is alkalmazhatjuk az inputon, ami kisebb képet eredményez... Pooling rétegek stride-ja is változhat.

Heatmap vizualizáció

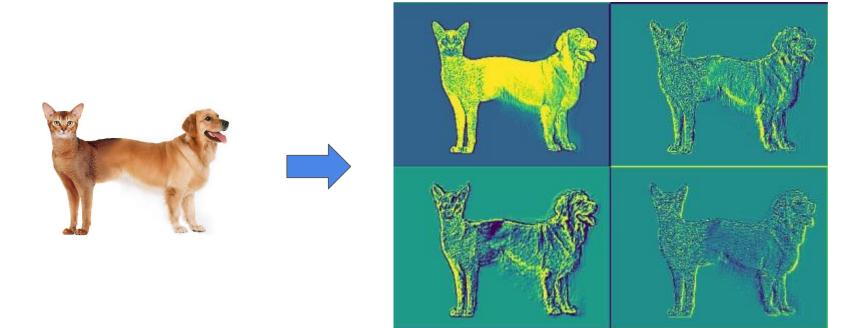
https://colab.research.google.com/drive/1I4K0x-r2f_ipKUA_BtgfkcXNywYw9dY-?usp=sharing

Heatmap vizualizáció

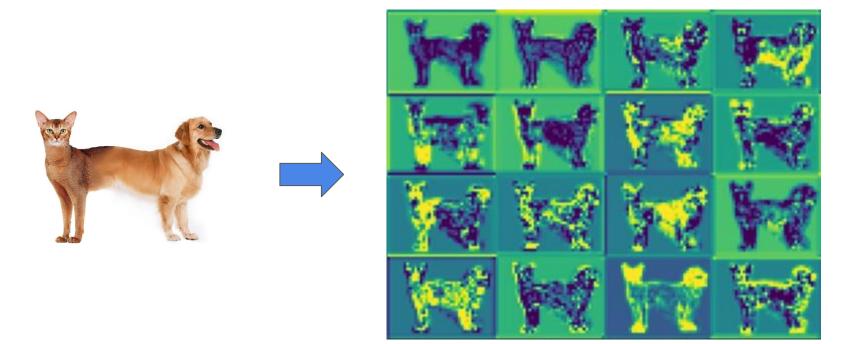


Heatmap vizualizáció - első réteg

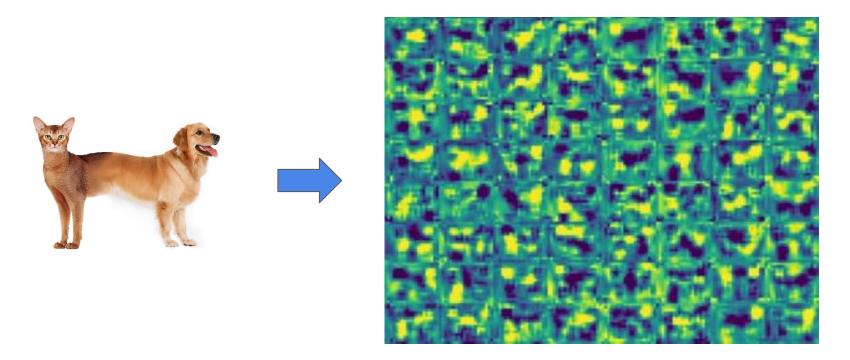
(ImageNet-en tanult mélyháló)



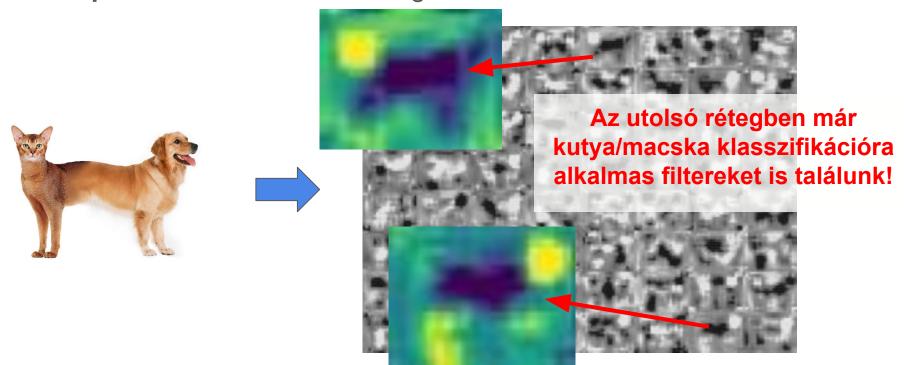
Heatmap vizualizáció - középső réteg



Heatmap vizualizáció - utolsó réteg

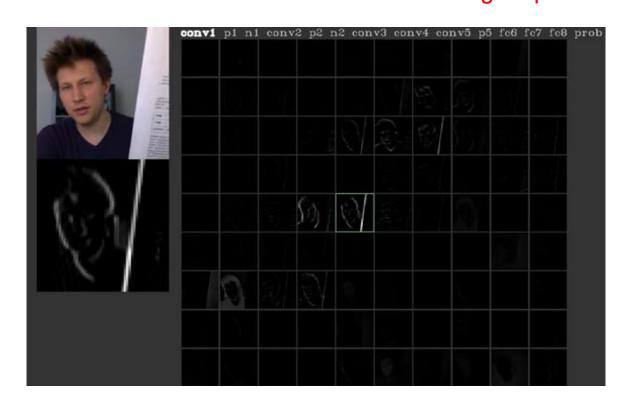


Heatmap vizualizáció - utolsó réteg



Első konv. réteg output

Heatmap vizualizáció



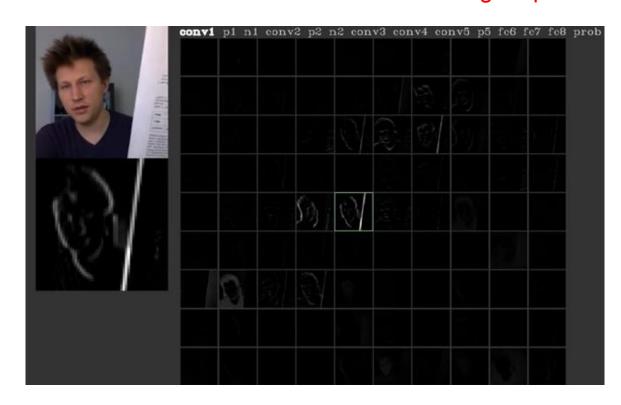
Első konv. réteg output

Heatmap vizualizáció

ImageNet-en tanult mélyháló (AlexNet, 2012)

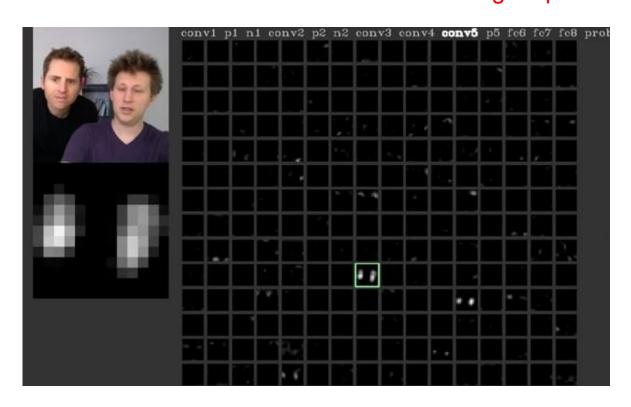
Az első réteg az alacsony szintű mintázatokért felel:

az egyik filter a függőleges, sötét → világos átmenetet tanulta meg



Ötödik konv. réteg output

Heatmap vizualizáció



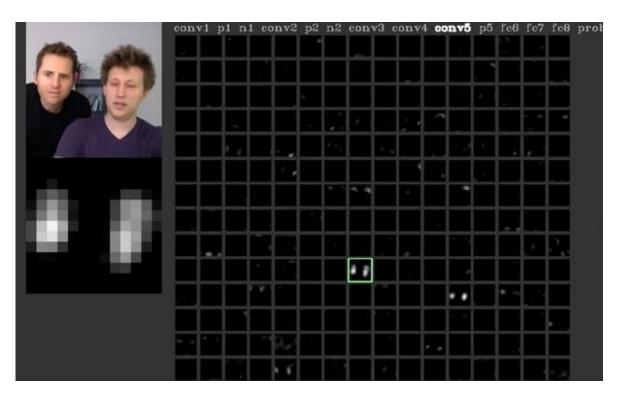
Ötödik konv. réteg output

Heatmap vizualizáció

ImageNet-en tanult mélyháló (AlexNet, 2012)

Az utolsó rétegek a magas szintű mintázatokért felelnek:

egy filter az arcokat ismeri fel



Ötödik konv. réteg output

Heatmap vizualizáció



Ötödik konv. réteg output

Heatmap vizualizáció

ImageNet-en tanult mélyháló (AlexNet, 2012)

Az utolsó rétegek a magas szintű mintázatokért felelnek:

egy filter a nyomtatott szöveget ismeri fel



Megfordítva: Keressünk olyan inputot, ami magas értékeket ad egy-egy heatmap-en!

Megfordítva: Keressünk olyan inputot, ami magas értékeket ad egy-egy heatmap-en!







középső konv. réteg

utolsó konv. réteg

első konv. réteg

Az első réteg 1. filtere ilyen inputra a legaktívabb



... 2. filter

v. réteg középső konv. réteg

Hierarchia: Az egymásra épülő rétegek egyre magasabb szintű alakzatokat tanulnak.



utolsó konv. réteg

első konv. réteg

Emlékeztető: ImageNet adatbázis

Fényképek különböző objektumkategóriákkal.

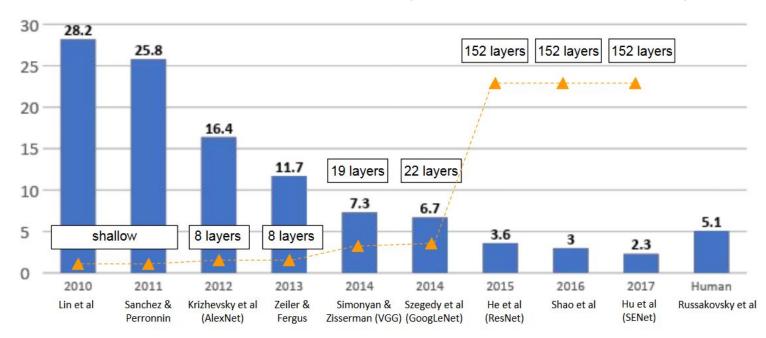
- 1000+ kategória, például:
 - Mocsári teknős
 - Gofrisütő
 - Norfolk terrier
 - Viadukt
- 1 megapixel körüli felbontás, színes
 - → kb. 3 millió input feature



Emlékeztető: ImageNet adatbázis

ImageNet ILSVRC challenge nyertesek

(1000 kat. kép klasszifikáció, 1-accuracy 5 próbálkozás esetén)

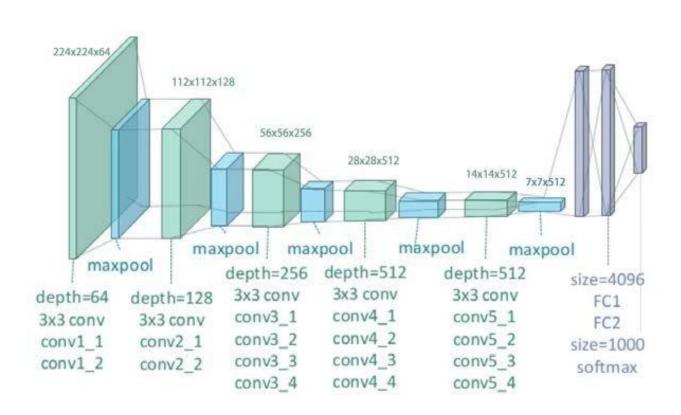


Emlékeztető: ImageNet adatbázis

Egy rendkívül népszerű konvolúciós mélyháló: VGG-19



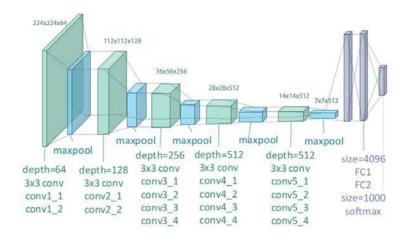
VGG-19



Forrás: Simonyan & Zisserman 2014

VGG-19

- 92.7% top-5 accuracy (ILSVRC)
- 19 paraméteres réteg
- 143 millió paraméter
- Egy iteráció: 20 GFLOPS
- Megjelenésekor 4 csúcskategóriás
 GPU-n 2-3 hétig tartott betanítani.

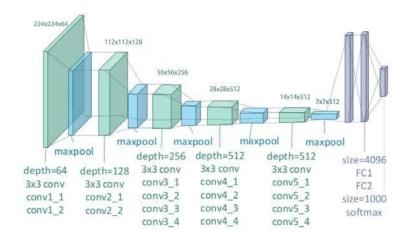


Ez azt jelenti, hogy semmi értelme csúcskategóriás hardver nélkül nekiállni érdemi feladatokat megtanulni?

Forrás: Simonyan & Zisserman 2014

VGG-19

- 92.7% top-5 accuracy (ILSVRC)
- 19 paraméteres réteg
- 143 millió paraméter
- Egy iteráció: 20 GFLOPS
- Megjelenésekor 4 csúcskategóriás
 GPU-n 2-3 hétig tartott betanítani.



Ez azt jelenti, hogy semmi értelme csúcskategóriás hardver nélkül nekiállni érdemi feladatokat megtanulni?

Nem!

Transfer learning

Fel kell ismernünk, hogy nem szükséges minden egyes feladathoz előlről kezdeni a betanítást.

Transfer learning: Egyfajta feladat tanulása közben szerzett tudás hasznosítása egy másik feladat megoldására.

Példa:



Nagyfelbontású fényképekről kutya/macska klasszifikáció. Rendelkezésünkre áll 500-500 példa a betanításhoz.

Hogyan oldjuk meg?

- Tanítsunk be egy igazán mély konvolúciós hálót!

Eredmény:

 Hamar túltanul. A sokmillió paramétert néhány száz képpel, még adat-augmentálással sem igazán lehet jól betanítani.

Példa:



Nagyfelbontású fényképekről kutya/macska klasszifikáció. Rendelkezésünkre áll 500-500 példa a betanításhoz.

Hogyan oldjuk meg?

- Tanítsunk be egy egyszerű konvolúciós hálót!

Eredmény:

 Gyenge teljesítmény. Kevés paraméterrel rendelkező háló nem fog tudni bonyolult feladatokat jól megoldani.

Ehelyett:

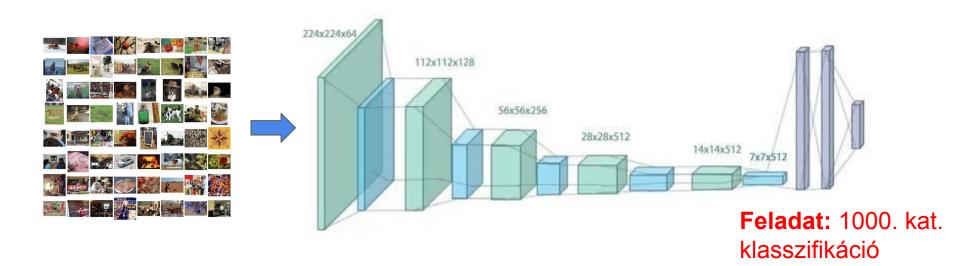
 Keressünk egy jóval nagyobb adatbázist, ami valamelyest hasonlít a céladatbázisunkra!





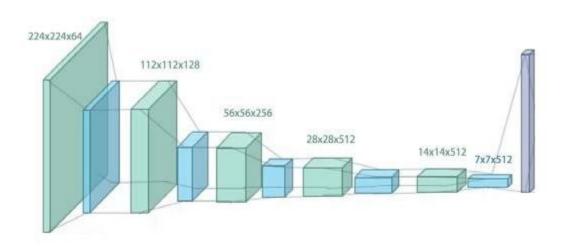
Ehelyett:

2. Tanítsunk be egy igazán mély neuronhálót a nagy adatbázison!



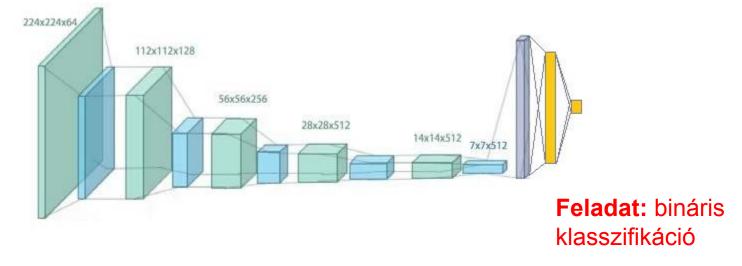
Ehelyett:

3. Dobjuk el az előtanított (pretrained) háló utolsó rétegeit!



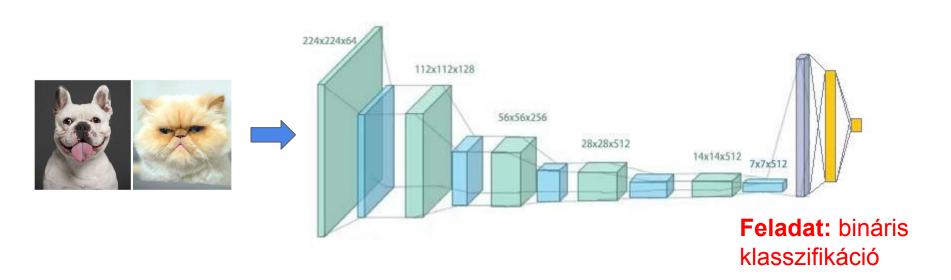
Ehelyett:

4. Adjunk a csonka előtanított hálóhoz új, a célfeladathoz igazodó rétegeket!



Ehelyett:

5. Finomhangoljuk (fine-tune) a hálót a célfeladaton!



Transfer learning (előtanítás - finomhangolás):

- Keressünk egy jóval nagyobb adatbázist, ami valamelyest hasonlít a céladatbázisunkra!
- 2. Tanítsunk be egy igazán mély neuronhálót a nagy adatbázison!
- 3. Dobjuk el az előtanított (pretrained) háló utolsó rétegeit!
- Adjunk a csonka előtanított hálóhoz új, a célfeladathoz igazodó rétegeket!
- 5. Finomhangoljuk (fine-tune) a hálót a célfeladaton!

Sok millió tanítandó paraméter, nagy adatbázis szükséges (100k+ mintaelem), hosszú betanítás

Transfer learning (előtanítás - finomhangolás):

- 1. Keressünk egy jóval nagyobb adatbázist, ami valamelyest hasonlít a céladatbázisunkra!
- 2. Tanítsunk be egy igazán mély neuronhálót a nagy adatbázison!
- 3. Dobjuk el az előtanított (pretrained) háló utolsó rétegeit!
- 4. Adjunk a csonka előtanított hálóhoz új, a célfeladathoz igazodó rétegeket!
- 5. Finomhangoljuk (fine-tune) a hálót a célfeladaton!

Néhány ezer tanítandó paraméter, kis adatbázis elégséges (néhány száz, vagy ezer mintaelem), gyors betanítás

Sok millió tanítandó paraméter, nagy adatbázis szükséges (100k+ mintaelem), **hosszú betanítás**

Transfer learning (előtanítás - finomhangolás):

- 1. **Keressünk egy**, a célfeladatunkhoz közel álló feladaton/adatbázison **előtanított mélyhálót**!
- 2. Dobjuk el az előtanított (pretrained) háló utolsó rétegeit!
- 3. Adjunk a csonka előtanított hálóhoz új, a célfeladathoz igazodó rétegeket!
- 4. Finomhangoljuk (fine-tune) a hálót a célfeladaton!

Néhány ezer tanítandó paraméter, kis adatbázis elégséges (néhány száz, vagy ezer mintaelem), gyors betanítás

Nem minden célfeladathoz könnyű előtanító adatbázist, vagy előtanított modellt találni...

Előtanítás



Célfeladat







Nem minden célfeladathoz könnyű előtanító adatbázist, vagy előtanított modellt találni...

Előtanítás



Célfeladat





keras.models.Model: Sequential vs. Functional API

keras.models.Sequential:

```
listaszerű definció
model = Sequential()
model.add(Dense(h, activation='relu', input dim=n))
model.add(Dense(1, activation='sigmoid'))
model.compile(loss='binary crossentropy',optimizer=sgd)
inp t = Input(shape=(n,))
t = Dense(h, activation='relu')(inp t)
t = Dense(1, activation='sigmoid')(t)
model = Model(inputs=[inp t], outputs=[t])
model.compile(loss='binary crossentropy',optimizer='sgd')
```

keras.models.Model (functional API): qráfszerű defínció

keras.models.Model: Functional API

```
Első réteg input tenzor
inp t = Input(shape=(n,))
t = Dense(h, activation='relu')(inp t)
t = Dense(1, activation='sigmoid')(t)
model = Model(inputs=[inp t], outputs=[t])
model.compile(loss='binary crossentropy',optimizer='sgd')
          Első réteg output tenzor
          == második réteg input
          tenzor
```

inp_t, t: Tensorflow
Tensor típusú változók

Példa: heatmap vizualizáció

```
inp t = Input(shape=(32, 32, 1))
t1 = Conv2D(6, (5, 5), activation="tanh")(inp t)
t = AveragePooling2D(pool size=(2, 2))(t1)
                                                 Loss az utolsó layer
                                                 kimenetén számolva
t = Flatten()(t)
t2 = Dense(10, activation='softmax')(t)
model1 = Model(inputs=[inp t], outputs=[t2])
model2 = Model(inputs=[inp t], outputs=[t2, t1])
model1.compile(loss='categorical crossentropy',optimizer='sgd')
model2.compile(loss='categorical crossentropy',optimizer='sgd')
```

Betanítás: model1.fit()

Példa: heatmap vizualizáció

```
inp t = Input(shape=(32, 32, 1))
t1 = Conv2D(6, (5, 5), activation="tanh")(inp t)
t = AveragePooling2D(pool size=(2, 2))(t1)
                                                  Heatmap-ek visszaadása
                                                  a kimeneten: erre viszont
t = Flatten()(t)
                                                  nem tanítunk...
t2 = Dense(10, activation='softmax')(t)
model1 = Model(inputs=[inp t], outputs=[t2])
model2 = Model(inputs=[inp_t], outputs=[t2,(t1])
model1.compile(loss='categorical crossentropy',optimizer='sgd')
model2.compile(loss='categorical crossentropy',optimizer='sgd')
 Predikció: model2.predict()
```

Példa: pretraining

```
inp_t = Input(shape=(32, 32, 1))
t = Conv2D(6, (5, 5), activation="tanh")(inp_t)
t = AveragePooling2D(pool_size=(2, 2))(t)
...
t1 = Flatten()(t)
t = Dense(10, activation='softmax')(t1)
model_pre = Model(inputs=[inp_t], outputs=[t])
model_pre.compile(loss='categorical_crossentropy', optimizer='sgd')
```

Betanítás az előtanító feladaton: model_pre.fit()

Példa: pretraining

Betanítás az előtanító feladaton: model_pre.fit()

Példa: fine-tuning

```
Az előtanított modell utolsó felhasznált rétegének kimeneti tenzora
```

```
t = Dense(1, activation='sigmoid')(t1)
model_ft = Model(inputs=[model_pre.input), outputs=[t])
model_ft .compile(loss='binary_crossentropy',optimizer='sgd')
```

Finomhangolás a célfeladaton: model_ft.fit()

Az input marad az eddigi...

Példa: fine-tuning

```
t = Dense(1, activation='sigmoid') (model_pre.layers[-2].output)
model_ft = Model(inputs=[model_pre.input], outputs=[t])
model_ft .compile(loss='binary_crossentropy',optimizer='sgd')
```

Finomhangolás a célfeladaton: model_ft.fit()

Ha az előtanított modellünk (model_pre) Sequential osztállyal lett volna definiálva: ki kellene keresni a megfelelő rétegét és kikérni annak az output tenzorát.

Példa: ImageNet-en tanított mélyhálók Keras-ban

```
inp t = Input(shape=(128,128,3))
model pre = VGG16(input shape=(128,128,3), include top=False,
weights='imagenet', input tensor=inp t)
t = Conv2D(16, (3,3), activation='relu', padding='same')
                                   (model pre.layers[9].output))
t = Flatten()(t)
t = Dense(10, activation='softmax')(t)
model ft = Model(inputs=[inp t], outputs=[t])
model ft.compile(loss='categorical crossentropy',optimizer='sgd')
```

Finomhangolás a célfeladaton: model_ft.fit()

Példa: ImageNet-en tanított mélyhálók Keras-ban

```
inp_t = Input(shape=(128,128,3))
model pre = VGG16(input shape=(128,128,3), include top=False,
weights='imagenet', input tensor=inp t)
t = Conv2D(16, (3,3), activation='relu', padding='same')
                                   (model pre.layers[9].output))
t = Flatten()(t)
t = Dense(10, activation='softmax')(t)
model ft = Model(inputs=[inp t], outputs=[t])
model ft.compile(loss='categorical crossentropy',optimizer='sgd')
```

Finomhangolás a célfeladaton: model_ft.fit()

Transfer learning - weight freezing

Előtanítás után befagyaszthatjuk az előtanított modell összes súlyát, vagy egy részüket.

- Ez csökkenti a valószínűségét, hogy túltanuljunk a célfeladaton, hiszen csökken a tanítható paraméterek száma...

Transfer learning - weight freezing

Előtanítás után befagyaszthatjuk az előtanított modell összes súlyát, vagy egy részüket.

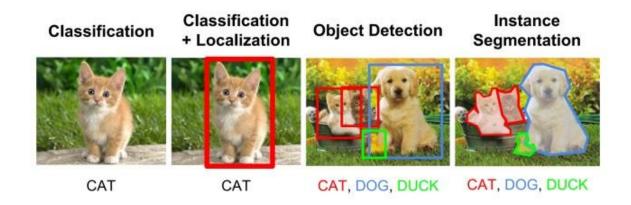
- Ez csökkenti a valószínűségét, hogy túltanuljunk a célfeladaton, hiszen csökken a tanítható paraméterek száma...

PI:

```
for layer in model_pre.layers[:6]:
    layer.trainable = False
```

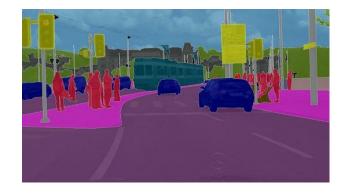
További feladatok a képfeldolgozásban

A címke a különböző feladatoktól függően, például egy kép is lehet.

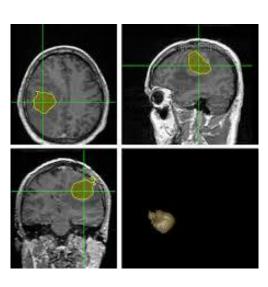


Képszegmentálás - alkalmazások

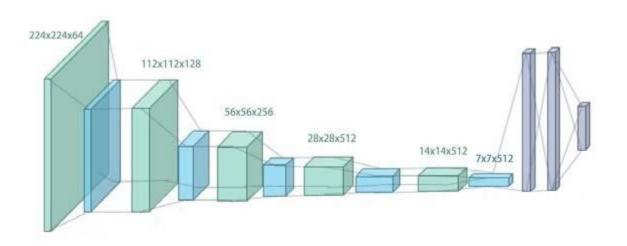
- ADAS (Advanced driver-assistance systems)
- Térképészet, földmérés
- Orvosi képalkotás



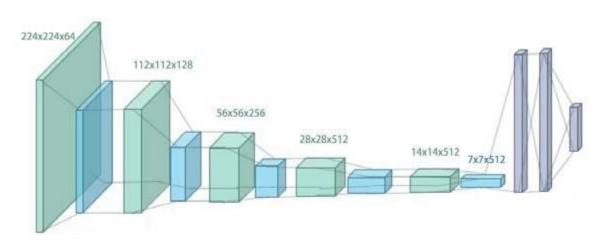




Alkalmas-e egy hagyományos konvolúciós háló képszegmentálásra?

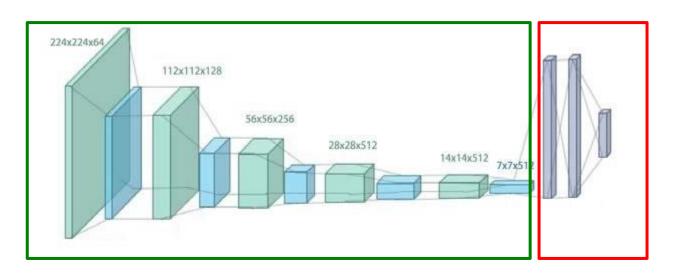


Alkalmas-e egy hagyományos konvolúciós háló képszegmentálásra?



A címke itt egy 2 dimenziós (1, vagy többcsatornás) kép kell, hogy legyen. Bár az utolsó, teljesen összekötött rétegeket átalakíthatjuk ilyen formájúra, viszont elveszítjük az eltolás invarianciát!

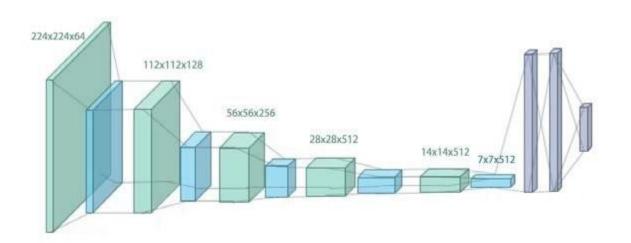
Alkalmas-e egy hagyományos konvolúciós háló képszegmentálásra?



Konvolúciós és pooling rétegek: megközelítőleg eltolás-invariáns

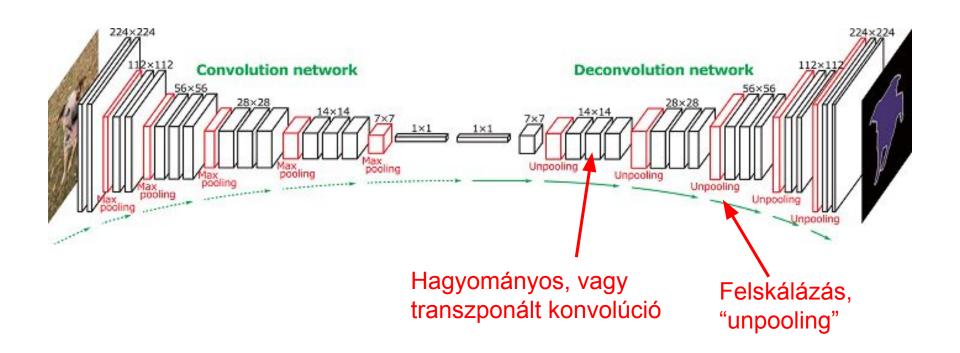
MLP / teljesen összekötött rétegek: eltolás invariancia hiánya

Képszegmentálás során **fontos** lenne **az eltolás invariancia fenntartása a teljes hálóban.** Hiszen, ha valamit megtanulunk szegmentálni a kép egyik részén, szükséges, hogy a kép más részein is meg tudjuk azt tenni.



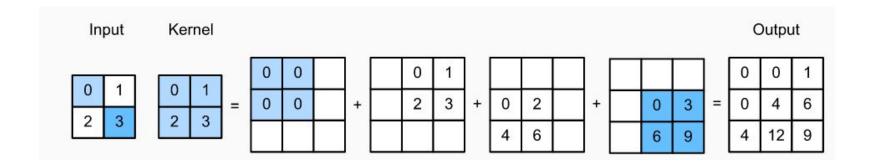
Fully-convolutional network (FCN)

Megoldás: a hálónk álljon kizárólag konvolúciós- és skálázás rétegekből!



Fully-convolutional network (FCN)

Transzponált konvolúció (transposed convolution, "deconvolution"):



Fully-convolutional network (FCN)

Felskálázás (unpooling, upscaling):

