

Advanced Institute for Artificial Intelligence – Al2

https://advancedinstitute.ai

Agenda

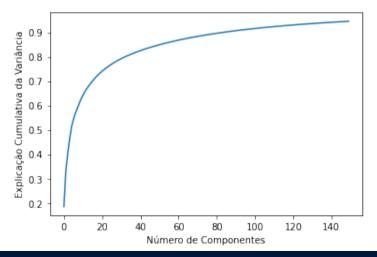
Agenda

- ☐ Aprendizagem não-supervisionada
- □ Redução de Dimensionalidade
- Autoencoders
- ☐ Autoencoders e Redes Convolucionais
- ☐ Autoencoders e Sequências
- □ Variotional Autoencoders

Aprendizagem não-supervisionada

- □ PCA Principal Component Analysis
 - Monta uma representação de um domínio com um número menos de características
 - Em muitos domínios uma pequena parte das características é capaz de representar uma parte significativa da variância
 - Essa transformação é útil para manipular as características do problema

Uma forma de entender o poder do uso do PCA é avaliar a explicação da variância acumulada



Redução de Dimensionalidade

- ☐ Trabalhar com uma quantidade menor de informação
 - Melhoria de desempenho e uso de recursos
- Melhorar o desempenho do classificador
- □ A partir dos componentes gerados é possível gerar a entrada novamente
 - O Em geral vai ocorrer perdas e imprecisões nesse processo

Reconhecimento Facial

- Um exemplo de aplicação de aprendizagem de máquina muito explorado é o reconhecimento facial
- ☐ A Base dados eigenfaces representa cada face usando 2914 pixel (42x67)
- ☐ Todos os pixels são representativos para identificar uma face unicamente?

Exemplo de Redução de dimensionalidade e depois retornando a representação original da base eigenfaces



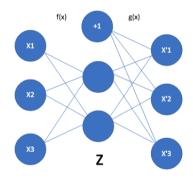
Redes autocodificadoras (autoencoders)

- ☐ Aprendizagem não-supervisionada
- ☐ Representacao concisa da entrada
 - Similar ao modelo PCA
 - Representacao permite reconstruir entrada
- Características encontradas podem ser usadas para posterior aprendizagem supervisionada
- □ A idéia do Autoencoder é reproduzir na saída a própria entrada

Ao reduzir a dimensionalidade da entrada é possível reconstruir a entrada com pouca quantidade de informação

- □ Alguns exemplos de problemas que podem ser investigados com autoencoders
 - Extração de características
 - Detecção de Outliers
 - Agrupamento
 - Compressão de dados
 - Recuperação de Informação faltante
 - Eliminar ruídos
 - O Reconstruir parte faltante de uma sequência

- ☐ AutoEncoder não assume a premissa de lineariadade
- □ AutoEncoder sem função de ativcação se comporta como PCA
- □ Transformacoes sao aplicadas na entrada de acordo com dois tipos de funcoes
- Funcao de extracao de características (encoder) mapeia o conjunto de treinamento para uma representacao latente.
- Funcao de reconstrucao (decoder) mapeia a representacao do espaço latente de volta ao espaço original



X representa a entrada f(x)=Z representa a transformação da entrada para espaço Latente g(z)=x transforma do espaço latente para entrada novamente
O objetivo é aprender as duas funções minimizando o erro de reconstrução
A entrada e o valor alvo são os mesmos

Espaço Latente subcompleto e sobrecompleto

- □ Quando o tamanho do espaço latente é menor que a entrada é chamado de subcompleto
- Quando o tamanho do espaço latente é menor que a entrada é chamado de sobrecompleto

Classificação quanto ao tamanho do espaço latente

- ☐ Espaço subcompleto
 - Adequado para compressão
 - Identificação de características relevantes na entrada (filtro de características
- ☐ Espaço sobrecompleto
 - Interpolação simples do espaço de busca
 - Dificuldade em aprender características importantes da entrada

Uma forma simples de criar um Autoencoder é usar dois modelos sequential combinados Modelo encoder

```
latent_dim = 100

input_shape=784

encoder = Sequential(name="encoder")
encoder.add(Dense(128, input_shape=(input_shape,), activation="relu"))
encoder.add(Dense(latent_dim)) # Vetor Latente
```

Modelo decoder

```
decoder = Sequential(name="decoder")
decoder.add(Dense(128, activation="relu", input_shape=(latent_dim,)))
decoder.add(Dense(input_shape, activation="sigmoid"))
```

Combinando encoder e decoder

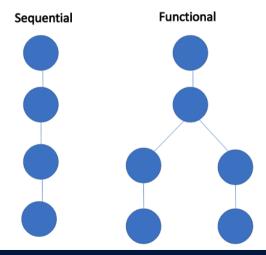
Modelo com base na entrada combina encoder e decoder

```
input_img = Input(shape=(input_shape,))
z = encoder(input_img)
recons = decoder(z)
ae = Model(input_img, recons)
```

API para construção de redes neurais complexas

- Classe Sequential facilita a construção de rede Neural no formato de grafo com todas as camadas uma em cima da outra
- □ API Funcional permite construir grafos mais complexos
- □ Cada camada adicionada pode ter relação com outras camadas

Comparação dos tipo de de grafos que é possível criar com cada API



Após declarar uma camada, é possível colocar a relação com outra camada No exemplo a seguir uma camada está exatamente abaixo da outra

Exemplo de grafo em que uma camada abre para mais de uma camada

Duas camadas diferentes estão associadas a mesma camada chamada encoder

```
1
2 encoder = LSTM(100, activation='relu')(visible)
3 # decoder 1
4 decoder1 = RepeatVector(n_in)(encoder)
5 decoder1 = LSTM(100, activation='relu', return_sequences=True)(decoder1)
6 decoder1 = TimeDistributed(Dense(1))(decoder1)
7 # decoder 2
8 decoder2 = RepeatVector(n_out)(encoder)
9 decoder2 = LSTM(100, activation='relu', return_sequences=True)(decoder2)
10 decoder2 = TimeDistributed(Dense(1))(decoder2)
```

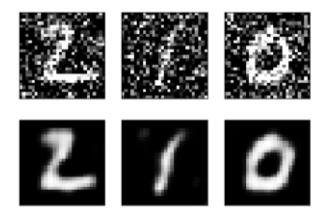
- O Modelo de Autoencoder pode ser aplicado a qualquer tipo de Rede Neural
 - Vamos avaliar alguns exemplos com Convolução e LSTM
 - □ A figura a seguir mostra uma topologia de convolução para o Mnist
 - □ Essa topologia pode ser adaptada para outros formatos de imagem, alterando o formato de entrada



Uma ferramenta do tensorflow para monitorar treino de modelos é o Tensorboard

- □ O monitoramento do treino é feito associando a função fit um parametro callback que é um diretório
- □ Nesse diretório a informação de treinamento é armazenada e acessada pelo tensorboard em tempo real
- □ O tensorboard inicia uma interface gráfica que acompanha em tempo real a evolução do modelo

Exemplo de imagem com ruído e imagem tratada



- $\hfill \square$ Uma aplicação prática dessa topologia é limpeza de ruído
- ☐ A rede é capaz de reproduzir como saída a própria entrada, considerando apenas o que está no espaço latente
- □ Dessa forma, a predição elimina os ruídos e pode completar partes faltantes da imagem

- O autoencoder pode ser usado para gerar como saída a própria entrada
- O espaço latente pode ser utilizado também como entrada para classificação, assim como o modelo PCA
- □ Para isso é necessário separar o encoder do decoder, para ter acesso direto ao espaço latente
- □ Para isso é necessário utilizarmos o recurso backend do keras, para ter mais flexibilidade quanto a definição das camadas

O recurso backend do Keras permite controlar de maneira mais detalhada a rede neural em Keras

```
1
2 from keras import backend as K
```

Outra forma de uso do autoencoder é gerar sequências a partir de uma sequência fornecida

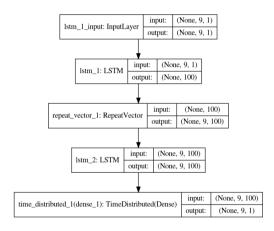
- ☐ Esse modelo é útil para tratar sequências, e também para fazer predições
- ☐ É possível a partir do espaço latente treinar a geração de outra sequência e a predição na mesma rede
- □ Nesse sentido, é possível gerar um autoencoder capaz de predizer o próximo item em uma sequência

- Outro problema muito explorado combinando autoencoder e sequências é o chamado sequence-to-sequence
- Nesse cenário, o autoencoder aprender a gerar uma sequência a partir de uma sequência fornecida, porém a sequência de saída é diferente da entrada
- □ Esse modelo é muito usado para tradução, o modelo aprende a gerar uma sequência de palavras em uma lingua para outra lingua

Dois recursos que facilitam a construção de redes neurais para manipulação de sequências

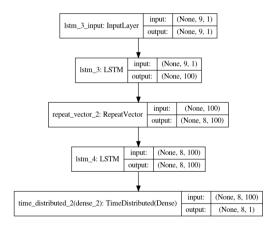
- □ RepeatVector: repete a saída da camada anterior, aumentando a entrada para a camada seguinte
- TimeDistributed: aplica uma camada para cada item de uma sequência
 - Dessa forma uma entrada 2D se transforma em 3D
 - \bullet Por exemplo, uma entrada de 10 frames de imagens de 120×120 em canal RGB fica com formato (10,120,120,3)
 - Ao usar TimeDistributed a camada é aplicada a cada frame de modo independente

No exemplo a seguir a rede recebe uma sequência e aprender e gera uma nova sequência a partir do espaço latente

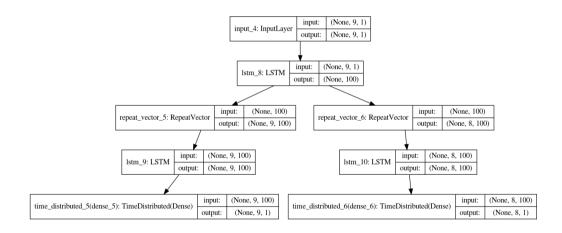


No exemplo a seguir a rede recebe uma sequência e realiza a predição de cada item a partir do espaço latente

- □ A saída da rede representa o próximo elemento de cada sequência de entrada
- □ Dessa forma, a entrada possui 9 elementos e a saída 8 elemento
- □ Nesse caso o Autoencoder aprender a gerar a saída a partir da entrada, sendo a saída diferente da entrada
- O efeito é o mesmo do modelo discriminador, porém implementa uma estratégia diferente



A rede neural a seguir combina as duas funcionalidades



- □ Com AE é possível gerar uma representação concisa da entrada
- □ O espaço latente possui o que é fundamental para gerar algo novo sem a entrada
- ☐ Sem uma organização mínima do espaço latente, é difícil criar uma regra para gerar algo, sem a entrada

| □ Um espaço | latente | estável | poderia | ser | usado | para | gerar | conteúdo | novo, | no | lugar | de | gerar |
|--------------|---------|---------|---------|-----|-------|------|-------|----------|-------|----|-------|----|-------|
| a entrada no | vamente | e | | | | | | | | | | | |

- □ A regularidade do espaço latente para autoencoders é um ponto difícil que depende da distribuição dos dados no espaço inicial, da dimensão do espaço latente e da arquitetura do codificador
- □ Nesse sentido, é difícil que com o espaço latente de um Autoencoder seja compatível com o processo generativo
- ☐ Sem uma regularizacao explícita, alguns pontos do espaço latente não possuem significado depois de serem decodifidados

VAE (Variational AutoEncoder)

- □ representa uma ligação entre Autoencoder e modelo generativo
- □ autoencoder variacional pode ser definido como sendo um autoencoder cujo treinamento é regularizado para:
 - Evitar overfit
 - Garantir que o espaço latente tenha boas propriedades que possibilitem processos generativos

Para introduzir regularização do espaço latente é necessário modificar o processo de codificação-decodificação

- em vez de codificar uma entrada como um único ponto, a codificamos como uma distribuição no espaço latente
- Os valores gerados são compatíveis com uma distribuição de probabilidade dos valores da entrada
- □ A representação dos valores de cada entrada no espaço latente e a distribuição de probabilidades sáo ajustadas continuamente
- □ Dessa forma é possível que ao pegar um valor no espaço latente, seja possível gerar algum valor, sem possuir o valor original

O modelo é treinado da seguinte maneira:

- A entrada é codificada como distribuição no espaço latente
- □ Um ponto do espaço latente é amostrado a partir dessa distribuição
- □ O ponto amostrado é decodificado e o erro de reconstrução pode ser calculado
- □ O erro de reconstrução é retropropagado pela rede

| □ Na prática, as distribuições codificadas são escolhidas para serem normais, de modo que o codificador possa ser treinado para retornar a média e a matriz de covariância que descrevem esses gaussianas. |
|--|
| □ A razão pela qual uma entrada é codificada como uma distribuição com alguma variaçã em vez de um único ponto é que torna possível expressar muito naturalmente a regularização do espaço latente: |
| □ as distribuições retornadas pelo codificador são impostas para estarem próximas a uma distribuição normal padrão. |
| □ Asseguramos desta forma uma regularização local e global do espaço latente (local por causa do controle de variância e global por causa do controle médio). |

Assim, a função de perda que é minimizada ao treinar um VAE é composta por

- um "termo de reconstrução" (na camada final), que tende a tornar o esquema de codificação-decodificação o mais eficiente possível
- um "termo de regularização" (no camada latente), que tende a regularizar a organização do espaço latente, tornando as distribuições retornadas pelo codificador próximas a uma distribuição normal padrão
 - Esse termo de regularização é expresso como a divergência de Kulback-Leibler entre a distribuição retornada e uma gaussiana padrão
- □ A divergência de Kullback-Leibler entre duas distribuições gaussianas tem uma forma fechada que pode ser expressa diretamente em termos dos meios e das matrizes de covariância das duas distribuições.

- ☐ A regularidade esperada do espaço latente para possibilitar o processo generativo pode ser expressa por meio de duas propriedades principais:
- Continuidade (dois pontos próximos no espaço latente não deve fornecer dois conteúdos completamente diferentes uma vez decodificados)
- Completude (para uma distribuição escolhida , um ponto amostrado no espaço latente deve fornecer conteúdo "significativo" depois de decodificado).

- ☐ A geração da distribuição de probabilidades pode levar a dois cenários:
 - Distribuições com pequenas variações e portando dificil diferencias entre os elementos da entrada
 - distribuições com médias muito diferentes portanto muito distantes no espaço latente, nesse caso, pode encontrar elementos intermediarios a partir da representação da entrada
- Nesse sentido, o modelo precisa ser regularizado com base na matriz de covariância e na média das distribuições retornadas pelo codificador
- Uma forma de fazer isso é impor que a distribuição esteja próxima de uma distribuição normal padrão (centralizada e reduzida)

Esse modelo de Rede Neural precisa considerar dois aspectos que não são previstos nas camadas prontas do keras:

- □ mapear uma distribuição de probabilidades a partir da entrada e calcular a divergência KL dessa probabiblidade a partir de uma distribuição conhecida
- Para isso devemos :
 - Usar uma camada lambda para criar o espaço latente com base em uma distribuição de probabilidades
 - criar um novo loss com base na divergência KL
 - O A idéia desse loss é forçar que a distribuição de probabilidades que está sendo criada a cada passada de época seja próxima de uma distribuição pré-definida
 - O Esse loss penaliza o modelo quando a divergência é alta