Redes Neuronales Convolucionales



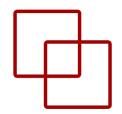
ETS de Ingeniería Informática

Dr. Manuel Castillo-Cara

www.manuelcastillo.eu

Departamento de Inteligencia Artificial Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática Universidad Nacional de Educación a Distancia (UNED)

Preliminar



• Conceptos avanzados de redes neuronales © 2022 by Manuel Castillo-Cara is licensed under Attribution-NonCommercial 4.0 International



• Contrato de Manuel Castillo-Cara se encuentra financiado por la Unión Europea-NextGenerationEU

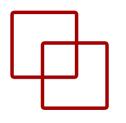








Índice

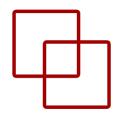


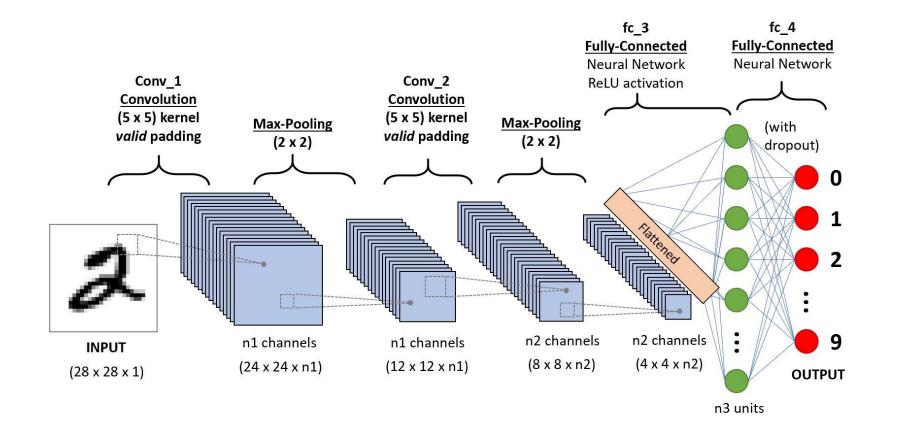
- Redes Neuronales Convolucionales
 - Operación Convolución
 - Operación Pooling
 - DEMO
 - Hacia la estandarización
- Redes Neuronales Recurrentes
 - Transmisión de conocimiento en RNN
 - Redes Neuronales Recurrentes LSTM

Background

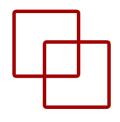


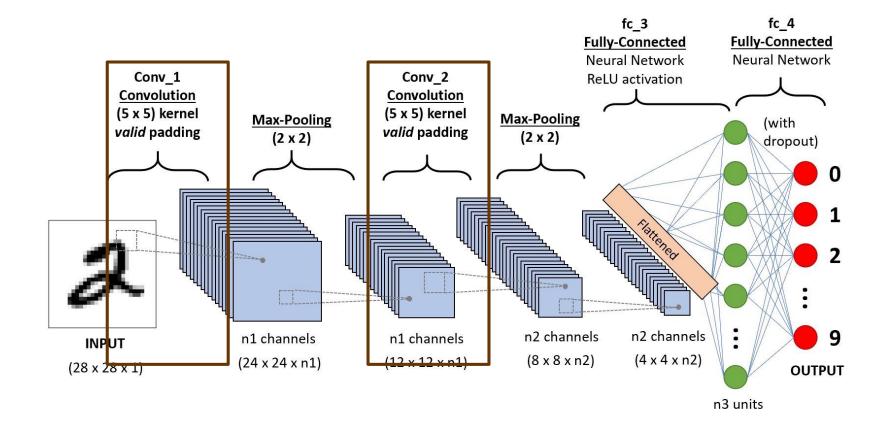
Background



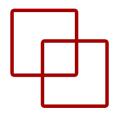


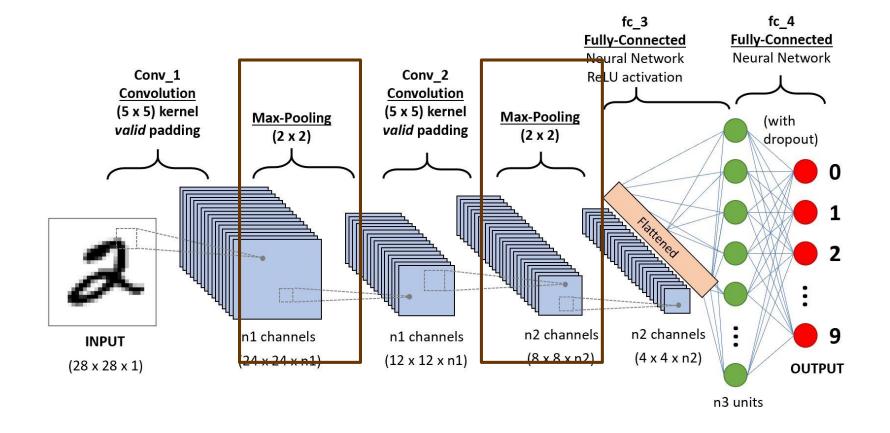
Capas convolucionales



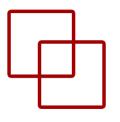


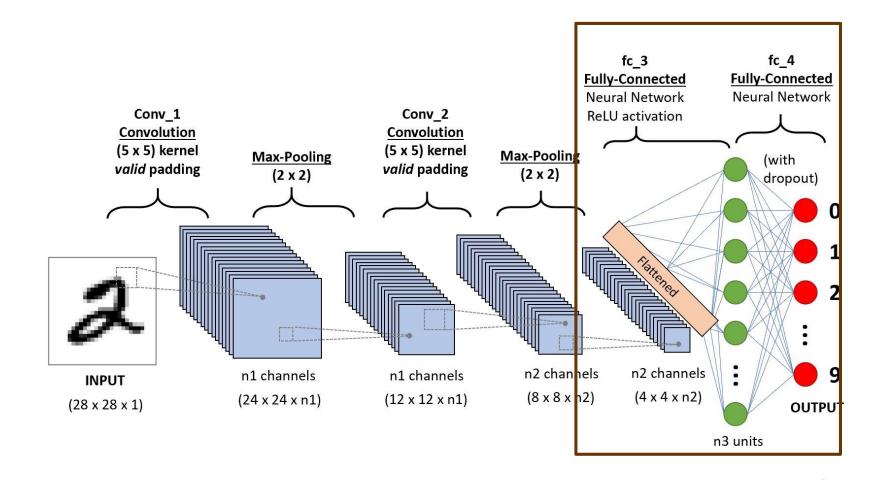
Capas de agrupación (pooling)





Capas completamente conectadas

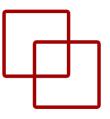




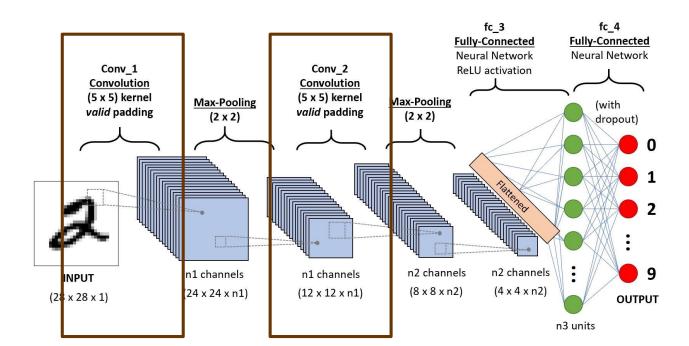
Operación Convolución



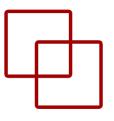
Operación convolución (I)



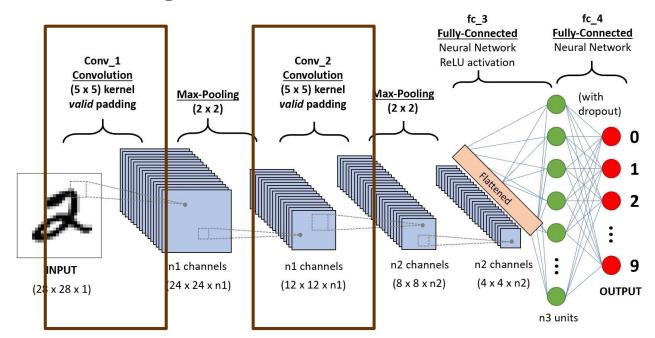
- La primera capa oculta de una CNN se suele corresponder con una **capa convolucional**, la cual puede entenderse como la codificación necesaria para la aplicación de filtros (conocidos como funciones *kernel*)
- Para una mejor comprensión de la operación convolución, pensemos en una capa de entrada que **codifica** una imagen binaria (B/N) y una convolución con la que queremos representar un filtro de **detección de bordes**.

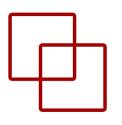


Operación convolución (II)

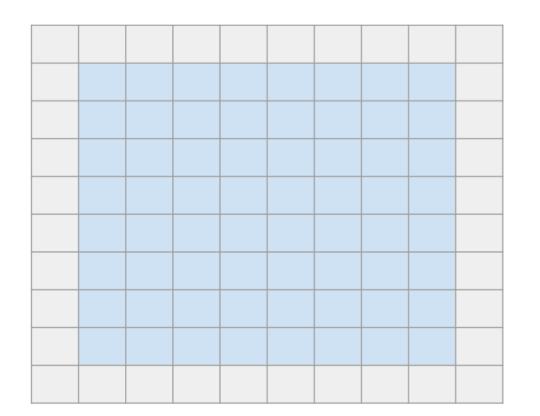


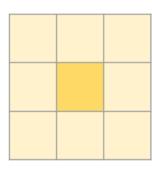
- Sin entrar en más detalles, la búsqueda de bordes se basa en buscar grandes diferencias entre un píxel y los píxeles que le rodean
- El **mismo tipo de operación** la queremos realizar sobre la imagen completa, por lo que aparece una primera cualidad: el uso de **pesos compartidos**
 - Esto significa que los parámetros / condiciones para detectar un borde en un pixel de la imagen deben ser iguales en todas las otras zonas de la imagen





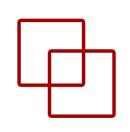
• Asumiendo una imagen de 10x10 píxeles, si la detección de un borde necesita trabajar con los 8 píxeles que le rodean tendríamos lo siguiente

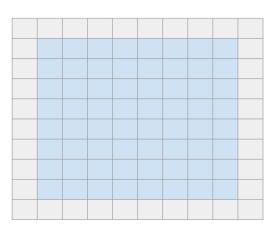


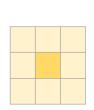


EjemploOperación convolución

• En el ejemplo propuesto, se plantean convoluciones que involucran tanto al píxel bajo estudio, como los **8 píxeles a su alrededor** (3x3)

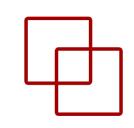


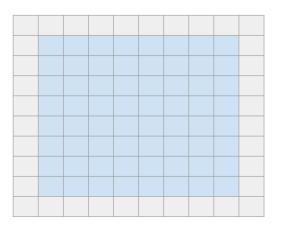


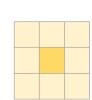


EjemploOperación convolución

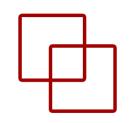
- En el ejemplo propuesto, se plantean convoluciones que involucran tanto al píxel bajo estudio, como los **8 píxeles a su alrededor** (3x3)
- Además, se asume que esta operación se realiza uno a uno, pero sólo sobre los píxeles de la imagen que es posible (salvo las filas / columnas 0 y 9), obteniendo como resultado una capa de tamaño inferior (10x10 → 8x8)
 - → 2 parámetros definen esta configuración: *padding* y *stride*

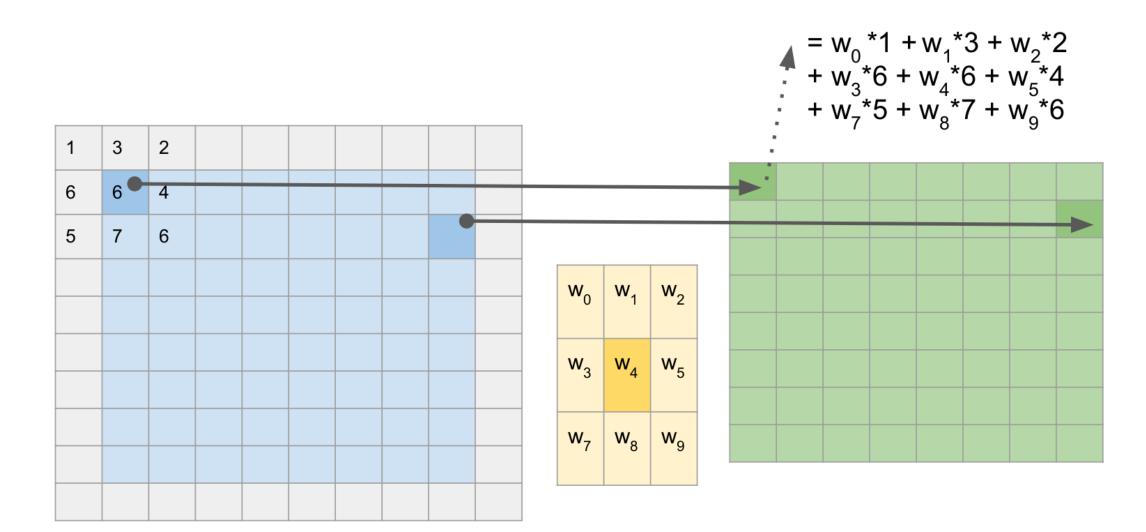




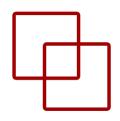


Ejemplo Operación convolución

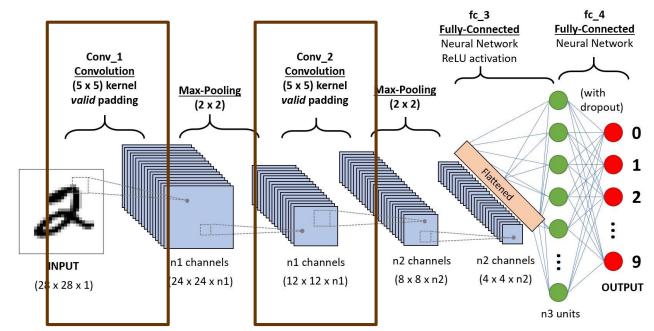




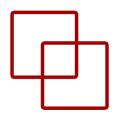
Padding Definición



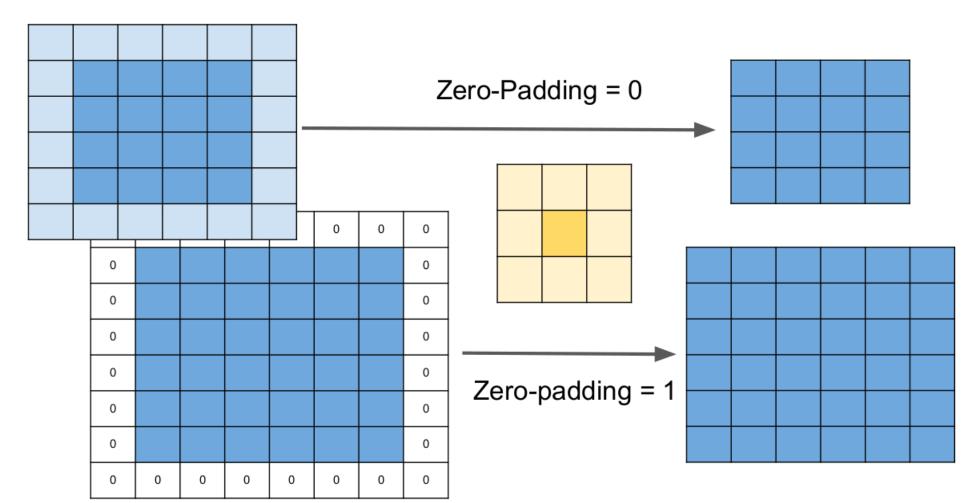
- El parámetro *padding* (opcional) define una serie de neuronas sintéticas usadas a modo de relleno, de forma que se permite realizar convoluciones sin que la capa resultado sea de un tamaño menor a la de entrada
- Estas neuronas deben tomar un **valor** para la realización de las operaciones, siendo cero el valor más usado.
 - En este caso nos referimos a este parámetro como zero-padding N (N = número de neuronas adicionales)



Padding Ejemplo



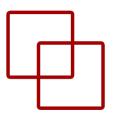
• Veamos un ejemplo con imágenes de 6x6 y un filtro de 3x3



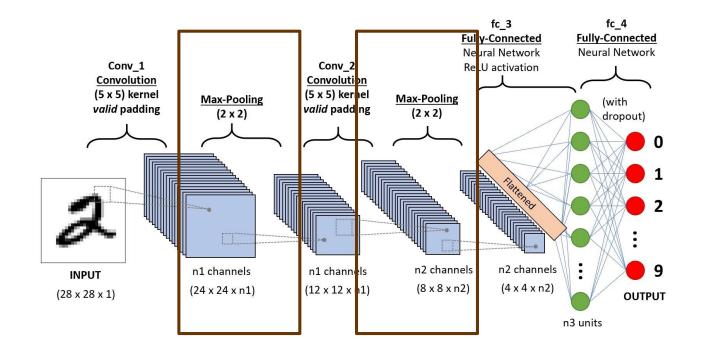
Operación Pooling

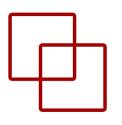


Definición

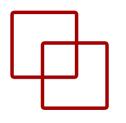


- La operación *pooling* tiene por objetivo **reducir la dimensionalidad** de las capas generadas tras la aplicación de operaciones de convolución
- Recordando que las capas disponen de tres dimensiones (*ancho x alto x profundidad*), la reducción se aplicaría únicamente sobre las **dimensiones de anchura y altura**, sin afectar a la profundidad de estas capas



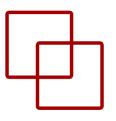


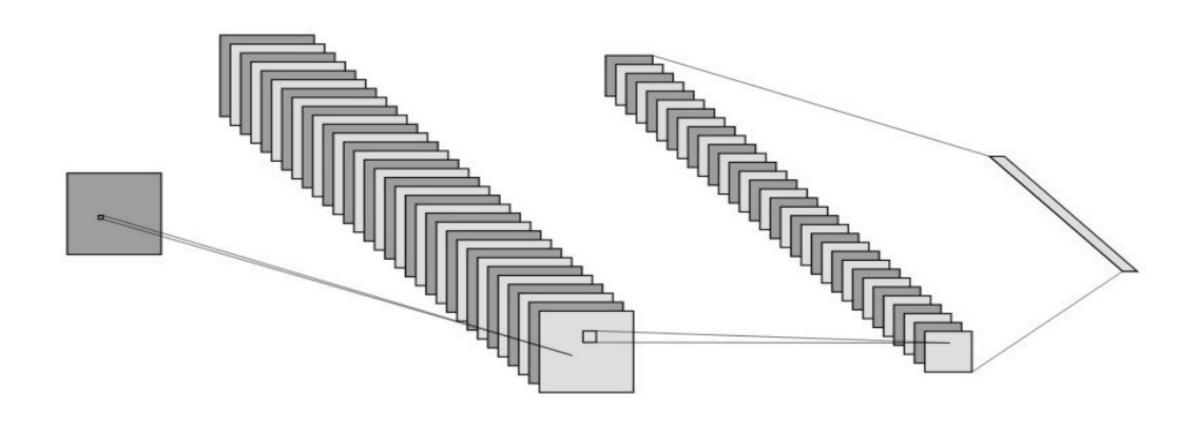
- Sobre un ejemplo simple, asumamos que trabajamos con imágenes **640x480** (B/N) y que la primera convolución aplica **32 filtros de 3x3** (*stride 1, zero-padding 1*)
 - El resultado será una capa intermedia de 640x480x32



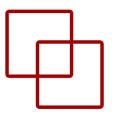
- Sobre un ejemplo simple, asumamos que trabajamos con imágenes **640x480** (B/N) y que la primera convolución aplica **32 filtros de 3x3** (*stride 1, zero-padding 1*)
 - El resultado será una capa intermedia de 640x480x32

• Una operación *pooling* **reduciendo la dimensionalidad** a un 25% de la original obtendría una nueva capa intermedia de 320x240x32

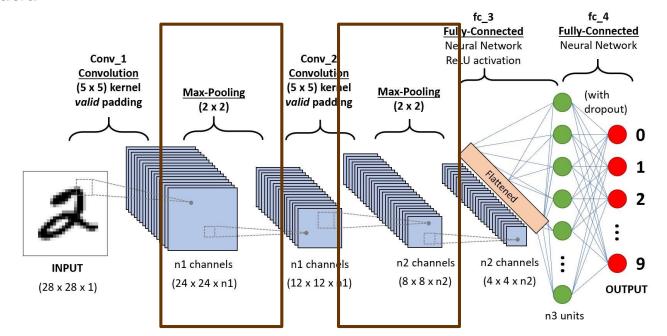




Max-pooling

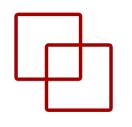


- La operación de *pooling* más común es *max-pooling*, donde cada operación computa el **máximo** para una serie de neuronas **conectadas espacialmente**
- Su aplicación se realiza a través de un filtro de tamaño NxM, normalmente M=N (se define como extensión espacial).
 - También se usa el **parámetro** stride que determinará el factor de reducción de dimensionalidad



Max-pooling



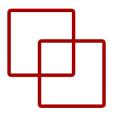


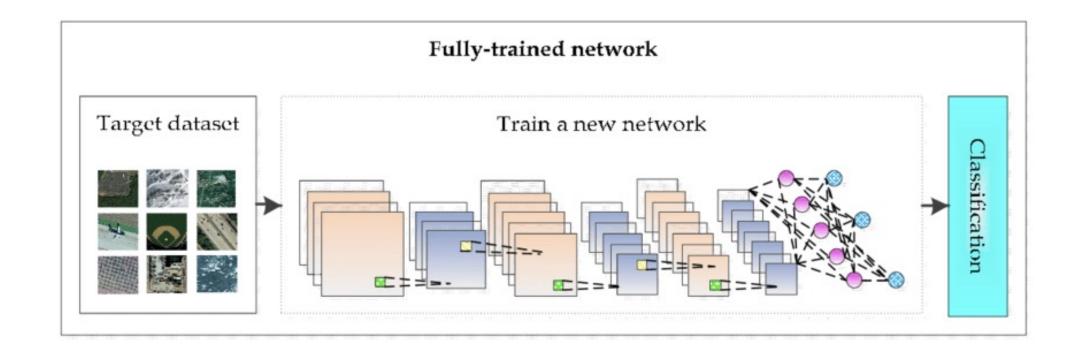
7	8	8	0
1	6	7	9
2	3	4	6
4	3	5	6

Estandarización

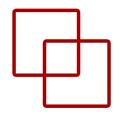


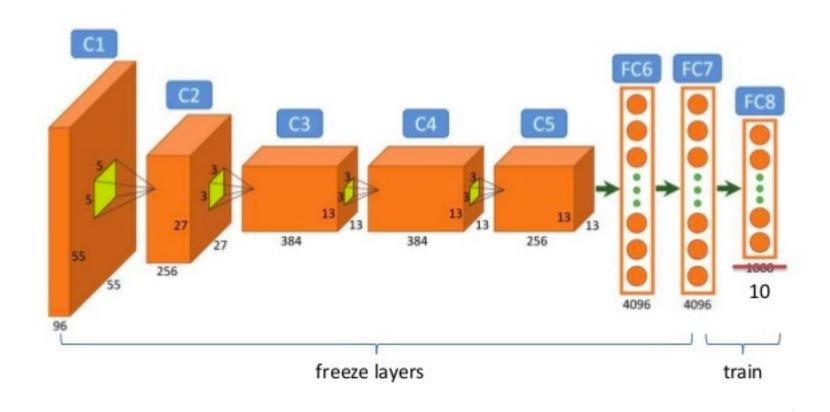
1. Transfer Learning





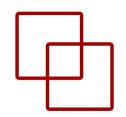
2. Finetunning

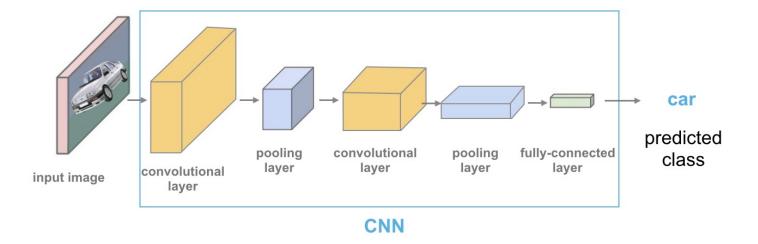


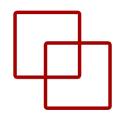












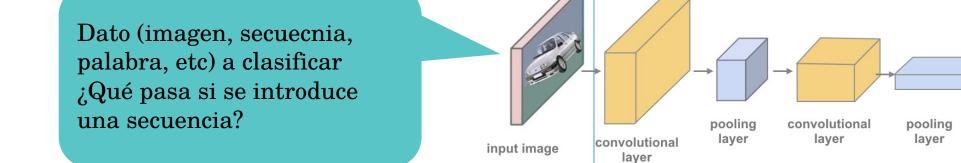
car

predicted

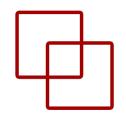
class

fully-connected

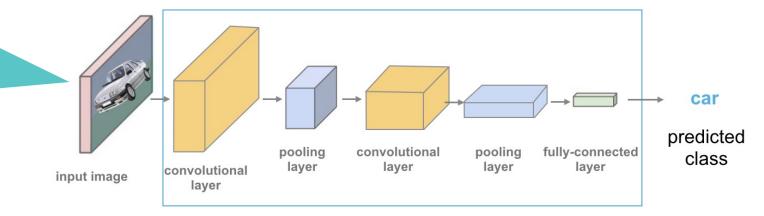
layer



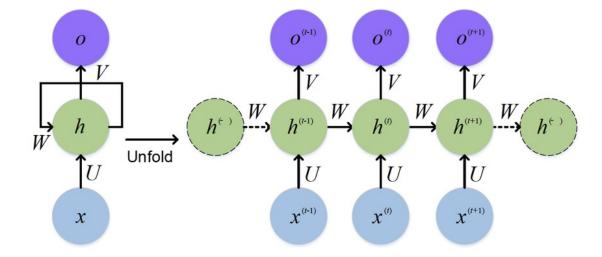
CNN

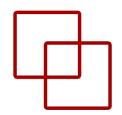


Dato (imagen, secuecnia, palabra, etc) a clasificar ¿Qué pasa si se introduce una secuencia?

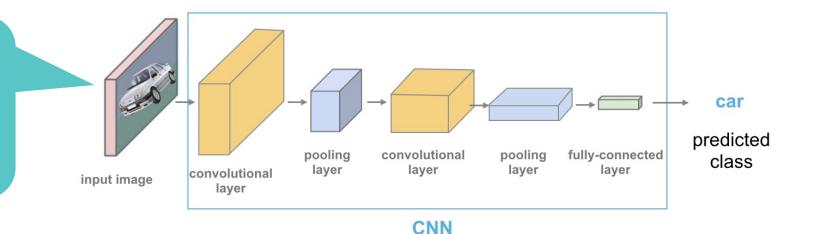


CNN

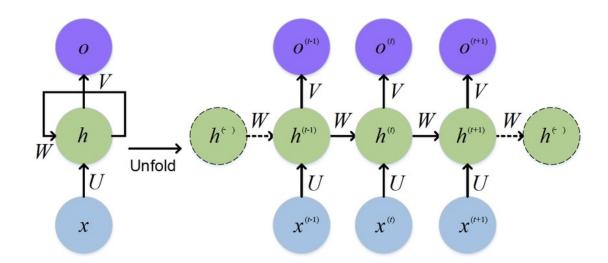


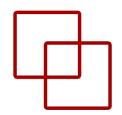


Dato (imagen, secuecnia, palabra, etc) a clasificar ¿Qué pasa si se introduce una secuencia?

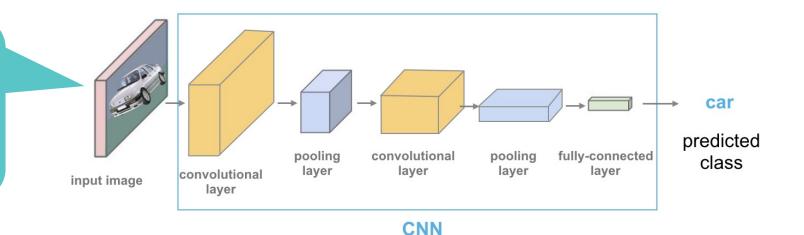


Secuencia (conversación, texto, vídeo) de datos con orden Los datos están correlacionados dependiendo del texto anterior

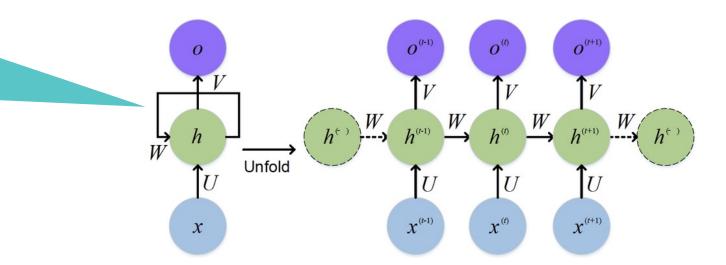




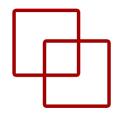
Dato (imagen, secuecnia, palabra, etc) a clasificar ¿Qué pasa si se introduce una secuencia?



Para ello utiliza la activación de la **iteración anterior** para dar nuevos resultados, i.e., tiene memoria



Generación de texto



at first:

tyntd-iafhatawiaoihrdemot lytdws e ,tfti, astai f ogoh eoase rrranbyne 'nhthnee e plia tklrgd t o idoe ns,smtt h ne etie h,hregtrs nigtike,aoaenns lng

train more

"Tmont thithey" fomesscerliund
Keushey. Thom here
sheulke, anmerenith ol sivh I lalterthend Bleipile shuwy fil on aseterlome
coaniogennc Phe lism thond hon at. MeiDimorotion in ther thize."

train more

Aftair fall unsuch that the hall for Prince Velzonski's that me of her hearly, and behs to so arwage fiving were to it beloge, pavu say falling misfort how, and Gogition is so overelical and ofter.

train more

"Why do what that day," replied Natasha, and wishing to himself the fact the princess, Princess Mary was easier, fed in had oftened him.

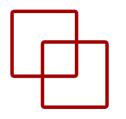
Pierre aking his soul came to the packs and drove up his father-in-law women.

Fuente: http://cs231n.stanford.edu/index.html

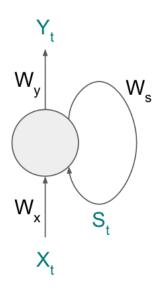
Transmisión de conocimiento en RNN

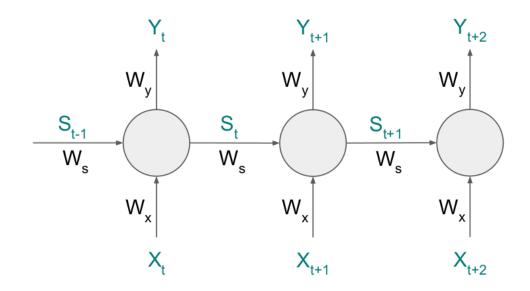


Funcionamiento (I)



- Un mismo modelo de RNN se pueden representar de forma **plegada o desplegada**.
 - Desplegado "en tiempo".

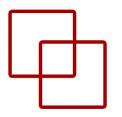




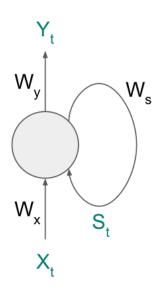
Modelo plegado

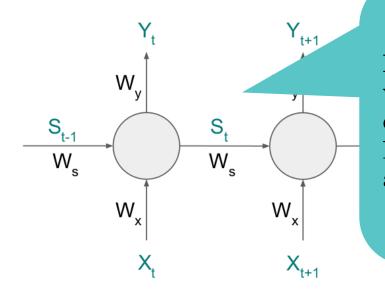
Modelo desplegado

Funcionamiento (I)



- Un mismo modelo de RNN se pueden representar de forma **plegada o desplegada**.
 - Desplegado "en tiempo".





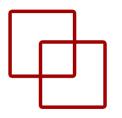
Podemos observar que el estado actual viene dado de la activación anterior (S_{t-1}) , el dato actual (X_t) ; mientras la salida es la predicción actual (Y_t) , la activación actual (S_t) y los pesos (W)

^t+2

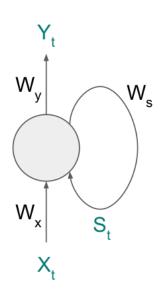
Modelo plegado

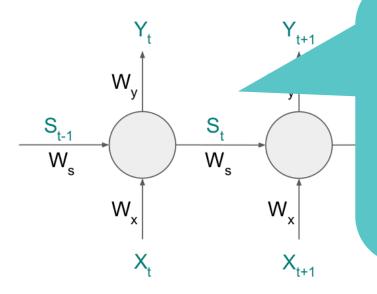
Modelo desplegado

Funcionamiento (I)



- Un mismo modelo de RNN se pueden representar de forma **plegada o desplegada**.
 - Desplegado "en tiempo".



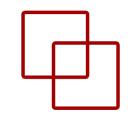


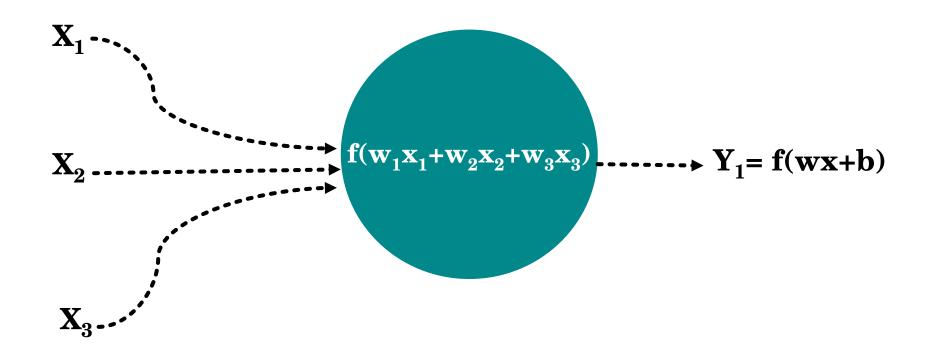
La activación actual (S_t) , llamadas estado oculto, son las que permiten preservar y compartir la información entre un estado y otro

^t+2

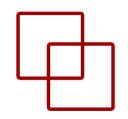
Modelo desplegado

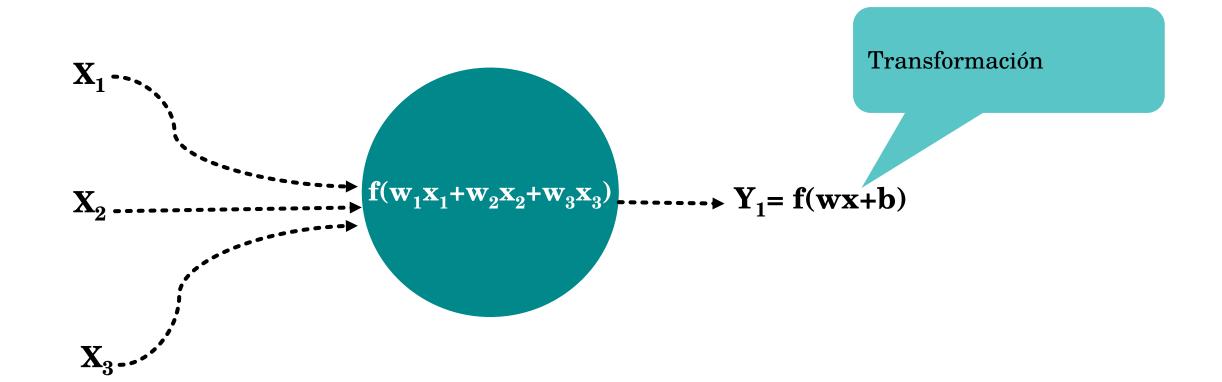
Funcionamiento (II) La neurona tradicional



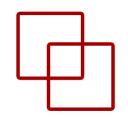


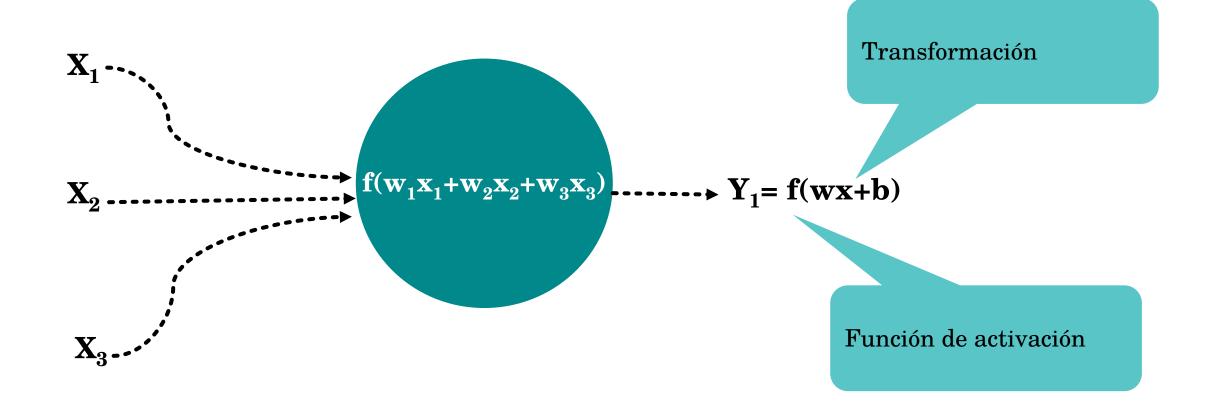
Funcionamiento (II) La neurona tradicional

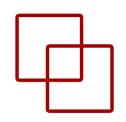


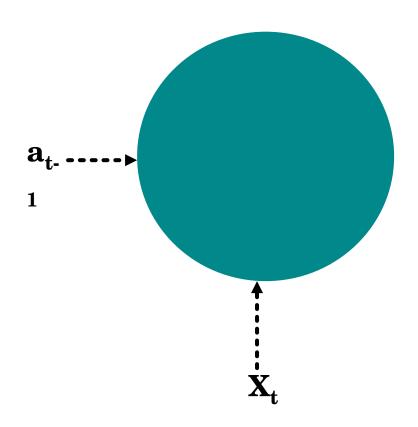


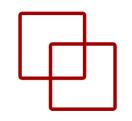
Funcionamiento (II) La neurona tradicional

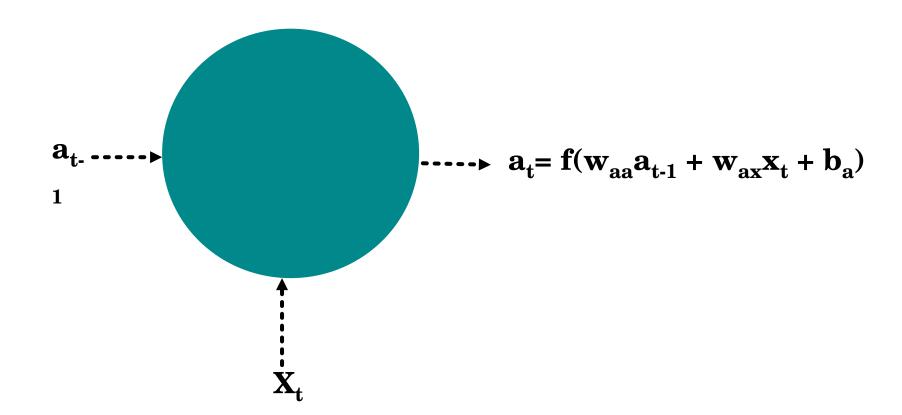


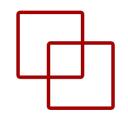


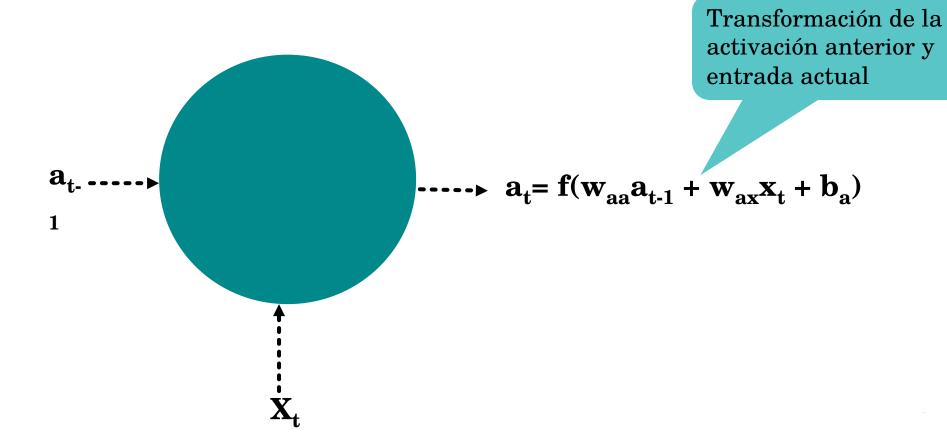


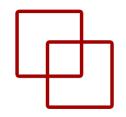


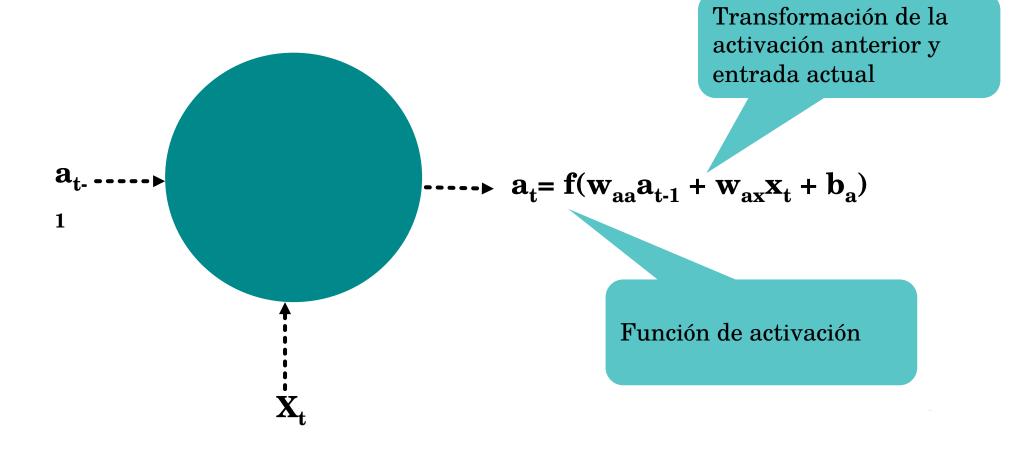


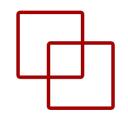


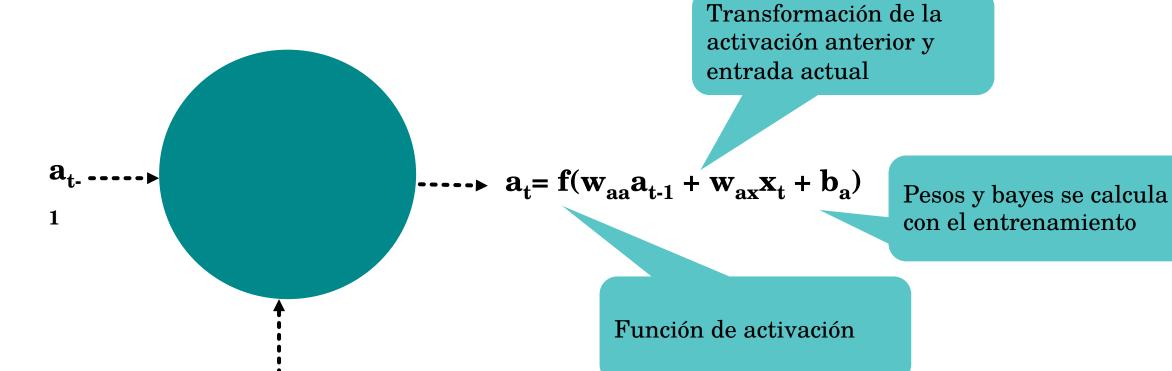


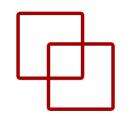


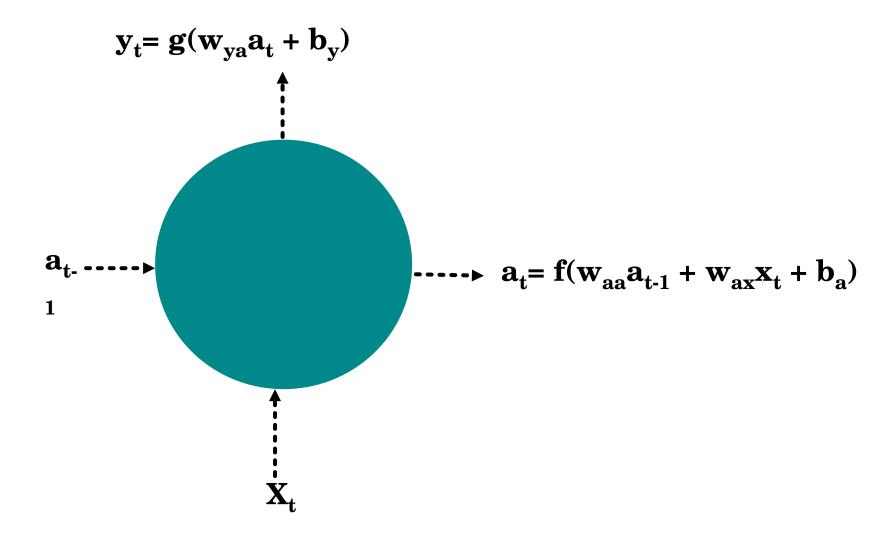


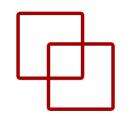


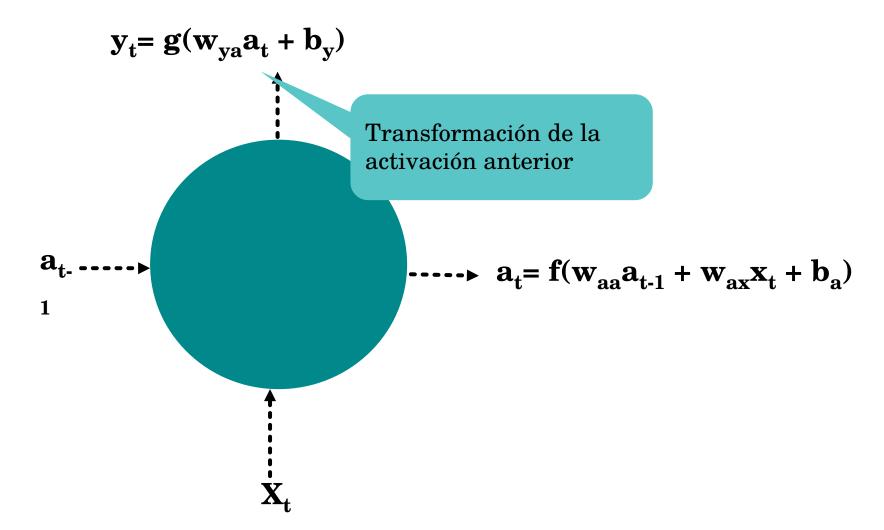


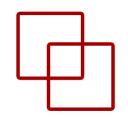


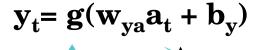














Transformación de la activación anterior

--
$$\mathbf{a}_{t} = \mathbf{f}(\mathbf{w}_{aa}\mathbf{a}_{t-1} + \mathbf{w}_{ax}\mathbf{x}_{t} + \mathbf{b}_{a})$$

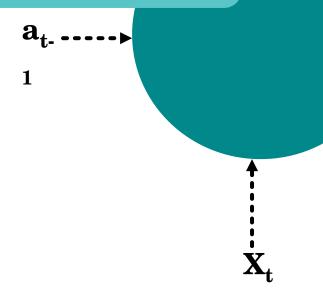
RNN

$$y_t = g(w_{ya}a_t + b_y)$$

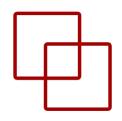
Pesos y bayes se calcula con el entrenamiento

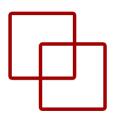
Función de activación

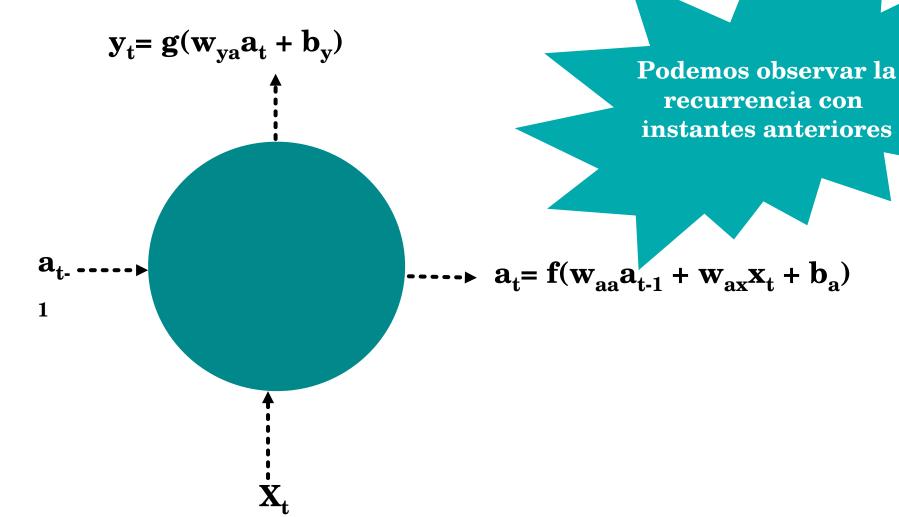
Transformación de la activación anterior



$$\mathbf{a_t} = \mathbf{f}(\mathbf{w_{aa}} \mathbf{a_{t-1}} + \mathbf{w_{ax}} \mathbf{x_t} + \mathbf{b_a})$$







Gracias!



ETS de Ingeniería Informática

Dr. Manuel Castillo-Cara

www.manuelcastillo.eu

Departamento de Inteligencia Artificial Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática Universidad Nacional de Educación a Distancia (UNED)