



Глубокое обучение. Вводная лекция

Корнет Мария Евгеньевна
старший преподаватель кафедры
Инженерная кибернетика



План

- ✓ Понятие глубокого обучения
- ✓ Что такое нейронная сеть:
 - Основные компоненты нейронных сетей
 - Вычислительные возможности
 - Многослойная нейронная сеть

Технологии ИИ

Машинное обучение

Как решить задачу

Алгоритмы

Глубокое обучение

Признаки,
по которым
обучается

Архитектуры

Базовые модели

Функциональности

Модели

универсализация



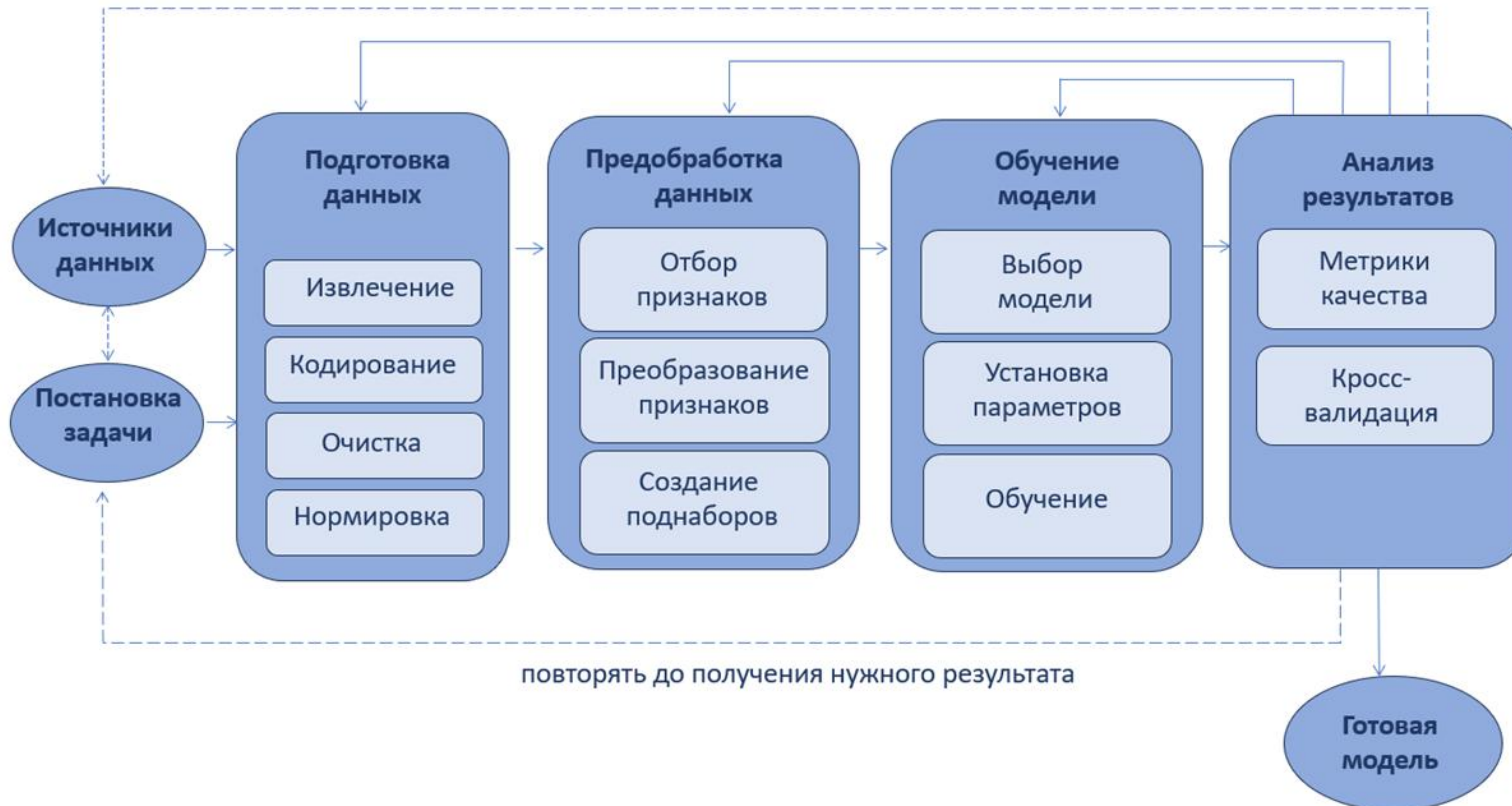
Глубокое обучение Deep learning

Классическое ML Эти модели часто требуют ручной инженерии признаков и хорошо работают на табличных, не слишком больших по объёму данных.
Пример: SVM, Random Forest, градиентный бустинг (XGBoost, LightGBM), логистическая регрессия и др.

Глубокое обучение DL — область ML, использует искусственные многослойные нейронные сети для **извлечения информации из данных**.

Идея: убрать этап формального описания знаний человеком. Происходит автоматическое извлечение признаков из данных (текст, изображение, звук).

Общая схема машинного обучения



Общая схема глубокого обучения

В отличие от традиционного машинного обучения, где признаки создаются вручную, нейросети автоматически формируют их на основе наблюдений



DL vs ML

Классическое ML

Глубокое обучение

Требование к объёму данных

Работает при малом числе примеров

Требует больших объёмов данных

Проектирование признаков

Feature engineering — обязательно

Признаки извлекаются автоматически

Скорость обучения

Быстрее на малых данных

Долго обучается, требует мощных GPU

Интерпретируемость

Высокая (например, в деревьях решений)

Низкая, модель — «чёрный ящик»

Вычислительные ресурсы

Небольшие (CPU достаточно)

Требуются GPU/TPU и большая память

Обобщающая способность

Хорошая при правильной настройке

Высокая, но склонна к переобучению

История развития

1943	Маккалок и Питтс	Первые формальные идеи нейрона как логической схемы
1958	Персептрон Розенблатта	Линейный классификатор, начало практического применения
1969	Работа Минского и Паперта	Показаны ограничения простых нейросетей, "XOR" и др.
1974	Александр Галушкин и Пол Вербос (обратное распространение ошибки)	Впервые предложен
1986	Backpropagation (Румельхарт–Хинтон–Уильямс)	Существенно развит метод обучения многослойных сетей
1989	LeNet (CNN)	Успех в распознавании цифр
2006	Deep Belief Networks (Hinton) возрождение DL	Появление pretraining, возможности обучения более глубоких моделей

История развития

2012	AlexNet выигрывает ImageNet	Поворотный момент: DL показывает реальный прорыв в CV
2014	Изобретение GAN, seq2seq	Новая ветвь генеративных моделей
2015	ResNet, очень глубокие CNN	Преодоление проблемы обучения очень глубоких сетей
2017	Transformer	Переход к вниваниям, масштабируемый подход в NLP
2018	BERT (Google)	Двусторонний контекст, лучшие представления в NLP
2020	GPT-3	Огромная языковая модель 175млрд параметров
2021-2022	CLIP, DALL·E, Stable Diffusion	Мультимодальные модели, генерация изображений по тексту
2023-2025	GPT-4-5	Модели мультисенсорные, обучение без потери памяти

Успехи DL

Задача	Подходы / архитектуры	Примеры успеха
Классификация изображений, детектирование объектов	CNN, сверточные сети, ResNet, Faster R-CNN, YOLO, SSD	Различение объектов на ImageNet; детекторы реального времени; распознавание лиц и объектов в видео
Обработка естественного языка: машинный перевод, языковое моделирование	RNNs, LSTM, GRU трансформеры	Переводные системы; GPT- BERT-семейство; автодополнение текста
Речевые технологии: преобразование речи в текст, и обратно	Сверточные и рекуррентные сети, трансформеры, end-to-end модели	ASR системы; синтез речи, голосовые помощники

Успехи DL

Задача	Подходы / архитектуры	Примеры успеха
Генерация изображений и художественных данных	GANы, VAE, Flow-модели, diffusion-модели	Создание реалистичных изображений; style transfer; генерация лиц
Управление / игры	Deep RL (DQN, PPO, A3C и др.)	Агент, побеждающий человека в играх (Atari, Go, шахматы); управление роботами в симуляции

Глубокое обучение Н.В.

Термин *foundation models* (базовые модели) был впервые предложен в 2021 году в исследовательском центре **Stanford Institute for Human-Centered Artificial Intelligence (HAI)** в докладе *On the Opportunities and Risks of Foundation Models* (Bommasani, 2021)



Перспективы развития сильного ИИ

Leopold Aschenbrenner (Open AI)
“Situational Awareness”

<https://situational-awareness.ai/wp-content/uploads/2024/06/situationalawareness.pdf>



Глубокое обучение ВЫЗОВЫ

1. Необходимость больших размеченных данных
2. Обработка длинных контекстов и зависимостей
3. Обобщение и устойчивость
4. Интерпретируемость и объяснимость
5. Сохранение в модели полученных знаний (*Continual learning*)
6. Эффективность: вычислительные ресурсы, энергопотребление, время обучения (подход модели *Chinchilla* 2022, 70 млрд параметров)
7. Безопасность, этика

Распознавание речи

LibriSpeech — ~1000 часов английского (16kHz), стандарт для ASR

Mozilla Common Voice — краудсорс, многоязычный, 30k+ часов в актуальных версиях

Компьютерное зрение

ImageNet (ILSVRC) — 1.2М изображений/1000 классов

MS COCO — 328k изображений, 2.5М аннотаций (детекция, сегментация)

LAION-5B (мультимодальный) — 5.85 млрд пар «изображение-текст», открыт

Синтетические:

- **SynthText** (текст в сценах),
- **FlyingChairs/Things3D** (оптический поток)

Обработка ЕЯ

C4 (Colossal Clean Crawled) — очищенный, основа модели T5

The Pile — 825 GiB SQuAD — 100k+ QA (содержит академические тексты: PubMed, arXiv.
Книги: Bibliotik, Project Gutenberg.
Код: GitHub.
Юридические документы)

MS MARCO — крупные QA

WMT (ежегодные наборы и оценки для MT; с 2024 — General MT): человеческое ранжирование систем

Код

HumanEval — синтаксические Python-задачи на функциональную корректность

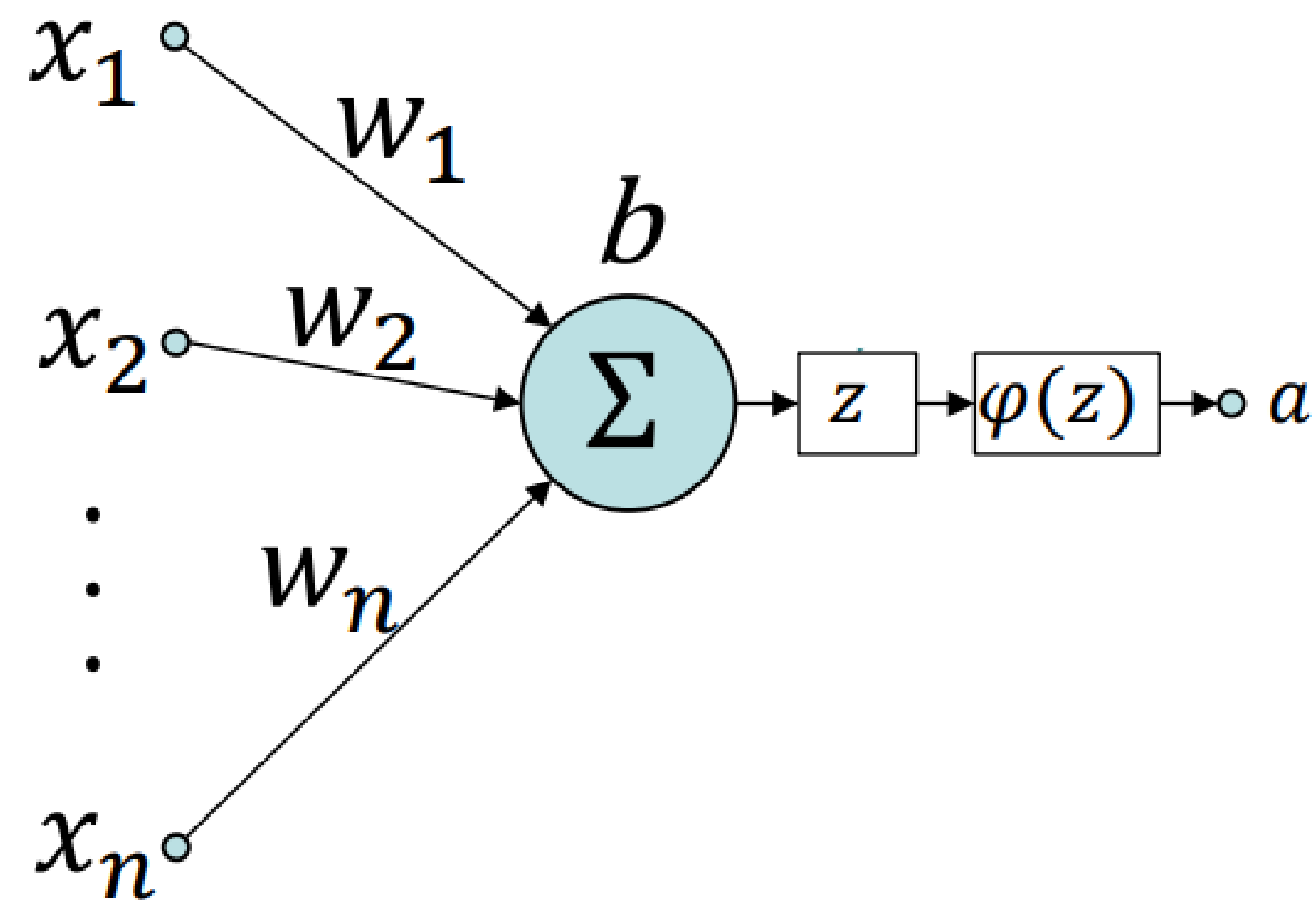
Фреймворки

PyTorch —компиляция (torch.compile, Dynamo/Inductor), ускорения без изменения модели

TensorFlow/Keras — гибкие high-level API, продакшен-инструменты (TFX, Serving), поддержка

JAX/Flax — vmap-веторизация/ptar-параллелизаия, функциональный стиль; активно используется для масштабного обучения и исследовательских библиотек

Математическая модель нейрона



1943г. МакКаллок – Питтс, расширение модели 1958г.

$\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$ – входные сигналы: $x_i \in \{0,1\}$

$\mathbf{w} = (w_1, w_2, \dots, w_n)$ – синаптические веса: $w_i \in \mathbb{R}$

b – смещение: $b \in \mathbb{R}$

$\varphi: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ – функция активации

a – выходной сигнал: $a \in \{0,1\}$

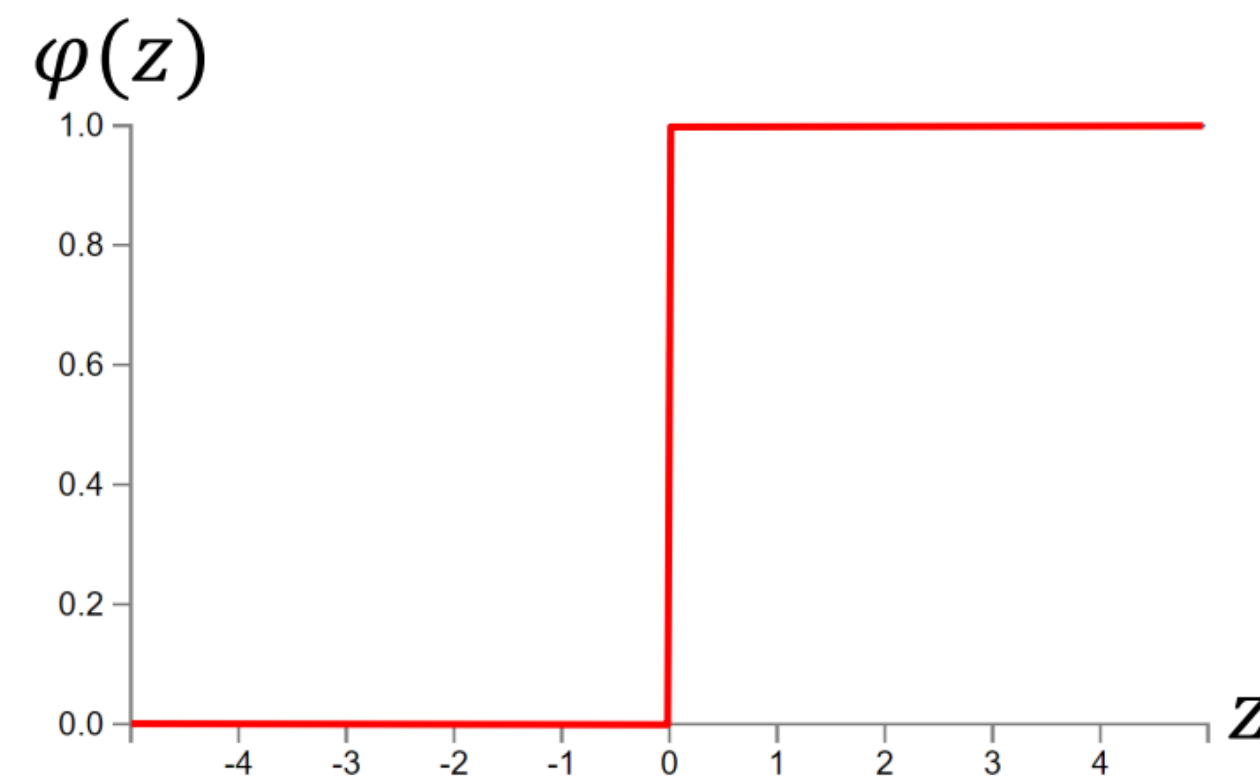
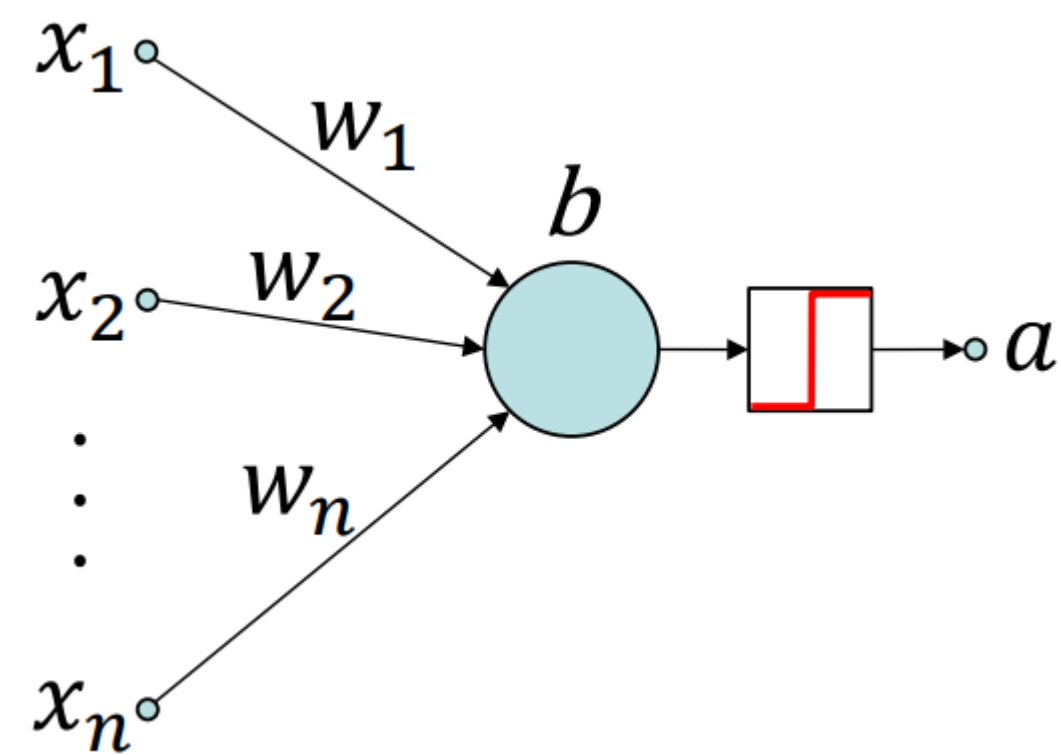
$$a = \begin{cases} 0, & \text{если } \varphi(z) \leq 0 \\ 1, & \text{если } \varphi(z) > 0 \end{cases}$$

z – активационный потенциал:

$$z = b + \sum_{i=1}^n w_i x_i$$

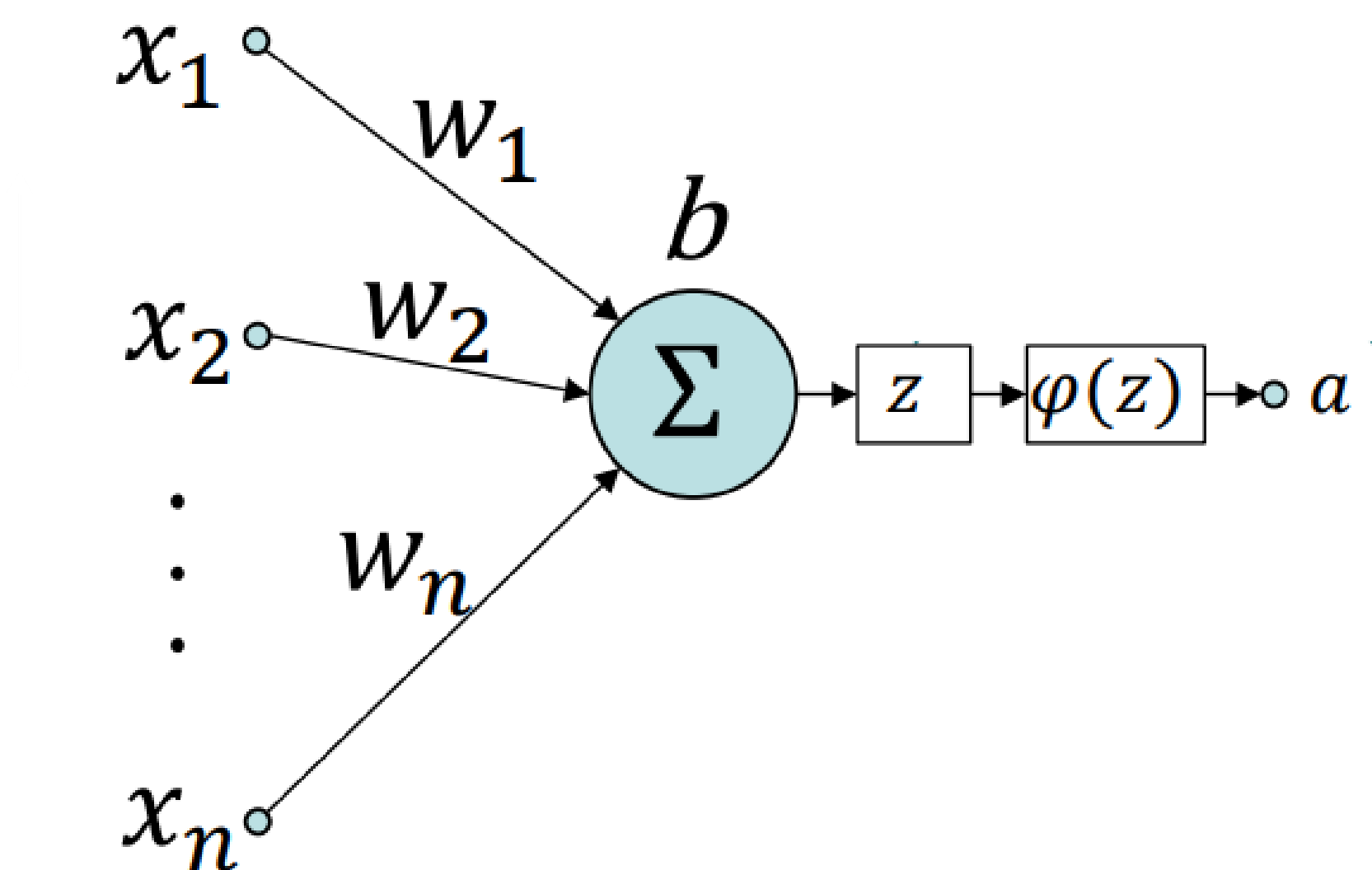
Персептрон Розенблатта

1957г Розенблатт



$$\varphi(z) = \begin{cases} 0, & \text{если } z \leq 0 \\ 1, & \text{если } z > 0 \end{cases}$$

Нейрон – линейная модель



Линейная регрессия:

$$a(x) = b + \sum_{i=1}^n w_i x_i$$

Линейная классификация:

$$a(x) = th(b + \sum_{i=1}^n w_i x_i)$$

Логистическая регрессия:

$$a(x) = \sigma(b + \sum_{i=1}^n w_i x_i)$$

Функция активации нейрона

Сигмоида

$$f(a) = \frac{1}{1 + e^{-a}}$$

Гиперболический
тангенс

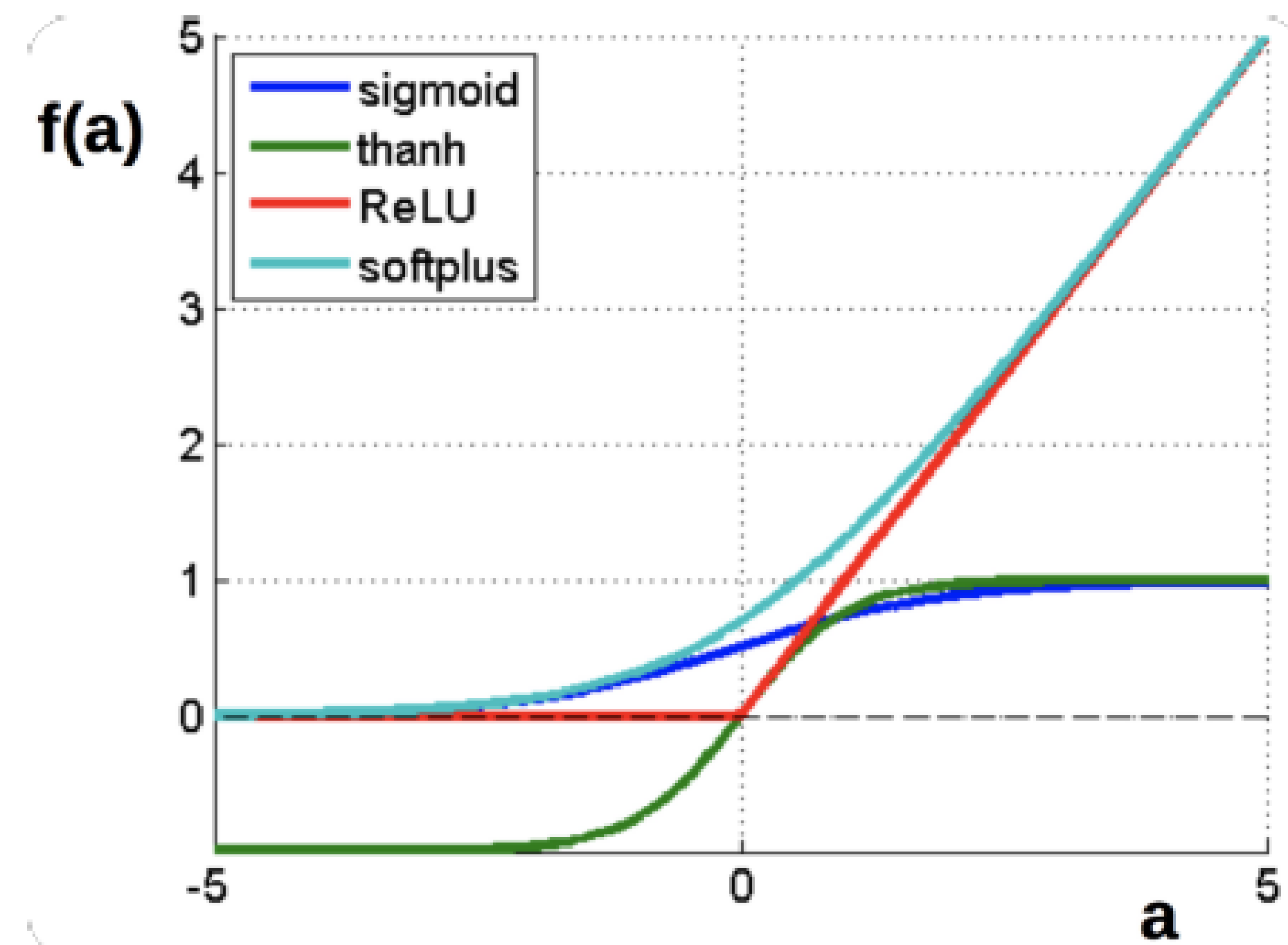
$$f(a) = \tanh(a)$$

ReLU (Rectified Linear
Unit)

$$f(a) = \max(0, a)$$

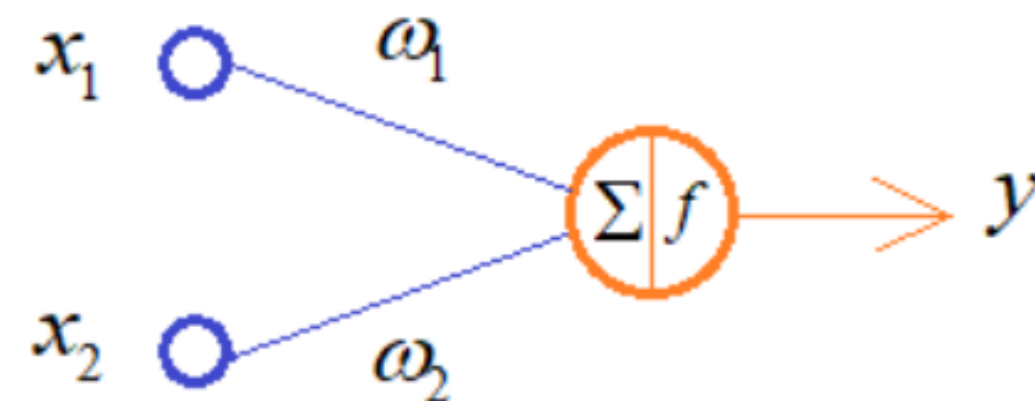
Softplus

$$f(a) = \log(1 + e^a)$$



Функция активации определяет, будет ли нейрон активирован и какой будет его выходной сигнал

Вычислительная мощность персептрона



$$f(x) = \begin{cases} 1, \text{ если } x \geq 0 & \rightarrow C_1 \\ -1, \text{ если } x < 0 & \rightarrow C_2 \end{cases}$$

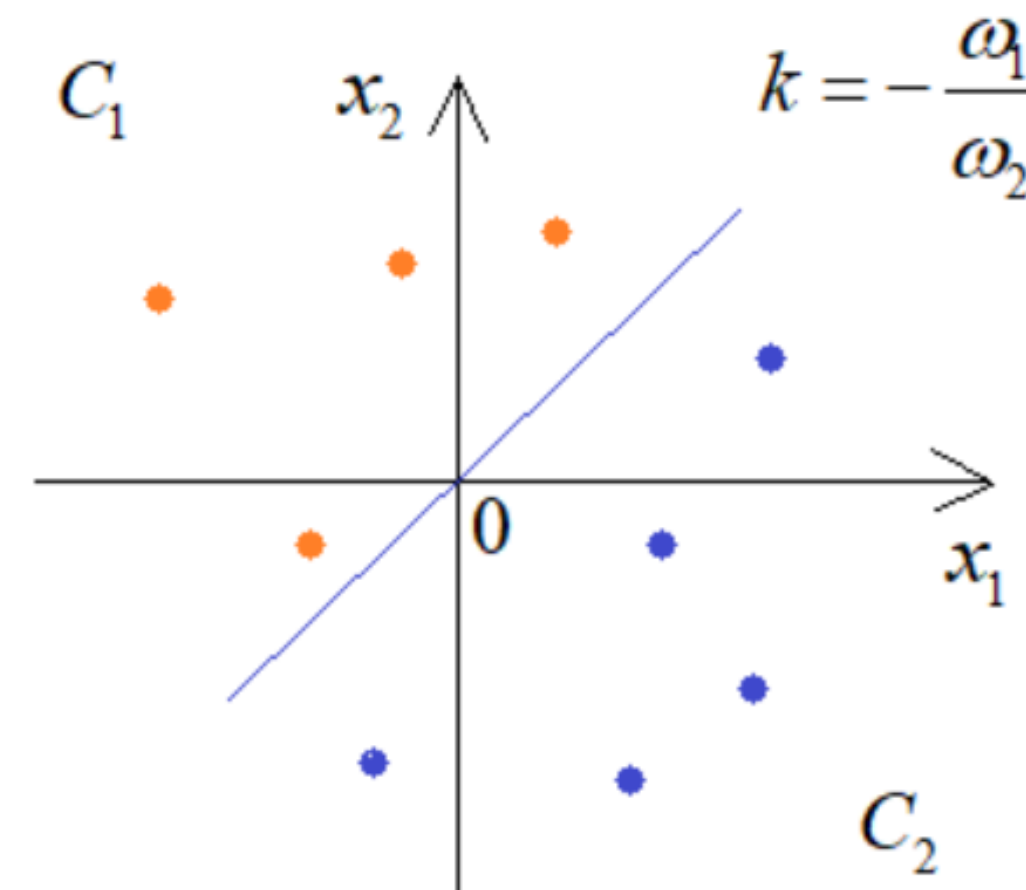
ИЛИ

$$\begin{cases} w_1 x_1 + w_2 x_2 \geq 0 & \rightarrow C_1 \\ w_1 x_1 + w_2 x_2 < 0 & \rightarrow C_2 \end{cases}$$

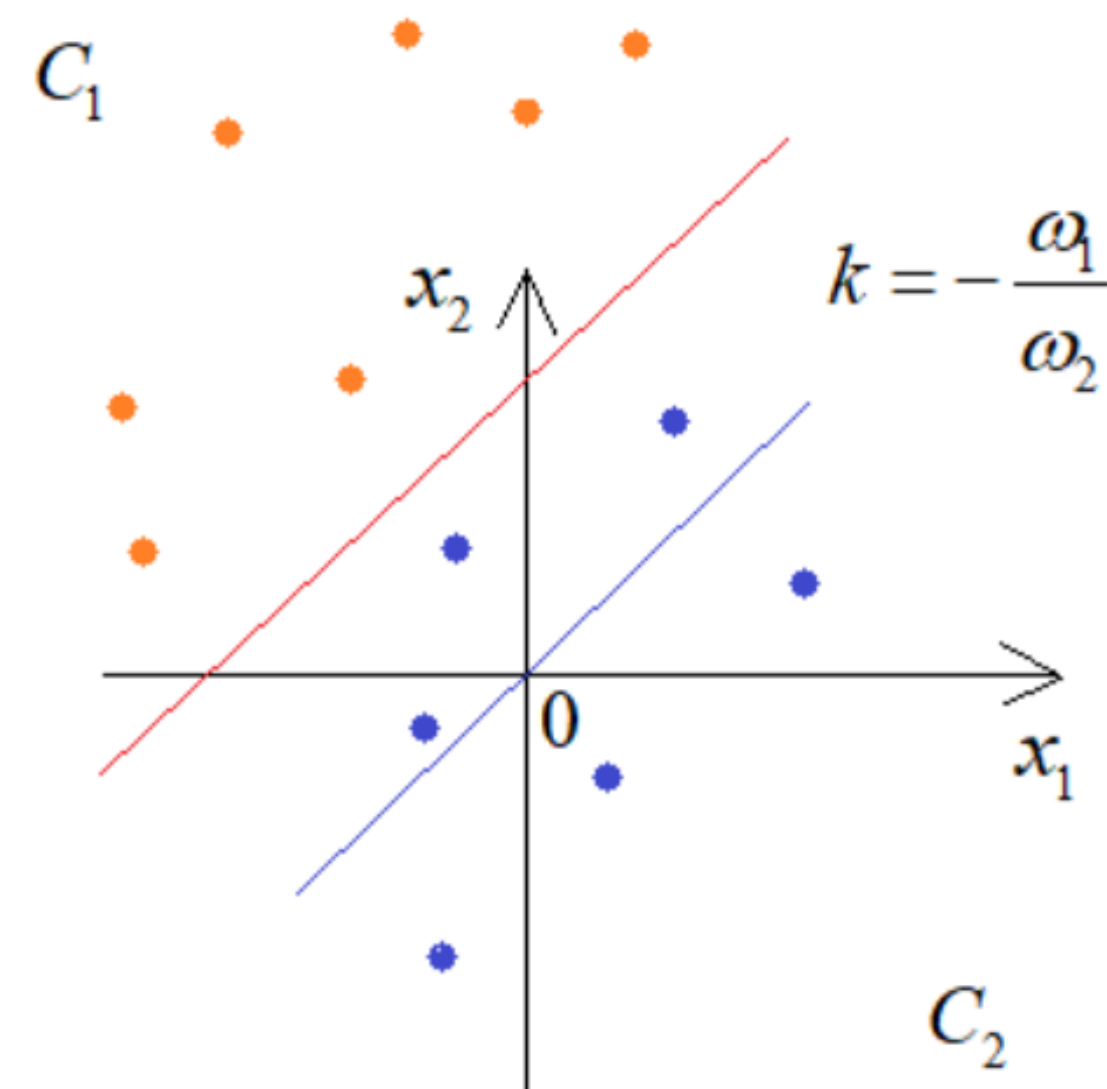
$$w_1 x_1 + w_2 x_2 = 0$$

$$x_2 = -\frac{w_1}{w_2} x_1$$

$$k = -\frac{w_1}{w_2}$$

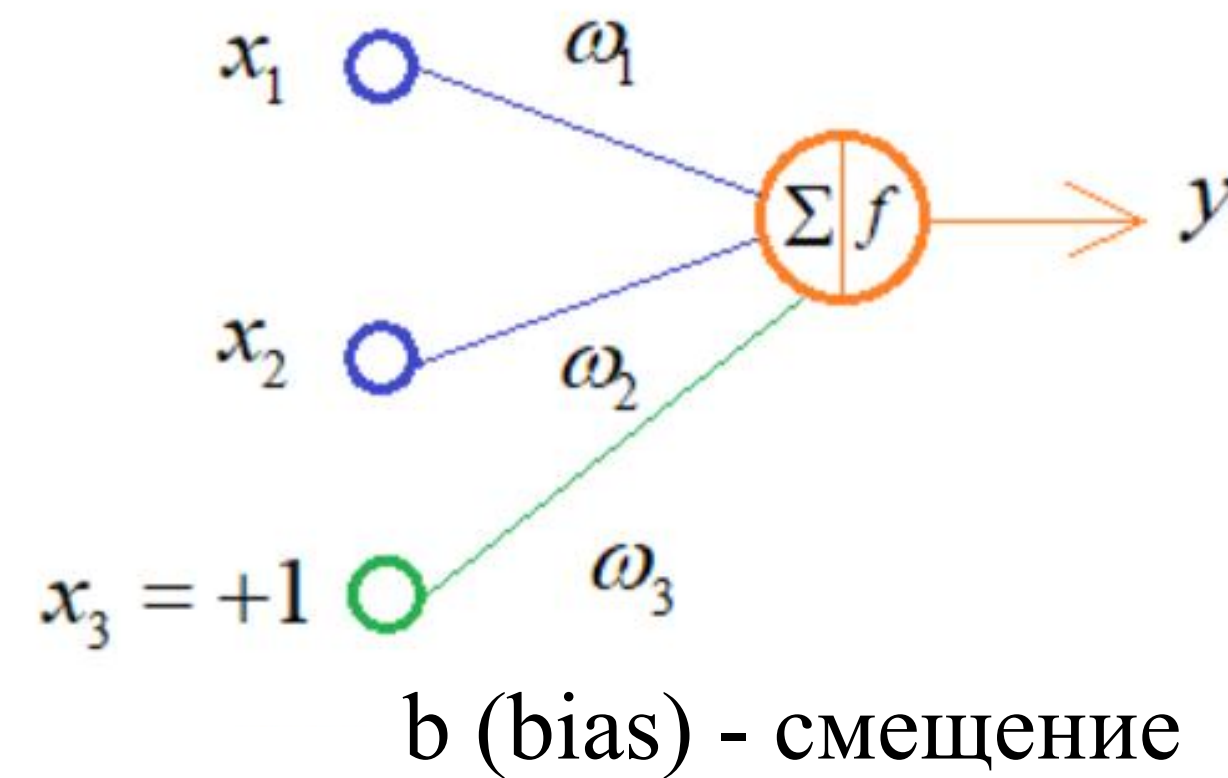


Вычислительная мощность персептрона



$$x_2 = -\frac{w_1}{w_2}x_1 - \frac{w_3}{w_2}x_3$$

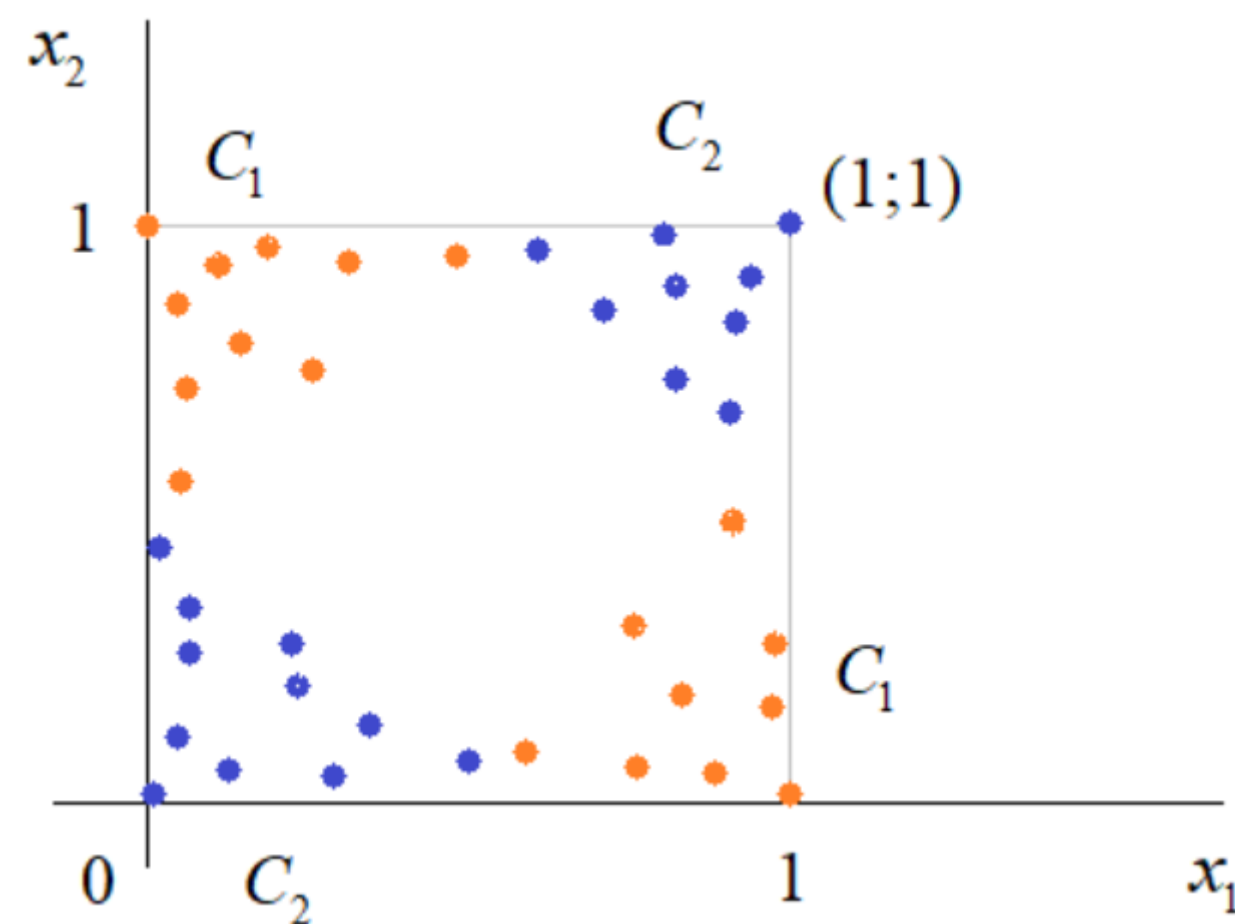
$$-\frac{w_3}{w_2} = b, \quad \text{то } w_3 = -bw_2$$



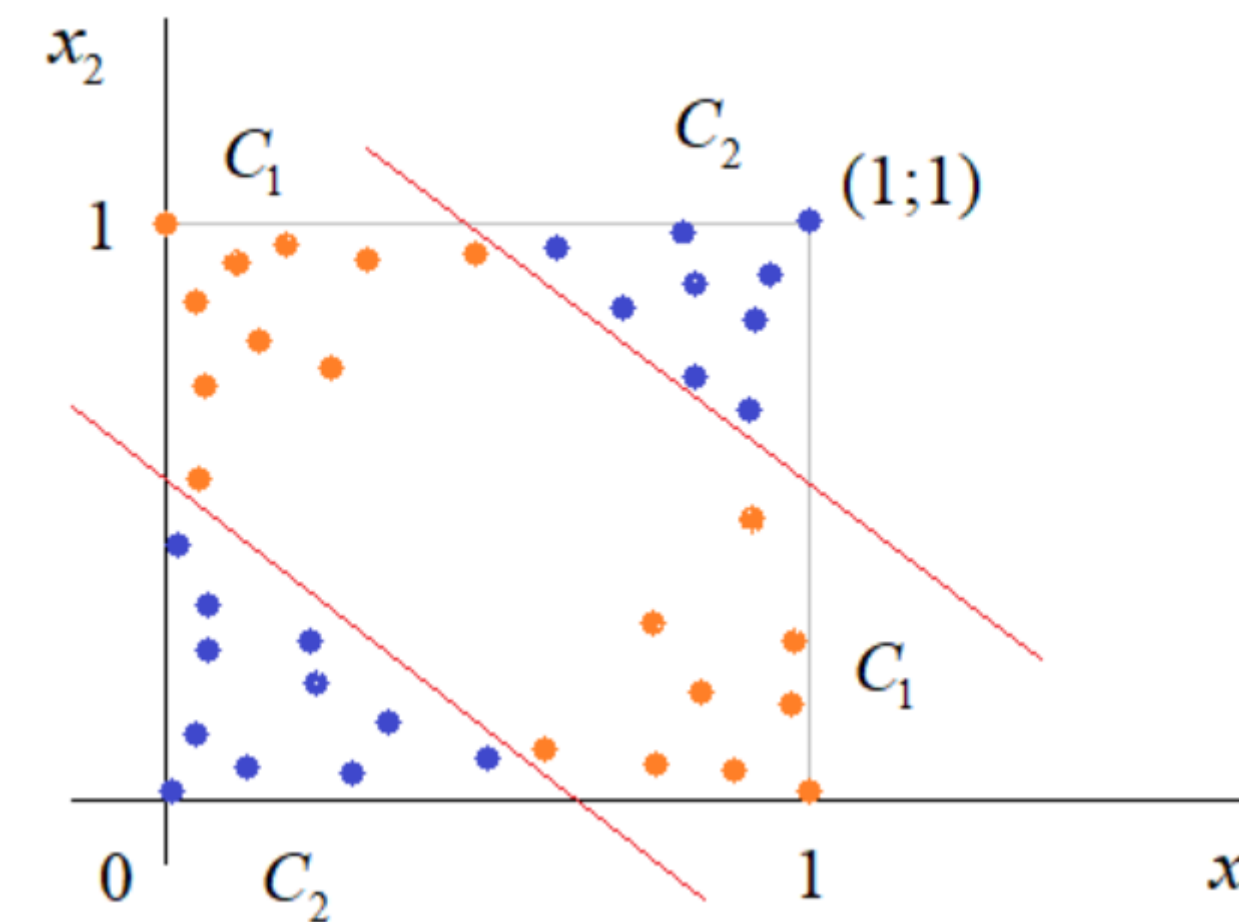
b (bias) - смещение

! смещение необходимо для настройки нейрона

Вычислительная мощность персептрона (задача XOR)



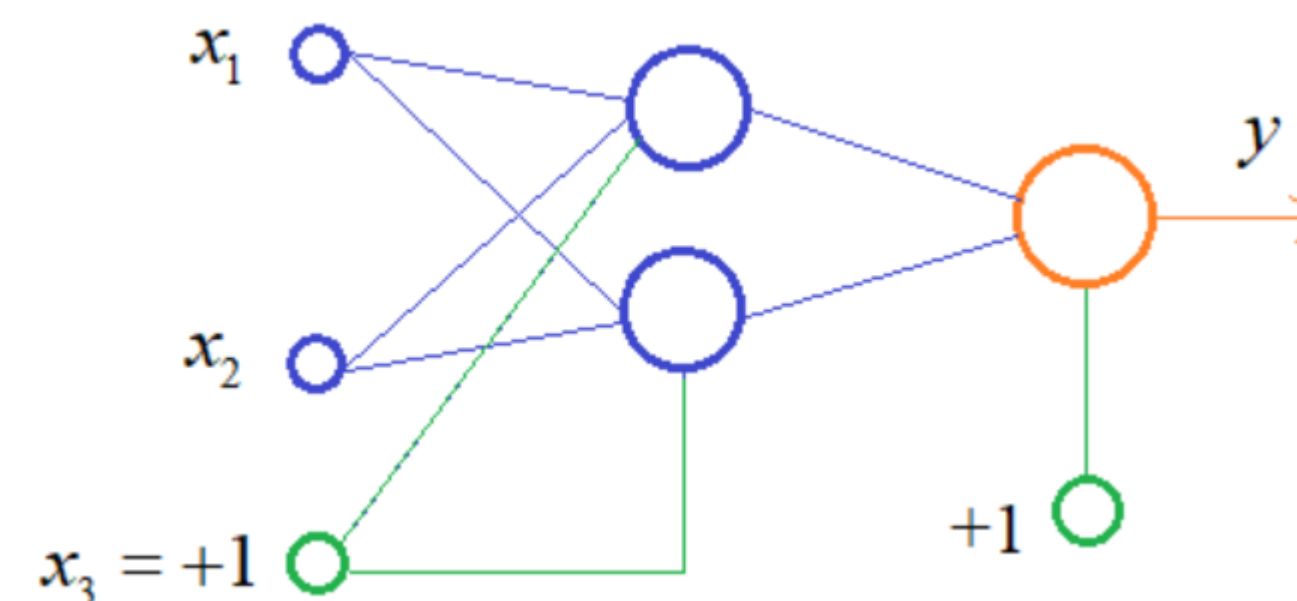
0	0	C_2
0	1	C_1
1	0	C_1
1	1	C_2



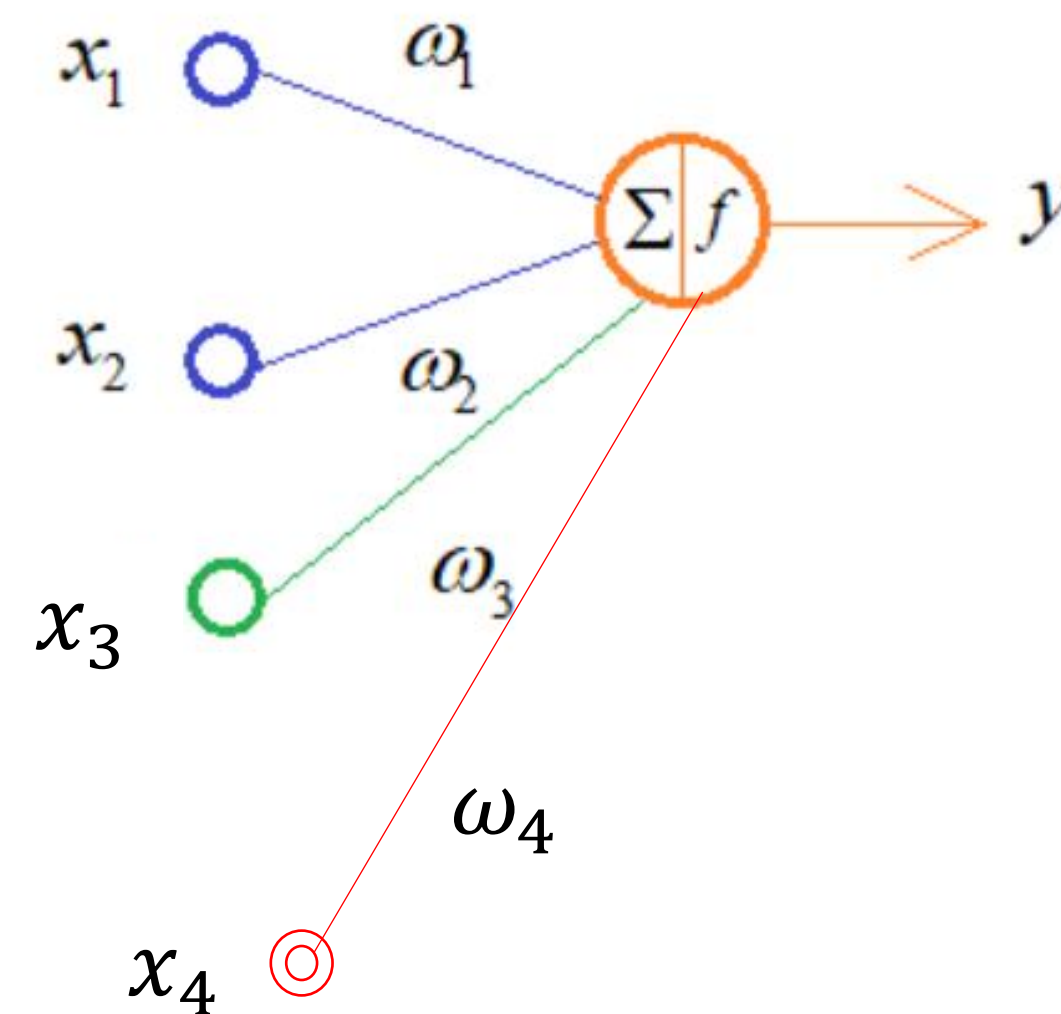
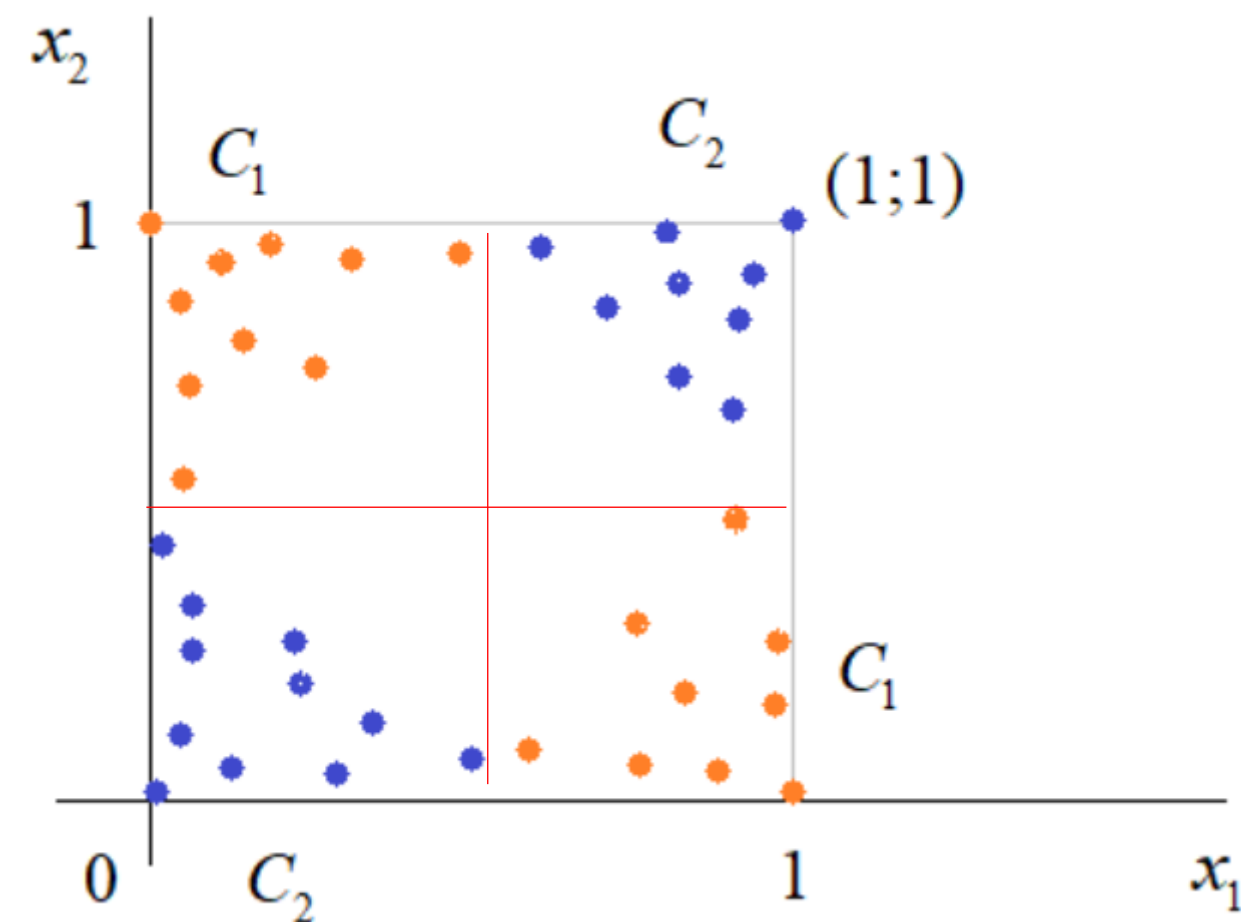
1 СПОСОБ:
каждая разделяющая
линия может быть
смоделирована
отдельным нейроном

$$[x_1, x_2] \in [0, 1]$$

$$f(x) = \begin{cases} 1, & x \geq 0 \\ 0, & x < 0 \end{cases}$$



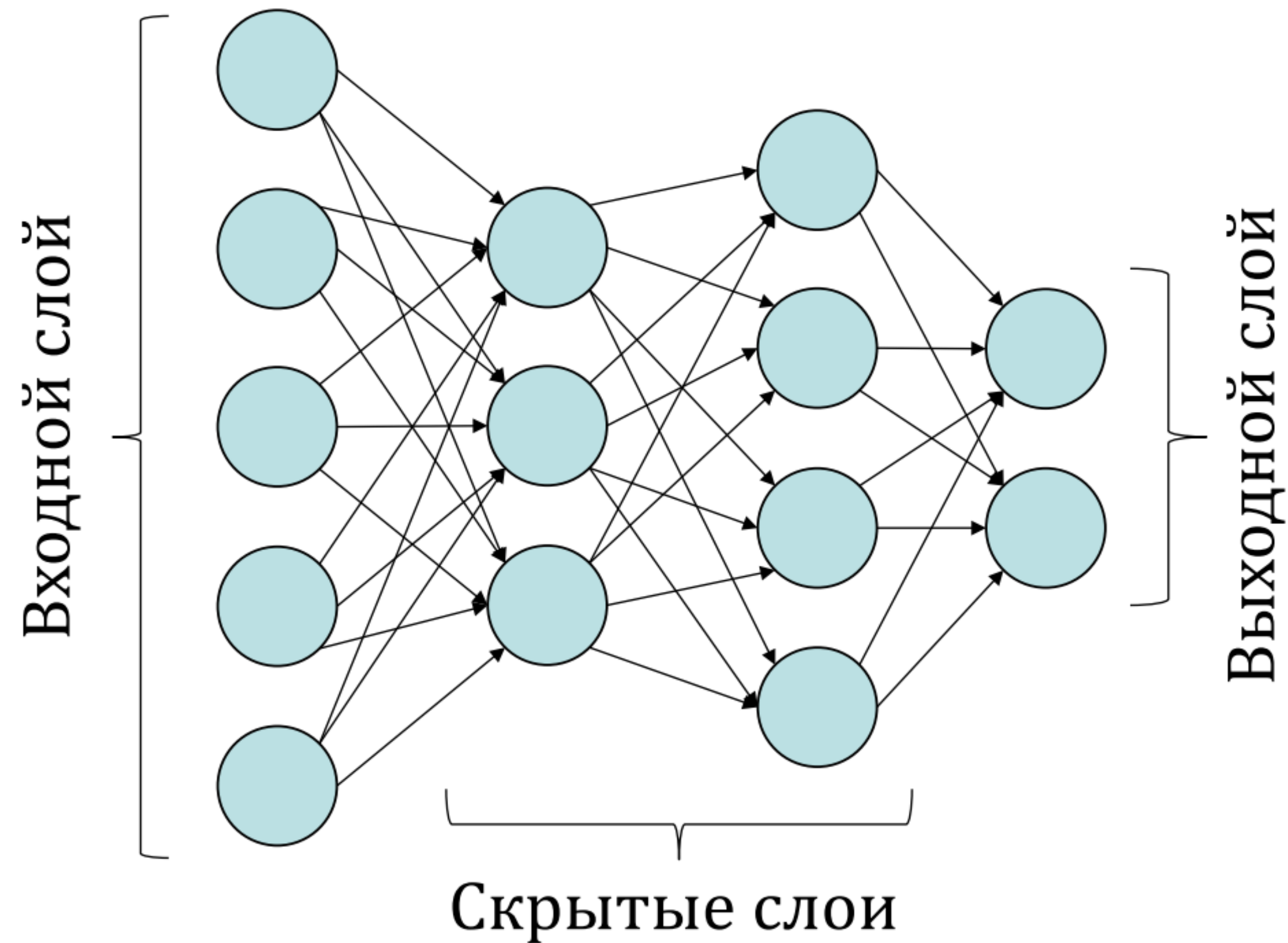
Вычислительная мощность персептрона (задача XOR)



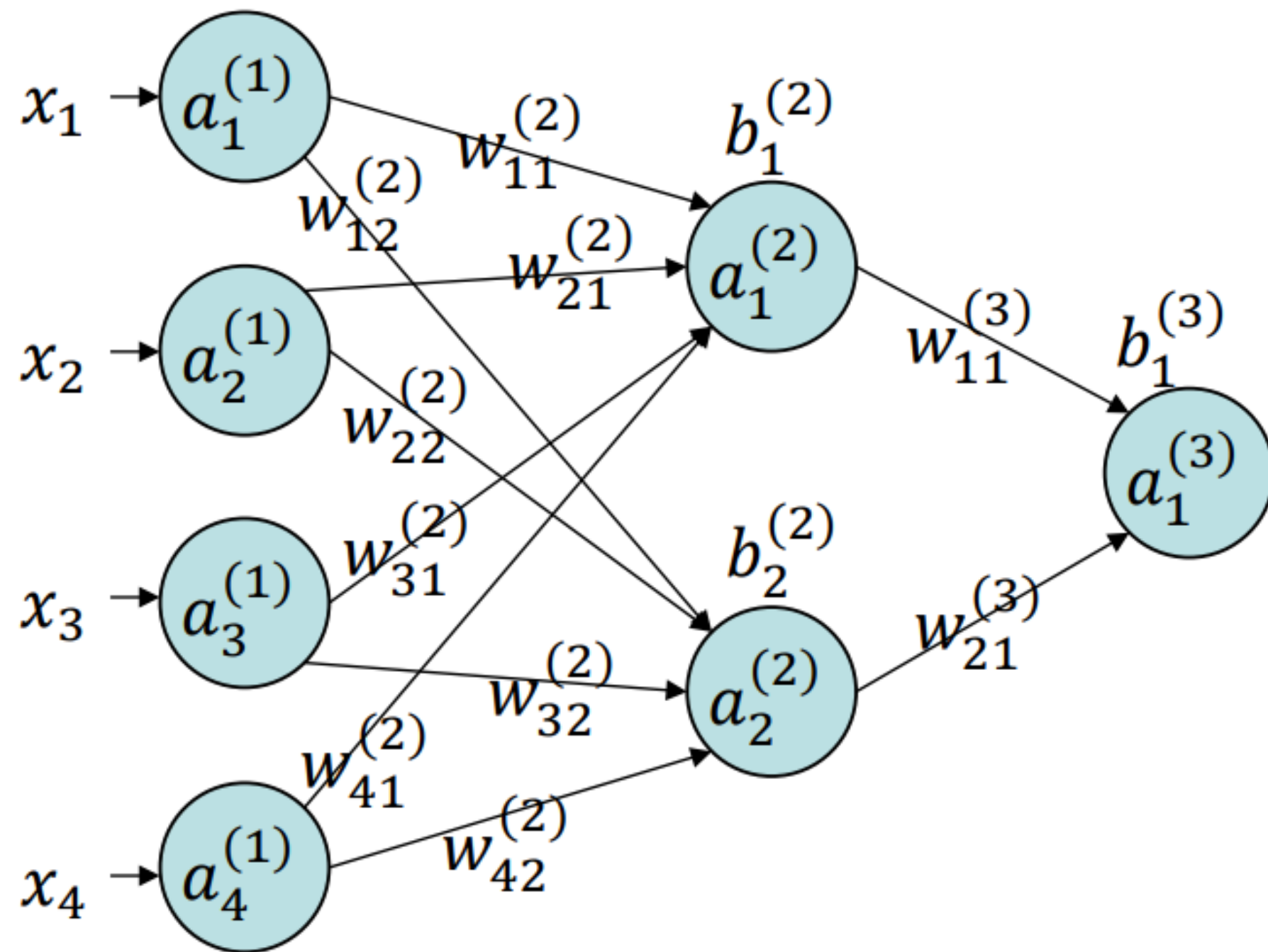
2 СПОСОБ:
добавить еще один
вход – нелинейный
признак

Полносвязная нейронная сеть

Full Connected Neural
Network



Вычисление сигнала



$$a_j^{(1)} = x_j \quad (j = 1, \dots, 4)$$

$$z_1^{(2)} = w_{11}^{(2)} a_1^{(1)} + w_{12}^{(2)} a_2^{(1)} + w_{21}^{(2)} a_3^{(1)} + w_{22}^{(2)} a_4^{(1)} + b_1^{(2)}$$

$$a_1^{(2)} = \begin{cases} 0, & \text{если } z_1^{(2)} \leq 0 \\ 1, & \text{если } z_1^{(2)} > 0 \end{cases}$$

$$z_2^{(2)} = w_{21}^{(2)} a_1^{(1)} + w_{22}^{(2)} a_2^{(1)} + w_{31}^{(2)} a_3^{(1)} + w_{32}^{(2)} a_4^{(1)} + b_2^{(2)}$$

$$a_2^{(2)} = \begin{cases} 0, & \text{если } z_2^{(2)} \leq 0 \\ 1, & \text{если } z_2^{(2)} > 0 \end{cases}$$

$$z_1^{(3)} = w_{11}^{(3)} a_1^{(2)} + w_{12}^{(3)} a_2^{(2)} + b_1^{(3)}$$

$$a_1^{(3)} = \begin{cases} 0, & \text{если } z_1^{(3)} \leq 0 \\ 1, & \text{если } z_1^{(3)} > 0 \end{cases}$$

Универсальная аппроксимирующая теорема

Теорема Цыбенко (1989г.) : Любую непрерывную функцию можно с любой точностью приблизить двухслойной нейросетью с сигмоидной функцией активации во внутреннем слое и линейной в ВЫХОДНОМ

- Двухслойная сеть в $\{0, 1\}^n$ позволяет реализовать произвольную булеву функцию
- Двухслойная сеть в \mathbb{R}^n позволяет отделить произвольный выпуклый многогранник.
- С помощью линейных операций и одной нелинейной функции активации σ можно приблизить любую непрерывную функцию с любой желаемой точностью.

Распознавание рукописных изображений

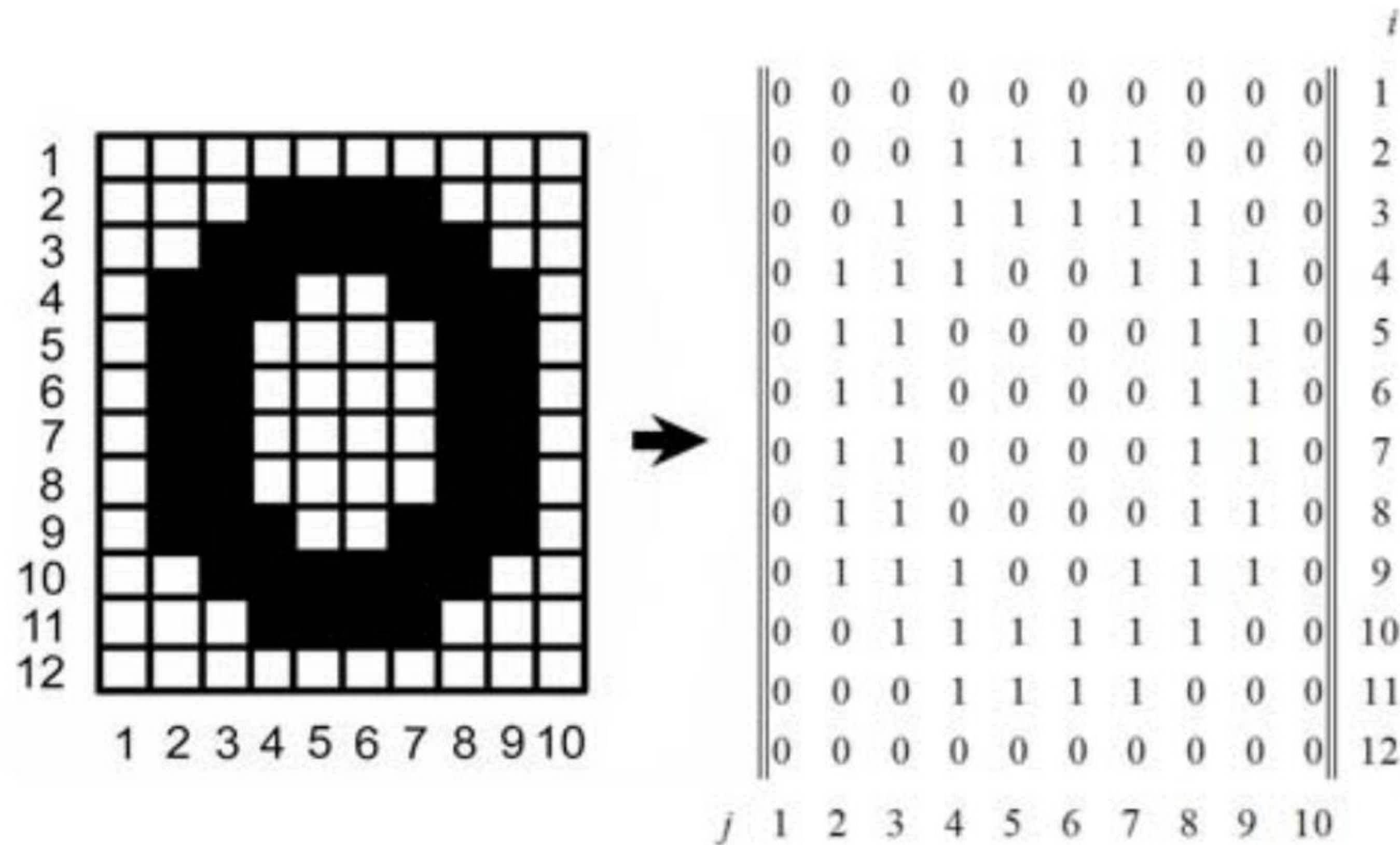


MNIST – Mixed National Institute of Standards and Technology

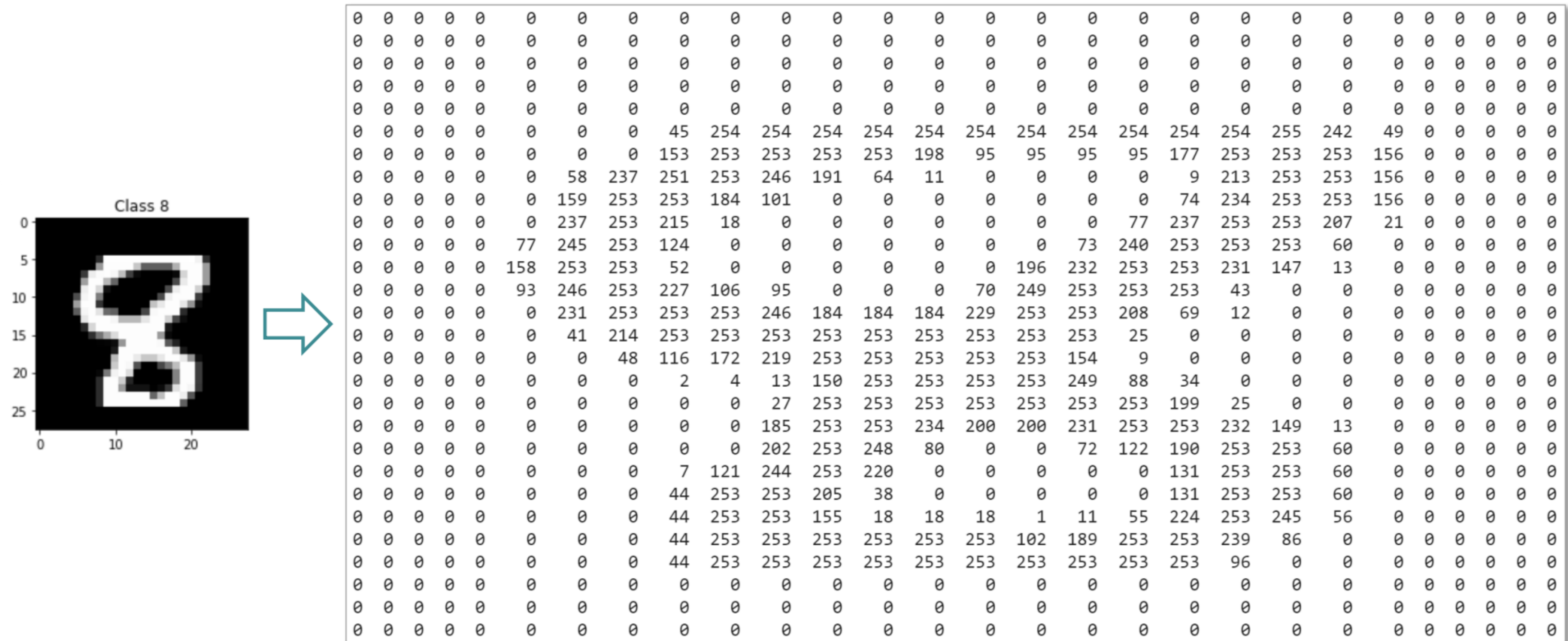
База данных MNIST включает 60 000 тренировочных экземпляров изображений цифр и 10 000 проверочных изображений

На 2023г. средняя ошибка распознавания нейронной сети составляет 1,75%

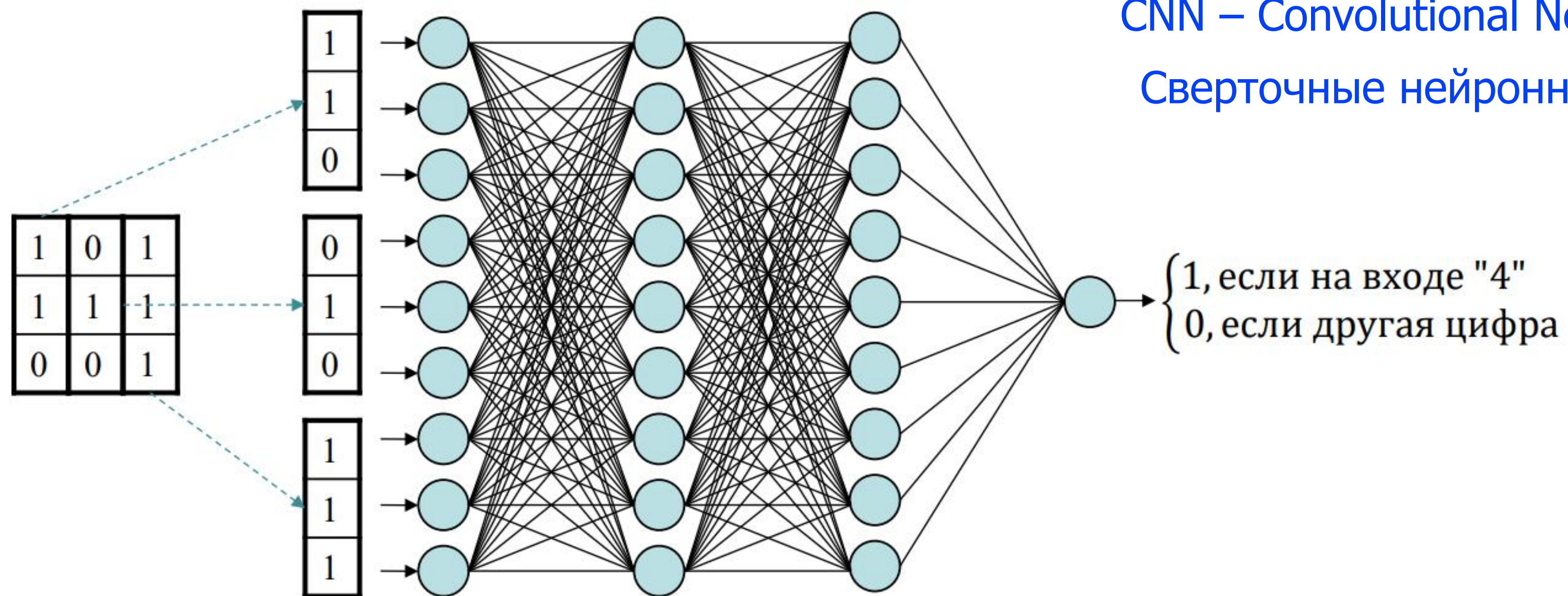
Распознавание рукописных изображений



Распознавание рукописных изображений

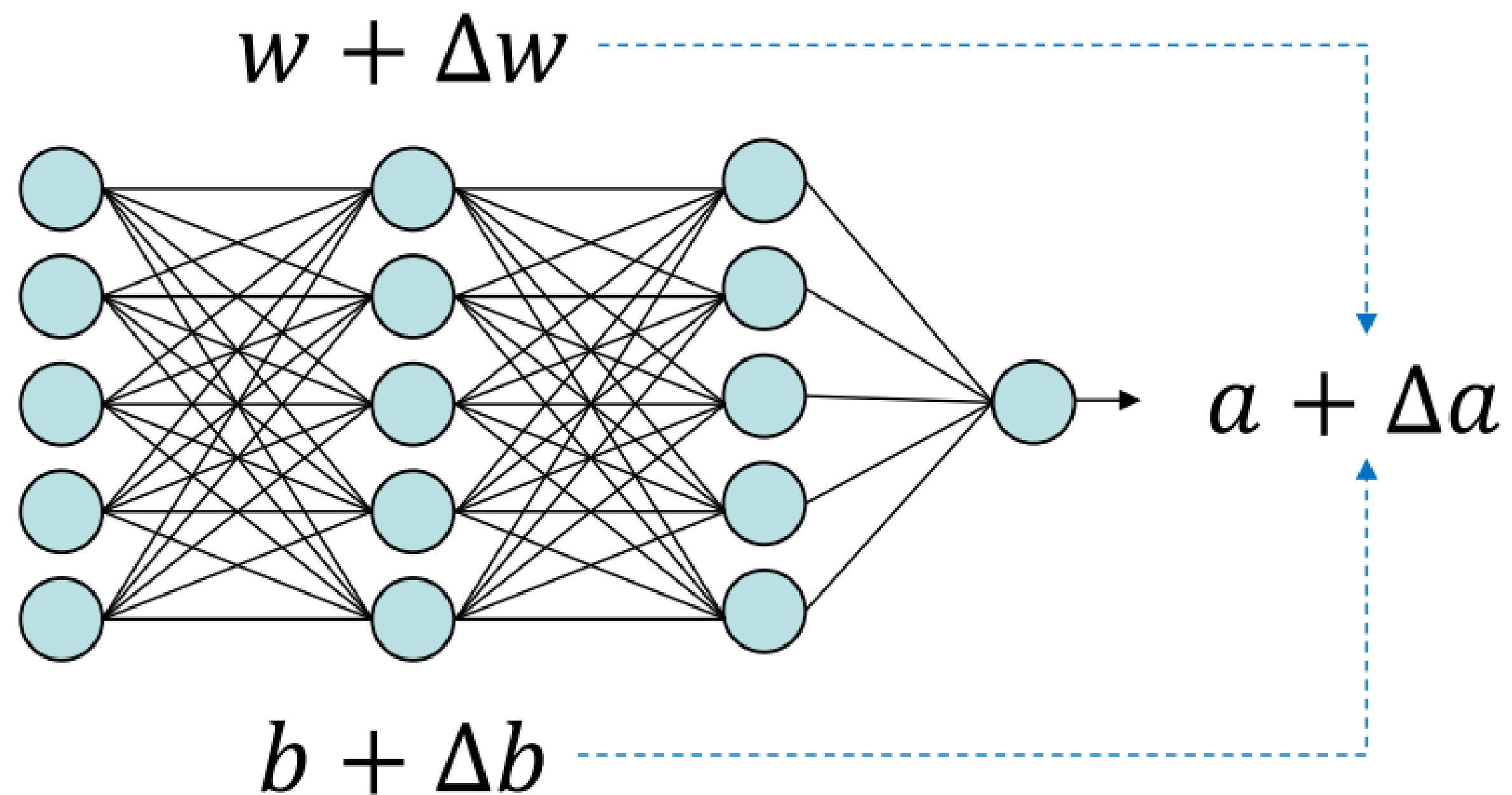


Распознавание рукописных изображений



CNN – Convolutional Neural Network
Сверточные нейронные сети

Обучение нейронной сети

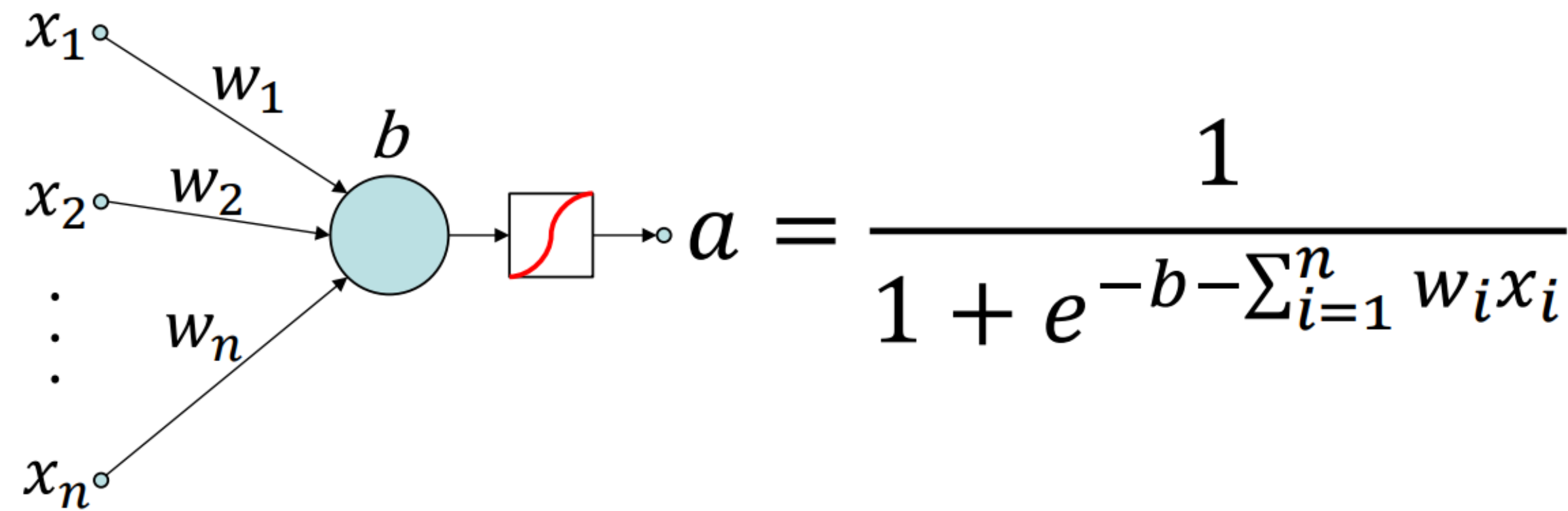


Обучение –

подбор синаптических весов и смещений

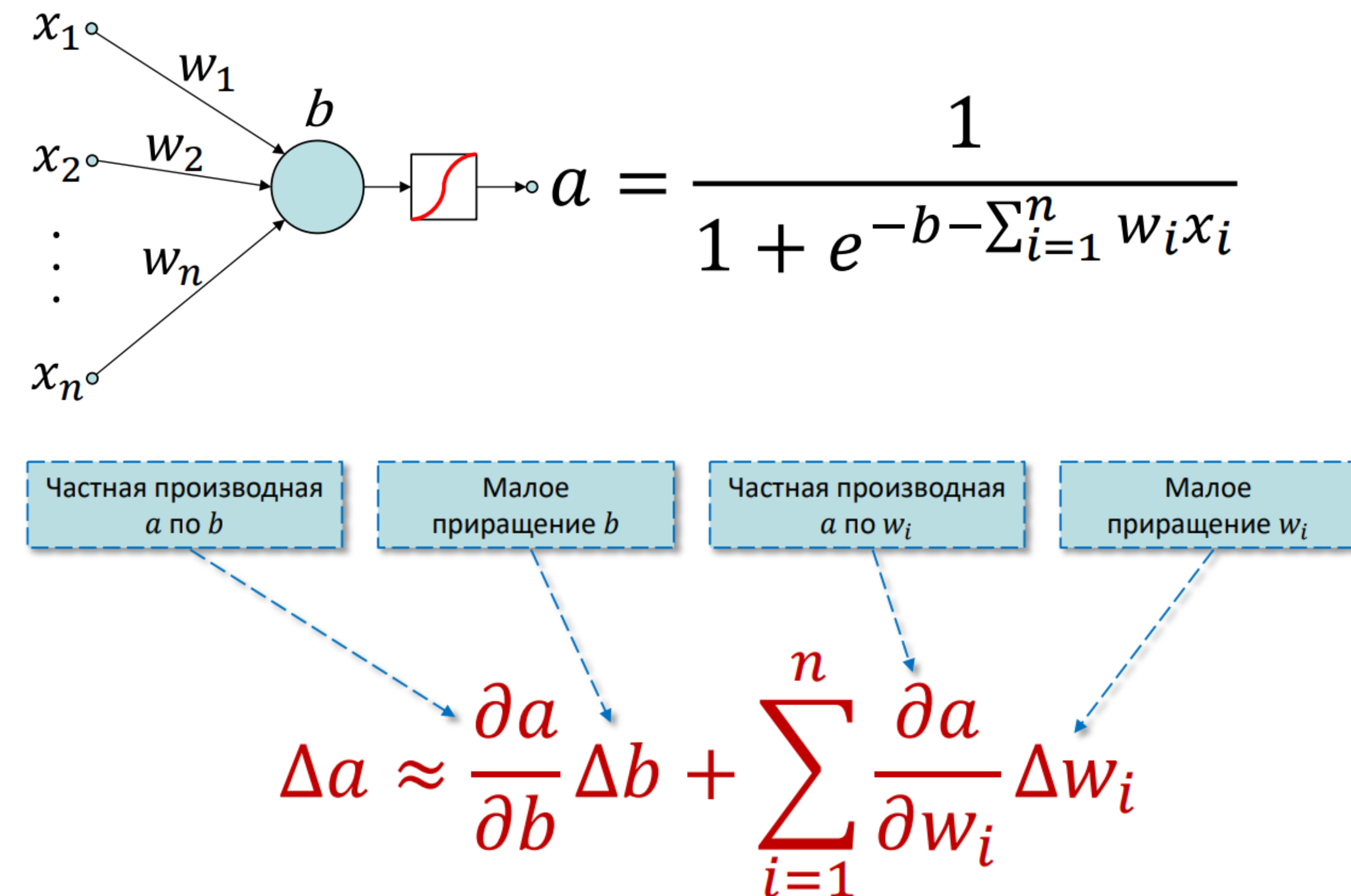
Сигмоид

Функция активации - сигмоид



$$\sigma(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$

Возможность обучения



Сформулировать критерий качества

Свести задачу к оптимизации критерия методом градиентного спуска (возможно если малое изменение веса (или смещения) приводит к малому изменению выходного сигнала)

Функции потерь

Для регрессии, например MSE:

$$L(\mathbf{y}, \hat{\mathbf{y}}) = (\mathbf{y} - \hat{\mathbf{y}})^2.mean()$$

Для классификации, кросс энтропия
или LogLoss:

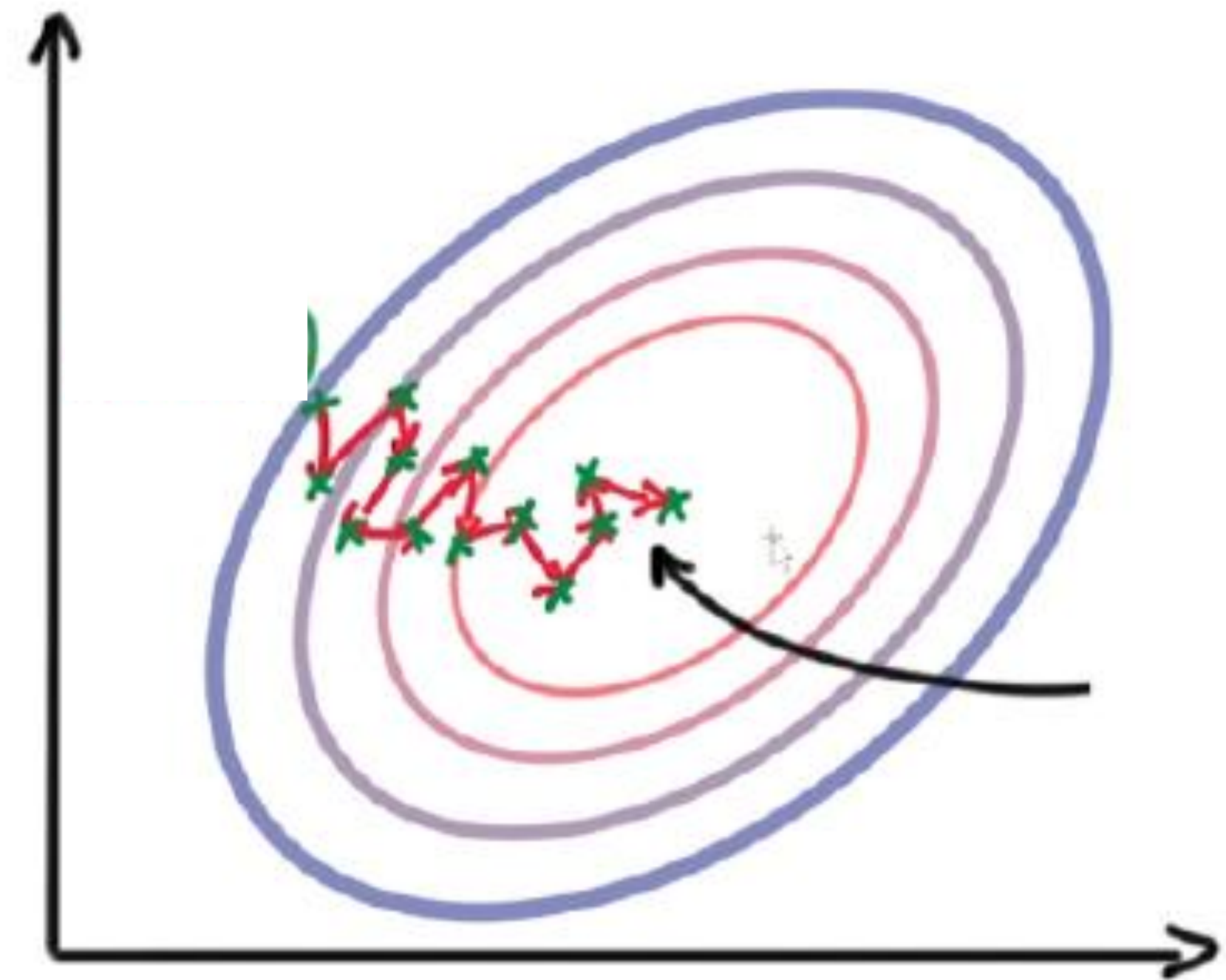
$$LogLoss = -(y_i \log(\hat{y}_i) + (1 - y_i) \log(1 - \hat{y}_i))$$

$$CE = - \sum_i y_i \log \hat{y}_i$$

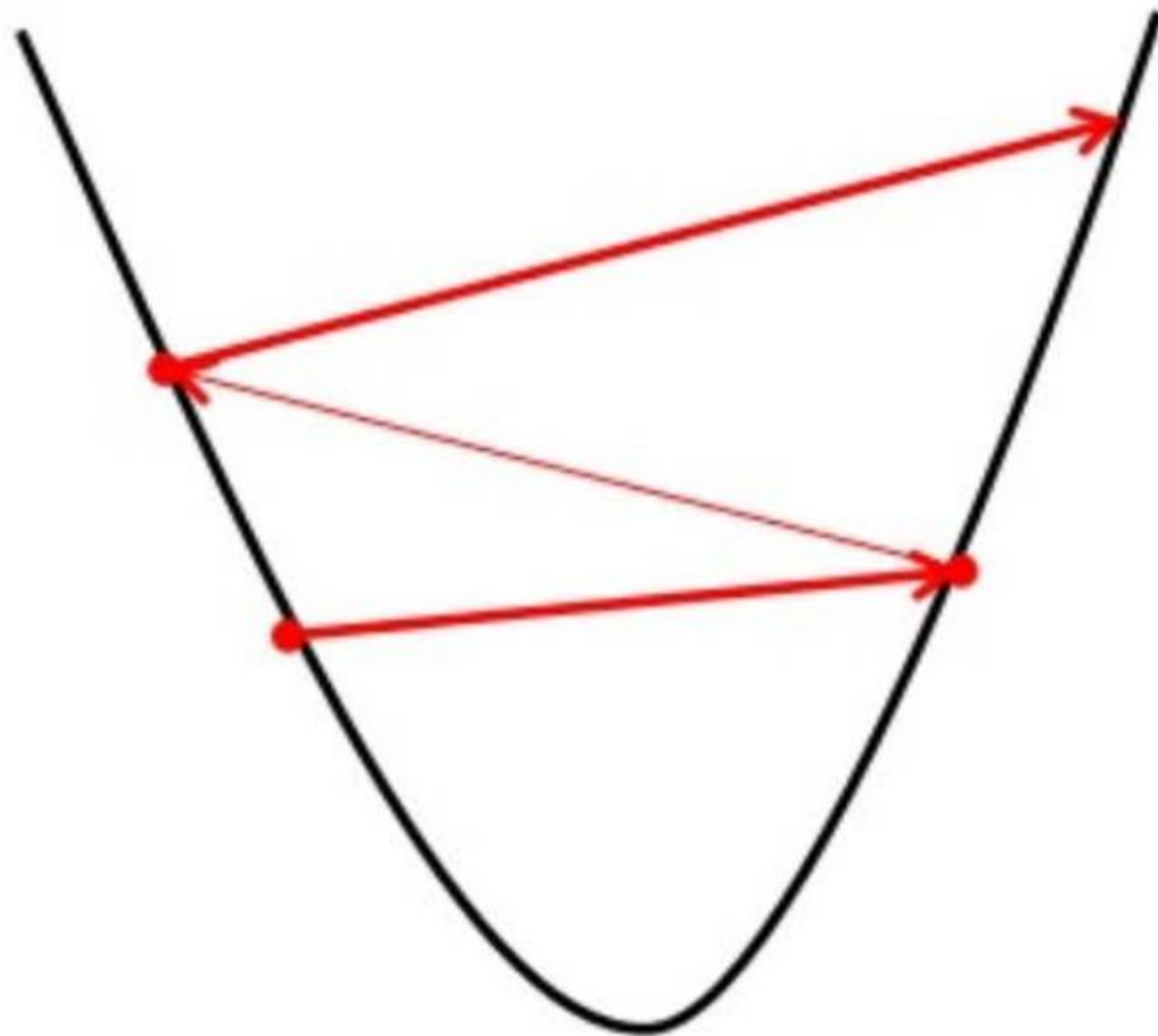
Любая дифференцируемая функция

Обучение

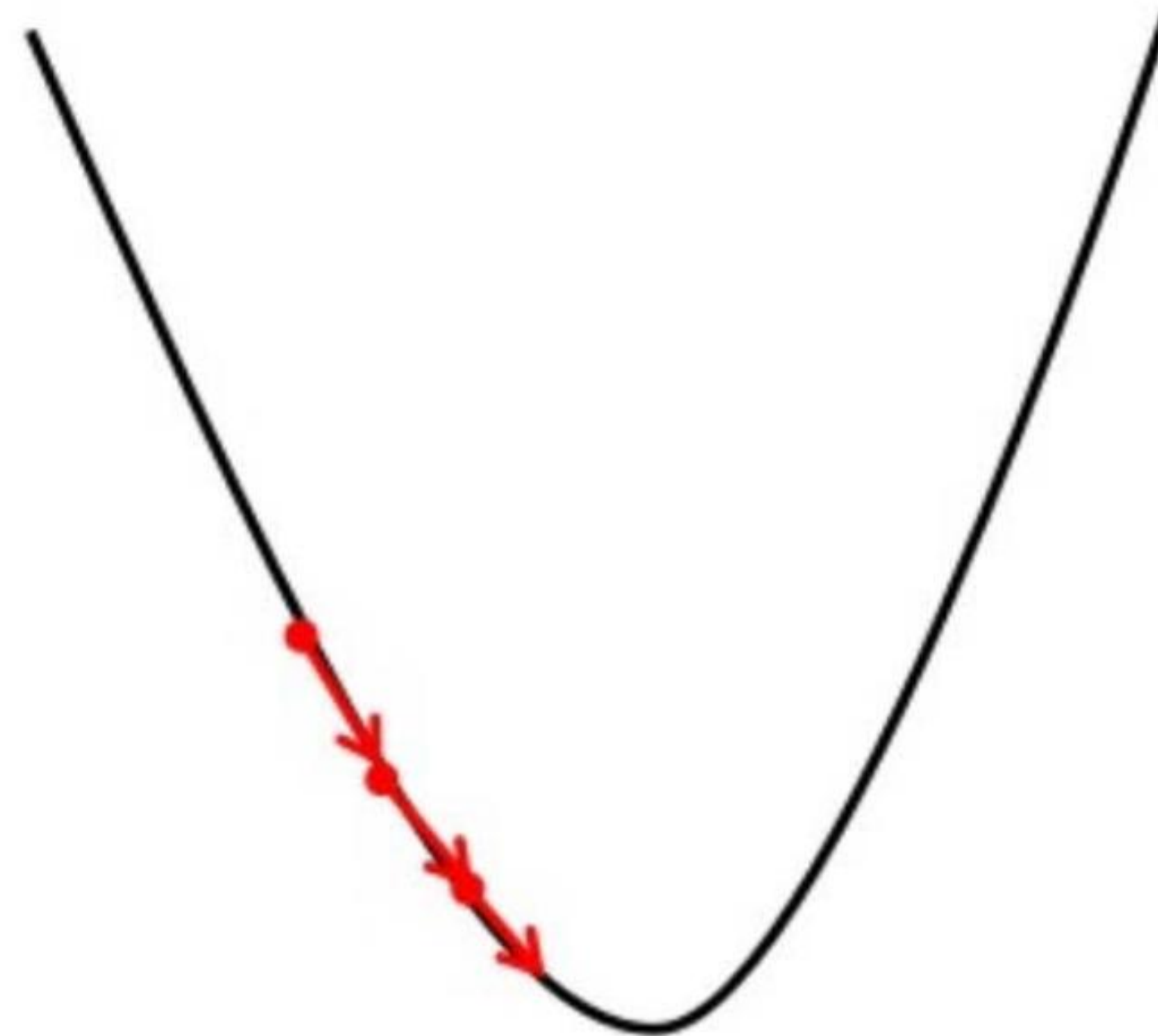
- Найти минимум функции $f(x_1, x_2): \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$
- Градиент:
$$\nabla f = \left(\frac{\partial f(x_1, x_2)}{\partial x_1}; \frac{\partial f(x_1, x_2)}{\partial x_2} \right)$$
- $\Delta \vec{x} := -\eta \nabla f$,
где $\eta > 0$ – малый
параметр (скорость
обучения)



Скорость обучения



Большая скорость обучения

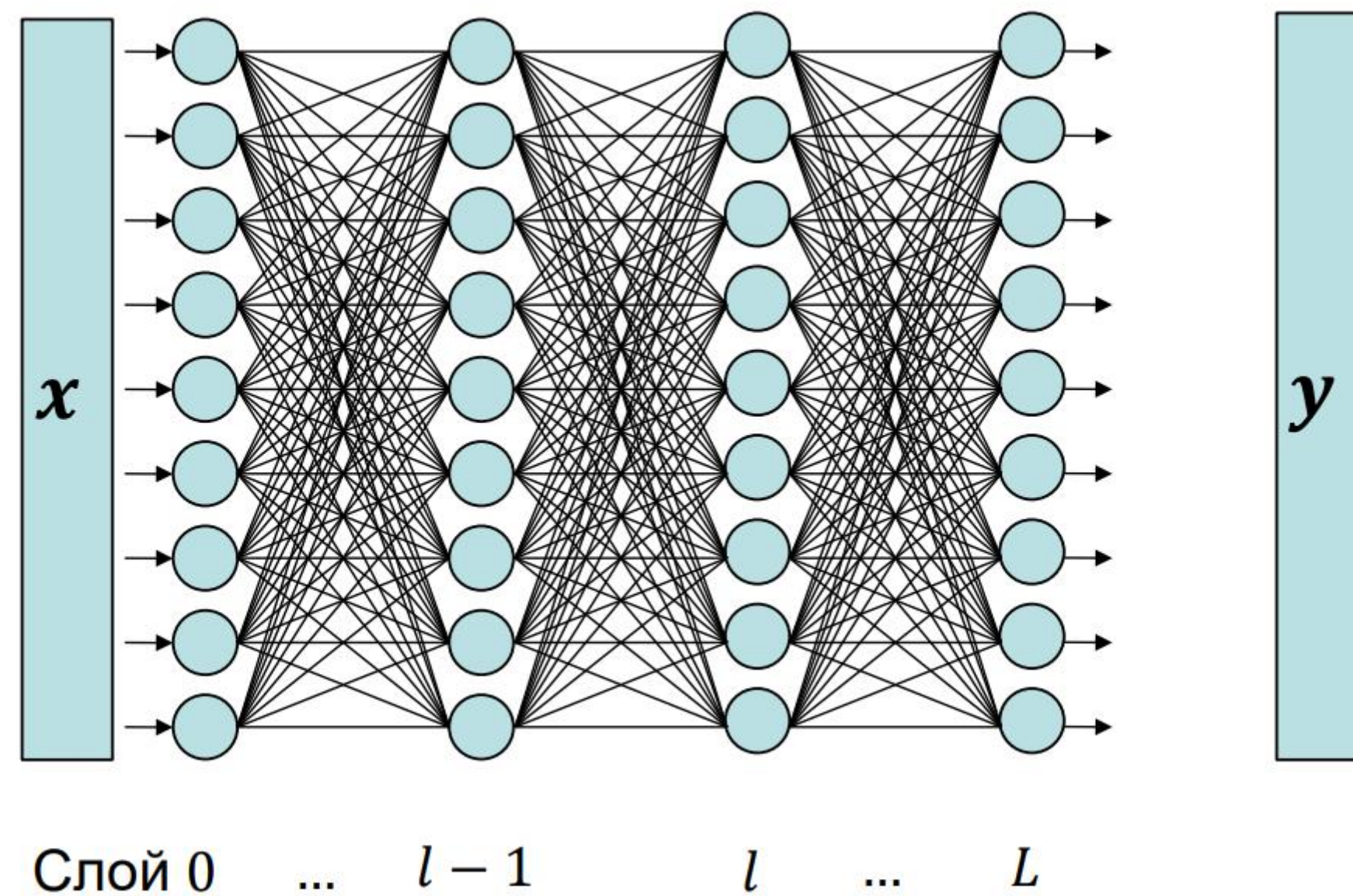


Малая скорость обучения

Обратное распространение ошибки

1. Нейронная сеть получает входные данные и делает прогноз
2. Вычисляет ошибку между прогнозом и реальным ответом
3. Передача этой ошибки обратно через сеть – **обратное распространение**
4. Выясняем, насколько каждый вес влияет на общую ошибку
5. Корректировка весов

Обратное распространение ошибки



Шаг 1.

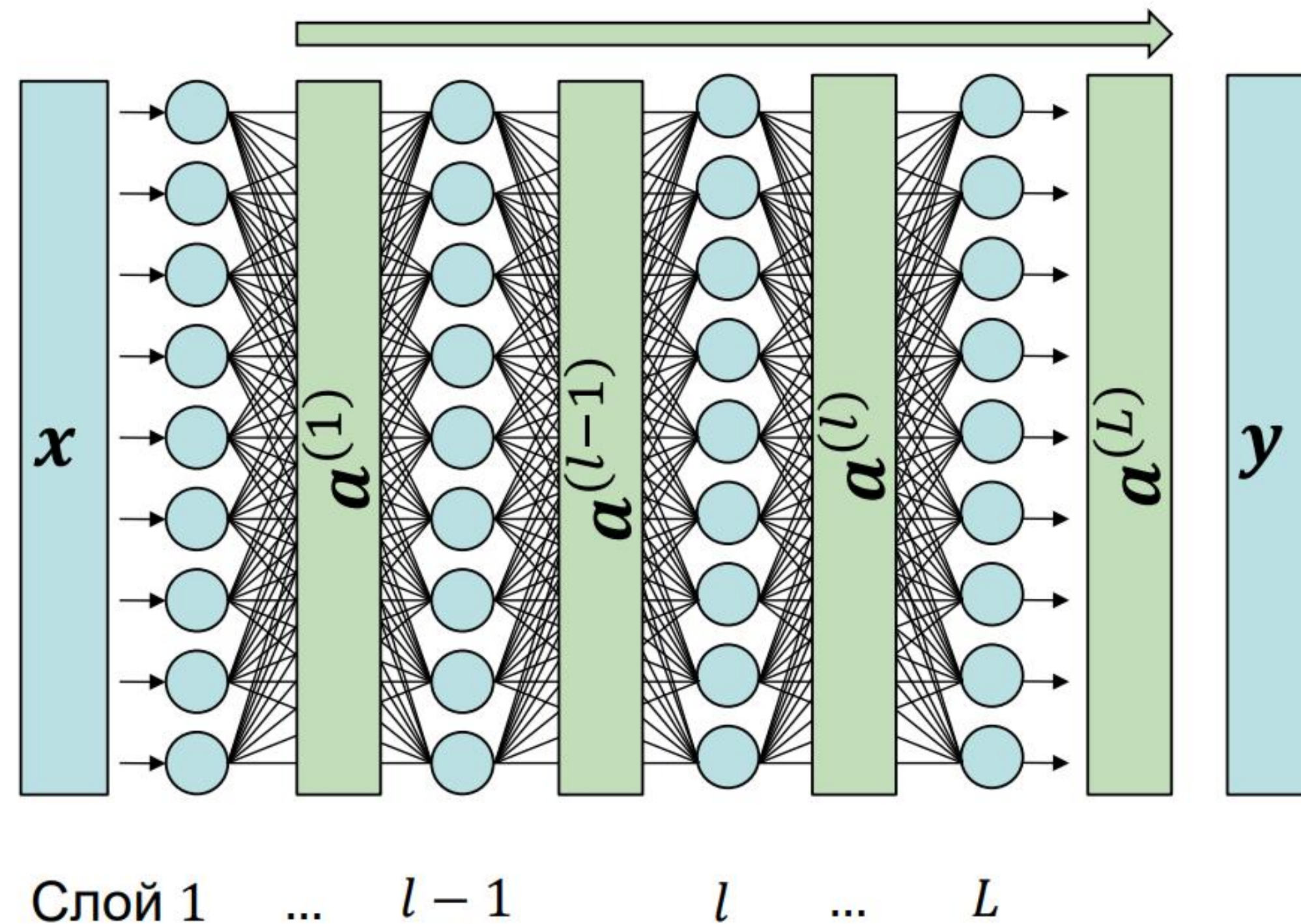
Подаем входной сигнал x

L – количество слоев нейронной сети

$a^{(L)} = \alpha(x)$ – выходной сигнал нейронной сети

$C = C_{(x,y)} = \frac{\|a^{(L)} - y\|^2}{2}$ – ошибка на прецеденте (x, y)

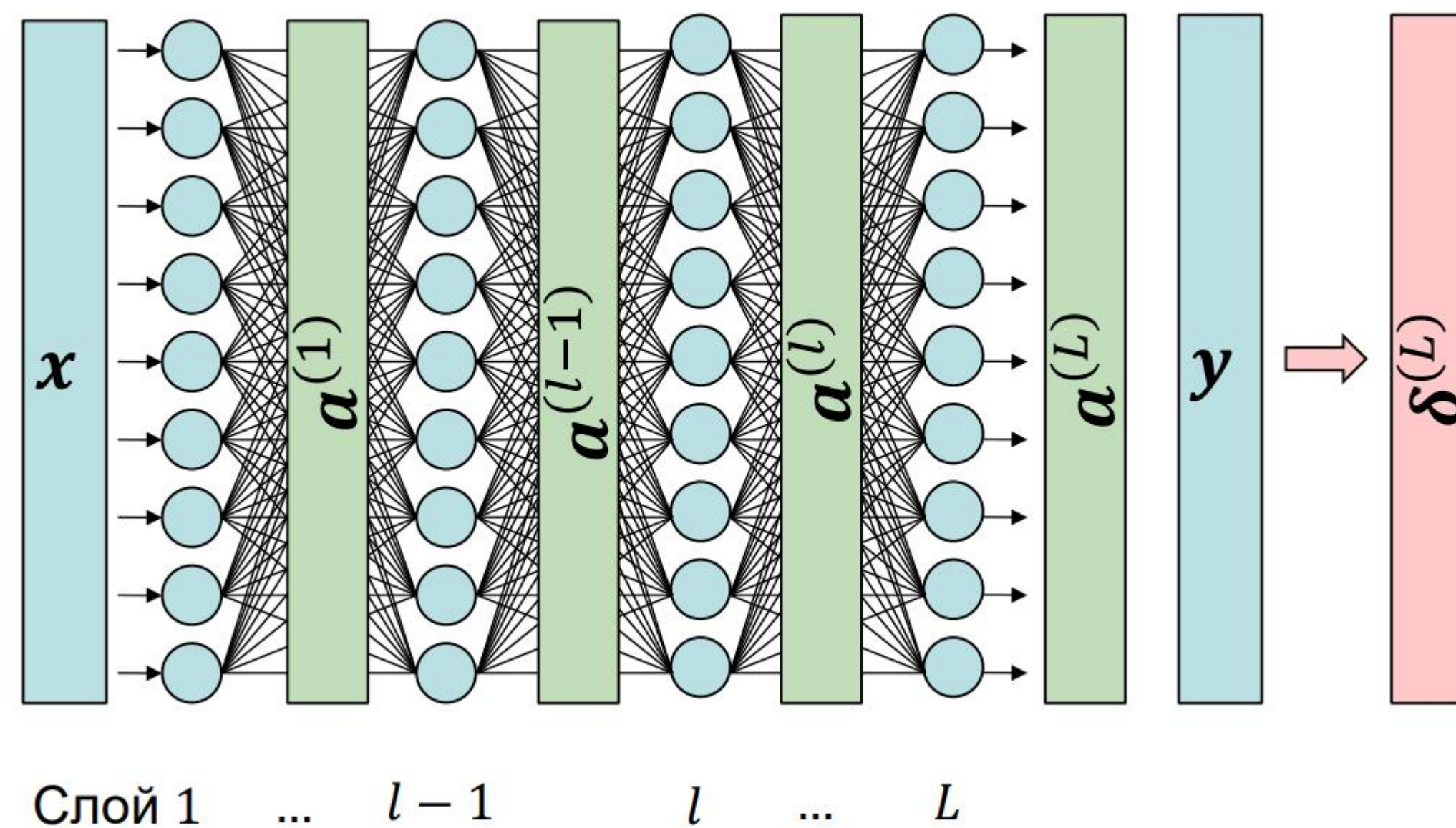
Обратное распространение ошибки



Шаг 2.

Считаем выходные сигналы для каждого слоя

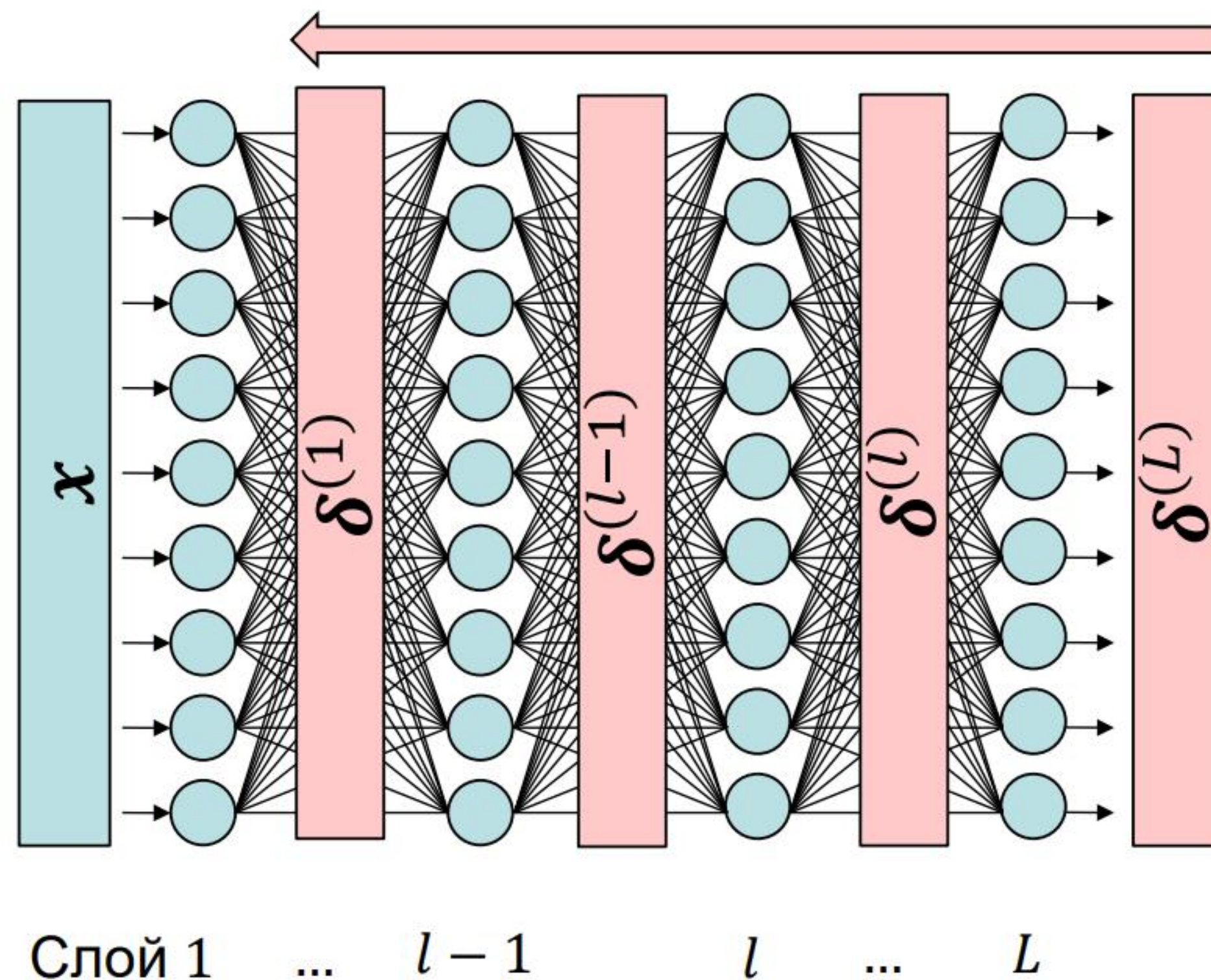
Обратное распространение ошибки



Шаг 3.

Считаем меру влияния $\delta^{(L)}$ нейронов выходного слоя L на ошибку \mathcal{C}

Обратное распространение ошибки



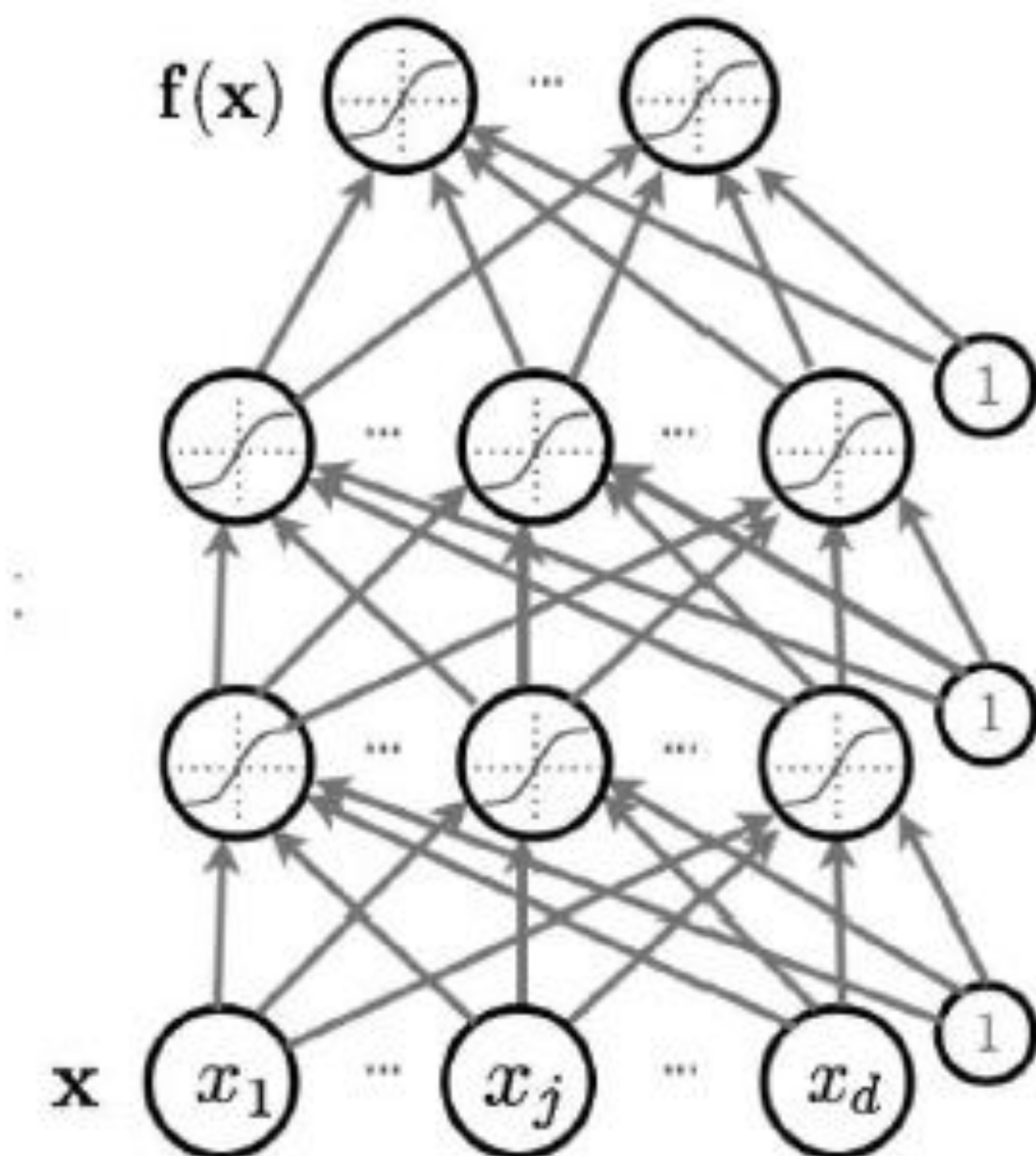
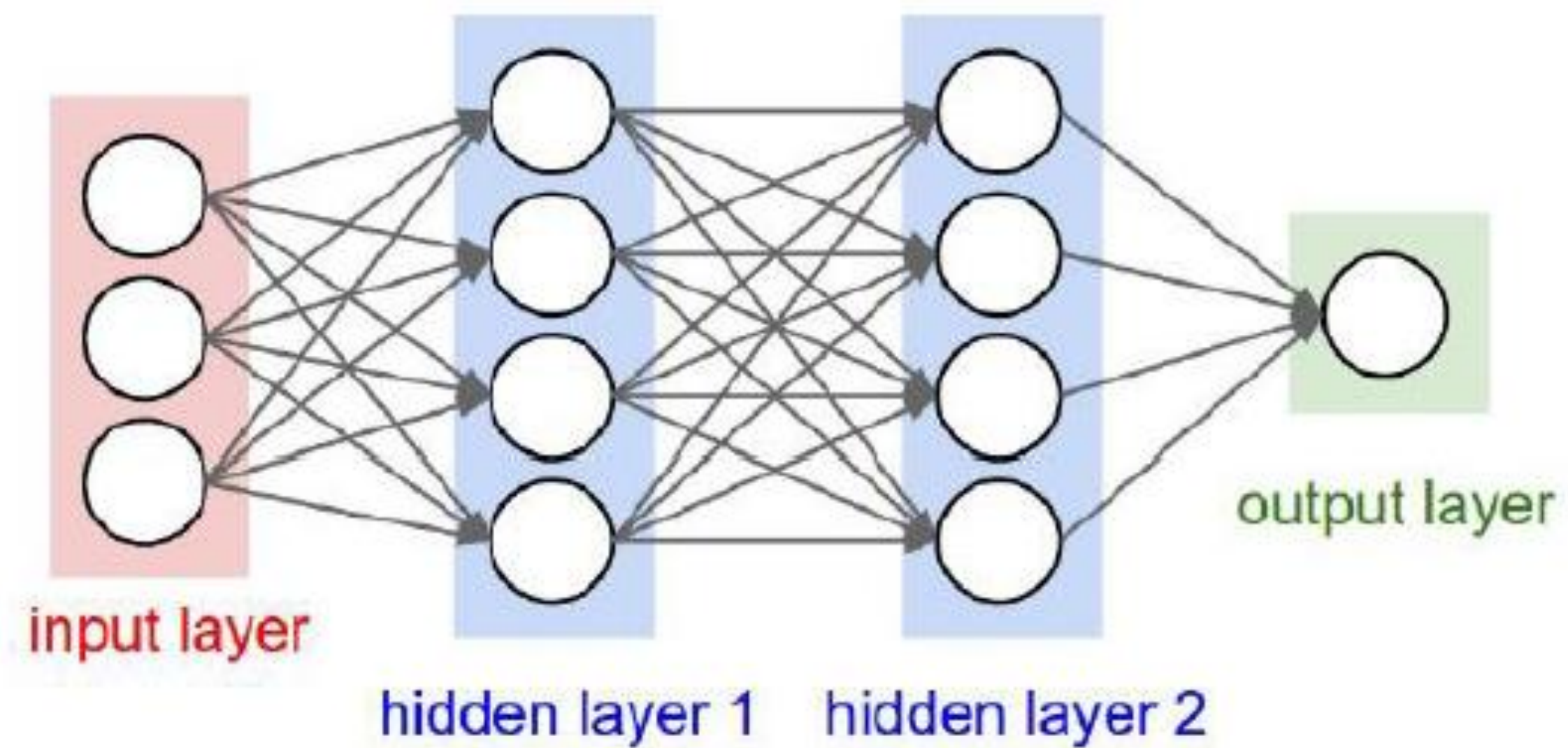
Шаг 4.

Вычислить в обратном порядке меру влияния $\delta^{(L)}$ на ошибку для каждого слоя

Шаг 5.

Градиентным методом оптимизации, зная $\delta^{(L)}$ найти значения весов соответствующим минимуму общей ошибки

Вычислительный граф



Итог

- Нейрон – линейный классификатор или линейная регрессия
- Нейронная сеть – суперпозиция нейронов с нелинейной функцией активации
- Глубокая нейронная сеть состоит из последовательных линейных и нелинейных слоев. Чем сложнее задача, тем больше слоев, так как добавляются иерархические нелинейности
- Глубокое обучение стало возможно из-за накопленных больших данных для обучения, доступности вычислительных ресурсов, развитых фреймворков для разработки

Ресурсы

1. Я. Гудфеллоу, И. Бенжио, А. Курвиль «Глубокое обучение»
<http://www.deeplearningbook.org/>
2. Курс от MIT <https://introtodeeplearning.com/>
3. Курс от Stanford <http://deeplearning.stanford.edu/>
4. Курс от Berkeley <https://sites.google.com/view/berkeley-cs294-158-sp20/home>
5. Машинное обучение (курс лекций, К.В. Воронцов) <http://www.machinelearning.ru/>



**Спасибо
за внимание!**

