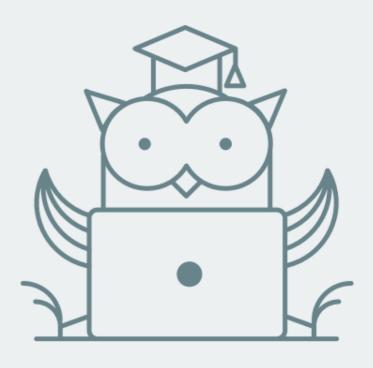


ОНЛАЙН-ОБРАЗОВАНИЕ



Жмем и преобразуем данные

Артур Кадурин Преподаватель



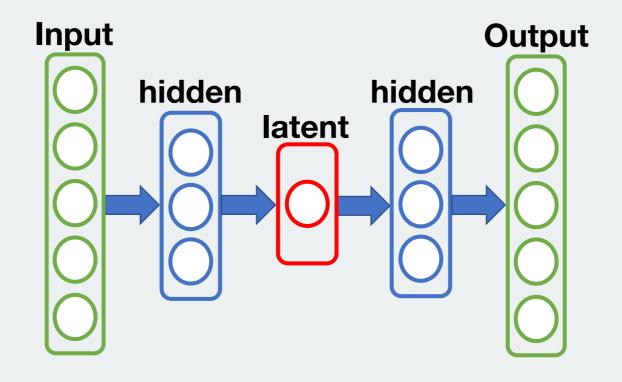


#### План на сегодня

- 1. Что такое Автокодировщик
- 2. Для чего нужны Автокодировщики и какими они бывают
- 3. Разреженный Автокодировщик
- 4. Практика: Автокодировщики
- 5. Практика: Бонус



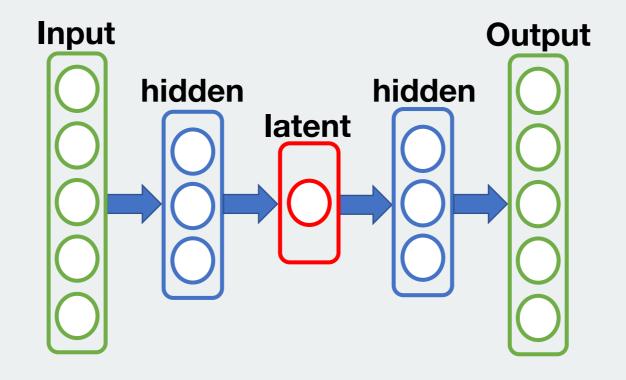




$$AE(x) = D(E(x))$$







$$AE(x) = D(E(x))$$

$$\mathcal{L}(x) = d(x, D(E(x)))$$





#### План на сегодня

- 1. Что такое Автокодировщик
- 2. Для чего нужны Автокодировщики и какими они бывают
- 3. Разреженный Автокодировщик
- 4. Практика: Автокодировщики
- 5. Практика: Бонус





#### 1. Сжатие данных:

Для описания одного объекта в пространстве грейскейл изображений размером 28х28 пикселей необходимо 784 байта. Однако 99.9...% объектов в этом пространстве не являются изображениями цифр. Говорят, что в этом 784-мерном пространстве есть многообразие рукописных цифр.





- 1. Сжатие данных
- 2. Предобучение сети

Если мы научились эффективно переводить объекты из пространства большей размерности в пространство меньшей размерности, значит мы научились извлекать признаки сильно связанные с самими объектами.





- 1. Сжатие данных
- 2. Предобучение сети
- 3. Переход в другое пространство

Если мы умеет отображать объекты из одного пространства в другое, почему бы не наложить дополнительные ограничения на второе пространство?





- 1. Сжатие данных
- 2. Предобучение сети
- 3. Переход в другое пространство
- 4. Восстановление данных

Если мы знаем как устроено пространство объектов и у нас есть только часть информации об одном из них, мы можем найти наиболее похожий





1. Типичные функции потерь для автокодировщиков

???





1. Типичные функции потерь для автокодировщиков

Любое дифференцируемое расстояние в исходном пространстве

объектов может быть функцией потерь. Чаще всего используются

Кросс-энтропия

Среднеквадратичное отклонение

Косинусное расстояние





- 1. Типичные функции потерь для автокодировщиков
- 2. Ограничения на латентный слой

Ограничения на латентный слой можно наложить добавив слагаемое в функцию потерь.

Это может быть как дифференцируемая функция например L2 или KL Так и ...?





- 1. Типичные функции потерь для автокодировщиков
- 2. Ограничения на латентный слой

Ограничения на латентный слой можно наложить добавив слагаемое в функцию потерь.

Это может быть как дифференцируемая функция например L2 или KL Так и еще одна нейросеть!





- 1. Типичные функции потерь для автокодировщиков
- 2. Ограничения на латентный слой

Ограничения на латентный слой можно наложить добавив слагаемое в функцию потерь.

Это может быть как дифференцируемая функция например L2 или KL Так и еще одна нейросеть!

Вообще, идеей использования отдельной нейросети в качестве компонента функции ошибки мы будем пользоваться очень много





- 1. Типичные функции потерь для автокодировщиков
- 2. Ограничения на латентный слой
- 3. Аугментация данных

Что, если на вход мы будем подавать зашумленные картинки, а на выходе будем требовать восстановить исходные?





- 1. Типичные функции потерь для автокодировщиков
- 2. Ограничения на латентный слой
- 3. Аугментация данных

Что, если на вход мы будем подавать зашумленные картинки, а на выходе будем требовать восстановить исходные?

Оказывается это не только возможно, но и помогает при обучении!





#### План на сегодня

- 1. Что такое Автокодировщик
- 2. Для чего нужны Автокодировщики и какими они бывают
- 3. Разреженный Автокодировщик
- 4. Практика: Автокодировщики
- 5. Практика: Бонус





Давайте, для примера, наложим на латентный слой автокодировщика ограничение, минимизирующее количество «активных» нейронов в нем.





Давайте, для примера, наложим на латентный слой автокодировщика ограничение, минимизирующее количество «активных» нейронов в нем.

Допустим каждый нейрон либо активен, либо — нет. Пусть тогда вероятность быть активным равна  $\rho$ 





Давайте, для примера, наложим на латентный слой автокодировщика ограничение, минимизирующее количество «активных» нейронов в нем.

Допустим каждый нейрон либо активен, либо — нет. Пусть тогда вероятность быть активным равна  $\rho$ 

$$\mathcal{L}(x) = d\left(x, D(E(x))\right) + D_{KL}(\rho || E(x))$$





$$E(x) = \hat{\rho}$$

$$D_{KL}(\rho || E(x)) = \sum_{i} \rho_{i} \log \frac{\rho_{i}}{\hat{\rho}_{i}} = \cdots?$$





$$E(x) = \hat{\rho}$$

$$D_{KL}(\rho || E(x)) = \sum_{i} \rho_{i} \log \frac{\rho_{i}}{\hat{\rho}_{i}} = \rho \log \frac{\rho}{\hat{\rho}} + (1 - \rho) \log \frac{(1 - \rho)}{(1 - \hat{\rho})}$$





$$E(x) = \hat{\rho}$$

$$D_{KL}(\rho || E(x)) = \sum_{i} \rho_{i} \log \frac{\rho_{i}}{\hat{\rho}_{i}} = \rho \log \frac{\rho}{\hat{\rho}} + (1 - \rho) \log \frac{(1 - \rho)}{(1 - \hat{\rho})}$$

$$\rho \log \frac{\rho}{\hat{\rho}} = \rho \log \rho - \rho \log \hat{\rho}$$





$$E(x) = \hat{\rho}$$

$$D_{KL}(\rho || E(x)) = \sum_{i} \rho_{i} \log \frac{\rho_{i}}{\hat{\rho}_{i}} = \rho \log \frac{\rho}{\hat{\rho}} + (1 - \rho) \log \frac{(1 - \rho)}{(1 - \hat{\rho})}$$

$$\rho \log \frac{\rho}{\hat{\rho}} = \rho \log \rho - \rho \log \hat{\rho}$$

$$\min_{E} D_{KL}(\rho || E(x)) = \min_{E} (-\rho \log \hat{\rho} - (1 - \rho) \log(1 - \hat{\rho}))$$

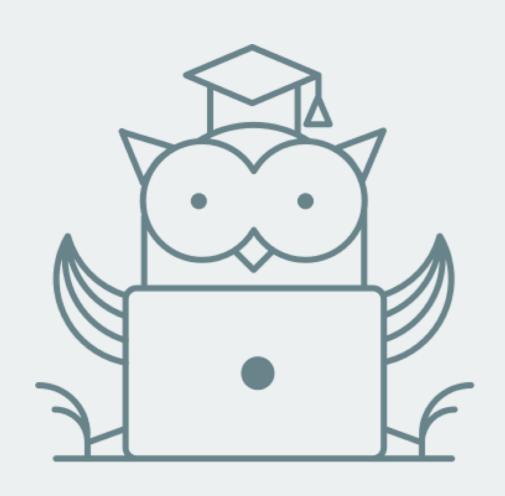




#### План на сегодня

- 1. Что такое Автокодировщик
- 2. Для чего нужны Автокодировщики и какими они бывают
- 3. Разреженный Автокодировщик
- 4. Практика: Автокодировщик
- 5. Практика: Бонус





# Спасибо за внимание!