# Deep Learning II

# redes neuronales convolucionales profundas

MIGUEL ÁNGEL MARTÍNEZ DEL AMOR

DEPARTAMENTO CIENCIAS DE LA COMPUTACIÓN E INTELIGENCIA ARTIFICIAL UNIVERSIDAD DE SEVILIA



#### About me

- Miguel Ángel Martínez del Amor
- Profesor Ayudante Doctor del Departamento de Ciencias de la Computación e Inteligencia Artificial















Research Group on Natural Computing

DeepKnowledge

**NVIDIA Deep Learning Institute** 

#### Warning!

- Si quieres reproducir el código que veremos al final, te aconsejo que:
  - O bien tengas abierta una sesión con tu cuenta de Gmail (si no tienes, hazte una).
  - O bien tengas instalado **Python 3** en local junto con *Jupyter, Keras 2.2.5, Tensorflow 1.15, sklearn, matplotlib, numpy...*



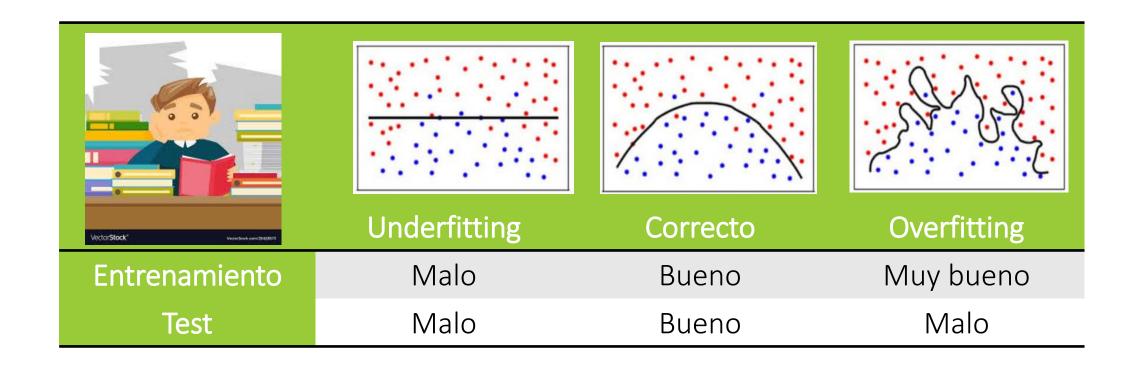
#### Índice

- 1. Introducción a la regularización.
- 2. Redes neuronales convolucionales.
- 3. Ejercicio 1: nuestra primera red neuronal convolucional con Keras.
- 4. Hardware para Deep Learning.
- 5. Algunas redes neuronales profundas y transferencia de aprendizaje.
- 6. Ejercicio 2: transfer learning con Keras.

#### Índice

- 1. Introducción a la regularización.
- 2. Redes neuronales convolucionales.
- 3. Ejercicio 1: nuestra primera red neuronal convolucional con Keras.
- 4. Hardware para Deep Learning.
- 5. Algunas redes neuronales profundas y transferencia de aprendizaje.
- 6. Ejercicio 2: transfer learning con Keras.

#### Problemas de rendimiento



#### Problemas de rendimiento



WEBINAR DEEP LEARNING II

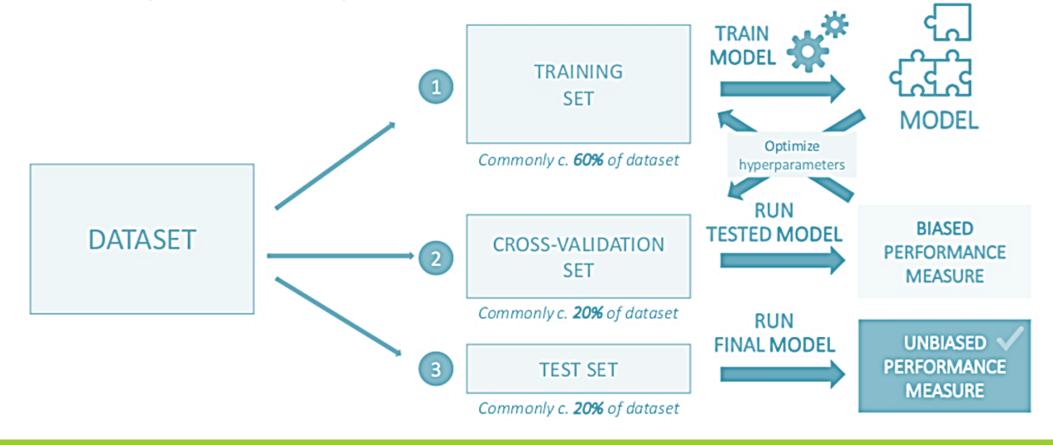
#### Necesidad de regularización

#### Técnicas para atacar el overfitting son:

- Simplificar los datos, reduciendo el número de características
  - Manualmente
  - Técnicas de reducción de dimensionalidad (PCA, t-SNE, ...)
- Regularización
  - Mantenemos todas las características
  - Reducimos los valores de los parámetros del modelo
  - Funciona bien cuando tenemos muchas características y todas aportan un poco a predecir

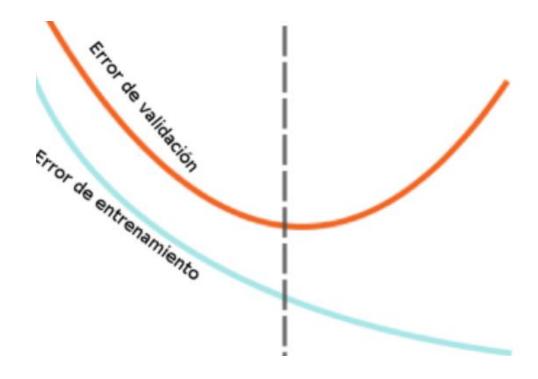
### Early stopping

Partir el conjunto en 3 subconjuntos:



# Early stopping

Idea: detener el entrenamiento cuando el error cometido sobre el conjunto de validación crece.

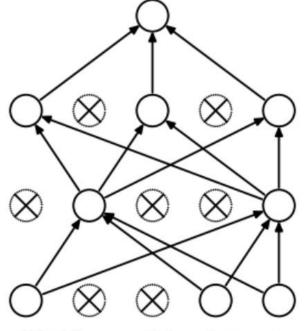


#### Dropout

**Idea**: aleatoriamente **poner a cero** algunas neuronas en la propagación hacia adelante **Hiperparámetro**: **p** 

Probabilidad de poner a cero

(a) Standard Neural Net



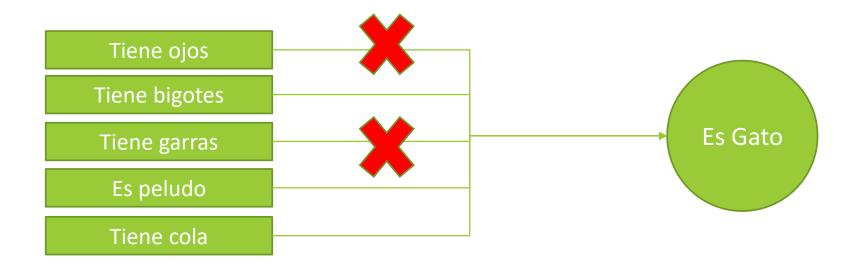
(b) After applying dropout.

[Srivastava et al 2014]

#### Dropout

#### Fuerza a la red tener una representación más redundante

• La red encuentra otros "caminos" dentro de la red para llegar a la misma conclusión



#### Aumentado de datos

Transformaciones típicas: mirroring, cropping

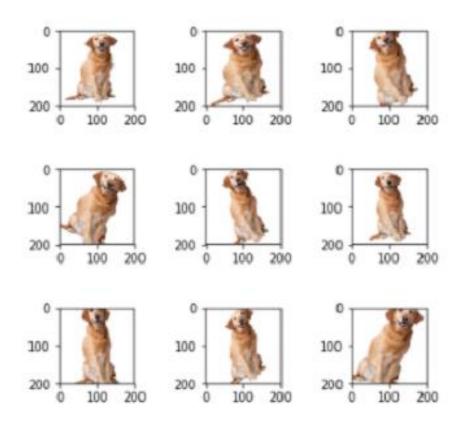


WEBINAR DEEP LEARNING II 13

#### Data augmentation

# 100 - Intial Image

#### Augmented Images

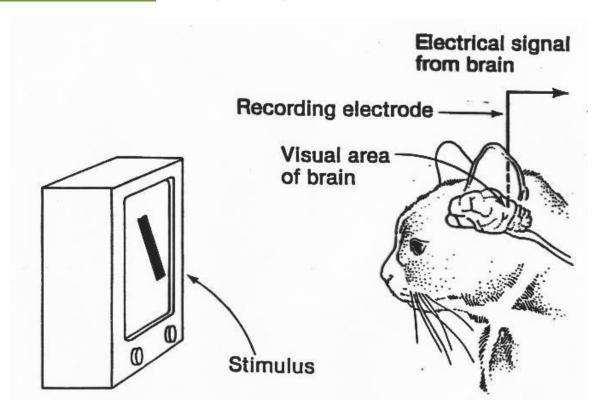


#### Índice

- 1. Introducción a la regularización.
- 2. Redes neuronales convolucionales.
- 3. Ejercicio 1: nuestra primera red neuronal convolucional con Keras.
- 4. Hardware para Deep Learning.
- 5. Algunas redes neuronales profundas y transferencia de aprendizaje.
- 6. Ejercicio 2: transfer learning con Keras.

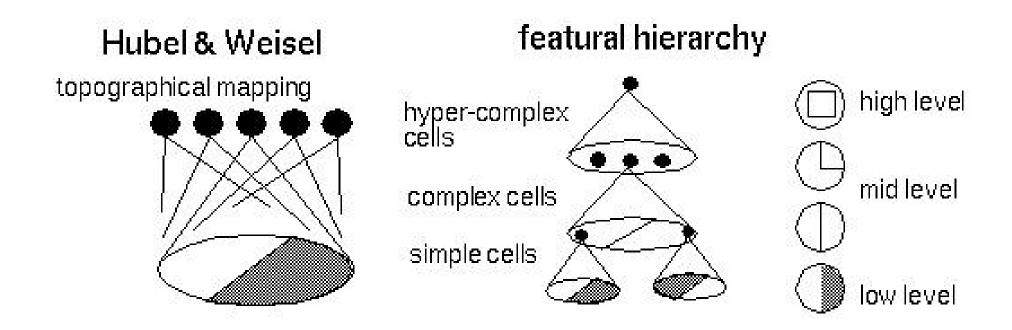
# El origen

El experimento Hubel & Wiesel 1959, 1962, 1968



# El origen

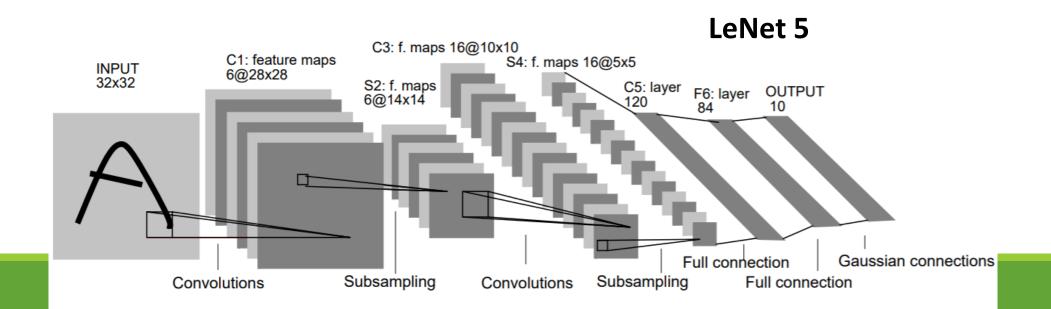
El experimento Hubel & Wiesel 1959, 1962, 1968



#### Primera red convolucional

Gradient-based learning applied to document recognition [LeCun, Bottou, Bengio, Haffner 1998]

- Reconocimiento de caracteres escritos a mano.
- Ya primeros experimentos en <u>1993</u>.
- Entrenado con backpropagation.

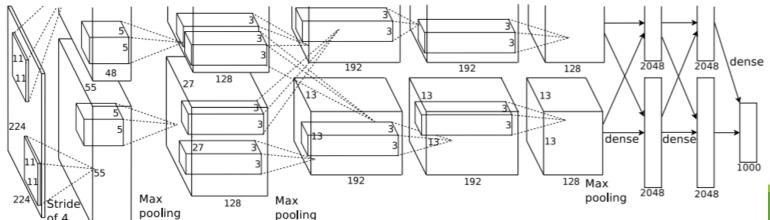


### El gran salto

*ImageNet* Classification with Deep Convolutional Neural Networks [Krizhevsky, Sutskever, Hinton 2012]. **Diferencias**:

- Entrenado sobre ImageNet (10<sup>6</sup> imágenes, 1000 categorías)
- Usa ReLU (LeNet 5 usa tanh) y dropout
- Más profundo
- Uso de GPUs (6 días)

#### AlexNet

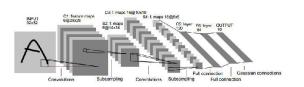




### Desde entonces...

#### **Tendencia**

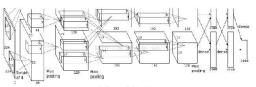
Rank	Method	Top 1 Accuracy	Top 5 Accuracy	Number of params	Extra Training Data	Paper Title	Year	agerni
1	FixResNeXt- 101 32x48d	86.4%	98.0%	829M	~	Fixing the train-test resolution discrepancy	2019	
2	ResNeXt-101 32x48d	85.4%	97.6%	829M	~	Exploring the Limits of Weakly Supervised Pretraining	2018	
3	ResNeXt-101 32x32d	85.1%	97.5%	466M	<b>✓</b>	Exploring the Limits of Weakly Supervised Pretraining	2018	





LeNet-5

Convolution networks

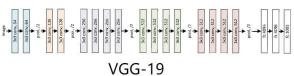






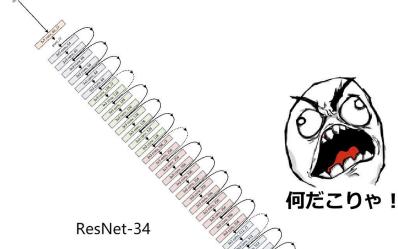
**AlexNet** 

This is getting complicated





Deep learning



#### Convolución

#### Ejemplos de convolución sobre imágenes

Input image



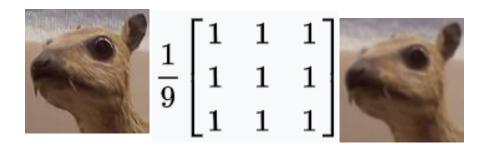
Convolution Kernel

$$\begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & 8 & -1 \\ -1 & -1 & -1 \end{bmatrix}$$

Feature map



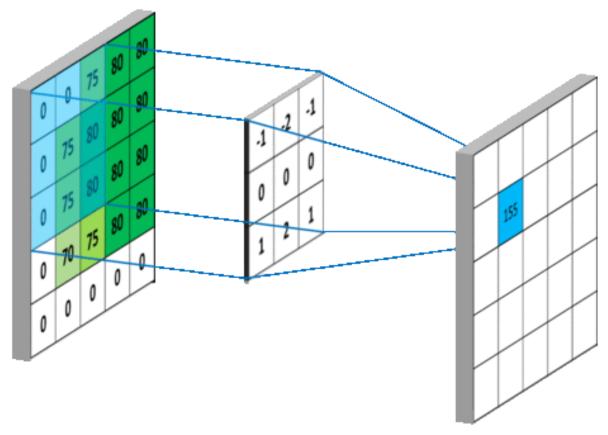
Detección bordes



Difuminado (Blur)

#### Convolución

- Operación básica:
  - Multiplicación elemento a elemento
  - Suma de las multiplicaciones
- •Para cada posible encaje del **kernel** (filtro) en la matriz de entrada:
  - Aplicar operación de convolución
  - Anotar el valor de salida en la matriz resultado
- Nota: esta operación es derivable

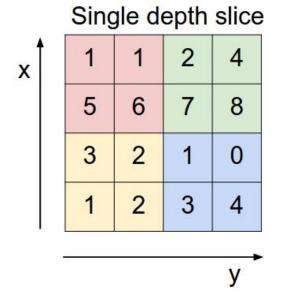


https://analyticsindiamag.com/convolutional-neural-network-image-classification-overview/

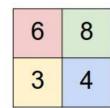
22

# Pooling (subsampling/downsampling)

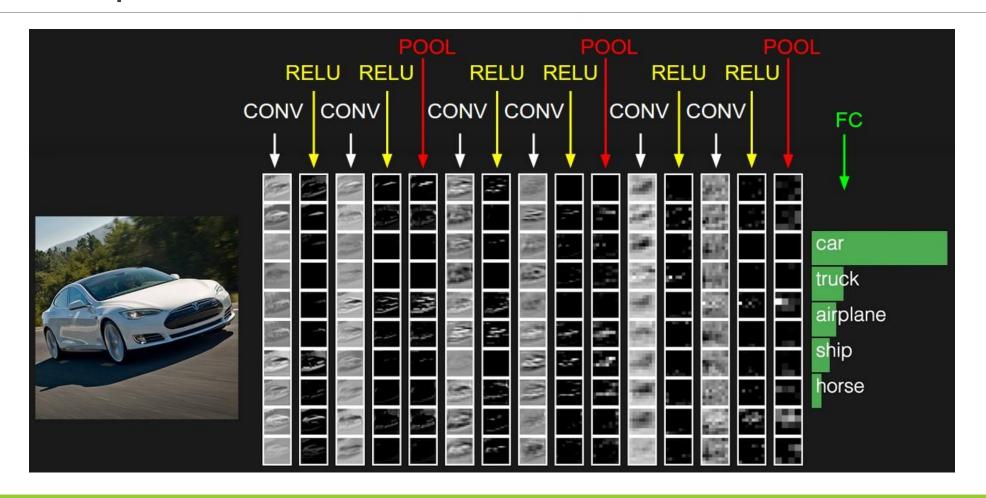
- •Capa que redimensiona espacialmente la representación
- •Es común insertarla periódicamente entre capas convolutivas
- •Operaciones típicas: MAX, AVG, SUM, L2, ...
- •Es derivable para propagación de gradientes.



max pool with 2x2 filters and stride 2



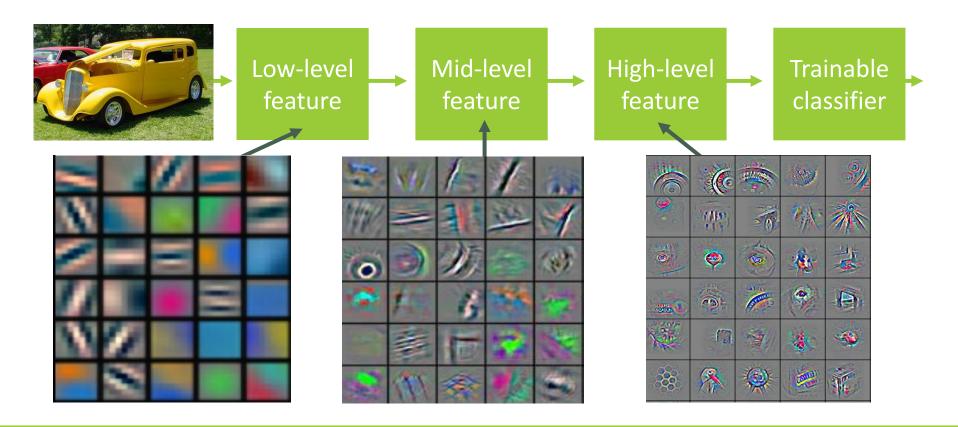
#### Interpretando redes convolucionales



WEBINAR DEEP LEARNING II

#### Interpretando redes convolucionales

Visualización de los filtros aprendidos por una red (ver aquí).



WEBINAR DEEP LEARNING II

#### Índice

- 1. Introducción a la regularización.
- 2. Redes neuronales convolucionales.
- 3. Ejercicio 1: nuestra primera red neuronal convolucional con Keras.
- 4. Hardware para Deep Learning.
- 5. Algunas redes neuronales profundas y transferencia de aprendizaje.
- 6. Ejercicio 2: transfer learning con Keras.

#### Índice

- 1. Introducción a la regularización.
- 2. Redes neuronales convolucionales.
- 3. Ejercicio 1: nuestra primera red neuronal convolucional con Keras.
- 4. Hardware para Deep Learning.
- 5. Algunas redes neuronales profundas y transferencia de aprendizaje.
- 6. Ejercicio 2: transfer learning con Keras.

### La trinidad del Deep Learning

#### Big Data Availability

New ML Techniques

**GPU** Acceleration



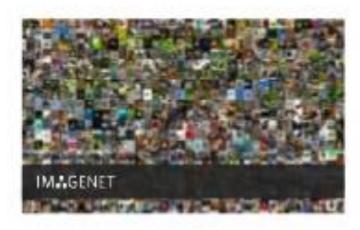
350 millions images uploaded per day



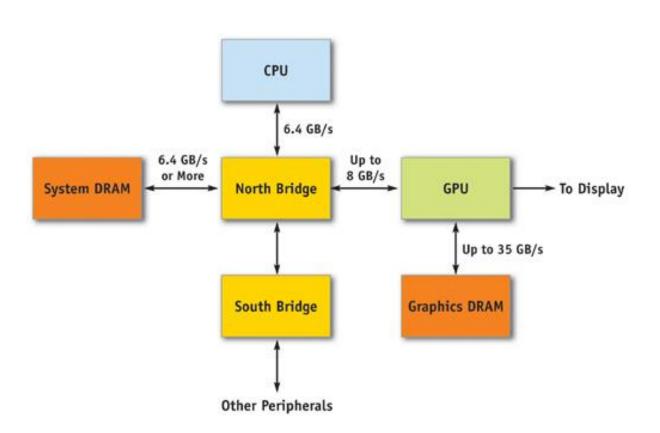
 Petabytes of customer data hourly



300 hours of video uploaded every minute









GTC2009: Cazadores de mitos mostrando CPU vs GPU





30

•GPU = Graphics Processing Unit (núcleo tarjeta gráfica).

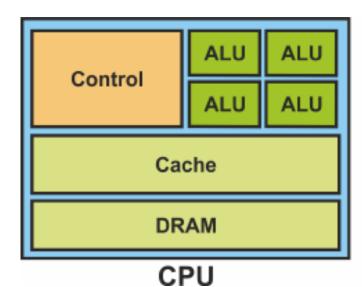
•Con el tiempo este procesador ha evolucionado y hoy en día se puede usar para cómputo paralelo, incluyendo del orden de cientos a miles de núcleos.

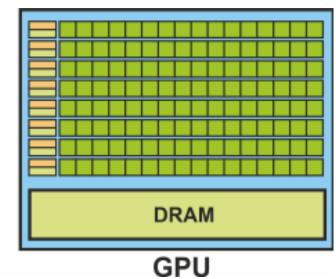
•CUDA cores (Streaming Processors): Los núcleos son más básicos que los de

una CPU, pero son muchos más!

•Muy buenos con cálculo matricial.

•Ahora incluyen núcleos especiales para Deep Learning: **Tensor cores** 





- Librerías para programar GPUs:
  - CUDA (de NVIDIA)
  - OpenCL (Chronos → NVIDIA, AMD, Intel...)
  - ROCm (de AMD), para soportar CUDA-like code
- •NVIDIA invirtió en Deep Learning desde el principio, y ahora ofrece un mayor soporte (todos los frameworks soportan de forma nativa GPUs mediante CUDA): CuDNN, CuBLAS, ...
- •OpenCL y ROCm (AMD) es soportado de manera experimental por algunos frameworks.





**OpenCL** 



**TPU** = Tensor Processing Unit

Chip introducido por Google en 2016 para Deep Learning.

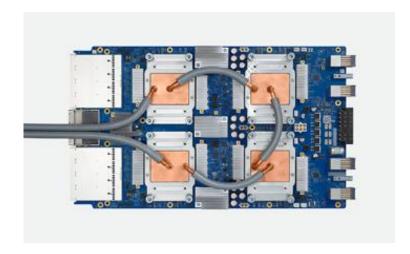
Especializados para acelerar cálculo tensorial (algebra lineal).

Uso desde TensorFlow y PyTorch

#### En fase **beta**:

- De Gigas a Tera Bytes de memoria.
- De cientos a miles de núcleos.

Disponible en Cloud: 8\$/hora



#### Índice

- 1. Introducción a la regularización.
- 2. Redes neuronales convolucionales.
- 3. Ejercicio 1: nuestra primera red neuronal convolucional con Keras.
- 4. Hardware para Deep Learning.
- 5. Algunas redes neuronales profundas y transferencia de aprendizaje.
- 6. Ejercicio 2: transfer learning con Keras.

### Clasificación de objetos

Tareas en visión por computador

Clasificación

Clasificación y localización

Detección de objetos

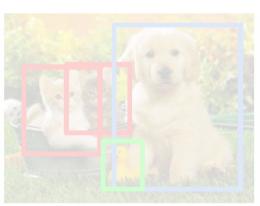
Segmentación de instancias



CAT



CAT



CAT, DOG, DUCK

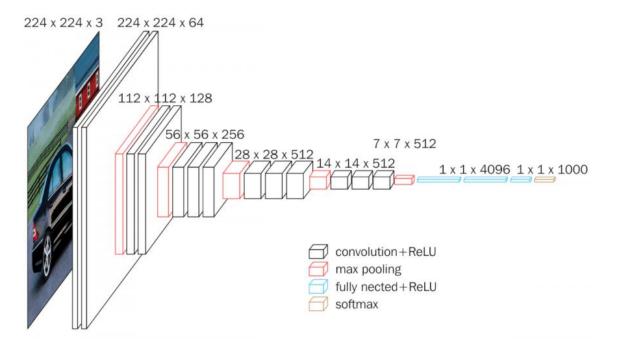


CAT, DOG, DUCK

Single objects Multiple objects

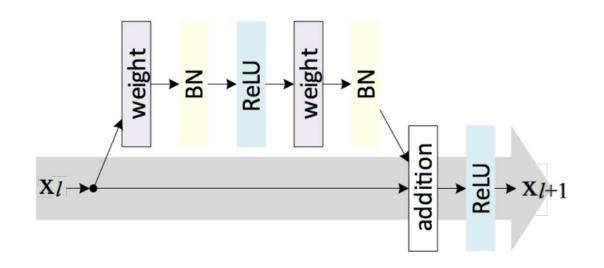
#### VGG

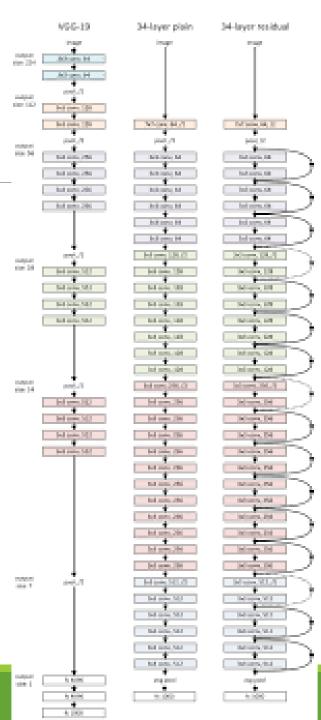
- Versión VGG16 y VGG19 (con 16 y 19 capas)
- Convolución 3x3 (con efectividad de 5x5)
- Pooling 2x2



#### ResNet

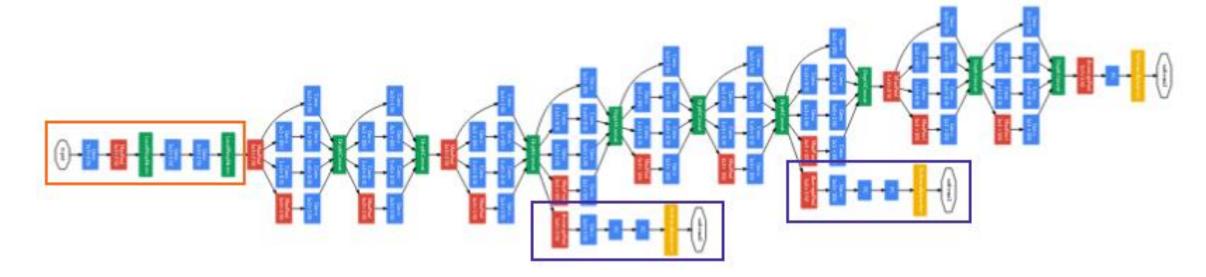
- Desarrollado en Microsoft Research en 2015
- Variantes: ResNet20, ResNet32, ResNet56...





# Inception

- Desarrollado en Google
- Versiones: GoogLeNet (Inception v1), v2, v3, v4...



# Comparativa

Year	CNN	Developed by	Place	Top-5 error rate	No. of parameters
1998	LeNet(8)	Yann LeCun et al			60 thousand
2012	AlexNet(7)	Alex Krizhevsky, Geoffrey Hinton, Ilya Sutskever	1st	15.3%	60 million
2013	ZFNet()	Matthew Zeiler and Rob Fergus	1st	14.8%	
2014	GoogLeNet(1 9)	Google	1st	6.67%	4 million
2014	VGG Net(16)	Simonyan, Zisserman	2nd	7.3%	138 million
2015	ResNet(152)	Kaiming He	1st	3.6%	

### Detección de objetos

Tareas en visión por computador

Clasificación

Clasificación y localización

Detección de objetos

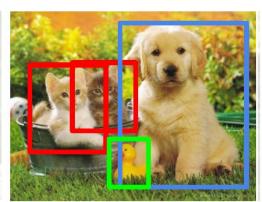
Segmentación de instancias



CAT



CAT



CAT, DOG, DUCK



CAT, DOG, DUCK

Single objects Multiple objects

#### R-CNN

- •R-CNN (2014): familia de modelos creados en Microsoft Research
- •Fast R-CNN (2015)
- Faster R-CNN (2016)
- •MASK R-CNN (segmentación de regiones)

#### R-CNN: Regions with CNN features

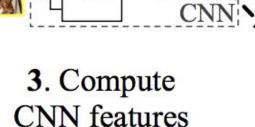
warped region



1. Input image



2. Extract region proposals (~2k)



4. Classify regions

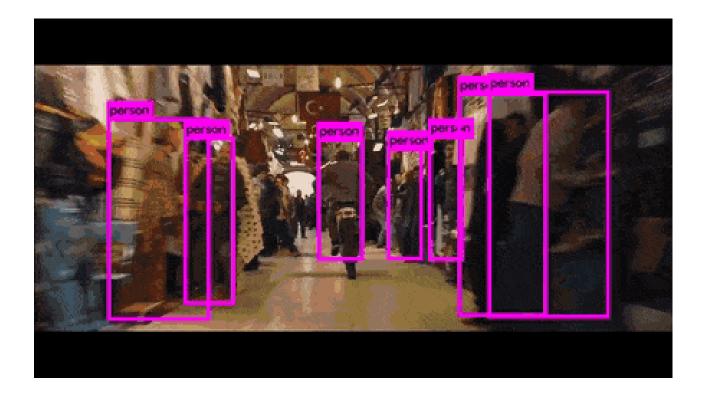
→ person? yes.

tvmonitor? no.

aeroplane? no.

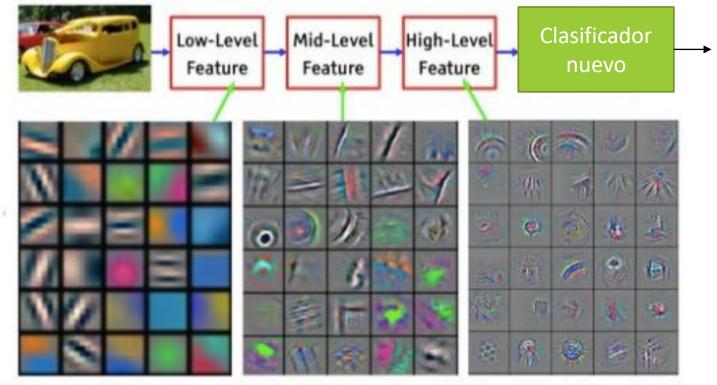
## YOLO (You Only Look Once, 2015)

•Más rápido que los R-CNN (hasta tiempo real), pero menos preciso



WEBINAR DEEP LEARNING II 42

# Transfer Learning en Deep Learning Convolutional Neural Network



(extracción de etiquetas)

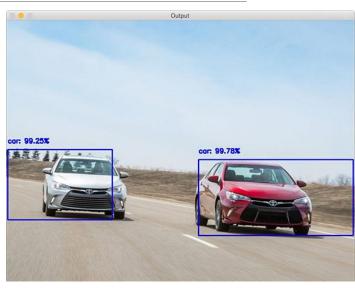
Extracción (automática) de etiquetas de películas:

- Metadatos imprecisos generado por humanos
- Extracción de información saliente usando machine learning
- Semántica de "alto nivel"

Idea: selección de etiquetas clave, representando el tema general

**Diferente** a la mayoría de tareas de reconocimiento de objetos o escenas:

- No nos interesa si en un vídeo aparece una escopeta
- Nos interesa saber si el video es de violencia, acción, etc.



Object detection: 2 cars vs

Movie tag: car chase

#### Diseño conceptual

#### Problemática:

- No existe un dataset para etiquetas
- Confección de uno desde cero y de forma manual
- No disponíamos de recursos computacionales ni de mucho tiempo (beca posdoctoral).

#### Solución: Transfer Learning para Fixed Feature Extractor

- Necesitamos un dataset "mediano"
- Inception-v3: Eliminada última capa, y añadida una de Dropout, ReLu y Softmax.

Conjunto de datos

- Vocabulario 50 etiquetas (con solapamiento)
- 700 imágenes/etiqueta

Action	Bomb explosion	Car chase
Destruction	Sword fight	Vehicle crash
Violence	Abduction	Heist
Adventure	Animal	Beach/Sea
Climbing	Desert	Hiking
Forest	Valleys/Hills	Children
Family	Club/Bar	Dance
Music	Wedding	College/Univ.
Hospital	Drinking	Food
Smoking	Exercise	Sports
Swimming	Glamor/Fashion	Nudity
Romance	Sex	Horror
Monster	Murder	Lab Experiment
Sci-fi	Super hero	Technology
Robot	Military	Police
Prison	War	Weapon
Animation	Drama	_

#### Resultados en fotogramas individuales



Military, action, weapon, war



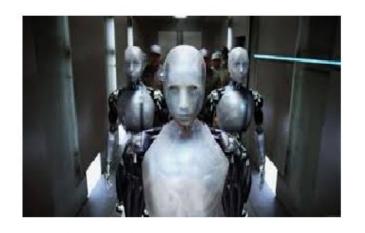
Violence, destruction, bomb explosion, action, car crash



Sex, nudity, romance, modeling



Hiking, adventure, nature, forest, valleys, hills, climbing



Sci-fi, super hero, robot, action



Violence, sci-fi, action, horror

#### Experimentación

#### Problemática:

No hay un ground truth, o marco de referencia

#### Realización de 3 experimentos subjetivos:

- Llevados a cabo en el cine del Fraunhofer IIS
- Muestra de 10 tráilers de películas
- 10 voluntarios distintos en cada uno

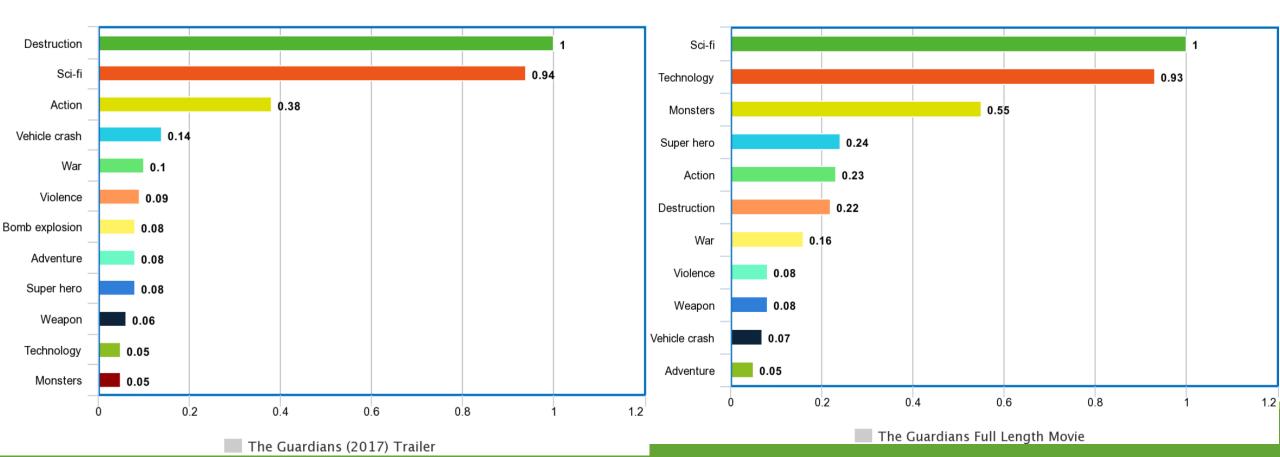
#### **Experiments:**

- Tags rating: Mean Opinion Score of 84.3%
- Tags rating w.r.t. relevancy and strength: Mean Opinion Score of 77.8%
- Tags matching (used as ground truth): F1 Score = 0.75%



Experimentación (tráiler vs película completa)

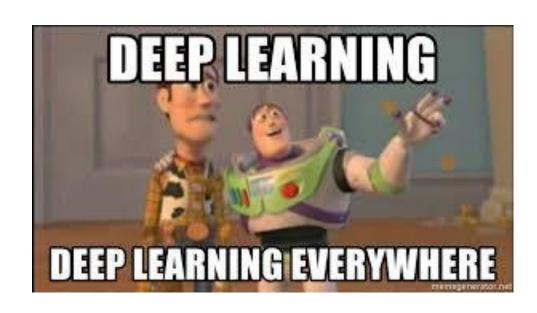
- Trailer duration: 2 min, 26 sec, Processing time: 17sec
- Full length movie duration: 1 hr, 24 min, Processing time: 10 min



#### Índice

- 1. Introducción a la regularización.
- 2. Redes neuronales convolucionales.
- 3. Ejercicio 1: nuestra primera red neuronal convolucional con Keras.
- 4. Hardware para Deep Learning.
- 5. Algunas redes neuronales profundas y transferencia de aprendizaje.
- 6. Ejercicio 2: transfer learning con Keras.

## Fin... por ahora...





WEBINAR DEEP LEARNING II 5

## Stay tuned

- Ponerte en contacto con IEEESBUS: <u>ieeesbus@gmail.com</u>
- Listas de distribución interesantes:
  - GPU computing en la US: https://listasvol.us.es/mailman/listinfo/gpucomputing
  - IA+ML en la US: <a href="https://listas.us.es/mailman/listinfo/iaml">https://listas.us.es/mailman/listinfo/iaml</a>
- Mismos recursos que en la sesión 1