

Introducción al Deep Learning con Python

Parte 2

MIGUEL ÁNGEL MARTÍNEZ DEL AMOR

DEPARTAMENTO CIENCIAS DE LA COMPUTACIÓN E INTELIGENCIA ARTIFICIAL

UNIVERSIDAD DE SEVILLA

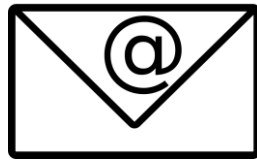


About me

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



www.cs.us.es/~mdelamor



mdelamor@us.es



[@miguelamda](https://twitter.com/miguelamda)



[miguelamda](https://github.com/miguelamda)



[Research Group on Natural Computing](#)



[DeepKnowledge](#)



DEEP
LEARNING
INSTITUTE

[NVIDIA Deep Learning Institute](#)

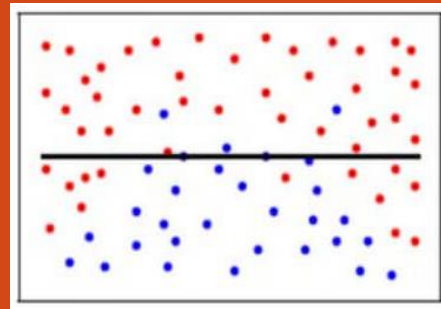
Índice

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.

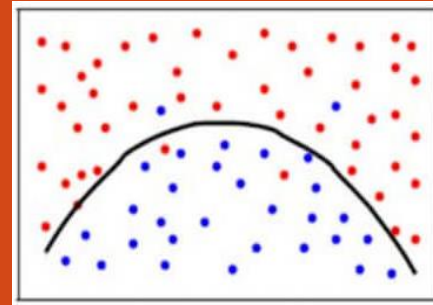
Índice

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.

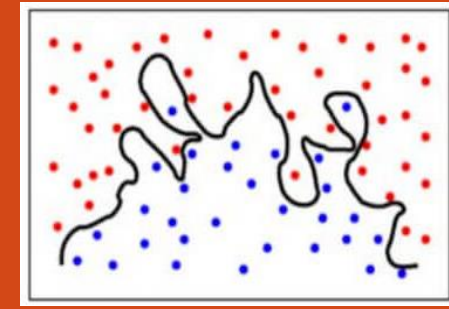
Problemas de rendimiento



Underfitting



Correcto



Overfitting

Entrenamiento

Test

Malo

Malo

Bueno

Bueno

Muy bueno

Malo

Problemas de rendimiento



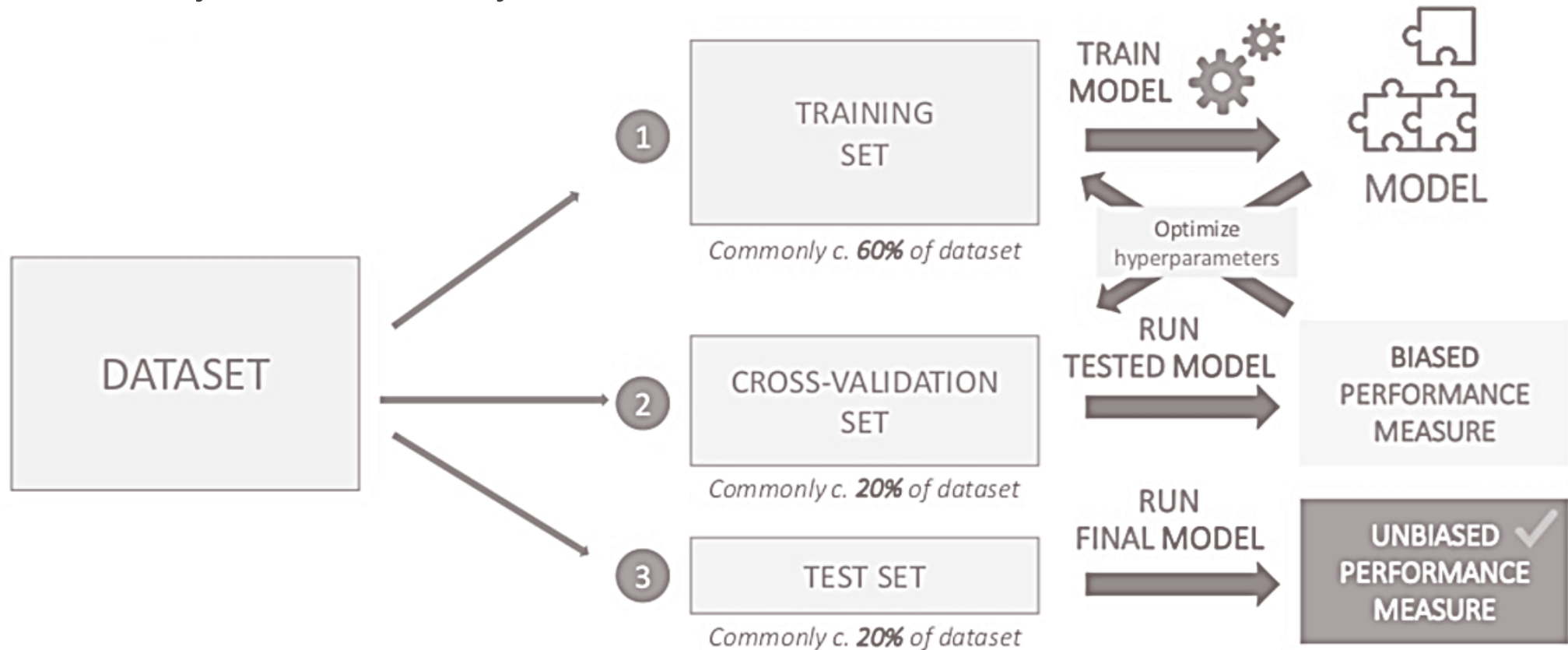
Necesidad de regularización

Técnicas para atacar el sobreajuste (overfitting) son:

- **Dataset:**
 - **Aumentar** la cantidad de datos
 - **Simplificar** los datos, reduciendo el número de características:
 - Manualmente
 - Técnicas de reducción de dimensionalidad (PCA, t-SNE, ...)
- **Modelo (regularización):**
 - Mantenemos todas las características de los datos
 - Reducir los valores de los parámetros del modelo
 - Funciona bien cuando tenemos muchas características y todas aportan un poco a predecir

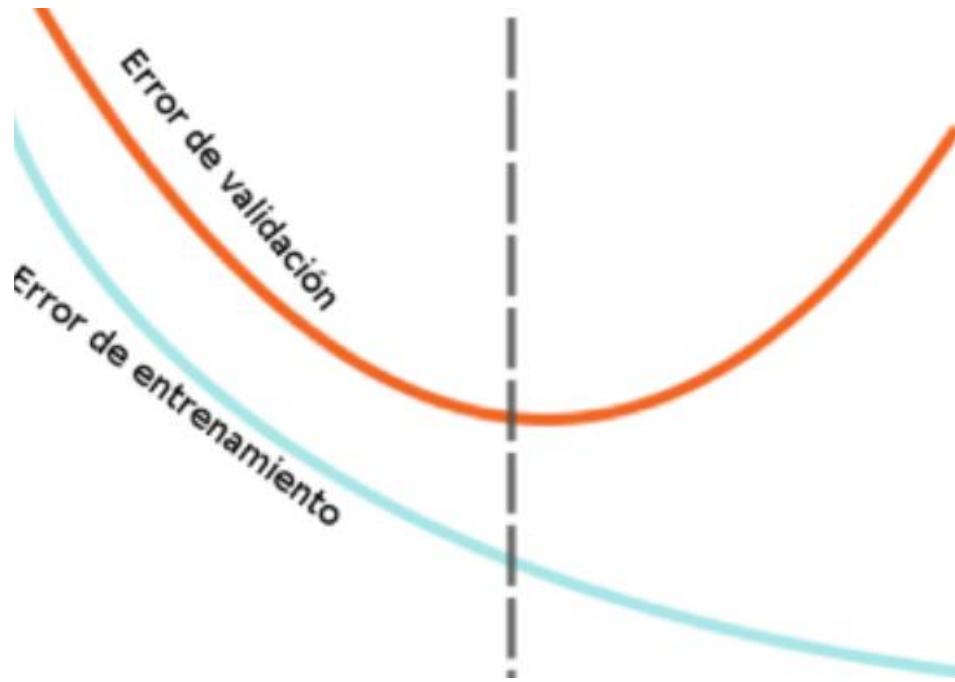
Early stopping

Partir el conjunto en 3 subconjuntos:



Early stopping

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

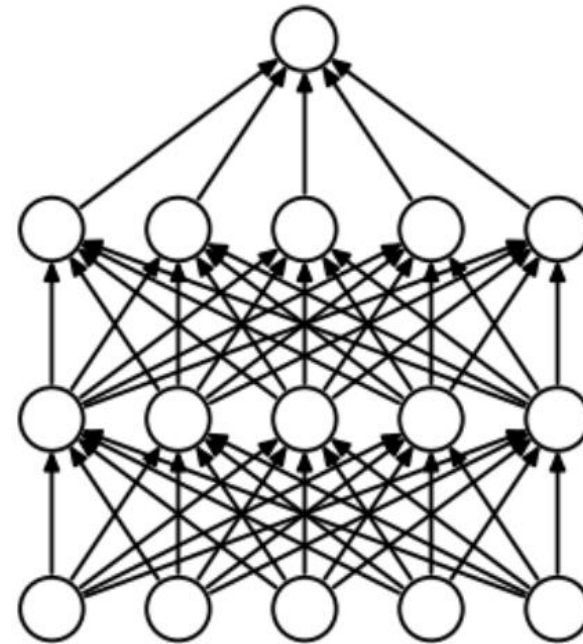


Dropout

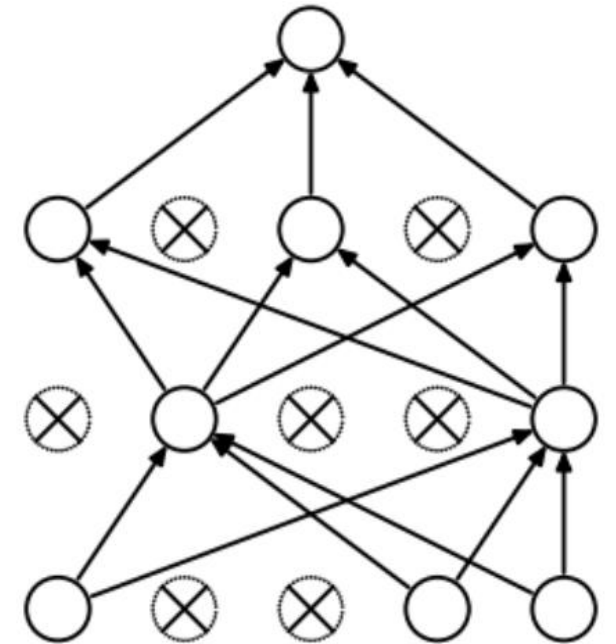
Idea: aleatoriamente **poner a cero** algunas neuronas en la propagación hacia adelante **Hiperparámetro: p**

- Probabilidad de poner a cero

[[Srivastava et al 2014](#)]



(a) Standard Neural Net

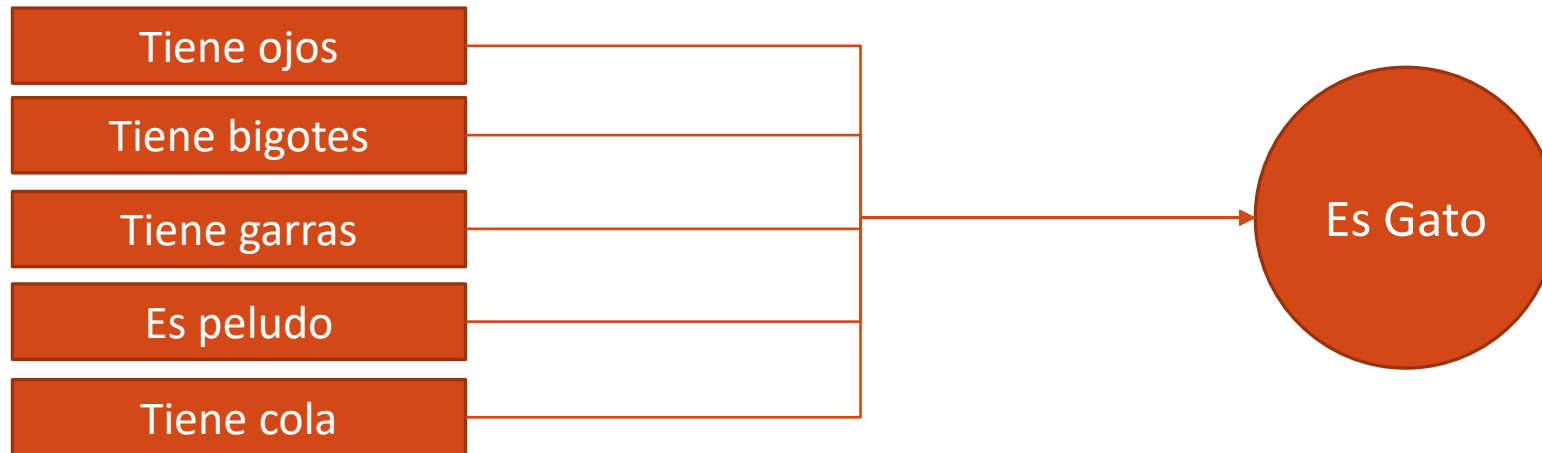


(b) After applying dropout.

Dropout

Fuerza a la red tener una representación más redundante

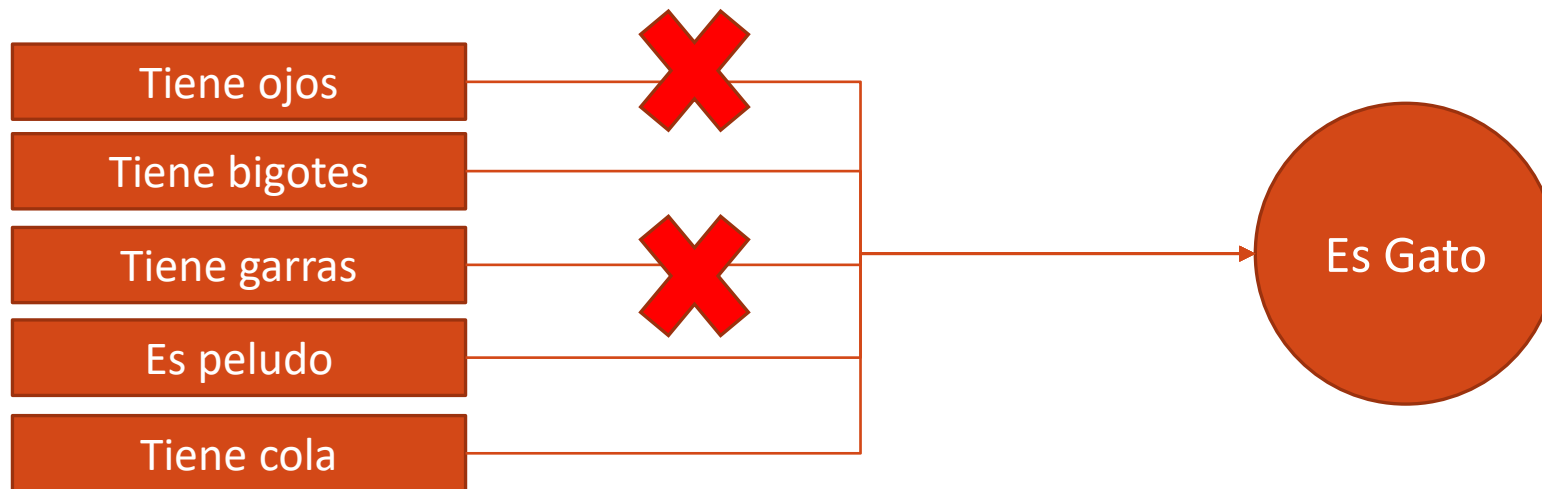
- La red encuentra otros “caminos” dentro de la red para llegar a la misma conclusión



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

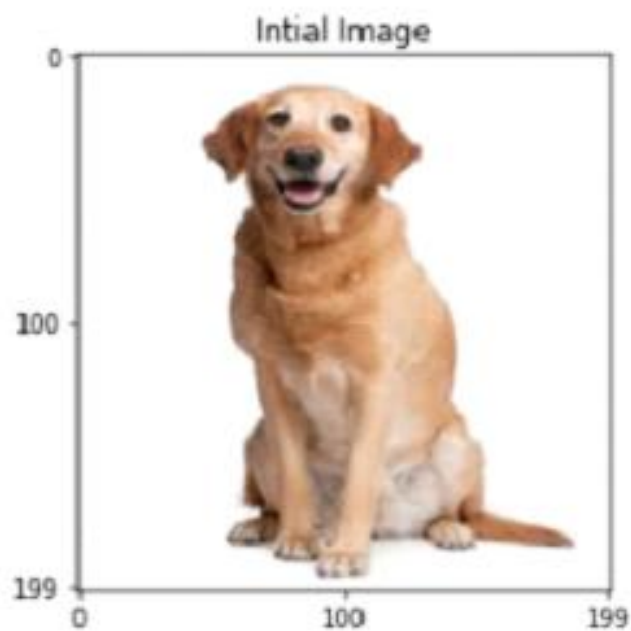


Aumentado de datos

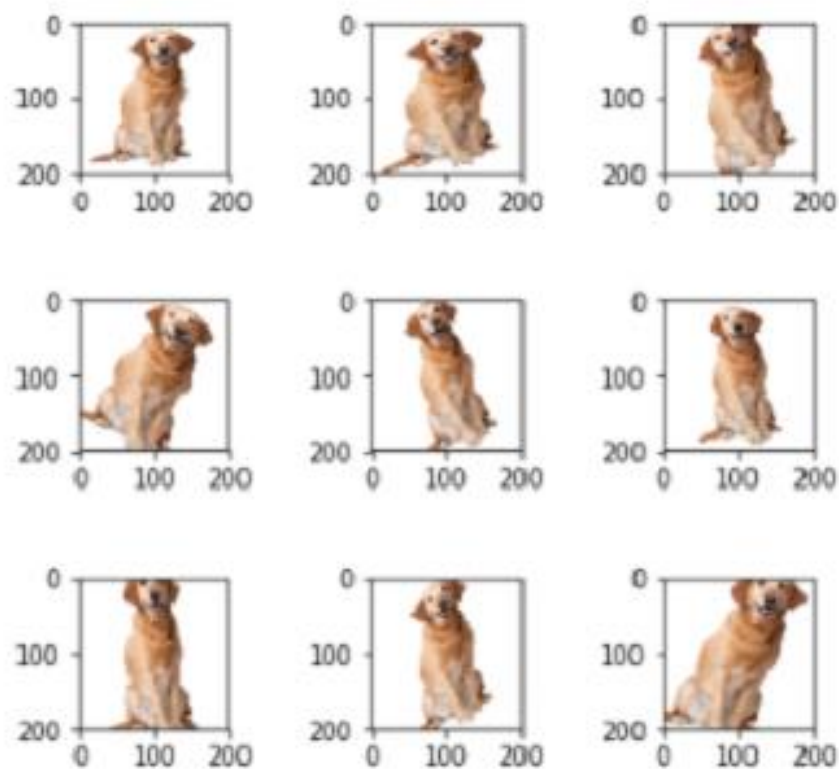
Transformaciones típicas: mirroring, cropping



Data augmentation



Augmented Images

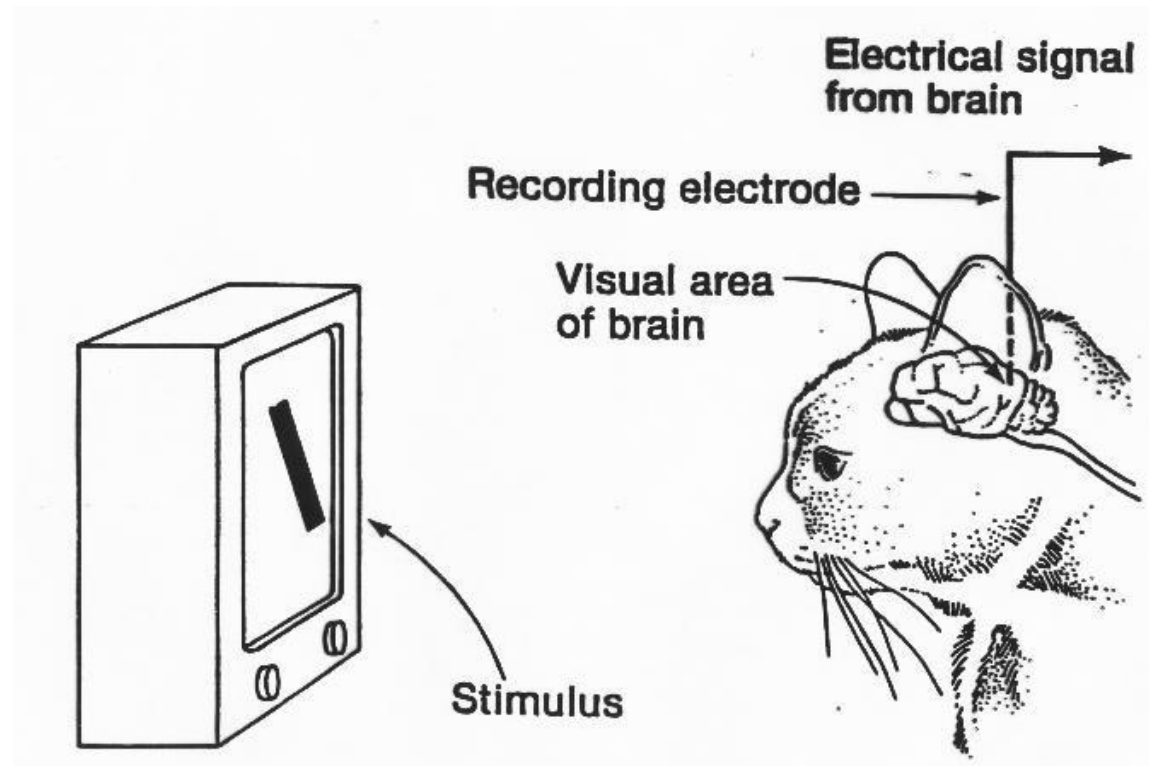


Índice

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

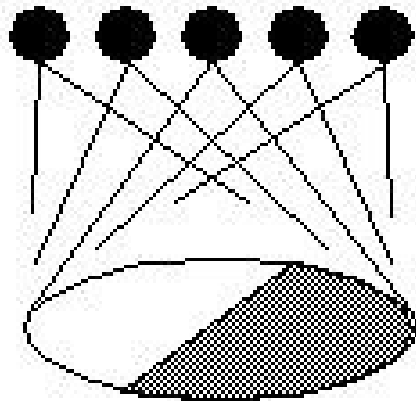


El origen

El experimento [Hubel & Wiesel](#) 1959, 1962, 1968

Hubel & Wiesel

topographical mapping

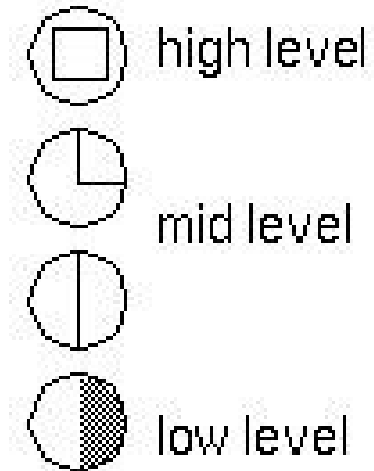
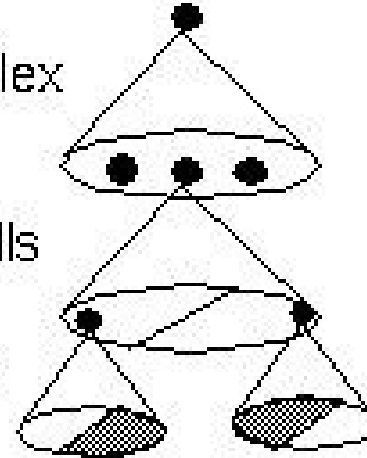


featural hierarchy

hyper-complex cells

complex cells

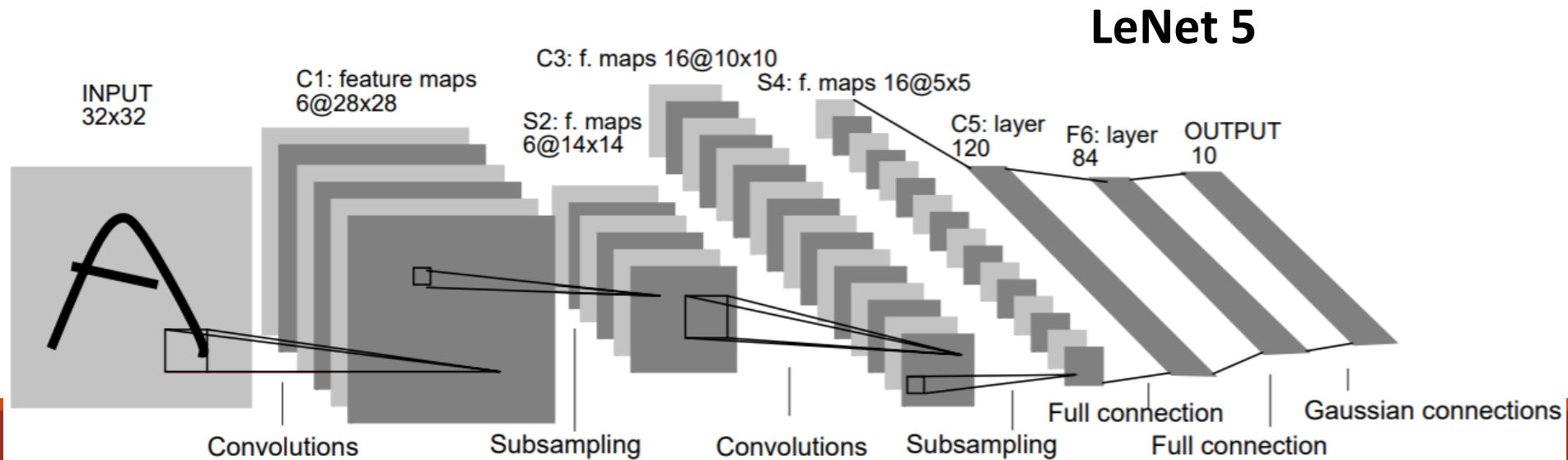
simple cells



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 [1993](#).
- Entrenado con **backpropagation**.

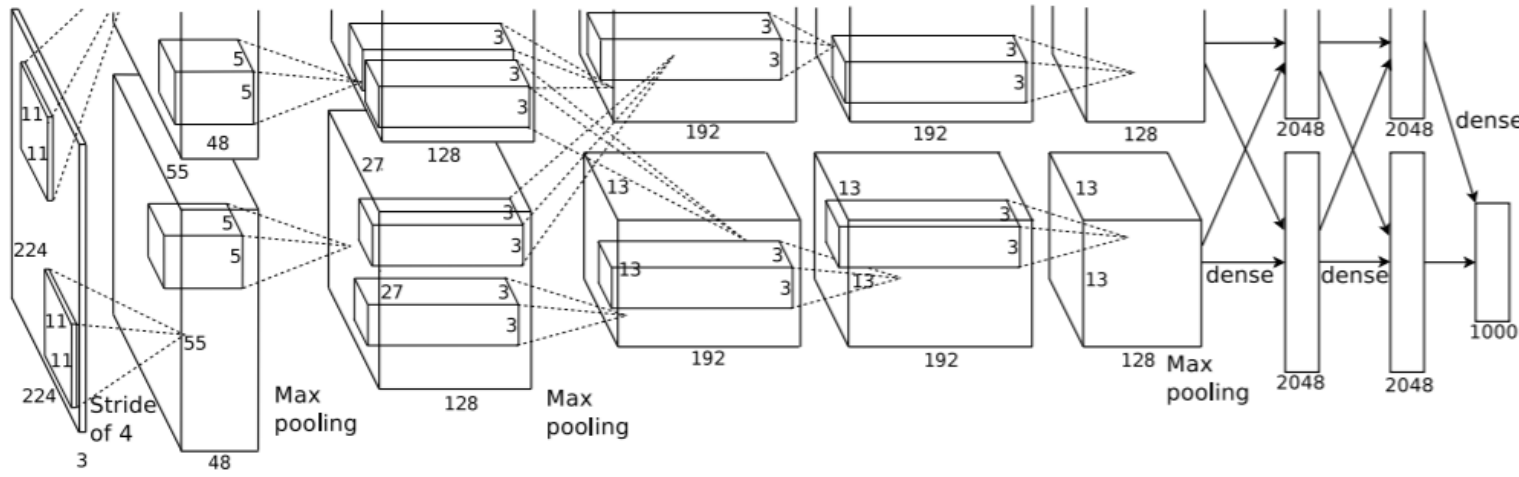


El gran salto

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

- Entrenado sobre ImageNet (10⁶ imágenes, 1000 categorías)
- Usa ReLU (LeNet 5 usa tanh) y dropout
- Más profundo
- Uso de GPUs (6 días)

AlexNet

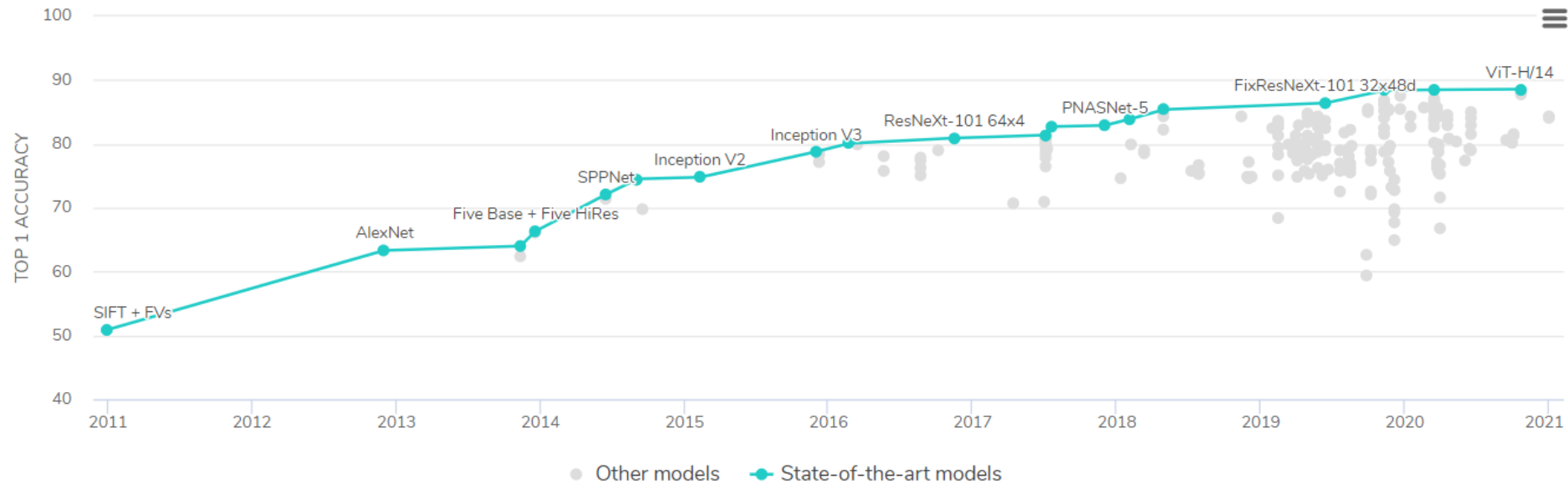


IMAGENET

Desde entonces...

Tendencia

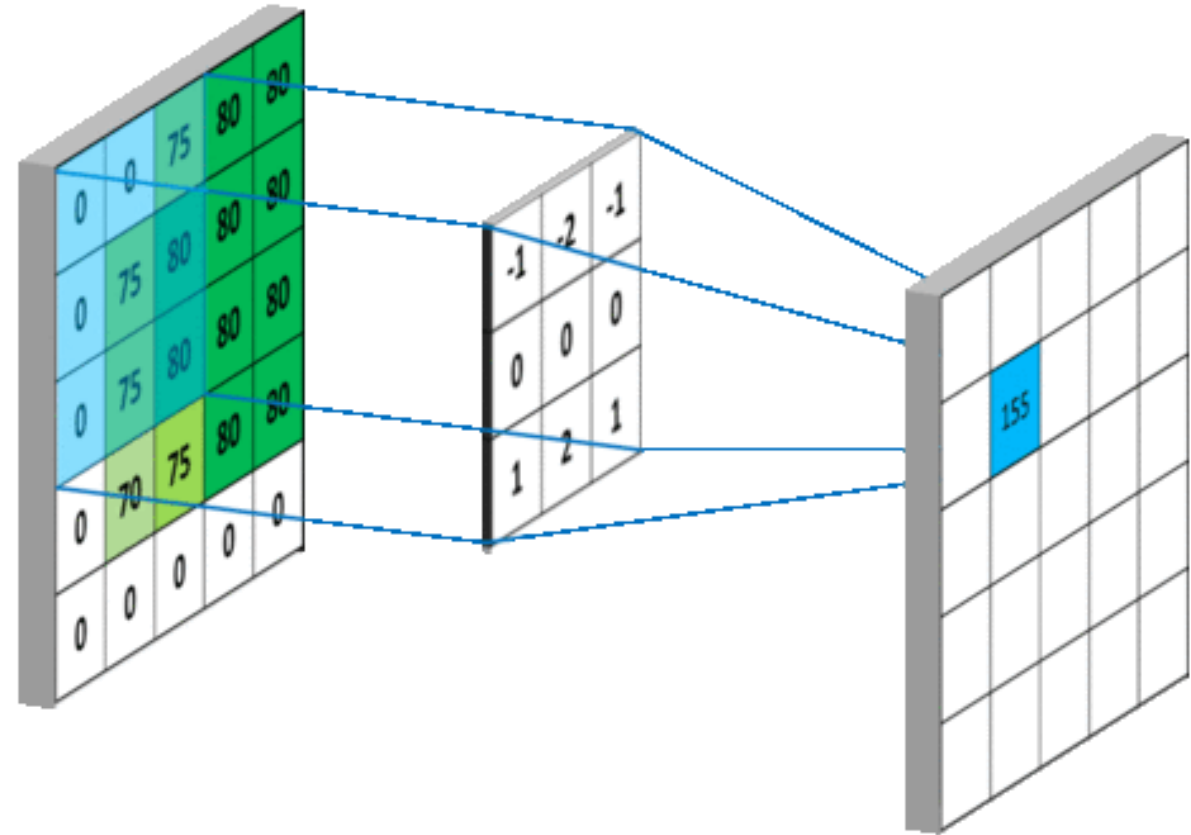
Image Classification on ImageNet



<https://paperswithcode.com/sota/image-classification-on-imagenet>

Convolución

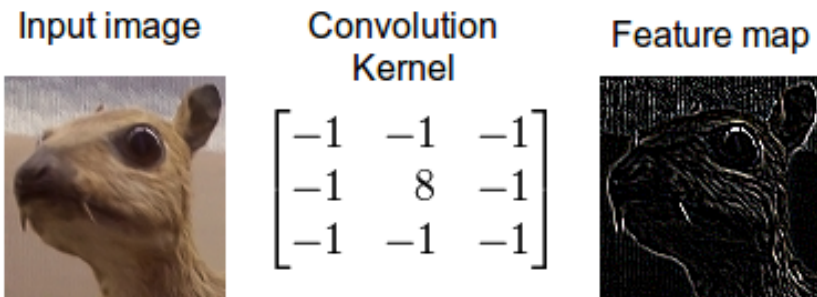
- Operación básica:
 - Multiplicación elemento a elemento
 - Suma de las multiplicaciones
- Para cada posible encaje del **kernel (filtro)** en la matriz de entrada:
 - Aplicar operación de convolución
 - Anotar el valor de salida en la matriz resultado
- Es **derivable** para propagación de gradientes.



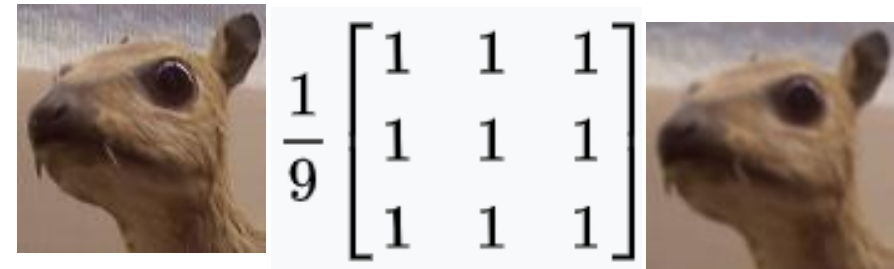
<https://analyticsindiamag.com/convolutional-neural-network-image-classification-overview/>

Convolución

Ejemplos de convolución sobre imágenes



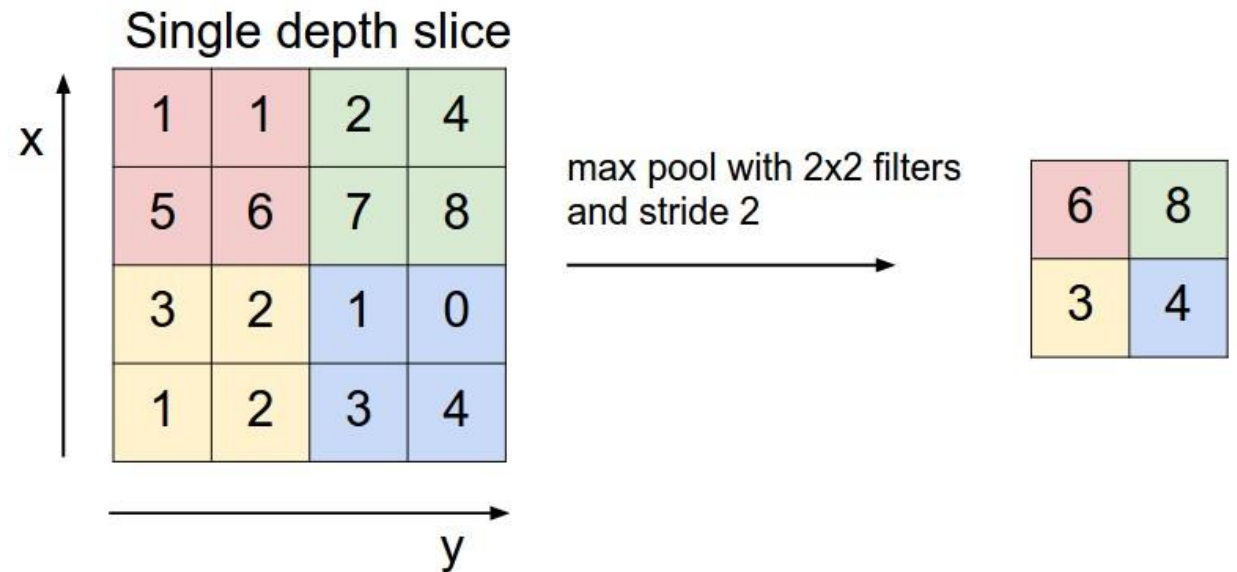
Detección bordes



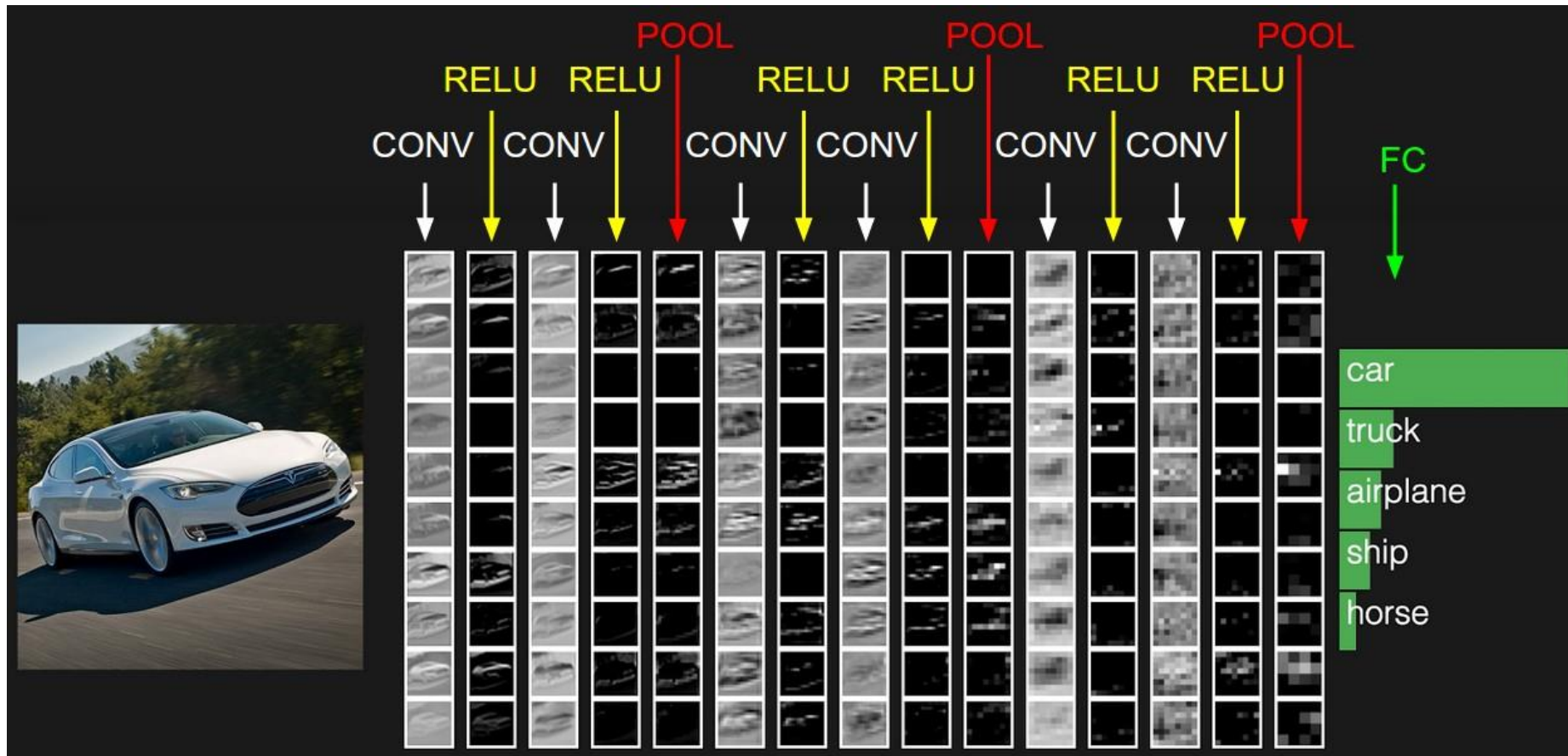
Difuminado (Blur)

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.

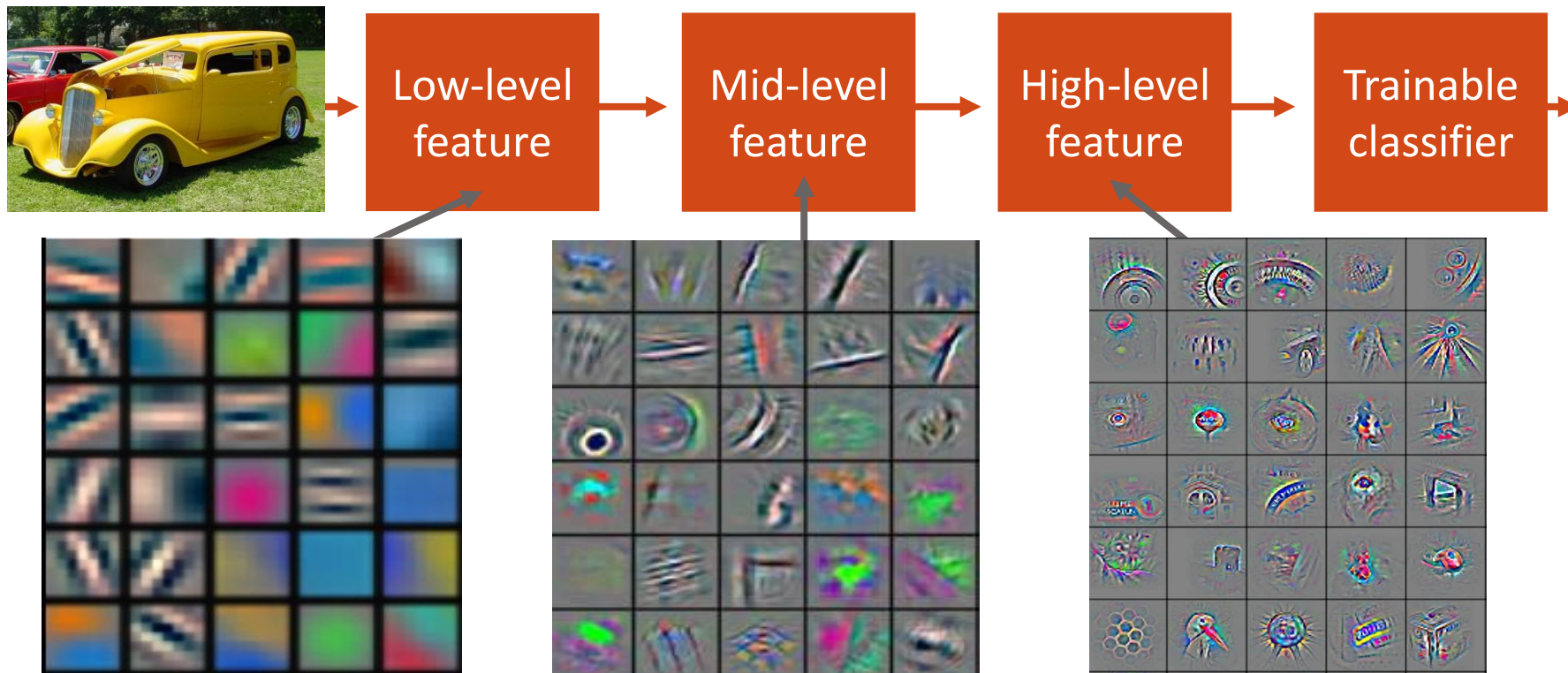


Interpretando redes convolucionales



Interpretando redes convolucionales

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



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

facebook

350 millions
images uploaded
per day

Walmart ✱

2.5 Petabytes of
customer data
hourly

You Tube

300 hours of video
uploaded every
minute

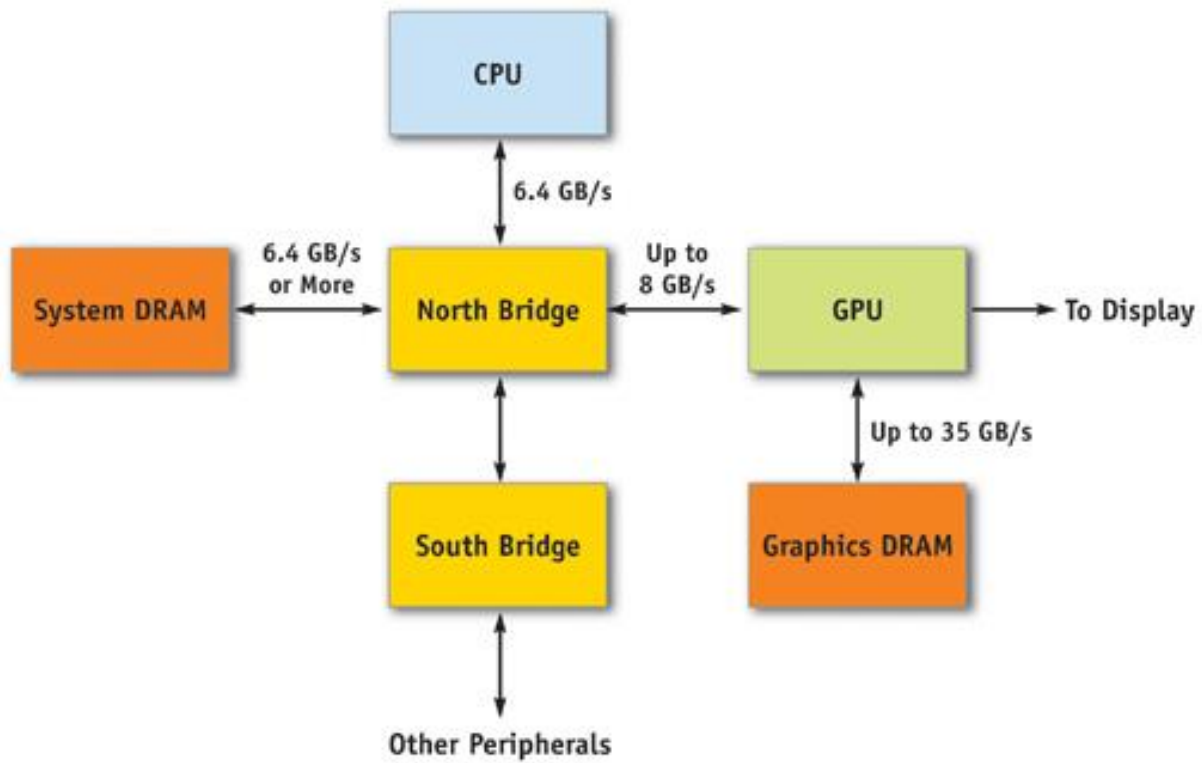
New ML Techniques



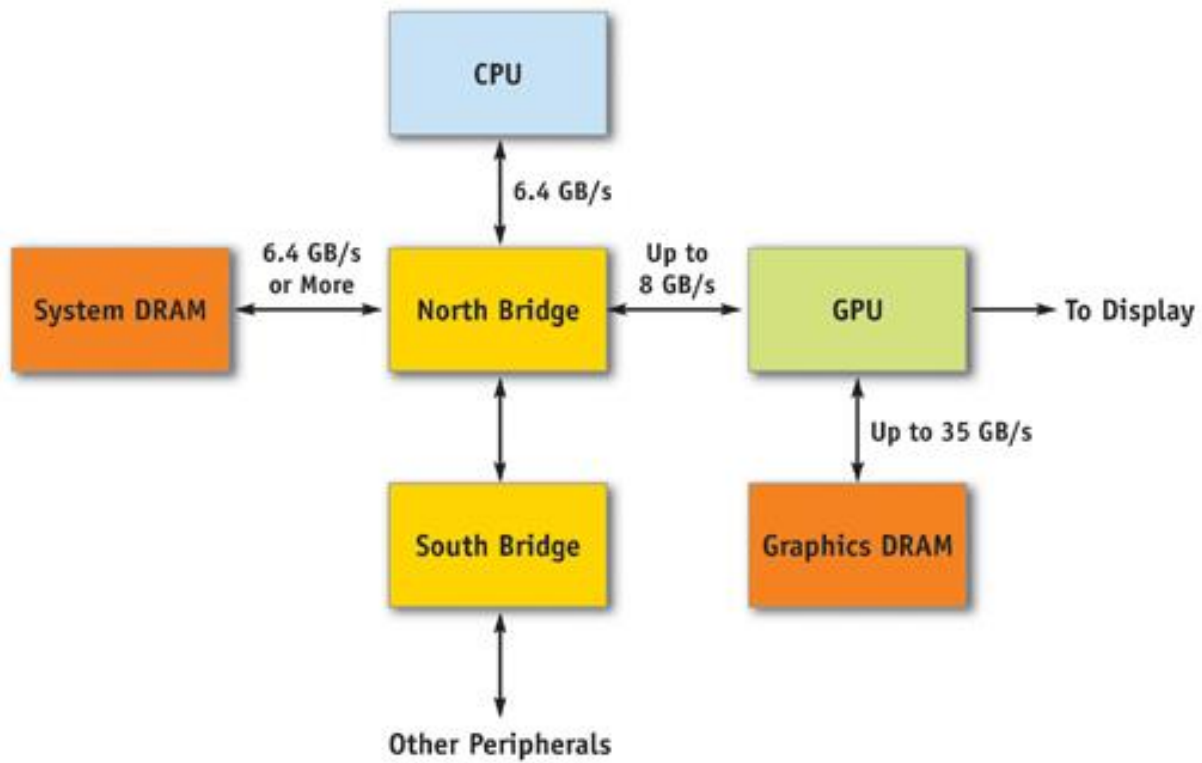
GPU Acceleration



Hardware paralelo: GPUs



Hardware paralelo: GPUs



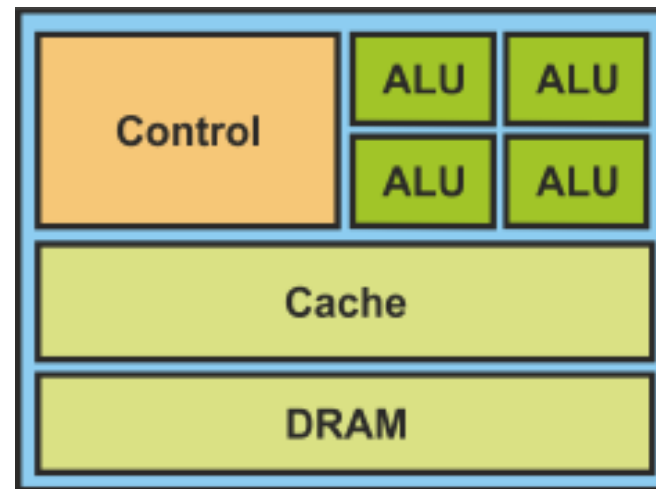
Hardware paralelo: GPUs

GTC2009: Cazadores de mitos mostrando CPU vs GPU

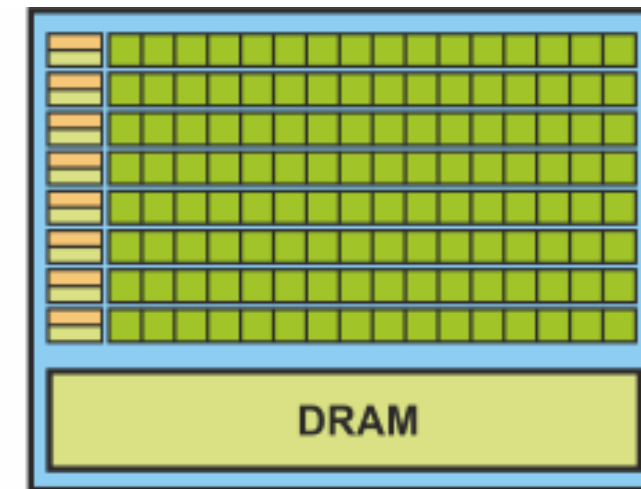


Hardware paralelo: GPUs

- **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**



CPU



GPU

Hardware paralelo: GPUs

- Librerías para programar GPUs:
 - **CUDA** (de NVIDIA)
 - **OpenCL** (Chronos → NVIDIA, AMD, Intel...), ahora **SYCL**
 - **ROCm** (de AMD), **HIP** para traducir 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.



Hardware paralelo: TPUs

TPU = Tensor Processing Unit

Chip introducido por Google en 2016 para Deep Learning.

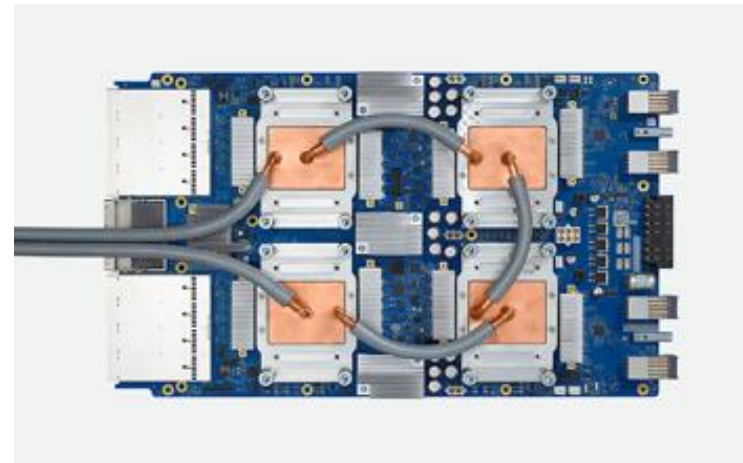
Especializados para acelerar cálculo tensorial (álgebra lineal).

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



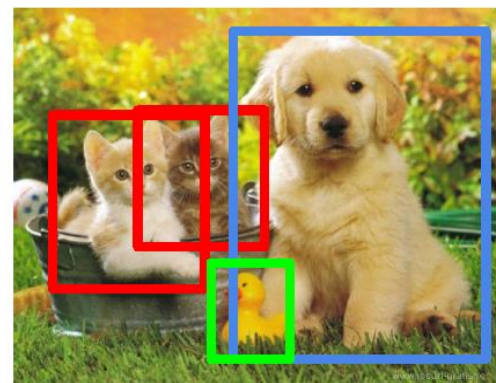
CAT

**Clasificación
y localización**



CAT

**Detección de
objetos**



CAT, DOG, DUCK

**Segmentación
de instancias**



CAT, DOG, DUCK

Single object

Multiple objects

Clasificación de objetos

Tareas en **visión por computador**

Clasificación



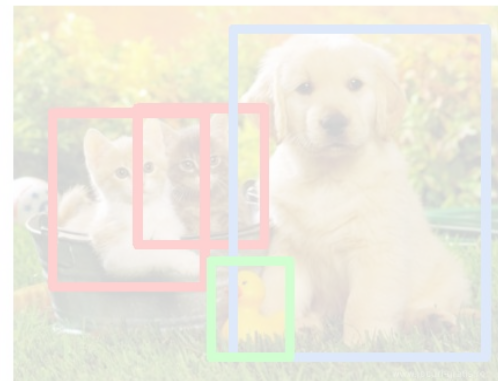
CAT

Clasificación
y localización



CAT

Detección de
objetos



CAT, DOG, DUCK

Segmentación
de instancias



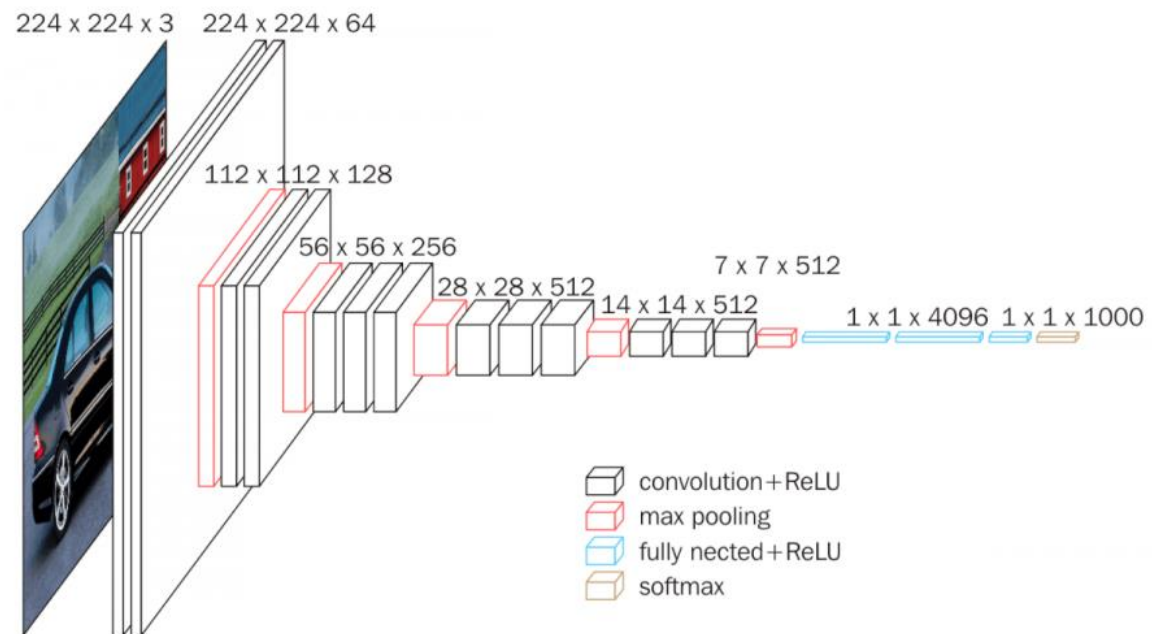
CAT, DOG, DUCK

Single object

Multiple objects

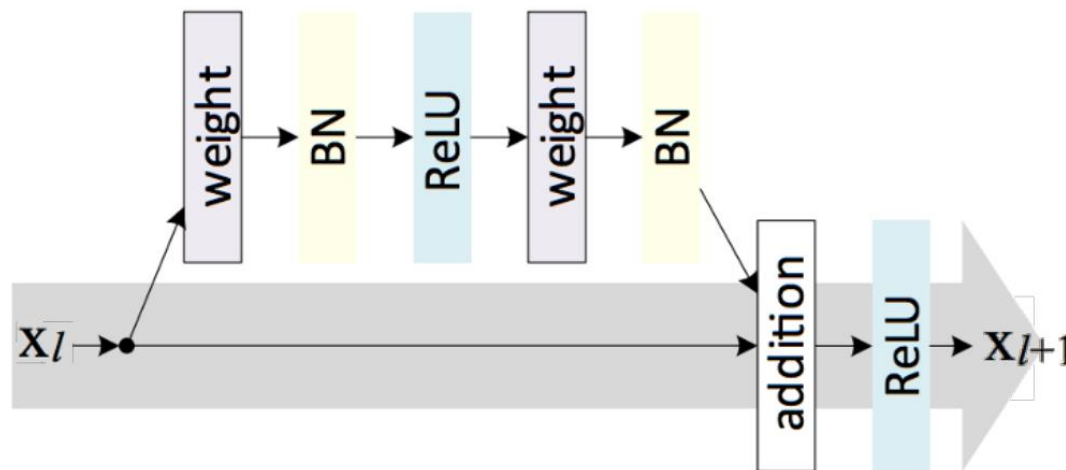
VGG

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



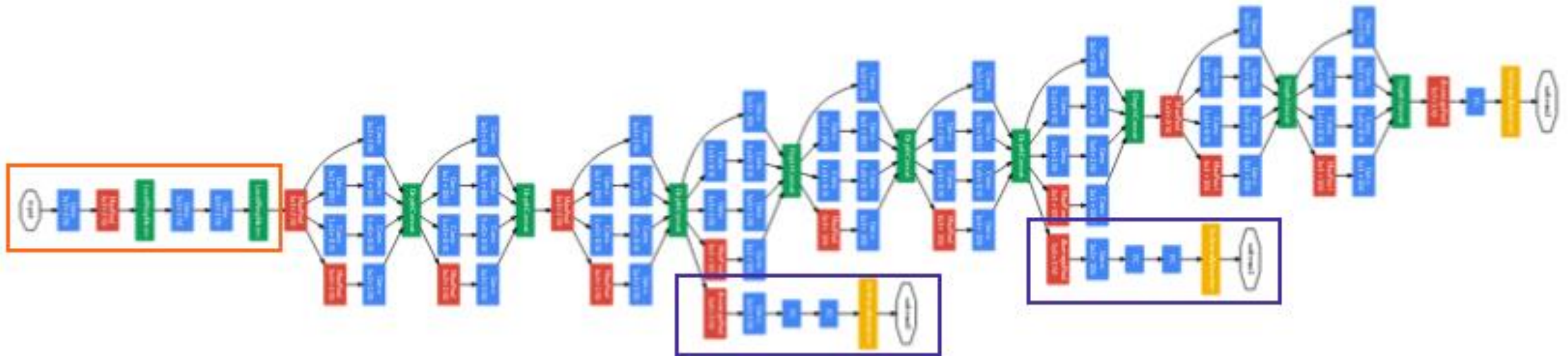
ResNet

- 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(19)	Google	1st	6.67%	4 million
2014	VGG Net(16)	Simonyan, Zisserman	2nd	7.3%	138 million
2015	<u>ResNet(152)</u>	Kaiming He	1st	3.6%	

Detección de objetos

Tareas en **visión por computador**

Clasificación



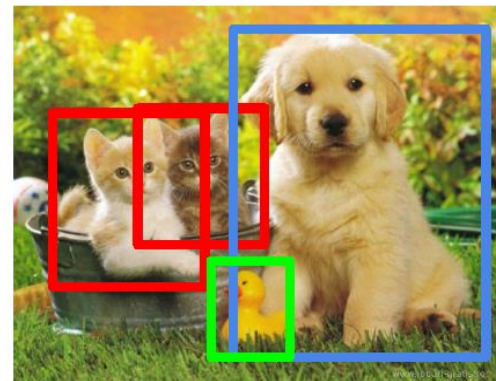
CAT

**Clasificación
y localización**



CAT

**Detección de
objetos**



CAT, DOG, DUCK

**Segmentación
de instancias**



CAT, DOG, DUCK

Single object

Multiple objects

Detección de objetos

Tareas en **visión por computador**

Clasificación



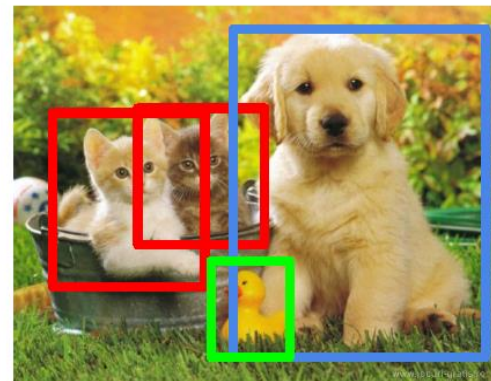
CAT

Clasificación
y localización



CAT

**Detección de
objetos**



CAT, DOG, DUCK

Segmentación
de instancias



CAT, DOG, DUCK

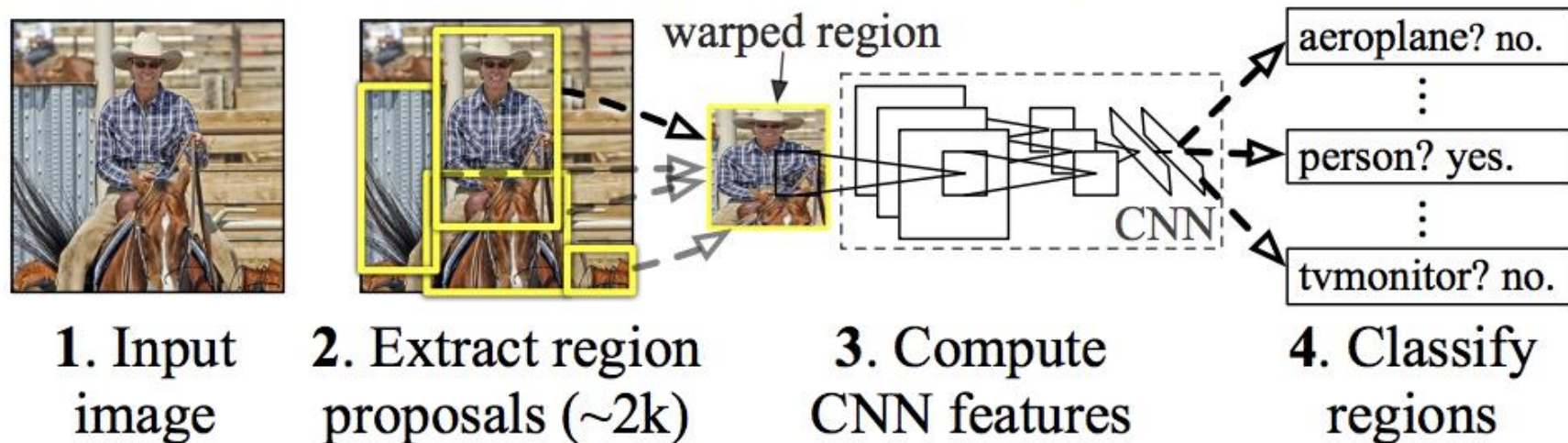
Single object

Multiple objects

R-CNN

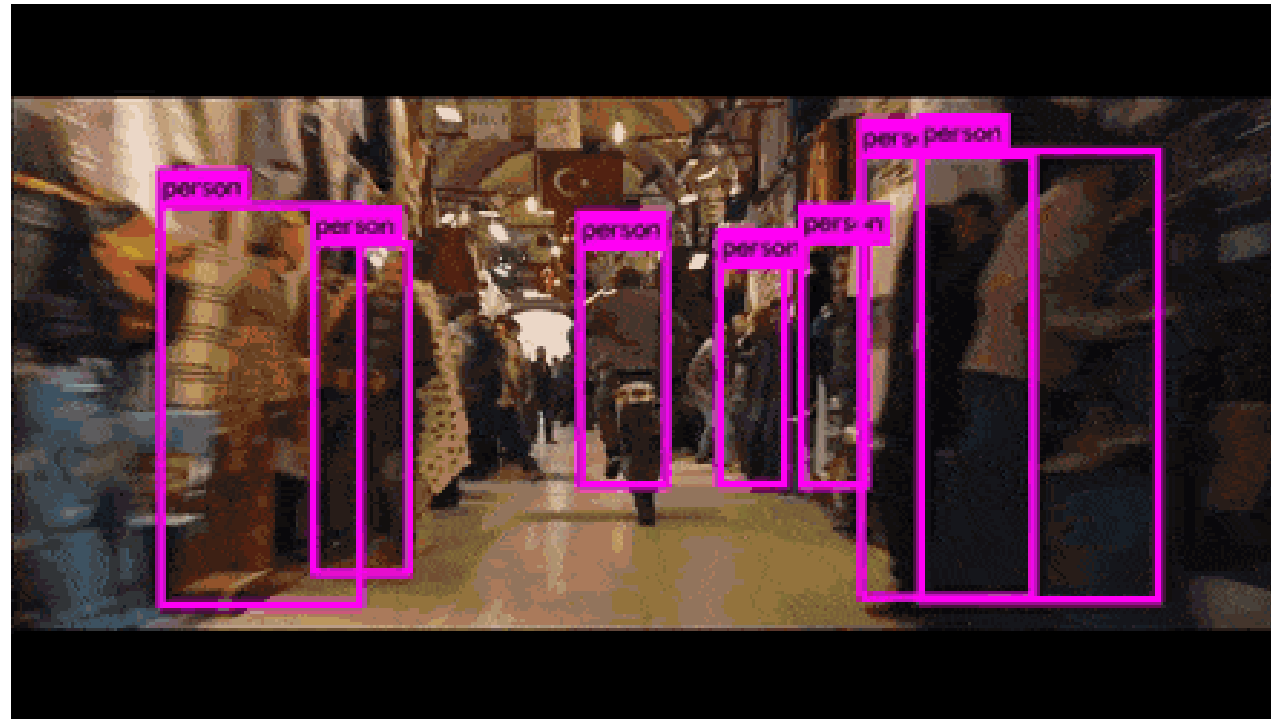
- **R-CNN** (2014): familia de modelos creados en Microsoft Research
- **Fast R-CNN** (2015)
- **Faster R-CNN** (2016)
- **MASK R-CNN** (segmentación de regiones)

R-CNN: *Regions with CNN features*



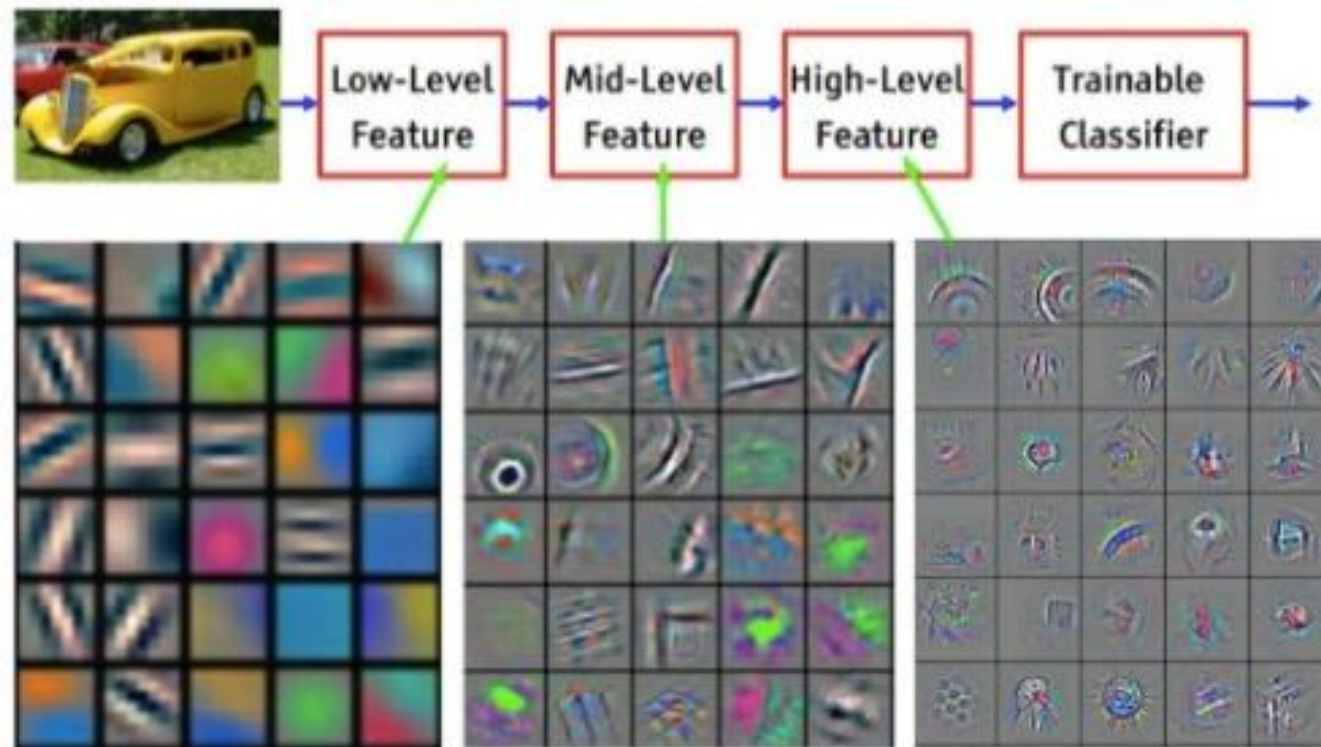
YOLO (*You Only Look Once*, 2015)

- Más rápido que los R-CNN (hasta tiempo real), pero menos preciso
- Infieren los bounding boxes mediante regresión (donde es probable que haya un objeto)



Transfer Learning en Deep Learning

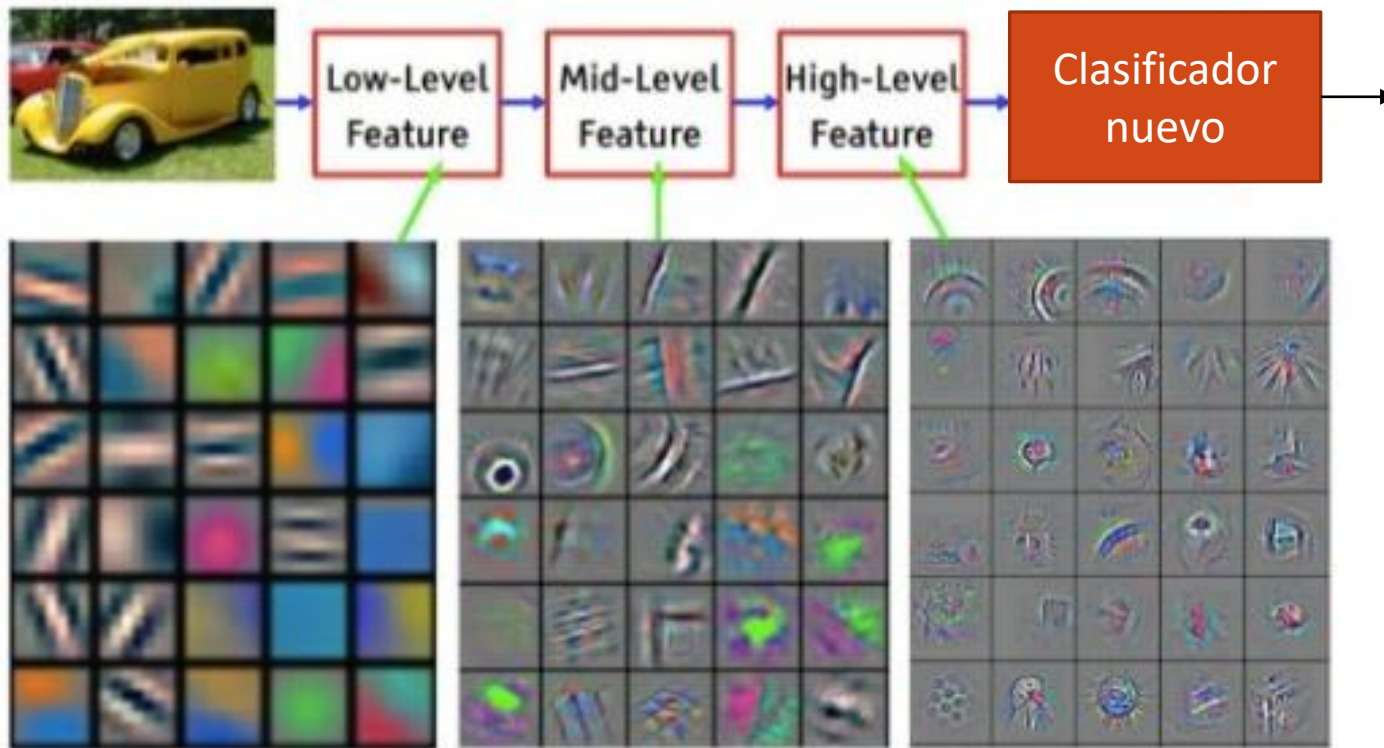
Convolutional Neural Network



Feature visualization of convolutional net trained on ImageNet from [Zeiler & Fergus 2013]

Transfer Learning en Deep Learning

Convolutional Neural Network



Feature visualization of convolutional net trained on ImageNet from [Zeiler & Fergus 2013]

Ejemplo: Tag extraction

(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.

<https://doi.org/10.1109/ACCESS.2019.2963535>

Ejemplo: Tag extraction

(extracción de etiquetas)

Extracción (automática) de etiquetas de películas:

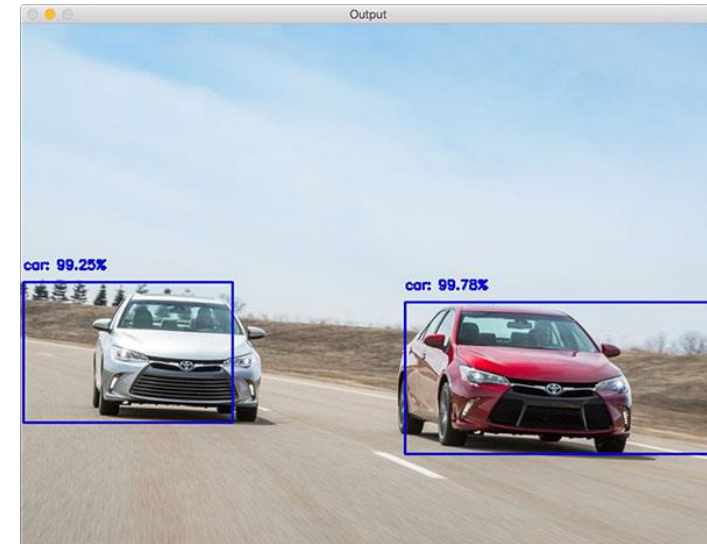
- *Metadatos imprecisos* generado por humanos
- Extracción de *información saliente* usando machine learning
- *Semántica* de “alto nivel”

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.

<https://doi.org/10.1109/ACCESS.2019.2963535>



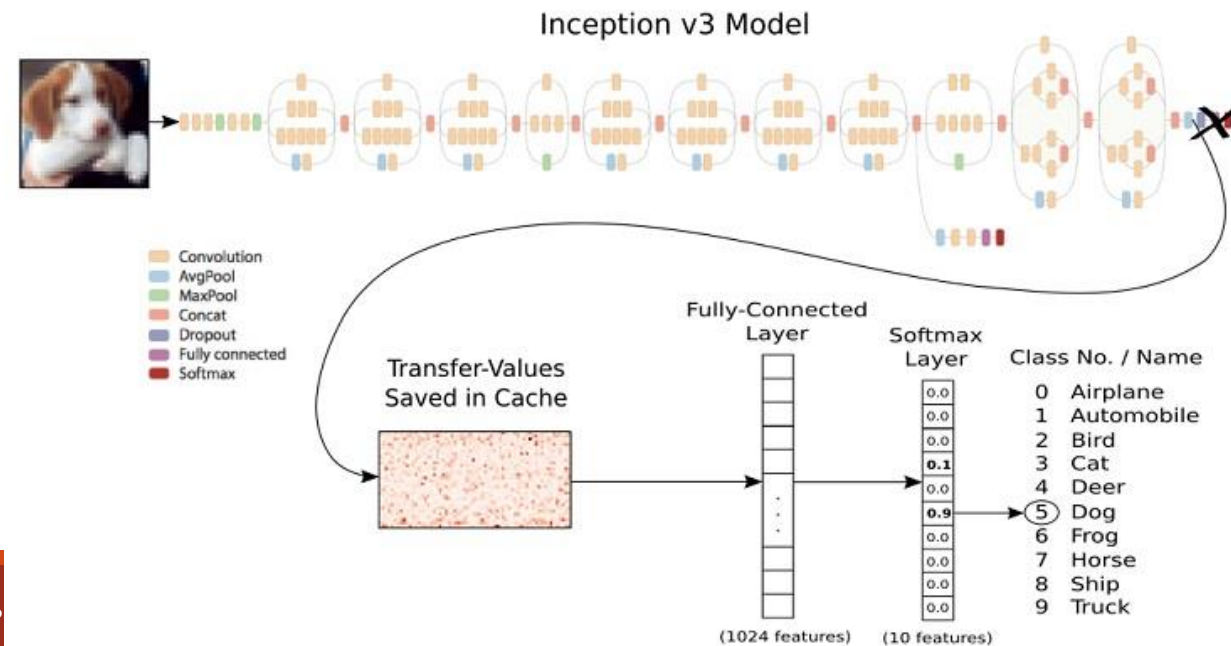
Object detection: 2 cars

vs

Movie tag: car chase

Ejemplo: Tag extraction

Diseño conceptual



Ejemplo: Tag extraction

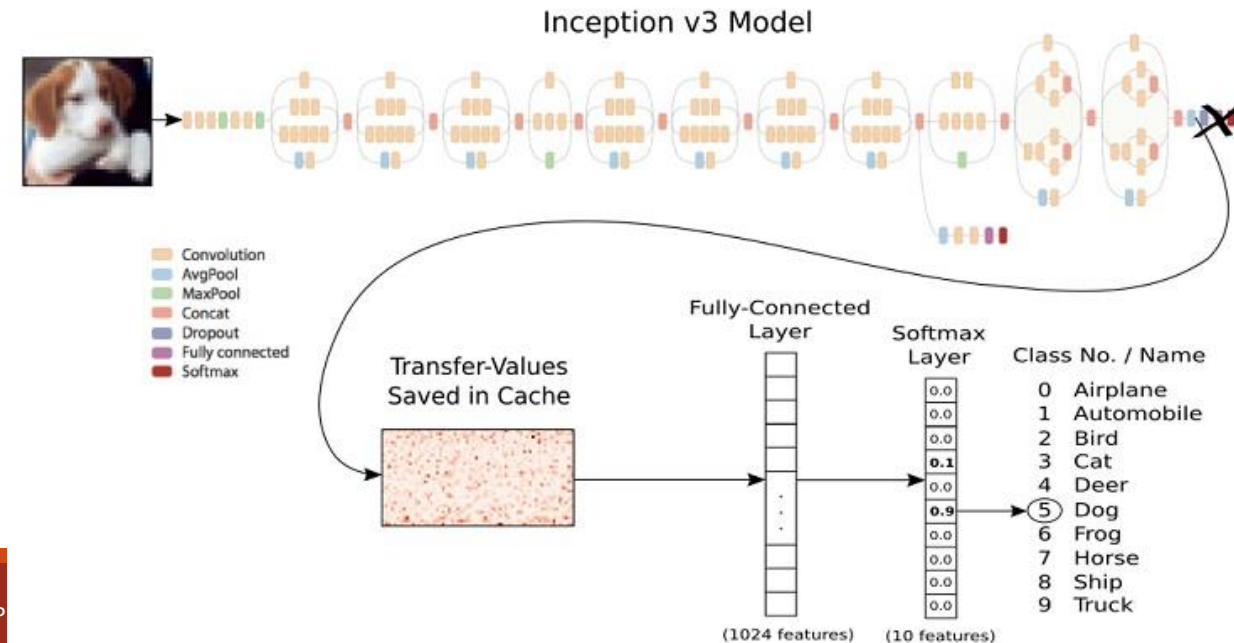
Diseño conceptual

Problemática:

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

Solución: Transfer Learning

- Necesitamos un dataset “mediano”
- **Inception-v3:**
 - Eliminada última capa
 - Añadida una de Dropout, ReLu y Softmax.



Ejemplo: Tag extraction

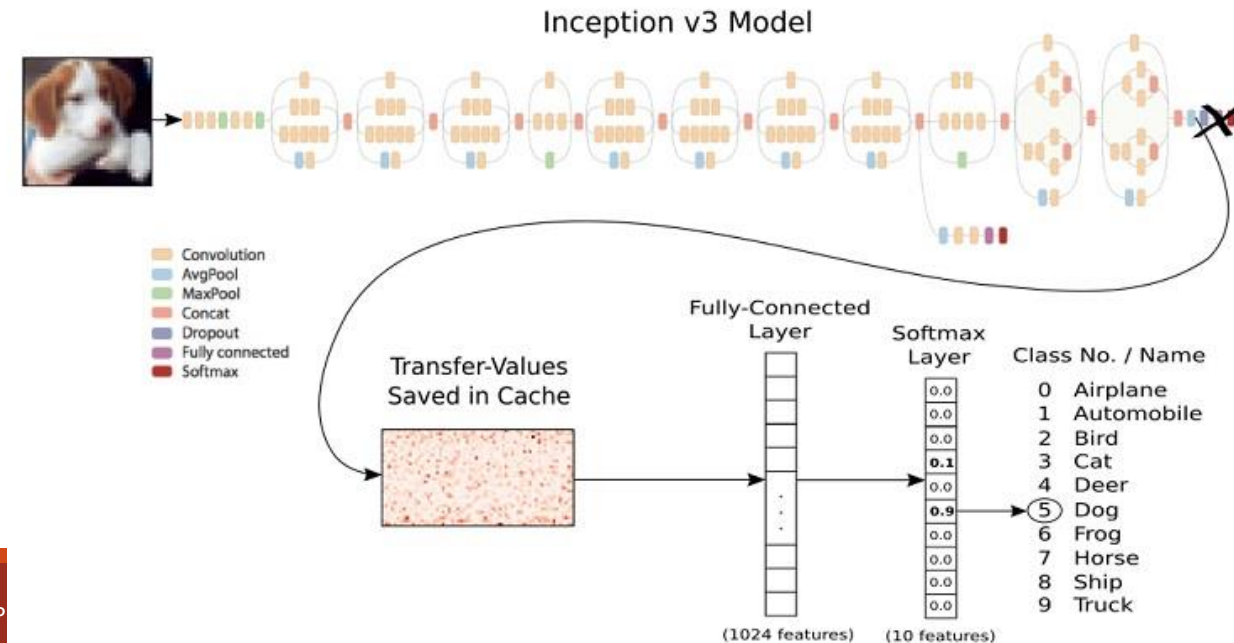
Diseño conceptual

Problemática:

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

Solución: Transfer Learning

- Necesitamos un dataset “mediano”
- **Inception-v3:**
 - Eliminada última capa
 - Añadida una de Dropout, ReLu y Softmax.



Ejemplo: Tag extraction

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	

Ejemplo: Tag extraction

Resultados en fotogramas individuales



Military, action, weapon, war



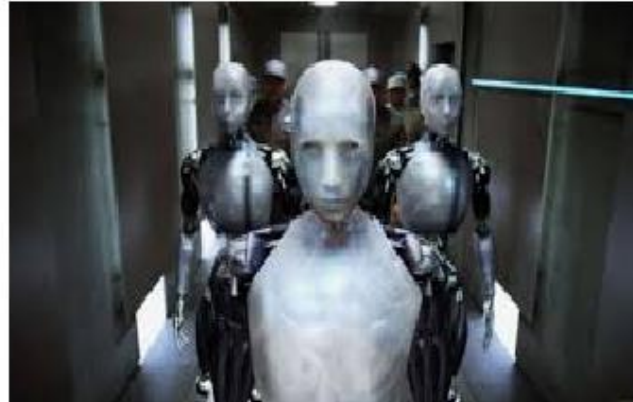
Violence, destruction, bomb explosion, action, car crash



Sex, nudity, romance, modeling



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



Sci-fi, super hero, robot, action



Violence, sci-fi, action, horror

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.