Uczenie maszynowe

PRZYGOTOWAŁ MICHAŁ TRACEWICZ

Czym jest uczenie maszynowe?

Uczenie maszynowe (ang. Machine Learning w skrócie ML) - jedna z dziedzin będąca częścią zagadnienia sztucznej inteligencji (ang. Artificial Intelligence w skrócie AI).

Jej zadaniem jest tworzenie modeli, które na podstawie historycznych danych wejściowych (ang. input) i wyjściowych (ang. output) są w stanie utworzyć reguły, które przewidzą wyjście dla nowego, nie znanego wcześniej wejścia.

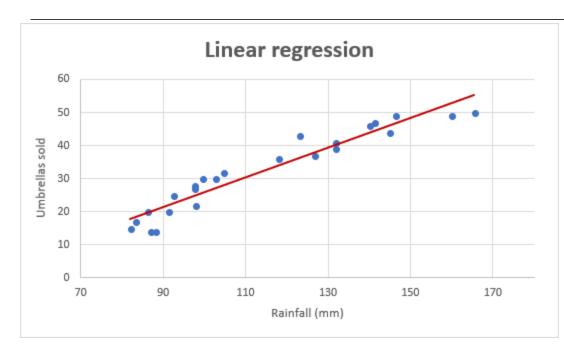
Definicja według Donalda Michie (1991):

"System uczący się wykorzystuje zewnętrzne dane empiryczne w celu tworzenia i aktualizacji podstaw dla udoskonalonego działania na podobnych danych w przyszłości oraz wyrażania tych podstaw w zrozumiałej i symbolicznej postaci". (źródło: https://pl.wikipedia.org/wiki/Uczenie_maszynowe)

Uczenie maszynowe jest także czasami nazywane "statystyką stosowaną" (bibliografia 8.)

Podstawowe pojęcia

Regresja liniowa (ang. Linear regression)



Jest to proces dopasowanie funkcji liniowej aby jak najlepiej reprezentowała nasze dane.

W uczeniu maszynowym funkcja ta przyjmuje postać:

$$y' = b + \sum_{i \in [0, N-1]} w_i x_i$$

Gdzie:

y' - predykcja naszego modelu

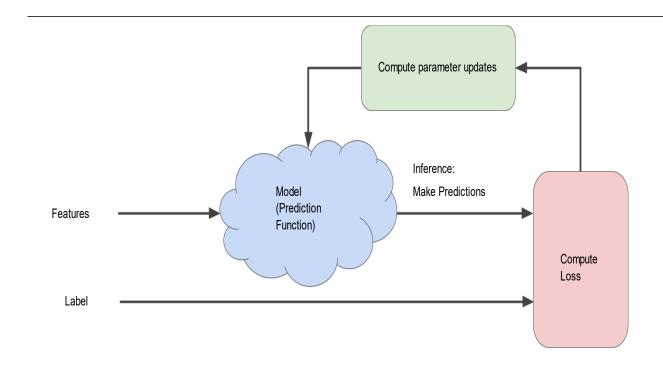
b - stronniczość (ang. bias)

x_i - i-ta dana wejściowa

w_i – i-ta waga

N – liczba danych wejściowych

Proces uczenia



Nasz model zaczyna od losowych wag, następnie zgaduje jakie będą wyniki dla danych wejść. W kolejnym kroku obliczana jest funkcja straty i na jej podstawie wagi zostają poprawione. Proces ten powtarzamy wybraną ilość razy (najczęściej definiujemy ją jako wielokrotność przejrzenia całego zbioru danych, jedno takie przejżenie nazywamy "epoch")

https://developers.google.com/machine-learning/crash-course/reducing-loss/an-iterative-approach

Dokładność (ang. accuracy)

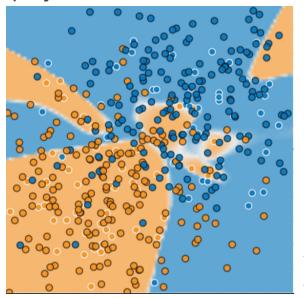
Jedną z podstawowych własności każdego modelu jest dokładność. Jest ona mierzona poprzez podzielenie liczby podanych przez model poprawnych odpowiedzi przez liczbę wszystkich odpowiedzi. Intuicyjnie im większa dokładność tym lepiej, jednak należy na to uważać.

Dla przykładu gdy jakaś choroba ma prawdopodobieństwo wystąpienia u pacjenta 0.001% nasz model może osiągnąć dokładność 99.999% poprzez każdorazowe odpowiadanie, że pacjent nie ma danej choroby.

Dodatkowo bardzo duża dokładność może sygnalizować zjawisko zbytniego dopasowania.

Zbytnie dopasowanie (ang. Overfitting)

Czasami gdy nasz model jest trenowany zbyt długo na tych samych danych może nauczyć się odpowiedzi do naszych danych historycznych "na pamięć". Osiągniemy wtedy na nich wprawdzie wielką dokładność ale nasz model zupełnie nie poradzi sobie na nowym nieznanym dotąd przykładzie



Przykład ilustrujący zbytnie dopasowanie. Dane na których model ćwiczył mają białą otoczkę, a nowe dane wejściowe otoczkę czarną.

https://developers.google.com/machine-learning/crashcourse/generalization/peril-of-overfitting

Podział danych

Jednym z głównych sposobów walki ze zbytnim dopasowaniem jest podzielenie naszych danych.

Istnieją dwa główne podziały:

- Dane treningowe + testowe -> w tym sposobie dzielimy nasze dane na dwie części, dbając o to aby danych treningowych było więcej niż danych testowych np. 70 30. W tej metodzie nasz model uczy się używając danych treningowych a następnie przed liczeniem funkcji straty jest testowany na nowych nieznanych wcześniej danych
- Dane treningowe + testowe + walidacyjne -> metoda ta różni się tym, że dodajemy dodatkową trzecią grupę danych, której nie używamy zupełnie w procesie uczenia. Dane, które się w niej znajdują zostają użyte dopiero do testu gdy nasz model jest już nauczony i chcemy sprawdzić jak poradzi sobie zupełnie nowymi danymi.

Aby podziały były skuteczne należy zapewnić przemieszanie danych wejściowych, żeby np. w grupie treningowej nie było wszystkich danych o studentach matematyki, a w testowej o studentach informatyki

Dane wejściowe (ang. features)

Dane wejściowe mogą być pod bardzo różnymi postaciami np. zdjęcie, ramka danych, ciąg liczb. Jednak w większości muszą być takie same dla danego modelu.

To znaczy, że jeżeli nasz model uczył się na zdjęciach rozmiaru 256x256 w zapisie RGB(x3) to nie będzie w stanie obsłużyć nowych danych w postaci zdjęcia monohromatycznych(x1) rozmiaru 512x512

Czyszczenie danych

Ważne jest, żeby nasze dane zostały odpowiednio przygotowane przed rozpoczęciem pracy nad nimi. Przykładowe operacje, które możemy przeprowadzić na naszych danych to:

- Usunięcie wartości skrajnych
- Sprawdzenie brakujących danych
- •Zeskalować dane (zmniejsza to koszt komputacji) np. Zamiast zapisu 78 000 000 możemy zapisać 78 jeżeli większość danych ma taki rząd wielkości. Należy jednak pamiętać, że musimy zeskalować każdą wartość wchodzącą tej kategorii.
- •Grupowanie danych w grupy i np. zamiast traktowąć każdą szerokość geograficzną stworzyć przedziały co stopień, co prawdopodobnie zwiększy ilość informacji w naszych danych.

One hot encoding

Jest to sposób kodowania danych, gdzie bierzemy wektor samych zer a następnie zaznaczamy dokładnie jedną jedynkę. Np. [0, 0, 0, 1, 0, 0]

Może nam posłużyć np. do wskazania które słowo w zdaniu to podmiot. Innym przykładem może być np. Zaznaczenie, który z trzech kolorów podstawowych dominuje w obrazie zamiast pisania: "czerwony", "zielony", "niebieski", co byłoby trudne do liczenia dla naszych sieci neuronowych. Możemy mieć natomiast wektor [0, 1, 0] ozanczający, że dominuje kolor zielony.

Dane wyjściowe (ang. labels)

Zależą od typu naszej sieci. Mogą to być dla przykładu:

- Przewidywana cena mieszkania
- Czy na obrazku jest kot/pies/chomik
- Prawdopodobieństo, że dany email to spam

Funkcja strat (ang. Loss function)

Aby móc poprawić nasze wyniki musimy mieć jakiś sposób oceny tego jak poszło naszemu modelowi. W tym celu liczymy funkcję strat i staramy się ją zminimalizować. Popularne funkcje strat to:

$$L1 = \sum_{i \in [0,N-1]} |y_i - y_i'|$$
, gdzie y_i - wartość oczekiwana, y_i' - wartość przewidziana

$$L2 = \sum_{i \in [0,N-1]} (y_i - y_i')^2$$
, gdzie y_i - wartość oczekiwana, y_i' - wartość przewidziana

Metoda gradientu prostego (ang. Gradient Descent)

Do minimalizowania funkcji strat posłuży nam metoda gradientu prostego, która powie nam w jaką stronę powinniśmy się kierować aby zbliżyć się do lokalnego minimum.

To jak "duże" kroki we wskazaną przez gradient stronę wykona nasz model ustalamy poprzez parametr o nazwie learining rate.

Nasze uczenie powinno kończyć w momencie, w którym nasza funkcja osiągnie minimum (ang. converge).

Ustawiając zbyt małego learning rate może spowodować, że nasze obliczenia będą trwać wieki, podczas gdy zbyt duży parametr może spowodować, że nasz model nigdy nie osiągnie lokalnego minimum.

Macierz pomyłek

True Positive (TP)

Pasterz krzyczy "WILK!"
Wilk podchodzi do wioski
Wynik: Pasterz został bohaterem

False Positive (FP)

Pasterz krzyczy "WILK!"
Wilka nigdzie nie ma
Wynik: Pasterz został skrzyczany

False Negative (FN)

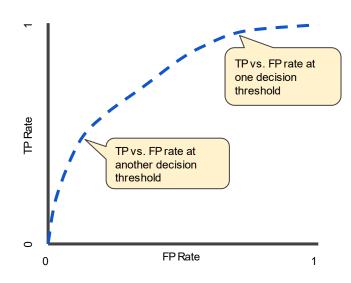
Pasterz nie krzyczy "WILK!"
Wilk podchodzi do wioski
Wynik: Wieśniacy stracili owce

True Negative (TN)

Pasterz nie krzyczy "WILK!"
Wilka nigdzie nie ma
Wynik: Wszystko jest w porządku

Mierzenie poprawności naszego modelu

- Precyzja (ang. Precision) = TP/(TP+FP) jaki procent naszych stwierdzeń, że wynik jest pozytywny był poprawny
- Przywracanie(ang. Recall) = TP/(TP+FN) jaki procent wszystkich pozytywnych instancji był przez nas skategoryzowany jako pozytywny
- Krzywa ROC to wykres gdzie:
 oś y: True Positive Rate (TPR) = TP/(TP+FN)
 oś x: False Positive Rate (FPR) = FP/(FP +TN)
 na obu osiach mamy wartośći z przedziału [0, 1].
- •AOC ("area under the ROC curve") pole pod krzywą (całka) interpretowane jako prawdopodobieństwo, że losowy przykład pozytywny zostanie oceniony wyżej niż przykład negatywny.



Regularyzacja

Gdy mamy bardzo dużo danych wejściowych ale wiemy, że niektóre z nich są mało istotne albo gdy chcemy zaoszczędzić miejsce na dysku oraz czas procesora, możemy postarać się wprowadzić regularyzację danych w naszym modelu.

Wtedy zamiast minimalizować wyłącznie funkcję strat minimalizujemy jej sumę z funkcją regularyzującą pomnożoną przez parametr λ.

Parametr ten powinien przyjmować wartość z przedziału [0,1].

Wskazuje on jak duży wpływ na wagi ma mieć regularyzacja.

Dwie efektywne funkcje regularyzacji to:

- •L1 regularyzacja redukujemy niektóre wagi do 0. Wzór: $L_1 = |x_1| + |x_2| + ... + |x_n|$
- •L2 regularyzacja zachęcamy model do posiadania wag jak najbliższych 0. Wzór: $L_2 = x_1^2 + x_2^2 + ... + x_n^2$

Regresja logistyczna (ang. logistic regresion)

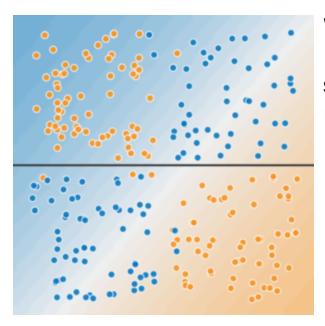
W regresji liniowej wskazywaliśmy konkretną wartość dla danych wejściowych np. w zagadnieniu czy dany email to spam dostawaliśmy odpowiedź tak/nie (1/0).

Regresja logistyczna zwraca nam zamiast tego prawdopodobieństwo, czyli dla danego emaila zwróci nam np. 0,98 (na 98% jest to spam).

Wzór na regresję logistyczną to:

$$F(z) = 1 / (1+e^{-z}), gdzie z = w_0x_0 + ... + w_nx_n$$

Nieliniowość

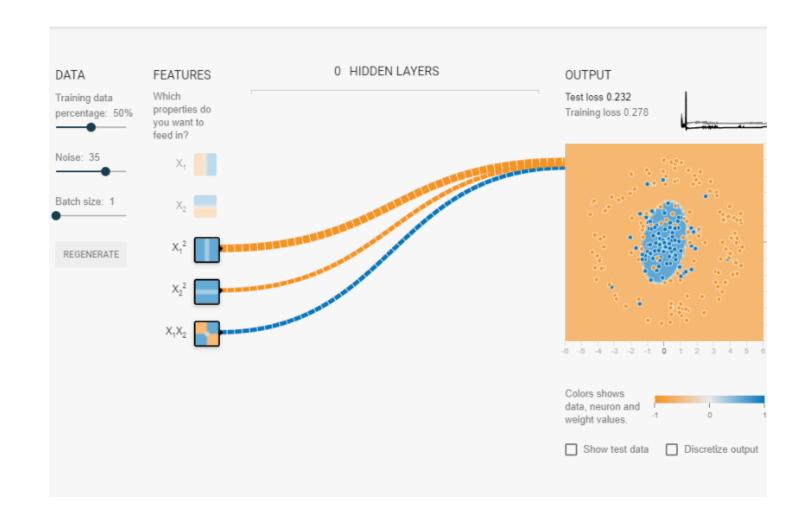


W rzeczywistości dane bardzo często nie przyjmują postaci liniowej. Ilustracja pokazuje przykładowy zbiór danych, którego nie jesteśmy w stanie podzielić jedną prostą. Niezależnie od jej umiejscowienia w najlepszym wypadku otrzymamy dokładność ±50%.

Feature crosses

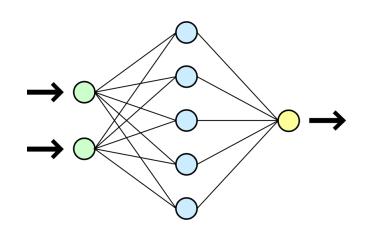
W sytuacji gdzie nie możemy policzyć naszej funkcji jako pewnej wartościowanej sumy naszych wejść możemy się zastanowić nad dodaniem dodatkowych parametrów np. gdy mamy dane x_1 i x_2 możemy dodać x_3 = x_1 * x_2 .

Przykład na obrazku pokazuje jak przy pomocy x_1^2 , x_2^2 oraz x_1^* x_2 uzyskaliśmy na naszym modelu elipsę



Sieci neuronowe

Czym są sieci neuronowe?



Poprzednio patrzyliśmy na dane, które byliśmy w stanie bez większych problemów opisać używajac połączenia wejść i ich kombinacji.

Często jednak rzeczywiste dane są dużo bardziej skomplikowane. W takim wypadku możemy dodać do naszego modelu warstwy pośrednie (nazywane ukrytymi) między wejściem a wyjściem. Posłużą one do wyłapania pewnych zależności w naszych danych. Każda z tak dodanych warstw składa się z neuronów.

Dla przykładu nasz model może się nauczyć, że jeden z tych neuronów jest aktywny wtedy i tylko wtedy, gdy dom znajduje się w "dobrej dzielnicy".

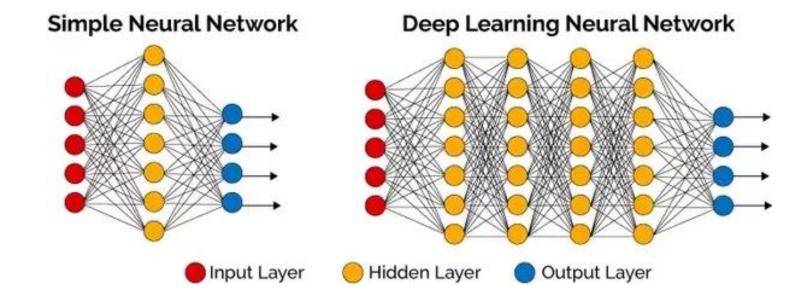
https://visionhelp.wordpress.com/2011/07/25/practical-wisdom-part-5-the-neural-architecture-of-pattern-recognition/neural-network-basic-photo/

Funkcja aktywacji

Wartość neuronu jest ustalana poprzez policzenie wartości funkcji aktywacyjnej. Funkcje aktywacyjne to funkcje, które skalują naszą sumę danych wejściowych do danego neuronu pomnożonych przez ich wagi. Przykładem może być funkcja sigmoid, która opisana jest wzorem: $F(z)=1/(1+e^{-z})$, gdzie $z=w_0x_0+...+w_nx_n$. Skaluje ona wyniki do przedziału [0,1]. Inną popularną funkcją aktywacyją jest RELU, której wzór wygląda tak: $F(x)=\max(0,x)$.

Dodatkowo możemy chcieć aby nasz neuron aktywował się tylko jeżeli z > b. Aby do tego doszło musimy po prostu użyć funkcji $\sigma(z - b)$, gdzie σ to nasza funkcja aktywacyjna. W tym wypadku b jest naszą stronniczością (ang. bias).

Istnieją bardzo wiele funkcji aktywacji. Ich listę można znaleźć pod adresem: https://en.wikipedia.org/wiki/Activation_function



Głębokie sieci neuronowe

JEST TO RODZAJ SIECI NEURONOWYCH, KTÓRE POSIADAJĄ DWIE LUB WIĘCEJ WARSTW UKRYTYCH.

Convolutional Neural Networks

Jest to specyficzny typ głębokich sieci neuronowych, który specjalizuje się w zadaniach polegających na klasyfikacji/znajdowaniu wzorów. Z tego powodu jest bardzo popularny w przetwarzaniu obrazów.

Ich elementem charakterystycznym jest to, że przynajmniej jedna z warstw ukrytych dokonuje konwolucji (ang. Kernel convolution). Oznacza to, że otrzymuje ona filtr np. macierz 3x3 i liczy jej iloczyn skalarny z fragmentem wejścia (iteracyjnie przebiega w ten sposób po całym obrazie) po czym uzyskany wynik zapisuje tworząc w ten sposób nowy obraz z np. wyostrzonymi krawędziami.

Modyfikując filtry, ktróre wpuszczamy do naszej sieci modyfikujemy jakie wzorce odnajduje.

Bardzo dobre wytłumaczenie ogólne można znaleźć pod linkami:

https://www.youtube.com/watch?v=py5byOOHZM8,

https://www.youtube.com/watch?v=BFdMrDOx_CM,

https://www.youtube.com/watch?v=TJIAxW-2nml,

https://www.youtube.com/watch?v=YRhxdVk_sls

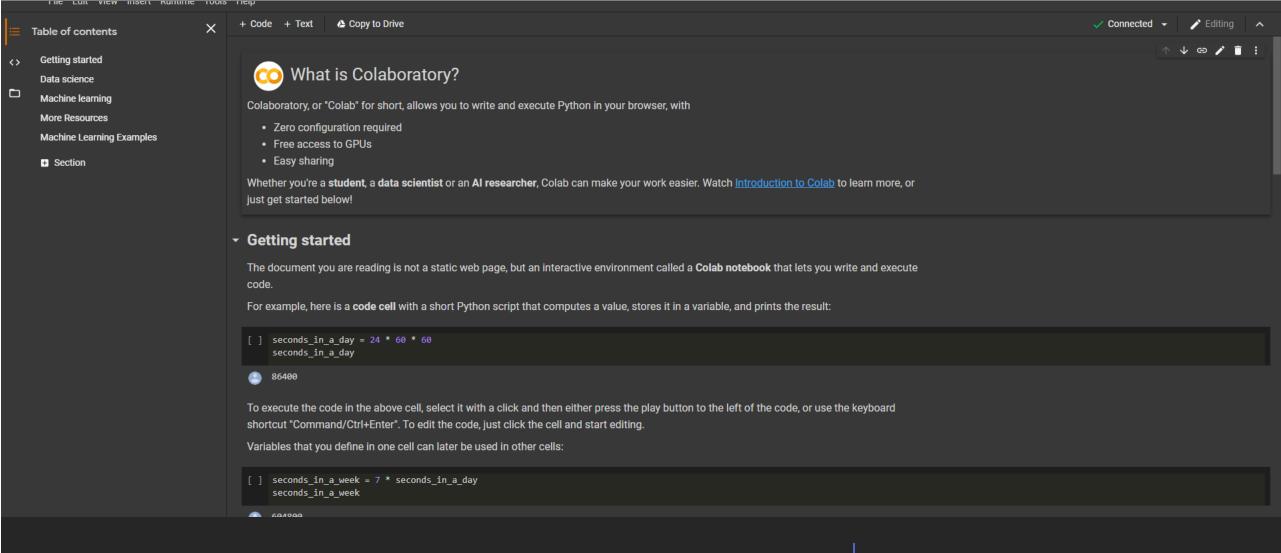
Technologie











Google Collaboratory

HTTPS://COLAB.RESEARCH.
GOOGLE.COM/NOTEBOOKS/
INTRO.IPYNB

Bibliografia

- 1. http://neuralnetworksanddeeplearning.com/chap1.html Książka ilustrująca uczenie maszynowe na klasycznych przykładach
- 2. https://developers.google.com/machine-learning/crash-course/ml-intro Kurs wprowadzający do uczenia maszynowego od Google
- 3. https://www.kaggle.com/learn/intro-to-machine-learning Kurs wprowadzający do uczenia maszynowego od Kaggle (znany organizator konkursów uczenia maszynowego i data science)
- 4. https://www.youtube.com/playlist?list=PLZHQObOWTQDNU6R1 67000Dx ZCJB3pi Playlista wizualizująca zasady działania sieci neuronowych
- 5. https://www.youtube.com/playlist?list=PLQVvvaa0QuDfKTOs3Keq_kaG2P55YRn5v- Playlista o działaniu i implementacji uczenia maszynowego z użyciem języka Python
- https://www.youtube.com/playlist?list=PLtBw6njQRU-rwp5 7C0olVt26ZgjG9NI-Playlista zawierająca wprowadzenie do uczenia maszynowego z uczelni MIT
- 7. https://www.youtube.com/user/consumerchampion Kanał na YT o Python, Data Science i ML
- 8. http://ocdevel.com/mlg-Podcast o ML
- 9. https://www.tensorflow.org/tutorials/quickstart/beginner Oficjalny tutorial do biblioteki Tensorflow
- 10. https://keras.io/ Dokumentacja biblioteki Keras
- 11. "Matematyka i już" Richard Elwes ISBN 978-83-7705-311-9 Rozdział "Jak stworzyć cyfrowy mózg"
- 12. https://www.kdnuggets.com/2018/10/simple-neural-network-python.html sieć neuronowa napisana jedynie z użyciem biblioteki NumPy