Redes Neuronales Convolucionales / Recurrentes



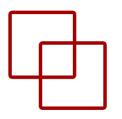
ETS de Ingeniería Informática

Dr. Manuel Castillo-Cara

www.manuelcastillo.eu

Departamento de Inteligencia Artificial Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática Universidad Nacional de Educación a Distancia (UNED)

Preliminar



• Improving Deep Learning by Exploiting Synthetic Images © 2024 by Manuel Castillo-Cara is licensed under Attribution-NonCommercial 4.0 International

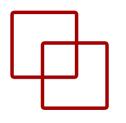


Attribution-NonCommercial 4.0 International (CC BY-NC 4.0)



ETS de Ingeniería Informática

Índice

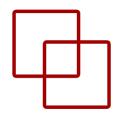


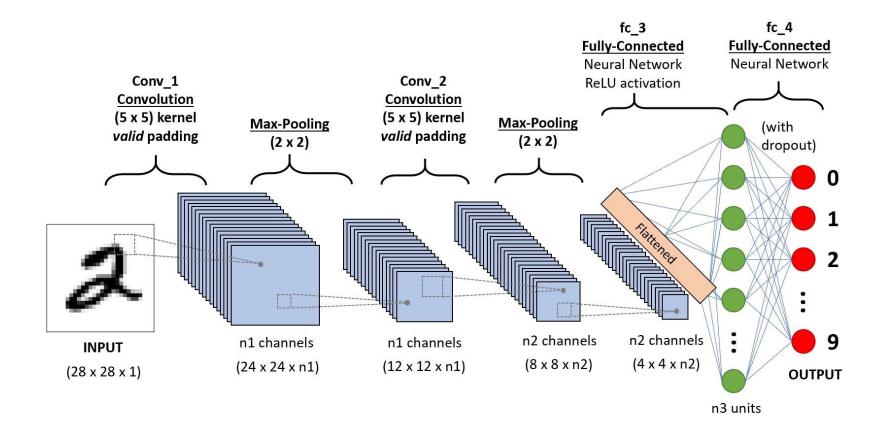
- Redes Neuronales Convolucionales
 - Operación Convolución
 - Operación Pooling
 - DEMO
 - Hacia la estandarización
- Redes Neuronales Recurrentes
 - Transmisión de conocimiento en RNN
 - Redes Neuronales Recurrentes LSTM

Redes
Neuronales
Convolucionales

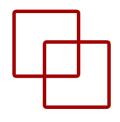


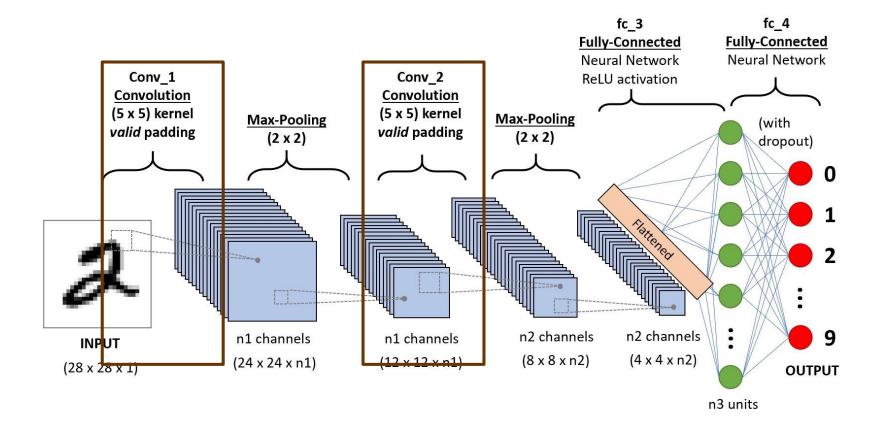
Background



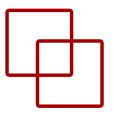


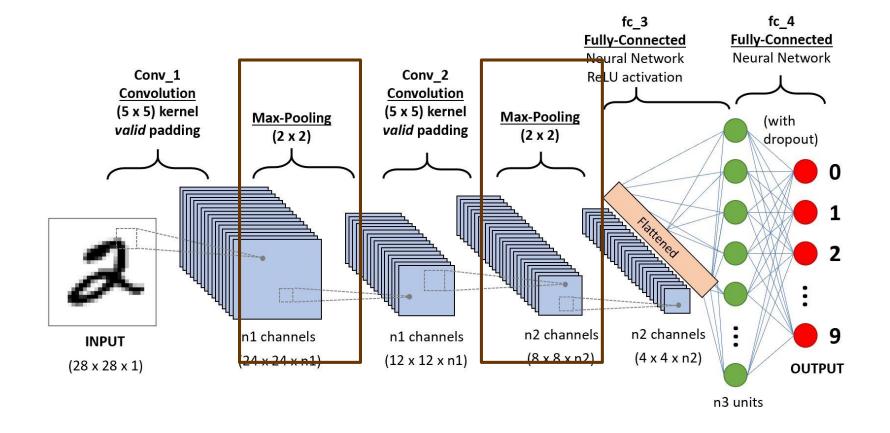
Capas convolucionales



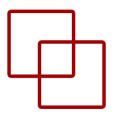


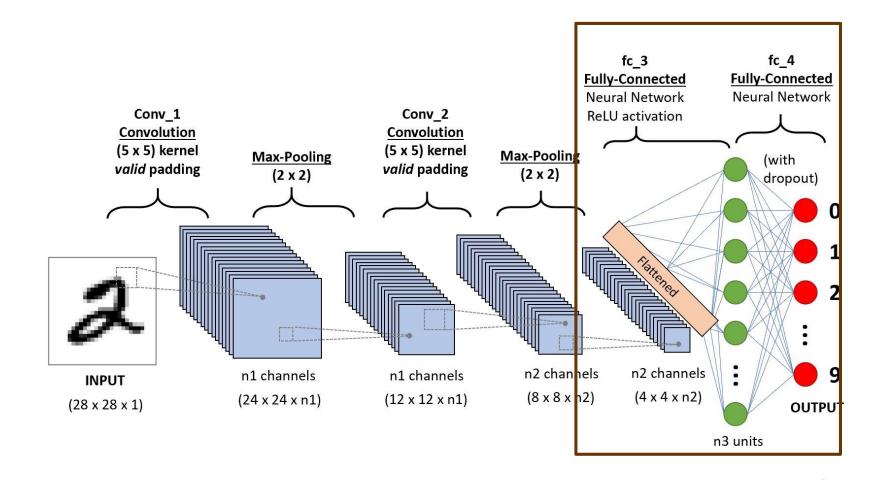
Capas de agrupación (pooling)





Capas completamente conectadas

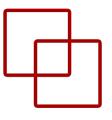




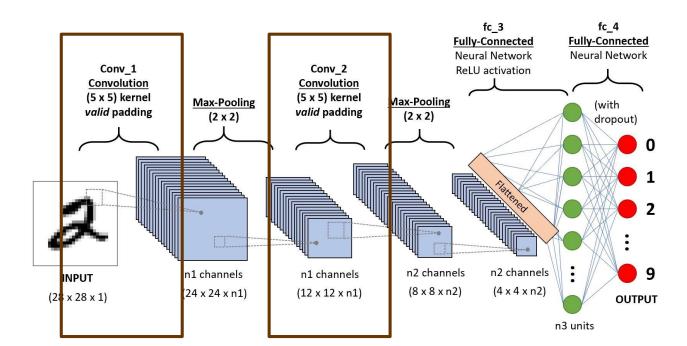
Operación Convolución



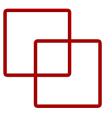
Operación convolución (I)



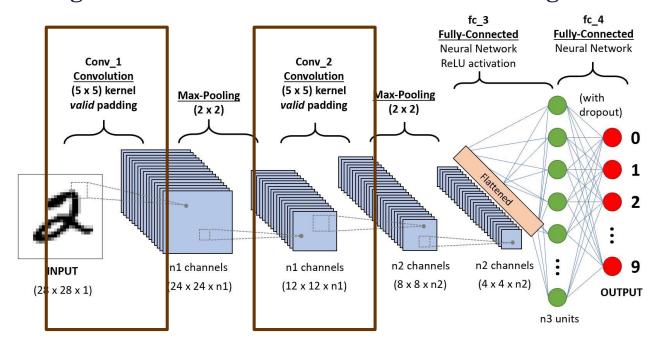
- La primera capa oculta de una CNN se suele corresponder con una **capa convolucional**, la cual puede entenderse como la codificación necesaria para la aplicación de filtros (conocidos como funciones *kernel*)
- Para una mejor comprensión de la operación convolución, pensemos en una capa de entrada que **codifica** una imagen binaria (B/N) y una convolución con la que queremos representar un filtro de **detección de bordes**.

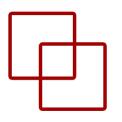


Operación convolución (II)

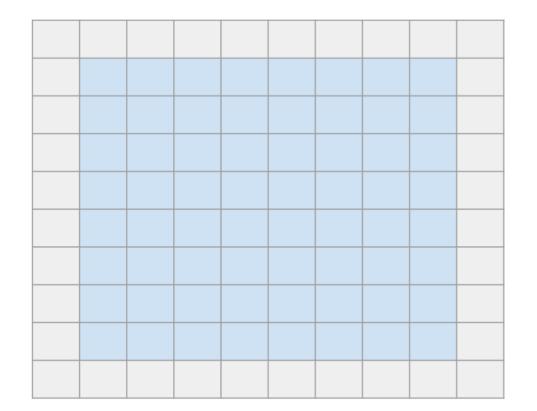


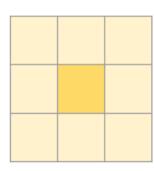
- Sin entrar en más detalles, la búsqueda de bordes se basa en buscar grandes diferencias entre un píxel y los píxeles que le rodean
- El **mismo tipo de operación** la queremos realizar sobre la imagen completa, por lo que aparece una primera cualidad: el uso de **pesos compartidos**
 - Esto significa que los parámetros / condiciones para detectar un borde en un pixel de la imagen deben ser iguales en todas las otras zonas de la imagen





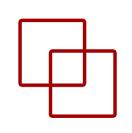
• Asumiendo una imagen de 10x10 píxeles, si la detección de un borde necesita trabajar con los 8 píxeles que le rodean tendríamos lo siguiente

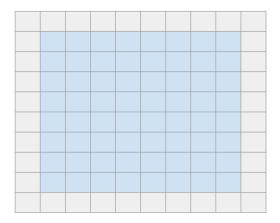


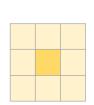


Ejemplo Operación convolución (I)

• En la imagen mostramos un filtro que se puede aplicar únicamente sobre las zonas resaltadas

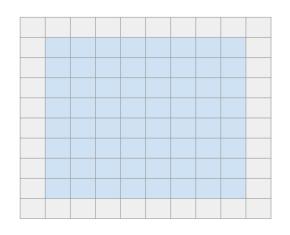


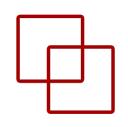




Ejemplo Operación convolución (I)

- En la imagen mostramos un filtro que se puede aplicar únicamente sobre las zonas resaltadas
- Trasladando el problema a resolver sobre la topología de una CNN, incluiríamos una capa inicial con 100 neuronas (puede mostrarse visualmente como una matriz de 10x10)

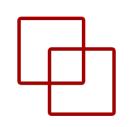


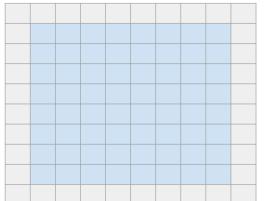




EjemploOperación convolución (I)

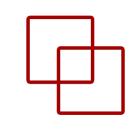
- En la imagen mostramos un filtro que se puede aplicar únicamente sobre las zonas resaltadas
- Trasladando el problema a resolver sobre la topología de una CNN, incluiríamos una capa inicial con 100 neuronas (puede mostrarse visualmente como una matriz de 10x10)
- La primera capa oculta contará con una neurona por cada resultado del filtro
 - → tendrá 8x8 neuronas

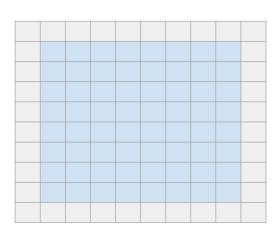


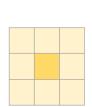


Ejemplo Operación convolución (II)

• Cada una de estas 64 neuronas estará conectada con 9 neuronas de la capa inicial, pero los **pesos** utilizados en esta interacción $w_1...w_9$ serán **compartidos** por todas las neuronas de esta capa oculta

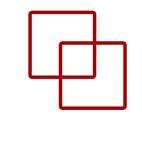


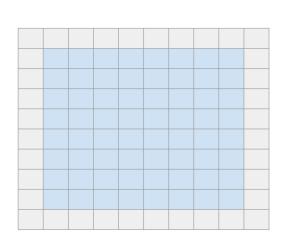


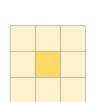


Ejemplo Operación convolución (II)

- Cada una de estas 64 neuronas estará conectada con 9 neuronas de la capa inicial, pero los **pesos** utilizados en esta interacción $w_1...w_9$ serán **compartidos** por todas las neuronas de esta capa oculta
- Esto **simplifica** el aprendizaje enormemente, además de dar **coherencia** al filtro a realizar

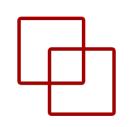


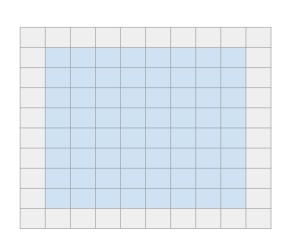


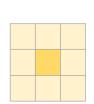


Ejemplo Operación convolución (II)

- Cada una de estas 64 neuronas estará conectada con 9 neuronas de la capa inicial, pero los **pesos** utilizados en esta interacción $w_1...w_9$ serán **compartidos** por todas las neuronas de esta capa oculta
- Esto **simplifica** el aprendizaje enormemente, además de dar **coherencia** al filtro a realizar
- Una vez aprendida, la función de activación (ReLU normalmente) nos permitirá saber qué píxel de la imagen se corresponde o no con un borde

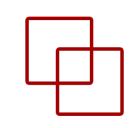


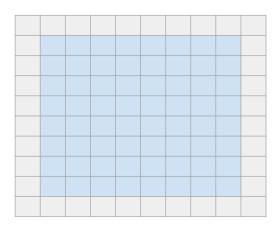


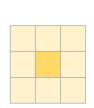


Ejemplo Operación convolución (III)

• En el ejemplo propuesto, se plantean convoluciones que involucran tanto al píxel bajo estudio, como los **8 píxeles a su** alrededor (3x3)

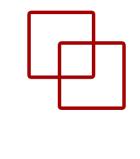


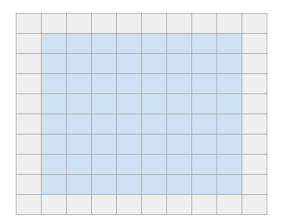


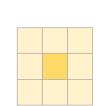


EjemploOperación convolución (III)

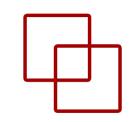
- En el ejemplo propuesto, se plantean convoluciones que involucran tanto al píxel bajo estudio, como los **8 píxeles a su** alrededor (3x3)
- Además, se asume que esta operación se realiza uno a uno, pero sólo sobre los píxeles de la imagen que es posible (salvo las filas / columnas 0 y 9), obteniendo como resultado una **capa de tamaño inferior** (10x10 → 8x8)
 - → 2 parámetros definen esta configuración: *padding* y *stride*

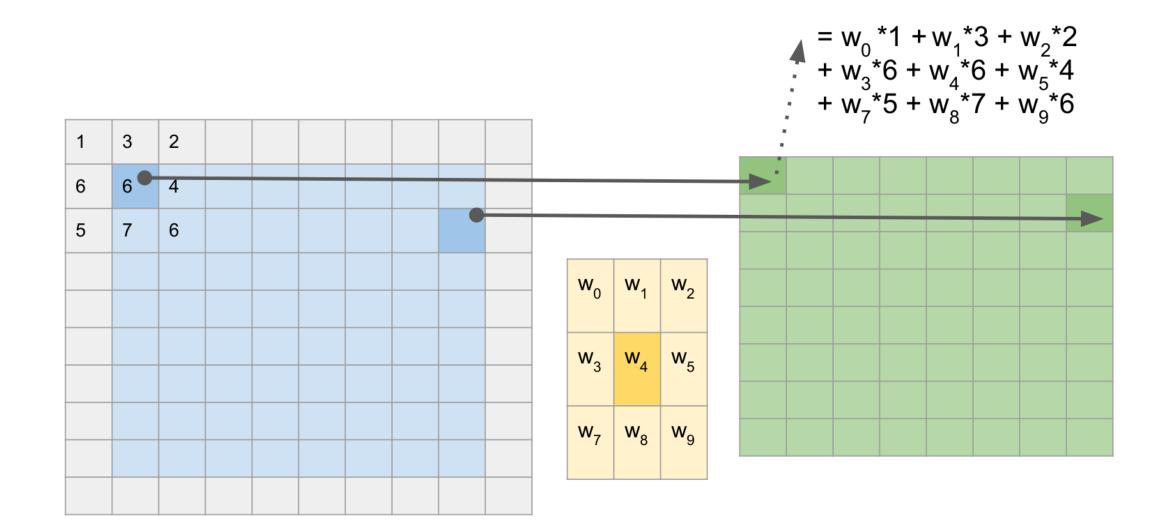




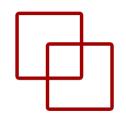


Ejemplo Operación convolución (IV)

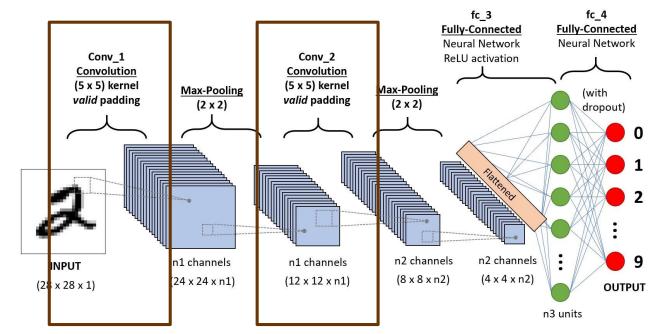




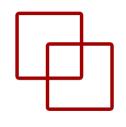
Padding Definición



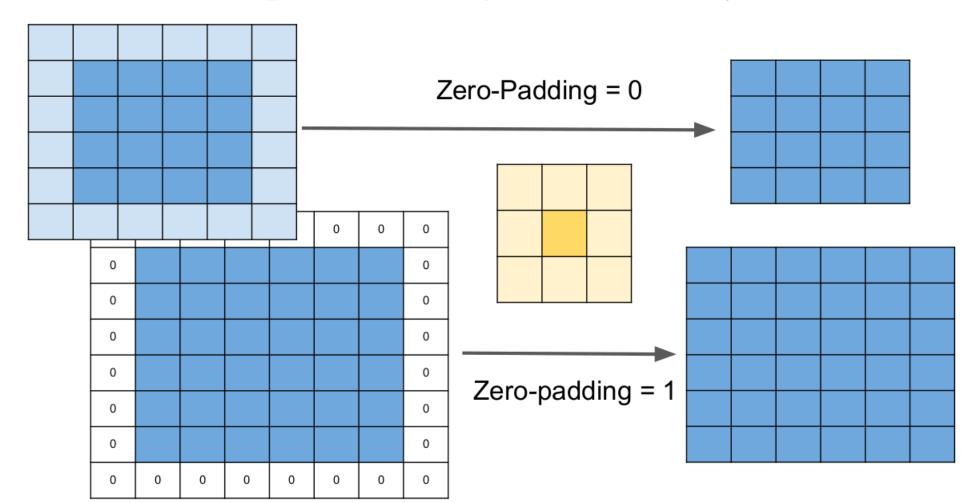
- El parámetro *padding* (opcional) define una serie de neuronas sintéticas usadas a modo de relleno, de forma que se permite realizar convoluciones sin que la capa resultado sea de un tamaño menor a la de entrada
- Estas neuronas deben tomar un valor para la realización de las operaciones, siendo cero el valor más usado.
 - En este caso nos referimos a este parámetro como zero-padding N (N = número de neuronas adicionales)



Padding Ejemplo



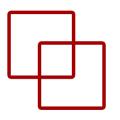
• Veamos un ejemplo con imágenes de 6x6 y un filtro de 3x3



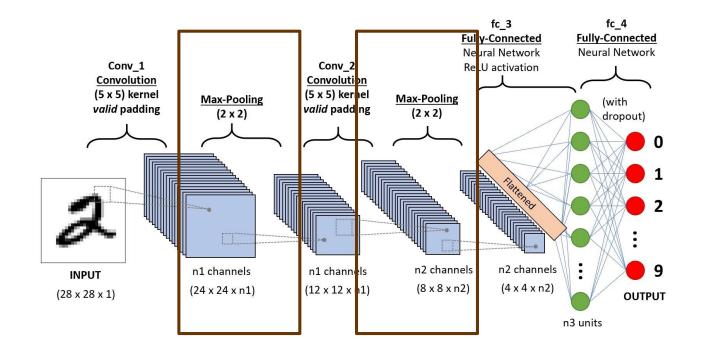
Operación Pooling

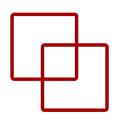


Definición

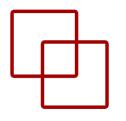


- La operación *pooling* tiene por objetivo **reducir la dimensionalidad** de las capas generadas tras la aplicación de operaciones de convolución
- Recordando que las capas disponen de tres dimensiones (*ancho x alto x profundidad*), la reducción se aplicaría únicamente sobre las **dimensiones de anchura y altura**, sin afectar a la profundidad de estas capas



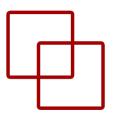


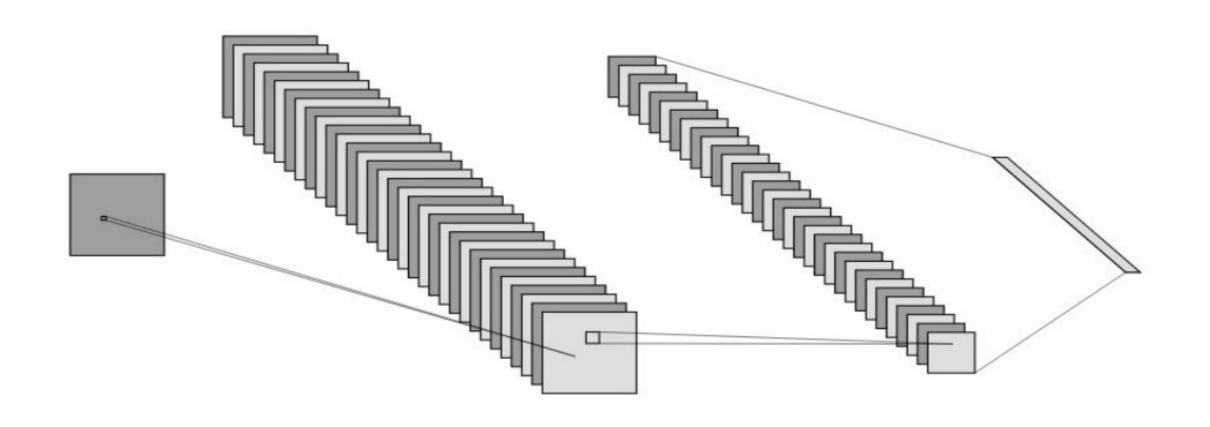
- Sobre un ejemplo simple, asumamos que trabajamos con imágenes **640x480** (B/N) y que la primera convolución aplica **32 filtros de 3x3** (*stride 1, zero-padding 1*)
 - El resultado será una capa intermedia de 640x480x32



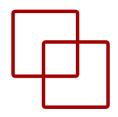
- Sobre un ejemplo simple, asumamos que trabajamos con imágenes **640x480** (B/N) y que la primera convolución aplica **32 filtros de 3x3** (stride 1, zero-padding 1)
 - El resultado será una capa intermedia de **640x480x32**

• Una operación *pooling* **reduciendo la dimensionalidad** a un 25% de la original obtendría una nueva capa intermedia de 320x240x32



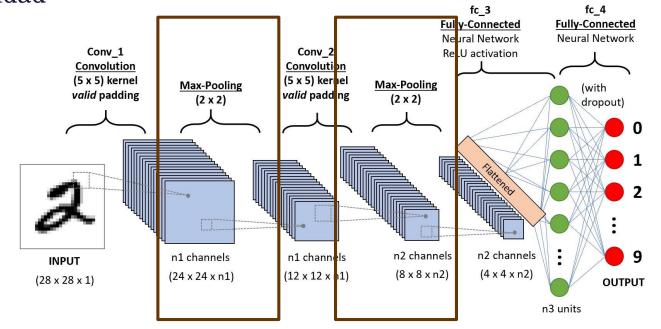


Max-pooling



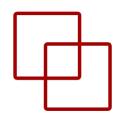
- La operación de pooling más común es max-pooling, donde cada operación computa el máximo para una serie de neuronas conectadas espacialmente
- Su aplicación se realiza a través de un filtro de tamaño NxM, normalmente M=N (se define como extensión espacial).

 También se usa el **parámetro** stride que determinará el factor de reducción de dimensionalidad



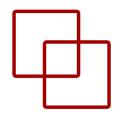
Max-pooling



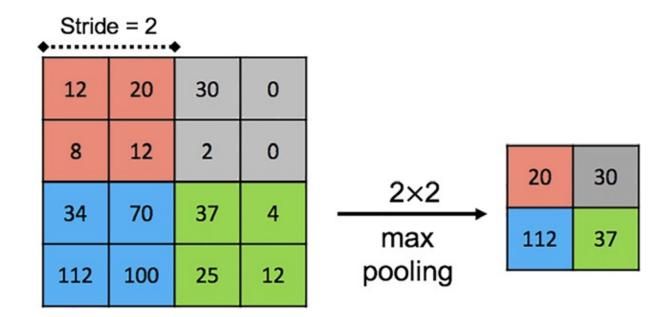


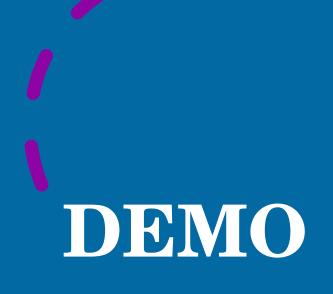
7	8	8	0
1	6	7	9
2	3	4	6
4	3	5	6

Consideraciones



- A nivel práctico, el uso de filtros mayores a 3x3, o de un valor de stride superior a 2, suele generar malos resultados \rightarrow desaconsejamos su uso
- Como **alternativas** al *max-pooling*, podemos reemplazar la función máximo por otras funciones como la media.
 - Sin embargo, la experiencia ha mostrado el mayor poder de la función máximo







ConvNetJS

Network Visualization

input (32x32x3)

max activation: 0.47254, min: -0.4451 max gradient: 0.02125, min: -0.01962

Activations:





conv (32x32x16) filter size 5x5x3, stride 1 max activation: 0.89, min: -0.52082

max gradient: 0.02142, min: -0.01816 parameters: 16x5x5x3+16 = 1216

Activations:















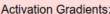


































Weights:

物理學問題如此不能與例如解於學院

Weight Gradients:

国际智能的通讯的自由扩展的运输

ConvNetJS CIFAR-10 demo

Description

This demo trains a Convolutional Neural Network on the CIFAR-10 dataset in your browser, with nothing but Javascript. The state of the art on this dataset is about 90% accuracy and human performance is at about 94% (not perfect as the dataset can be a bit ambiguous). I used this python script to parse the original files (python version) into batches of images that can be easily loaded into page DOM with img tags.

This dataset is more difficult and it takes longer to train a network. Data augmentation includes random flipping and random image shifts by up to 2px horizontally and verically.

By default, in this demo we're using Adadelta which is one of per-parameter adaptive step size methods, so we don't have to worry about changing learning rates or momentum over time. However, I still included the text fields for changing these if you'd like to play around with SGD+Momentum trainer.

Report questions/bugs/suggestions to @karpathy.

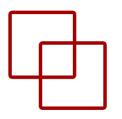
Training Stats

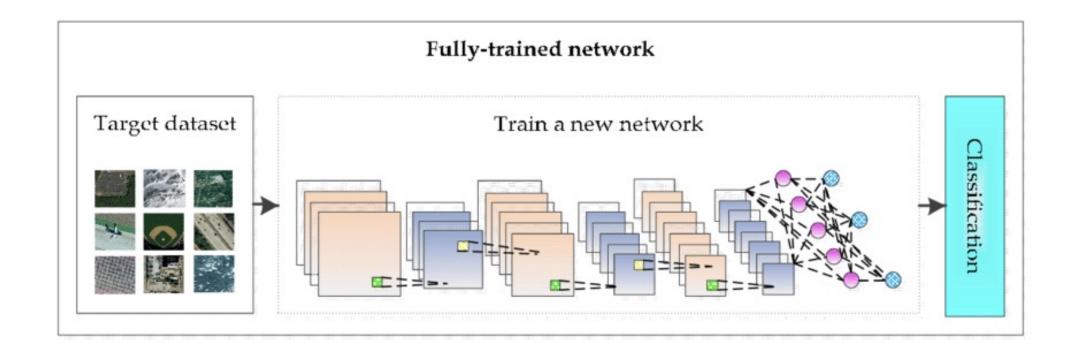
Enlace: https://cs.stanford.edu/people/karpathy/convnetjs/demo/cifar10.html

Hacia la estandarizaicón

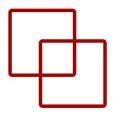


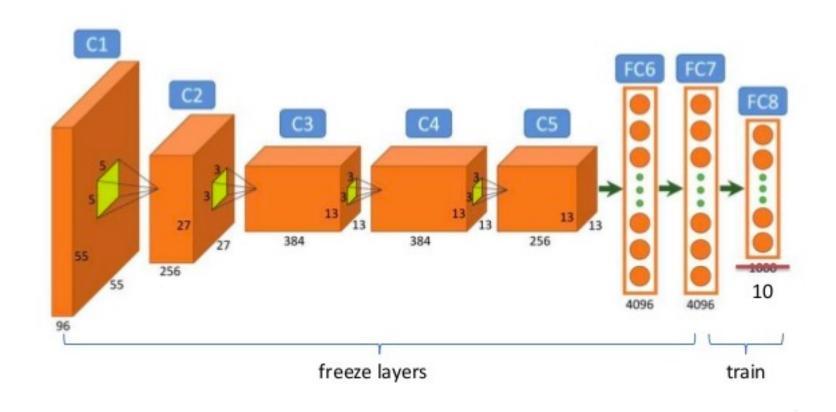
Transfer Learning





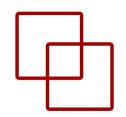
Finetunning

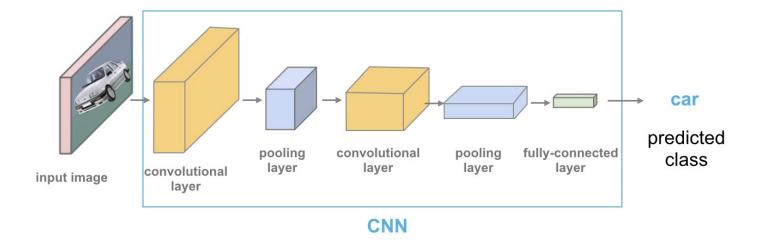


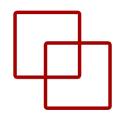


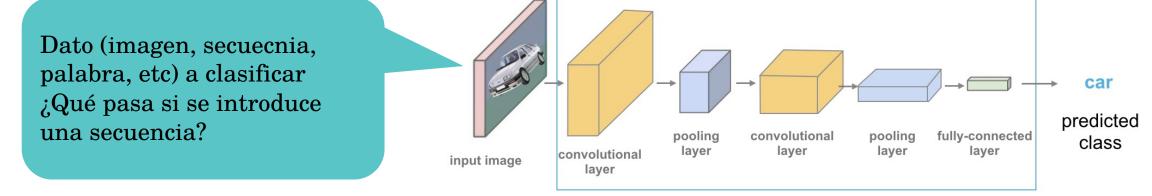
Redes
Neuronales
Recurrentes



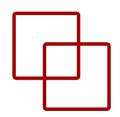




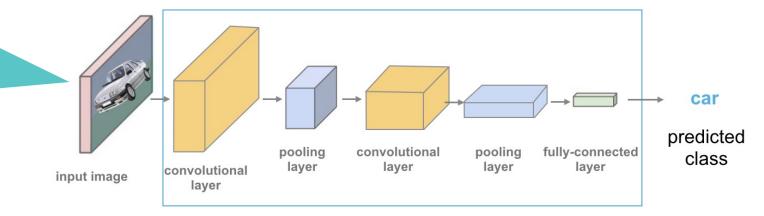




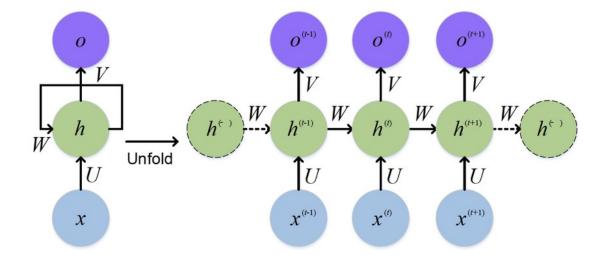
CNN

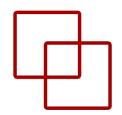


Dato (imagen, secuecnia, palabra, etc) a clasificar ¿Qué pasa si se introduce una secuencia?

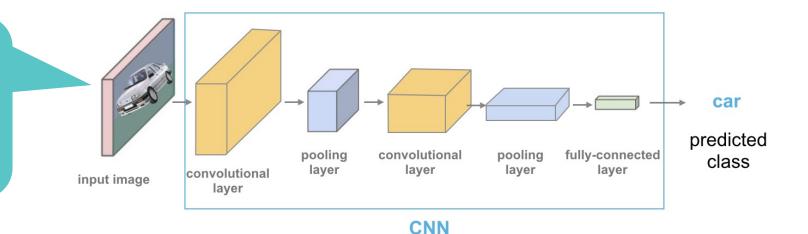


CNN

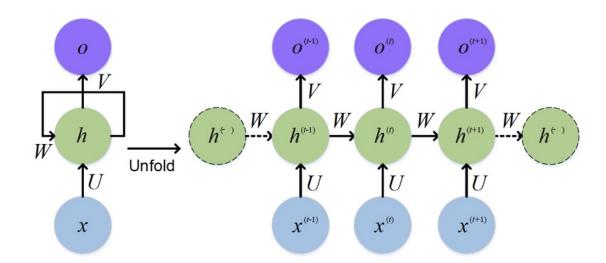


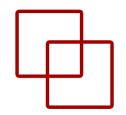


Dato (imagen, secuecnia, palabra, etc) a clasificar ¿Qué pasa si se introduce una secuencia?

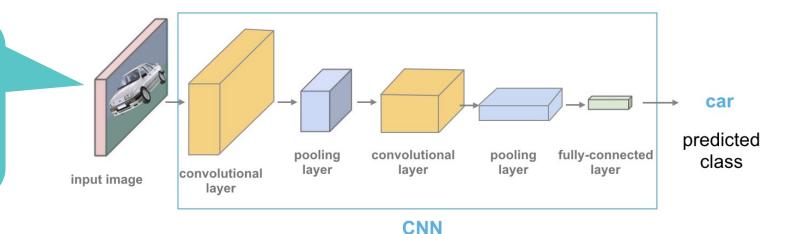


Secuencia (conversación, texto, vídeo) de datos con orden Los datos están correlacionados dependiendo del texto anterior

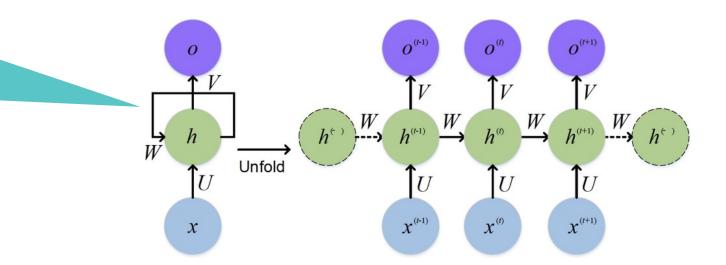




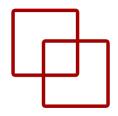
Dato (imagen, secuecnia, palabra, etc) a clasificar ¿Qué pasa si se introduce una secuencia?



Para ello utiliza la activación de la **iteración anterior** para dar nuevos resultados, i.e., tiene memoria



Generación de texto



at first:

tyntd-iafhatawiaoihrdemot lytdws e ,tfti, astai f ogoh eoase rrranbyne 'nhthnee e plia tklrgd t o idoe ns,smtt h ne etie h,hregtrs nigtike,aoaenns lng

train more

"Tmont thithey" fomesscerliund
Keushey. Thom here
sheulke, anmerenith ol sivh I lalterthend Bleipile shuwy fil on aseterlome
coaniogennc Phe lism thond hon at. MeiDimorotion in ther thize."

train more

Aftair fall unsuch that the hall for Prince Velzonski's that me of her hearly, and behs to so arwage fiving were to it beloge, pavu say falling misfort how, and Gogition is so overelical and ofter.

train more

"Why do what that day," replied Natasha, and wishing to himself the fact the princess, Princess Mary was easier, fed in had oftened him.

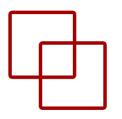
Pierre aking his soul came to the packs and drove up his father-in-law women.

Fuente: http://cs231n.stanford.edu/index.html

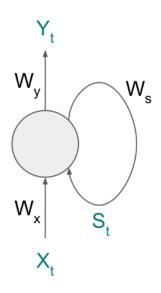
Transmisión de conocimiento en RNN

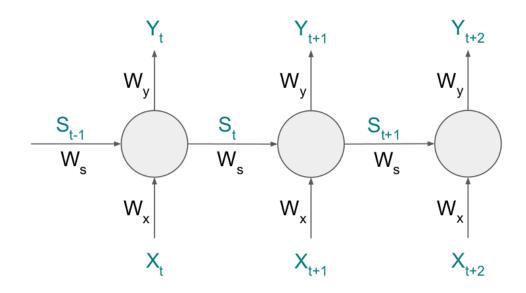


Funcionamiento (I)



- Un mismo modelo de RNN se pueden representar de forma **plegada o desplegada**.
 - Desplegado "en tiempo".

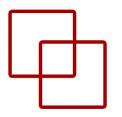




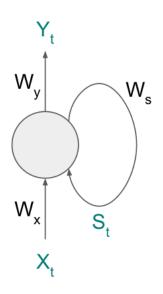
Modelo plegado

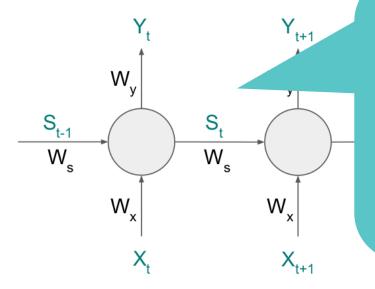
Modelo desplegado

Funcionamiento (I)



- Un mismo modelo de RNN se pueden representar de forma **plegada o desplegada**.
 - Desplegado "en tiempo".





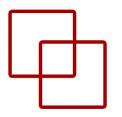
Podemos observar que el estado actual viene dado de la activación anterior (S_{t-1}) , el dato actual (X_t) ; mientras la salida es la predicción actual (Y_t) , la activación actual (S_t) y los pesos (W)

^t+2

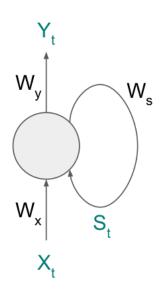
Modelo plegado

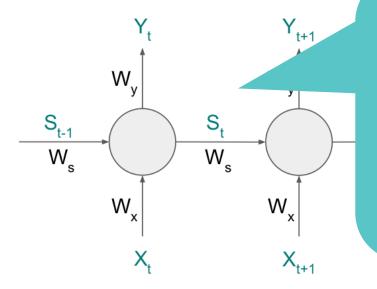
Modelo desplegado

Funcionamiento (I)



- Un mismo modelo de RNN se pueden representar de forma **plegada o desplegada**.
 - Desplegado "en tiempo".



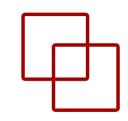


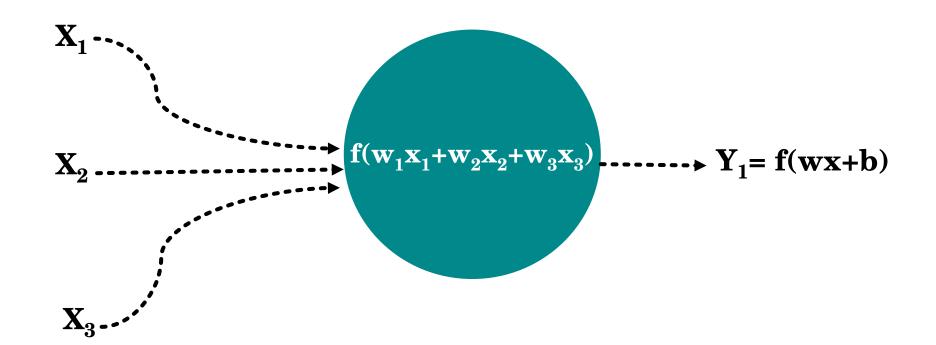
La activación actual (S_t) , llamadas estado oculto, son las que permiten preservar y compartir la información entre un estado y otro

^t+2

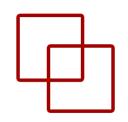
Modelo desplegado

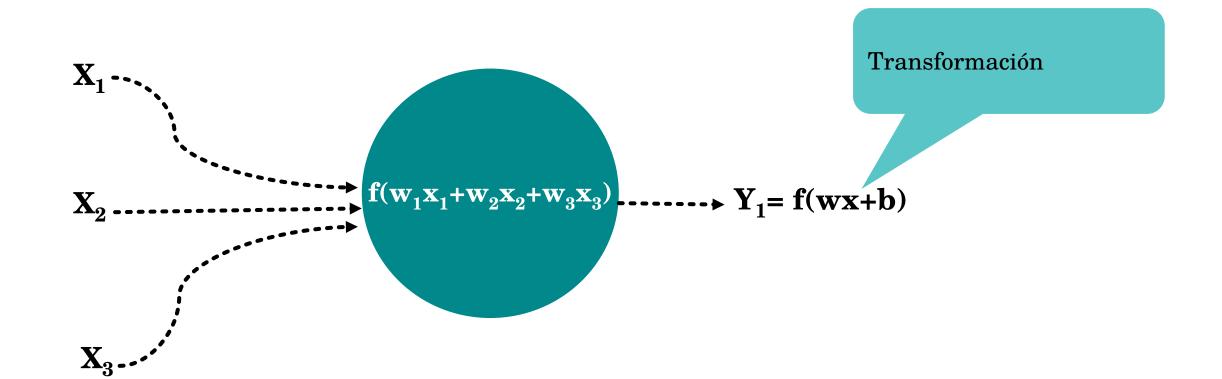
Funcionamiento (II) La neurona tradicional



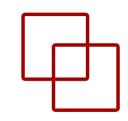


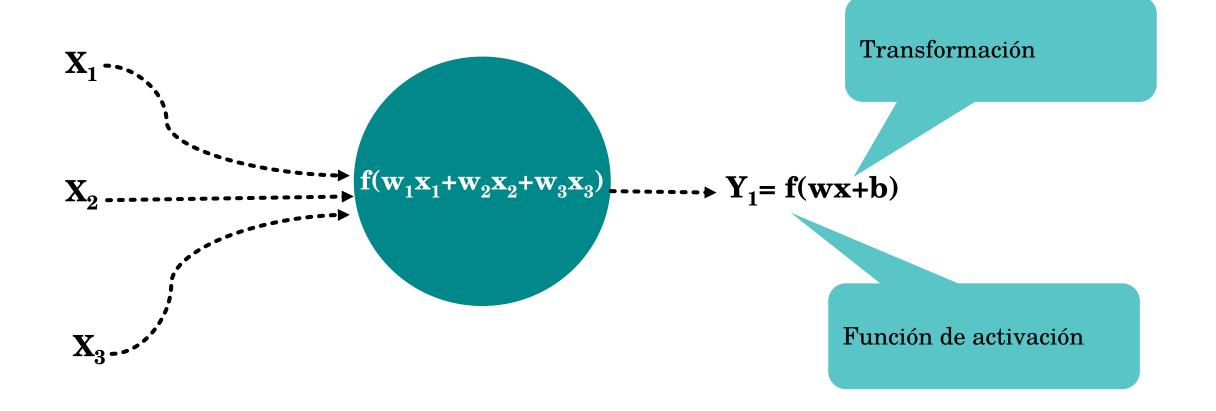
Funcionamiento (II) La neurona tradicional

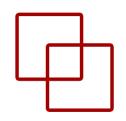


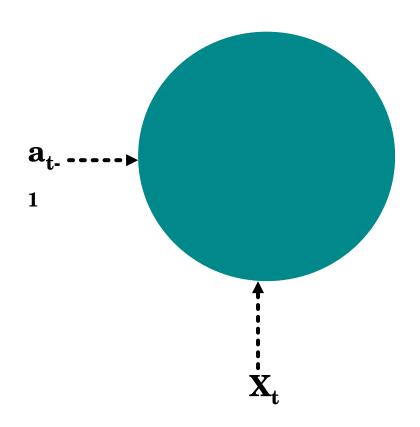


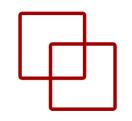
Funcionamiento (II) La neurona tradicional

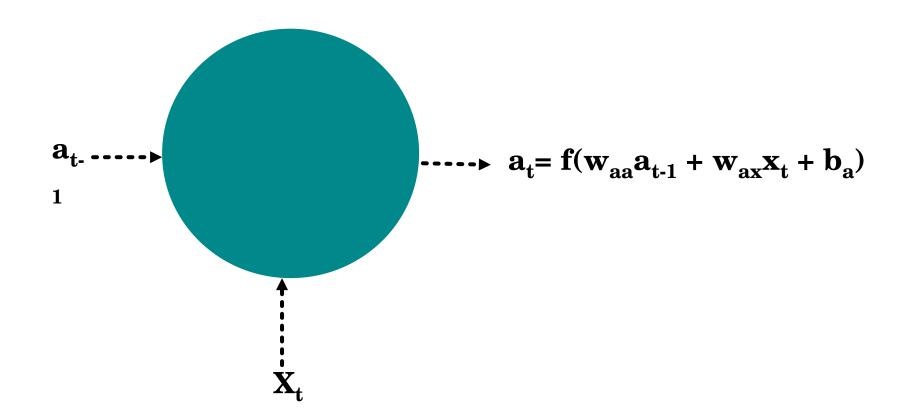


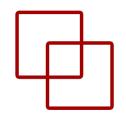


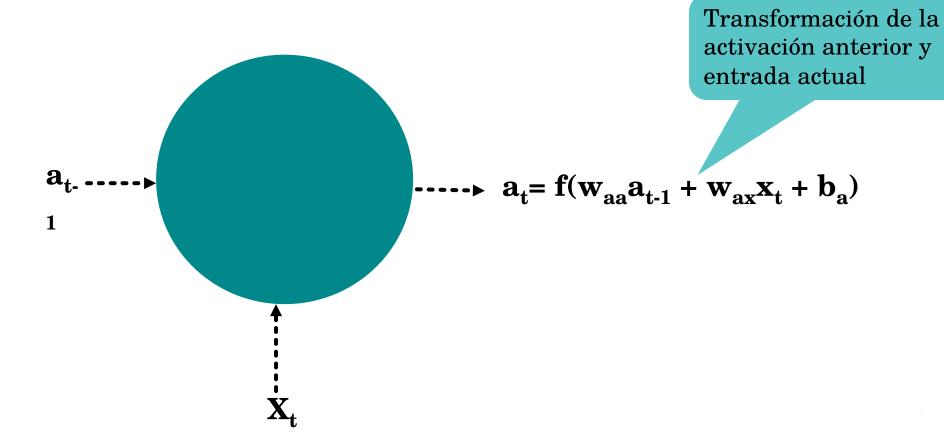


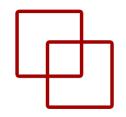


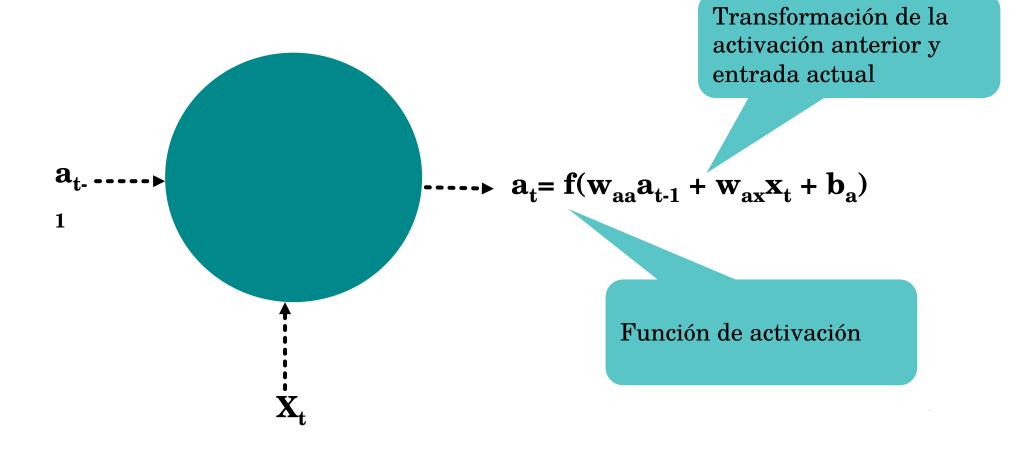


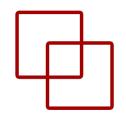


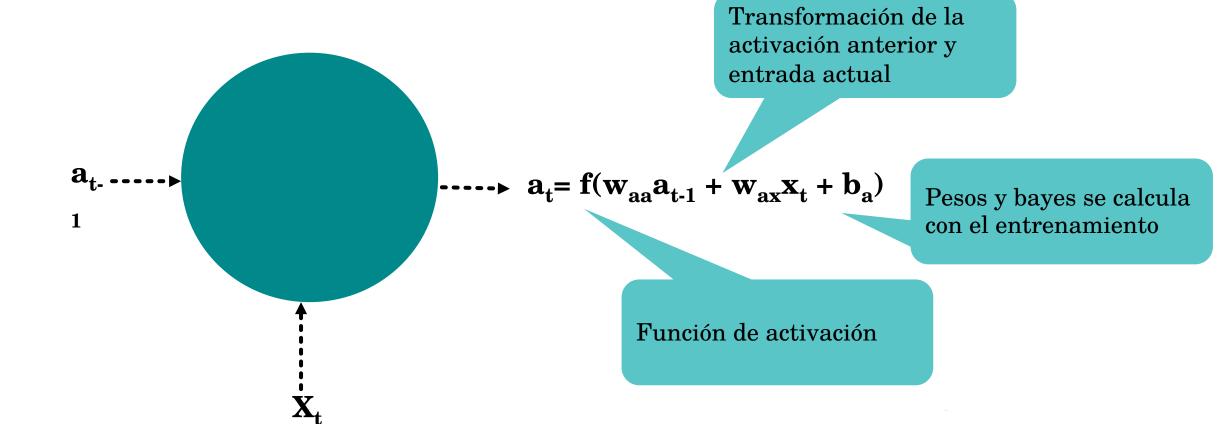


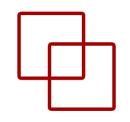


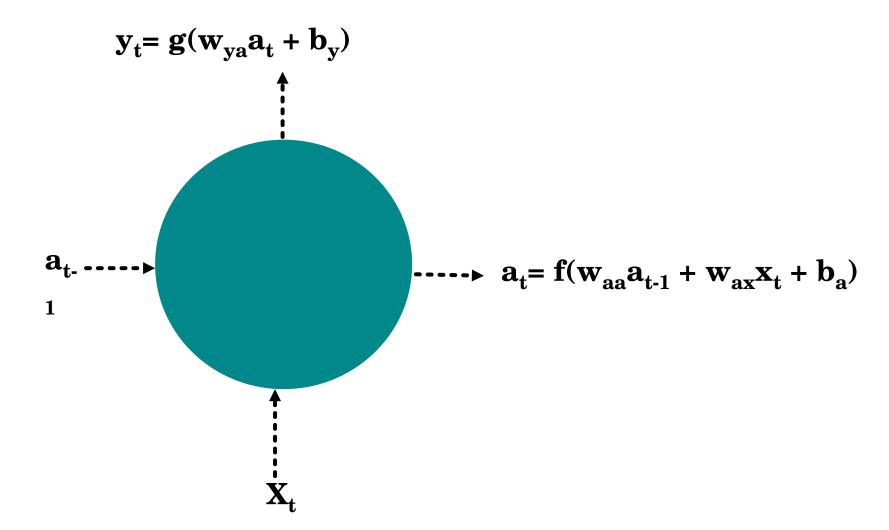


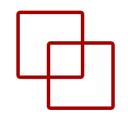


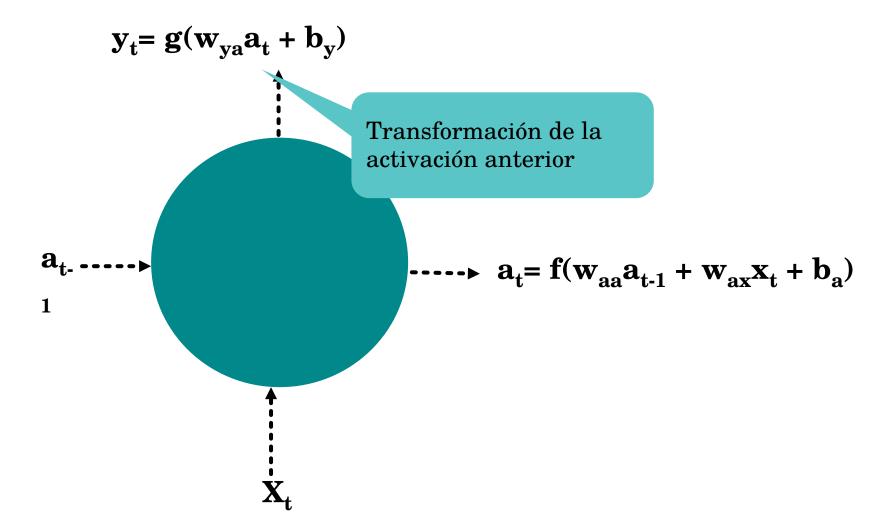


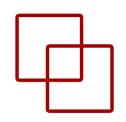


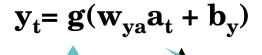












Función de activación

Transformación de la activación anterior

--
$$a_t = f(w_{aa}a_{t-1} + w_{ax}x_t + b_a)$$

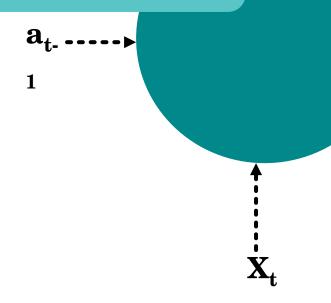
RNN

$$y_t = g(w_{ya}a_t + b_y)$$

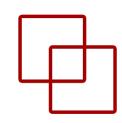
Pesos y bayes se calcula con el entrenamiento

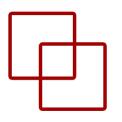
Función de activación

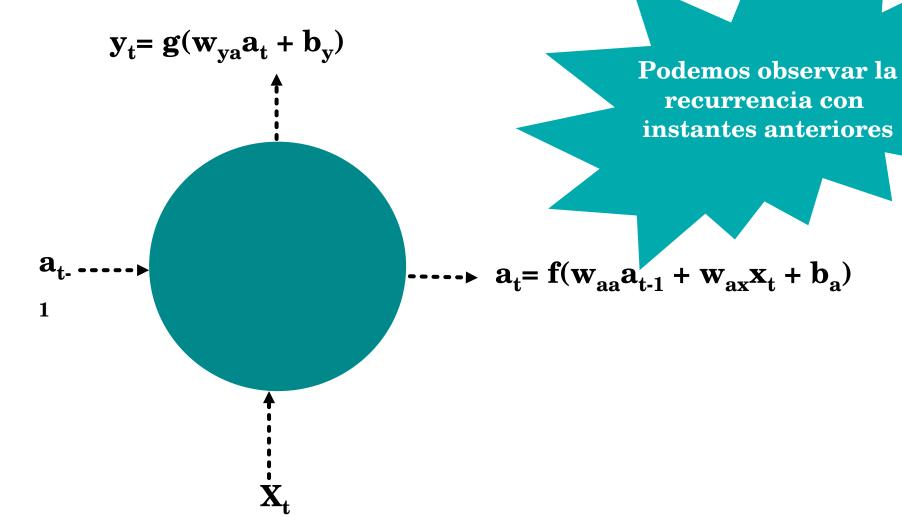
Transformación de la activación anterior



$$- a_t = f(w_{aa}a_{t-1} + w_{ax}x_t + b_a)$$



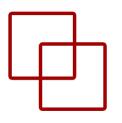




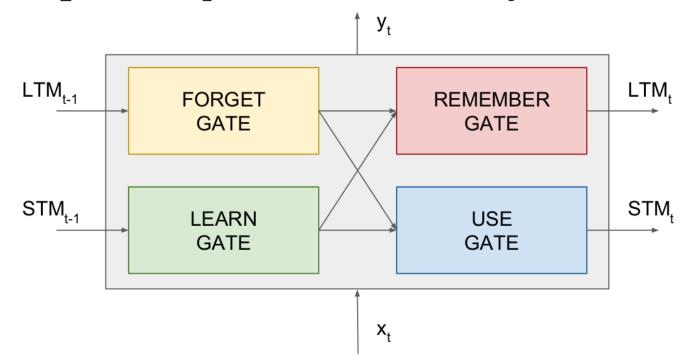
Redes LSTM



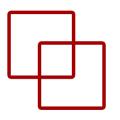
LSTM (I)



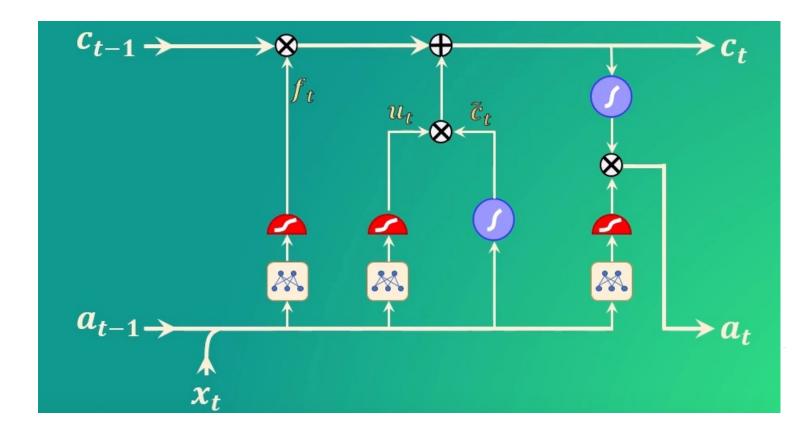
- Unidades más complejas para gestionar memoria a **corto plazo** y memoria a **largo plazo**.
 - Permite que el backpropagation pueda realizarse con una temporalidad mayor al descartar datos de corto/lago plazo
 - Consta de **4 puertas** para controlar el flujo de información:



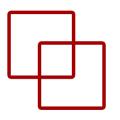
LSTM (II)



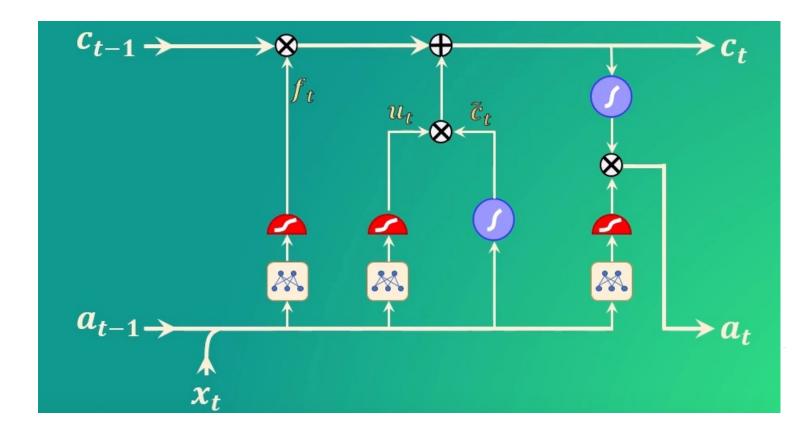
• Cada una de estas puertas están compuestas por una red neuronal, una función sigmoidal y un elemento multiplicador



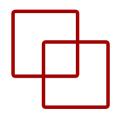
LSTM (II)

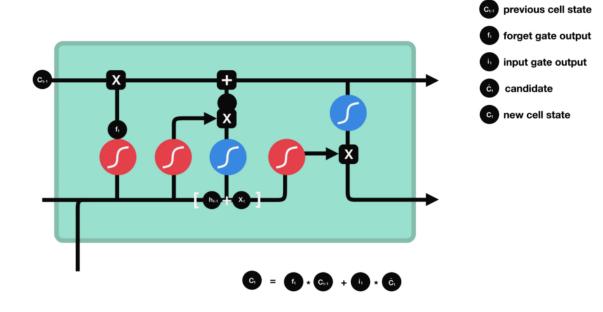


• Cada una de estas puertas están compuestas por una red neuronal, una función sigmoidal y un elemento multiplicador

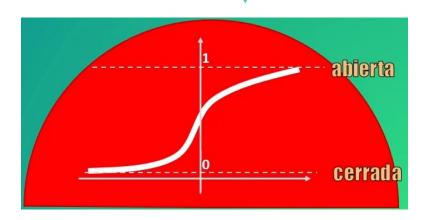


LSTM (III)

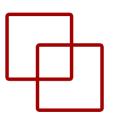




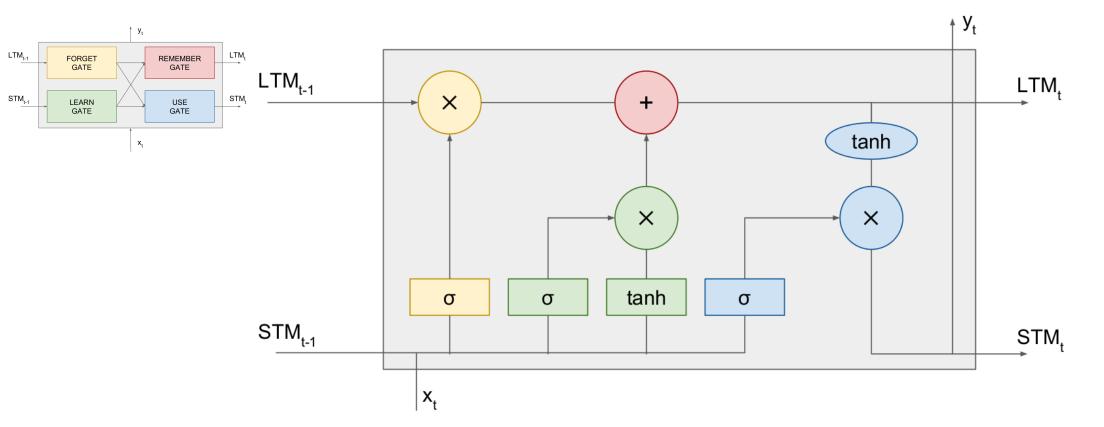
La función de activación le dará el comportamiento de válvula (si deja pasar el dato o no)



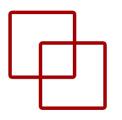
LSTM (IV)



- Learn gate: Combina la entrada actual y la memoria a corto plazo.
 - La Sigmoide selecciona datos y establece cuales serán los que aprender

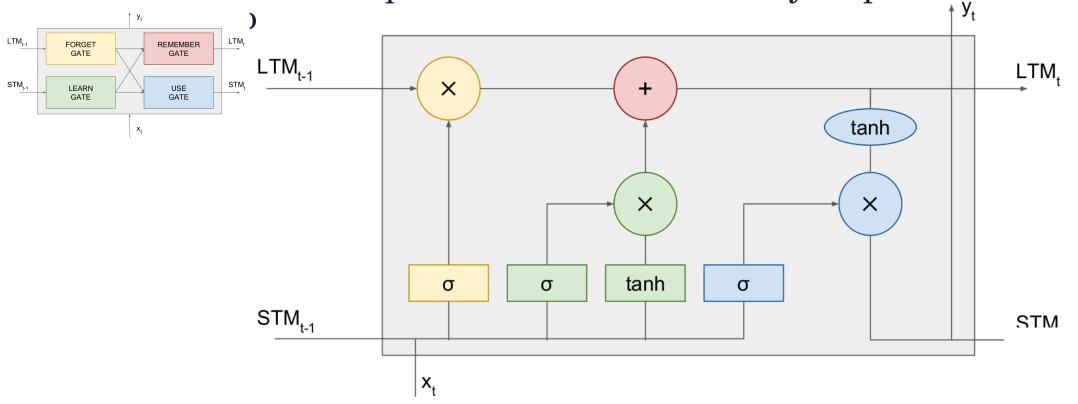


LSTM (V)

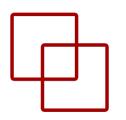


• **Forget gate**: Olvida parte de la entrada de la memoria a largo plazo (el "factor de olvido" depende de la entrada actual y la memoria a corto plazo).

- Permite decir qué información descartar y no pasar a la celda de

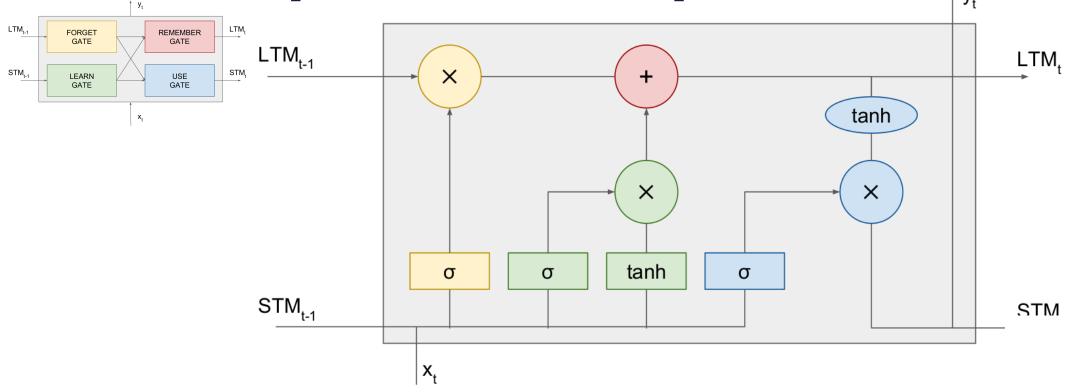


LSTM (VI)

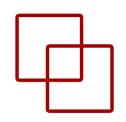


• **Remember gate**: Combina la memoria a corto plazo (salida de la *learn gate*) y la memoria a largo plazo (salida de la *forget gate*).

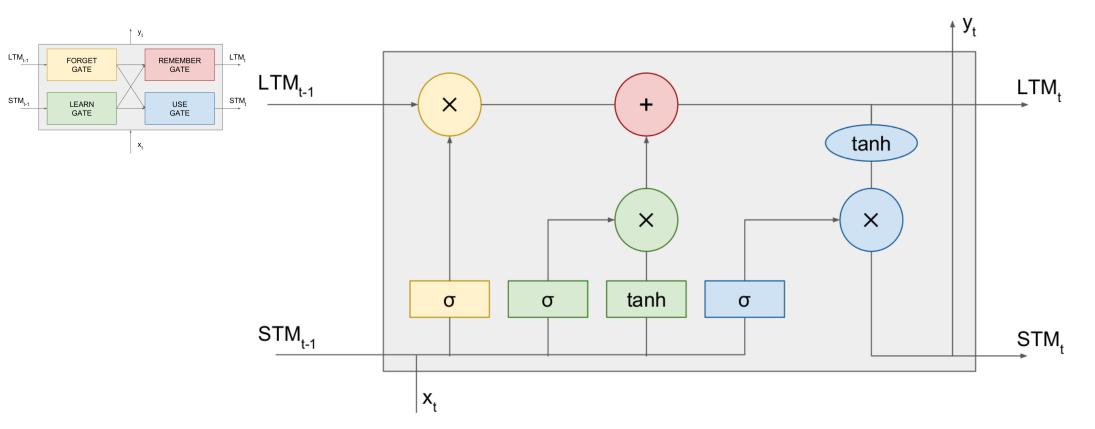
- Decide qué recordar de las dos puertas anteriores



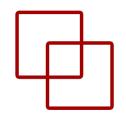
LSTM (VII)



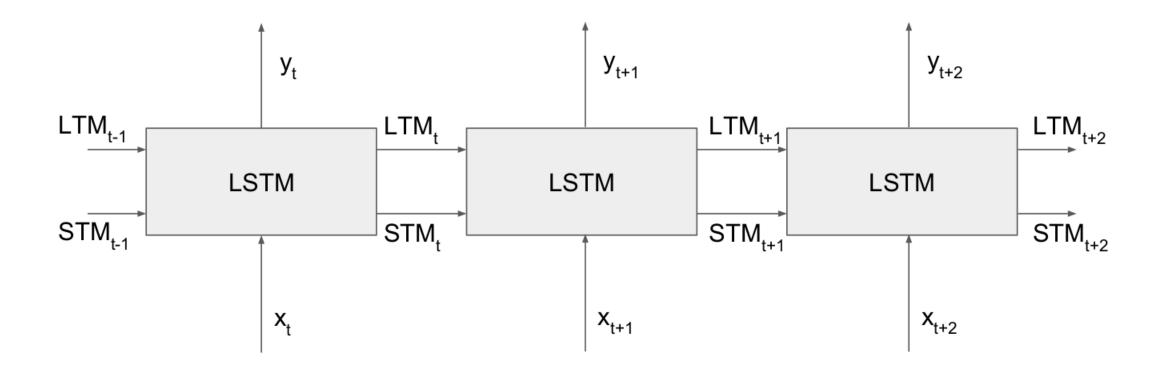
• **Use gate**: Combina la entrada actual, la memoria a corto plazo y la memoria a largo plazo (salida de *learn gate*) para generar la nueva memoria a corto plazo y la salida.



LSTM (VI)



• La salida de memoria a corto plazo y memoria a largo plazo sirve para realimentar la siguiente entrada.



GRACIAS!



ETS de Ingeniería Informática

Dr. Manuel Castillo-Cara

www.manuelcastillo.eu

Departamento de Inteligencia Artificial Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática Universidad Nacional de Educación a Distancia (UNED)