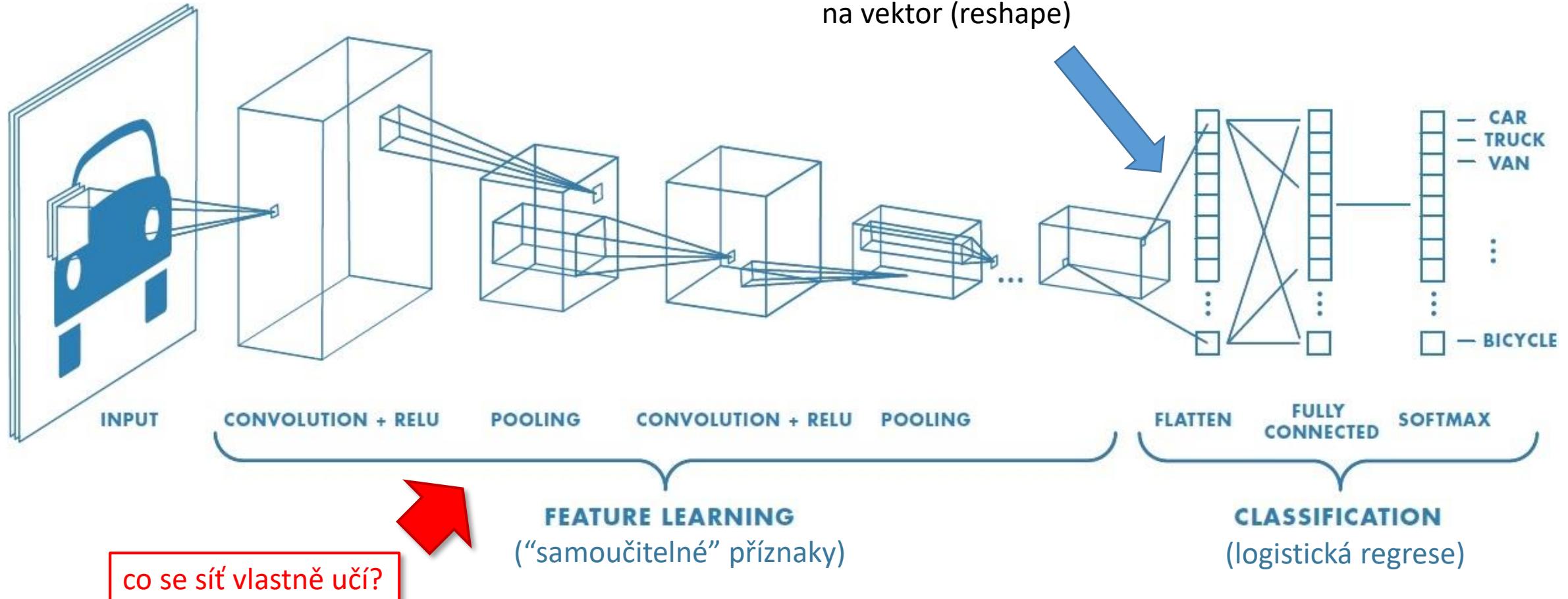


Aplikace neuronových sítí

Vizualizace a analýza konvolučních sítí

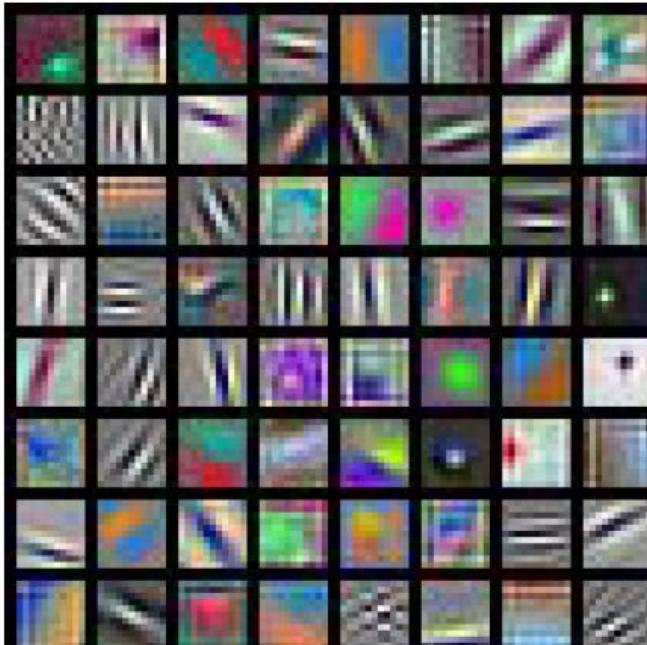
Konvoluční síť (Convolutional Neural Network, CNN)



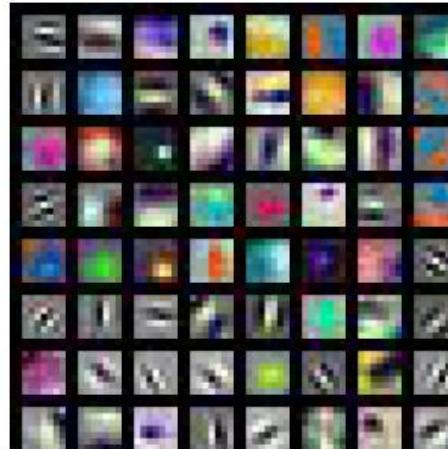
obrázek: <https://ch.mathworks.com/fr/discovery/convolutional-neural-network.html>

Vizualizace filtrů první vrstvy

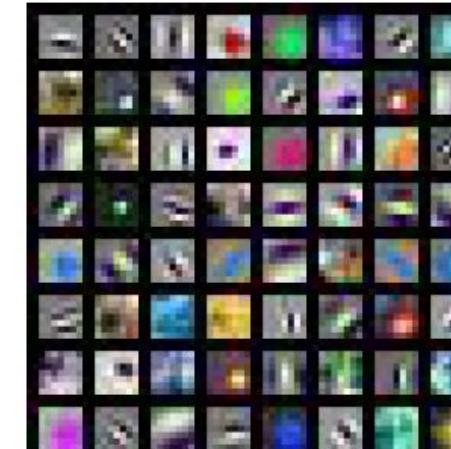
- konvoluce \approx korelace
- největší hodnotu korelace má pokud vstup a filtr jsou shodné
- váhy filtru tedy odpovídají tomu, na co nejsilněji reagují



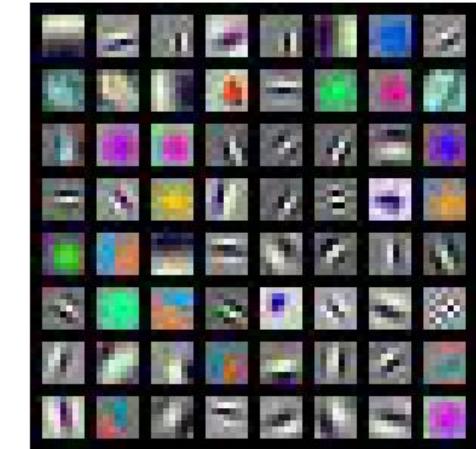
AlexNet:
64 x $3 \times 11 \times 11$



ResNet-18:
64 x $3 \times 7 \times 7$



ResNet-101:
64 x $3 \times 7 \times 7$



DenseNet-121:
64 x $3 \times 7 \times 7$

konvoluční filtry **první vrstvy** sítě

Druhá a další vrstvy

- U dalších vrstev obtížnější, protože filtry mají např. 64 kanálů
- Jak zobrazit?
- Navíc vstupem již není obraz, ale příznakové mapy

Příklad: demo convnetjs by Karpathy; 16 filtrů 5x5x16

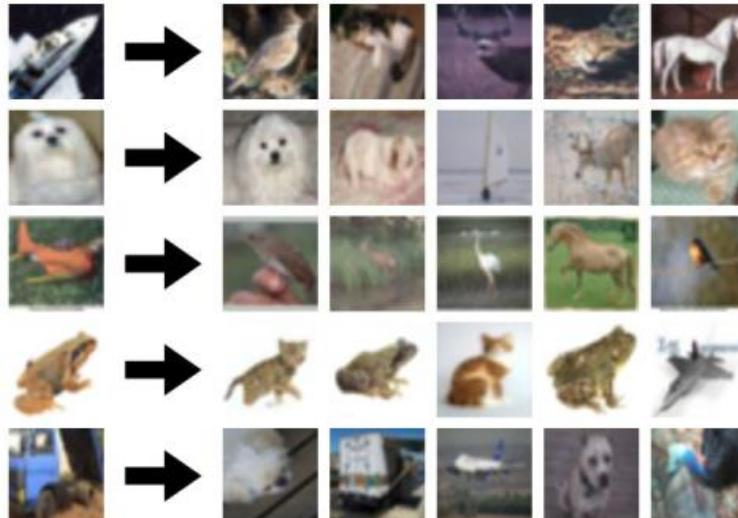
Weights:



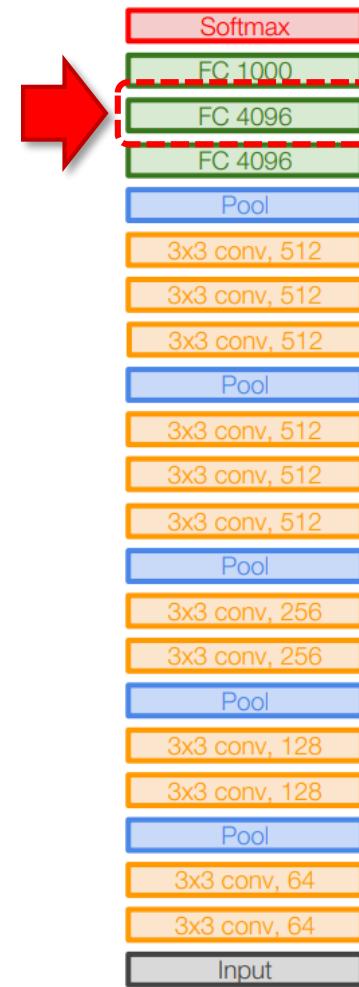
demo: <https://cs.stanford.edu/people/karpathy/convnetjs/demo/mnist.html>

Vizualizace metodou nejbližšího souseda

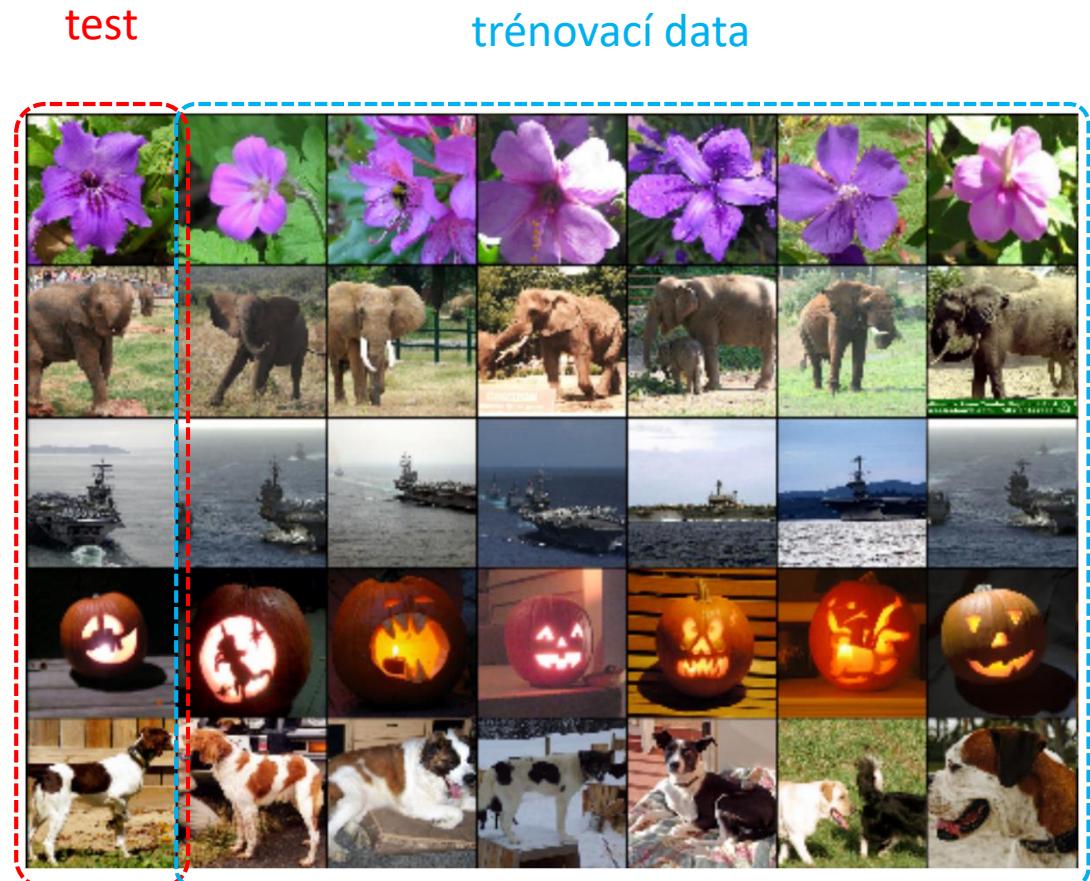
nejbližší soused dle pixelů



obrázek: <http://cs231n.stanford.edu/>



nejbližší soused dle příznakového popisu sítí



obrázek: Krizhevsky et al: ImageNet
Classification with Deep Convolutional Neural
Networks

Vizualizace clusteringem (např. t-SNE)



1000x1000 (240KB)



4000x4000 (3.2MB)

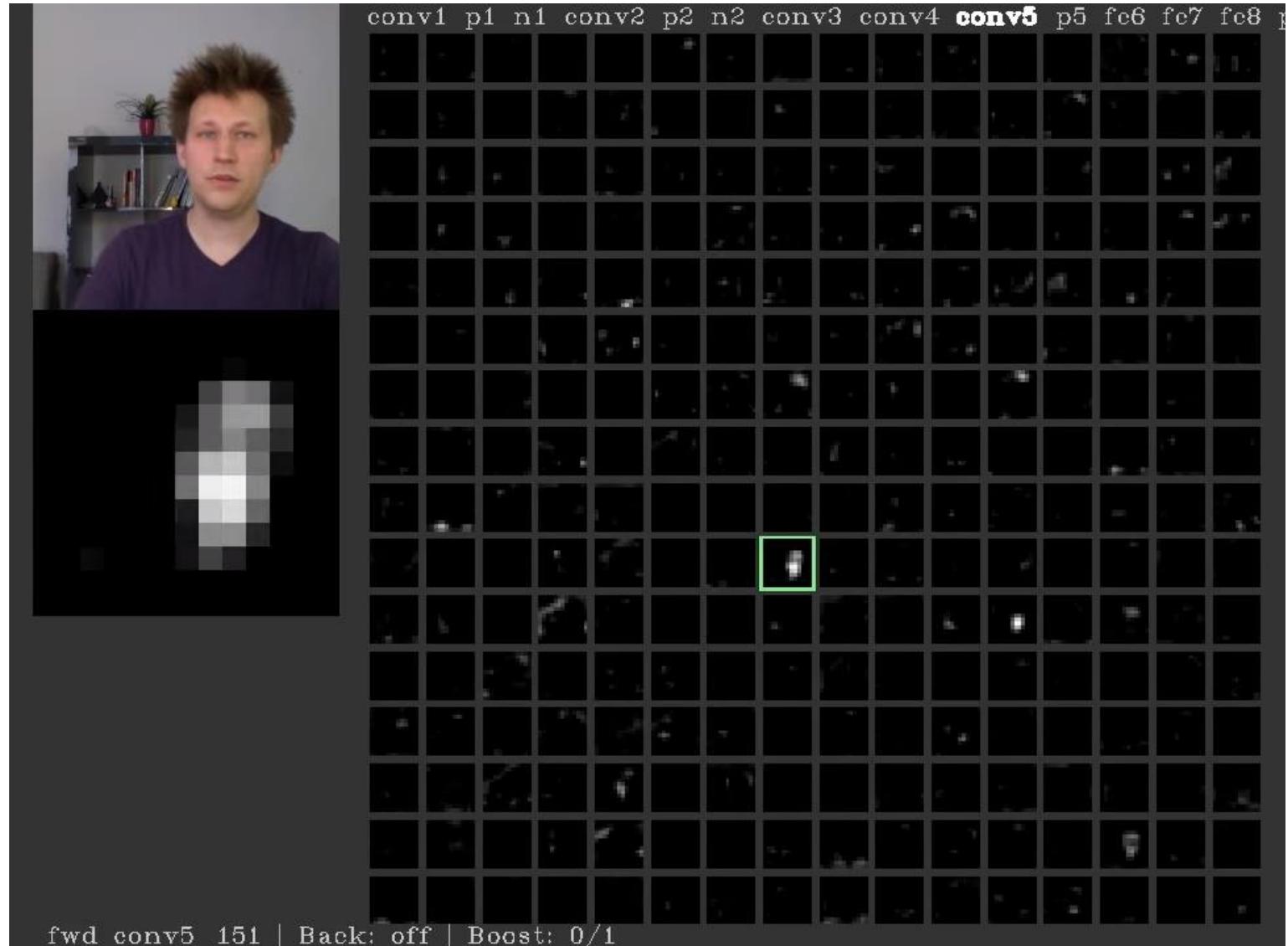


6000x6000 (6.6MB)

demo: <https://cs.stanford.edu/people/karpathy/cnnembed/>

Zobrazení aktivací

- Namísto vah filtrů se můžeme podívat, jak se jednotlivé filtry aktivují
- Vpravo např. ukázka “detektoru obličejů”



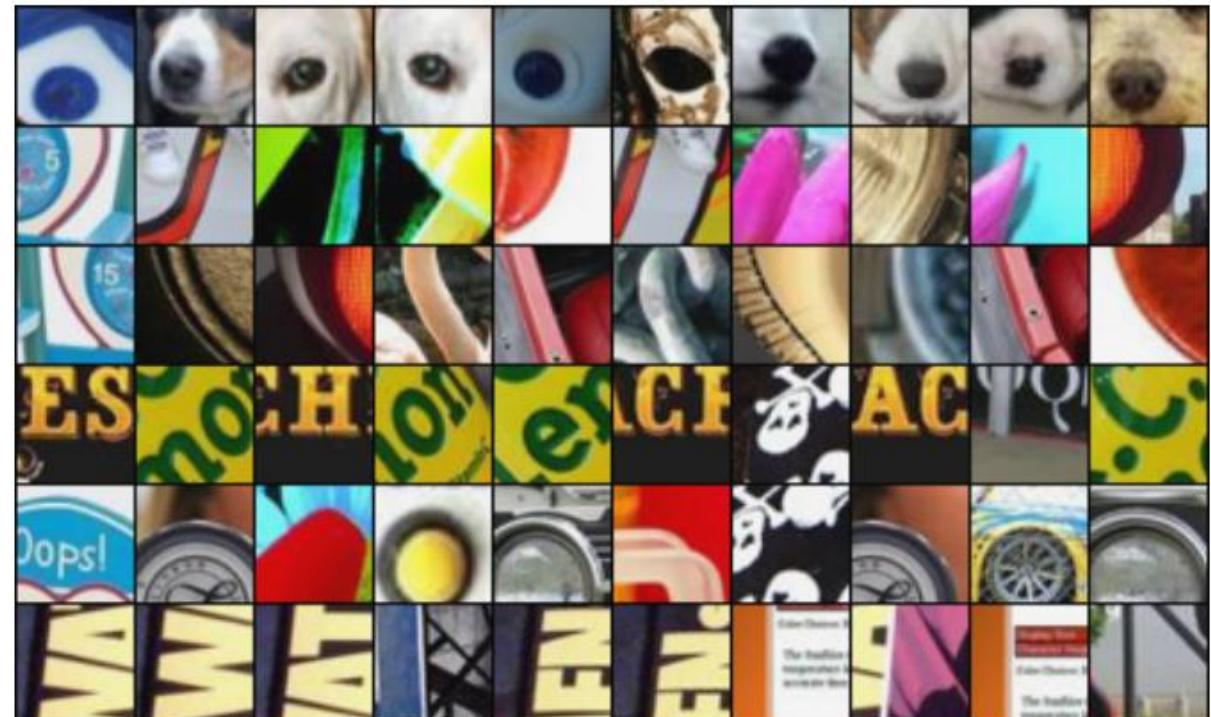
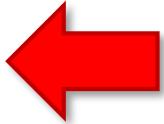
demo: <http://yosinski.com/deepvis>

Které textury maximálně aktivují filtry?

Softmax
FC 1000
FC 4096
FC 4096
Pool
3x3 conv, 512
3x3 conv, 512
3x3 conv, 512
Pool
3x3 conv, 512
3x3 conv, 512
3x3 conv, 512
Pool
3x3 conv, 256
3x3 conv, 256
Pool
3x3 conv, 128
3x3 conv, 128
Pool
3x3 conv, 64
3x3 conv, 64
Input

1. vybereme vrstvu
2. projedeme spoustu obrázků
3. zapamatujeme si max. hodnoty v konvoluční mapě a kterým okénkům v obrázcích odpovídají

výsledky pro vrstvu 6

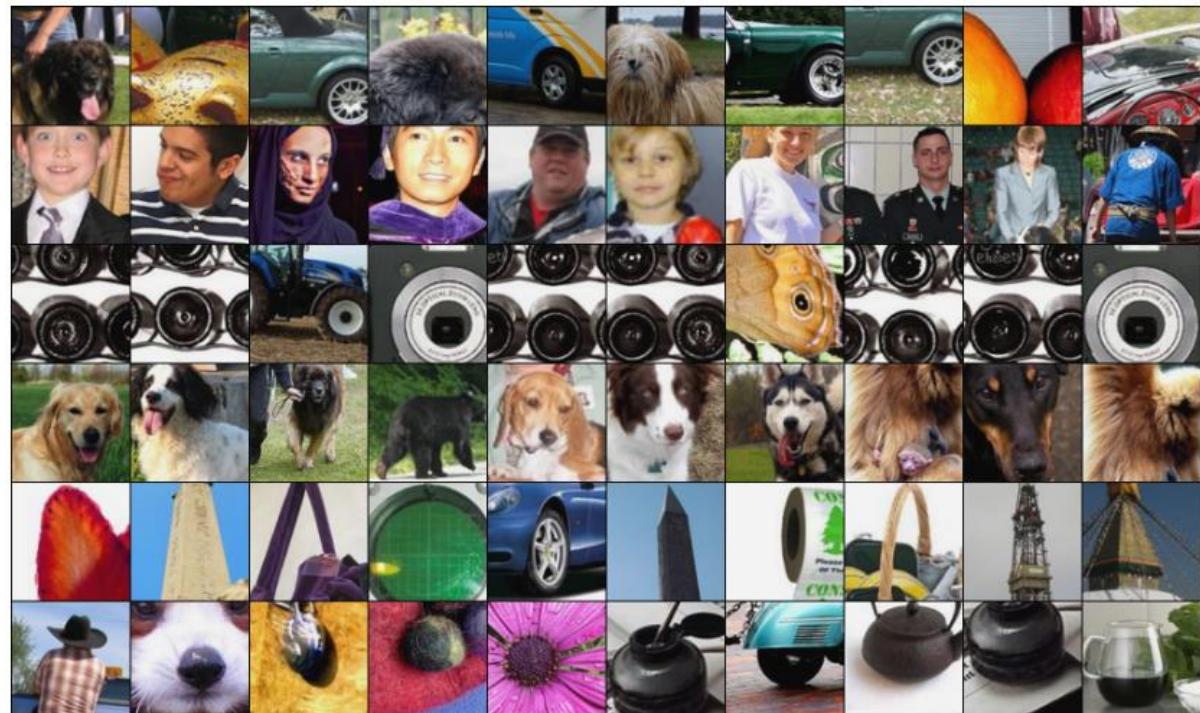


Které textury maximálně aktivují filtry?

Softmax
FC 1000
FC 4096
FC 4096
Pool
3x3 conv, 512
3x3 conv, 512
3x3 conv, 512
Pool
3x3 conv, 512
3x3 conv, 512
3x3 conv, 512
Pool
3x3 conv, 256
3x3 conv, 256
Pool
3x3 conv, 128
3x3 conv, 128
Pool
3x3 conv, 64
3x3 conv, 64
Input

1. vybereme vrstvu
2. projedeme spoustu obrázků
3. zapamatujeme si max. hodnoty v konvoluční mapě a kterým okénkům v obrázcích odpovídají

výsledky pro vrstvu **9**



článek: [Springenberg et al.: Striving for Simplicity: The All Convolutional Net](#)

Změna klasifikace v závislosti na zakrytí obrázku

- Proč se síť rozhodla tak, jak se rozhodla?
- Co v obrázku určuje, o kterou třídu se jedná?

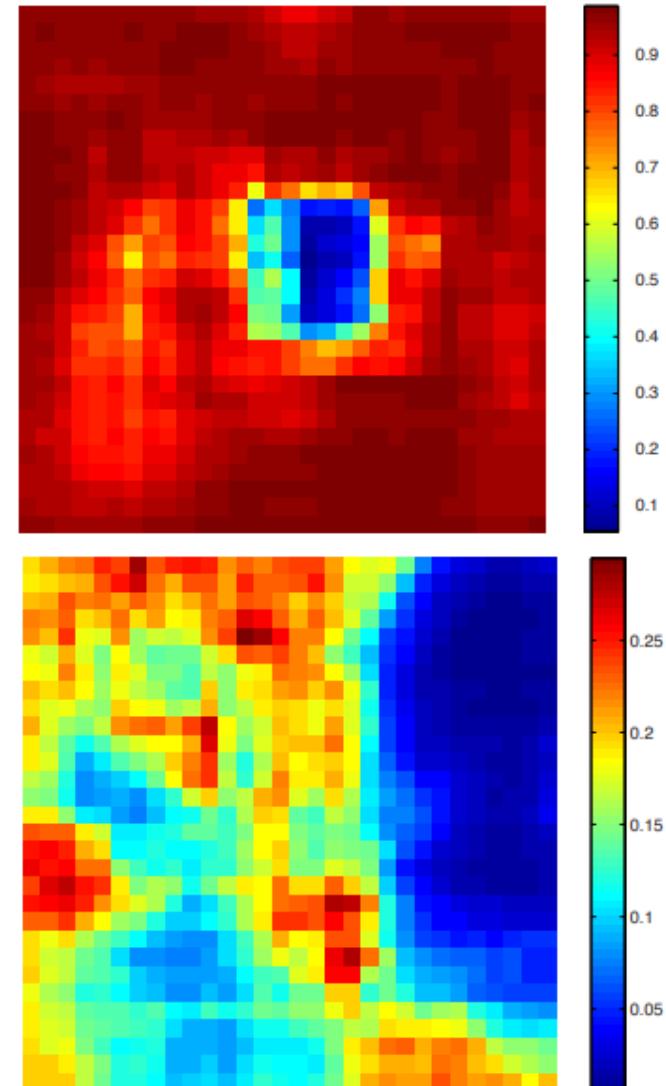
1. po obrázku posouváme šedivý čtverec, kterým zakrýváme odpovídající oblast
2. sledujeme, jak se pro každou pozici mění pravděpodobnost správné třídy
3. vykreslíme



True Label: Pomeranian



True Label: Car Wheel



Významnost pixelů skrze gradient

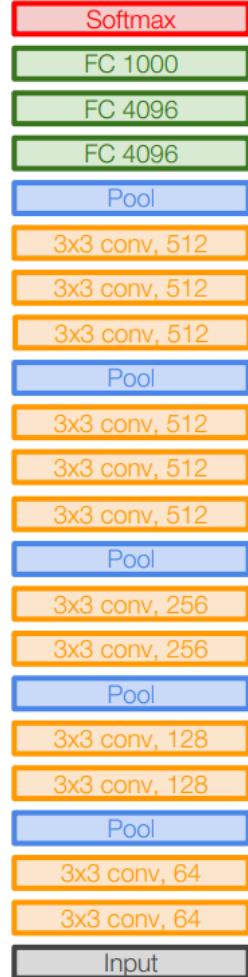
- Proč se síť rozhodla tak, jak se rozhodla?
- Co v obrázku určuje, o kterou třídu se jedná?

1. obrázek projedeme sítí
2. nastavíme gradient klasifikované třídy na jedna, ostatní na nuly
3. provedeme zpětný průchod –
nezajímají nás ovšem gradienty na váhy filtrů, ale na vstup
4. gradient je RGB → vezmeme max. přes kanály + absolutní hodnotu
5. získáme důležitost jednotlivých pixelů pro klasifikaci (angl. saliency map)



článek: [Simonyan: Deep Inside Convolutional Networks: Visualising Image Classification Models and Saliency Maps](#)

Guided backprop



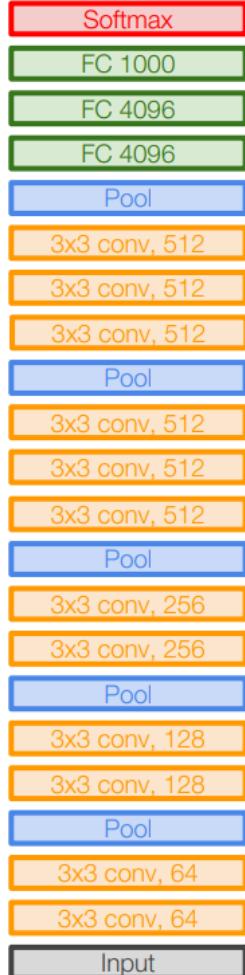
velmi podobné jako saliency mapy, ovšem s několika rozdíly:

1. začneme backprop ne na vrchu sítě, ale na zvoleném neuronu nějaké vrstvy
2. zobrazujeme RGB, tedy bez max. přes kanály
3. není skutečný gradient, ale tzv. "guided"

výsledky pro vrstvu 6

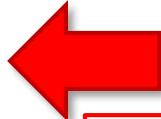


Guided backprop



velmi podobné jako saliency mapy, ovšem s několika rozdíly:

1. začneme backprop ne na vrchu sítě, ale na zvoleném neuronu nějaké vrstvy
2. zobrazujeme RGB, tedy bez max. přes kanály
3. není skutečný gradient, ale tzv. "guided"

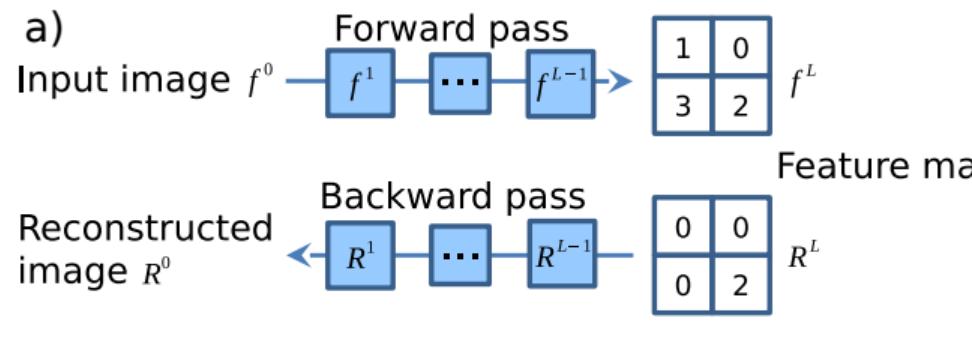


výsledky pro vrstvu **9**



Guided backprop

“guided” = nepočítáme skutečný gradient; u RELU filtruje záporné gradienty
proč? prostě to pak vypadá lépe ☺

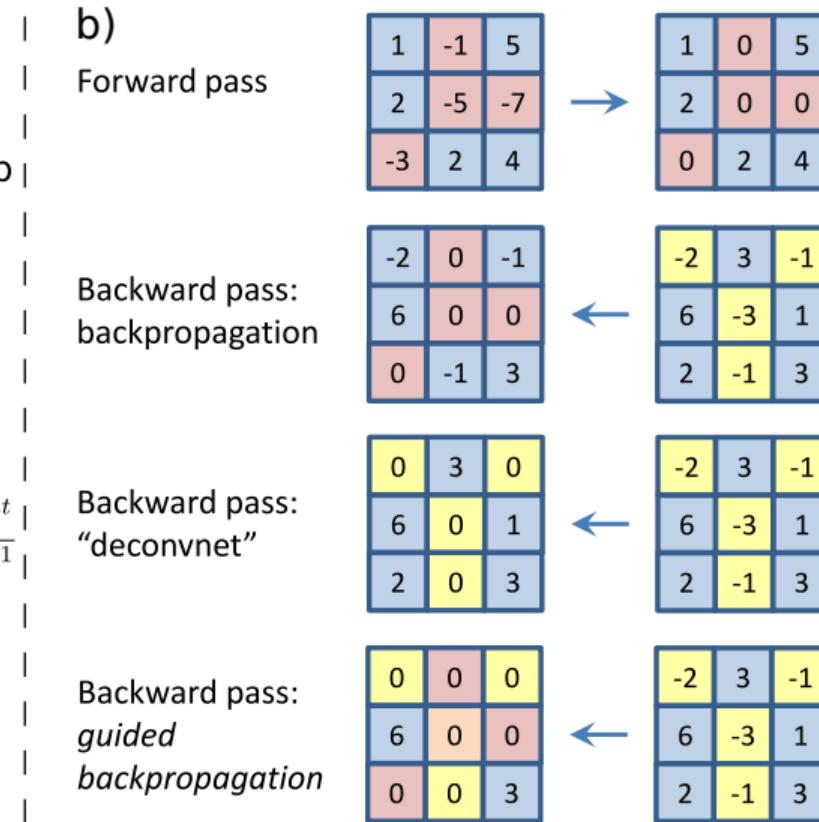


c) activation: $f_i^{l+1} = \text{relu}(f_i^l) = \max(f_i^l, 0)$

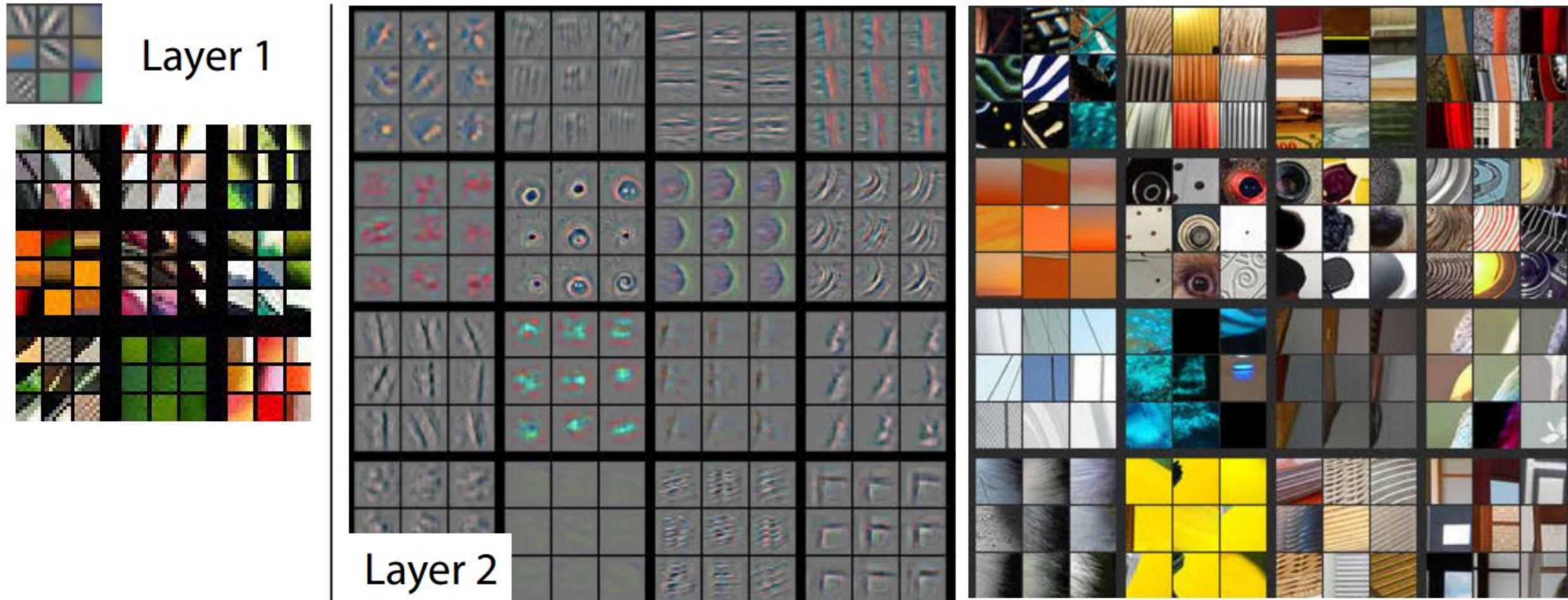
backpropagation: $R_i^l = (f_i^l > 0) \cdot R_i^{l+1}$, where $R_i^{l+1} = \frac{\partial f^{out}}{\partial f_i^{l+1}}$

backward 'deconvnet': $R_i^l = (R_i^{l+1} > 0) \cdot R_i^{l+1}$

guided backpropagation: $R_i^l = (f_i^l > 0) \cdot (R_i^{l+1} > 0) \cdot R_i^{l+1}$

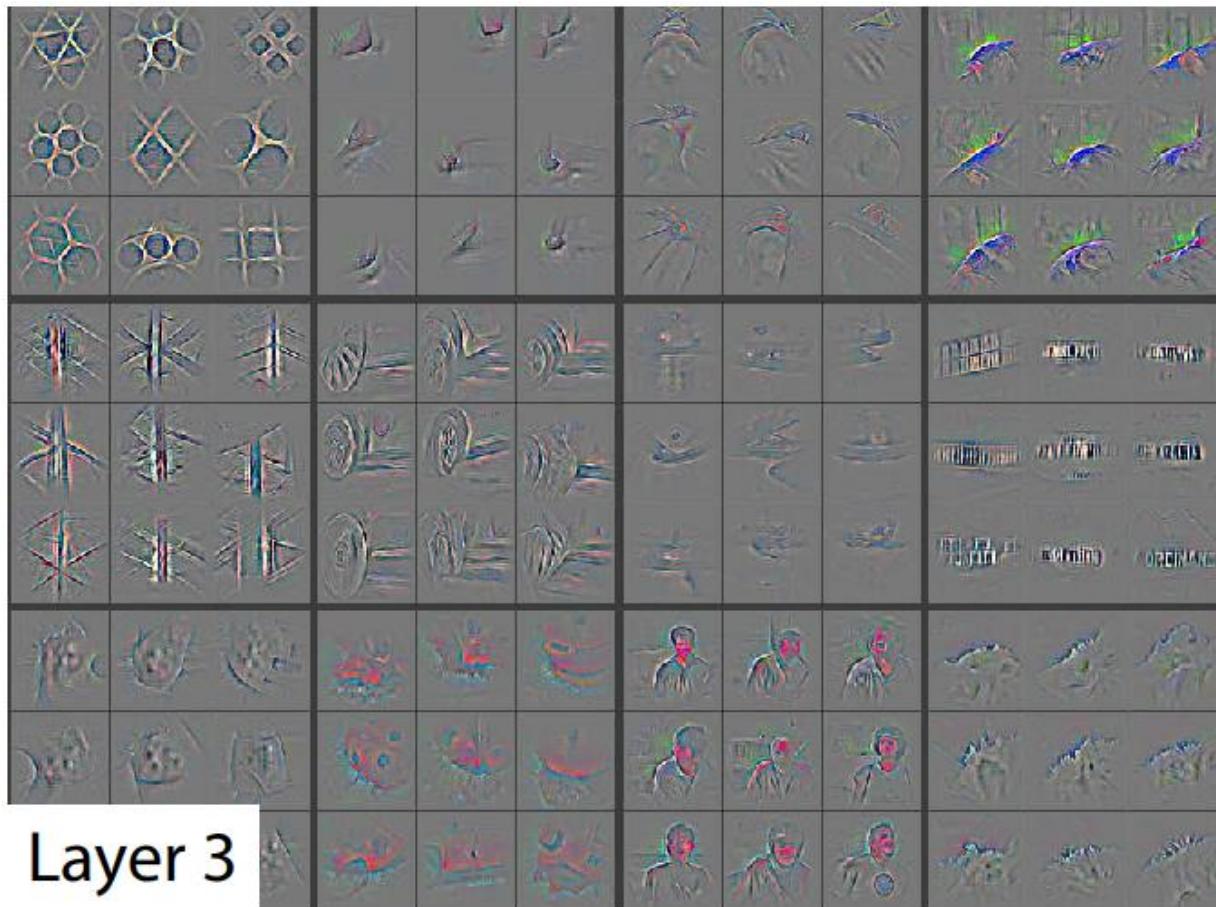


Další příklady („deconvnet“)



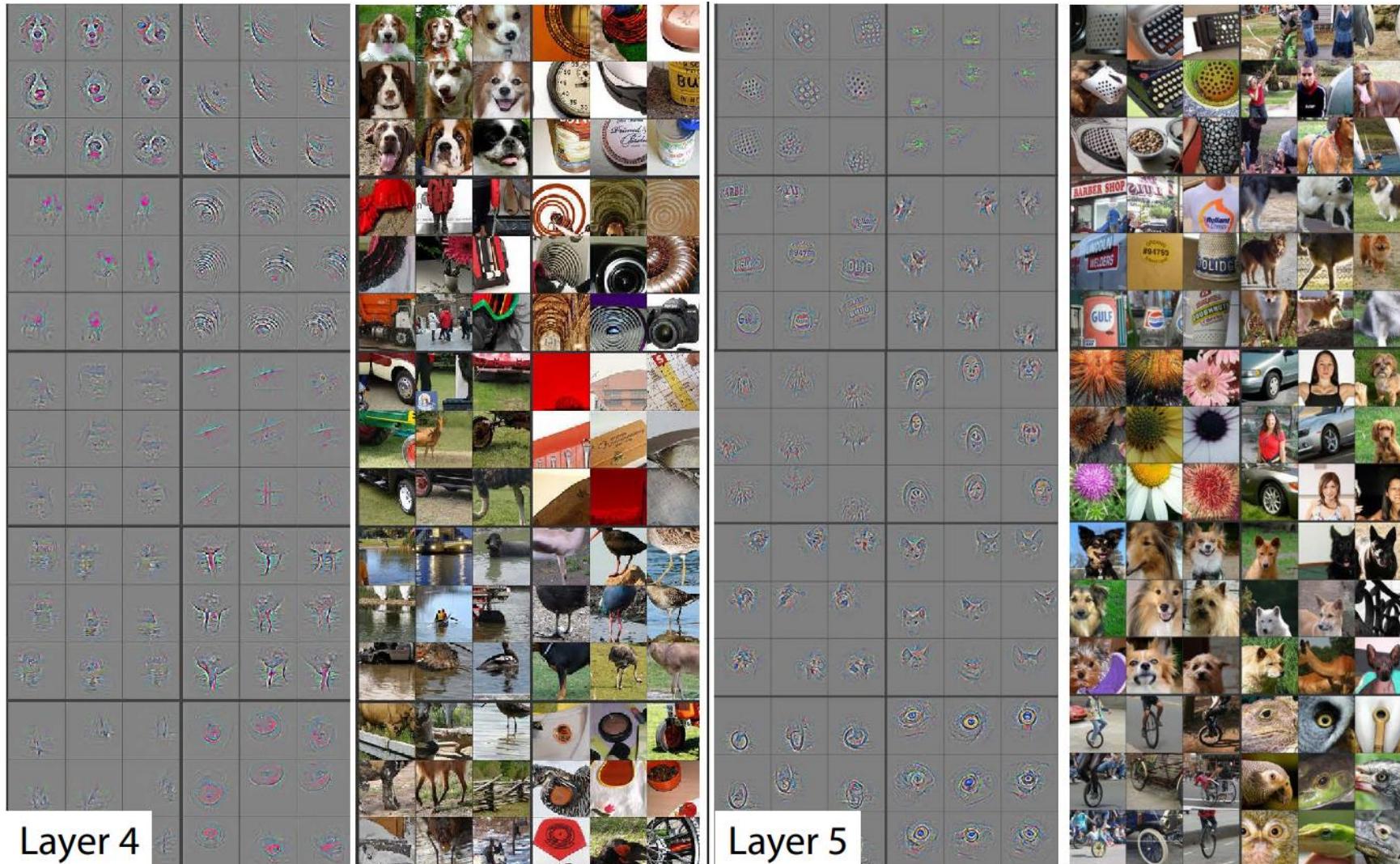
článek: [Zeiler, Fergus: Visualizing and Understanding Convolutional Networks](#)

Další příklady („deconvnet“)



článek: [Zeiler, Fergus: Visualizing and Understanding Convolutional Networks](#)

Další příklady („deconvnet“)



článek: [Zeiler, Fergus: Visualizing and Understanding Convolutional Networks](#)

Vizualizace optimalizací (gradient ascent)

úloha: zkusme najít obrázek, který maximalizuje skóre s nějaké třídy c

$$I^* = \arg \max_I s_c(I) + R(I)$$

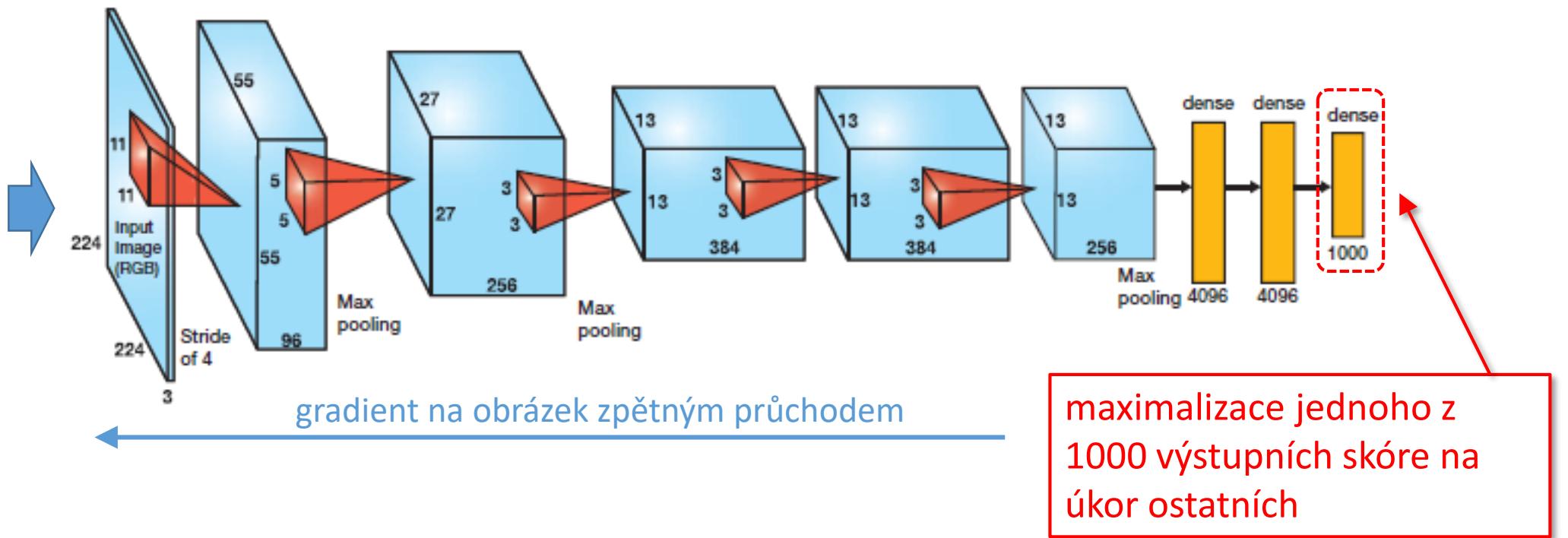
(guided) backprop: zobrazujeme derivaci nějakého neuronu vzhledem ke vstupnímu obrázku

optimalizace: postupně **iterativně** gradientem updatujeme obrázek + regularizujeme

regularizace např. L2: $R(I) = \|I\|^2$

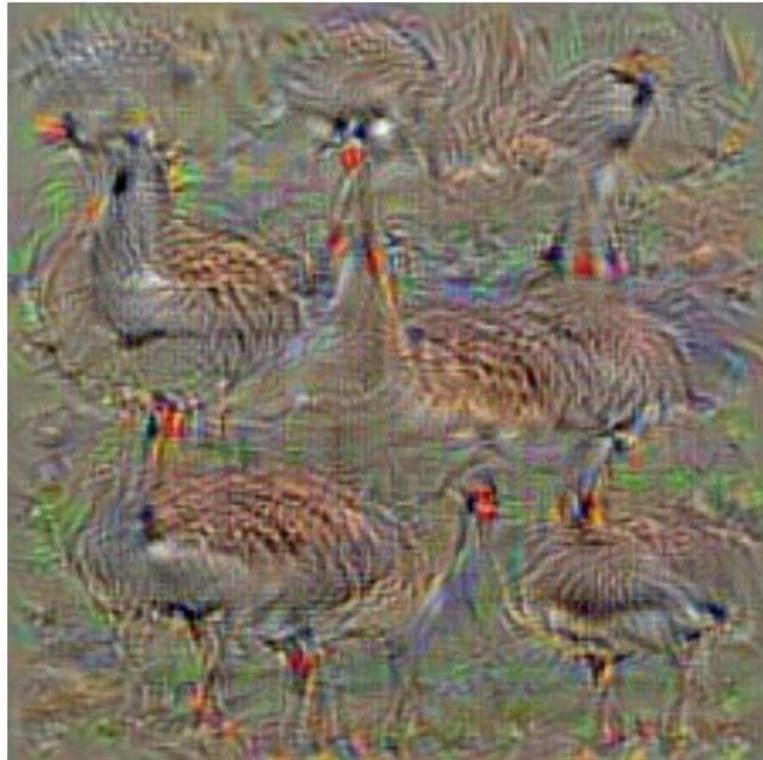
Postup optimalizace

optimalizovaný obrázek



1. inicializace na nuly nebo náhodně
2. místo lossu nastavíme gradient shora na samé nuly kromě naší třídy $[0, 0, \dots, 1, \dots, 0]$
3. zpětný průchod – opět nás zajímá gradient na vstup, ne na váhy
4. updatujeme vstup gradientem
5. zpět na 2. a opakujeme

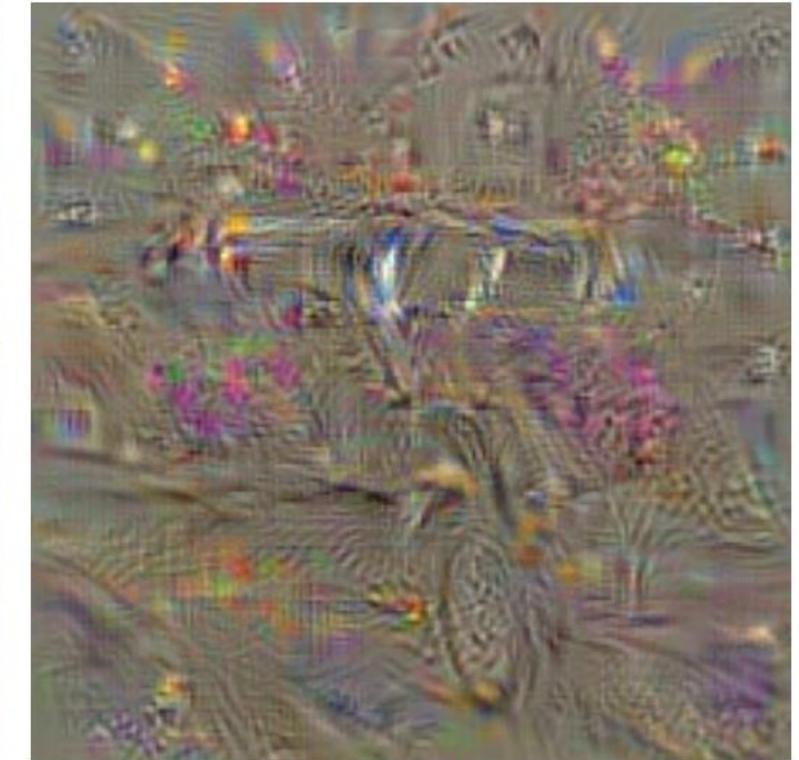
Příklady obrázků maximalizujících zadanou třídu



goose



ostrich



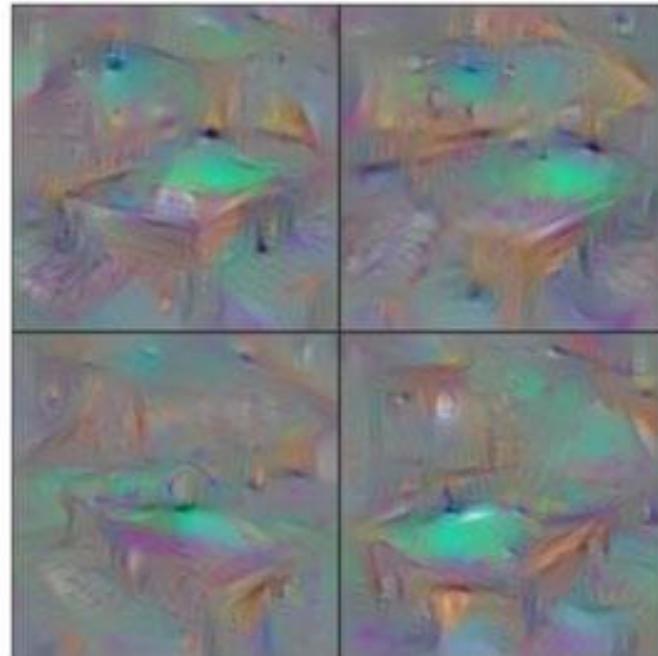
limousine

Příklady obrázků maximalizujících zadanou třídu

lepší způsob regularizace, navíc vyhlazování (postprocessing) v každém kroku



Flamingo

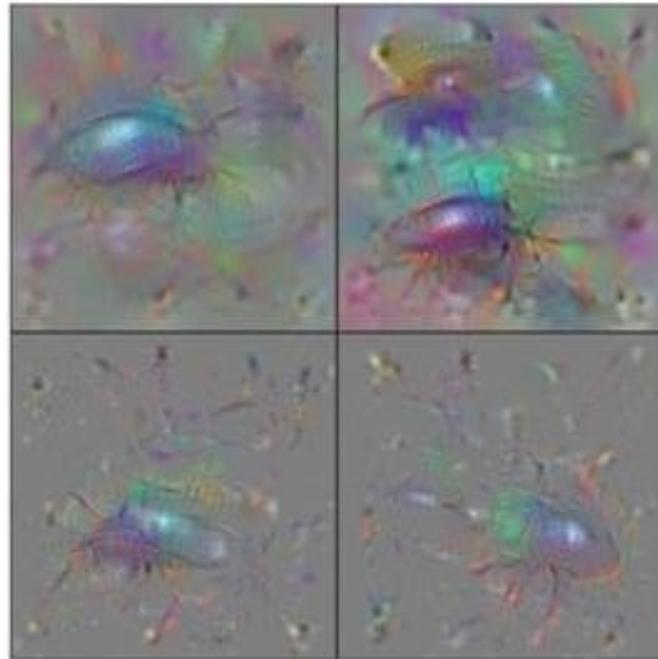


Billiard Table

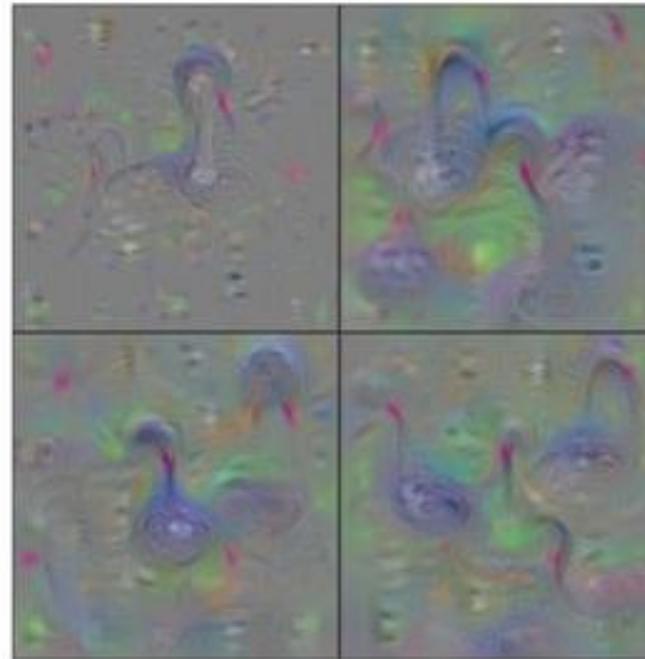


School Bus

Příklady obrázků maximalizujících zadanou třídu



Ground Beetle



Black Swan

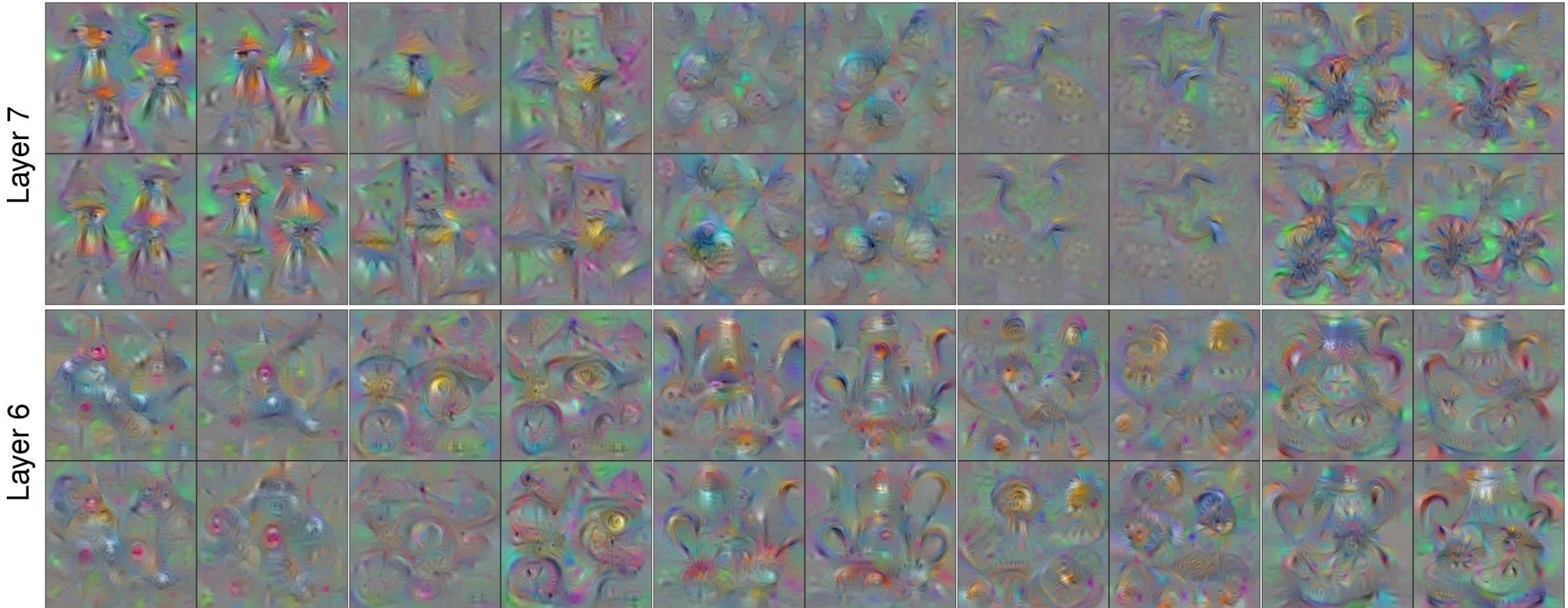


Tricycle

Vizualizace vnitřních vrstev pomocí optimalizace

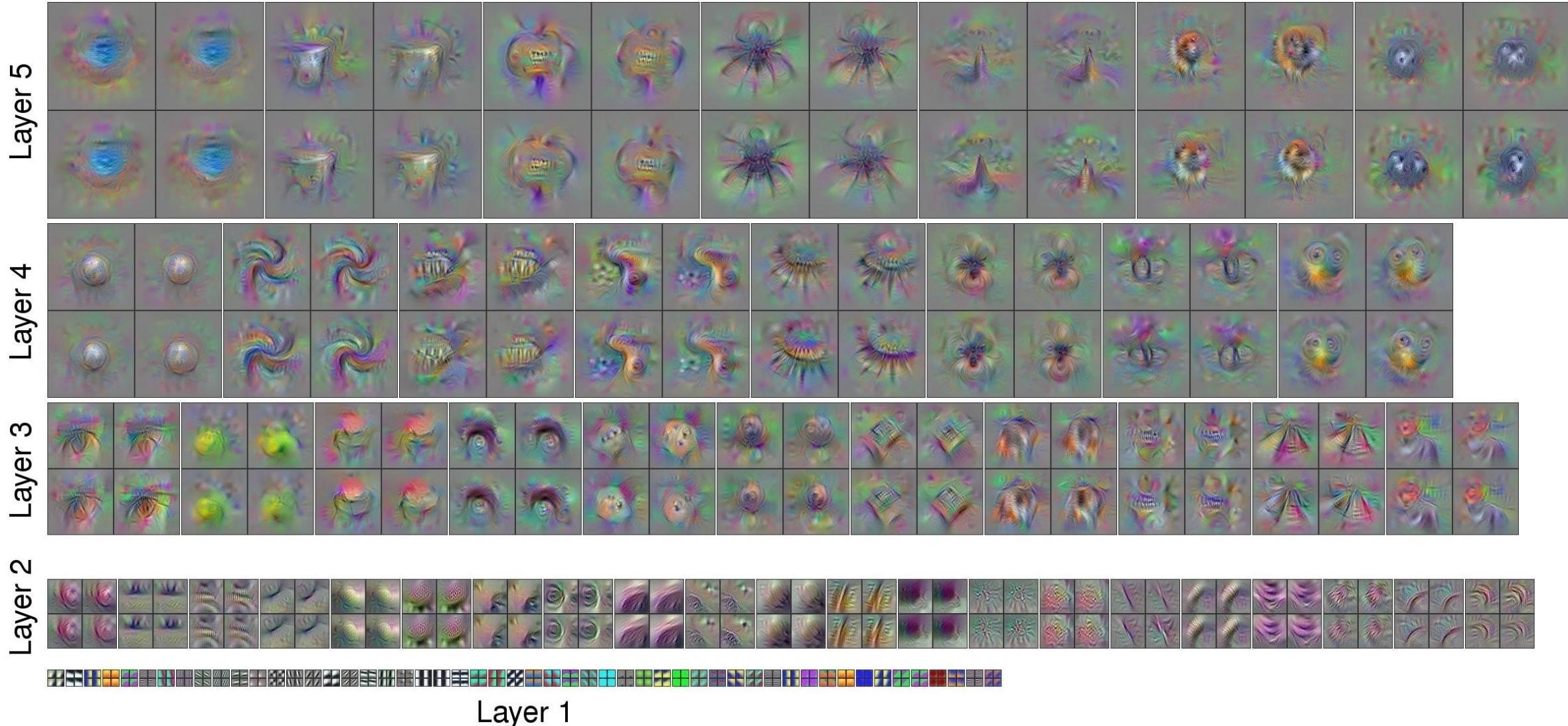


Vizualizace vnitřních vrstev pomocí optimalizace



článek: [Yosinski et al.: Understanding Neural Networks Through Deep Visualization](#)

Vizualizace vnitřních vrstev pomocí optimalizace



článek: [Yosinski et al.: Understanding Neural Networks Through Deep Visualization](#)

Deep Dream

- Postup opět optimalizace
- Gradient nastaven na aktivace
- Pokud je aktivace velká, bude velký i gradient
- Malá aktivace → malý gradient
- Nesoustředí se na jeden neuron, ale na více zároveň
- Sítě na obrázku zesílí silné
- Pro dosažení hezkých výsledků se jako regularizace s každým průchodem náhodně mírně posune (jitter shift)



<https://github.com/google/deepdream>

Deep Dream



Anemone Fish



Banana



Parachute



Screw



"Admiral Dog!"



"The Pig-Snail"



"The Camel-Bird"



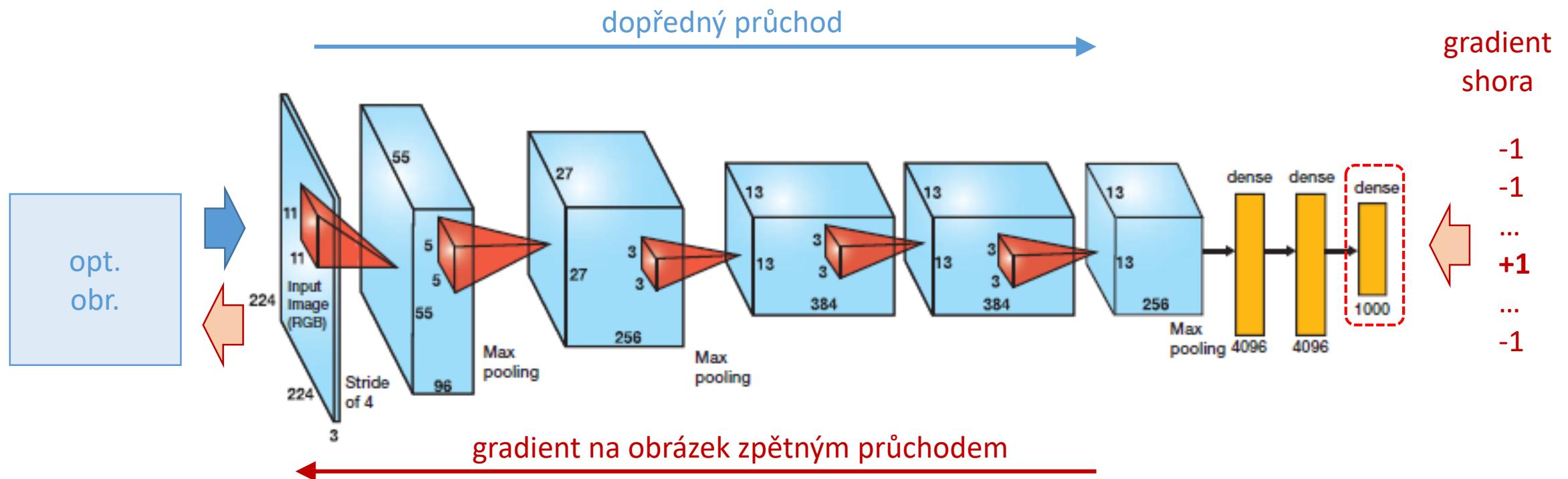
"The Dog-Fish"

<https://github.com/google/deepdream>

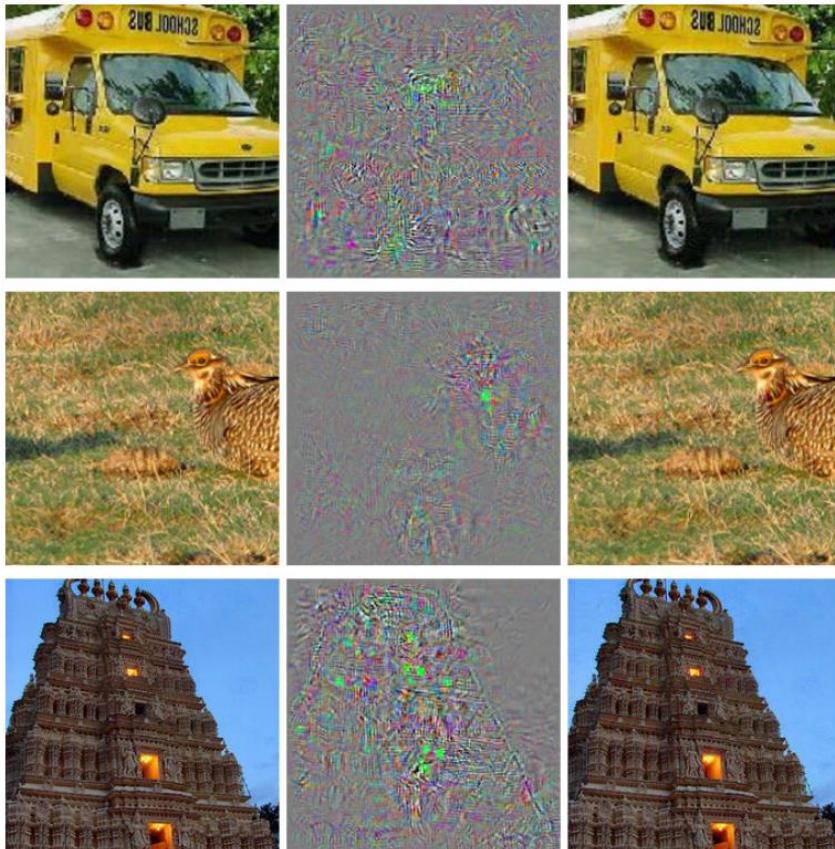
Adversarial examples

- Optimalizaci vstupu lze využít nejen pro vizualizaci, ale také k ovlivnění rozhodování sítě
- Co kdybychom např.:
 1. vzali nějaký obrázek a nechali projít sítí
 2. nastavili gradient tak, aby síť maximalizovala skóre jiné třídy než té správné
 3. vypočítali gradient na vstupní obrázek
 4. updatovali
 5. opakovali postup, dokud síť obrázek nezačne klasifikovat, jak si přejeme?

Adversarial examples



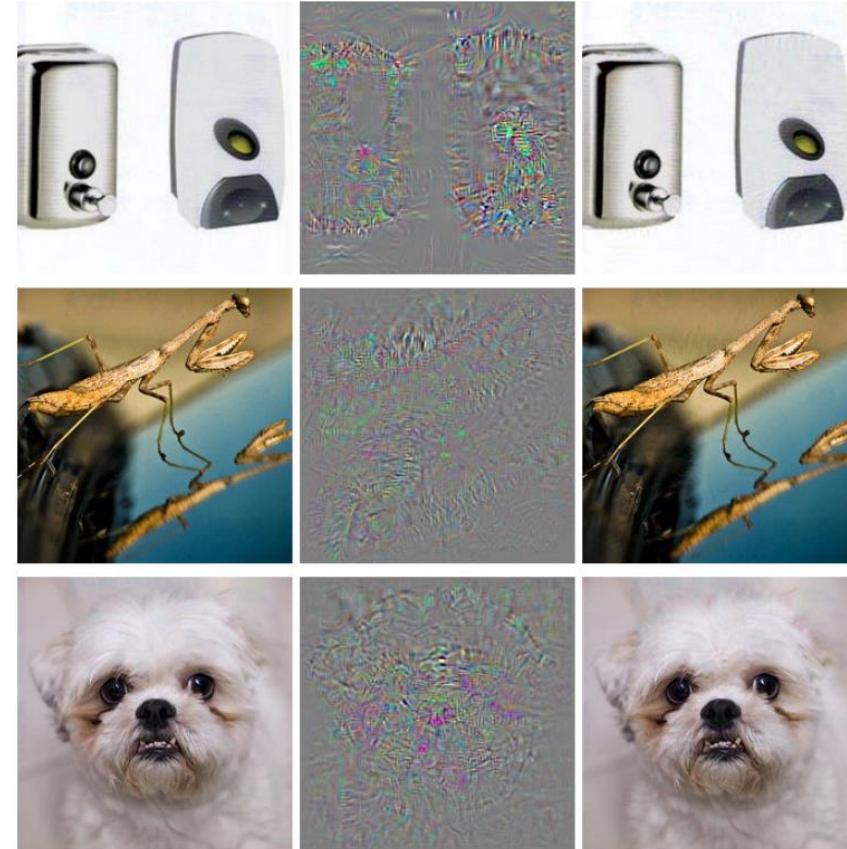
Adversarial examples



správně

+ rozdíl

= pštros



správně

+ rozdíl

= pštros

Adversarial examples

pudl ambulance basketbalový elektrická
míč kytara

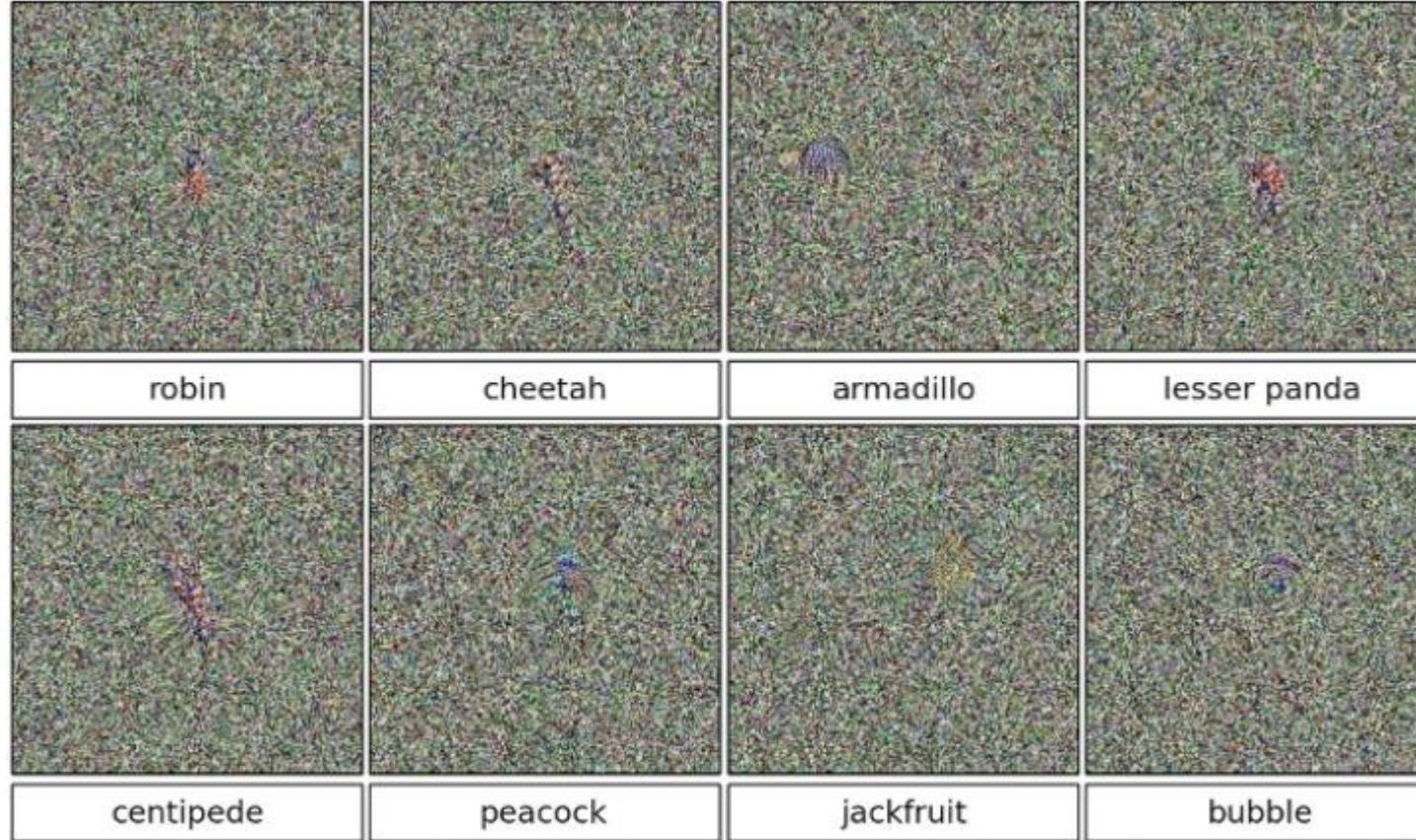


(a) Adversarial examples

(b) Corresponding perturbations (amplified by 10 \times)

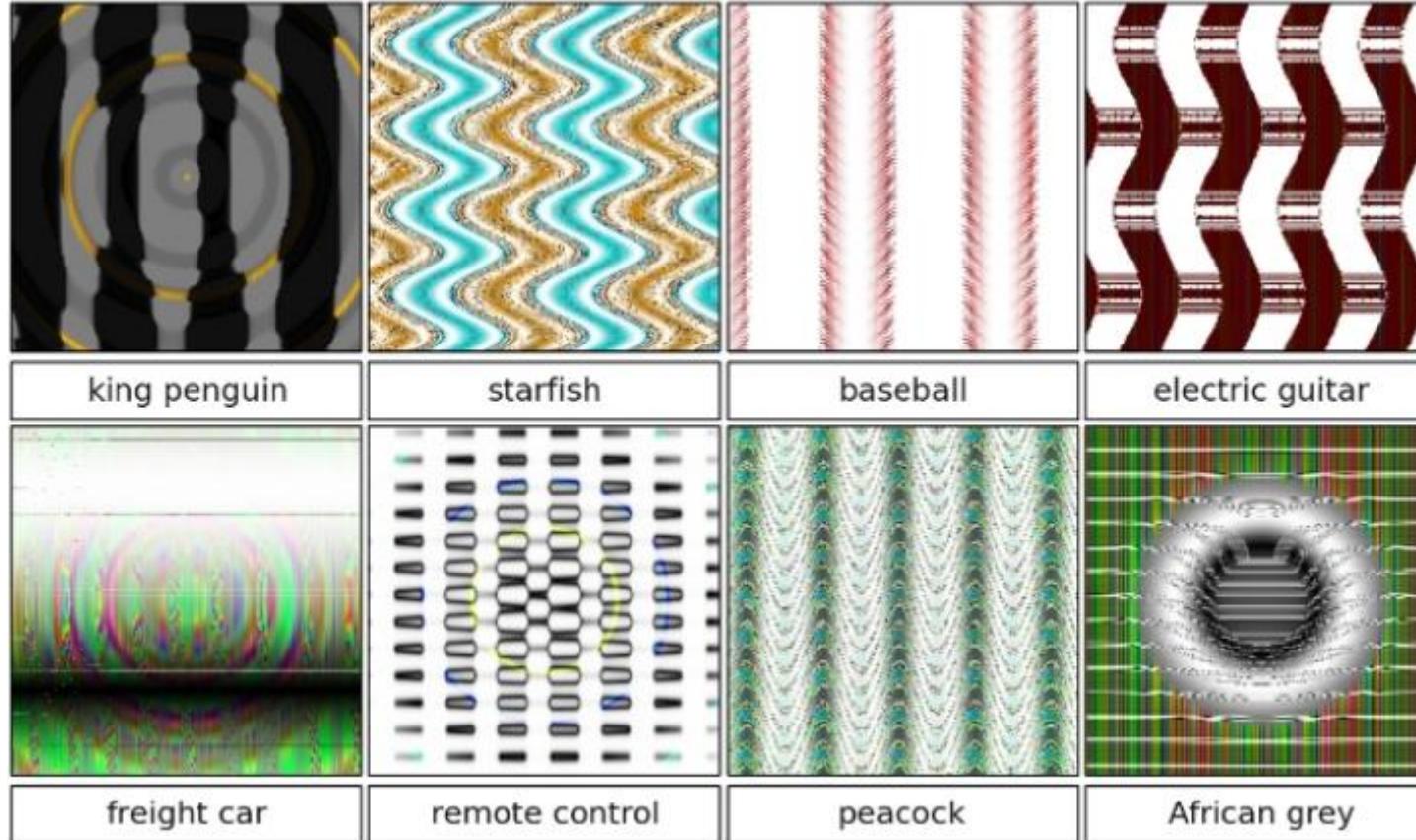
zdroj: Xiao et al: Generating adversarial examples with adversarial networks

Adversarial examples



zdroj: [Nguyen et al: Deep Neural Networks are Easily Fooled: High Confidence Predictions for Unrecognizable Images](#)

Adversarial examples



zdroj: [Nguyen et al: Deep Neural Networks are Easily Fooled: High Confidence Predictions for Unrecognizable Images](#)

Jednoduchý příklad na lineárním klasifikátoru

X	2	-1	3	-2	2	2	1	-4	5	1
w	-1	-1	1	-1	1	-1	1	1	-1	1

← input example
← weights

class 1 score = dot product:

$$= -2 + 1 + 3 + 2 + 2 - 2 + 1 - 4 - 5 + 1 = -3$$

$$\Rightarrow \text{probability of class 1 is } 1/(1+e^{-(-3)}) = 0.0474$$

i.e. the classifier is **95%** certain that this is class 0 example.

$$P(y = 1 | x; w, b) = \frac{1}{1 + e^{-(w^T x + b)}} = \sigma(w^T x + b)$$

Jednoduchý příklad na lineárním klasifikátoru

X	2	-1	3	-2	2	2	1	-4	5	1
W	-1	-1	1	-1	1	-1	1	1	-1	1
adversarial x	?	?	?	?	?	?	?	?	?	?

← input example
← weights

class 1 score = dot product:

$$= -2 + 1 + 3 + 2 + 2 - 2 + 1 - 4 - 5 + 1 = -3$$

$$\Rightarrow \text{probability of class 1 is } 1/(1+e^{-(-3)}) = 0.0474$$

i.e. the classifier is **95%** certain that this is class 0 example.

$$P(y=1 | x; w, b) = \frac{1}{1 + e^{-(w^T x + b)}} = \sigma(w^T x + b)$$

Jednoduchý příklad na lineárním klasifikátoru

abychom zvýšili skóre:

ke každému prvku x_i , jemuž odpovídá *kladná* váha w_i přičteme 0.5

od každého prvku x_i , jemuž odpovídá *záporná* váha w_i odečteme 0.5

X	2	-1	3	-2	2	2	1	-4	5	1
W	-1	-1	1	-1	1	-1	1	1	-1	1
adversarial x	1.5	-1.5	3.5	-2.5	2.5	1.5	1.5	-3.5	4.5	1.5

← input example
← weights

class 1 score before:

$$-2 + 1 + 3 + 2 + 2 - 2 + 1 - 4 - 5 + 1 = -3$$

=> probability of class 1 is $1/(1+e^{(-(-3))}) = 0.0474$

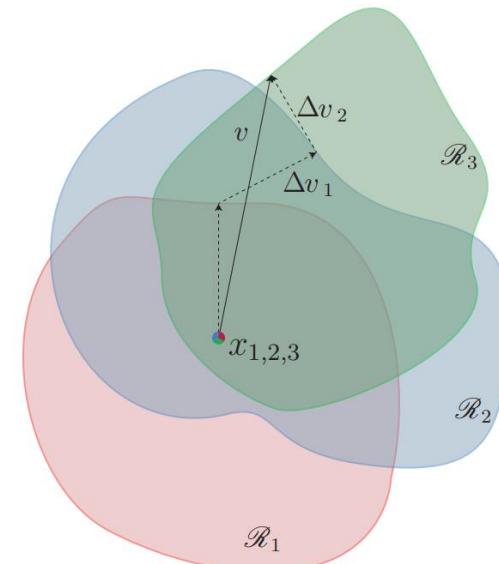
$$\textcolor{red}{-1.5+1.5+3.5+2.5+2.5-1.5+1.5-3.5-4.5+1.5 = 2}$$

=> probability of class 1 is now $1/(1+e^{(-(2)}) = 0.88$

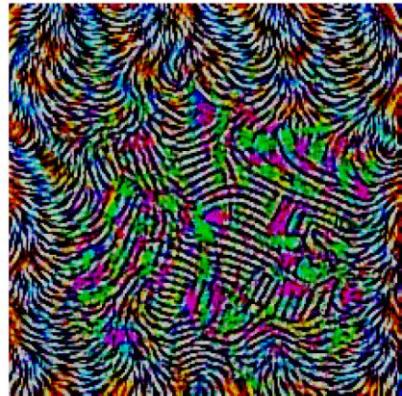
i.e. we improved the class 1 probability from 5% to 88%

$$P(y=1 | x; w, b) = \frac{1}{1 + e^{-(w^T x + b)}} = \sigma(w^T x + b)$$

Univerzální adversarial



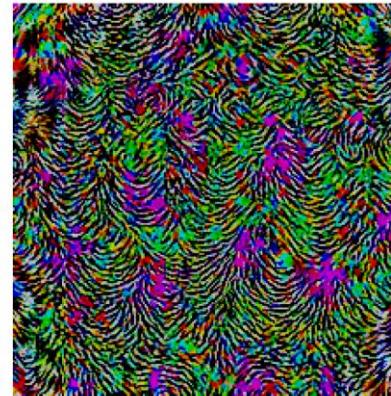
„nasčítá“ perturbace z více samplů



(d) VGG-19

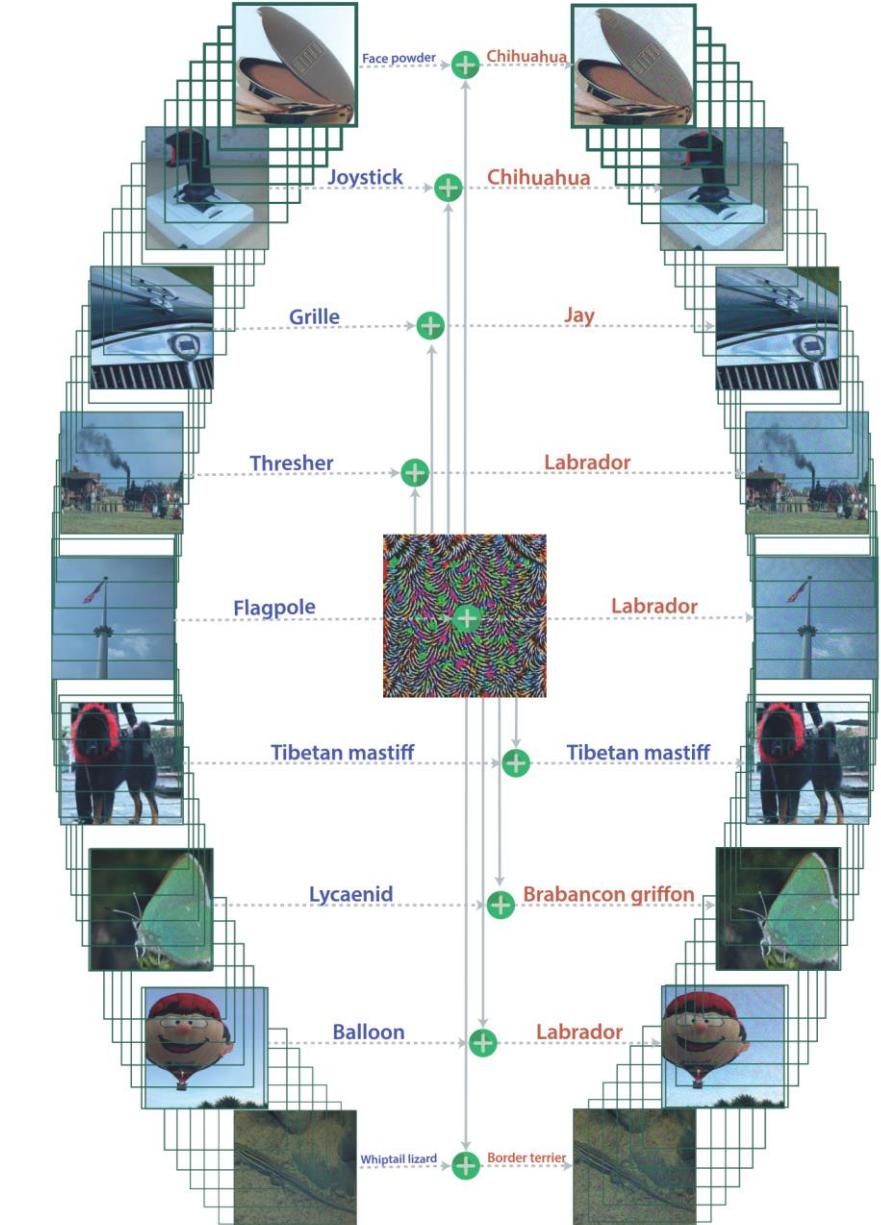


(e) GoogLeNet



(f) ResNet-152

[Moosavi-Dezfooli et al: Universal adversarial perturbations](#)



Fyzické objekty jako adversarial examples



1. Optimalizace L1 rozdílu mezi původním a adversarialem → řídký rozdíl → lokace nálepek
2. Optimalizace L2 (klasický L-BFGS) → optimální barva nálepek
3. Nalepení na značku → přenese se do reálného světa, funguje i při různých pohledech

Fyzické objekty jako adversarial examples

animace:
<https://youtu.be/i1sp4X57TL4>

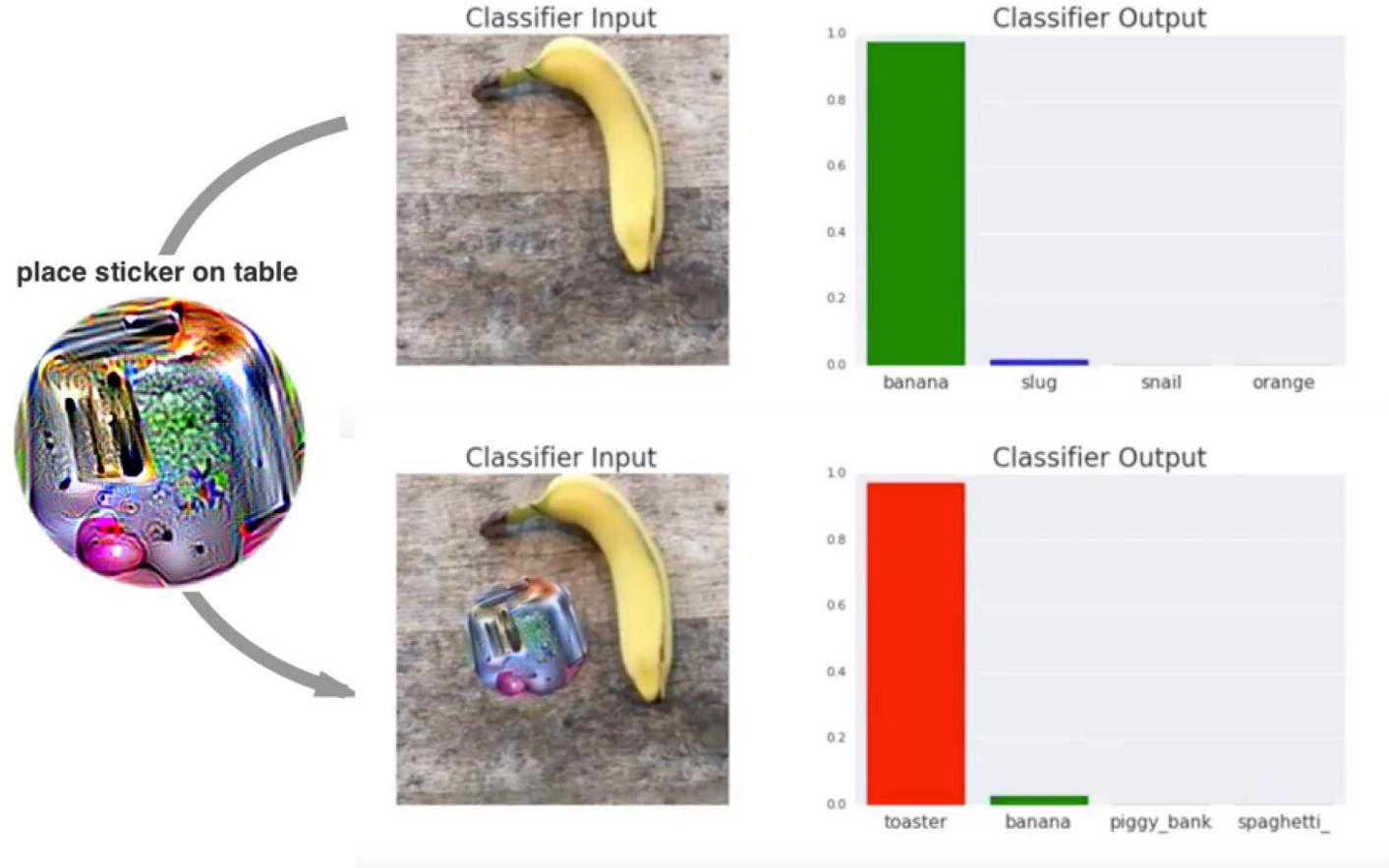


Figure 1: A real-world attack on VGG16, using a physical patch generated by the white-box ensemble method described in Section 3. When a photo of a tabletop with a banana and a notebook (top photograph) is passed through VGG16, the network reports class 'banana' with 97% confidence (top plot). If we physically place a sticker targeted to the class "toaster" on the table (bottom photograph), the photograph is classified as a toaster with 99% confidence (bottom plot). See the following video for a full demonstration: <https://youtu.be/i1sp4X57TL4>

Fyzické objekty jako adversarial examples

objekty klasifikované jako puška (rifle)



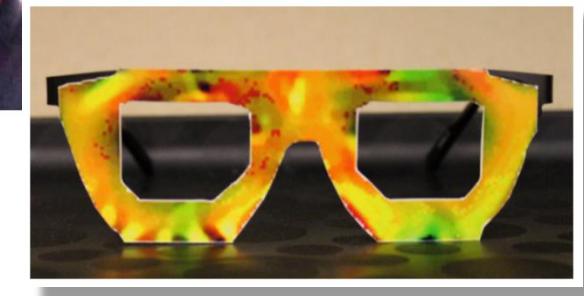
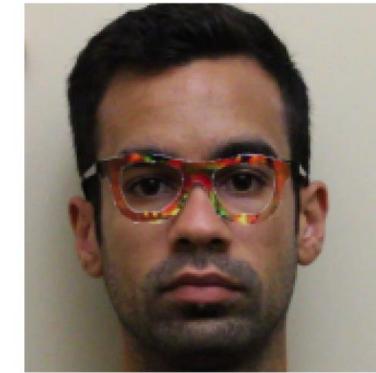
■ classified as turtle ■ classified as rifle
■ classified as other

Figure 1. Randomly sampled poses of a 3D-printed turtle adversarially perturbed to classify as a rifle at every viewpoint². An unperturbed model is classified correctly as a turtle nearly 100% of the time.



zdroj: [Athalye et al: Synthesizing Robust Adversarial Examples](#)

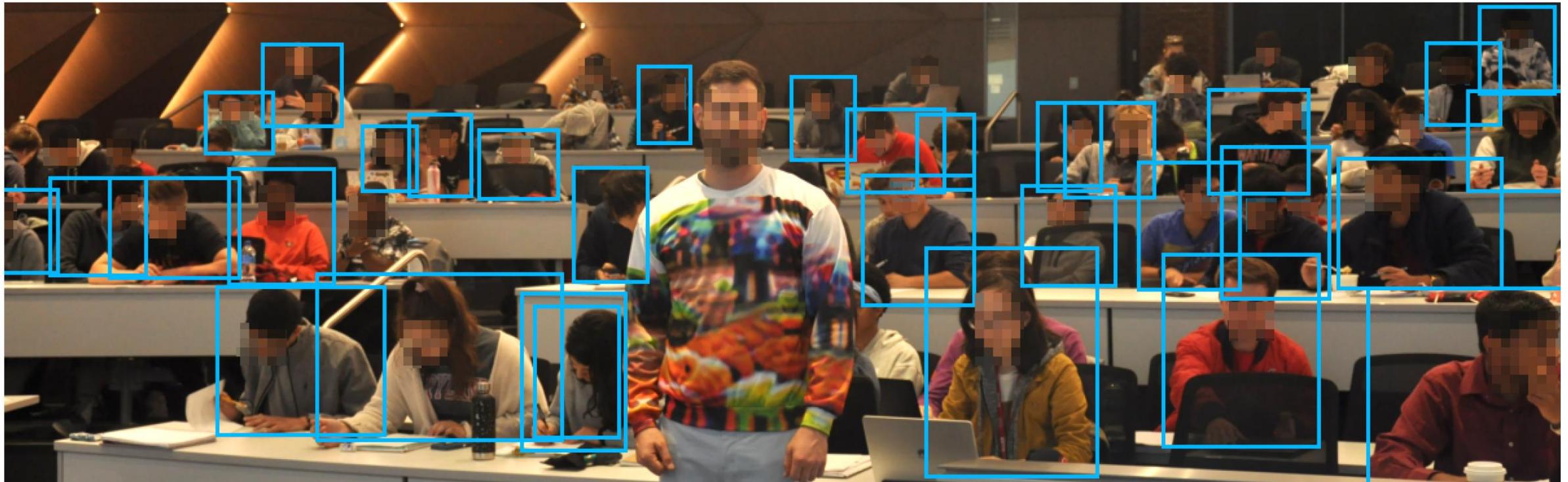
Fyzické objekty jako adversarial examples



osoby v prvním řádku nesprávně identifikovány jako osoby v druhém řádku

[Sharif et al: Accessorize to a crime: Real and stealthy attacks on state-of-the-art face recognition](#)

Fyzické objekty jako adversarial examples



1. Detektor detekuje bounding boxy lidí
2. Náhodné pozice na nich se zakryjí obdélníkem
3. Optimalizuje se adversarial tak, aby „objectness score map“ měla malé hodnoty na celém obrázku

[Wu et al: Making an Invisibility Cloak: Real World Adversarial Attacks on Object Detectors](#)

Fyzické objekty jako adversarial examples

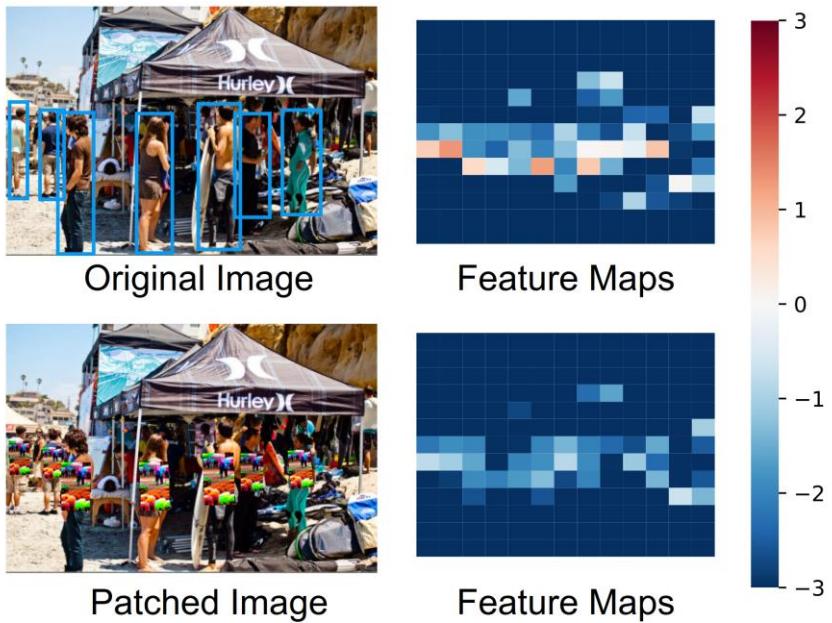
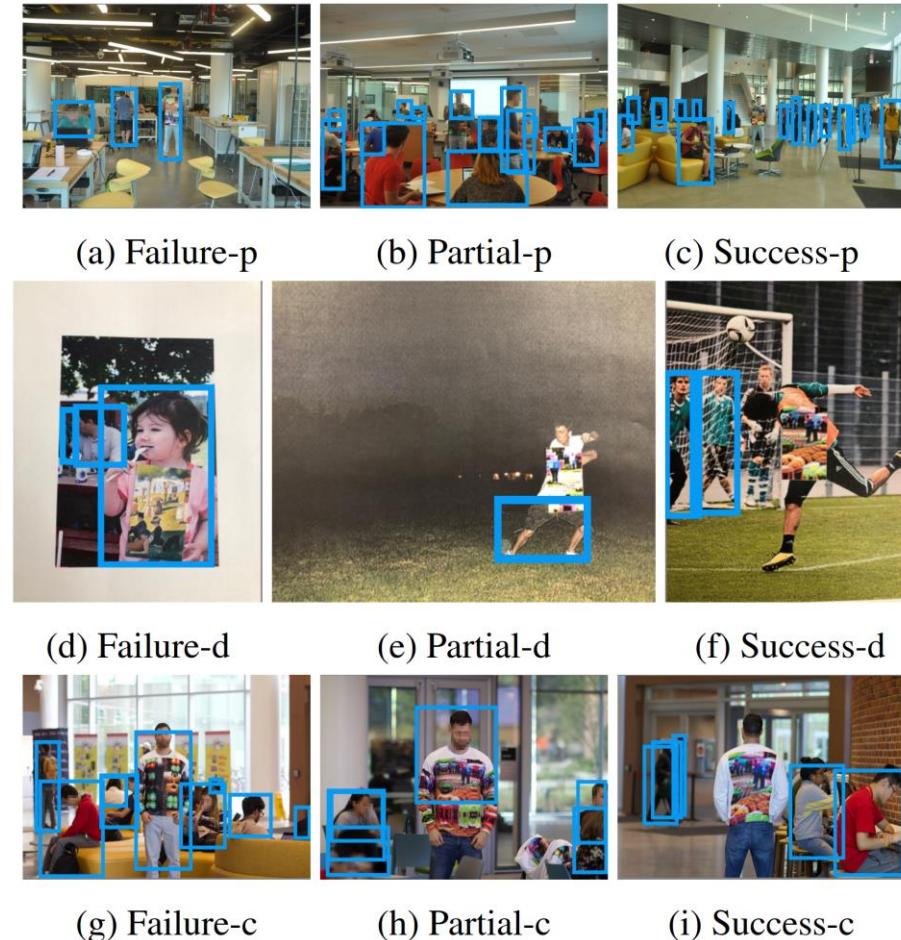


Figure 4: **Images and their corresponding feature maps**, with and without patches, using YOLOv2. Each pixel in the feature map represents an objectness score.

1. Detektor detekuje bounding boxy lidí
2. Náhodné pozice na nich se zakryjí obdélníkem
3. Optimalizuje se adversarial tak, aby „objectness score map“ měla malé hodnoty na celém obrázku



Black Box útoky

- Přenositelnost (transferability)
 - modely podobné architektury mívají podobné adversarialy → **útočník nemusí mít přístup k modelu**
- Postup např.:
 - [Papernot et al.: Practical black-box attacks against machine learning](#)
 - Vytvoření vlastního datasetu, bootstrap např. test samply původního modelu
 - Natrénování náhradního (proxy) modelu
 - Příp. argumentace a přetrénování
 - Útok na náhradní model → adversarial se přenese i na původní
- Jiný postup:
 - [Chen et al.: Zeroth Order Optimization based Black-box Attacks to Deep Neural Networks without Training Substitute Models](#)
 - Kromě predikce potřebuje i výstupní skóre/pravděpodobnost sítě
 - Odhadne gradient postupnou úpravou vstupu po jednotlivých pixelech (sleduje změny skóre)

Obrana proti adversarial útokům

1. Skrytí gradientu

- metody většinou potřebují nějak odhadnout gradient → snaha nějak ukrýt
- např. tzv. „model distillation“: trénuje druhý (distilled) model, který se učí predikovat přenásobené skóre původního modelu (tzv. temperature T , která zmenší logity), v nasazení se použije temperature=1 → model má nyní Tx vyšší skóre (pravd. blízké 0/1) a gradient podteče
- nebo se přidává nediferencovatelná operace mezi vstup a sít'

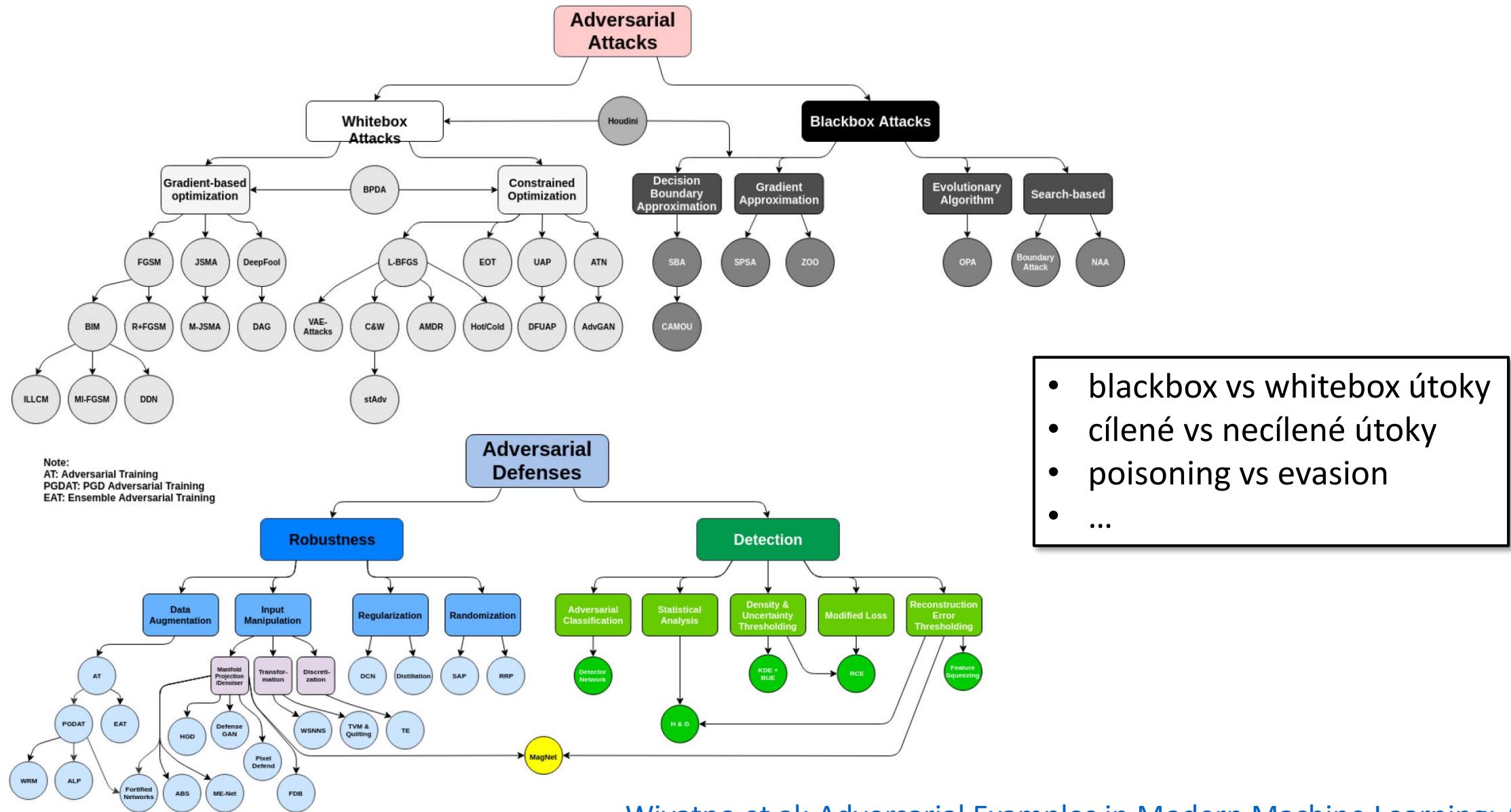
2. Robustní optimalizace

- snaha zvýšit stabilitu modelu (odolnost výstupů vůči malým změnám ve vstupu) → úprava kritéria
- přidávání adversarialů (FGSM, z předtrénovaného modelu, ...) do trénovacích dat → úprava batche

3. Detekce adversarialů

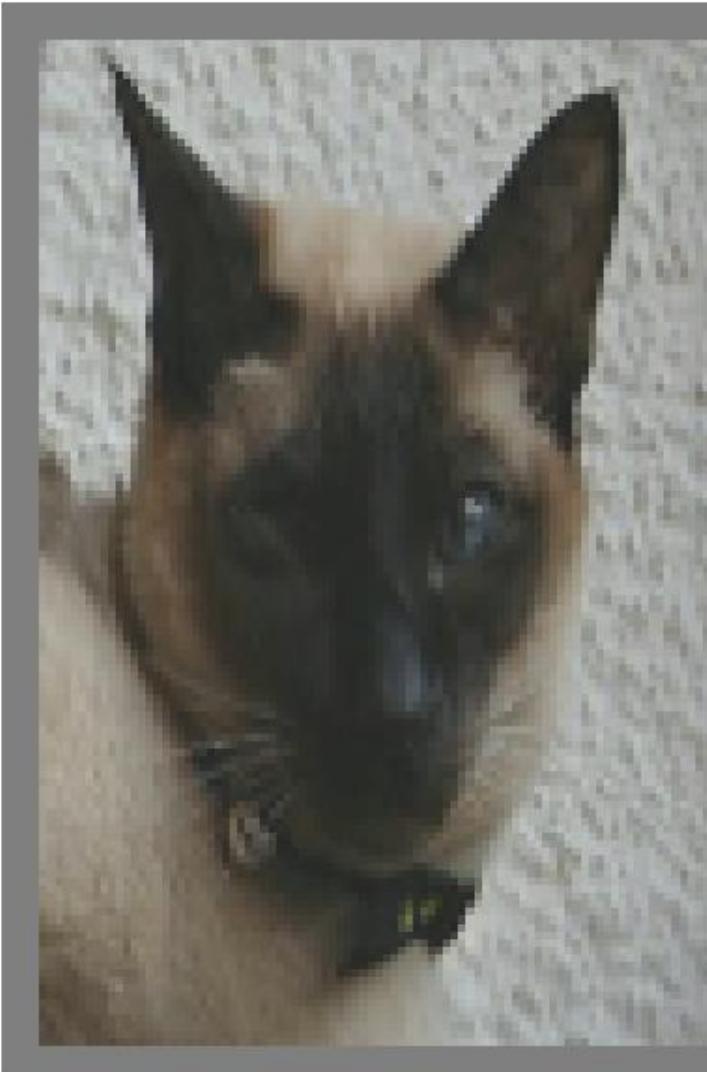
- klasifikátor rozpozná, že vstup byl cíleně upravený a příp. odmítne predikovat
- odhaluje např. pomocný model
- nebo např. PCA/frekvenční dekompozicí a analýzou
- lze také klasifikovat vícekrát a sledovat stabilitu predikcí

Závody ve zbrojení



Adversarial examples, které zmatou i člověka

kočka



pes



článek: [Elsayed et al: Adversarial Examples that Fool both Human and Computer Vision](#)

Waldo?



Neural style transfer

Úloha: přetrasformovat styl obrázku do jiného tak, aby např. vypadal jako malba



+



=



obrázek

styl

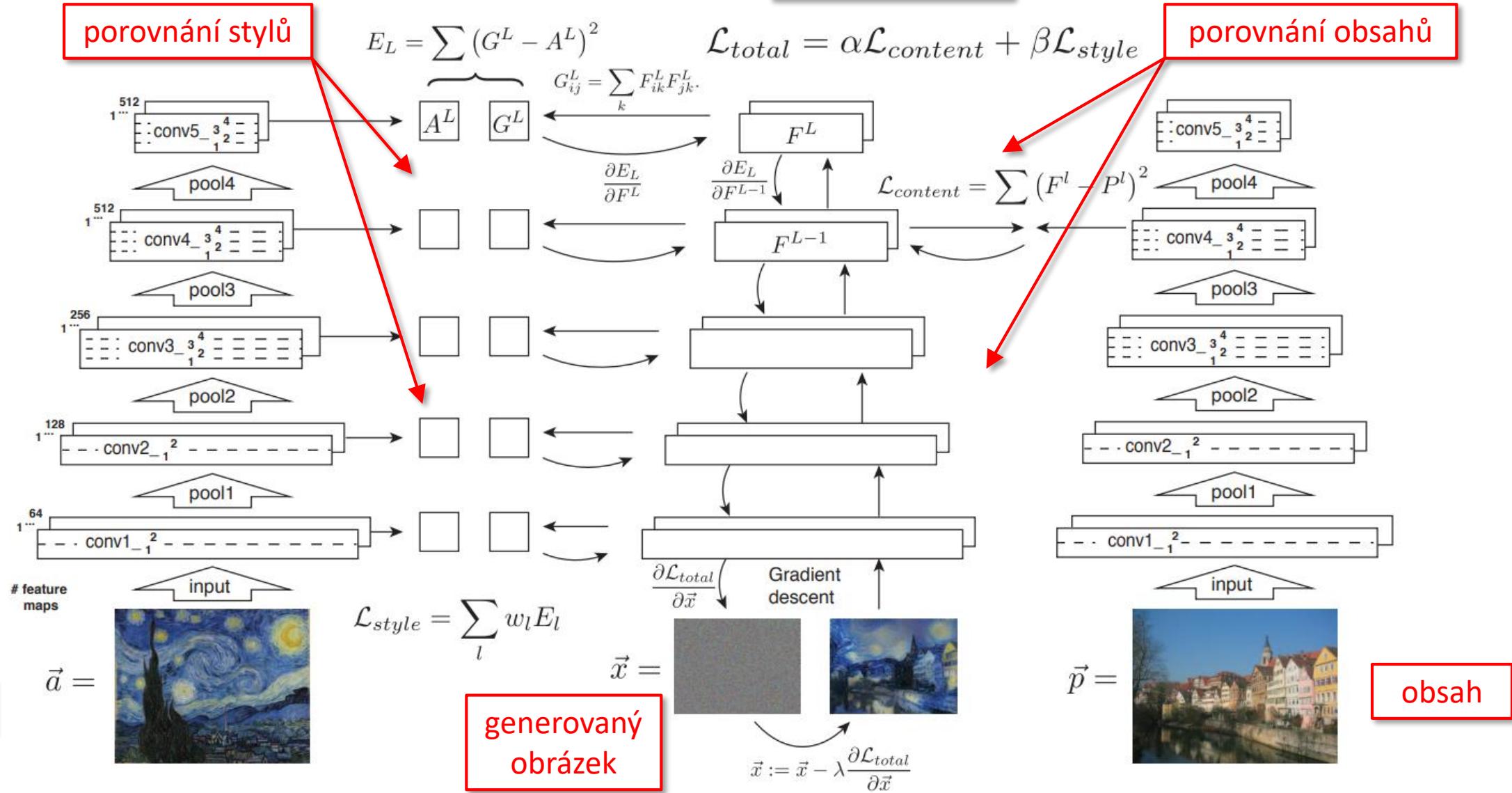
výsledek

článek: [Gatys et al: Image Style Transfer Using Convolutional Neural Networks](#)

Transfer stylu

- Opět jako optimalizace obrázku
- Chceme upravit vstup tak, aby měl
 1. stejný obsah (content)
 2. stejný styl (style)
- Obsah ohodnotíme skrze konvoluční mapy, tj. budeme porovnávat konvoluční mapy vstupu a reference → content loss (perceptual loss)
- Ale co styl?

Transfer stylu



článek: [Gatys et al: Image Style Transfer Using Convolutional Neural Networks](#)

Gram matrix

gram matrix = vzájemná korelace filtrů

F^L je konvoluční mapa vrstvy L

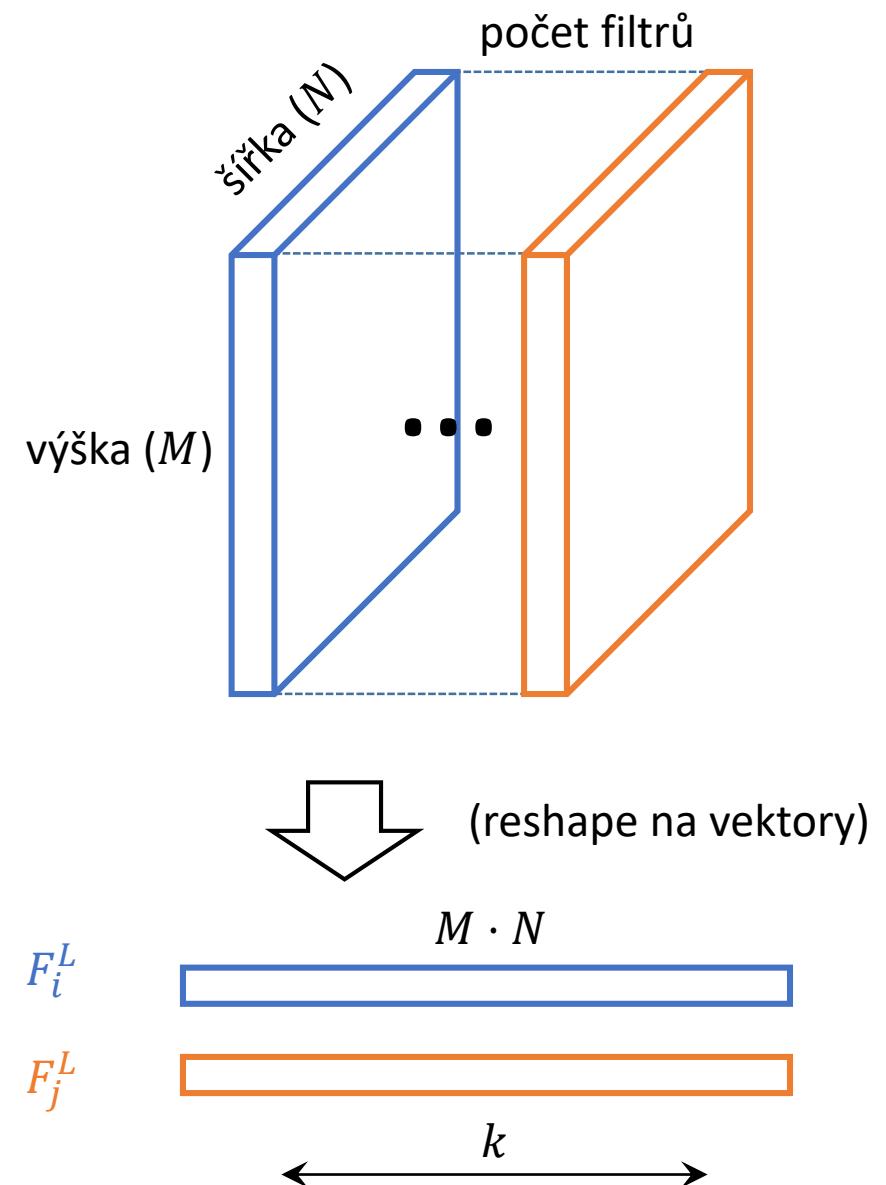
$$G_{ij}^L = \sum_k F_{ik}^L F_{jk}^L$$

i, j jsou indexy dvou různých filtrů

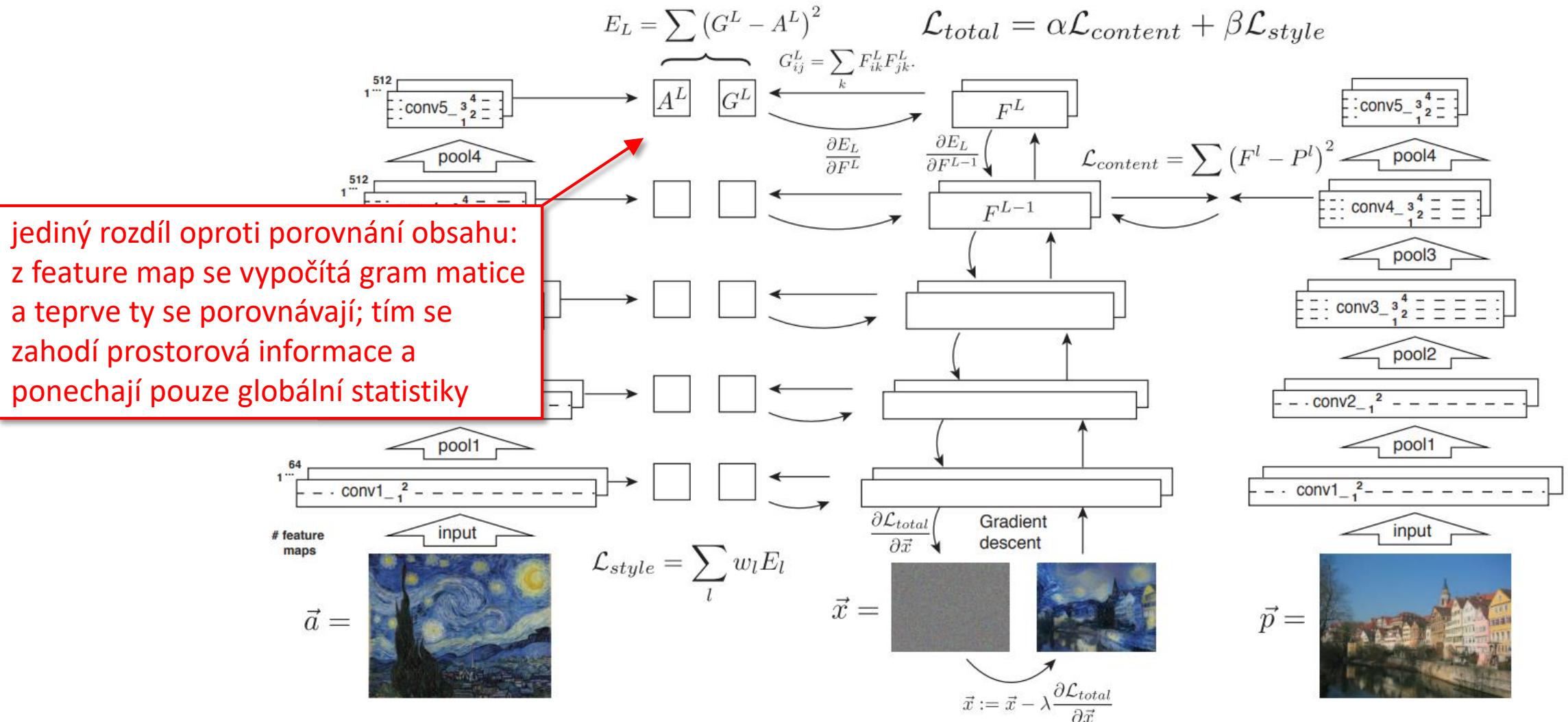
G_{ij} je matice o rozměrech
počet filtrů x počet filtrů
(párové korelace filtrů vrstvy L)

k jde přes všechny pixely: uvažuje se, že kanály mapy F^L jsou z $M \times N$ převedeny do vektoru o délce $M \cdot N$

numpy:
`F = F.reshape(F.shape[0], -1)`
`G = np.dot(F, F.T)`



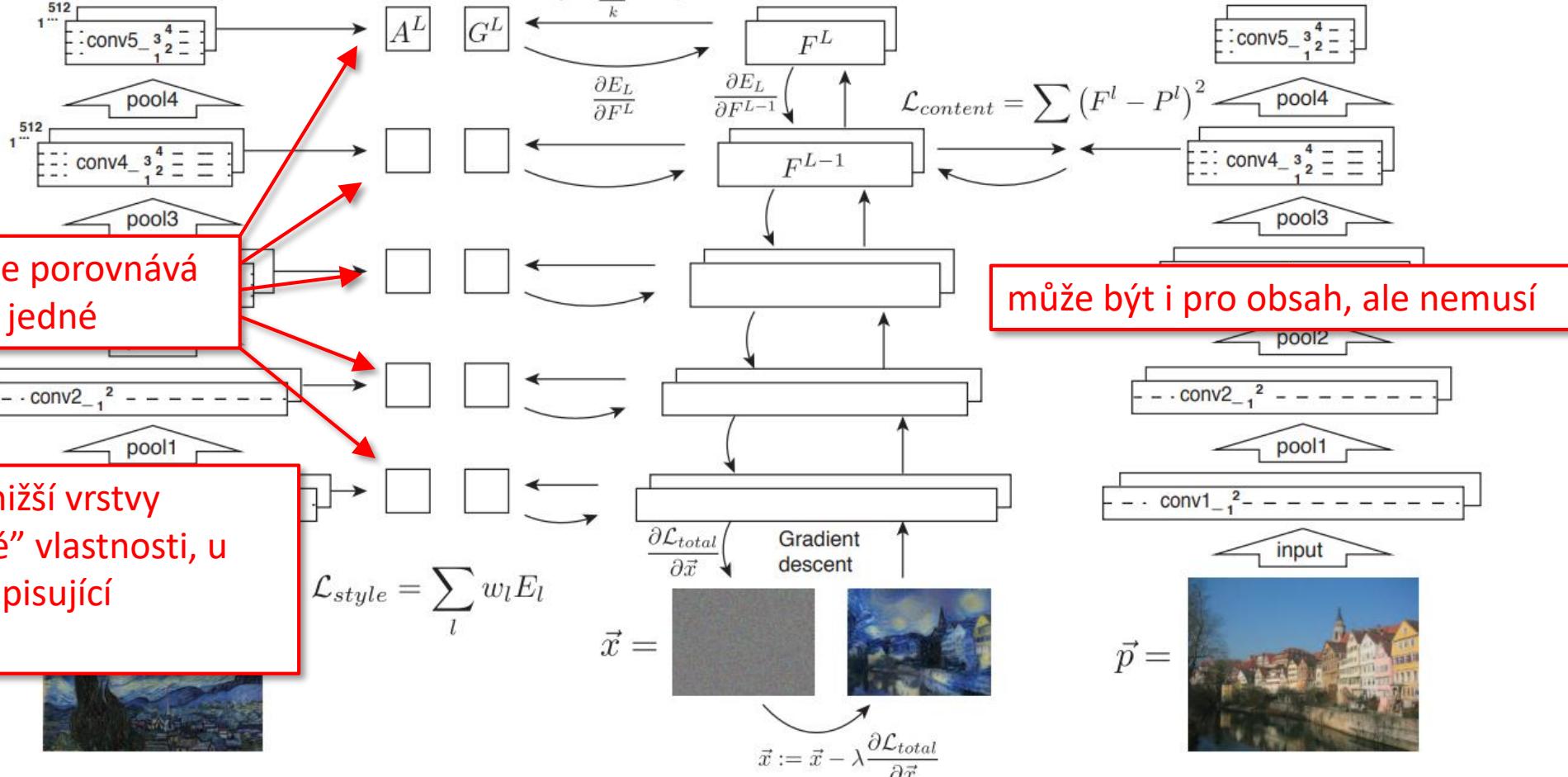
Porovnání stylu



článek: [Gatys et al: Image Style Transfer Using Convolutional Neural Networks](#)

Porovnání stylu

$$E_L = \sum (G^L - A^L)^2 \quad \mathcal{L}_{total} = \alpha \mathcal{L}_{content} + \beta \mathcal{L}_{style}$$



článek: [Gatys et al: Image Style Transfer Using Convolutional Neural Networks](#)

Ukázky neural style transferu

A

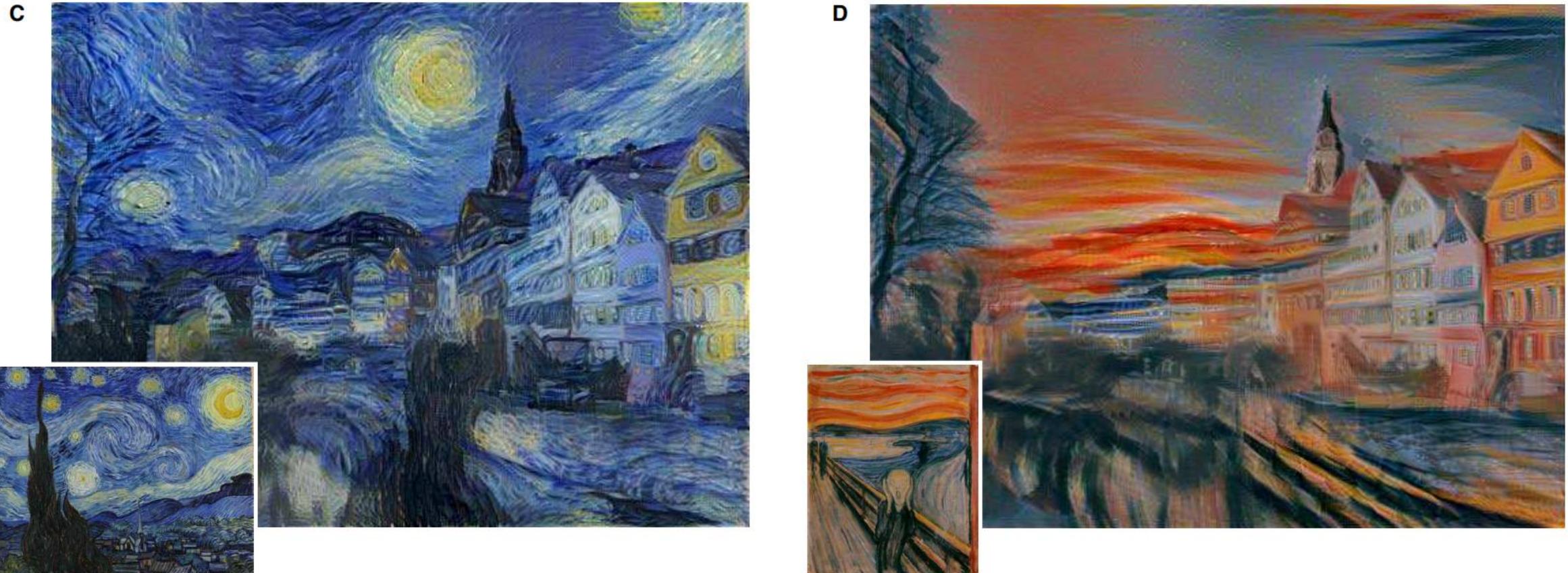


B



článek: [Gatys et al: Image Style Transfer Using Convolutional Neural Networks](#)

Ukázky neural style transferu



článek: [Gatys et al: Image Style Transfer Using Convolutional Neural Networks](#)

Ukázky neural style transferu

E



F



článek: [Gatys et al: Image Style Transfer Using Convolutional Neural Networks](#)