Aufgaben

- Arbeit an einem CNN für den Pascal VOC 2012 Datensatz fortsetzen
- Implementierung des Ansatz der Deep Taylor Decomposition für DNN (insbesondere CNN)
- $\blacksquare \ \, \text{Vergleich LRP} \, \leftrightarrow \, \text{Deep Taylor Decomposition}$

Aufgabe

■ Einführung CNN Part und Wdh. Deep Taylor

Herleitung z^B-Regel

- Eine der Grundannahmen der Deep Taylor Decomposition ist die Anwendung der ReLU-Aktivierungsfunktion.
 - \Rightarrow für Input eines Layers gilt $x \in \mathbb{R}^+$
- Für Inputwerte des ersten Layers (z.B. Pixelwerte) gilt dies i.A. nicht
- Diese sind meistens beschränkt und können auch Werte kleiner 0 annehmen
- Formal: $x \in \mathcal{B}$ mit

$$\mathcal{B} = \{ x \in \mathbb{R}^d : I_i \le x_i \le h_i \quad \forall i \in \{0, ..., d\} \}$$

Herleitung z^B-Regel

■ Gesucht wird Nullstelle für R_i auf dem Intervall

$$[I_i 1_{w_{ij}>0} + h_i 1_{w_{ij}<0}, x_i]^d$$

Auf diesem Intervall existiert mindestens eine Nullstelle, denn

$$R_{j} (i_{w_{ij}>0} + h_{i}1_{w_{ij}<0})$$

$$= \max \left(0, \sum_{i} l_{i}1_{w_{ij}>0} \cdot w_{ij} + h_{i}1_{w_{ij}<0} \cdot w_{ij} + b_{j}\right)$$

$$= \max \left(0, \sum_{i} l_{i} \cdot w_{ij}^{+} + h_{i} \cdot w_{ij}^{-} + b_{j}\right) = 0$$

Herleitung z^B-Regel

■ Dieses Intervall ist also für die Suche zulässig und wir fügen die Richtung $v_i^{(j)}$, mit

$$v_i^{(j)} = x_i - I_i 1_{w_{ij} > 0} + h_i 1_{w_{ij} < 0},$$

in die Grundformel

$$\sum_{j} \frac{v_i^{(j)} w_{ij}}{\sum_{i} v_i^{(j)} w_{ij}} R_j$$

• ein und erhalten unsere finale $z^{\mathcal{B}}$ -Regel

$$R_{i} = \sum_{j} \frac{z_{ij} - l_{i}w_{ij}^{+} - h_{i}w_{ij}^{-}}{\sum_{i} z_{ij} - l_{i}w_{ij}^{+} - h_{i}w_{ij}^{-}} R_{j}$$

Anwendung auf den Pascal-Datensatz

- VGG16 trainiert für Multilabel-Klassifizierung für die Klassen Mensch und Pferd
- $z^{\mathcal{B}}$ -Regel wurde bei Anwendung aller Regeln für das Inputlayer verwendet
- LRP-Composition:
 - LRP-0 auf Dense-Layern
 - lacktriangle LRP- ϵ auf mittleren sechs Conv-Layern
 - lue LRP- γ auf den letzten sechs Conv-Layern vor Inputlayer

Aufgabe

- Vergleich LRP DTD theoretisch
- Ggf. Ausblick Min-Max?