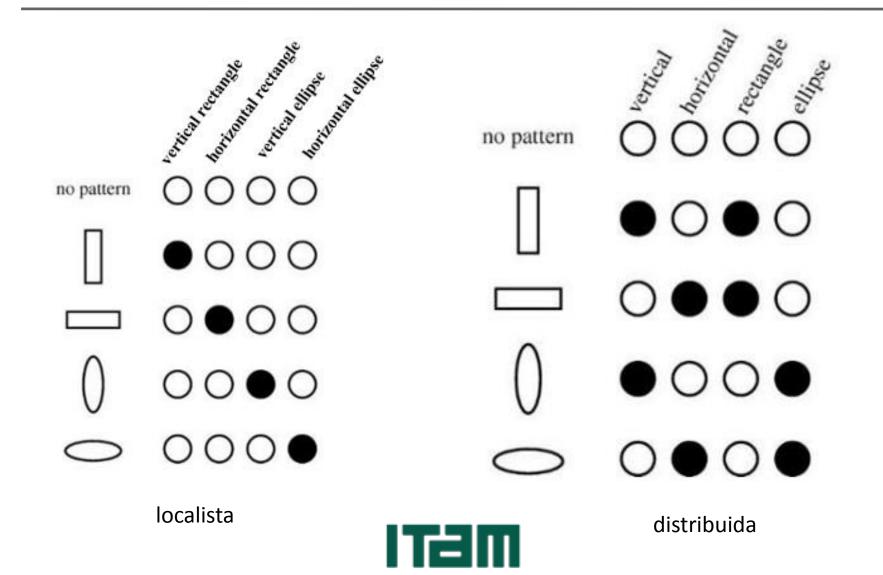
Redes neuronales

Introducción

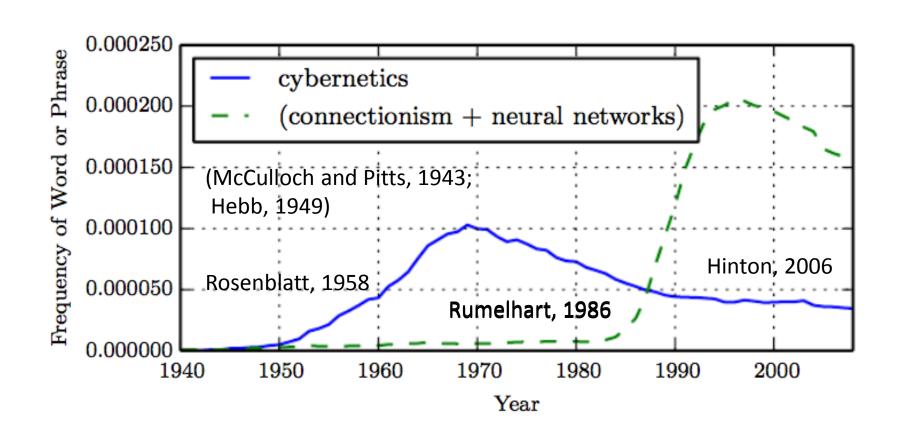
Diplomado de Minería de Datos



Representación distribuida

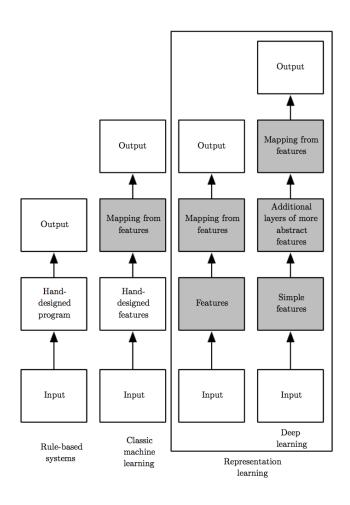


3 etapas en la investigación de RN



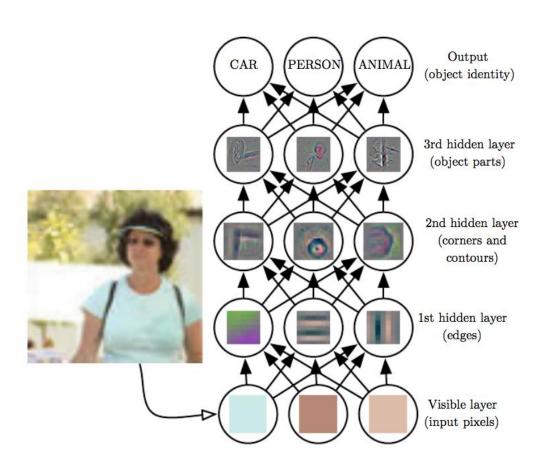


Disciplinas en inteligencia artificial



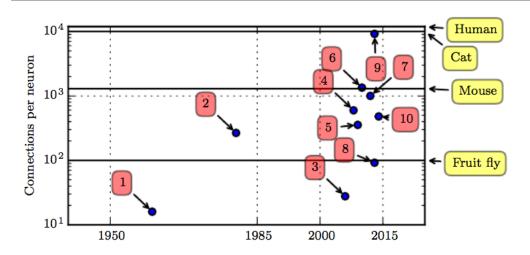


Deep learning





Número de conexiones en redes neuronales



- 1. Adaptive linear element (Widrow and Hoff, 1960)
- 2. Neocognitron (Fukushima, 1980)
- 3. GPU-accelerated convolutional network (Chellapilla et al., 2006)
- 4. Deep Boltzmann machine (Salakhutdinov and Hinton, 2009a)
- 5. Unsupervised convolutional network (Jarrett et al., 2009)
- GPU-accelerated multilayer perceptron (Ciresan et al., 2010)
- 7. Distributed autoencoder (Le et al., 2012)
- 8. Multi-GPU convolutional network (Krizhevsky et al., 2012)
- 9. COTS HPC unsupervised convolutional network (Coates et al., 2013)
- 10. GoogLeNet (Szegedy et al., 2014a)



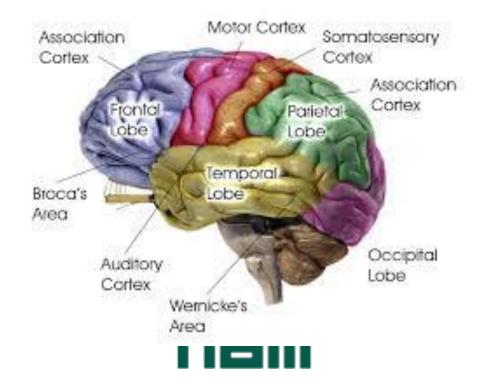
Deep learning vs. RNA

- Los conjuntos de datos etiquetados eran miles de veces más pequeños
- Las computadoras eran millones de veces más lentas
- Inicialización de los pesos aleatoriamente (se sigue haciendo pero tiende a un proceso de inicialización no supervisado).
- Se utilizaba el tipo incorrecto de función de activación no lineal



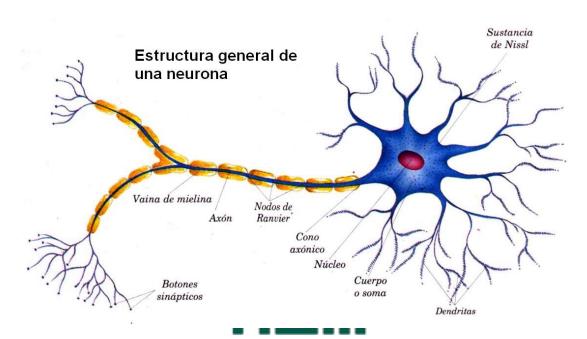
Ingeniería inversa

 Unos de los proyectos de ingeniería inversa más retadores es entender como funciona el cerebro



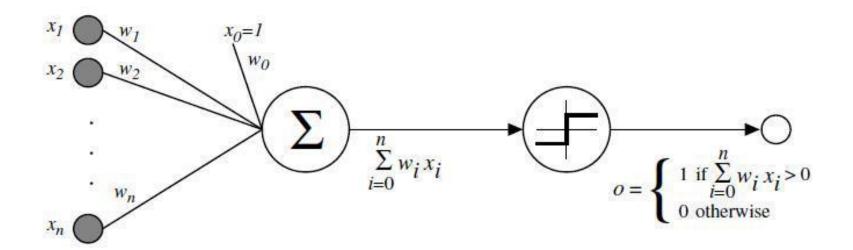
Neurona

- Las células básicas con las que procesa la información el cerebro son las neuronas
 - El cerebro humano tiene 81 mil millones de neuronas y 1.5x10¹⁴ sinapsis



Redes neuronales

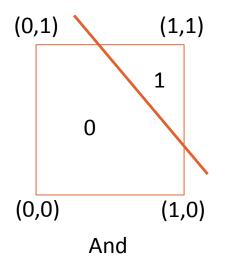
Perceptrón

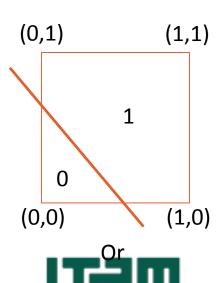


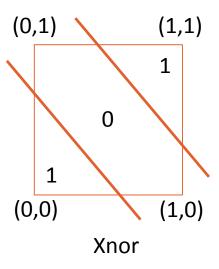


Clasificación

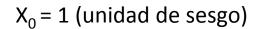
- Un problema tan simple como una operación XNOR no puede ser resuelto con un solo perceptrón.
 - Pero sí con varios de ellos

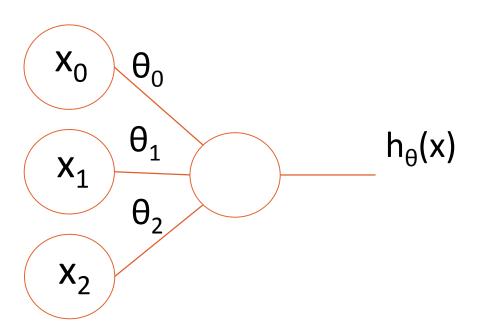






Modelo de neurona





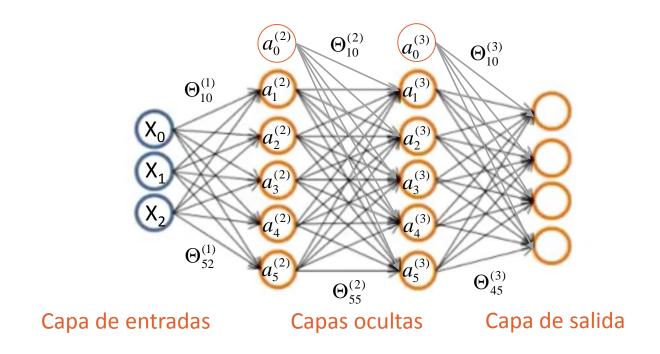
$$x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix} \qquad \theta = \begin{bmatrix} \theta_1 \\ \theta_2 \\ \dots \\ \theta_n \end{bmatrix}$$

$$h_{\theta}(x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta^T x}}$$

Función de activación sigmoidea o logística



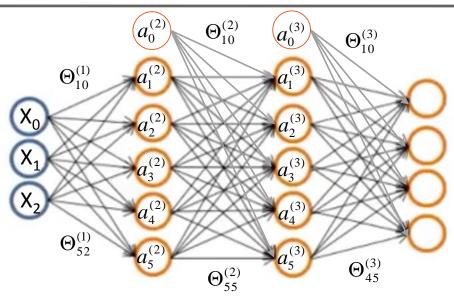
Redes neuronales



- $a_i^{(j)}$ Unidad i de "activación" en la capa j
- $\Theta^{(j)}$ Matriz de pesos controlando el mapeo de la función de la capa j a la j+1



Redes neuronales



Capa de entradas

Capas ocultas Capa de salida

$$a^{(1)} = x$$

$$a^{(2)} = g(\Theta^{(1)}a^{(1)})$$

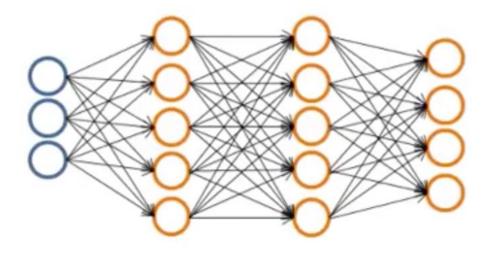
$$a^{(3)} = g(\Theta^{(2)}a^{(2)})$$

$$h_{\Theta}(x) = a^{(4)} = g(\Theta^{(3)}a^{(3)})$$



Clasificación multiclase

Softmax



$$h_{\Theta}(x) \in \mathbb{R}^4$$

$$h\Theta(x) \approx \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \qquad h\Theta(x) \approx \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \qquad h\Theta(x) \approx \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \qquad h\Theta(x) \approx \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$h\Theta(x) \approx \begin{vmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{vmatrix}$$

$$h\Theta(x) \approx \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$h\Theta(x) \approx \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Clase 1

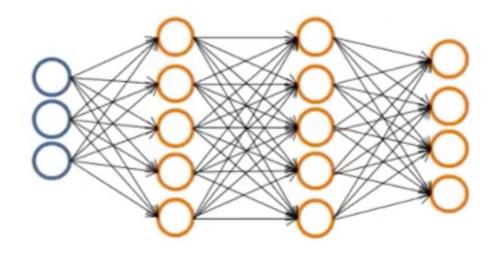


Clase 3

Clase 4

Clasificación multiclase

Softmax



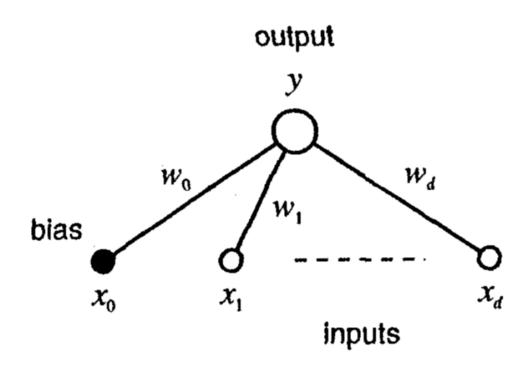
$$h_{\Theta}(x) \in \mathbb{R}^4$$

$$\sigma(x^T w)_j = P(y = j \mid x) = \frac{e^{x^T w_j}}{\sum_{i=1}^K e^{x^T w_i}}$$
 for j = 1,...,K

$$\frac{\partial \mathbf{E}^{\mathbf{n}}}{\partial a_k} = \mathbf{y}_k - t_k$$

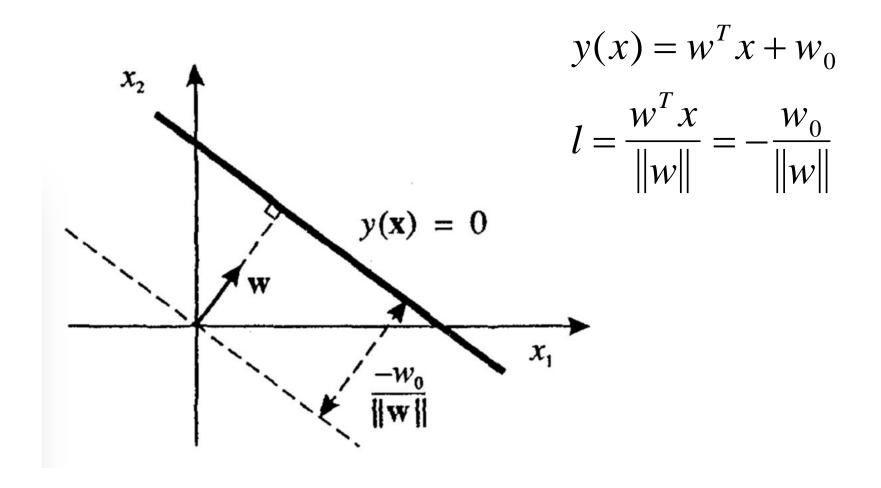


Redes de una capa



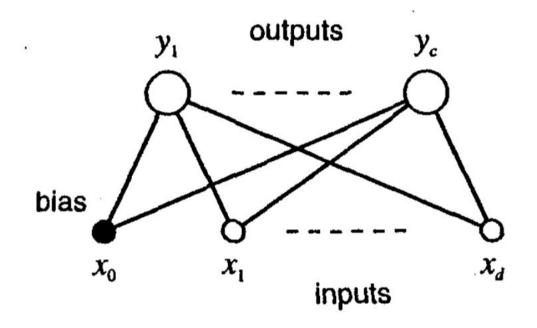


Redes de una capa





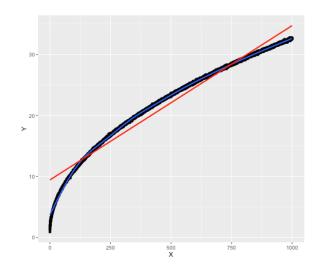
Redes de una capa

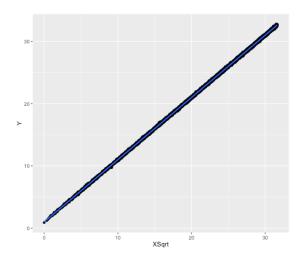




Discriminante lineal generalizado

$$h_{k\theta}(x) = \sum_{j=0}^{n} w_{kj} \phi_j(x)$$







Perceptrón

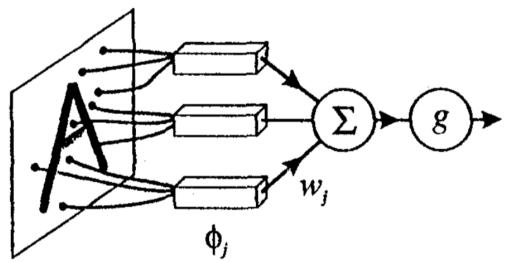
Algoritmo de aprendizaje

Repetir hasta que converja { $\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{n} |y^{(i)} - g(\theta^T x^{(i)})|$ for i=0 to m {

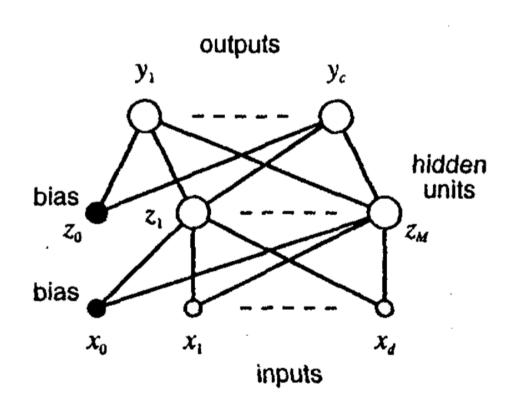
$$\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} |y^{(i)} - g(\theta^T x^{(i)})$$

$$\theta_j := \theta_j + (y^{(i)} - g(\theta^T x^{(i)})) \cdot x_j^{(i)}$$

Para j=0 hasta n









$$a_j = \sum_{i=0}^d w_{ji}^{(1)} x_i.$$

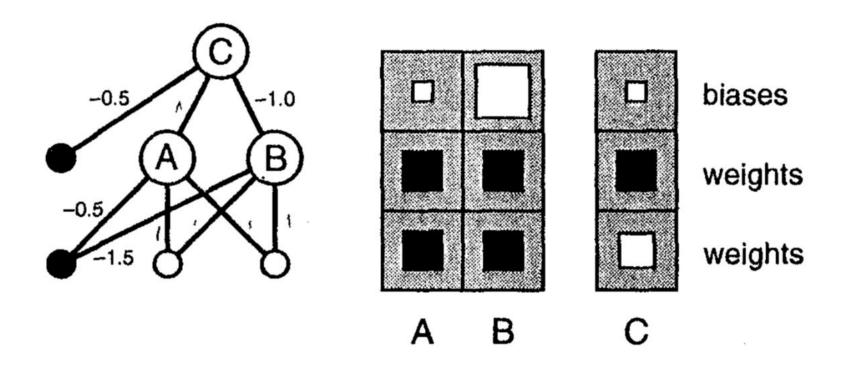
$$z_j=g(a_j).$$

$$a_k = \sum_{j=0}^M w_{kj}^{(2)} z_j$$

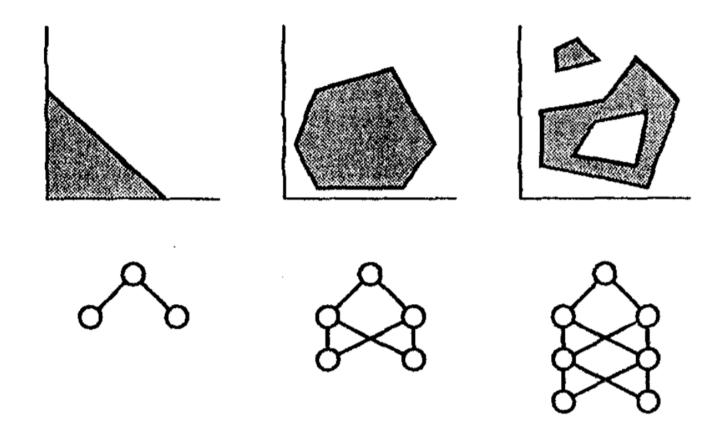
$$y_k = \widetilde{g}(a_k).$$

$$y_k = \widetilde{g} \left(\sum_{j=0}^{M} w_{kj}^{(2)} g \left(\sum_{i=0}^{d} w_{ji}^{(1)} x_i \right) \right)$$

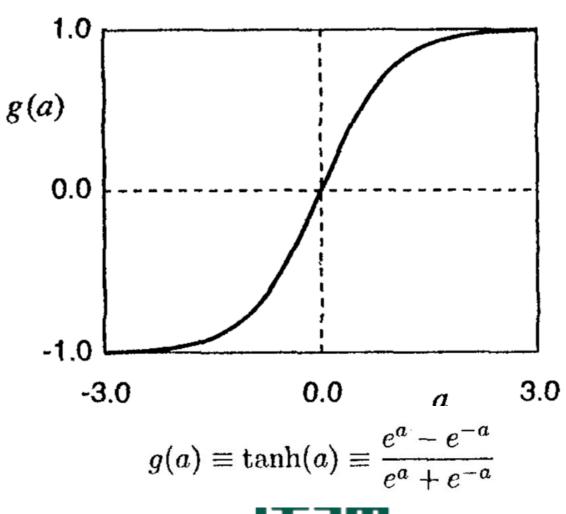














Descenso por gradiente (incremental)

 Algoritmo de descenso por gradiente para regresión lineal

```
Repetir hasta que converja {  \text{for i=1 to m } \{ \\ \theta_j \coloneqq \theta_j - \alpha \cdot (h_\theta(x^{(i)}) - y^{(i)}) \cdot x_j^{(i)} \quad \text{Para j=0 hasta n} \\ \}  }
```



Back propagation

$$a_j = \sum_i w_{ji} z_i$$

$$E = \sum_{n} E^{n}$$
 n datos de entrenamiento

$$E^n = E^n(y_1, \ldots, y_c).$$

Usando la regla de la cadena

$$\frac{\partial E^n}{\partial w_{ji}} = \frac{\partial E^n}{\partial a_j} \frac{\partial a_j}{\partial w_{ji}}.$$

$$\delta_j \equiv \frac{\partial E^n}{\partial a_j}$$

$$\frac{\partial a_j}{\partial w_{ji}} = z_i.$$

$$\frac{\partial E^n}{\partial w_{ji}} = \delta_j z_i.$$

$$\delta_k \equiv \frac{\partial E^n}{\partial a_k} = g'(a_k) \frac{\partial E^n}{\partial y_k}$$

Usando la regla de la cadena

$$\delta_j \equiv \frac{\partial E^n}{\partial a_j} = \sum_{k} \frac{\partial E^n}{\partial a_k} \frac{\partial a_k}{\partial a_j}$$



Inicialización de pesos

 Hallazgos empíricos indican que para funciones de activación logística o tangente hiperbólica, se obtienen tasas mas bajas de error y menor tiempo de convergencia si los pesos se inicializan de la siguiente forma:

$$W \sim U \left[-\frac{\sqrt{6}}{n^{(l)} + n^{(l+1)}}, \frac{\sqrt{6}}{n^{(l)} + n^{(l+1)}} \right]$$

n^(l) número de entradas hacia W n^(l+1) número de salidas desde W

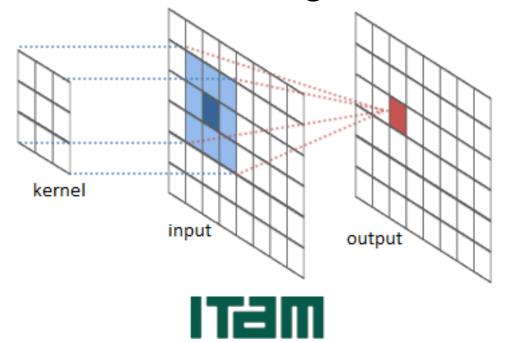


- La convolución es una integral que expresa la cantidad de superposición de una función g mientras se desplaza sobre otra función f.
 - Por lo tanto, "mezcla" una función con otra.

$$(f * g)(t) = \int_{-\infty}^{\infty} f(\tau)g(t - \tau)d\tau$$



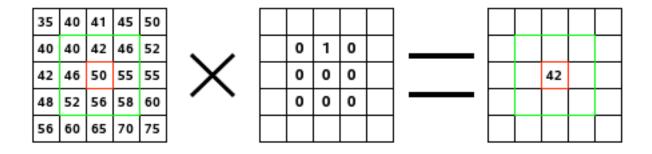
- Podemos pensar que las imágenes son funciones bidimensionales
 - Varias transformaciones de imágenes son convoluciones de una imagen con un kernel



Un ejemplo simple:

$$(40*0)+(42*1)+(46*0) + (46*0)+(50*0)+(55*0) + (52*0)+(56*0)+(58*0) = 42$$

- Sólo movió el pixel superior un reglón abajo





Difuminar (promediando pixeles)

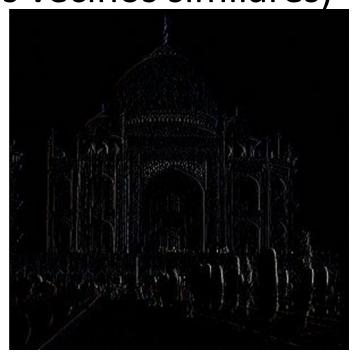
0	0	0	0	0
0	1/9	1/9	1/9	0
0	1/9	1/9	1/9	0
0	1/9	1/9	1/9	0
0	0	0	0	0





 Detección de bordes (llevando a valores cercanos a cero pixeles vecinos similares)

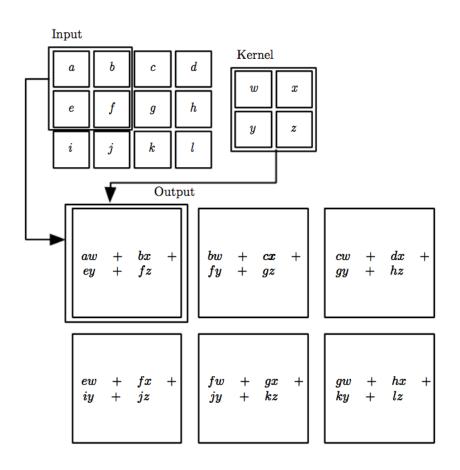
0	0	0	0	0
0	0	0	0	0
0	-1	1	0	0
0	0	0	0	0
0	0	0	0	0





Correlación cruzada

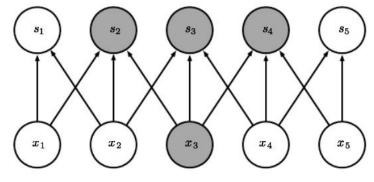
$$(I*K)(i,j) = \sum_{m} \sum_{n} I(i+m,j+n)K(m,n)$$



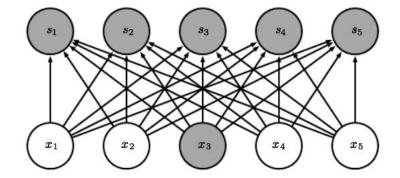


Conectividad poco densa (vista desde la capa inferior)

Kernel de tamaño 3



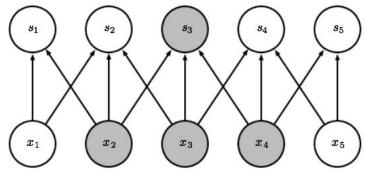
Conectividad completa



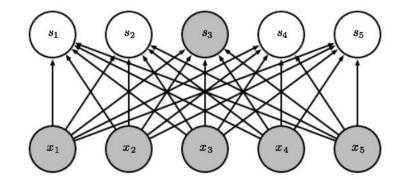


Conectividad poco densa (vista desde la capa superior)

Kernel de tamaño 3

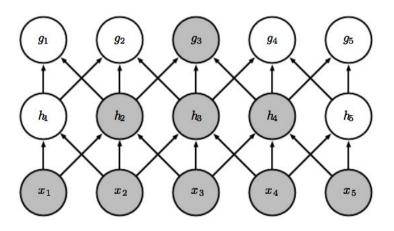


Conectividad completa



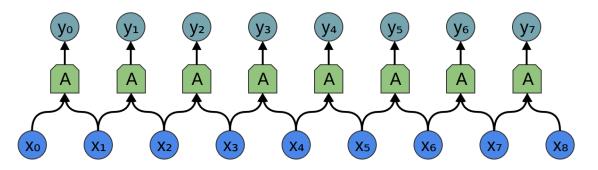


 Neuronas de las capas más profundas están conectadas a un mayor número de entradas indirectamente.





- En su forma más básica son una especie de red neuronal que utiliza muchas copias idénticas de la misma neurona.
 - Esto permite que la red tenga muchas neuronas y mantener un número bastante pequeño de parámetros que deben ser aprendidos.

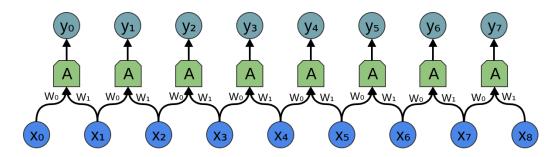




 Como hay múltiples copias de la misma neurona, los mismos pesos aparecen en múltiples posiciones:

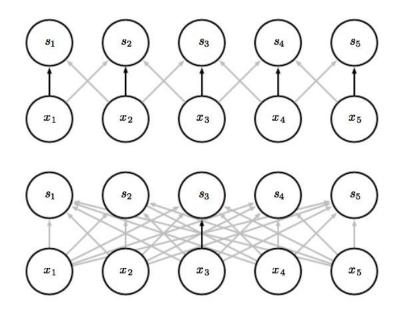
$$y_0 = \sigma(W_0 x_0 + W_1 x_1 - b)$$

$$y_1 = \sigma(W_0 x_1 + W_1 x_2 - b)$$





Parámetros compartidos



Da a lugar a equivarianza a la translación (si la entrada cambia, la salida cambia de la misma forma



 En vez de tener matrices de pesos que conecten un vector de entrada con todos las neuronas de la siguiente capa:

$$W = \begin{bmatrix} W_{0,0} & W_{0,1} & W_{0,2} & W_{0,3} & \dots \\ W_{1,0} & W_{1,1} & W_{1,2} & W_{1,3} & \dots \\ W_{2,0} & W_{2,1} & W_{2,2} & W_{2,3} & \dots \\ W_{3,0} & W_{3,1} & W_{3,2} & W_{3,3} & \dots \\ \dots & \dots & \dots & \dots \end{bmatrix}$$

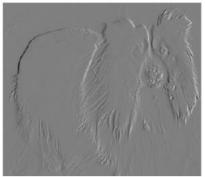
Tenemos:

$$W = \begin{bmatrix} w_0 & w_1 & 0 & 0 & \dots \\ 0 & w_0 & w_1 & 0 & \dots \\ 0 & 0 & w_0 & w_1 & \dots \\ 0 & 0 & 0 & w_0 & \dots \end{bmatrix}$$



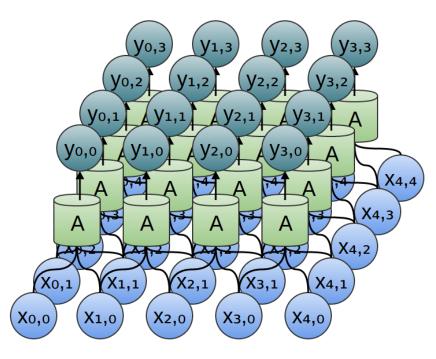
- Esto permite obtener filtros de forma muy eficiente:
 - Convolución: ancho x largo x 3 opf
 - Multiplicación de matrices: ancho x largo x largo x ancho opf







 Para procesamiento de imagen usamos una capa convolucional de 2 dimensiones





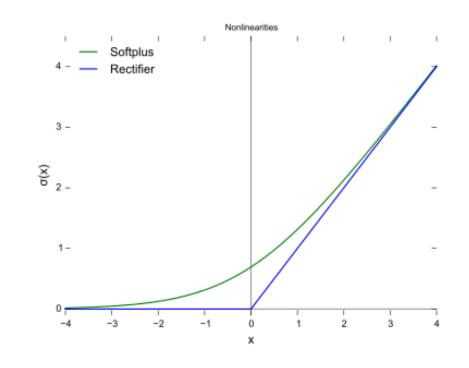
Unidad lineal rectificada (ReLU)

Rampa

$$f(x) = \max(0, x)$$

Softplus

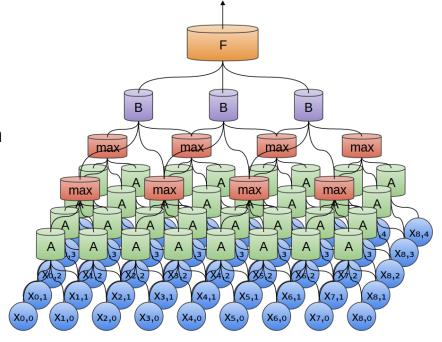
$$f(x) = \ln(1 + e^x)$$





 Reducción de resolución mediante maxpooling para resumir características sobre una región

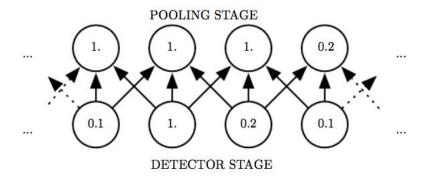
Es más importante conocer si se dio una característica que justo el lugar en donde se dio

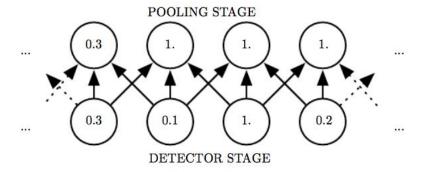


Hace la arquitectura más tolerante a pequeñas translaciones



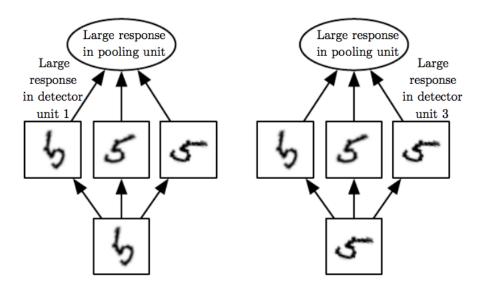
Tolerancia a la translación





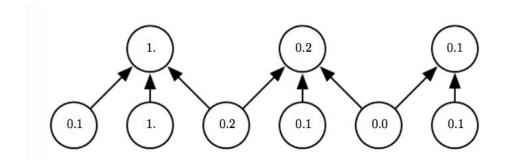


Invarianzas aprendidas





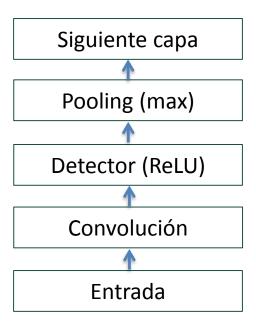
Reducción de la resolución



Kernel = 3 Paso entre unidades pooling (Stride) = 2

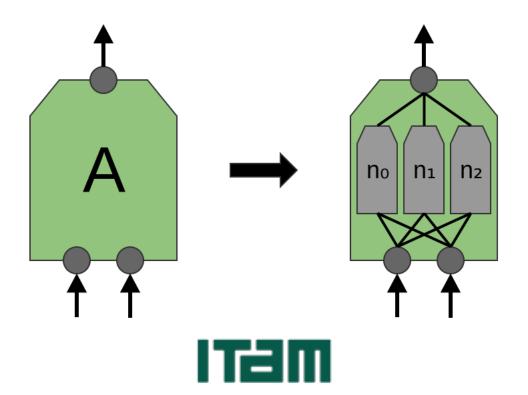


Arquitectura común





 Normalmente A es una serie de neuronas en paralelo en donde todas tienen las mismas entradas y obtienen diferentes características



Kaggle

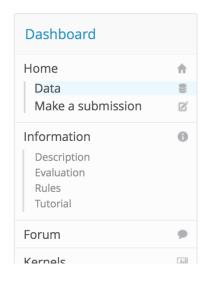
kaggle Host Competitions Datasets Kernels Jobs Community - JuanMármolYahya Logout

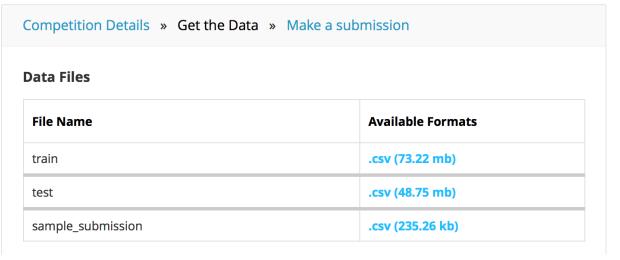
1665407401 3134727121 1742351244 **Knowledge • 1,151 teams**

Digit Recognizer

Wed 25 Jul 2012

Sat 31 Dec 2016 (3 months to go)







- Son una familia de redes neuronales que procesan datos secuenciales
- Al igual que las redes convolucionales tienen parámetros compartidos lo que les permite generalizar:
 - distintos tamaños de secuencia
 - posiciones distintas de la secuencia



- Son una familia de redes neuronales que procesan datos secuenciales
- Al igual que las redes convolucionales tienen parámetros compartidos lo que les permite generalizar:
 - distintos tamaños de secuencia
 - posiciones distintas de la secuencia



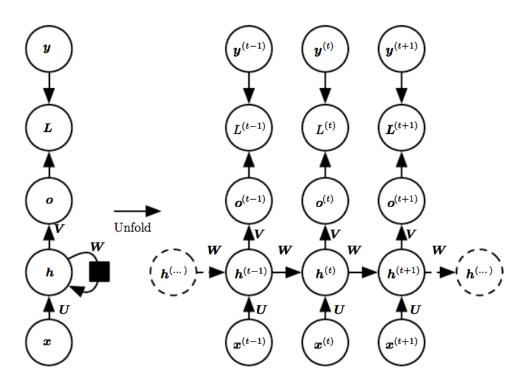
 Grafo computacional del despliegue del sistema dinámico:

$$m{s}^{(t)} = f(m{s}^{(t-1)};m{ heta})$$
 $m{s}^{(3)} = f(m{s}^{(2)};m{ heta})$ $= f(f(m{s}^{(1)};m{ heta});m{ heta})$

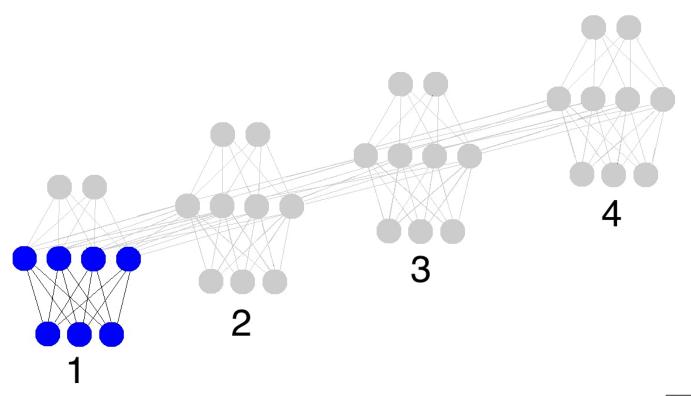
 $s^{(t)}$ = estado en tiempo t



 Una salida en cada paso y conexiones recurrentes en la capa oculta



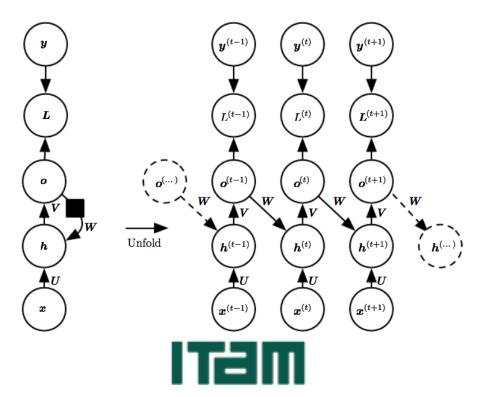




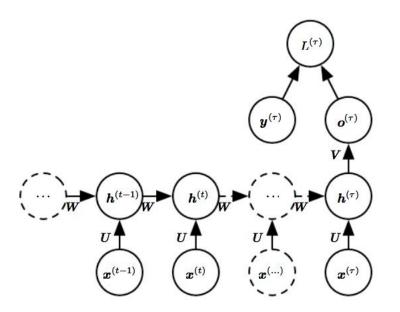
MakeAGIF.com



 Una salida en cada paso y conexiones recurrentes de la salida en el tiempo t a la capa oculta en el tiempo t+1



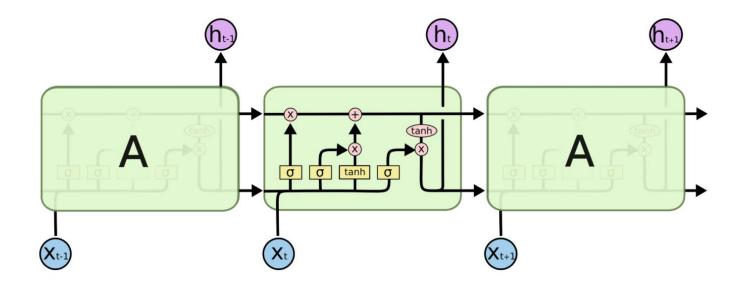
 Una salida al final de la secuencia y conexiones recurrentes en la capa oculta





Long Short Term Memory (LSTM)

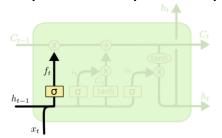
 Un tipo de red neuronal recurrente capaz de aprender dependencia de largo plazo





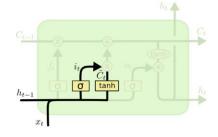
Long Short Term Memory (LSTM)

Capa de compuertas para olvidar



$$f_t = \sigma\left(W_f \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_f\right)$$

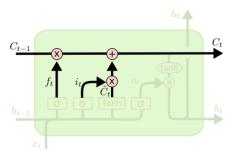
Capa de compuertas de entrada



$$i_t = \sigma \left(W_i \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_i \right)$$

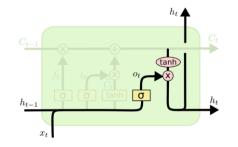
$$\tilde{C}_t = \tanh(W_C \cdot [h_{t-1}, x_t] + b_C)$$

Cálculo del estado de la celda



$$C_t = f_t * C_{t-1} + i_t * \tilde{C}_t$$

Cálculo de la salida



$$o_t = \sigma (W_o [h_{t-1}, x_t] + b_o)$$

$$h_t = o_t * \tanh (C_t)$$



TensorFlow

- TensorFlow es una biblioteca de software de código abierto para el cálculo numérico usando diagramas de flujo de datos.
- Desarrollada originalmente por Google Brain para conducir investigaciones de aprendizaje máquina y, en específico, deep neural networks.



TensorFlow

Instalación de TensorFlow

- pip install --upgrade pip
- pip install tensorflow==1.13.1



Regresión Softmax

```
from tensorflow.examples.tutorials.mnist import input data
import tensorflow as tf
mnist = input_data.read_data_sets("MNIST_data/", one_hot=True)
#mnist.train.images
#mnist.train.labels
x = tf.placeholder(tf.float32, [None, 784])
W = tf.Variable(tf.zeros([784, 10]))
b = tf.Variable(tf.zeros([10]))
y = tf.nn.softmax(tf.matmul(x, W) + b)
y_ = tf.placeholder(tf.float32, [None, 10])
```



Keras

- Keras es una biblioteca de redes neuronales minimalista, altamente modular, escrita en Python capaz de ejecutarse en utilizando TensorFlow o Theano.
- Fue desarrollado con el objetivo de facilitar la experimentación rápida.
 - Ser capaz de ir de la idea al resultado con el menor retraso posible es clave para hacer una buena investigación
- pip install keras



Word Embeding

- Método de aprendizaje no supervisado que transforma un conjunto de palabras en vectores de altas dimensiones
- Basado en el modelo distribucional
 - Palabras que aparecen en los mismos contextos comparten significado semántico
- Los vectores tiene la propiedad de que conceptos similares se agrupan
 - Similitud entre Hombre y Mujer: 0.74
- Se pueden realizar operaciones entre los vectores
 Rey Hombre + Mujer = Reina



IMDB corpus

- 25,000 opiniones de películas de IMDB etiquetadas con su sentimiento asociado (positivo con calificación >=7 / negativo con calificación <= 4).
- Cada revisión se codifica como una secuencia de índices de palabras (enteros).
- Por conveniencia, las palabras son indexados por frecuencia global en el conjunto de datos.
 - Se puede filtrar la información rápidamente

