"Convolutional Neural Networks (CNN)"

APRENDIZAJE AUTOMÁTICO

PROGRAMA DE CIENCIA DE DATOS

Profesor: MSc. Felipe Meza



August 19, 2019

Convolutional Neural Networks (CNN)

- CNN/ConvNets
- Arquitectura
- Convolución
- Convolución + no-linealidad
- Stride / Padding
- Pooling
- Capas
- Tipos de CNN
- Caso práctico
- Recomendaciones generales

CNN/ConvNets

- Propuesta por Yann LeCun en 1989.
- Inspirada en la corteza visual.
- ConvNets son redes neuronales que toman como punto de entrada una imagen (2D) o una serie de datos (1D) y le asignan niveles de importancia a detalles, que la misma es capaz de diferenciar.
- Mejora del modelo neuronal artificial para imágenes más complejas.
- Hace uso de varias operaciones, siendo la convolución una de las más importantes.

CNN/ConvNets

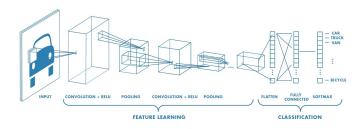




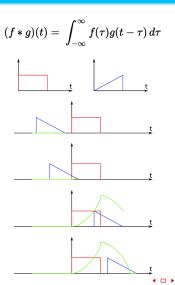
Lo que vemos los humanos vrs lo que ven las máquinas

CNN - Arquitectura

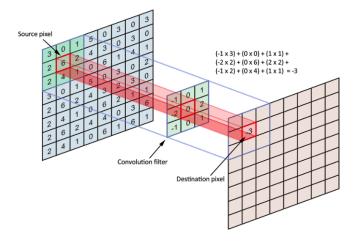
- Propuesta por 3 capas elementales:
 - Convolución.
 - Pooling.
 - Capa de conexión (FCL).



CNN - Convolución

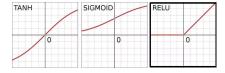


CNN - Convolución



CNN - Convolución + no-linealidad

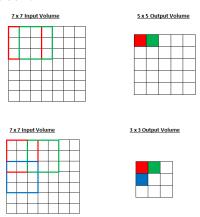
 Incluye la ecuación para no-linealidad, típicamente RELU (menor costo computacional):



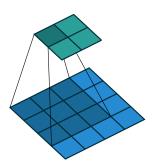
 Recordar que la convolución es una operación lineal, de no usarse la función de activación, la red neuronal fallarían a la hora de trabajar con datos no-lineales.

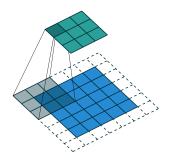


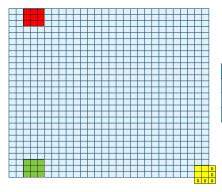
 El stride se define como la cantidad de pixeles en los que se mueve el filtro convolutivo.



• El padding consiste en colocar ceros en los bordes de la imagen con el fin de que encaje adecuadamente el filtro.

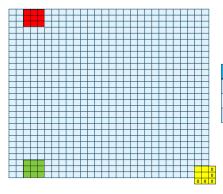






Padding	Stride	Width	Height	Depth
same	1			
valid	1			
valid	2			

Image = 28x28 Filter = 3x3 Input Depth = 3 Output Depth = 8

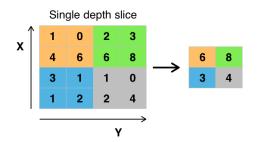


Padding	Stride	Width	Height	Depth
same	1	28	28	8
valid	1	26	26	8
valid	2	13	13	8

Image = 28x28 Filter = 3x3 Input Depth = 3 Output Depth = 8

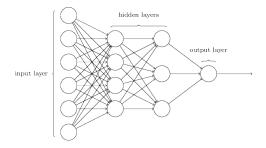
CNN - Pooling

- Uno de los objetivos de las CNN es la reducción de dimensiones de una imagen de manera tal que no se pierdan detalles importantes y que haga mas fácil su procesado.
- Consiste en una reducción de dimensiones, después de la convolución.

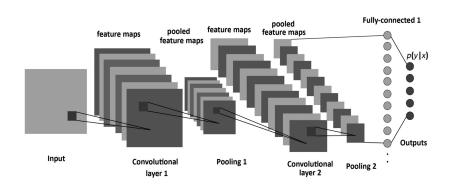


CNN - FCL

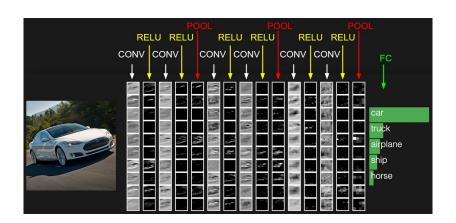
• Capa neuronal convencional para las tareas de clasificación.



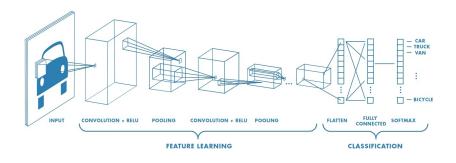
CNN - Capas



CNN - Capas

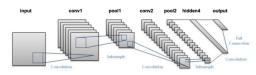


CNN - Arquitectura



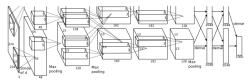
Tipos de CNN

• LeNet-5 (1998)



7 niveles, uso en cheques

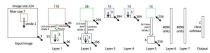
AlexNet (2012)



Mejora profundidad, optimización. Krizhevsky

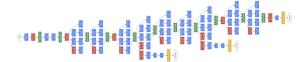
Tipos de CNN

ZFNet(2013)



Mejora hiperparámetros

GoogleNet/Inception(2014)

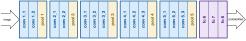


Convolution Pooling Softmax Other

Más capas, menos parámetros (60M vrs 4M)

Tipos de CNN

• VGGNet (2014)



Mejora uniformidad, pero con muchos parámetros

ResNet(2015)



Introduce unidades recurrentes, muchas capas

Recomendaciones Generales

- Validar que los datos tengan sentido, hay datos invertidos?, ceros por error?
- En caso de un error, intentar el uso de datos aleatorios, identificar si el error se repite.
- Eliminar ruido en el conjunto de datos (NaNs).
- Intentar re-ordenar los datos (shuffle).
- Reducir el des-balance de datos.
- Contar con una cantidad de datos considerable.
- No usar batches muy grandes.
- Considerar la normalización en caso de ser necesario.

Recomendaciones

- Intentar con una version "simple" del problema.
- No depender de una sola métrica.
- Problemas de generalización? Intentar con más capas.
- Revisar los pesos de inicialización.
- Comprender el efecto de variación en los hiper-parámetros.
- Probar con varios optimizadores.
- Comprender el efecto de variación del learning rate.
- Validar el efecto de la regularización.

Questions?



Felipe Meza - fmeza@itcr.ac.cr