

Invatare automata in vedere artificiala

Curs 2: Clasificarea Imaginilor.
Optimizare



Administrativ

- Proiect
 - 2 faze:
 - Mid term: Alegere dataset si related work (research SOTA) Săptămâna 5
 - 26.03.2025
 - Redactare unei prezentari de reasearch
 - Experimentare si Prezentare rezultate: Săptămânile 9 & 10
 - Alegere proiect din lista de proiecte <u>link</u>
 - Proiect licentă Deep Learning
 - Alte propuneri de proiecte sunt binevenite





Descrierea problemei



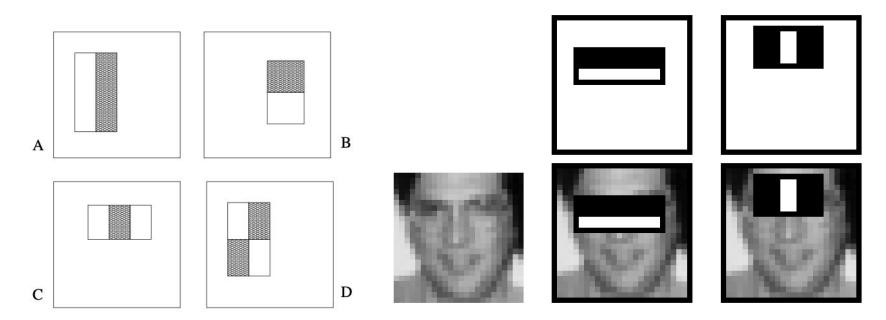
```
[[ 78  75  66]
[ 77  74  65]
[ 72  69  62]
 [255 255 255]
[255 255 255]
[255 255 255]]
 [[ 69 69 59]
[ 69 69 59]
[ 65 65 57]
 [255 255 255]
[255 255 255]
[255 255 255]]
                                                               Probabilitate pisica
 [[ 68 68 58]
[ 69 69 59]
[ 65 65 57]
 [255 255 255]
[255 255 255]
[255 255 255]]
[[114 106 93]
[117 109 96]
[119 111 98]
 [134 139 133]
[134 139 133]
[134 139 133]]
[[119 111 98]
[121 113 100]
[122 114 101]
```







Caracteristici simple



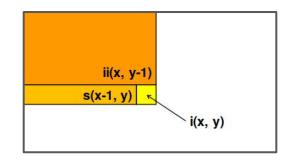
Viola, P., & Jones, M. (2001, December). Rapid object detection using a boosted cascade of simple features. In Proceedings of the 2001 IEEE computer society conference on computer vision and pattern recognition. CVPR 2001 (Vol. 1, pp. I-I). Ieee.



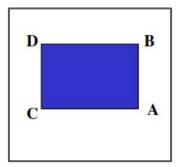


Calcularea eficienta a caracteristicilor

- Folosind programare dinamică, calculează sumele parțiale dintr-o matrice
 - Suma pe rand: s(x, y) = s(x, y-1) + i(x, y)
 - Suma pe imagine pornind din colțul din stânga dreapta: ii(x, y) = ii(x, y-1) + s(x-1, y)
 - Complexitate?



- În cazul în care vrem sa calculăm suma elementelor din oricare submatrice din cadrul unei imagini:
 - A, B, C, D sumele partiale pe imagine
 - Suma întregului dreptunghi = A B C + D
 - Complexitate?

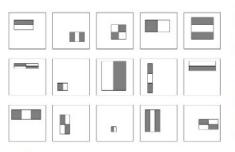






Viola Jones detector

- Știind să calculăm eficient submatricile, trebuie ales un subset de filtre care determină cel mai bine dacă o fereastră conține o față
- Selectarea acestor filtre se realizează cu ajutorul unui algoritm de boosting (un ansamblu de modele 'weak' care oferă o performanță puternică)
- Putem folosi același detector când dorim să detectăm și 'profile faces'?

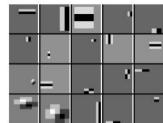


Considering all possible filter parameters: position, scale, and type:

180,000+ possible features associated with each 24 x 24 window

Can we use the same detector?









Dificultati

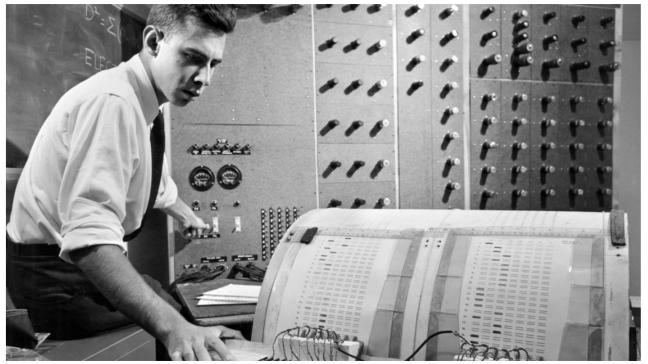


Nu avem o soluție programatică intuitivă (if magic then cat else dog)





Perceptron



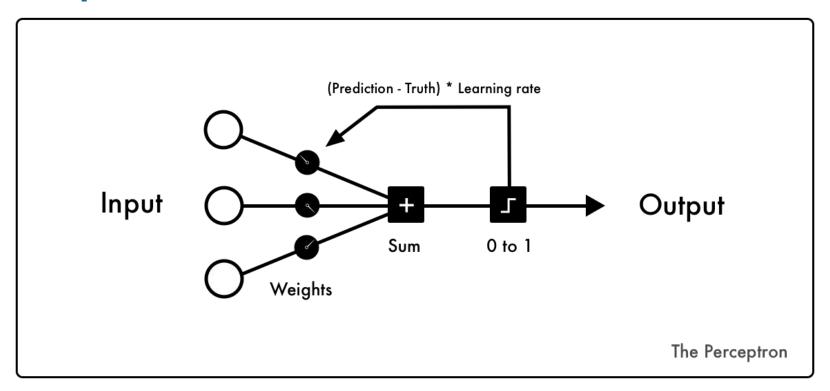
Division of Rare and Manuscript Collections

Frank Rosenblatt '50, Ph.D. '56, works on the "perceptron" – what he described as the first machine "capable of having an original idea."





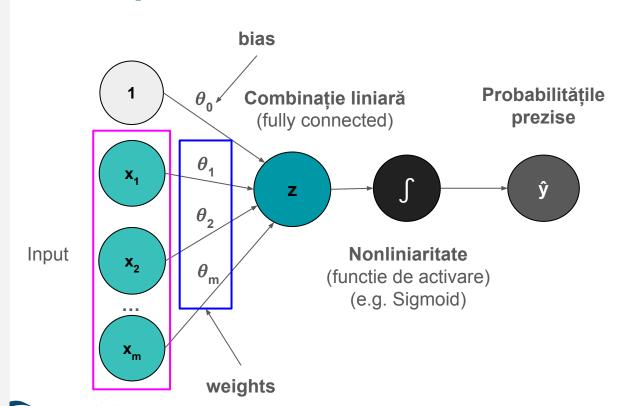
Perceptron

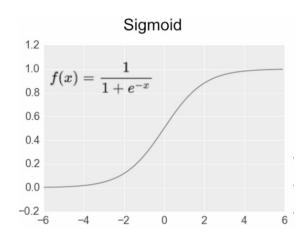


https://emilwallner.medium.com/the-history-of-deep-learning-explored-through-6-code-snippets-doaoe8545202



Perceptron

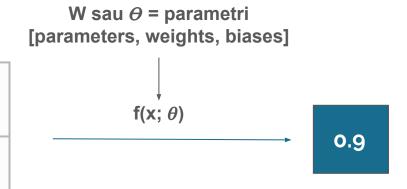




$$z = \theta_0 + \sum_{i=1}^{m} x_i \theta_i$$



Clasificare binară



Vector 32x32x3 (3072) elemente

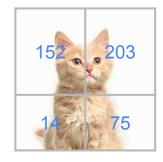
152 203

Probabilitatea de a fi pisică





Clasificare Multiclass



 $f(x; \theta)$

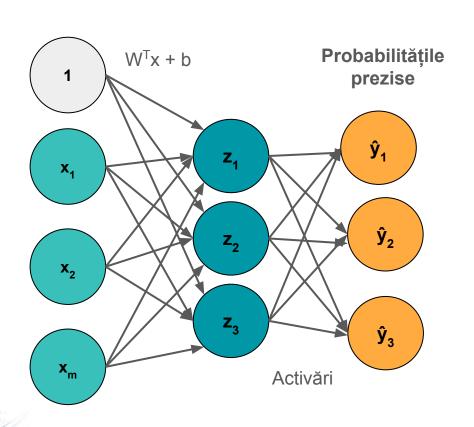
Vector 32x32x3 (3072) elemente

airplane	0.08
automobile	0.07
bird	0.04
cat	0.3
deer	0.06
dog	0.1
frog	0.09
horse	0.2
ship	0.04
truck	0.02





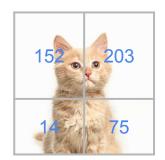
Perceptron multi-ieșire



$$z_j = \theta_{0,j} + \sum_{i=1}^m x_i \theta_{i,j}$$

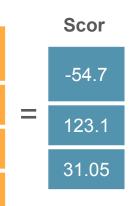


Clasificare liniară



W				X 		b	
0.2	-0.5	0.1	0.2		152		0.0
0.4	0.3	0.1	0.0	*	203	+	0.0
					14		0.0
0.0	0.25	0.2	-0.3		75		0.0

clasa	scor	probabilitate
caine	-54.7	6.05956038e -78
pisica	123.1	1.000000000e +00
soarece	31.05	1.05485543e -40





Multinomial Logistic regression

- Scorurile (z) = valorile retelei inainte de softmax (logits)
- Generalizare de la scoruri cu doua clase functia sigmoid (cat-not_cat)

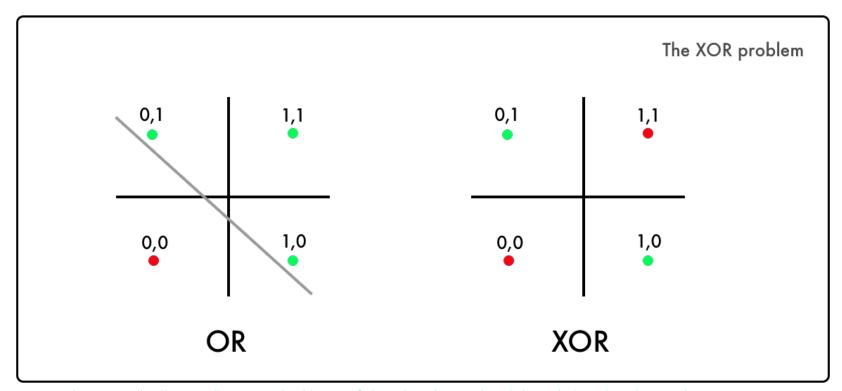
o Softmax
$$P(Y=k|X=x_i)=rac{e^{s_k}}{\sum_j e^{s_j}}$$

- s_i = scorul aferent clasei i
- Sumeaza la 1 probabilități





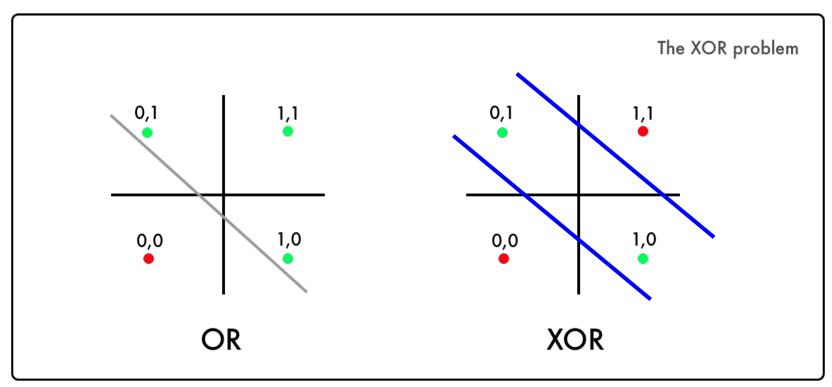
Limitările Perceptron-ului



 $\underline{https://emilwallner.medium.com/the-history-of-deep-learning-explored-through-6-code-snippets-doaoe8545202}$



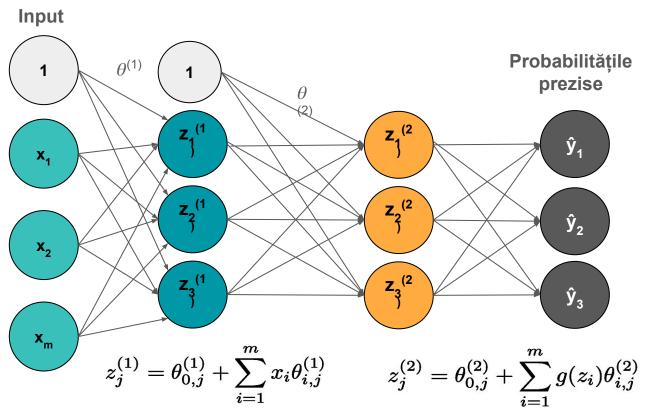
Limitările Perceptron-ului



https://emilwallner.medium.com/the-history-of-deep-learning-explored-through-6-code-snippets-doa0e8545202

Rețea cu mai multe straturi

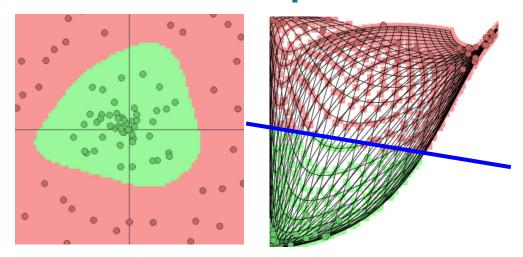




g = funcție de activare (nonliniaritate)



Date care nu sunt liniar separabile



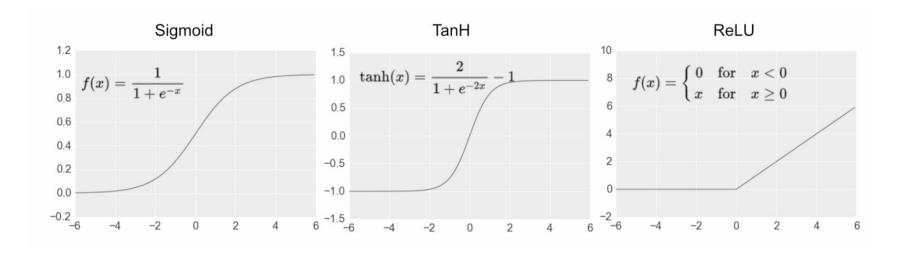
https://cs.stanford.edu/people/karpathy/convnetjs/demo/classify2d.html

- Functiile de activare liniare gasesc un hiperplan (decision boundary) care imparte spatiul in 2 semiplane
- Cateodata datele nu sunt liniar separabile
- Avem nevoie de o transformare intr-un alt spatiu in care acestea pot fi separate de un hiperplan





Functii de activare

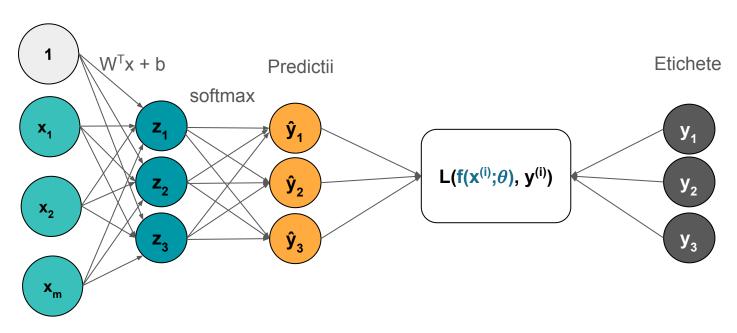


$$f'(x) = f(x)(1 - f(x))$$
 $f'(x) = 1 - f(x)^2$ $f'(x) = \begin{cases} 1, & x > 0 \\ 0, & \text{otherwise} \end{cases}$





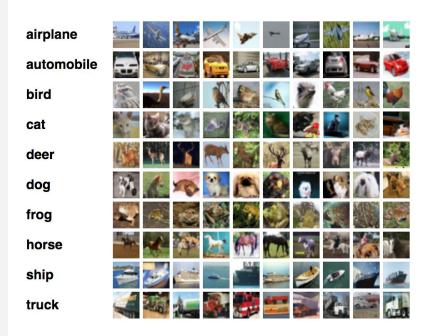
Masurarea costului



- Cât de bun este un clasificator?
- Avem un dataset de exemple $\{x_i, y_i\}_1^N$, vrem sa calculăm $\hat{y}_i = y_i$
- Funcția de cost măsoară costul care trebuie plătit pentru predicții incorecte.



Algoritmi de învățare din date



The CIFAR-10 dataset

Dataset - perechi (imagine, eticheta)

50,000 imagini - antrenare [32x32x3] 10,000 imagini - evaluare

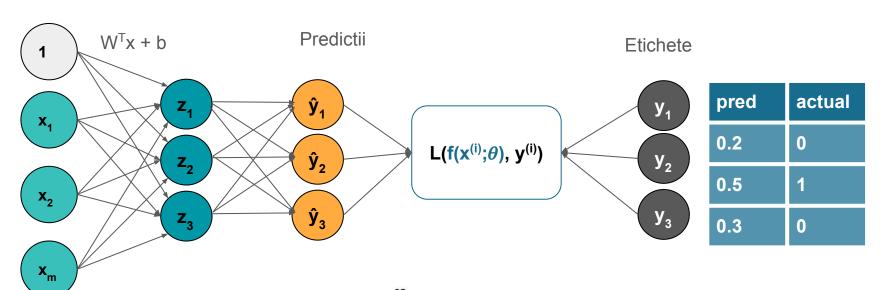
Abordare

- Algoritmul de clasificare = functie:
 - f(imagine) = [p0, p1, p2 ...pn]
- Aproximam functia cu niste parametri
 - f(imagine; w) = [p0, p1, ...pn]
- Invatam parametrii w din imaginile de antrenare
- Evaluam functia pe imaginile de evaluare





Costul empiric



$$J(\theta) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} L(f(x(i); \theta), y^{(i)})$$





Exemple de funcții de cost (Loss functions)

Regression loss:

Mean Squared Error

$$MSE = \frac{\sum_{i=1}^{n} (y_i - \hat{y}_i)^2}{n}$$

Classification loss:

Cross Entropy

$$L = -\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} y_i \cdot \log(\hat{y}_i)$$

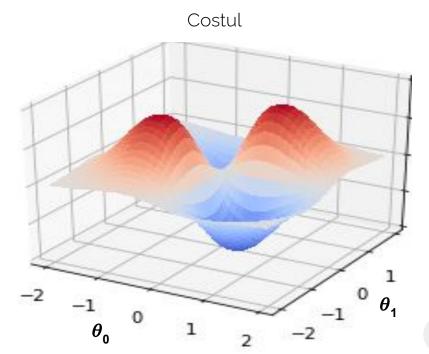




Optimizare

Vrem sa găsim parametrii care minimizează costul

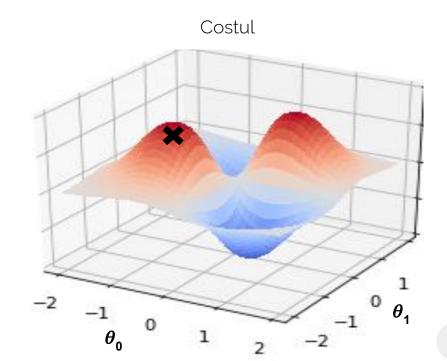
$$\theta* = argmin_{\theta} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} L(f(x(i); \theta), y^{(i)})$$





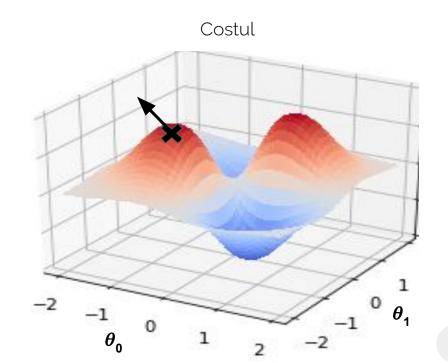


• Inițializăm aleator parametrii $\theta_0^{(0)} \theta_1^{(0)}$





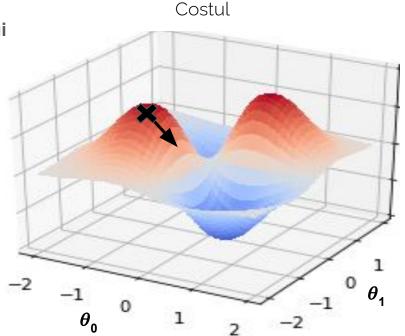
- Iniţializăm aleator parametrii $\theta_0^{(0)} \theta_1^{(0)}$
- Calculam gradientul (derivata) $\dfrac{\partial L(heta)}{\partial heta}$





- Iniţializăm aleator parametrii $\theta_0^{(0)} \theta_1^{(0)}$
- Calculam gradientul (derivata) $\frac{\partial L(\theta)}{\partial \theta}$
- Facem un pas mic în direcția opusă gradientului

$$\theta^{(t)} \leftarrow \theta^{(t-1)} - \alpha \frac{\partial L(\theta^{(t-1)})}{\partial \theta^{(t-1)}}$$



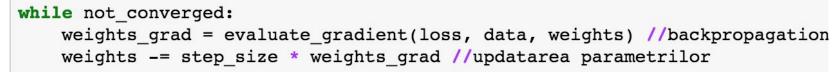


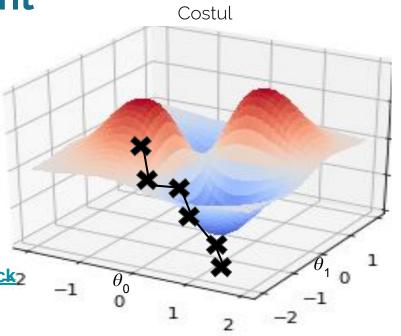


- Iniţializăm aleator parametrii $\theta_0^{(0)} \theta_1^{(0)}$
- Calculam gradientul (derivata) $\frac{\partial L(heta)}{\partial heta}$
- Facem un pas mic în direcția opusa gradientului

$$\theta^{(t)} \leftarrow \theta^{(t-1)} - \alpha \frac{\partial L(\theta^{(t-1)})}{\partial \theta^{(t-1)}}$$

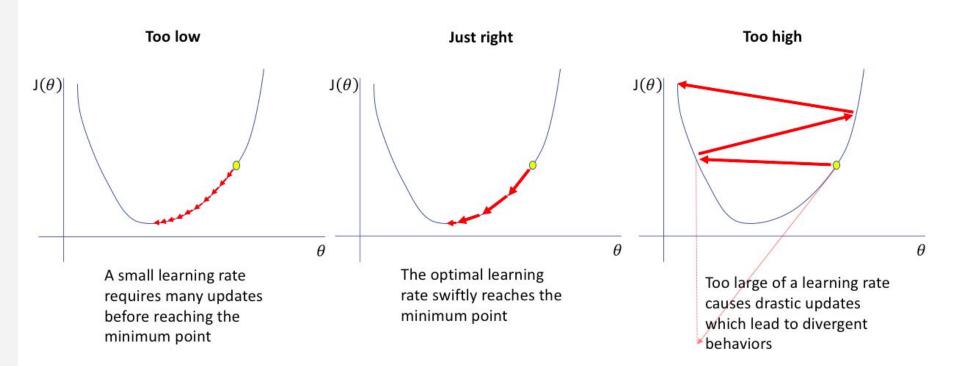
- Repetăm până la convergență
- https://www.youtube.com/watch?v=qq4PchTECck2
- animation







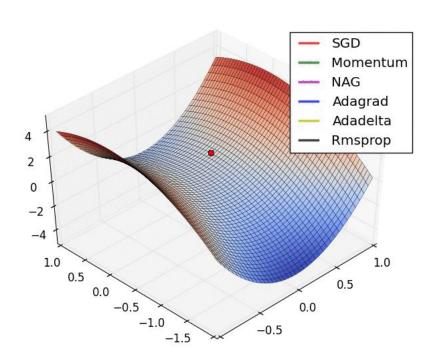
Cum sa alegem learning rate-ul?

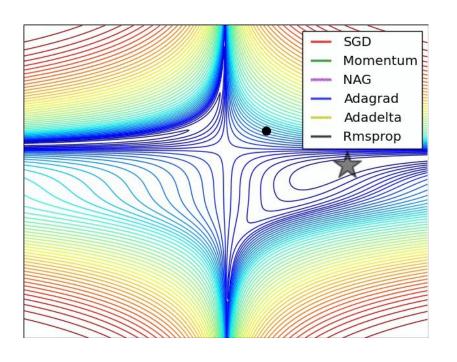






More optimizers:)

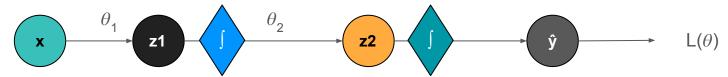








Calcularea gradientului - Backpropagation

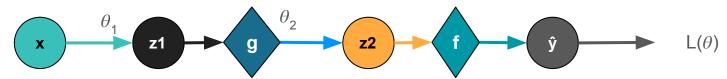


- Gradientul ne spune cum costul final L este afectat de o schimbare mică a parametrilor θ
- In 1D, derivata unei functii L: $\frac{\partial L(\theta)}{\partial \theta} = \lim_{h o 0} \frac{L(\theta+h) L(\theta)}{h}$
- În mai multe dimensiuni gradientul este un vector de derivate parțiale pentru fiecare dimensiune
- Funcția obiectiv este parametrizata de θ => putem folosi reguli pentru a calcula **gradientul analitic**





Calcularea gradientului - Backpropagation



The chain rule

$$\frac{\partial L(\theta)}{\partial \theta_2} = \frac{\partial L(\theta)}{\partial \hat{y}} * \frac{\partial \hat{y}}{\partial f} * \frac{\partial f}{\partial z_2} * \frac{\partial z_2}{\partial \theta_2}$$

$$\frac{\partial L(\theta)}{\partial \theta_1} = \frac{\partial L(\theta)}{\partial \hat{y}} * \frac{\partial \hat{y}}{\partial f} * \frac{\partial f}{\partial z_2} * \frac{\partial z_2}{\partial g} * \frac{\partial g}{\partial z_1} * \frac{\partial z_1}{\partial \theta_1}$$





 $\theta \leftarrow \theta - \alpha \frac{\partial L(\theta)}{\partial \theta}$

Updatarea parametrilor

- Stochastic vs batch gradient descent
 - Stochastic Gradient Descent
 - Modificăm parametrii după fiecare exemplu
 - Exemple On-line, dataset-uri redundante foarte mari
 - Batch Gradient Descent
 - Modificăm parametrii după ce calculăm eroarea (L) peste toate exemplele din dataset
 - Poate fi paralelizat, eroarea (L) este estimată foarte bine
 - Mini-batch Gradient Descent (cateodată denumit şi SGD stochastic gradient descent)
 - Modificăm parametrii după ce calculăm eroarea (L) peste un mini-batch de exemple din dataset (32, 64, 128, 256, 512, 1024)





Initializarea parametrilor

- Initializare cu zero ?
 - Fiecare neuron calculeaza acelasi output, acelaşi gradient şi execută acelaşi update
- Inițializare cu numere mici random
 - Fiecare neuron este unic și calculează update-uri distincte
 - Iniţializare dintr-o gaussiana centrată în 0 cu varianta = sqrt(0.01)

```
W = 0.01 * np.random.randn(n)
```

- Dacă parametrii sunt prea mici, gradientul (care e proporțional pe valoarea parametrilor) va fi mic
- Calibrarea variantei w = np.random.randn(n) / sqrt(n)
 - o Distribuția activărilor unui neuron inițializat random crește cu numărul de intrări
 - Putem normaliza varianţa fiecărui neuron pentru ca output-ul să aibă varianţa 1



Overfitting

Generalizare

 Proprietatea unui estimator funcțional de a generaliza dincolo de exemplele pe care a fost antrenat

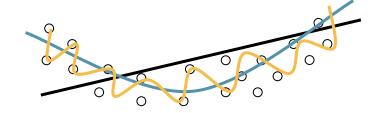
antrenare	evaluare
antrenare validare	evaluare

50,000 imagini - antrenare [32x32x3] 10,000 imagini - evaluare

Acuratete date antrenare

Acuratete date validare (overfit mic)

Acuratete date validare (overfit mare)



underfitting
Ideal fit
overfitting





Overfitting

- Regularizare
 - Aplicarea de constrângeri asupra problemei de optimizare pentru a descuraja modele complexe
 - o Îmbunătățește capacitatea de a generaliza a modelului pe date pe care nu le-a mai văzut
 - Tehnici: **L1 norm, L2 norm, Dropout, Early stopping, label smoothing** (in episodul urmator...)





Sumar concepte fundamentale

Perceptronul

- ★ Unitatea de baza
- ★ Clasificare
- ★ Funcţii de activare neliniare

Rețele cu un singur strat

- ★ Suprapunerea perceptronilor pentru a construi reţele
- ★ Funcții de cost

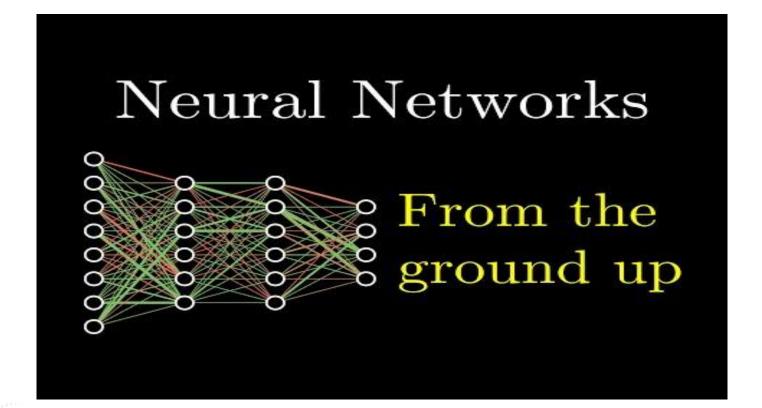
Antrenare

- Mini-batch Stochastic gradient descent
- ★ Rate de invatare
- ★ Regularizare





Resurse - 1





Resurse - 2

