実践機械学習 17.3.5~17.7

担当者:chanet

目次

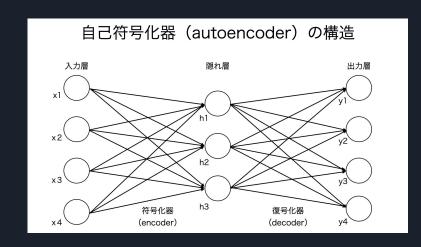
① スタックオートエンコーダを訓練するテクニック

- 1. 重みの均等化
- 2. 層ごとの訓練

②様々なオートエンコーダ

- 1. 深層ネットワーク以外

 - B. 再帰型オートエンコーダ
- 2. コーディング層を小さくする以外の制約
 - A. ノイズを除去するオートエンコーダ
 - B. スパース化を取り入れたオートエンコーダ



①スタックオートエンコーダを訓練するテクニック

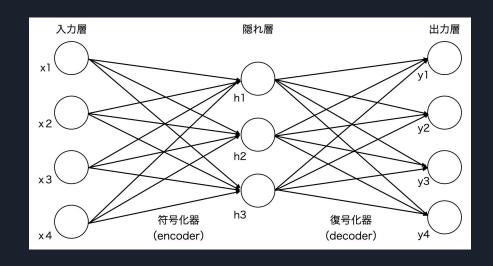
17.3.5:重さの均等化

内容

デコーダ層とエンコーダ層で同じ重みを使う (※対称的な構造をしている場合)

<u>効果</u>

- ・モデルの重みの数が半分に
- 訓練のスピードが上がる
- ・過学習のリスクが緩和される



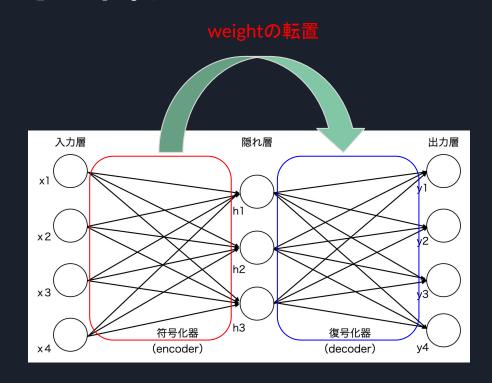
17.3.6:重さの均等化

内容

デコーダ層とエンコーダ層で同じ重みを使う (※対称的な構造をしている場合)

<u>効果</u>

- モデルの重みの数が半分に
- 訓練のスピードが上がる
- ・過学習のリスクが緩和される



17.3.6: オートエンコーダの層ごとの訓練

内容

1度に1つずつ浅いオートエンコーダを訓練し、それを積み上げていく

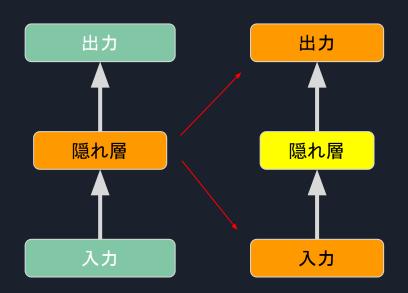
<u>備考</u>

・11章で紹介した多くのテクニックによって1度にまとめて深層ネットワークを訓練できるようにな るまでは、これが深層ネットワークを効率よく訓練する唯一の方法だった

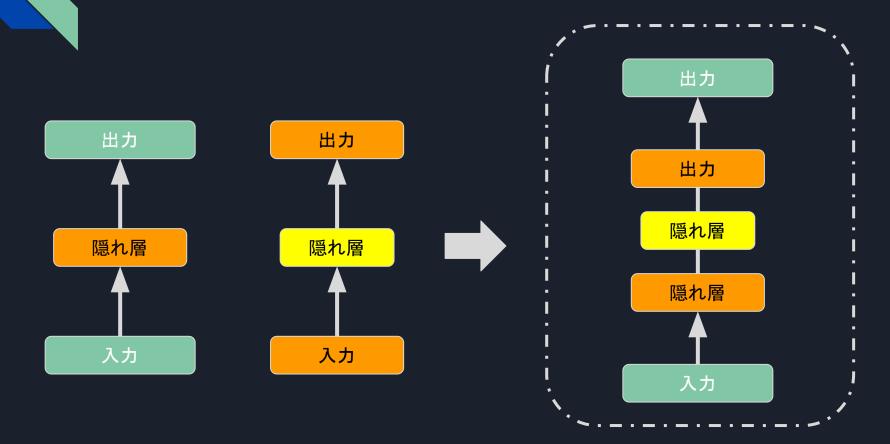
17.3.6:オートエンコーダの層ごとの訓練



17.3.6:オートエンコーダの層ごとの訓練



17.3.6: オートエンコーダの層ごとの訓練



② 様々なオートエンコーダ

(深層ネットワーク以外)



17.4: 畳み込みオートエンコーダ

内容

画像を扱う場合には今まで見てきたようなオートエンコーダではあまりうまく機能し ない。画像操作では畳み込みニューラルネットワークの方が適している。

畳み込みニューラルネットワークもオートエンコーダの形で使用できる。

17.5: 再帰型オートエンコーダ

内容

時系列データやテキストデータといったシーケンスを扱う場合、再帰型ニューラルネットワークを 用いた再帰型オートエンコーダが利用できる。

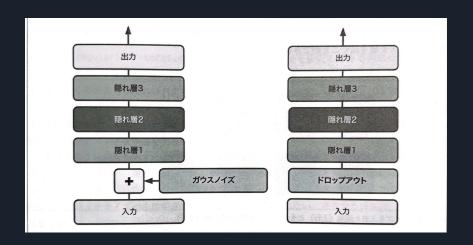
②様々なオートエンコーダ

(コーディング層を小さくする以外の制約)

17.6:ノイズを除去するオートエンコーダ

内容

入力にノイズを加えてオリジナルのノイズのない入力を復元する



17.7:スパースオートエンコーダ

内容

コーディング層のニューロンの中で活性化されているものの数を減らす。

方法

- ・コーディング層でシグモイド活性化関数を使う
- ・大きなコーディング層を使う(たとえば)00ユニット)
- ・コーディング層の活性化関数に1正則化を加える(デコーダは通常)