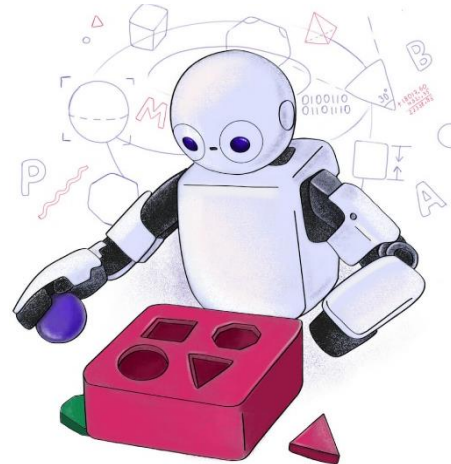


# TP557 - Tópicos avançados em IoT e Machine Learning: *Regressão com DNNs (Parte II)*



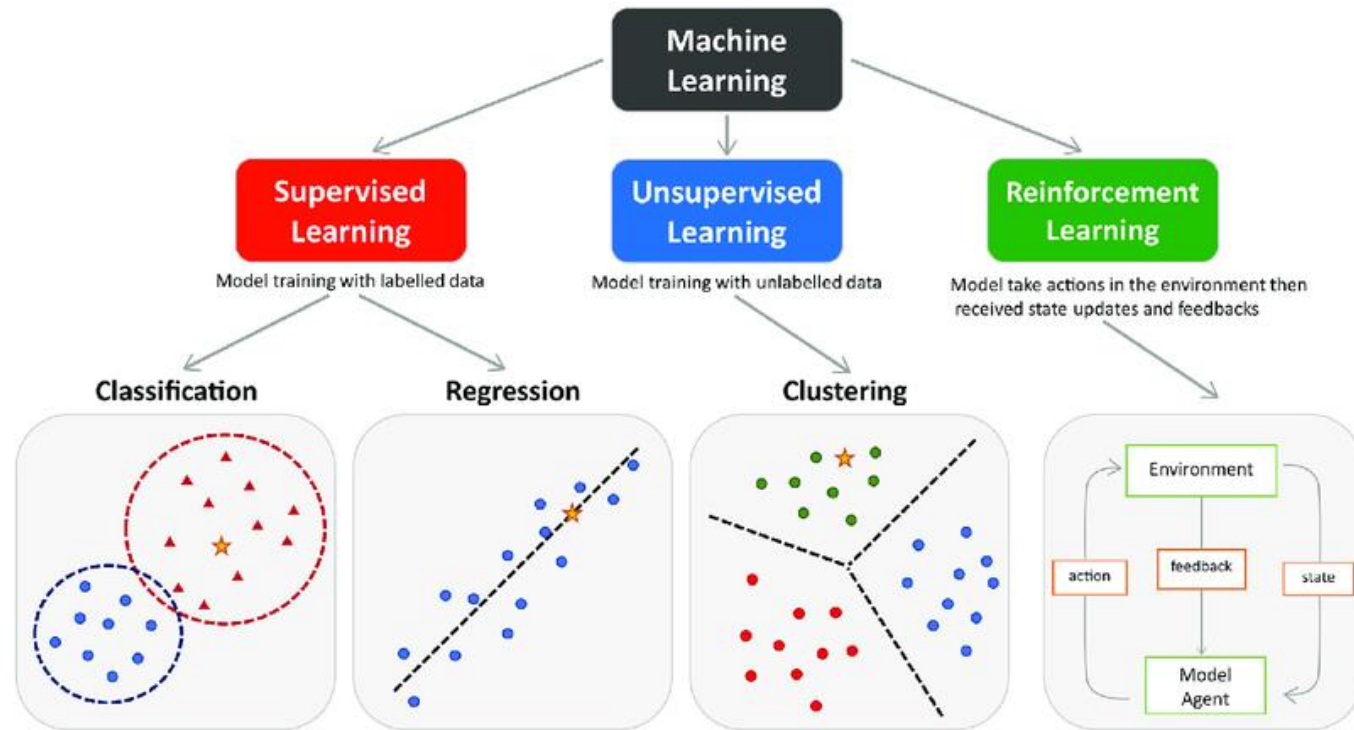
***Inatel***

Felipe Augusto Pereira de Figueiredo  
felipe.figueiredo@inatel.br

# O que vamos ver?

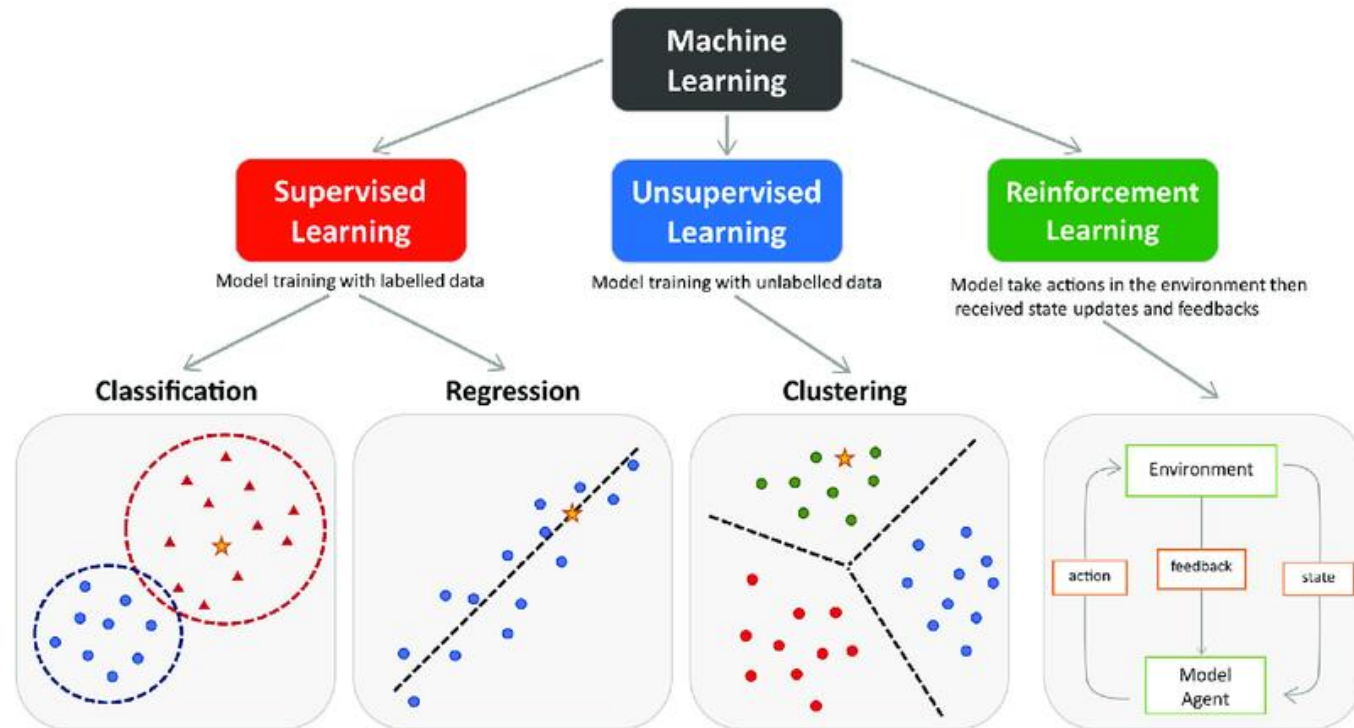
- Anteriormente, vimos através de um *exemplo simples* como usar a *biblioteca TensorFlow* para *criar uma rede neural e resolver um problema de regressão*, ou seja, um problema de ajuste de curva.
- O objetivo era ter um *contato inicial com a biblioteca* e seus *princípios básicos* de funcionamento.
- Nesse tópico, vamos estender o que vimos anteriormente para um *problema mais prático de regressão* usando uma *base de dados do mundo real*.

# Tipos de aprendizado



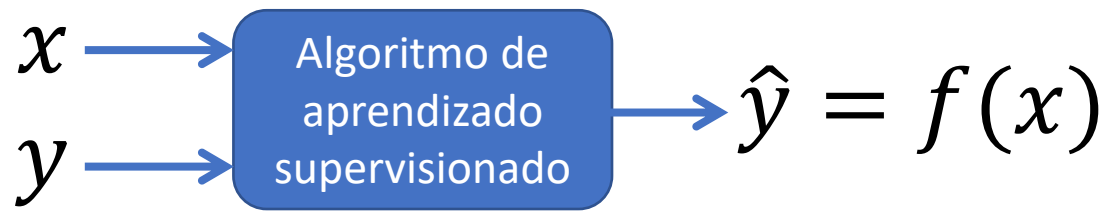
- Antes de entrarmos na regressão propriamente dita, vamos entender um pouco sobre as *formas como os algoritmos de ML aprendem* e as *arquiteturas* que podemos encontrar.

# Tipos de aprendizado



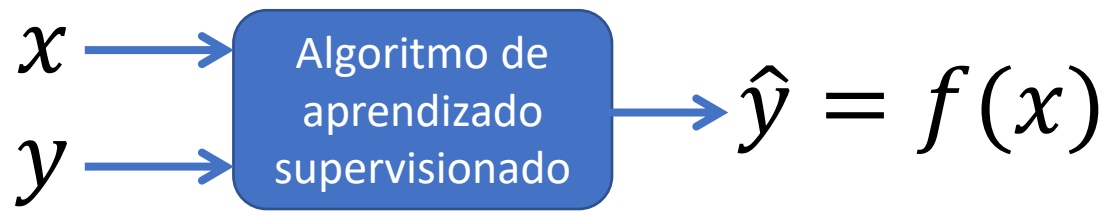
- Podemos agrupar os algoritmos de ML através da forma como eles aprendem:
  - Aprendizado supervisionado.
  - Aprendizado não-supervisionado.
  - Aprendizado por reforço.
- Existem outros, mas esses são os três mais conhecidos.

# Aprendizado supervisionado



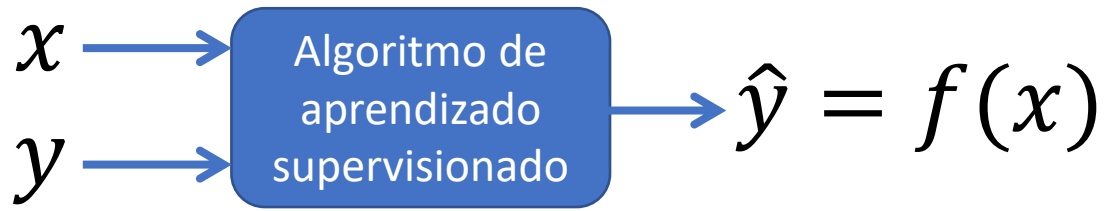
- O modelo é treinado usando um **conjunto de dados** que contém **exemplos de entrada** (também conhecidos como **atributos**) junto com **as saídas correspondentes** (**rótulos** ou respostas corretas).

# Aprendizado supervisionado



- O objetivo é que o modelo aprenda a **mapear as entradas nas saídas corretas**, de modo que ele possa fazer previsões precisas em novos dados para os quais as saídas corretas não são conhecidas (i.e., **generalização**).

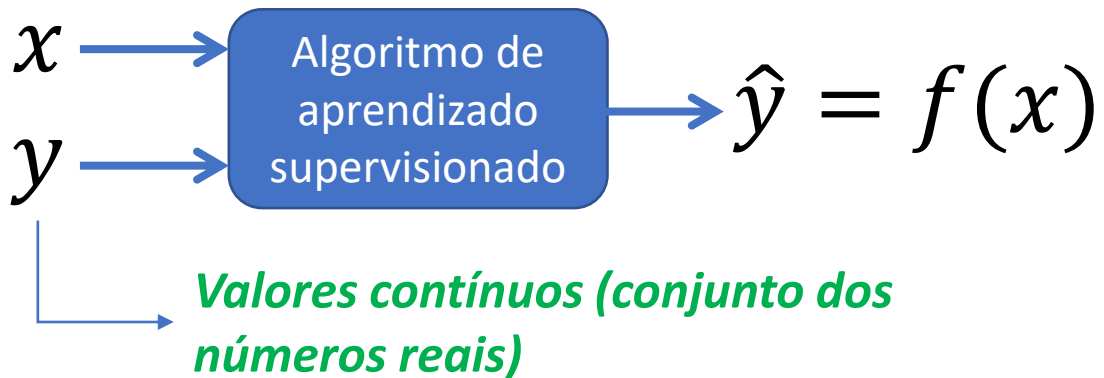
# Aprendizado supervisionado



- O termo *supervisionado* reflete o fato de que durante o treinamento, o modelo é *guiado* ou *supervisionado* pelos *rótulos a aprender a mapear as entradas nas saídas desejadas*.

# Aprendizado supervisionado

## Regressão



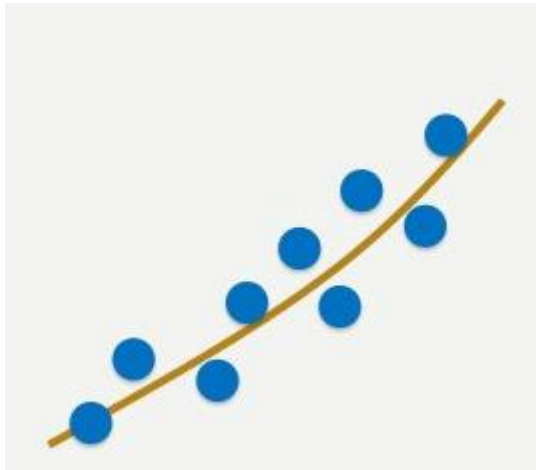
## Classificação



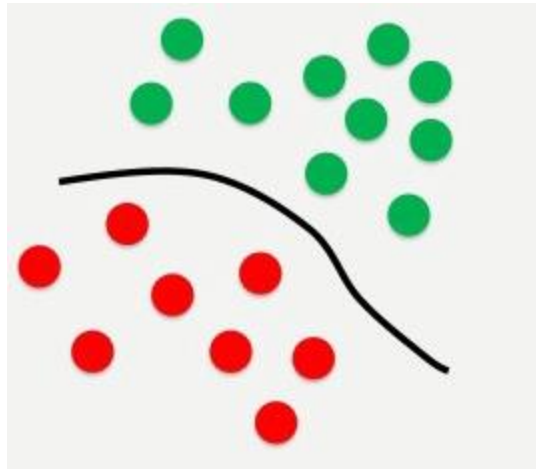
- Algoritmos de aprendizado supervisionado são frequentemente usados em tarefas de
  - **classificação**: objetivo é atribuir uma categoria ou classe a uma entrada.
  - e **regressão**: objetivo é prever um valor numérico.
- São algoritmos usados em previsão de preços de imóveis, detecção de objetos, etc.



# Classificação e regressão



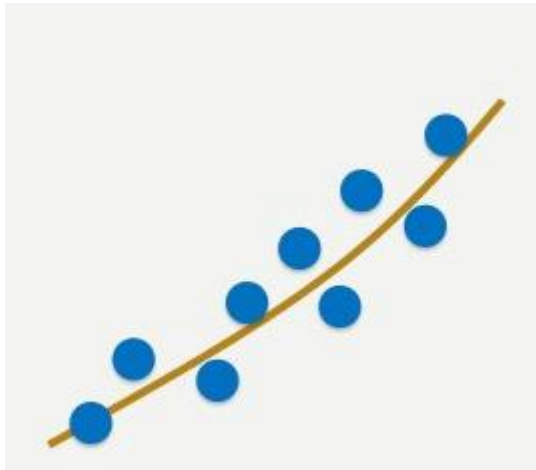
$f(x)$  *aproxima* o comportamento dos dados.



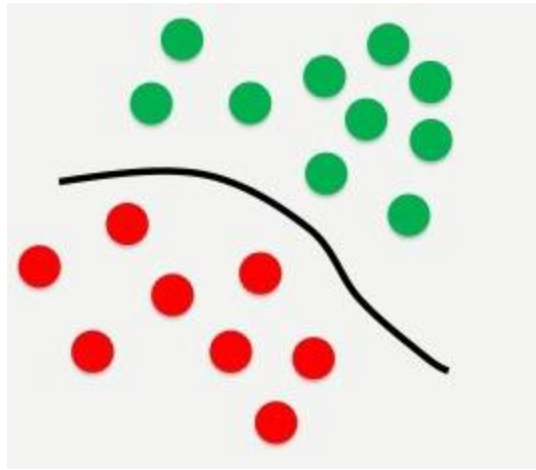
$f(x)$  *separa* os dados em classes.

- O *objetivo* da *regressão* é encontrar uma *função* que *aproxime o comportamento dos dados* com o *menor erro possível* ao longo de todos os exemplos do conjunto de dados.

# Classificação e regressão



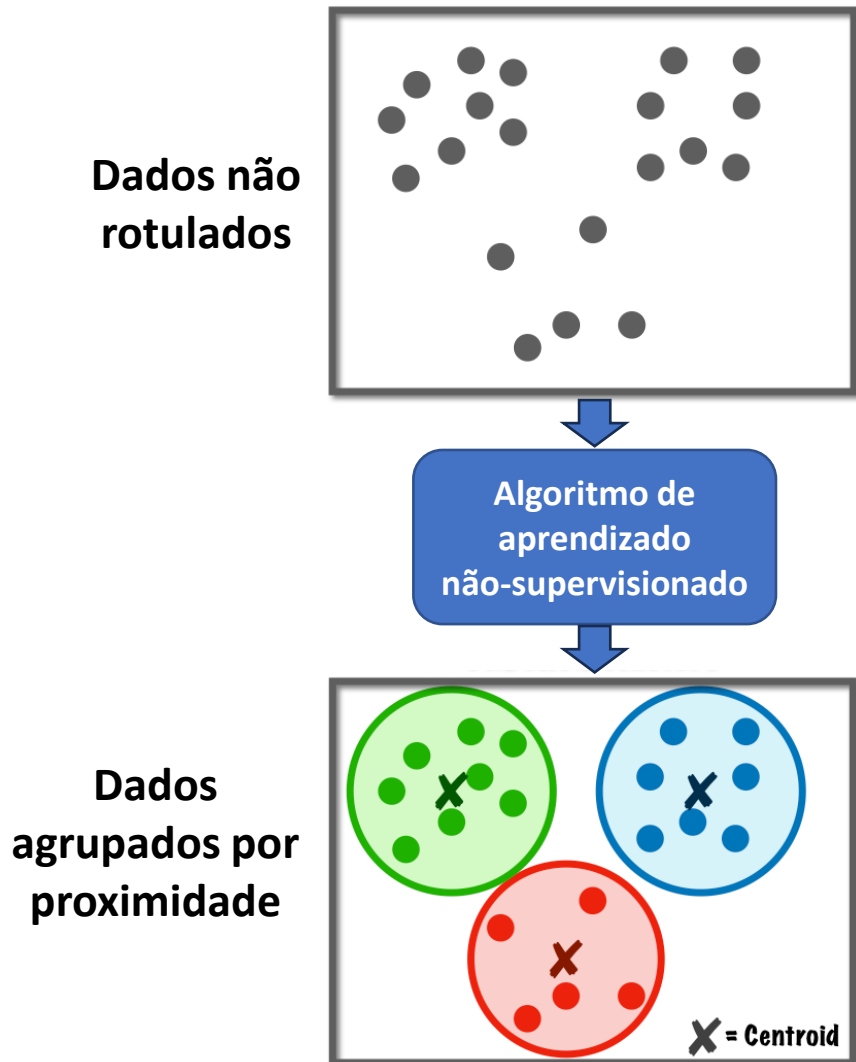
$f(x)$  *aproxima* o comportamento dos dados.



$f(x)$  *separa* os dados em classes.

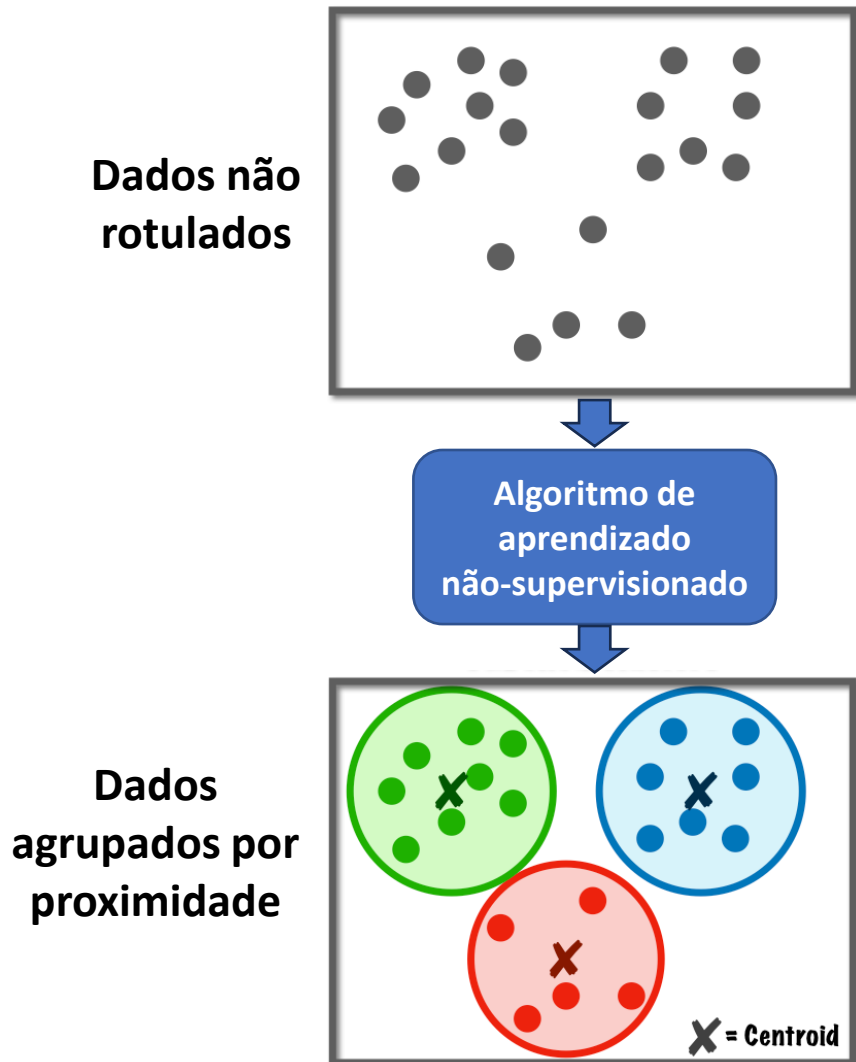
- O *objetivo* da *classificação* é *encontrar uma função que separe os dados em classes com o menor erro possível*.
- Nosso curso focará mais nesses dois problemas de aprendizado supervisionado.

# Aprendizado não-supervisionado



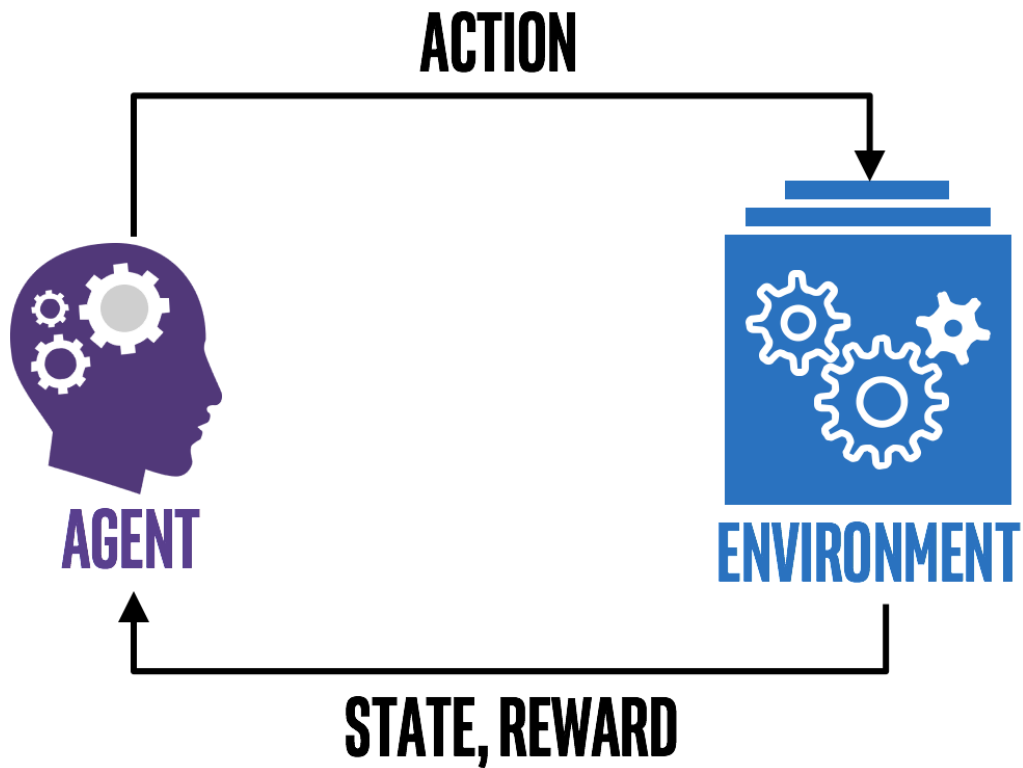
- Como já dá para supor pelo nome, o *modelo é treinado sem a presença rótulos*.
- Ou seja, *não se sabe quais são as respostas corretas* para as entradas.

# Aprendizado não-supervisionado



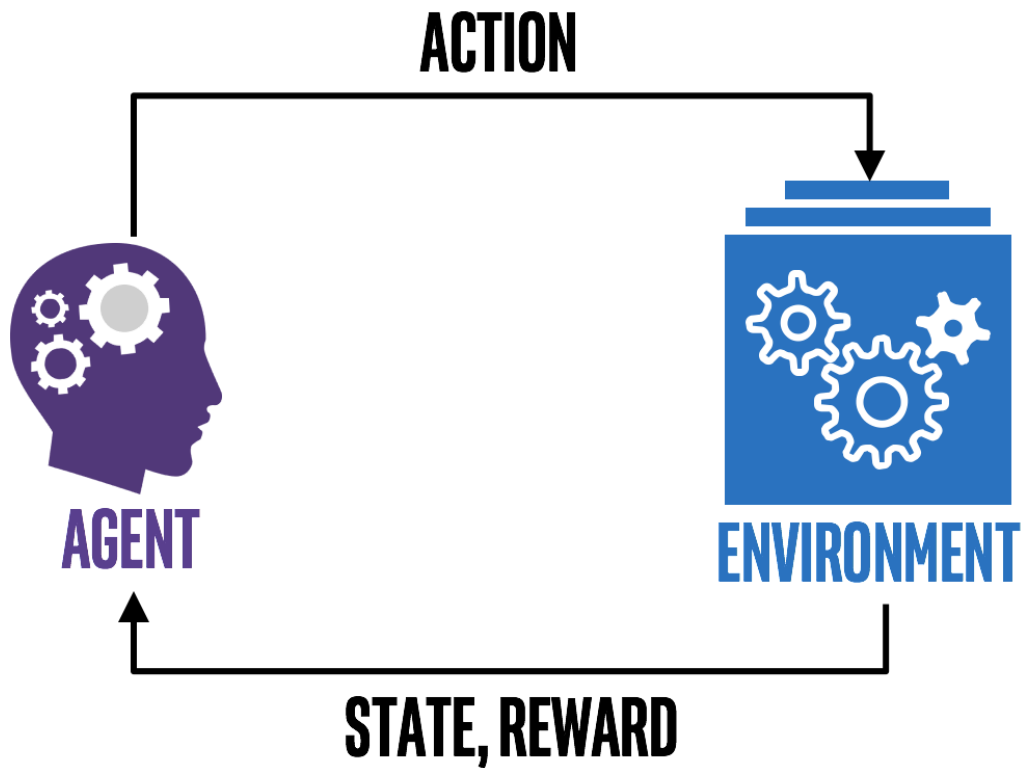
- O objetivo é *descobrir padrões, estruturas* ou *relações intrínsecas* nos dados *sem o auxílio de orientação explícita*, se *baseando* apenas, por exemplo, *na similaridade entre as entradas* (i.e., os atributos).
  - Por exemplo, a proximidade entre os dados.
- São algoritmos usados em detecção de anomalias, redução de dimensionalidade, compressão, etc.

# Aprendizado por reforço



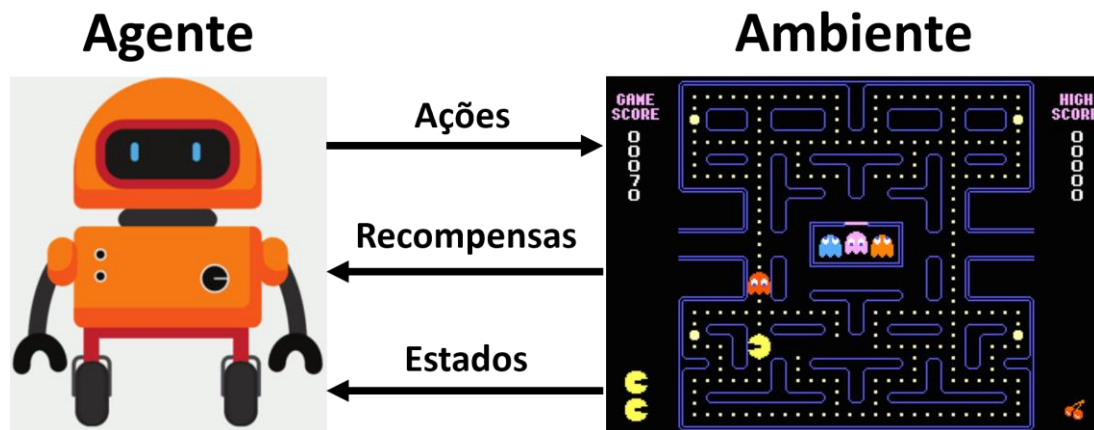
- Aprendizado totalmente diferente dos anteriores, pois *não existem exemplos de treinamento*, sejam eles rotulados ou não.
- Abordagem de aprendizado em que um *agente*, i.e., o algoritmo de ML, *aprende a tomar decisões interagindo com um ambiente*.

# Aprendizado por reforço



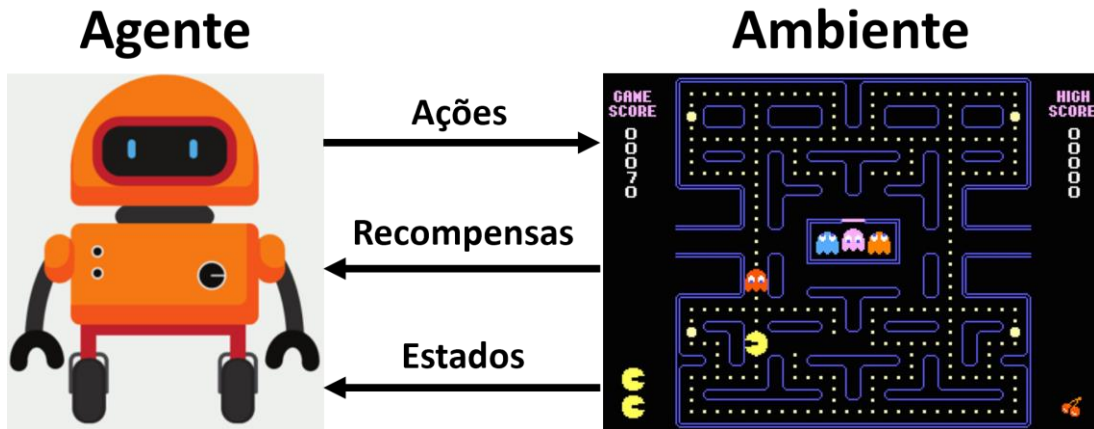
- Frequentemente *usado em situações* em que *não é possível ter um conjunto de treinamento* ou em *ambientes onde as respostas não são conhecidas com antecedência*.

# Aprendizado por reforço



- O **agente toma ações** em um ambiente para **maximizar a recompensa acumulada** ao longo do tempo.
- O **objetivo** é encontrar uma **função**, chamada de **política**, que **mapeie os estados na sequência de ações que maximize a recompensa acumulada**.

# Aprendizado por reforço

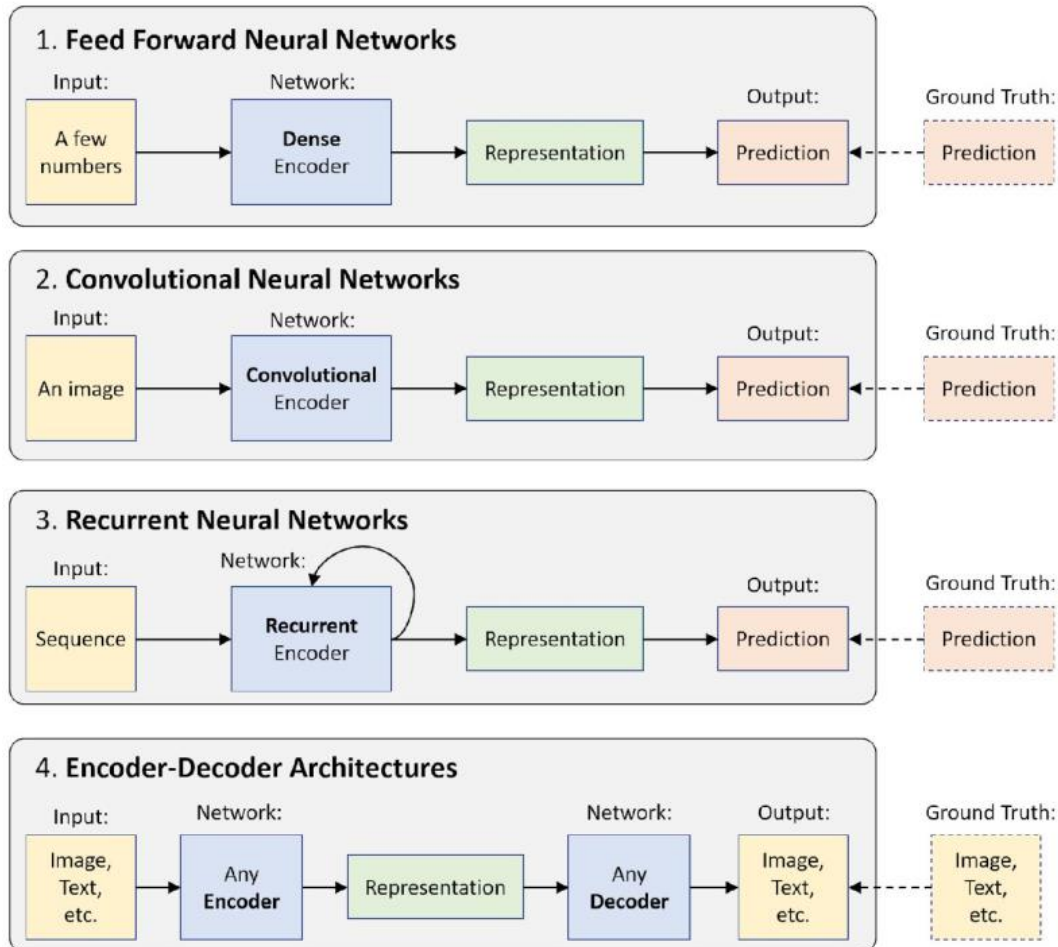


- A principal característica do aprendizado por reforço é que o *agente aprende através de tentativa e erro, ajustando suas ações com base nos reforços* (positivos ou negativos) que recebe do ambiente.
- São algoritmos usados em jogos, robótica, carros autônomos, etc.



# Modelos de aprendizado supervisionado

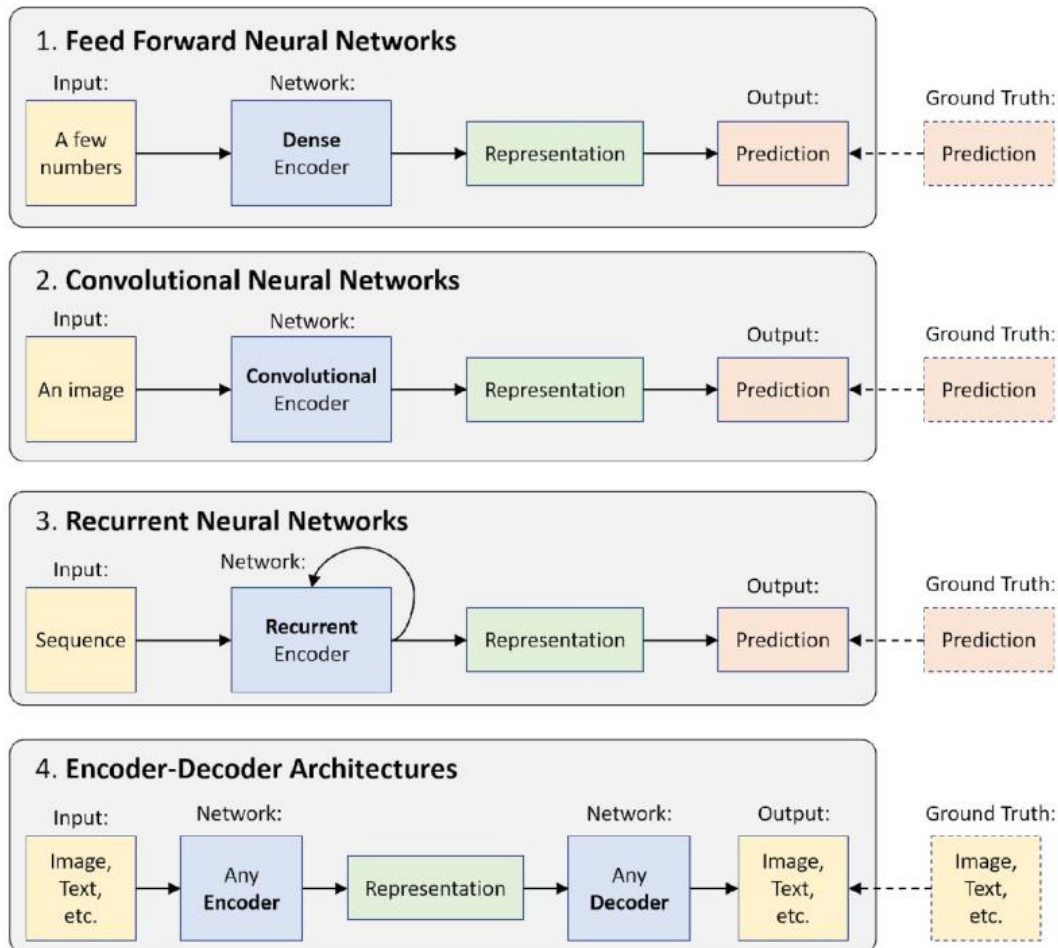
## Supervised Learning



- Dos três paradigmas de aprendizado, neste curso, **vamos focar no supervisionado**.
- Dentro do aprendizado supervisionado, temos alguns modelos (ou **arquiteturas**) de redes neurais **que são bastante usados**.
- **OBS.:** Além das redes neurais, existem outros modelos que seguem esse paradigma de aprendizado: regressão linear/logística, árvores de decisão, k-vizinhos mais próximos, etc.

# Rede neural de alimentação direta (DNN)

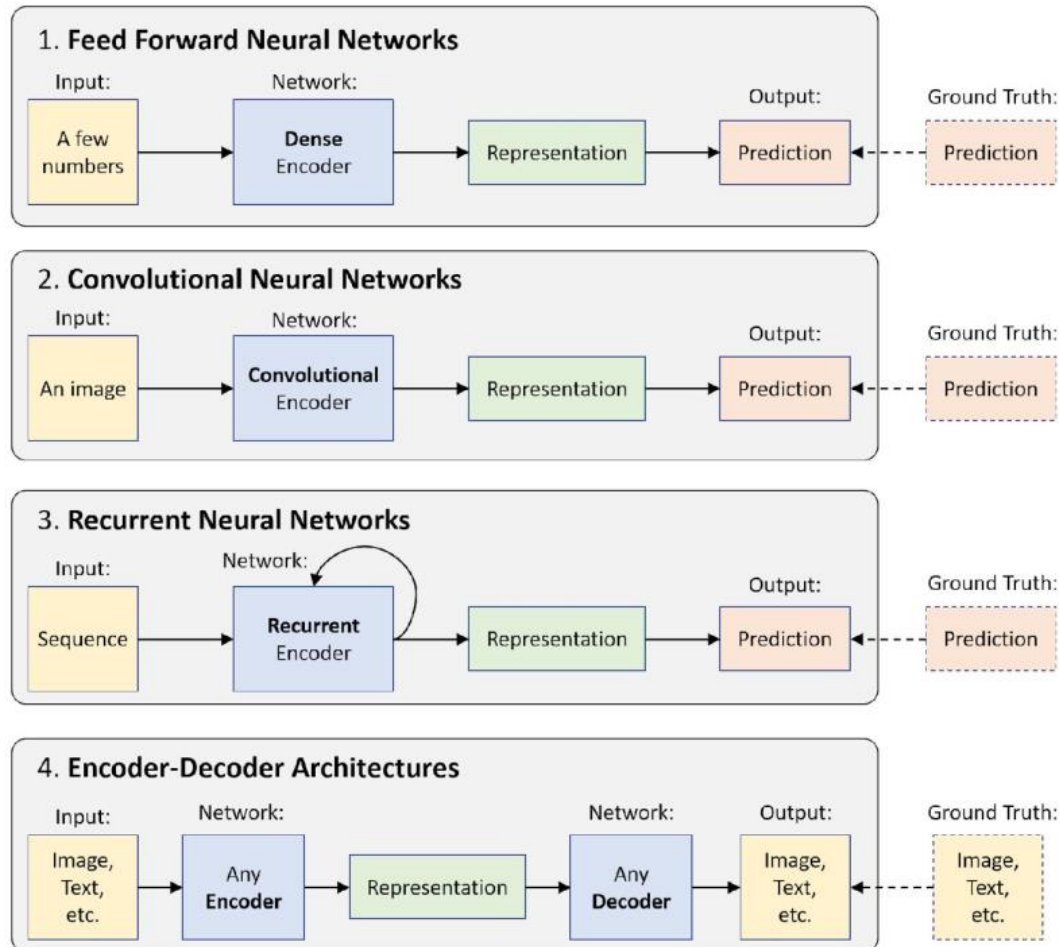
## Supervised Learning



- Modelo que vimos anteriormente.
- Também chamado de **rede neural densa**, devido aos **neurônios** estarem **densamente conectados**.
- Ainda outro nome que este modelo recebe é *Multilayer Perceptron* (MLP).
- É chamada de “*feed forward*” porque a informação flui através da rede no sentido da entrada para a saída.

# Rede neural convolucional (CNN)

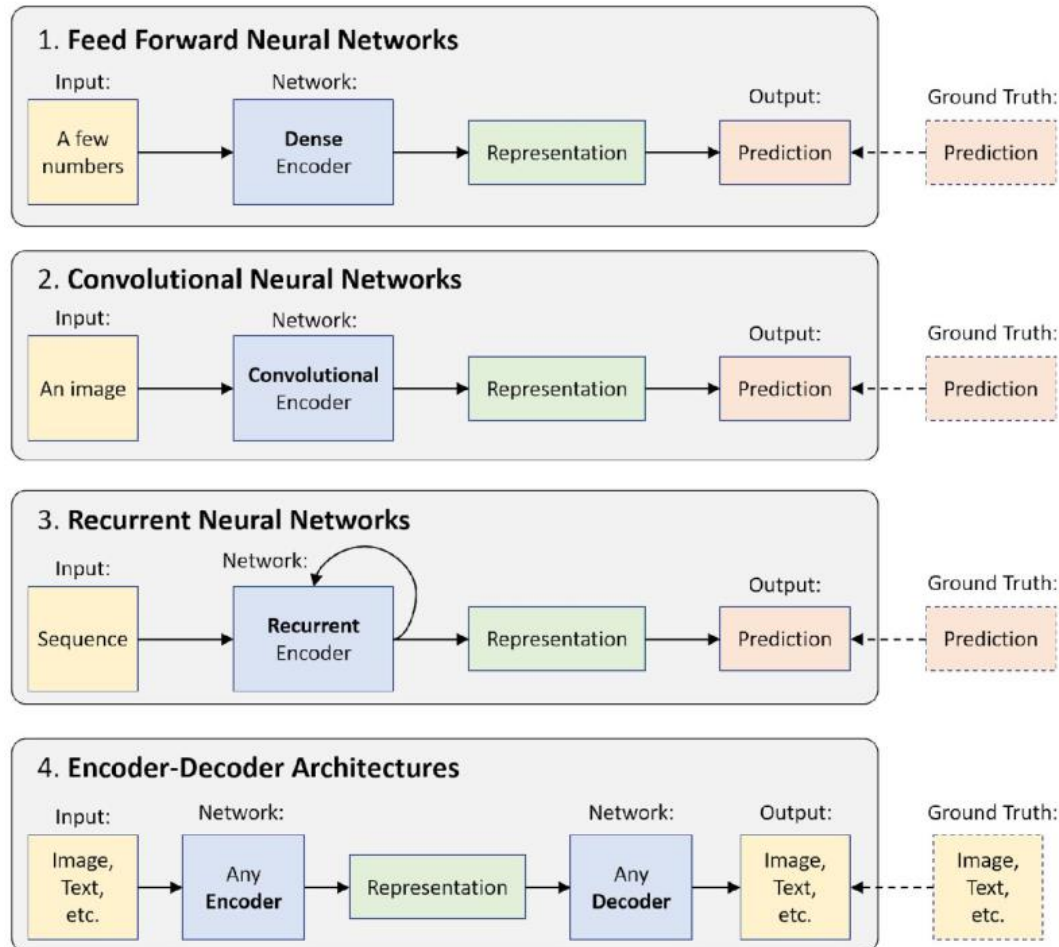
## Supervised Learning



- Arquitetura projetada para lidar com dados multidimensionais (tensores 2D, 3D, etc.), como imagens e vídeos.
- O *coração* das CNNs são as *camadas convolucionais*.
- Elas aplicam *operações de convolução* para *extrair e identificar padrões espaciais* em imagens ou vídeos.

# Rede neural convolucional (CNN)

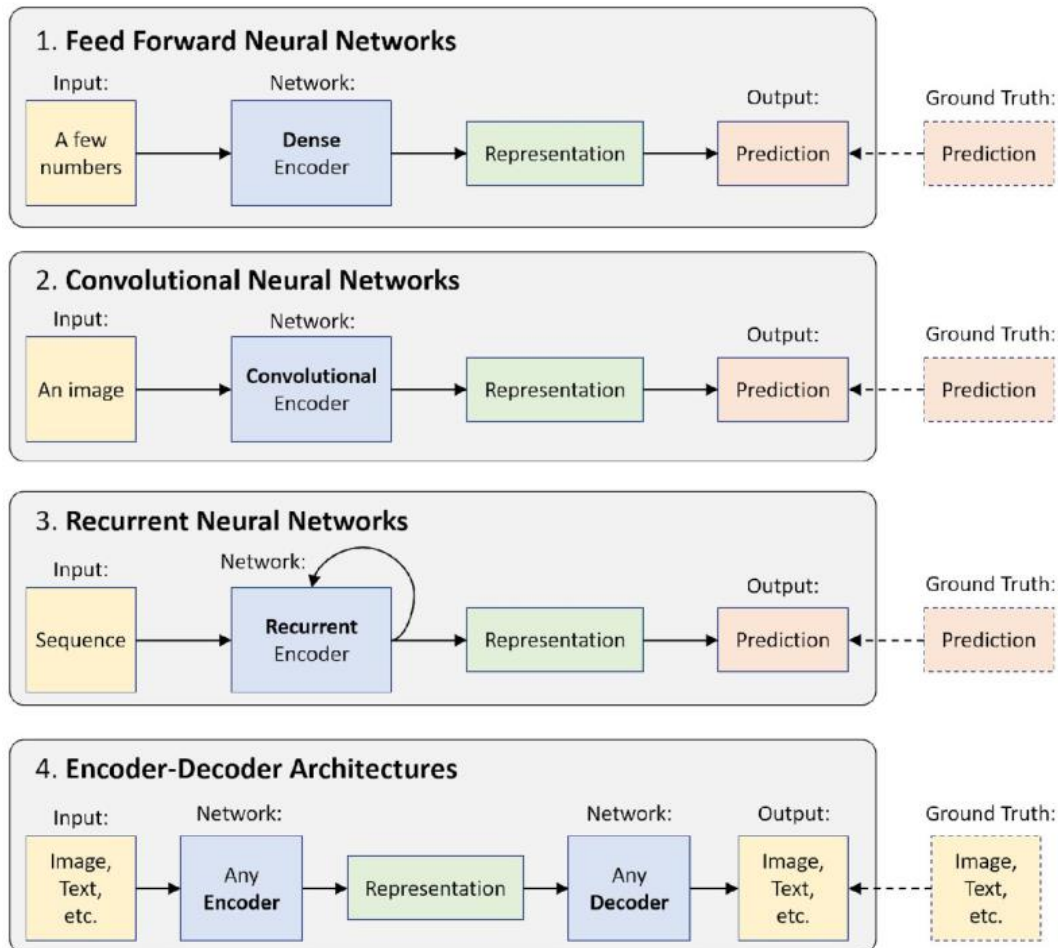
## Supervised Learning



- A rede ***aprenda automaticamente a detectar características visuais*** como bordas, texturas e outros padrões visuais.
- São altamente eficazes em problemas de processamento de imagem, incluindo classificação, detecção e segmentação.

# Rede neural recorrente (RNN)

## Supervised Learning

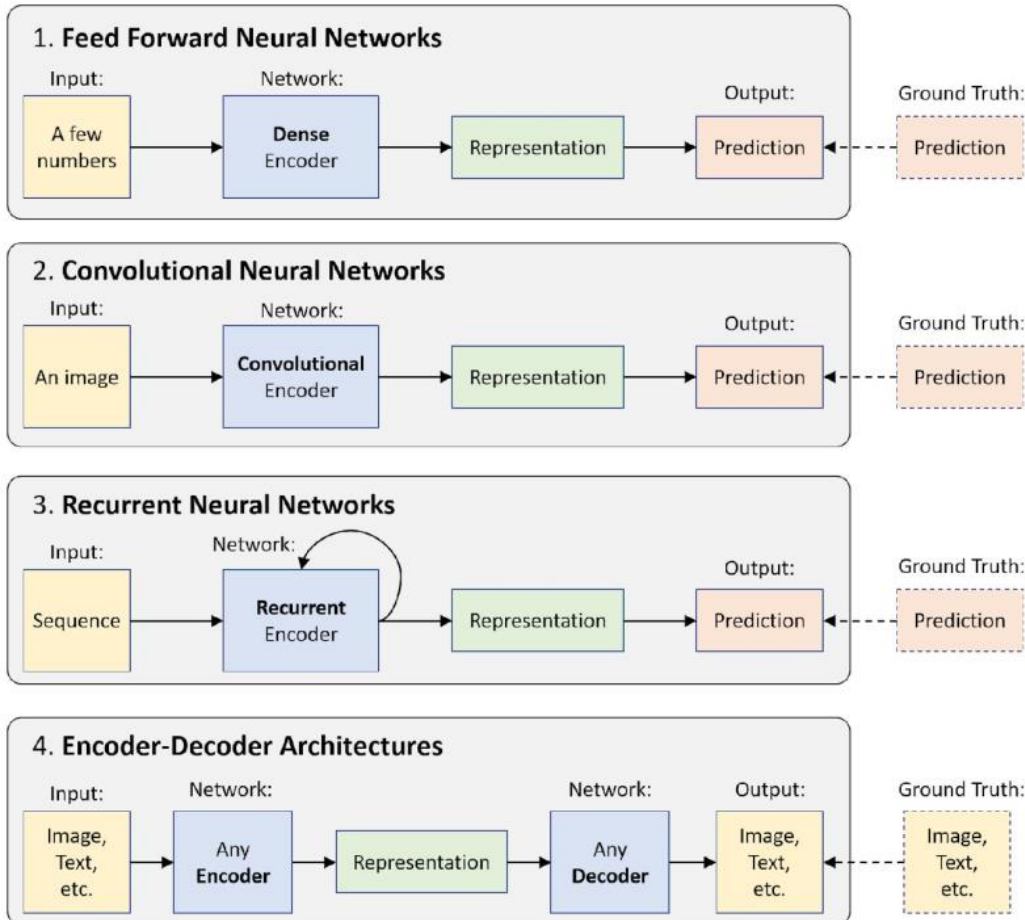


- Modelo projetado para *lidar com dados sequenciais*, onde a *ordem e a dependência temporal dos dados são importantes*.
- As RNNs têm *memória* de estado interna que permite que elas *mantenham informações sobre as entradas anteriores* ao longo do tempo.
- São adequadas para tarefas de análise de texto, reconhecimento de fala, previsão de séries temporais e tradução automática de texto e fala.



# Autoencoders

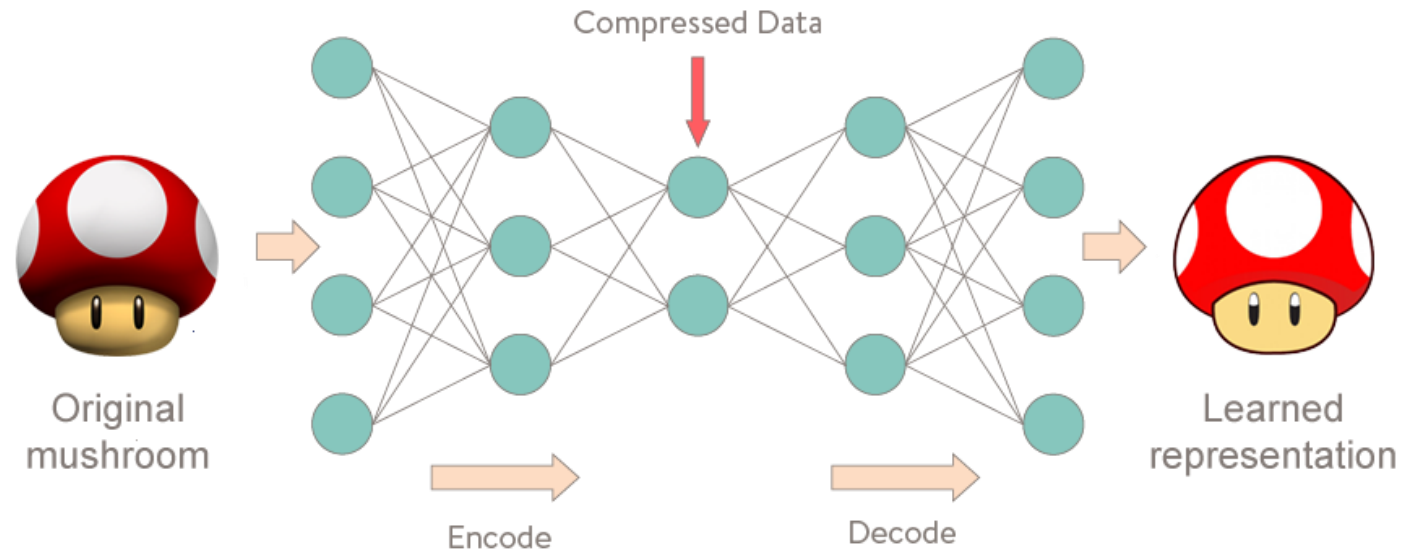
## Supervised Learning



**OBS.:** Alguns autores não o consideram supervisionado.

- Modelo de rede neural composto por duas partes principais: o *encoder* e o *decoder*.
- **Objetivo** é **aprender uma representação latente** que **capture** as **principais características e padrões dos dados** de entrada.

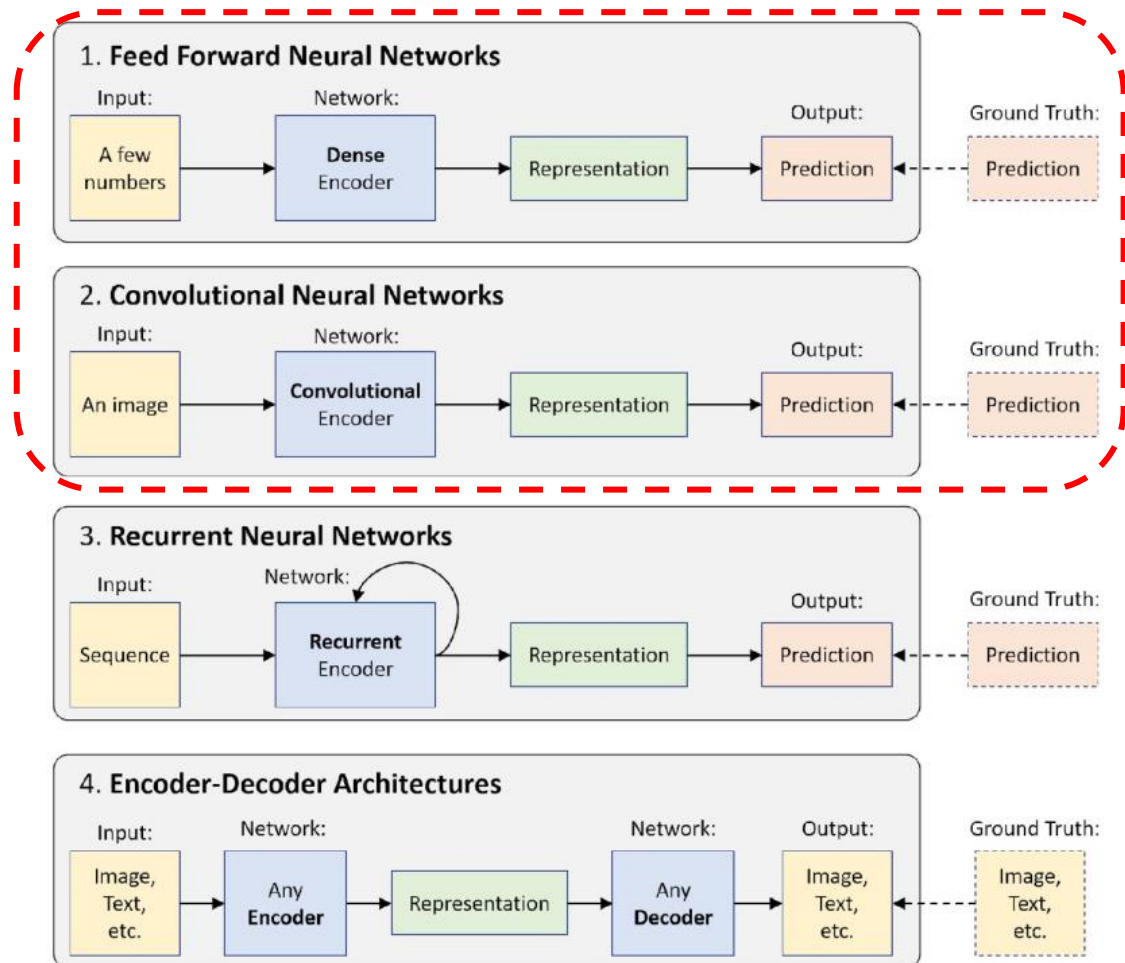
# Autoencoders



- O *encoder transforma a entrada em uma representação latente* (de menor ou maior dimensionalidade) e o *decoder reconstrói a entrada original a partir dela*.
- São usados em compressão de dados, remoção de ruído, codificação de sinais, geração de dados sintéticos, etc.
- **OBS.:** Alguns autores não o consideram supervisionado.

# Modelos de aprendizado supervisionado

## Supervised Learning



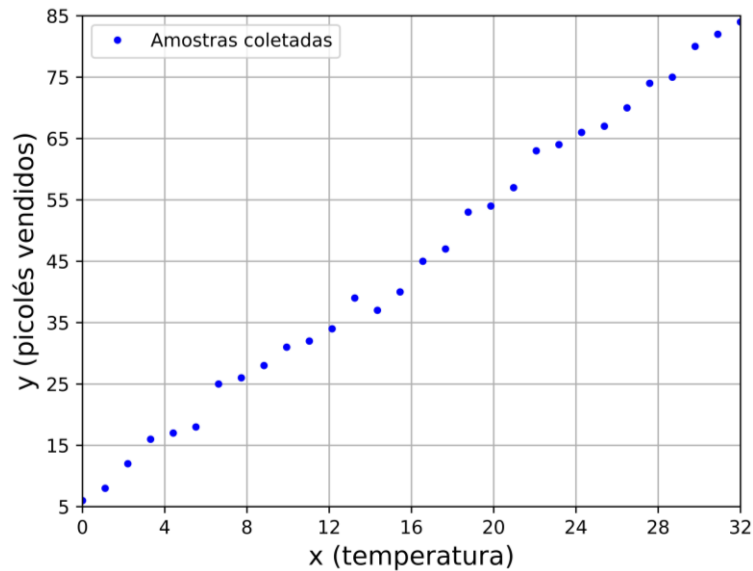
- No nosso curso, iremos focar mais nas DNNs e CNNs.



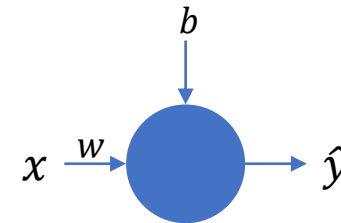
# Regressão

$$\mathbf{x} = \{-1, 0, 1, 2, 3, 4\}$$

$$\mathbf{y} = \{-3, -1, 1, 3, 5, 7\}$$



- Anteriormente, nós resolvemos um problema de regressão bem simples, onde queríamos mapear um único valor de  $x$  em um valor de saída,  $y$ .
- Fizemos o mapeamento usando uma reta como nossa função hipótese.

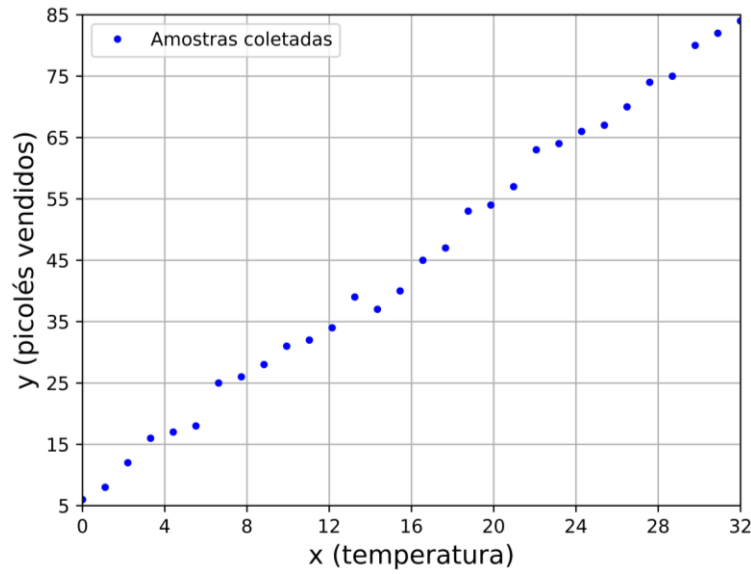


$$\hat{y} = b + wx$$

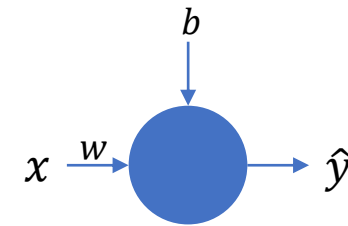
# Regressão

$$\mathbf{x} = \{-1, 0, 1, 2, 3, 4\}$$

$$\mathbf{y} = \{-3, -1, 1, 3, 5, 7\}$$



- Podemos fazer uma analogia com o problema de prever o número de picolés que serão vendidos em um dia,  $y$ , dado a temperatura média daquele dia,  $x$ .
- Esse problema só tem um ***atributo*** de entrada, a temperatura,  $x$ .



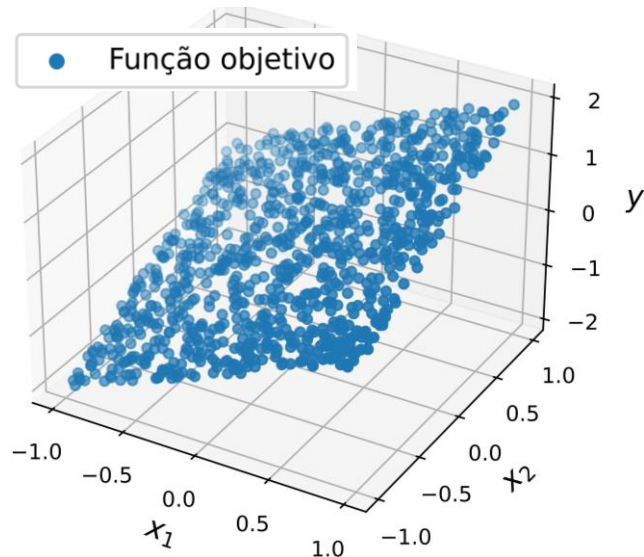
$$\hat{y} = b + wx$$

# Regressão

$$x_1 = \{-1, 0, 1, 2, 3, 4\}$$

$$x_2 = \{-8, 1, 3, 7, 0, 2\}$$

$$y = \{-8, 0, 7, 1, 2, 3\}$$



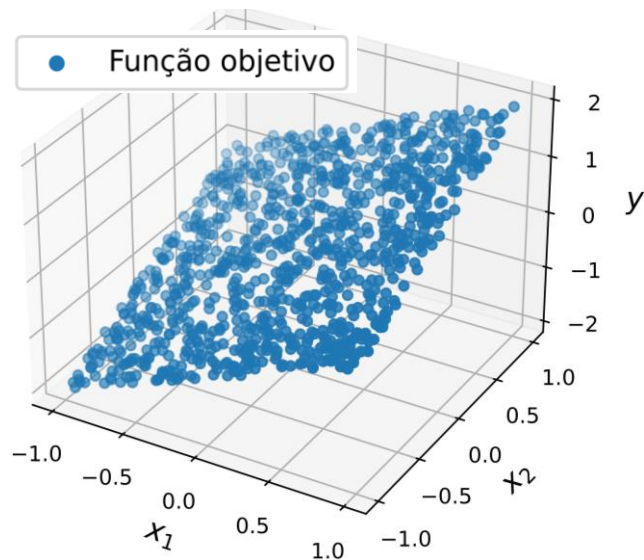
- Mas e se quisermos um modelo que *leve em consideração não só a temperatura*, mas o *mês do ano também*?
- O modelo agora terá 2 *atributos* (i.e., entradas).
- A figura ao lado mostra a distribuição dos dados para um problema com dois atributos.
- Vejam que eles formam um plano.
- Portanto, existe uma relação linear entre os atributos e a saída.

# Regressão

$$\mathbf{x}_1 = \{-1, 0, 1, 2, 3, 4\}$$

$$\mathbf{x}_2 = \{-8, 1, 3, 7, 0, 2\}$$

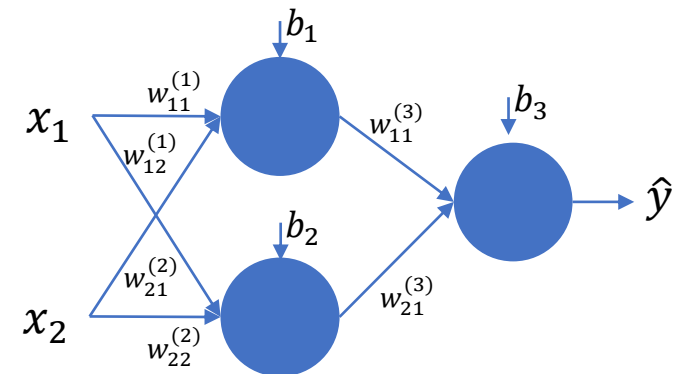
$$\mathbf{y} = \{-8, 0, 7, 1, 2, 3\}$$



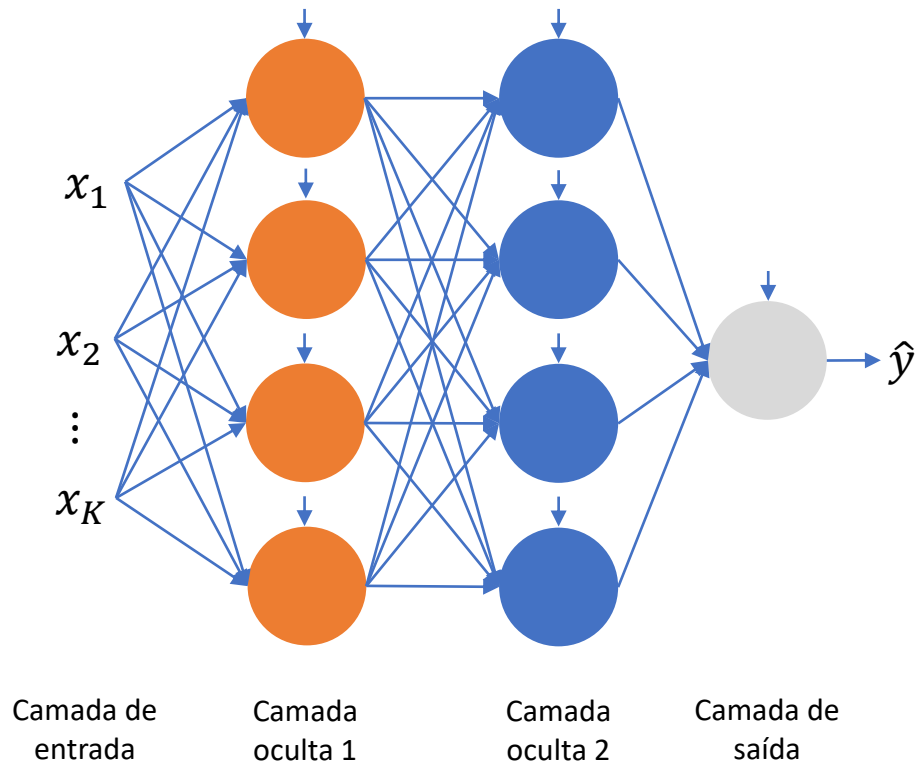
- Para aproximar esses dados, podemos usar a **equação de um plano** (abaixo) como nossa **função hipótese**.

$$\hat{y} = a_0 + a_1x_1 + a_2x_2.$$

- Usando **ativações lineares**, a rede neural abaixo representa a **função de um plano**.



# Regressão

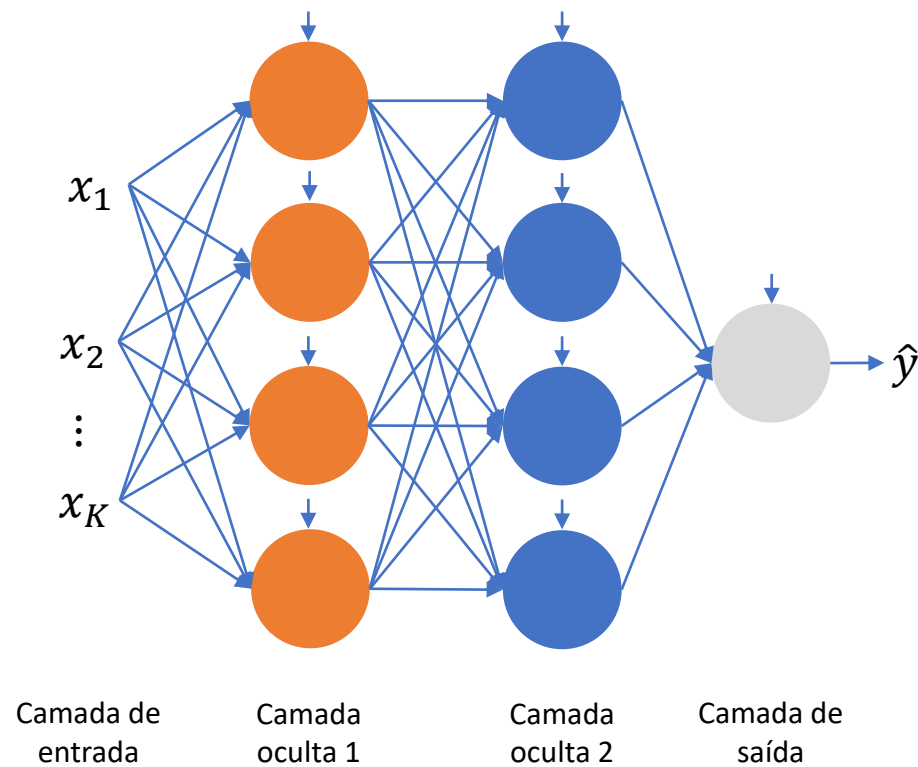


- Podemos extrapolar isso pra quantos ***atributos*** forem necessários.
- O modelo ao lado tem  $K$  ***atributos*** (i.e., entradas).
- Com ***ativações lineares***, a rede neural ao lado representa a ***função de um hiperplano***

$$\begin{aligned}\hat{y} &= a_0 + a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_Kx_K \\ &= \sum_{i=0}^K a_ix_i,\end{aligned}$$

onde  $x_0 = 1$ .

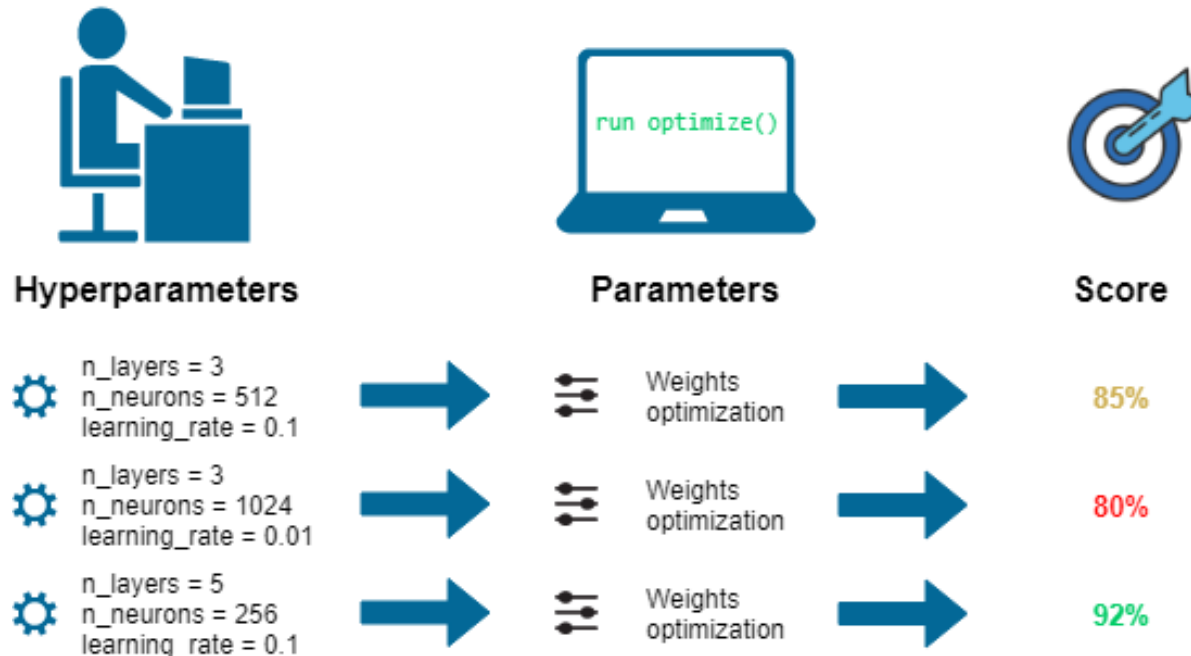
# Aproximação universal de funções



- Com **ativações não lineares** (sigmóide, *relu*, etc.) **e uma camada oculta**, podemos **aproximar qualquer tipo de função contínua**, incluindo o hiperplano, bastando encontrar o número de neurônios necessários.
- Com **duas camadas ocultas**, podemos **aproximar até funções com descontinuidades**.

*Mas como encontramos o  
número ideal de camadas e  
neurônios?*

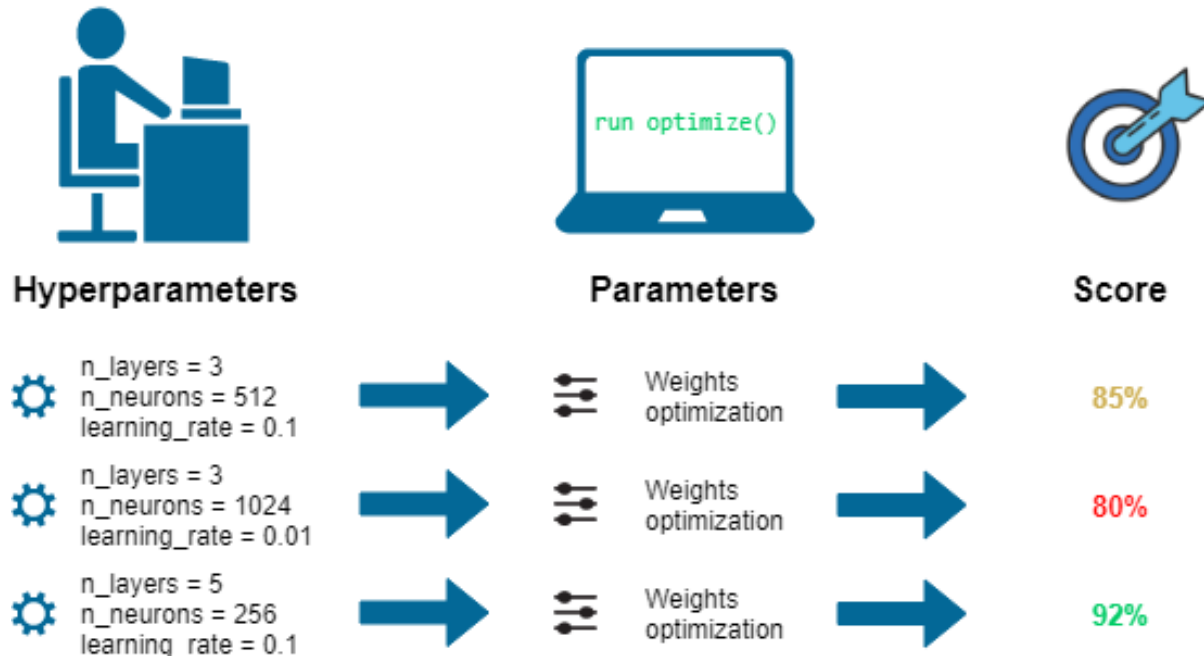
# Otimização hiperparamétrica



- É o processo de **encontrar os melhores conjuntos de hiperparâmetros** para um modelo de ML.
- Hiperparâmetros são **parâmetros que não são aprendidos durante o treinamento** do modelo, mas que afetam seu desempenho e comportamento.



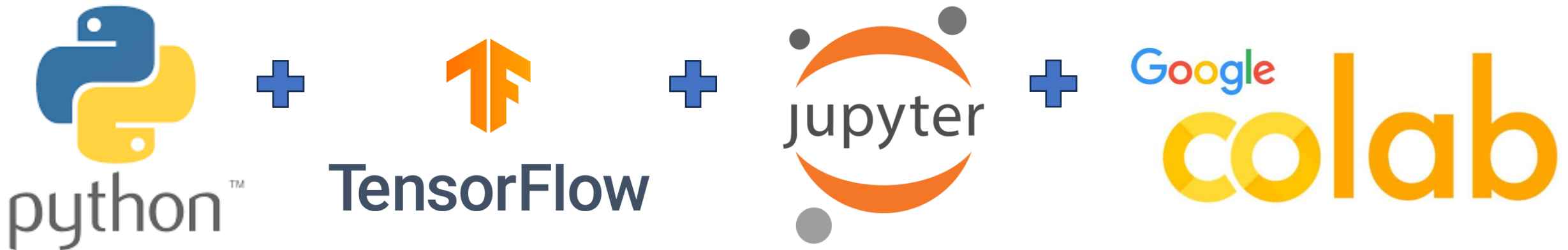
# Otimização hiperparamétrica



- Exemplos de hiperparâmetros incluem a *taxa de aprendizagem*, *número de camadas* e *neurônios*, *tamanho do mini-batch*, *otimizador*, e muitos outros.
- Algumas bibliotecas populares são:
  - KerasTuner,
  - Optuna,
  - Scikit-learn,
  - Hyperopt, etc.

# Exemplo

- Regressão de preços de residências usando redes neurais densas (DNNs)



# ML Workflow



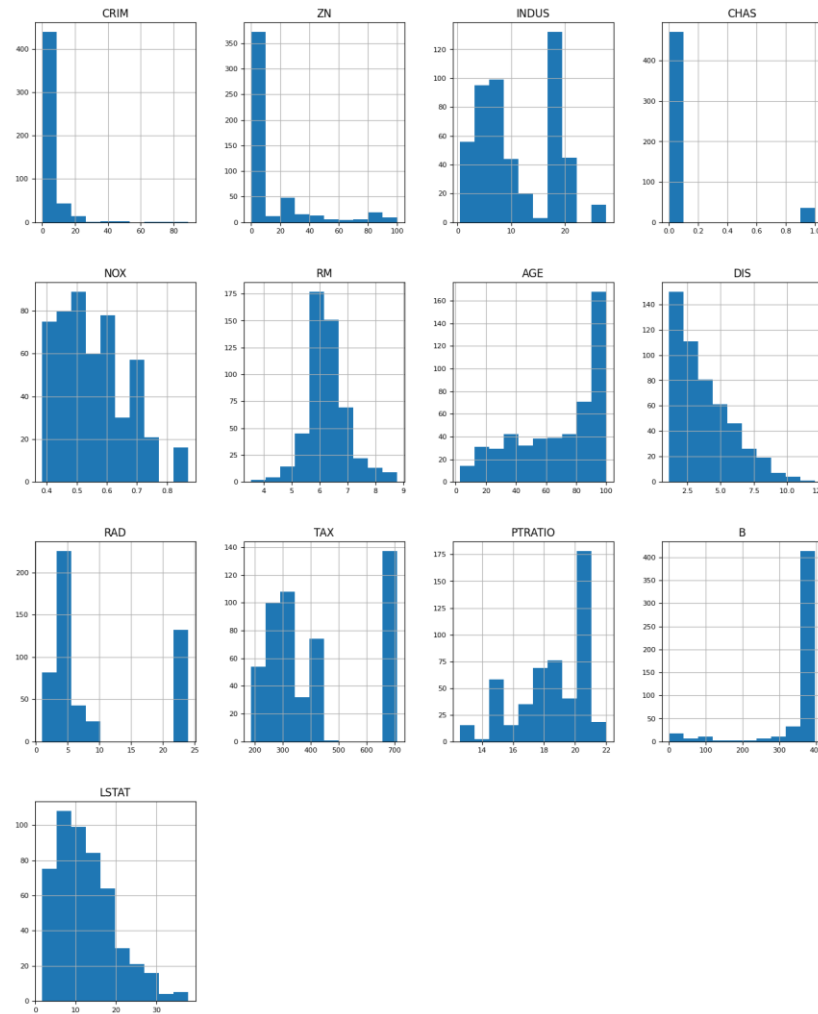
Coletar  
Dados

```
data = tf.keras.datasets.boston_housing
```

```
(x_train, y_train), (x_test, y_test) = data.load_data()
```

- O primeiro passo no *fluxo de trabalho* com modelos de ML envolve a *coleta de dados*.
- Podemos coletar dados realmente, por exemplo, gravar sons ou vídeos, tirar fotos, etc. ou reusar um conjunto de dados existente.

# ML Workflow



- Na sequência, fazemos uma **análise exploratória dos dados** (*exploratory data analysis* – EDA), avaliando intervalos dos atributos e buscando valores faltantes, discrepantes, etc.

# ML Workflow



```
from sklearn.preprocessing import StandardScaler
```

```
scaler = StandardScaler()
```

```
scaler.fit(x_train)
```

```
x_train_std = scaler.transform(x_train)
```

```
x_test_std = scaler.transform(x_test)
```

- Em seguida, realizamos o *pré-processamento* dos dados.
- Essa tarefa pode envolver a *remoção de valores discrepantes*, *preenchimento ou remoção de exemplos* com dados incompletos, *escalonamento dos atributos*, etc.

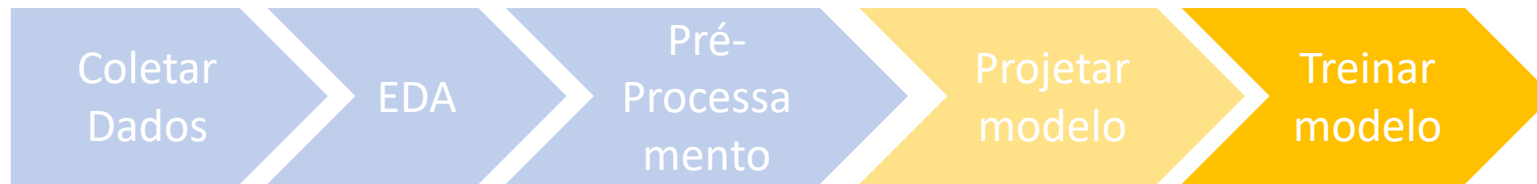
# ML Workflow



```
model = tf.keras.models.Sequential(  
    [  
        tf.keras.layers.Dense(20, input_shape=[13], activation='relu'),  
        tf.keras.layers.Dense(1)  
    ]  
)  
  
model.compile(  
    optimizer='adam',  
    loss='mse',  
    metrics=['mae']  
)
```

- Após, temos a fase de *criação do modelo*.
- Envolve a *definição da arquitetura*: quantidade de camadas, número de nós por camada, funções de ativação, otimizador, passo de aprendizagem, métricas, etc.

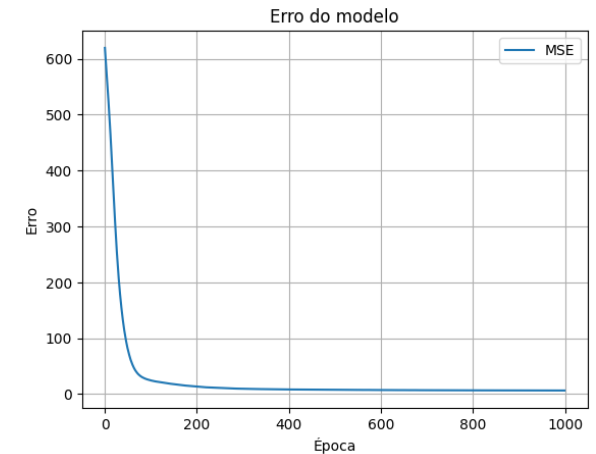
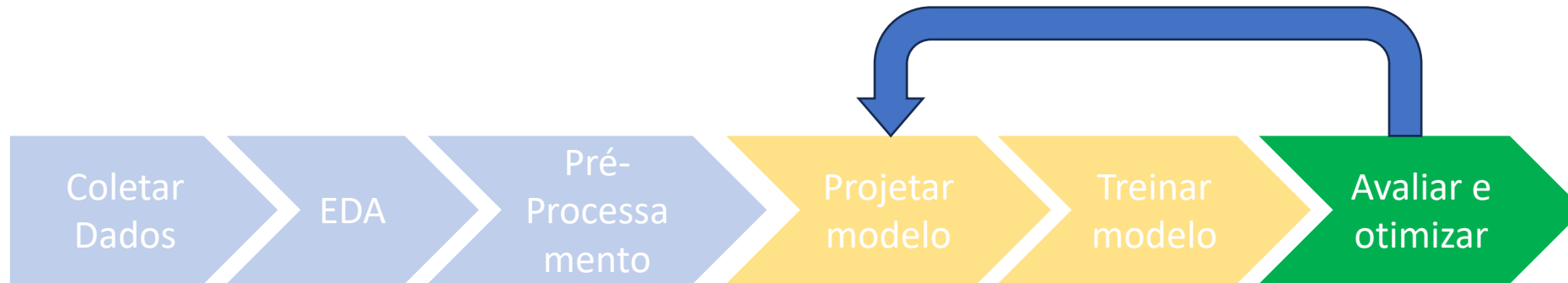
# ML Workflow



```
history = model.fit(  
    x_train_std,  
    y_train,  
    epochs=1000,  
)
```

- O **treinamento** do modelo vem na sequência.
- A entrada desta etapa são os dados já pré-processados.

# ML Workflow



```
test_eval = model.evaluate(x_test_std, y_test)
train_eval = model.evaluate(x_train_std, y_train)
```

```
tuner.search(
    x_train_std, y_train,
    epochs=500,
    validation_data=(x_test_std, y_test)
)
```

- **Avaliar o modelo** envolver analisar os resultados obtidos após o treinamento.
- Analisar indícios de que o modelo está aprendendo:
  - Curva de erro com caída rápida no início e redução ao longo do treinamento, se tornando praticamente constante (indicação de convergência).
  - Comparar os erros de treinamento e validação, os quais devem ser pequenos e próximos (caso contrário, indicação de sobreajuste).
- Se o modelo não estiver bom, devemos **otimizá-lo, manualmente ou através de técnicas de otimização hiperparamétrica**.



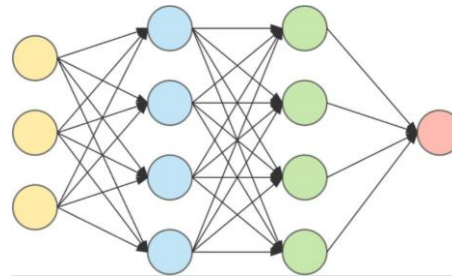
# ML Workflow



```
xt = np.array([1.1, 0., 9., 0., 0.6, 7., 92., 3.8, 4., 300., 21., 200, 19.5])
xt = np.reshape(xt, (1, 13))
xt_norm = scaler.transform(xt)
yt = model.predict(xt_norm)
```

- Após obtermos um bom modelo, o colocamos em “**produção**” para lidar com dados do mundo real (inéditos) e oferecer *insights* ou auxiliar em tomadas de decisão.

# ML Workflow



- Esse é o fluxo de trabalho que geralmente seguimos para trabalhar com modelos de aprendizado de máquina.
- O *fluxo com o tinyML terá uma fase adicional intermediária* entre avaliar/otimizar e a inferência, que será a *etapa de conversão* (i.e., compressão) do modelo para o executarmos em dispositivos embarcados.

# Atividades

- Quiz: “***TP557 – Regressão com DNNs (Parte II)***”.
- Exercício #1: [Regressão sem escalonamento](#)
- Exercício #2: [Otimização hiperparamétrica](#)

Perguntas?

Obrigado!

