**Лекция 6**

**Двунаправленные рекуррентные нейронные сети**

Все ранее рассмотренные архитектуры рекуррентных НС были однонаправленными: они обрабатывали входной сигнал последовательно во времени:

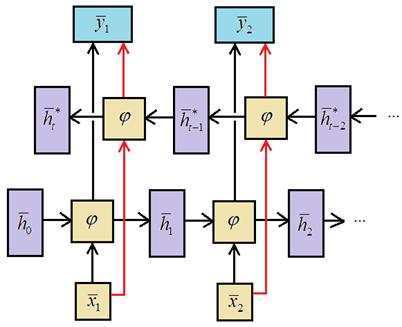


Но иногда лучше проводить обработку и в прямом и в обратном направлениях одновременно. Например, мы хотим спрогнозировать недостающее слово по его окружающему контексту:

Уже сейчас искусственный интеллект *завоевывает* самые разные прикладные области

Для этого нужно знать и прошлый и будущий контекст. Как раз для такого рода задач и были предложены **двунаправленные** рекуррентные НС.

В целом, их архитектура достаточно проста и представлена двумя рекуррентными слоями, разворачивающихся в противоположных направлениях:



Давайте реализуем такую сеть с использованием блоков GPU. Чтобы обычный рекуррентный слой превратить в двунаправленный в Keras используется специальный класс:

keras.layers.Bidirectional(…)

В качестве первого аргумента здесь указывается слой, который следует превратить в двунаправленный, например, так:

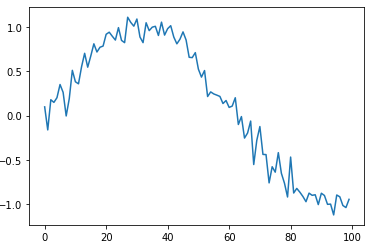
model.add( Bidirectional(GRU(64)) )

В качестве практической реализации мы рассмотрим задачу регрессии. Предположим, что имеется синусоида с добавленным к ней шумом:

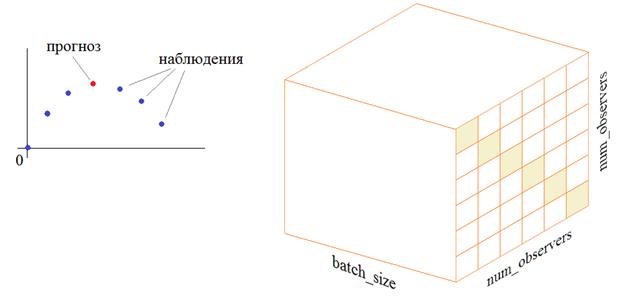
N = 10000

data = np.array([np.sin(x/20) **for** x **in** range(N)]) + 0.1\*np.random.randn(N)

plt.plot(data[:100])



И далее, мы собираемся строить прогноз отдельных отсчетов этой кривой, следующим образом:



То есть, брать три предыдущих и три следующих наблюдения относительно прогнозируемого значения. Чтобы рекуррентная НС могла корректно обрабатывать последовательность наблюдений, представим их в виде трехмерного тензора, где по главной диагонали будут записаны значения наблюдений для текущего временного среза. Такая модель входных данных позволит сети с 6 входами «понимать» местоположение каждого наблюдения относительно оцениваемого элемента.

Формирование входного тензора и контролируемых выходных значений, делают следующие строчки программы:

off = 3

length = off\*2+1

X = np.array([ np.diag(np.hstack((data[i:i+off], data[i+off+1:i+length]))) **for** i **in** range(N-length)])

Y = data[off:N-off-1]

**print**(X.shape, Y.shape, sep='**\n**')

Здесь off – число наблюдений до и после прогнозируемого значения; length – общее число отсчетов (вместе с прогнозируемым значением). Далее, формируется входной вектор X. Функция diag формирует диагональную матрицу из вектора, а функция hstack объединяет два вектора в один. Требуемые выходные значения Y – это просто сдвиг данных массива data на величину off.

Теперь опишем модель НС:

model = Sequential()

model.add(Input((length-1, length-1)))

model.add( Bidirectional(GRU(2)) )

model.add(Dense(1, activation='linear'))

model.summary()

model.compile(loss='mean\_squared\_error', optimizer=Adam(0.01))

Сначала идет входной слой, размером length-1, length-1 для каждого батча, то есть, на входе рекуррентной сети ожидается тензор размерностью:

(batch\_size, length-1, length-1)

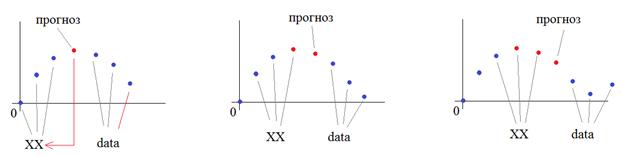
Далее, идет двунаправленный рекуррентный слой из двух нейронов в каждой ячейке GRU. На выходе сети у нас будет один нейрон с линейной функцией активации (в задачах регрессии, когда на выходе ожидается определенное число в произвольном диапазоне значений, используется именно такая функция активации).

При компиляции этой модели мы указываем функцию потерь минимум среднего квадрата ошибки и оптимизацию по Адам с шагом сходимости 0,01 (одна сотая).

Запускаем процесс обучения:

history = model.fit(X, Y, batch\_size=32, epochs=10)

И посмотрим на выходные значения НС. Прогноз будем строить так:



Давайте посмотрим, что в результате у нас получится:

M = 200

XX = np.zeros(M)

XX[:off] = data[:off]

**for** i **in** range(M-off-1):

  x = np.diag( np.hstack( (XX[i:i+off], data[i+off+1:i+length])) )

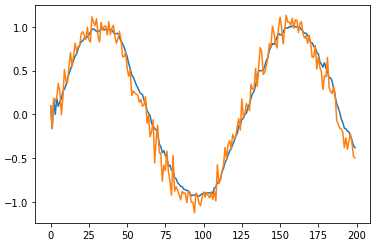
  x = np.expand\_dims(x, axis=0)

  y = model.predict(x)

  XX[i+off+1] = y

plt.plot(XX[:M])

plt.plot(data[:M])



Смотрите, оранжевый график – это исходный сигнал, а синий – результат прогнозирования НС. Получилась, в общем то, ожидаемая картина: произошло сглаживание входного сигнала. Именно такая процедура минимизирует среднеквадратическую ошибку. Конечно, этого же (и даже лучшего) результата легко добиться традиционными алгоритмами фильтрации. Я привел этот пример лишь для демонстрации построения двунаправленной рекуррентной сети в пакете Keras, а также для еще одного примера задачи регрессии, о которой мы давно не говорили.