



APLICACIÓN DE RED NEURONAL SOM EN PROGRAMACIÓN PARALELA

MG. HUAROTE ZEGARRA RAÚL.

OBJETIVOS:

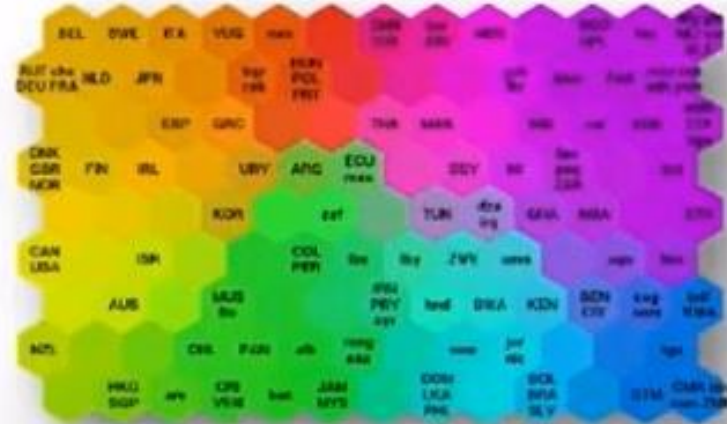
- Conoce los fundamentos de la redes neuronales SOM.
- Aplicar la programación paralela en los proceso de aprendizaje y comprobación

TEMAS A TRATAR:

- Redes no supervisadas competitivas.
- Aplicaciones.
- Arquitectura de la red.
- Entrenamiento de la red.

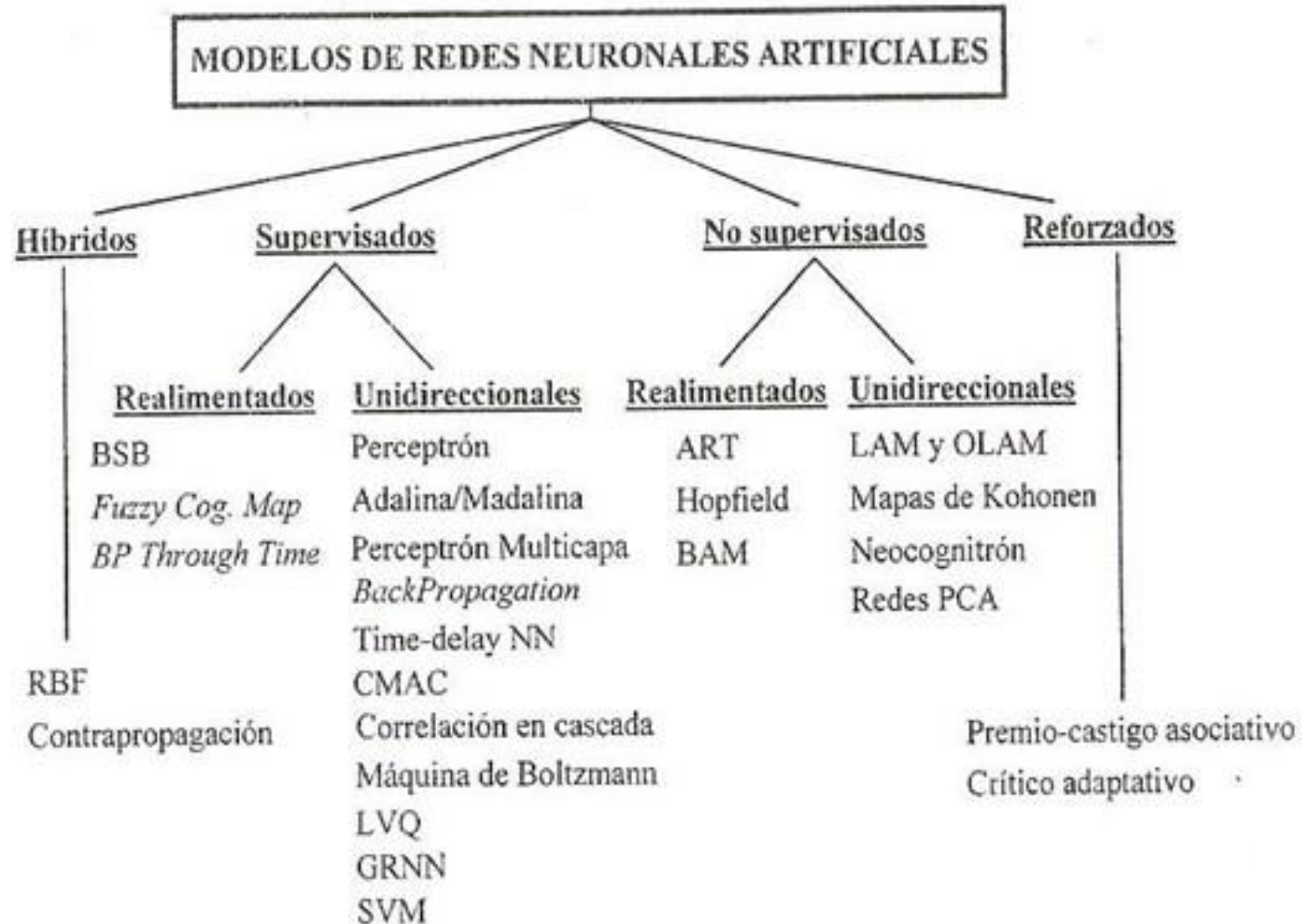
MOTIVACIÓN:

	A	B	C	D	E
1	Country	Country C	Health Ex	Education E	Inflation
2	Aruba	ABW	9.418971	5.92467022	-2.13637
3	Afghanistan	AFG	4.371774		-8.28308
4	Angola	AGO	5.791339		13.73145
5	Albania	ALB	6.75969		2.280502
6	Andorra	AND	4.57058	3.1638701	
7	Arab World	ARB	4.049924		3.524814
8	United Arab Emirates	ARE	7.634758		
9	Argentina	ARG	4.545323	4.88997984	6.282774
10	Armenia	ARM		3.84079003	3.406767
11	American Samoa	ASM	4.862062		
12	Antigua and Barbuda	ATG	9.046056	2.55447006	-0.55016
13	Australia	AUS	11.19444	5.09262991	1.820112
14	Austria	AUT	5.85024	5.7674098	0.506313
15	Azerbaijan	AZE	6.964187	3.22430992	1.401056
16	Burundi	BDI	10.39434	6.3197999	10.98147
17	Belgium	BEL	4.46431	6.41535997	-0.05315
18	Benin	BEN	7.405431	4.22204018	2.15683



ENTORNO DE LAS REDES NEURONALES ARTIFICIALES:

Ubicación de la red SOM



RED NEURONAL SOM:

Caracterizado por que en el proceso de entrenamiento no tiene objetivo o salidas deseadas.

Aplicado principalmente en agrupamientos de patrones característicos o clúster, análisis exploratorio de datos y en minería de datos.

Modifica su red completa para llevar a cabo un objetivo específico.

Las neuronas compiten con otras para llevar a cabo una tarea dada.

RED NEURONAL SOM: TEUVO KOHONEN

Es un científico de la computación, informatólogo y académico finlandés. Actualmente es profesor emérito de la Academia de Finlandia. Professor of Computer Science, Computer Science Department, Biology Department, Department for Physics and Astronomy. Director, Laboratory of Computational and Biological Vision Director, Institut für Neuroinformatik , Ruhr-Universität Bochum, Germany Ph D. Christoph von der Malsburg (1970's). Creó los Self-organizing Feature Map (SOFM) que significa “Red de Mapas Auto-organizativos.



Teuvo Kohonen/Libros



RED NEURONAL SOM:

Redes no supervisadas competitivas

Solamente una neurona (o grupo de vecinas) puede quedar finalmente activadas. La base de la operación de estos modelos es la competencia entre las neuronas, materializada en inhibiciones laterales.

Durante la fase de aprendizaje las neuronas ganadoras obtienen como premio el refuerzo de sus conexiones sinápticas.

Comportamiento básico en muchos de los modelos auto-organizados mas conocidos (ART, Neo-cognitron y Mapas Auto-organizados de Kohonen).

RED NEURONAL SOM:

Aplicaciones:

- Clasificación de patrones.
- Cuantificación vectorial.
- Reducción de dimensiones.
- Extracción de rasgos.
- Monitorización de procesos.
- Análisis exploratorio.
- Visualización.
- Minería de datos.
- Etc.

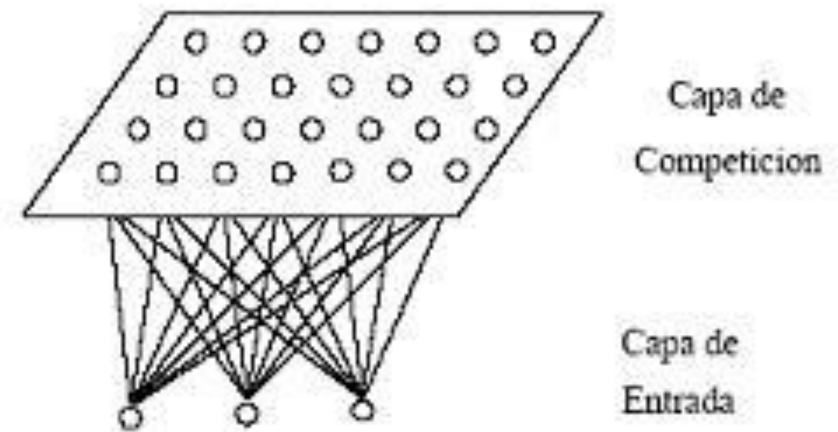
RED NEURONAL SOM:

Los mapas auto-organizados de Kohonen o SOFM (Self-Organizing Feature Maps) intentan modelar, de forma sencilla, las redes neuronales naturales.

En este modelo las neuronas se organizan en una arquitectura unidireccional de dos capas.

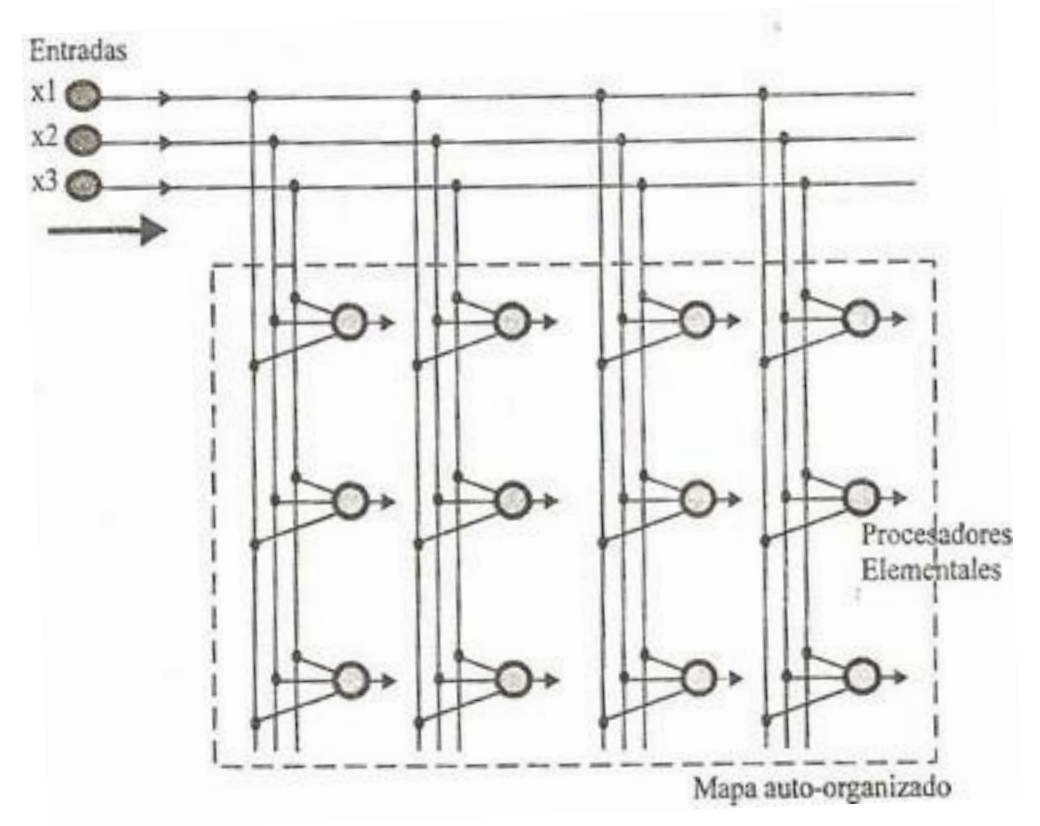
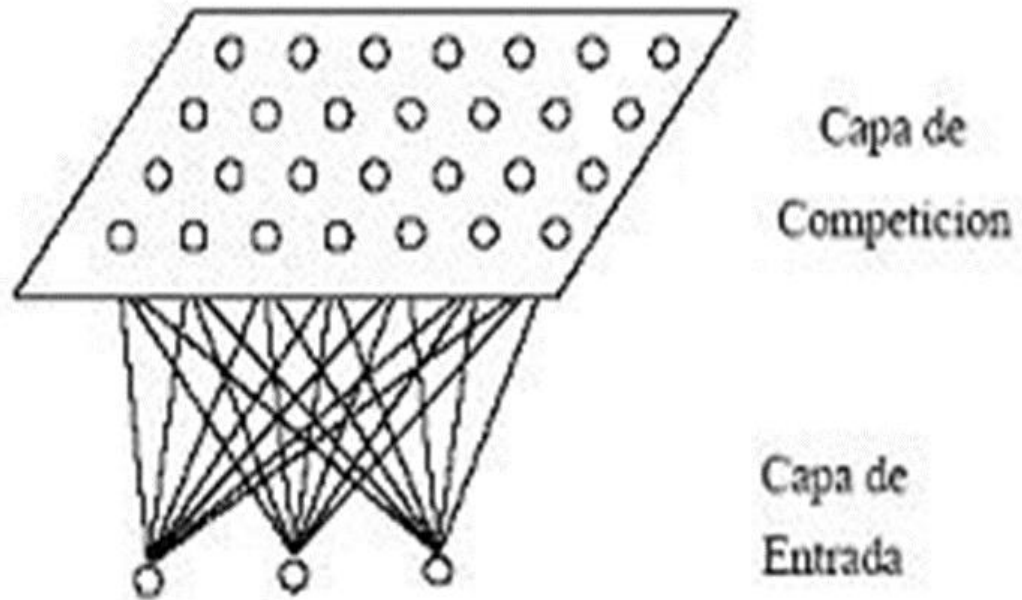
La primera es la **capa de entrada** o sensorial, que consiste en m neuronas, una por cada variable de entrada. Las entradas $x(t) \in R^m$ son muestras del espacio sensorial.

La segunda es la **capa de competición** o procesamiento, consiste habitualmente en una estructura rectangular $n(x) \times n(y)$ neuronas que operan en paralelo.



RED NEURONAL SOM:

Arquitectura de la red:



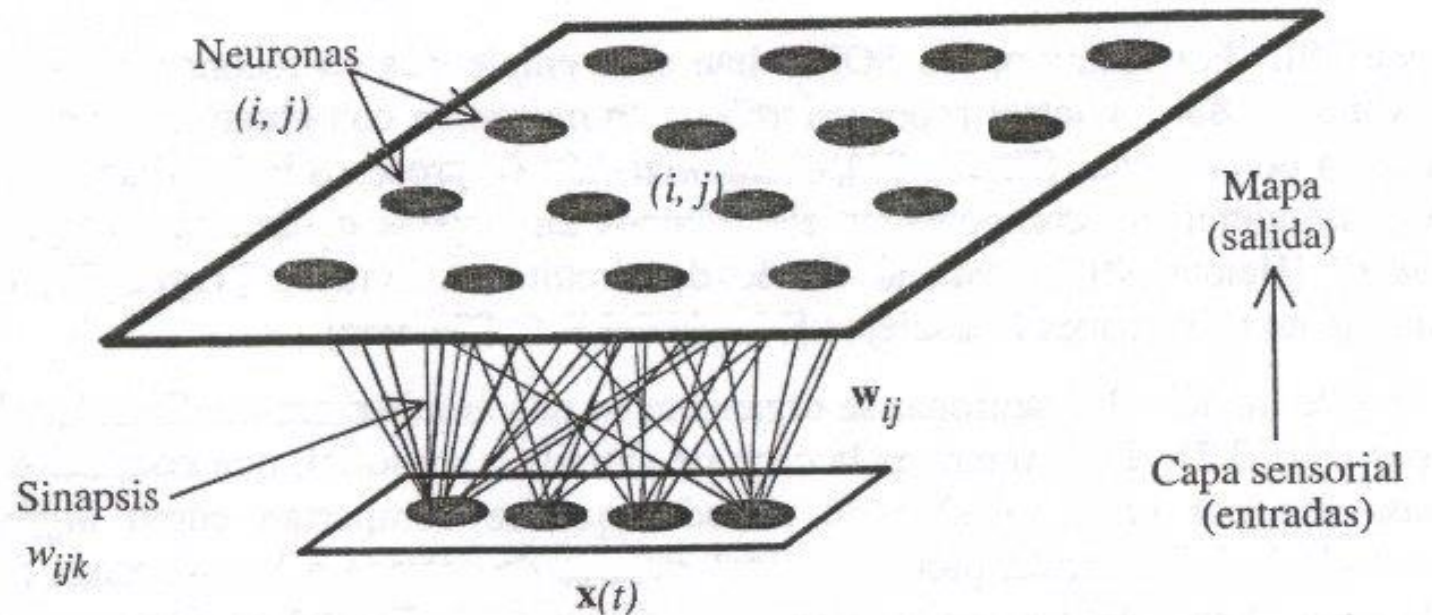
RED NEURONAL SOM:

Fase de ejecución (operación normal de la red)

Cada neurona (i, j) calcula la similitud entre el vector de entrada \mathbf{x} y su propio vector de pesos sinápticos, según una cierta medida de distancia o criterio de similitud.

Se declara vencedora la neurona, cuyo vector de pesos sinápticos es similar al vector de entrada.

$$\min_{ij} \{d(\mathbf{w}_{ij}, \mathbf{x})\}$$



RED NEURONAL SOM:

Fase de aprendizaje

Se presenta un vector de entradas $\mathbf{X}(t)$.

La neurona vencedora modifica sus pesos de tal manera que se parezca mas a $\mathbf{X}(t)$.

El proceso se repite para numerosos patrones de entrada, de forma que al final se tiende a representar la función de probabilidad $p(X)$ (o función de distribución) del espacio sensorial.

Si el espacio sensorial esta dividido en grupos, cada neurona se especializa en uno de ellos, y la operación esencial de la red se puede interpretar entonces como un análisis clúster.

RED NEURONAL SOM:

Fase de aprendizaje

Este modelo también incorpora al esquema relaciones entre neuronas próximas en el mapa. Para ello introduce una función de vecindad.

El efecto de la función de vecindad es que durante el proceso de aprendizaje se actualizan tanto los pesos de la neurona vencedora como los de las neuronas pertenecientes a su entorno.

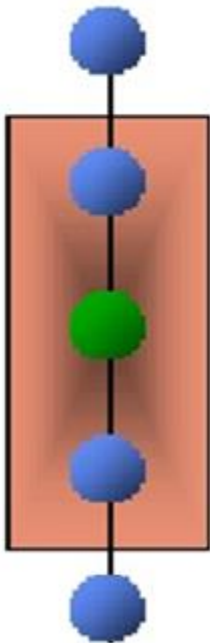
De esta manera se refleja sobre el mapa una cierta imagen del orden topológico presente en el espacio de entrada (ordenación de los detectores de rasgos).

RED NEURONAL SOM:

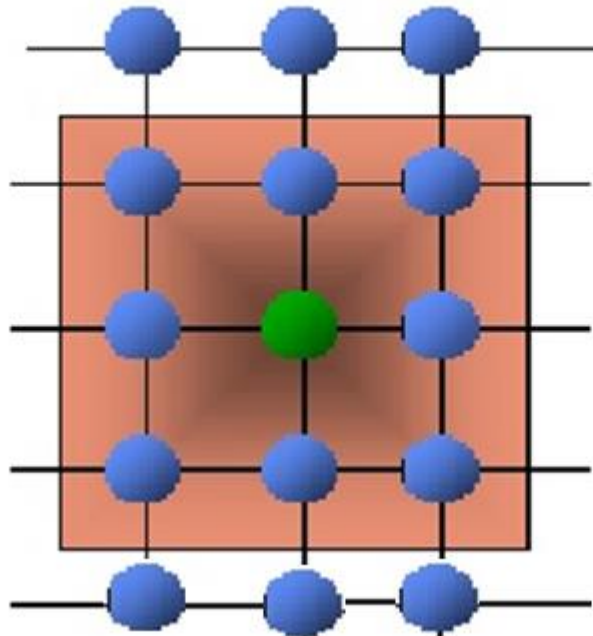
Vecindad

Indica que nodos aprenden cuando se activa una neurona ganadora.

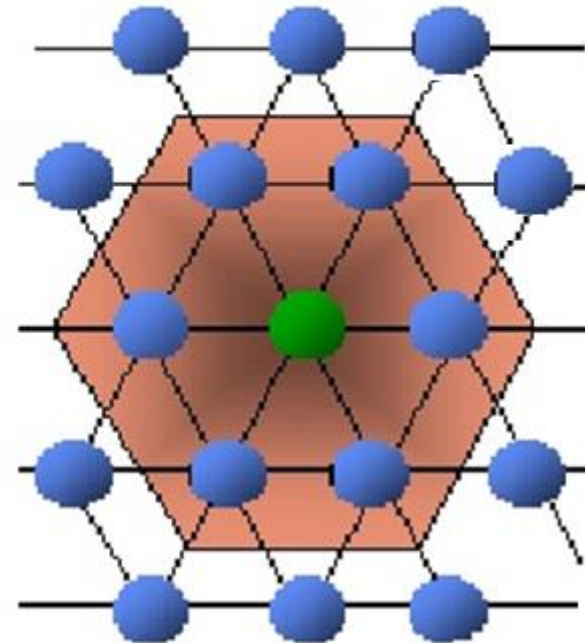
Lineal



Cuadrada



Hexágonal



Teuvo Kohonen sugiere usar las cuadradas y hexagonales para obtener un resultado eficiente.

RED NEURONAL SOM:

Un algoritmo de aprendizaje autoorganizado habitual

1. *Inicialización de pesos sinápticos W_{ijk}* : en $t=0$ se puede partir de pesos nulos, aleatorios pequeños (lo mas habitual) o con pesos de partida predeterminados.

Para cada iteración

2. *Presentación de patrones $X(t)$* : cuando disponemos de un conjunto finito de patrones de entrenamiento (lo mas habitual), basta con tomar al azar un patrón y presentarlo a la red.

RED NEURONAL SOM:

3. *Calcular similitud*: cada neurona $i = (i, j)$ calcula la similitud entre el vector de entradas y el vector de pesos sinápticos. Un criterio de medida muy utilizado es la distancia euclidiana:

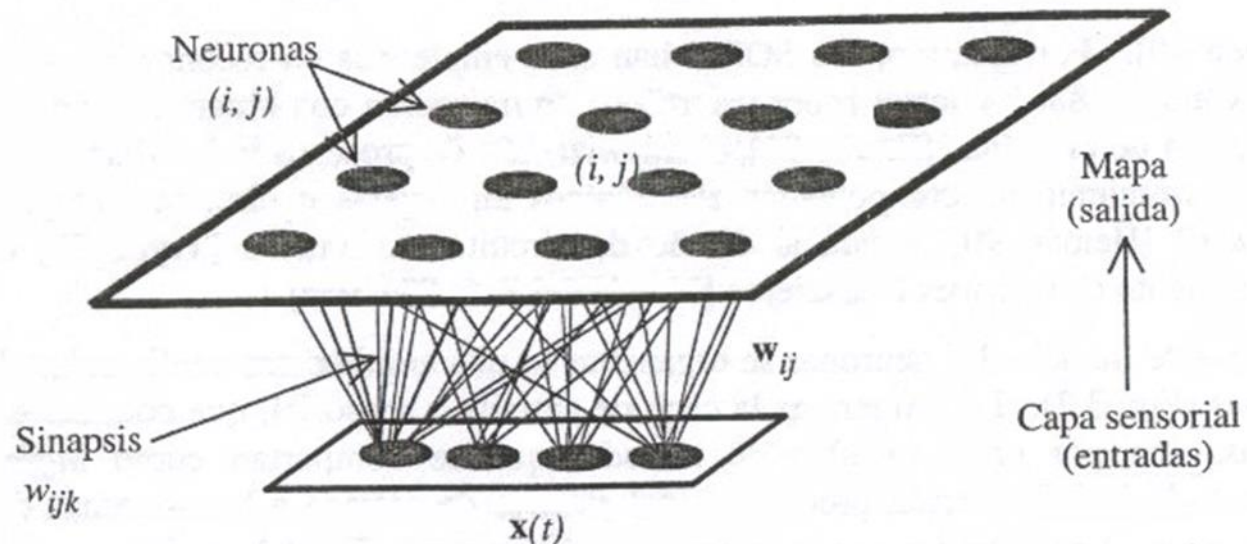
$$d^2(\mathbf{w}_{ij}, \mathbf{x}) = \sum_{k=1}^n (w_{ijk} - x_k)^2$$

4. *Determinación de la neurona ganadora*: se selecciona la neurona, cuya $\text{sum}(\mathbf{e} \cdot \mathbf{w}') / \sqrt{\text{sum}(\mathbf{e}^2) \cdot \text{sum}(\mathbf{w}^2)}$ sea la menor de todos.

RED NEURONAL SOM:

5. *Actualización de los pesos sinápticos* de la neurona ganadora y los de las neuronas vecinas: la regla de aprendizaje mas empleadas es:

$$w_{ijk}(t+1) = w_{ijk}(t) + \alpha(t) \cdot h(\|\mathbf{i} - \mathbf{g}\|, t) \cdot (x_k(t) - w_{ijk}(t))$$



RED NEURONAL SOM:

$W_{ijk}(t)$: Pesos sináptico entre la neurona de entrada k y la neurona de salida (i, j) , en la iteración actual.

$W_{ijk}(t+1)$: Pesos sináptico entre la neurona de entrada k y la neurona de salida (i, j) , para la siguiente iteración.

$\alpha(t)$: Ritmo de aprendizaje.

$h(.)$: función de vecindad. Es la encargada de definir que neuronas son las vecinas de la actualmente ganadora. Esta función depende de la distancia de la neurona $i=(i, j)$ y la ganadora $g=(g1, g2)$, valiendo cero cuando la neurona i no pertenece a la vecindad de g (con lo que sus pesos no son actualizados, y un numero positivo cuando si pertenece (sus pesos si son modificados).

$$|\mathbf{i} - \mathbf{g}| = \sqrt{(i - g1)^2 + (j - g2)^2}$$

RED NEURONAL SOM:

6. Si se ha alcanzado el **numero máximo de iteraciones** establecido, entonces el proceso de aprendizaje finaliza. En caso contrario se vuelve al paso 2.

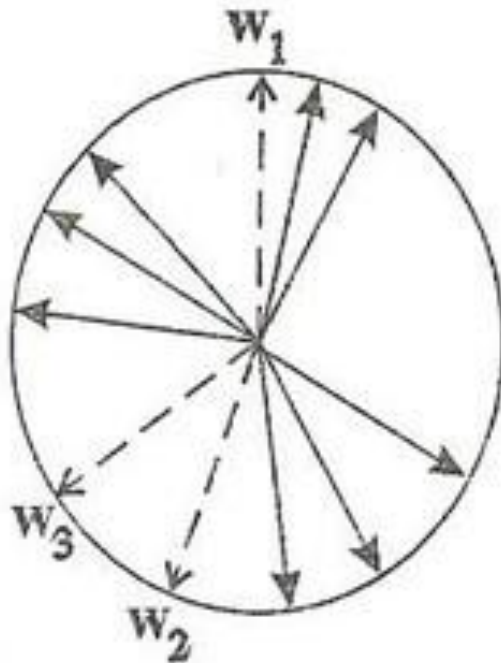
El numero de iteraciones debe ser suficientemente grande, así como proporcional al numero de neuronas del mapa (a mas neuronas, es necesario mas iteraciones), e independiente del número de componentes de **X**. *Aunque 500 iteraciones por neurona es una cifra adecuada*, de 50 a 100 suelen ser suficientes para la mayor parte de los problemas.

RED NEURONAL SOM:

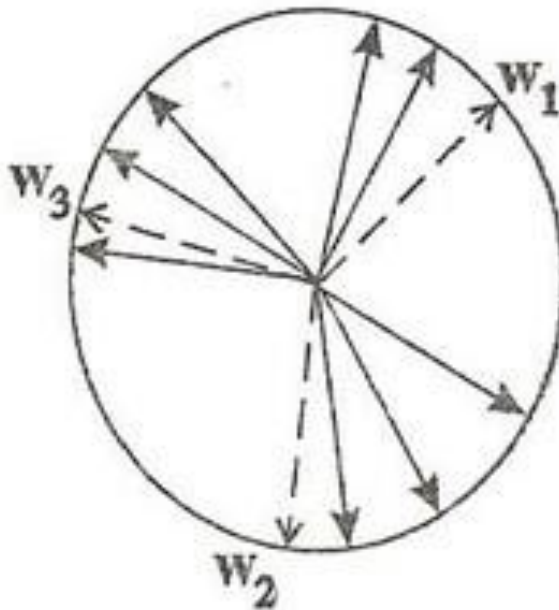
Interpretación del algoritmo de aprendizaje

Operación de la misma regla de aprendizaje para el caso de varios patrones pertenecientes al espacio de entrada, representados por vectores de trazo continuo.

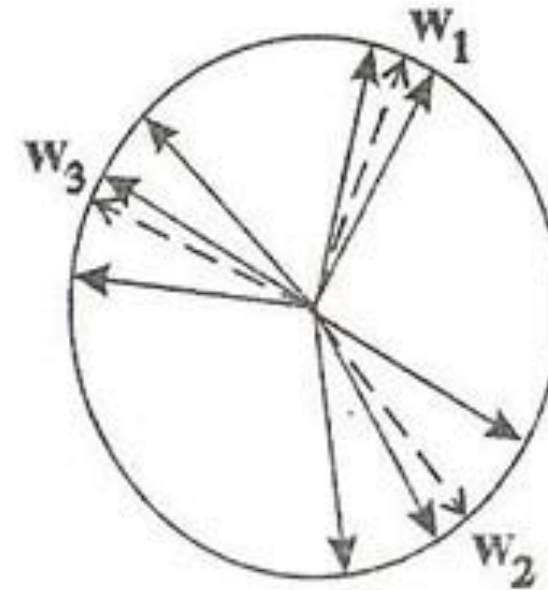
Comienzo del aprendizaje



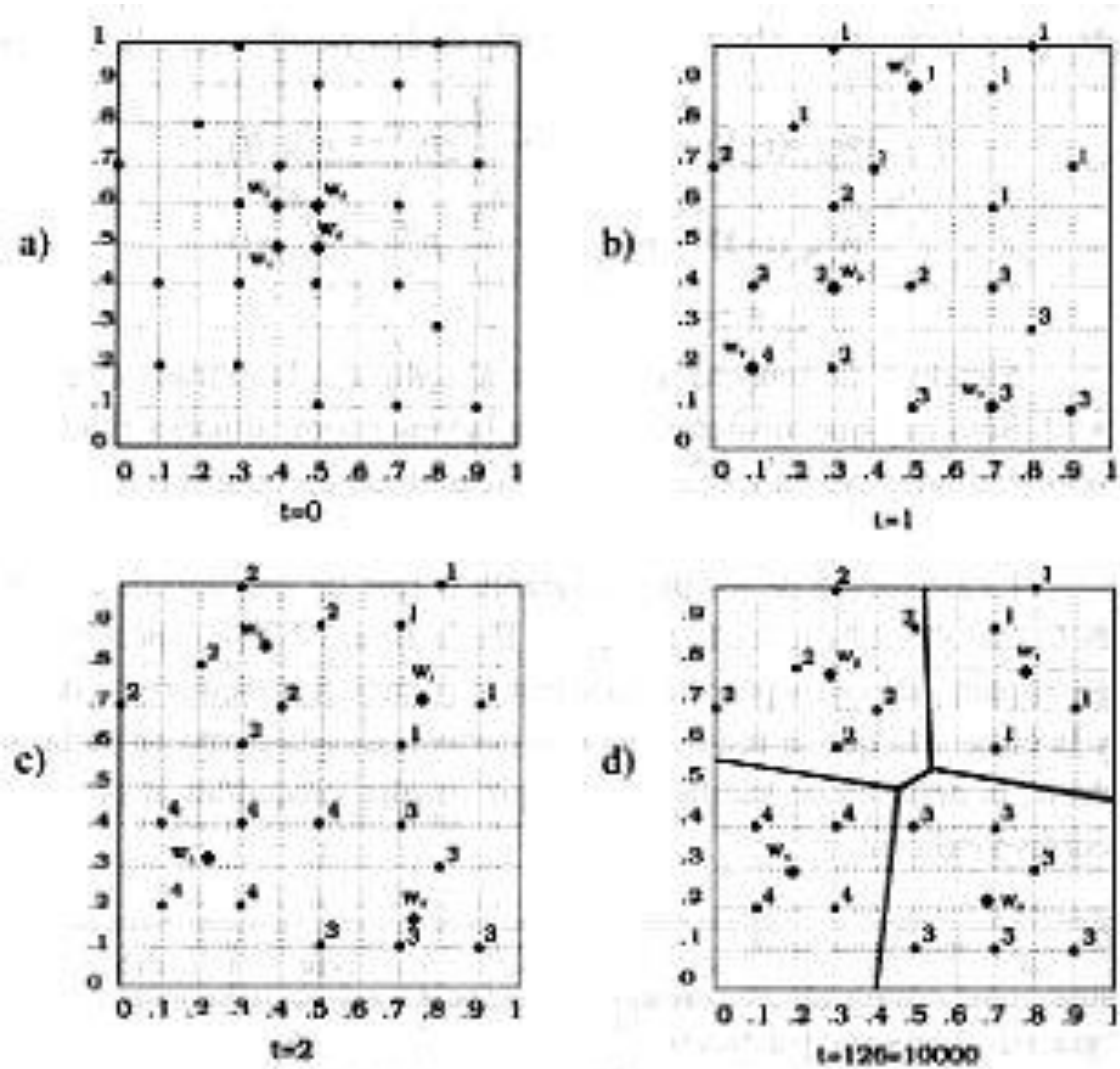
Fase intermedia



Fin del aprendizaje



RED NEURONAL SOM:

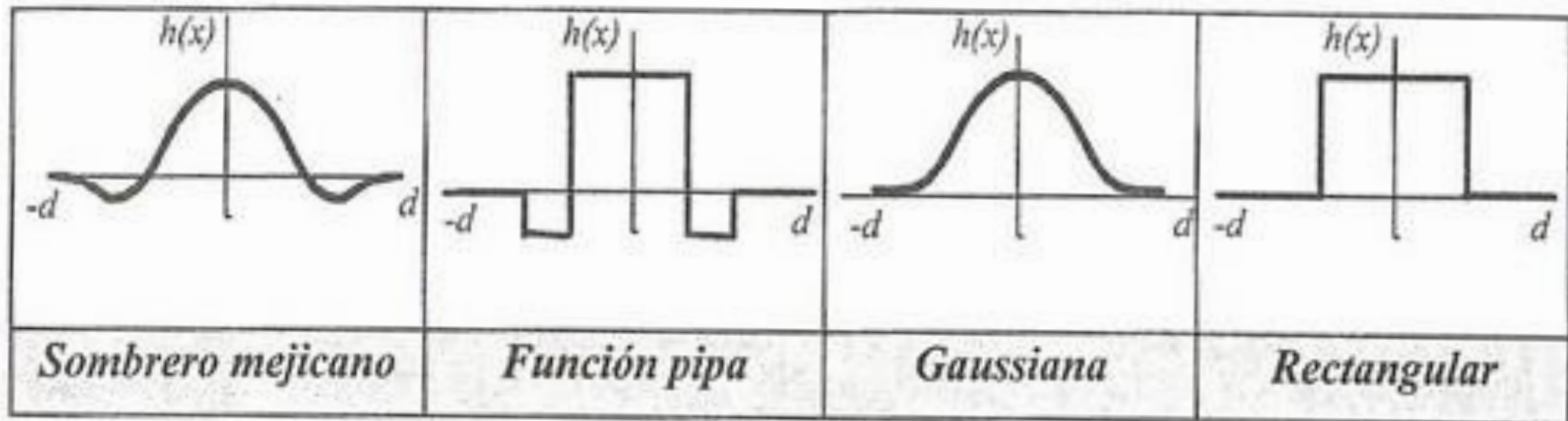


Evolución de los pesos de la red durante el aprendizaje

RED NEURONAL SOM:

Función de vecindad

Existen diferentes formas de la función vecindad. En general $h(.)$ decrece con la distancia de la vencedora.

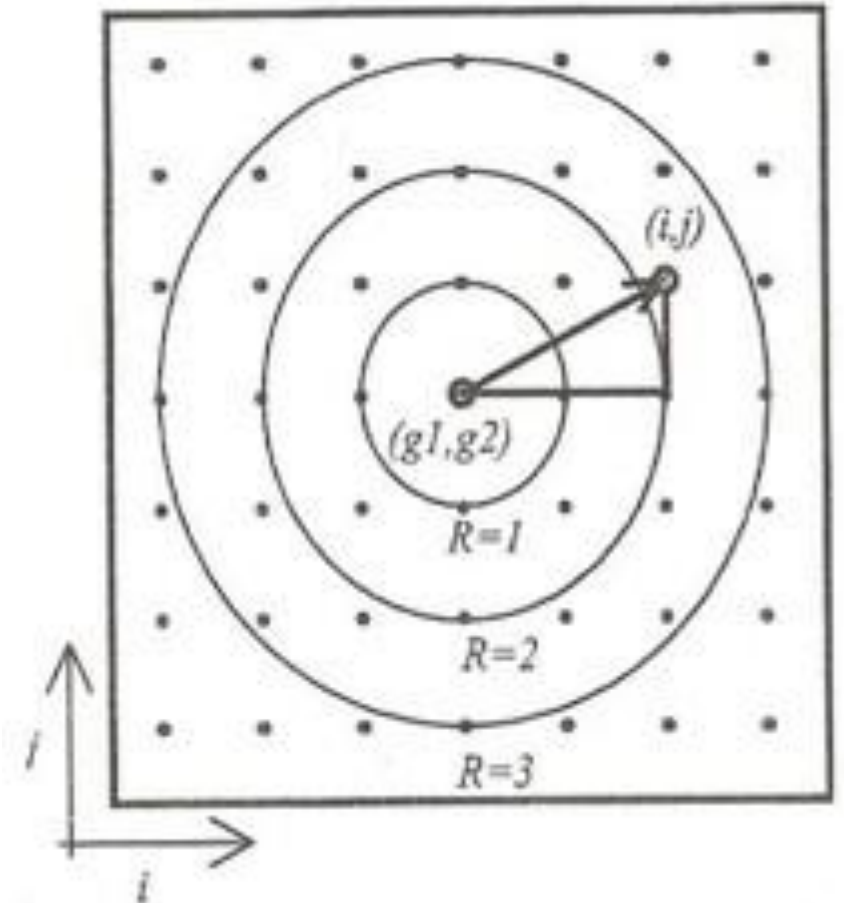


RED NEURONAL SOM:

La función de vecindad mas simple es del **tipo escalón**, que denominaremos rectangular.

Si utilizamos la función de vecindad rectangular, una neurona i pertenece a la vecindad de la ganadora solamente si su vecindad es inferior a $R(t)$. Con este tipo de función la vecindad adquiere forma circular de bordes nítidos, en torno a la vencedora.

$$h(|\mathbf{i} - \mathbf{g}|, t) = \begin{cases} 0, & \text{si } |\mathbf{i} - \mathbf{g}| > R(t) \\ 1, & \text{si } |\mathbf{i} - \mathbf{g}| \leq R(t) \end{cases}$$



RED NEURONAL SOM:

- Si utilizamos la función **de vecindad rectangular** la regla de aprendizaje se reduce a:

$$\Delta w_{ijk}(t) = \begin{cases} 0, & \text{si } |\mathbf{i} - \mathbf{g}| > R(t) \\ \alpha(t)(x_k(t) - w_{ijk}(t)), & \text{si } |\mathbf{i} - \mathbf{g}| \leq R(t) \end{cases}$$

Por lo que en cada iteración solo se actualizan las neuronas que distan de la vencedoras menos de $R(t)$.

- Si utilizamos funciones de **vecindad gaussianas** o en forma de sombrero mexicano, establecemos niveles de pertenencia en lugar de fronteras nítidas.

$$w_{ijk}(t+1) = w_{ijk}(t) + \alpha(t).h(|\mathbf{i} - \mathbf{g}|, t).(x_k(t) - w_{ijk}(t))$$

RED NEURONAL SOM:

donde α_f y α_i corresponden a las tasas de aprendizaje final e inicial respectivamente; t_{max} es el número máximo de iteraciones.

$$\alpha(t)=\alpha_i = \left(\frac{\alpha_f}{\alpha_i} \right)^{\frac{1}{t_{max}}}$$

Con esta expresión lo que se busca es que la tasa de aprendizaje siga una función exponencial con el fin de tener al inicio del proceso fuertes variaciones en los pesos y, a medida que avance el proceso, las variaciones disminuyan para así garantizar que al inicio del proceso las neuronas se distribuyan lo más rápido posible entre los datos representativos de la base de entrenamiento.

RED NEURONAL SOM:

$$\alpha(n) = \frac{1}{n} \quad \alpha(n) = \alpha_1 \left(1 - \frac{n}{\alpha_2} \right)$$

Siendo α_1 un valor de 0.1 ó 0.2 y α_2 un valor próximo al número total de iteraciones del aprendizaje. Suele tomarse un valor $\alpha_2 = 10000$.

RED NEURONAL SOM:

Algoritmo de entrenamiento

Algorithm 1 Estructura del algoritmo de entrenamiento de la red SOM

- 1: Inicialización de parámetros
 - 2: **repeat**
 - 3: Presentar el vector de entrada.
 - 4: Buscar neurona ganadora.
 - 5: Actualizar los pesos.
 - 6: Modificar la tasa de aprendizaje.
 - 7: **until** Se cumple criterio de parada
-

CASO PRACTICO:

APLICACIÓN DE LA RED NEURONAL SOM: Clasificación de Tipos de Huella Dactilar con Red Neuronal SOM

RESUMEN:

Clasificar las huellas dactilares usando la red neuronal artificial de tipo mapa auto-organizativo (self organizing map, SOM) de Teuvo Kohonen, y como medio de aprendizaje de la red usar las orientaciones de las líneas marcadas por las crestas y valles, a pesar de haber ruido presente.

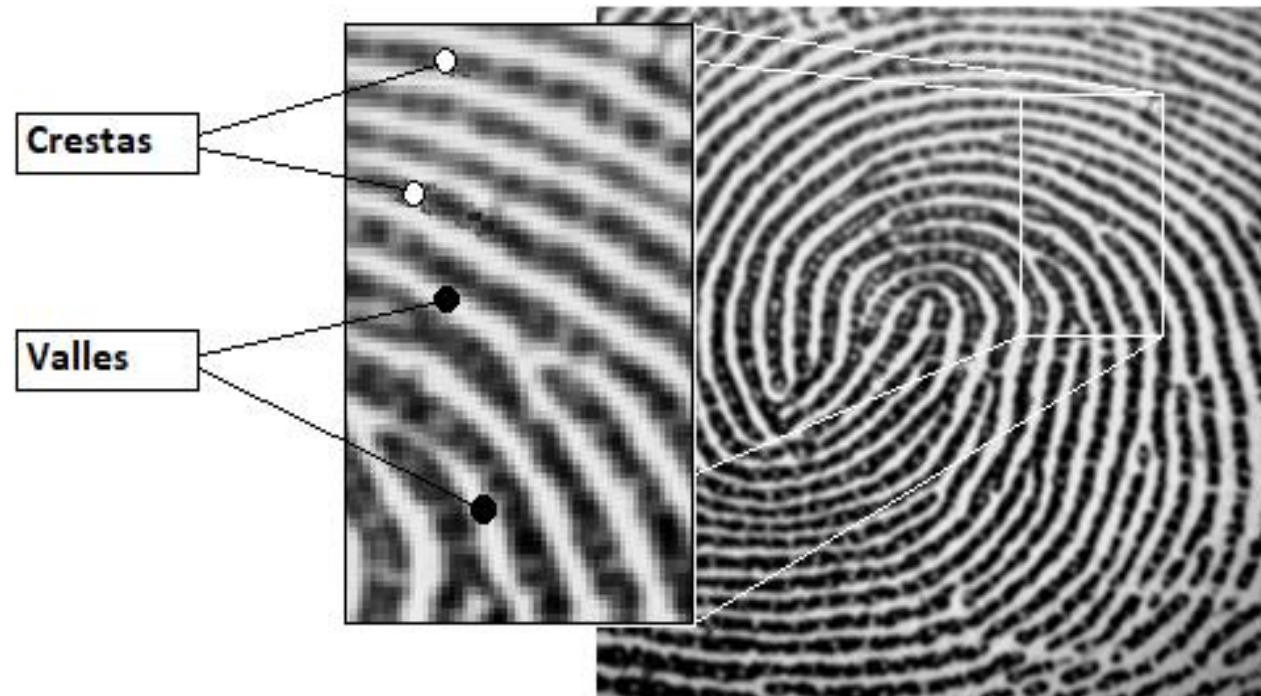
Para el proceso de aprendizaje usar imágenes de huellas de diferentes tipos (ARCO, LEFT LOOP, RIGHT LOOP y WHORL). Para la comprobación usar imágenes, con ruido de tipo 'salt and pepper' con densidad 0.03.



HUELLA DACTILAR:

- “Es un ser individual” **C. T. Guillermo (2006)**
- “Medio de individualización y una herramienta forense de valor incalculable” **G. Francis (1892)**
- “La identificación segura de la persona es por medio de su huella dactilar” **L. Hong, Y. Wang, A. K. Jain (1998).**

Fuente: **G. Francis (1892)**



TIPOS DE HUELLA DACTILAR:



Left loop



Right loop



Whorl



Arch



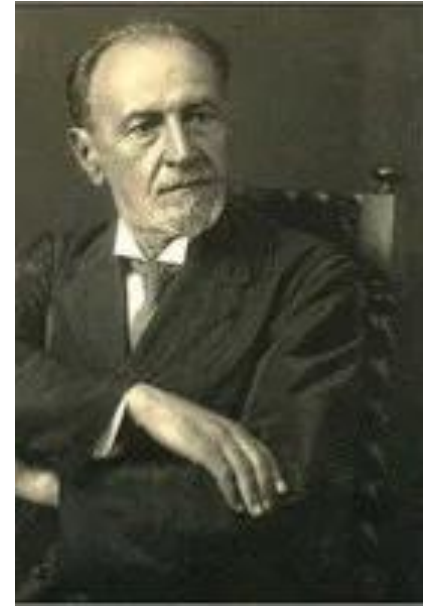
Tented Arch

Fuente: **M. Davide, M. Dario, J. Anil, P. Salil (2009)**

PRIMER CASO HISTÓRICO:

Desde que el Croata nacionalizado Argentino **Juan Vucetich** (1951) desarrolló y puso por primera vez en práctica un sistema eficaz de identificación de personas por medio de sus huellas dactilares, puesto que por primera vez en el mundo hizo un registro dactiloscópico de las personas y por medio de ello en 1982 se identificó y se condenó a una asesina llamada *Francisca Rojas de Caraballo*, en base a sus huellas ensangrentadas dejadas en la escena del crimen.

Fowkes Rhodes (1956) remarca que Juan Vucetich marcó un antes y un después respecto a la identificación de personas por medio de las huellas dactilares.

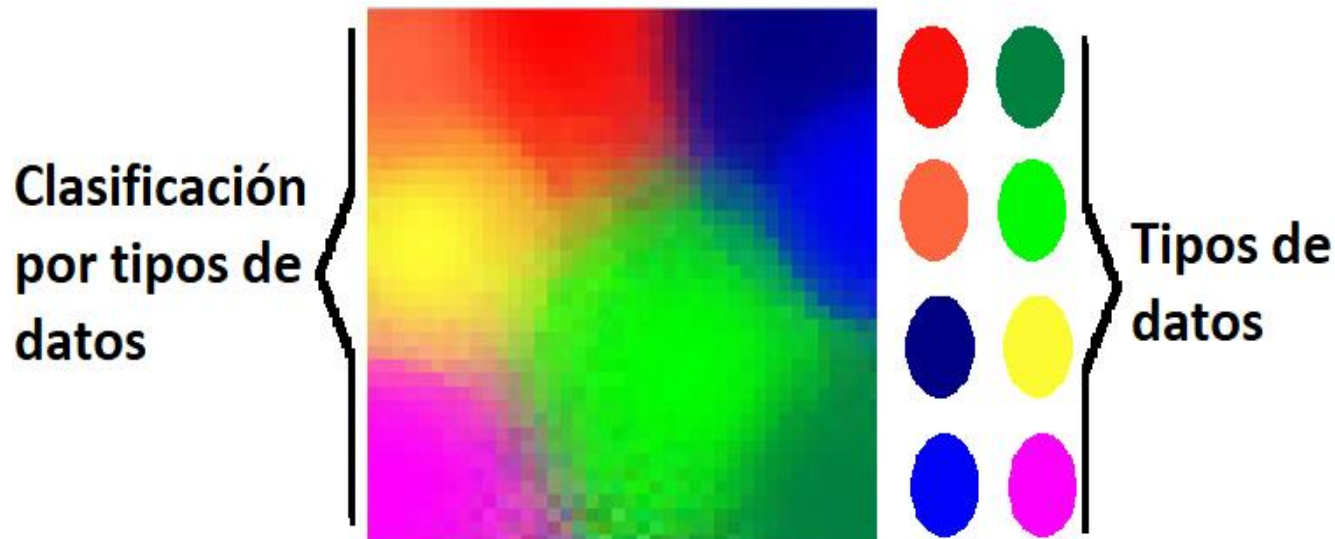


TIPOS DE RED NEURONAL ARTIFICIAL:

Tipos de Redes neuronales	Detalles
Retropropagación	Nace con (Werbos,1974) desarrollando la idea básica del algoritmo de aprendizaje de propagación hacia atrás. Posteriormente redescubierta por (Rumelhart & Ginton & Williams, 1986) demostrando que puede resolver problemas de tipo no-lineales, lo cual representa a los problemas del mundo real.
Mapa Autoorganizativo	La idea de (Kohonen, 2001) es crear una red neuronal adaptativo y que pueda autoorganizar la información que recibe mediante una etapa de aprendizaje, donde se modifica la red neuronal completa

RED NEURONAL SOM:

“Toma este modelo biológico para clasificar de acuerdo a características comunes, este tipo de aprendizaje no se considera un tutor que le esté indicando si la red neuronal esta operando correctamente o no, ya que no dispone de un valor deseado en el cual deba tender” **Teuvo Kohonen (1989, 1990).**



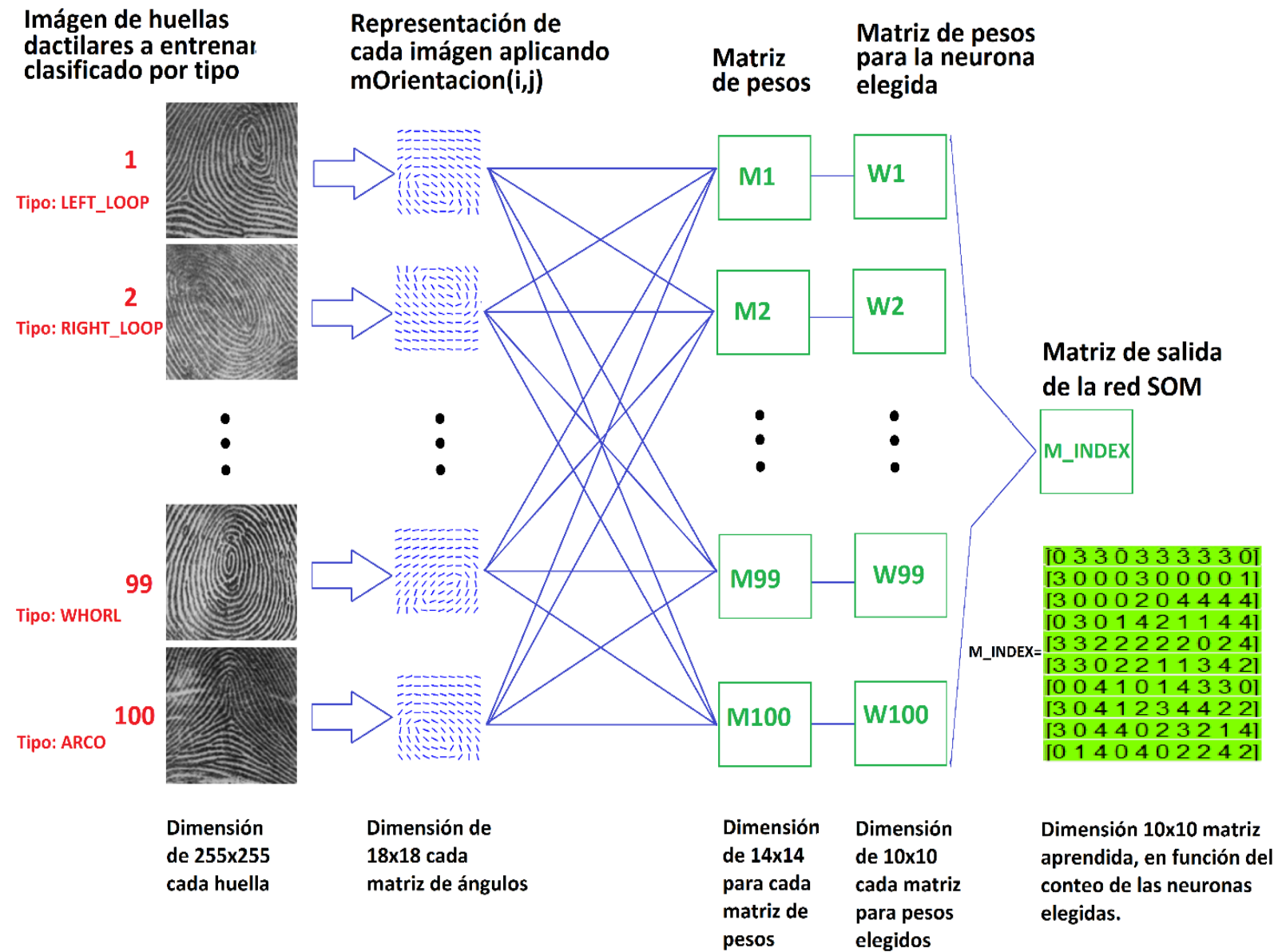
$$\min \|X_p - W_j\| = \max \sum_{i=1}^N x_{pi} \cdot w_{ji}$$

$$w_{ji}(t+1) = w_{ji}(t) + \beta(t) [e_i^{(k)} - w_{j^*i}(t)]$$

para j perteneciente a $Zona_{j^*}(t)$

$$\beta(t) = 1/t$$

ESTRATEGIA PARA CLASIFICAR TIPO DE HUELLA



Las huellas dactilares de dimensión 256x256 sea representado en una matriz de orientaciones, teniendo como resultado por cada huella una matriz de orientaciones 'E' de dimensión 18x18, y esta matriz de orientaciones vienen a ser los patrones de entrada a la red neuronal. En el proceso de entrenamiento la matriz de pesos 'M' son generados de manera aleatoria y tienen dimensión de 14x14, para mejor simplicidad se crea una matriz 'W' de dimensión 10x10 donde va a almacenar las neuronas elegidas y sus vecinas, el conjunto de neuronas elegidas se extrae en una matriz de salidas M_INDEX, donde se contabiliza las veces que ha sido elegido y por tanto se puede almacenar la clase de tipos de huellas dactilares.

ESTRATEGIA PARA CLASIFICAR TIPO DE HUELLA



Parámetros para el proceso de entrenamiento de la RED SOM:

- **Factor de aprendizaje: Alpha_max = 0,45.** Este es el factor de aprendizaje inicial, que va a ir decrecerá con el tiempo.

- **Vecindad Gaussiana:**

```
vecindad_gaussiana= [0      0      0.125  0      0;
                      0      0.25   0.5    0.25  0;
                      0.125  0.5    1      0.5   0.125;
                      0      0.25   0.5    0.25  0;
                      0      0      0.125  0      0 ];
```

- **Máximo numero de iteraciones:** 500 iteraciones

- **Clases de Huellas Dactilares**

```
%clases de huellas dactilares
global LEFT_LOOP;
global RIGHT_LOOP;
global WHORL;
global ARCO;

LEFT_LOOP    = 1;
RIGHT_LOOP   = 2;
WHORL        = 3;
ARCO         = 4;
```


CONSIDERACIONES PARA EJECUCION EN PARALELO

```
from concurrent.futures import ProcessPoolExecutor
import time

def square(number):
    time.sleep(0.1) # Simulate some work
    return number * number

if __name__ == '__main__':
    numbers = range(10)
    with ProcessPoolExecutor() as executor:
        results = executor.map(square, numbers)
        for result in results:
            print(result)
```

CONCLUSIONES:

Con el uso de la red neuronal SOM para la clasificación tipos de huella dactilar, se logra los siguientes resultados:

- Se demuestra que se puede extraer patrones característicos de una huella a partir de los ángulos entre las crestas y valles por medio del filtro de orientación, y que estos patrones obtenidos son entrada a la red SOM.
- Se logra demostrar una tasa de efectividad de 96.25% con ruido de tipo sal y pimienta con densidad 0.03.
- Para el proceso de entrenamiento de las huellas, se realiza con 1000 iteraciones, alpha máximo de 0.45 (esto se reduce en el proceso) y de dimensión de cada imagen de la huella de 256x256 pixeles en formato .tif.

RECOMENDACIONES:

- Para futuro tratamiento o investigación como la búsqueda rápida del individuo, aporte a publicaciones como Balder (1991) “Dermatoglyphics” en la proporción de tipos de huellas dactilares en una determinada región, país, etc.
- Puede realizar futuras investigación realizando la evaluación de diferentes tipos de ruidos, como el gaussiano, speckle, etc.
- Matworks (2018 y posterior) muestra que tiene bloques propios de la red neuronal SOM, pero se ha considerado necesario realizarlo a mano para el ingreso de orientaciones, y poder usarlo en clasificaciones de tipos de huellas dactilares e identificación de cada una de las imágenes de huella.

CODIGO FUENTE DE LA RED SOM (SECUENCIAL)

```
kohonenhuella.py ✕
1 import numpy as np
2 import math
3 from PIL import Image
4 # datos globales
5 LEFT_LOOP    = 1
6 RIGHT_LOOP   = 2
7 WHORL        = 3
8 ARCO         = 4
9 vecindad_gaussiana = np.array(
10     [[0,0,0.125,0,0],
11      [0,0.25,0.5,0.25,0],
12      [0.125,0.5,1,0.5,0.125],
13      [0,0.25,0.5,0.25,0],
14      [0,0,0.125,0,0]]
15     ,np.float32)
16
17 # crear una matriz de pesos sinapticos
18 W = np.zeros([324,14,14])
19 for i in range(324):
20     W[i,2:12,2:12] = np.random.rand(10,10)
21 # Crear una matriz temporal
22 M_t = np.zeros([14,14],np.float32)
23 # crear la matriz de indices o resultante de lo aprendido
```

CODIGO FUENTE DE LA RED SOM (SECUENCIAL)

```
kohonenhuella.py
23 # crear la matriz de indices o resultante de lo aprendido
24 M_index = np.zeros([10,10],np.float32)
25 max_iter = 500# maximo cantidad de generaciones
26 alpha_max = 0.45#factor de aprendizaje inicial
27
28 def sobel(patron):
29     m,n = patron.shape
30     I = np.array(patron,np.float32)
31     Gx = np.zeros([m-2,n-2],np.float32)
32     Gy = np.zeros([m-2,n-2],np.float32)
33     gx = [[-1,0,1],[-2,0,2],[-1,0,1]]
34     gy = [[1,2,1],[0,0,0],[-1,-2,-1]]
35     for i in range(1,m-2):
36         for j in range(1,n-2):
37             Gx[i-1,j-1] = sum(sum(I[i-1:i+2,j-1:j+2]*gx))
38             Gy[i-1,j-1] = sum(sum(I[i-1:i+2,j-1:j+2]*gy))
39     return Gx,Gy
40 def medfilt2(G,d=3):
41     m,n = G.shape
42     temp = np.zeros([m+2*(d//2),n+2*(d//2)],np.float32)
43     salida = np.zeros([m,n],np.float32)
44     temp[1:m+1,1:n+1] = G
45     for i in range(1,m):
```

CODIGO FUENTE DE LA RED SOM (SECUENCIAL)

```
45     for i in range(1,m):
46         for j in range(1,n):
47             A = np.asarray(temp[i-1:i+2,j-1:j+2]).reshape(-1)
48             salida[i-1,j-1] = np.sort(A)[d+1]
49     return salida
50
51 def orientacion(patron,w):
52     Gx,Gy = sobel(patron)
53     Gx = medfilt2(np.array(Gx,np.float32))
54     Gy = medfilt2(np.array(Gy,np.float32))
55     m,n = Gx.shape
56     mOrientaciones = np.zeros([m//w,n//w],np.float32)
57     for i in range(m//w):
58         for j in range(n//w):
59             YY = sum(sum(2*Gx[i*w:(i+1)*w,0:1]*Gy[i*w:(i+1)*w,0:1]))
60             XX = sum(sum(Gx[i*w:(i+1)*w,0:1]**2-Gy[i*w:(i+1)*w,0:1]**2))
61             mOrientaciones[i,j] = (0.5*math.atan2(YY,XX) + math.pi/2.0)*(18.0/math.pi)
62     return mOrientaciones
63
64 def kohonen_salidas(E,W):# E: representativo,W: pesos
65     M = np.zeros([14,14],np.float32)
66     m = 14
```

CODIGO FUENTE DE LA RED SOM (SECUENCIAL)

```
66     m = 14
67     for x in range(2,m-2):
68         for y in range(2,m-2):
69             w = W[:,x,y]
70             num = sum(E*w)
71             denom = math.sqrt(sum(E**2)*sum(w**2))
72             if num==0 or denom==0:
73                 M[x,y] = 0.0
74             else:
75                 M[x,y] = num/denom
76     return M
77 def kohonen_reforzamiento(M1,M_t,alpha_max,E,W):
78     (yy,xx) = np.unravel_index(np.argmax(M1,axis=None),M1.shape)
79     #print(yy,xx)
80     #print(M1[yy,xx])
81     t = M_t[xx+2,yy+2] + 1
82     M_t[xx+2,yy+2] = t
83     alpha = alpha_max/t
84     i = 0
85     for x in range(xx-1,xx+3):
86         j = 0
87         for y in range(yy-1,yy+3):
```


CODIGO FUENTE DE LA RED SOM (SECUENCIAL)

```
87     for y in range(yy-1,yy-3):
88         w = W[:,x,y]
89         vg = vecindad_gaussiana[i,j]
90         d = E.T - w
91         W[:,x,y] = w + alpha*d*vg# actualizando los pesos sinapticos
92         j = j + 1
93     i = i + 1
94     return M_t,W,xx-2,yy-2
95
96
97 def representativo(archivo):
98     im = Image.open(archivo)
99     m,n = im.size# 256x256
100     imarray = np.array(im,np.float32)# convertir de imagen a numpy
101     patron = imarray[1:m-1,1:n-1]# 254x254
102     EE = orientacion(patron,14)# 18x18
103     return np.asarray(EE).reshape(-1)# 1x324
104
105 def mapear(archivo,W,M_index):
106     E = representativo(archivo)
107     M = kohonen_salidas(E,W)
108     (yy,xx) = np.unravel_index(np.argmax(M,axis=None),M.shape)
```

CODIGO FUENTE DE LA RED SOM (SECUENCIAL)

```
108     (yy,xx) = np.unravel_index(np.argmax(M,axis=None),M.shape)
109     x = xx - 2
110     y = yy - 2
111     tipo = M_index[x,y]
112     print(x,y,tipo)
113     if tipo==LEFT_LOOP:
114         print("LEFT_LOOP")
115     if tipo==RIGHT_LOOP:
116         print("RIGHT_LOOP")
117     if tipo==WHORL:
118         print("WHORL")
119     if tipo==ARCO:
120         print("ARCO")
121
122
123     print("-----")
124     print("creando los patrones de entrada")
125     EEE = np.zeros([15,324],np.float32)
126     EEE[0,:] = representativo('arco1.tif')
127     EEE[1,:] = representativo('whorl1.tif')
128     EEE[2,:] = representativo('right1.tif')
129     EEE[3,:] = representativo('left1.tif')
```

CODIGO FUENTE DE LA RED SOM (SECUENCIAL)

```
129  EEE[3,:] = representativo('left1.tif')
130  EEE[4,:] = representativo('arco2.tif')
131  EEE[5,:] = representativo('whorl2.tif')
132  EEE[6,:] = representativo('right2.tif')
133  EEE[7,:] = representativo('left2.tif')
134  EEE[8,:] = representativo('arco3.tif')
135  EEE[9,:] = representativo('whorl3.tif')
136  EEE[10,:] = representativo('right3.tif')
137  EEE[11,:] = representativo('left3.tif')
138  EEE[12,:] = representativo('arco4.tif')
139  EEE[13,:] = representativo('whorl4.tif')
140  EEE[14,:] = representativo('right4.tif')
141  # Inicia el proceso de entrenamiento de la RN
142  print("-----")
143  print("iniciando el aprendizaje")
144  for iter in range(max_iter):
145      print(iter)
146      for i in range(15):
147          E = EEE[i,:]
148          M = kohonen_salidas(E,W)
149          M_t,W,x,y = kohonen_reforzamiento(M,M_t,alpha_max,EEE[0,:],W)
150          if i in [0,4,8,12]:
```

CODIGO FUENTE DE LA RED SOM (SECUENCIAL)

```
149     M_t,W,x,y = kohonen_reforzamiento(M,M_t,alpha_max,EEE[0,:],W)
150     if i in [0,4,8,12]:
151         M_index[x,y] = ARCO
152     elif i in [3,7,11]:
153         M_index[x,y] = LEFT_LOOP
154     elif i in [2,6,10,14]:
155         M_index[x,y] = RIGHT_LOOP
156     elif i in [1,5,9,13]:
157         M_index[x,y] = WHORL
158     print("Fin del aprendizaje")
159     print("-----")
160     print("Matriz de indices o representacion de lo aprendido: ")
161     print(M_index)
162     print("-----")
163     print("Realizar el mapeo o comprobación: ")
164     mapear('left1.tif',W,M_index)
165     #print(EEE)
166     #print(EEE.shape)
```



```
[ ] def sobel(I):
    m,n = I.shape# I de 254x254
    Gx = np.zeros([m-2,n-2],np.float32)# Gx de 252x252
    Gy = np.zeros([m-2,n-2],np.float32)# Gy de 252x252
    gx = [[-1,0,1],[-2,0,2],[-1,0,1]]
    gy = [[1,2,1],[0,0,0],[-1,-2,-1]]
    for j in range(1,m-2):
        for i in range(1,n-2):
            Gx[j-1,i-1] = sum(sum(I[j-1:j+2,i-1:i+2]*gx))
            Gy[j-1,i-1] = sum(sum(I[j-1:j+2,i-1:i+2]*gy))
    return Gx,Gy

def medfilt2(G,d=3):
    m,n = G.shape
    temp = np.zeros([m+2*(d//2),n+2*(d//2)],np.float32)
    salida = np.zeros([m,n],np.float32)
    temp[1:m+1,1:n+1] = G
    for i in range(1,m):
        for j in range(1,n):
            A = np.asarray(temp[i-1:i+2,j-1:j+2]).reshape(-1)
            salida[i-1,j-1] = np.sort(A)[d+1]
    return salida

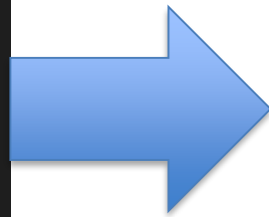
def orientacion(patron,w):
    Gx,Gy = sobel(patron)# patron de 254x254
    Gx = medfilt2(Gx)# Gx de 252x252
    Gy = medfilt2(Gy)# Gy de 252x252
    m,n = Gx.shape
    mOrientaciones = np.zeros([m//w,n//w],np.float32)# de una matriz de 18x18
    for i in range(m//w):
        for j in range(n//w):
            YY = sum(sum(2*Gx[i*w:(i+1)*w,j:j+1]*Gy[i*w:(i+1)*w,j:j+1]))
            XX = sum(sum(Gx[i*w:(i+1)*w,j:j+1]**2-Gy[i*w:(i+1)*w,j:j+1]**2))
            #YY = sum(sum(2*Gx[i*w:(i+1)*w,0:1]*Gy[i*w:(i+1)*w,0:1]))
            #XX = sum(sum(Gx[i*w:(i+1)*w,0:1]**2-Gy[i*w:(i+1)*w,0:1]**2))
            mOrientaciones[i,j] = (0.5*math.atan2(YY,XX) + math.pi/2.0)*(180.0/math.pi)
    return mOrientaciones

def representativo(archivo):
    im = Image.open(archivo)
    m,n = im.size
    imarray = np.array(im,np.float32)
    patron = imarray[1:m-1,1:n-1]# de 256x256 a 254x254
    EE = orientacion(patron,14)# retorna EE de 18x18
    return np.asarray(EE).reshape(-1)
```

Vamos a importar los datos

```
[ ] Xi = np.zeros([15,324],np.float32)# dimension de 15x324
Xi[0,:] = representativo('arco1.tif')
Xi[1,:] = representativo('whorl1.TIF')
Xi[2,:] = representativo('Right1.tif')
Xi[3,:] = representativo('left1.tif')
Xi[4,:] = representativo('Arco2.tif')
Xi[5,:] = representativo('whorl2.tif')
Xi[6,:] = representativo('Right2.tif')
Xi[7,:] = representativo('left2.tif')
Xi[8,:] = representativo('Arco3.tif')
Xi[9,:] = representativo('whorl3.tif')
Xi[10,:] = representativo('Right3.tif')
Xi[11,:] = representativo('left3.tif')
Xi[12,:] = representativo('Arco4.tif')
Xi[13,:] = representativo('whorl4.tif')
Xi[14,:] = representativo('Right4.tif')
print(Xi.shape)
#Yi = [4,3,2,1,4,3,2,1,4,3,2,1,4,3,2]-1
Yi = [3,2,1,0,3,2,1,0,3,2,1,0,3,2,1]
print(len(Yi))
```

```
(15, 324)
15
```



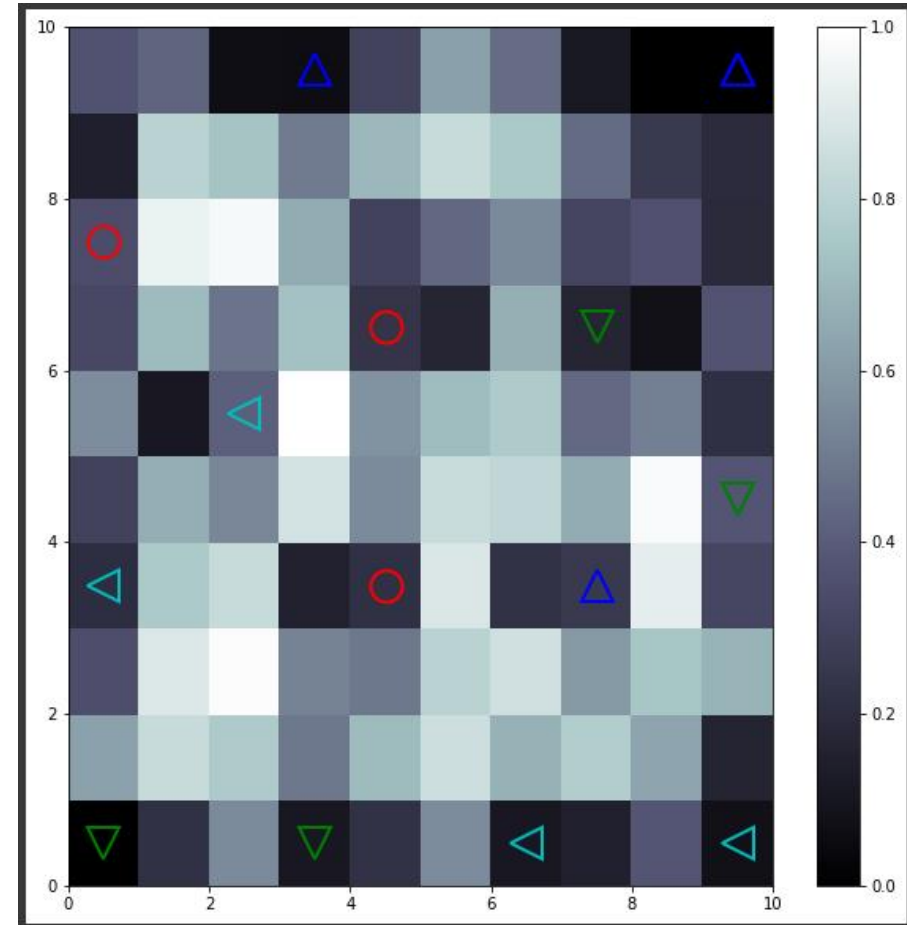
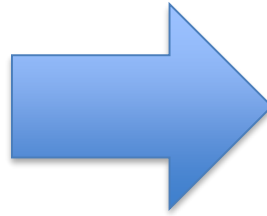
Usar la libreria SOM

```
[ ] max_iter = 50000
alpha_max = 0.5

som = MiniSom(x=10, y=10, input_len=324, sigma=1.0, learning_rate=alpha_max,activation_distance='euclidean',
              topology='hexagonal', neighborhood_function='gaussian')
som.random_weights_init(Xi)
som.train_random(data=Xi, num_iteration=max_iter)
```


Visualizar los datos en la matriz index

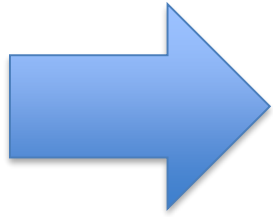
```
[ ] from pylab import bone, pcolor, colorbar, plot, show
    from pylab import rcParams
    rcParams['figure.figsize'] = 10, 10
    bone()
    pcolor(som.distance_map().T)
    colorbar()
    valores = [0,1,2,3]
    M = np.zeros([10,10],np.float32)-1
    markers = ['o', 'v', '^', '<']
    colors = ['r', 'g', 'b', 'c']
    for i, x in enumerate(Xi):
        w = som.winner(x)
        plot(w[0] + 0.5,
             w[1] + 0.5,
             markers[Yi[i]],
             markeredgecolor=colors[Yi[i]],
             markerfacecolor='None',
             markersize=20,
             markeredgewidth=2)
        M[w[0],w[1]] = Yi[i]
    show()
```



Comprobacion

```
▶ #XX = X[1,:]  
B = representativo('arco1.tif')  
#XX = Xi[7,:] # representativo('arco1.tif') # arco  
w = som.winner(B)  
print(w)  
print(N[w])#
```

```
☞ (9, 0)  
AR
```



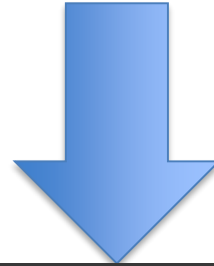
```
[ ] Y_simulado = []  
for i in range(len(Yi)):  
    XX = Xi[i,:]  
    w = som.winner(XX)  
    if N[w]=="AR":  
        Y_simulado.append(3)  
    elif N[w]=="WH":  
        Y_simulado.append(2)  
    elif N[w]=="RL":  
        Y_simulado.append(1)  
    elif N[w]=="LL":  
        Y_simulado.append(0)  
    else:  
        Y_simulado.append(-1)  
print(Y_simulado)
```

```
[3, 2, 1, 0, 3, 2, 1, 0, 3, 2, 1, 0, 3, 2, 1]
```

Evaluar precision

```
precision = 0
for i in range(len(Yi)):
    if Yi[i]==Y_simulado[i]:
        precision = precision + 1
precision = precision/float(len(Yi))
print(precision)
```

1.0



```
[ ] from sklearn.metrics import confusion_matrix
Matriz_de_Confucion = confusion_matrix(Yi, Y_simulado)
Matriz_de_Confucion
"""sensibilidad"""
sensibilidad = (Matriz_de_Confucion[0,0])/np.sum(Matriz_de_Confucion[0,0]+ Matriz_de_Confucion[1,0])
sensibilidad
```

1.0

```
[ ] """especificidad"""
especificidad = (Matriz_de_Confucion[1,1])/np.sum(Matriz_de_Confucion[1,1]+ Matriz_de_Confucion[0,1])
especificidad
```

1.0

```

▶ from sklearn.metrics import confusion_matrix
from matplotlib import pyplot as plt
from sklearn.metrics import classification_report

conf_mat = confusion_matrix(y_true=Yi, y_pred=Y_simulado)
print('Matriz de Confusión - DATOS ORIGINALES:\n', conf_mat)
print('Métricas de Matriz de Confusión - DATOS ORIGINALES:\n', classification_report(Yi, Y_simulado))
labels = ['Class 0', 'Class 1']
fig = plt.figure()
ax = fig.add_subplot(111)
cax = ax.matshow(conf_mat, cmap=plt.cm.Blues)
fig.colorbar(cax)
ax.set_xticklabels([''] + labels)
ax.set_yticklabels([''] + labels)
plt.xlabel('Predicted')
plt.ylabel('Expected')
plt.show()

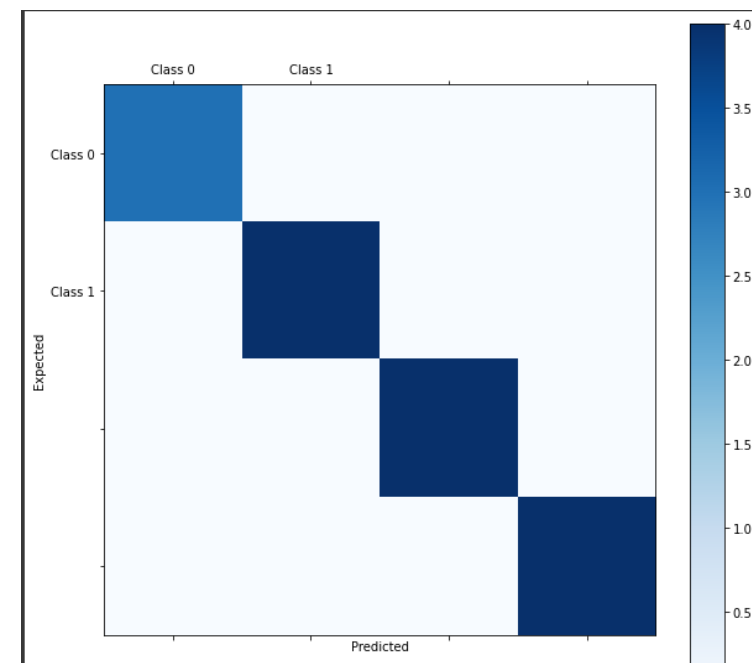
```

```

[ ] Matriz de Confusión - DATOS ORIGINALES:
[[3 0 0 0]
 [0 4 0 0]
 [0 0 4 0]
 [0 0 0 4]]
Métricas de Matriz de Confusión - DATOS ORIGINALES:

```

	precision	recall	f1-score	support
0	1.00	1.00	1.00	3
1	1.00	1.00	1.00	4
2	1.00	1.00	1.00	4
3	1.00	1.00	1.00	4
accuracy			1.00	15
macro avg	1.00	1.00	1.00	15
weighted avg	1.00	1.00	1.00	15



Guardar lo aprendido

```
[ ] import pickle
    # almacenando la red som en un archivo som.p
    with open('som.p', 'wb') as outfile:
        pickle.dump(som, outfile)
```

Leer la red som desde un archivo

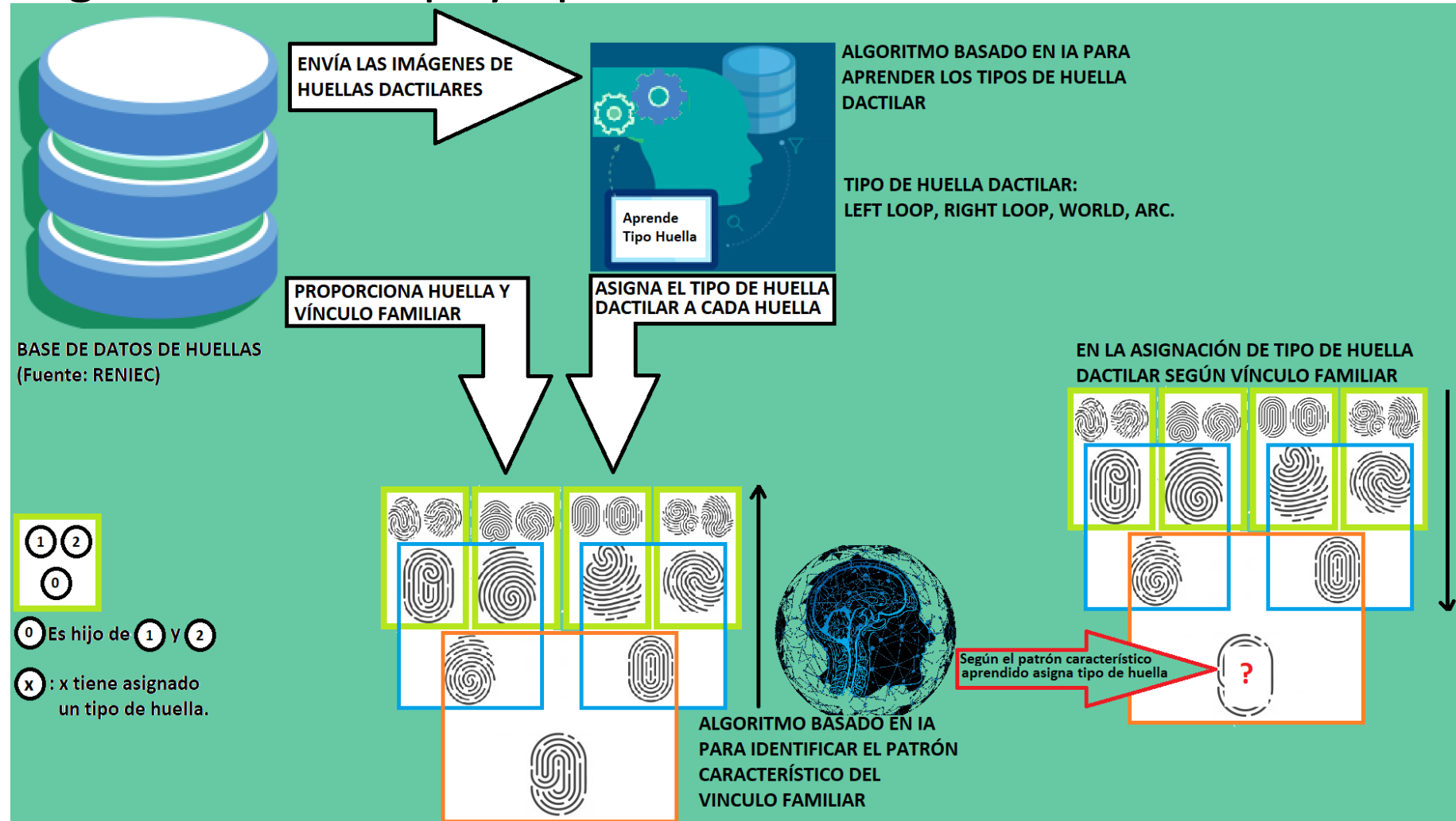
```
[ ] with open('som.p', 'rb') as infile:
    som = pickle.load(infile)
```



```
# Guardar lo aprendido
import pickle
with open('som.pkl', 'wb') as outfile:
    pickle.dump(som, outfile)
```

RECOMENDACIONES:

- Dermatoglyphics, Patrón de huellas dactilares del vínculo familiar consanguíneo como apoyo para identificar el ADN



TAREA :

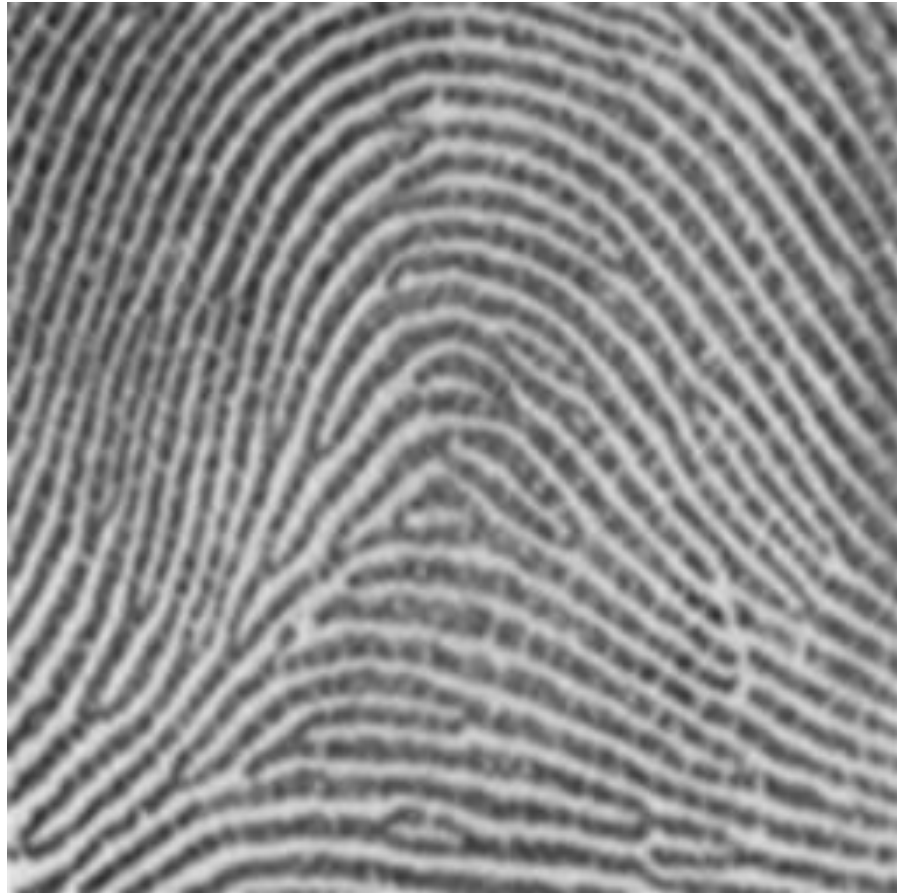
TAREA

- 1) Crear los patrones de entrada y su representativo en orientaciones.
en dimensión de 1×324 por cada huella
- 2) Crear los pesos sinápticos por cada entrada asociada.
considerar la dimensión de la capa competitiva de 10×10 .
- 3) Realizar el proceso de aprendizaje usando procesamiento paralelo.

TAREA GRUPAL:

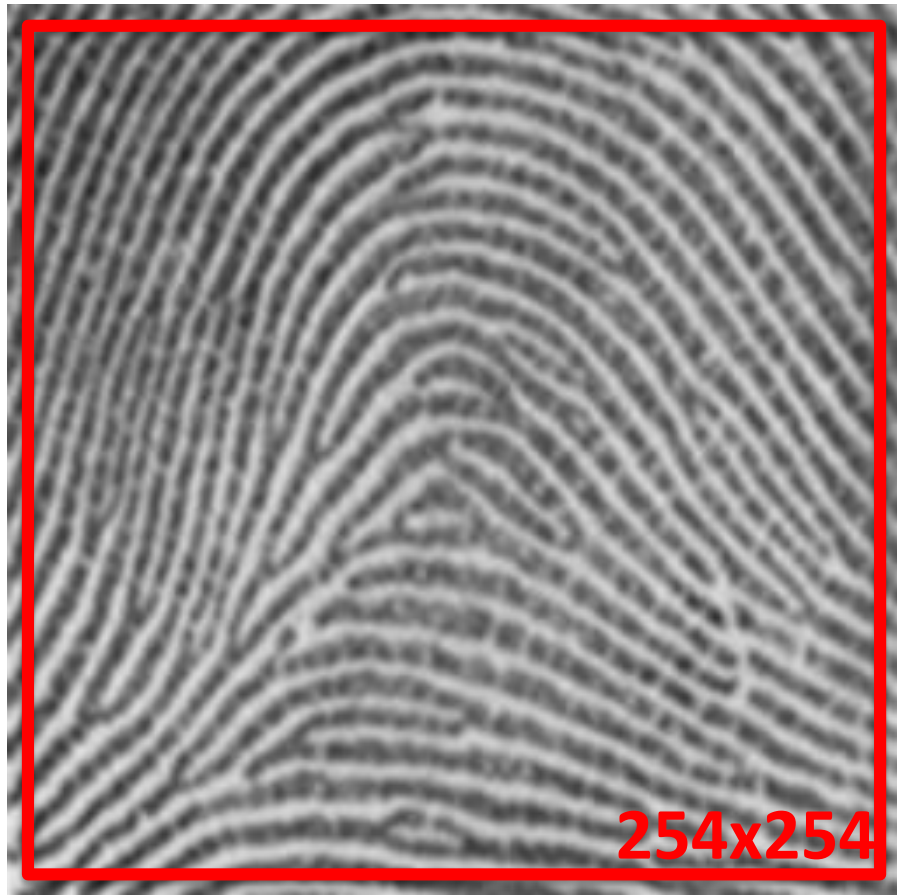
Ejemplo la huella

Arco1.tif (de dimensión 256x256)



TAREA GRUPAL:

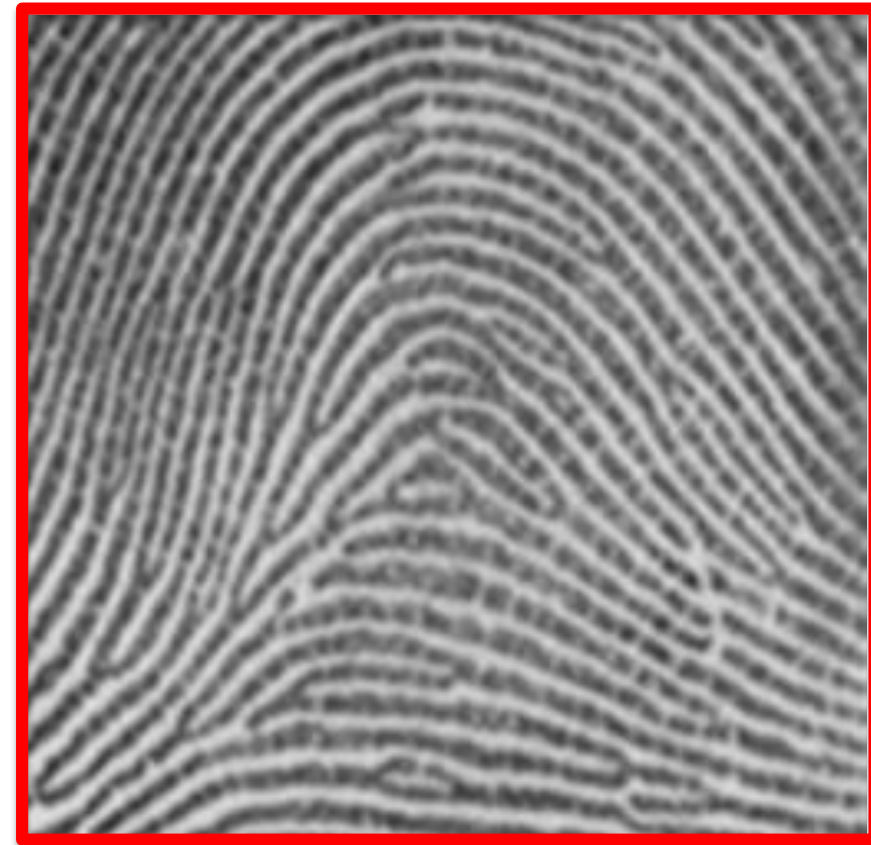
Ejemplo la huella Arco1.tif que tiene la dimensión de 256x256



256x256



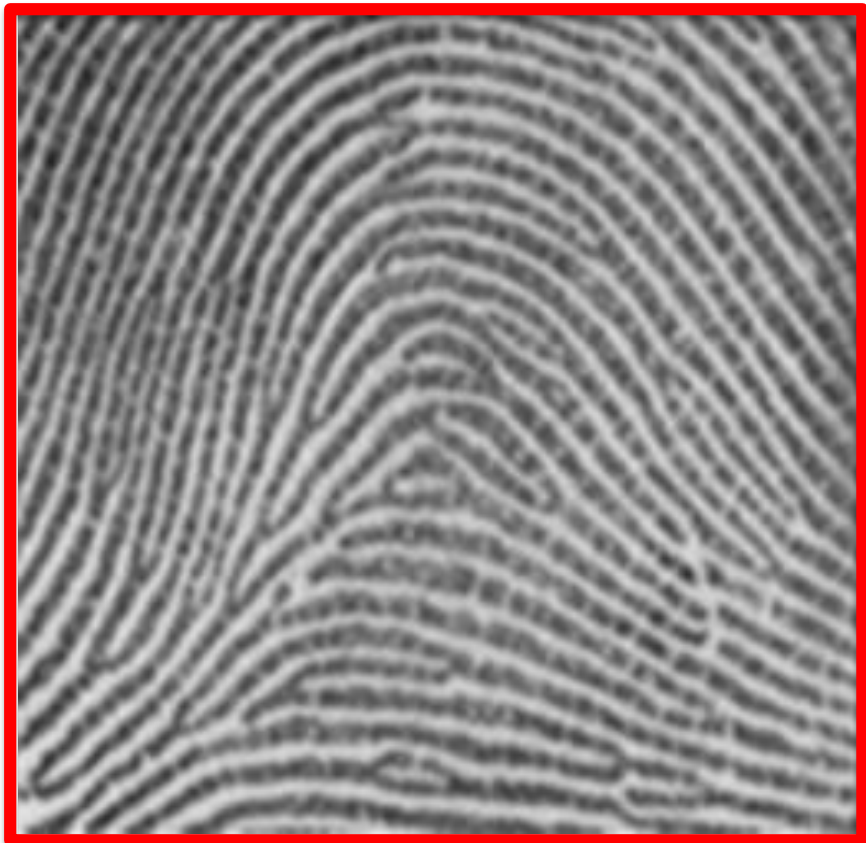
Se recorta la imagen, tal que se pierde 2 columnas, así también 2 filas.



patron

254x254

TAREA GRUPAL:



patron

254x254



Se le aplica la función de orientación a esta matriz en proporciones de 14x14 para obtener una matriz de orientación de 18x18

TAREA GRUPAL:

Aquí un ejemplo la función de orientación en Matlab

```
Editor - C:\Users\PCPCPC\Documents\MATLAB\kohonen\Orientacion.m
Orientacion.m x
1 %Input:
2 % Imagen -> Imagen de la cual se quiere calcular sus orientaciones
3 % w      -> tamaño de las particiones de la imagen
4 %Output:
5 % mOrientacion -> Vector con las orientaciones de la imagen de entrada
6 function [mOrientacion] = Orientacion(Imagen,w)
7     %Funcion sobel para extraer los componentes X y Y de los contornos de
8     %la imagen
9     [Gx, Gy]=sobel(Imagen);
10    Gx = medfilt2(Gx,[3 3]);
11    Gy = medfilt2(Gy,[3 3]);
12    [m,n]=size(Gx);
13    mOrientacion = zeros(ceil(m/w),ceil(n/w));
14    for i=1:ceil(m/w)
15        for j=1:ceil(n/w)
16
17            YY = sum(sum( 2* Gx(1+(i-1)*w : i*w ).* Gy(1+(i-1)*w : i*w ) ));
18            XX = sum(sum( Gx(1+(i-1)*w : i*w ).^2 - Gy(1+(i-1)*w : i*w ).^2 ));
19
20            mOrientacion(i,j)= 0.5*atan2( YY,XX ) +pi/2;
21        end
22    end
23    mOrientacion = mOrientacion*180/pi;
```

Donde:

Imagen es donde se va a obtener la orientación (ósea para este caso es la imagen de dimensión 254x254).

w es el tamaño de la porción en que se va a obtener la orientación (ósea para este caso w es 14)

TAREA GRUPAL:

Aquí la función sobel en python

Donde:

Imagen es donde se va a obtener la función sobel (ósea para este caso es el patron de dimensión 254x254).

```
def sobel (patron):  
    m,n = patron.shape  
    I = np.array(patron,np.float16)  
    Gx = np.zeros([m-2,n-2])  
    Gy = np.zeros([m-2,n-2])  
    gx = [[-1,0,1],[ -2,0,2],[ -1,0,1]]  
    gy = [[1,2,1],[ 0,0,0],[ -1,-2,-1]]  
    for i in range(1,m-1):  
        for j in range(1,n-1):  
            Gx[i-1,j-1] = sum(sum(I[i-1:i+2,j-1:j+2]*gx))  
            Gy[i-1,j-1] = sum(sum(I[i-1:i+2,j-1:j+2]*gy))  
  
    return Gx,Gy
```

TAREA GRUPAL:

Gx en la línea 9

Gx =

Columns 1 through 22

167	225	91	-43	-75	-66	-103	-135	-16	161	197	109	6	-97	-200	-239	-112	129	274	225	75	-6
220	190	44	-78	-140	-173	-158	-50	145	267	205	55	-65	-167	-233	-185	5	219	282	168	-4	-14
238	140	7	-108	-206	-262	-176	59	284	332	195	-1	-142	-232	-233	-89	124	255	233	92	-80	-21
221	74	-45	-152	-249	-275	-132	137	330	329	170	-43	-200	-260	-180	31	217	246	152	1	-163	-26
176	-7	-124	-204	-238	-186	-37	144	255	246	124	-61	-210	-221	-68	149	262	200	52	-100	-236	-27
116	-84	-208	-241	-169	-29	76	100	102	99	44	-70	-164	-110	79	238	248	118	-59	-195	-267	-20
55	-125	-249	-233	-68	120	164	56	-41	-59	-64	-90	-84	40	213	271	179	12	-161	-255	-234	-8
0	-113	-214	-161	38	204	194	35	-113	-170	-166	-112	2	170	280	230	72	-89	-219	-249	-137	4
-58	-77	-117	-33	139	224	168	22	-131	-222	-221	-101	86	235	246	120	-45	-159	-208	-160	2	14
-128	-60	-2	115	224	211	111	-12	-152	-239	-201	-31	161	225	128	-24	-142	-187	-136	-8	145	19
-198	-69	97	239	270	176	36	-81	-192	-223	-108	79	200	153	-15	-149	-199	-173	-34	148	251	19
-243	-71	173	308	259	113	-50	-165	-217	-157	20	174	187	57	-122	-224	-218	-126	64	247	287	17
-236	-26	228	308	191	26	-129	-222	-190	-44	133	209	137	-15	-169	-254	-210	-56	138	258	239	12
-162	66	248	237	81	-66	-177	-218	-106	84	201	181	71	-57	-179	-249	-169	32	183	190	130	7

TAREA GRUPAL:

Gy en la línea 9

```
New to MATLAB? See resources for Getting Started.  
K>> Gy  
  
Gy =  
  
Columns 1 through 22  
-109 -131 -89 -37 17 98 179 179 72 -63 -131 -115 -58 7 62 69 0 -113 -194 -193 -127 -4  
-82 -78 -38 -8 38 129 210 180 41 -91 -137 -107 -39 37 85 57 -45 -139 -156 -108 -38 3  
-84 -56 -9 28 78 142 168 107 -2 -74 -83 -47 18 84 101 33 -80 -141 -111 -34 48 12  
-101 -46 25 84 121 113 56 -5 -20 9 46 77 112 132 90 -15 -115 -138 -78 17 109 17  
-104 -33 56 128 132 40 -87 -128 -45 84 176 209 202 153 44 -81 -144 -120 -34 72 154 16  
-60 6 78 127 91 -43 -186 -214 -100 71 206 262 232 124 -25 -136 -148 -76 31 131 175 12  
57 93 103 87 14 -102 -196 -212 -139 -9 122 194 164 42 -93 -149 -101 2 103 165 148 4  
188 195 138 47 -58 -132 -152 -145 -125 -72 10 62 28 -66 -128 -98 2 107 165 155 69 -5  
224 239 163 29 -95 -142 -116 -84 -73 -56 -31 -39 -100 -155 -124 -10 117 199 200 110 -32 -14
```


TAREA GRUPAL:

Gx en la línea 10

```
K>> Gx
```

Gx =

Columns 1 through 22

0	91	0	0	-66	-75	-66	-16	0	145	109	6	0	-65	-167	-112	0	5	168	75	0	-14
167	167	44	-75	-108	-158	-135	-50	145	197	195	55	-65	-167	-200	-185	5	219	225	168	-4	-14
140	140	7	-108	-173	-176	-158	59	267	267	195	-1	-142	-200	-185	-89	124	219	219	92	-80	-21
74	74	-45	-152	-206	-206	-132	137	255	255	170	-43	-200	-210	-180	31	200	217	152	1	-163	-23
0	-7	-124	-204	-204	-169	-29	102	144	170	99	-61	-164	-180	-68	149	217	200	52	-100	-207	-23
0	-84	-204	-208	-186	-37	76	100	100	99	-59	-70	-90	-84	79	213	200	118	-59	-195	-234	-20
0	-113	-208	-208	-68	76	100	76	35	-59	-70	-84	-84	40	213	230	179	12	-161	-219	-207	-8
0	-113	-125	-117	38	164	164	35	-59	-131	-112	-90	2	170	230	213	72	-89	-161	-208	-137	4
-58	-77	-77	-2	139	194	168	22	-131	-170	-170	-101	86	170	225	120	-45	-142	-160	-137	14	14

TAREA GRUPAL:

Gy en la línea 10

```
K>> Gy
```

Gy =

Columns 1 through 22

0	-78	-37	0	0	38	129	72	0	0	-91	-58	0	0	37	0	0	-45	-113	-108	-38	0
-78	-82	-38	-8	38	129	168	168	41	-74	-91	-83	-39	37	62	57	-45	-113	-139	-111	-38	48
-56	-56	-9	28	84	121	129	56	-2	-20	-74	-39	37	85	84	33	-80	-115	-111	-38	34	108
-46	-46	25	78	113	113	56	-5	-5	-2	46	77	112	101	84	-15	-115	-115	-78	17	109	158
-33	-33	56	91	113	56	-43	-87	-20	46	84	202	153	124	44	-81	-120	-115	-34	72	131	158
0	56	87	91	87	-43	-128	-139	-100	71	176	202	194	124	-25	-101	-120	-76	31	131	148	128
6	93	93	87	14	-102	-152	-152	-125	-9	71	164	124	28	-93	-101	-98	2	107	148	131	48
93	163	103	47	-58	-116	-142	-139	-84	-56	-9	28	28	-93	-98	-98	2	107	155	148	69	-58
174	174	138	29	-95	-120	-132	-101	-72	-31	-31	-31	-87	-124	-98	-10	107	176	165	110	-32	-138

TAREA GRUPAL:

TAREA GRUPAL

- 1) Crear los patrones de entrada y su representativo en orientaciones.
en dimension de 1×324 por cada huella
- 2) Crear los pesos sinapticos por cada entrada asociada.
considerar la dimension de la capa competitiva de 10×10

TAREA GRUPAL:

TAREA GRUPAL

Resultado de la matriz orientacion

e: 18x18 double =

Columns 1 through 15

51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627	51.5627
75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227	75.8227
50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132	50.2132
55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064	55.4064
57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560	57.1560
76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112	76.8112
59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992	59.2992
71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980	71.6980
79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989	79.8989
74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167	74.1167
70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941	70.3941
49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303	49.9303
54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371	54.9371
71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653	71.1653
54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980	54.5980
64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141	64.0141
58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380	58.0380
40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247	40.3247

Columns 16 through 18

51.5627	51.5627	51.5627
75.8227	75.8227	75.8227
50.2132	50.2132	50.2132
55.4064	55.4064	55.4064