## INSTITUTO FEDERAL DE EDUCAÇÃO CIÊNCIA E TECNOLOGIA DE MINAS GERAIS -CAMPUS BAMBUÍ

# BACHARELADO EM ENGENHARIA DE COMPUTAÇÃO

Gabriela Dâmaso Rezende

TÓPICOS ESPECIAIS EM ENGENHARIA DE COMPUTAÇÃO RELATÓRIO 4

Bambuí - MG

2023

## 1 Questão 2

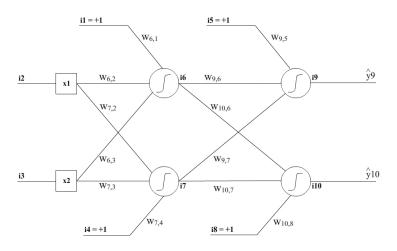


Figura 1: Esquema da rede

Na figura 1 temos o esquema da rede com 2 entradas e 2 saídas, as entradas são os valores de x1 e x2 que são aplicados nos neurônios da segunda camada e multiplicados por um certo peso e bias. Cada saída na segunda camada sofre o mesmo processo, é multiplicada por um peso e um bias e calculado em um neurônio. E os valores de saída dessa camada são os valores de i9 e i10 que correspondem a saída da rede.

No código temos essa mesma ideia da figura, onde temos as entradas os pesos e bias, e a saída da rede é calculada com base nesses valores.

## 2 Questão 3

```
"Epoca
     x1 x2
                 yhat1
                            yhat2
         1 -0.9621168
     -1
[1,]
                        0.9628803
      1 -1
            0.9529898
                      -0.9539039
      1 -1
            0.9525225
                      -0.9534646
         1 -0.9669982
                        0.9676889
```

Figura 2: Matriz de saídas

A matriz representada na figura 2 mostra os valores de x1 e x2 e o quão proximos os valores yhat1 e yhat2 chegaram deles.

## 3 Questão 4

### 3.1 Taxa de aprendizado

A taxa de aprendizado é um valor que define o quão rápido a rede neural vai aprender, se o valor for muito alto a rede pode não aprender (pode ficar "sambando" entre picos e vales), e se for muito baixo a rede pode demorar muito para aprender (ao andar lentamente de um ponto a outro).

A seguir está alguns exemplos de gráficos que tiveram uma variação na taxa de aprendizado.

#### grafico de convergencia

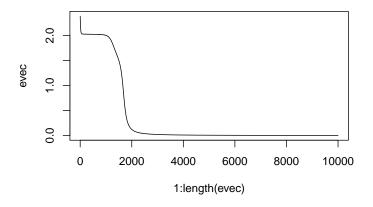


Figura 3: Taxa de aprendizado = 0.01

Na figura 3 temos a taxa de aprendizado igual a 0.01, que é a taxa original dada no algoritmo, podemos ver que a rede aprendeu bem ao chegar a um valor de erro mínimo.

## 

Figura 4: Taxa de aprendizado = 0.07

Na figura 4 temos a taxa de aprendizado igual a 0.07, podemos ver que a rede apresentou ruido em seu gráfico.

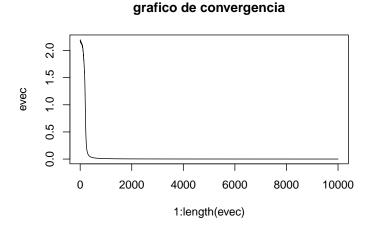


Figura 5: Taxa de aprendizado = 0.04

Na figura 5 temos a taxa de aprendizado igual a 0.04, podemos ver que a rede aprendeu pois chegou a un número próximo de 0, e demorou ainda menos épocas que a rede com taxa de aprendizado igual a 0.01.

#### 3.2 Máximo de épocas

O número de épocas é o número de vezes que a rede neural vai passar por todos os dados de treinamento, ou seja, o número máximo de épocas é o limite de vezes que teremos o laço de repetições que a rede neural faz.

Aumentar o máximo de épocas permite que a MLP tenha mais oportunidades de ajustar seus pesos e melhorar seu desempenho. No entanto, se o máximo de épocas for muito alto, a rede pode acabar sobreajustando os dados, o que resulta em um desempenho inferior. Por outro lado, se o máximo de épocas for muito baixo, a rede pode não ter tempo suficiente para convergir para uma solução adequada.

#### grafico de convergencia

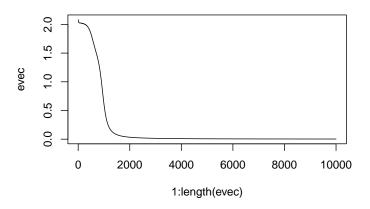


Figura 6: Máximo de épocas = 10000

Na figura 6 temos o máximo de épocas igual a 10000, que foi o valor original apresentado no código. Ademais, podemos ver que a rede aprendeu bem ao chegar a um valor de erro mínimo.

#### grafico de convergencia

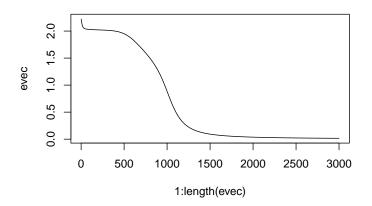


Figura 7: Máximo de épocas = 3000

Na figura 7 temos o máximo de épocas igual a 3000, podemos ver que a rede conseguiu convergir apesar do número de épocas ter diminuido em 7000 em relação a figura 6.

#### grafico de convergencia

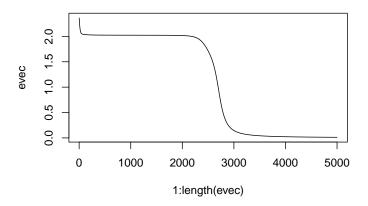


Figura 8: Máximo de épocas = 5000

Na figura 8 temos o máximo de épocas igual a 5000, podemos ver que a rede conseguiu convergir apesar do número de épocas ter diminuido em 5000 em relação a figura 6. Porém, em relação a figura 7 a rede demorou mais para convergir.

#### 3.3 Tolerância ao erro

A tolerância ao erro é uma medida que determina quando o treinamento deve parar com base na diferença entre a saída da rede neural e o valor esperado para cada exemplo de treinamento. Se a diferença for menor que a tolerância ao erro, o treinamento é considerado concluído.

Aumentar a tolerância ao erro permite que o treinamento pare mais cedo, o que pode economizar tempo de computação. No entanto, uma tolerância ao erro muito alta pode resultar em uma rede que não está suficientemente ajustada aos dados de treinamento, levando a um desempenho inferior.

#### grafico de convergencia

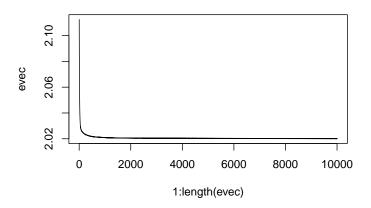


Figura 9: Tolerância ao erro = 0

Na figura 9 temos a tolerância ao erro igual a 0, que foi o valor original apresentado no código.

#### grafico de convergencia

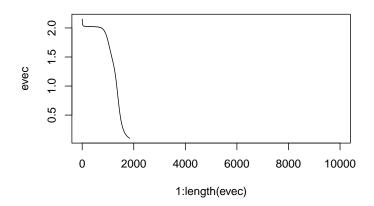


Figura 10: Tolerância ao erro = 0.1

Na figura 10 temos a tolerância ao erro igual a 0.1. O gráfico apresentado por tolerâncias diferentes de 0 são muito parecidos e de certa maneira incompletos como também podemos observar na figura 11 onde a tolerância é de 1.

#### grafico de convergencia

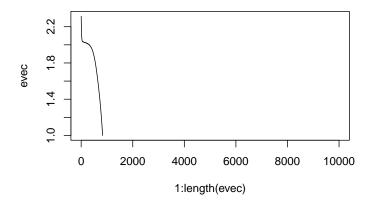


Figura 11: Tolerância ao erro = 1

## 4 Questão 5

#### grafico de convergencia

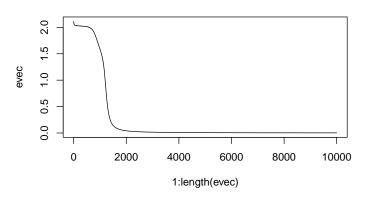


Figura 12: Gráfico da questão 5

#### grafico de convergencia

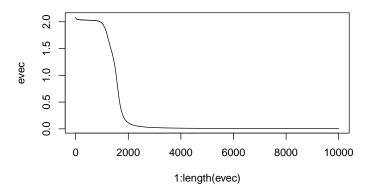


Figura 13: Gráfico da questão 5

Apesar de muito parecidos os gráficos 11 e 12 não são iguais. Mesmo tendo os mesmos valores de entrada, de tolerância e de épocas.

Isso acontece porque a rede neural é inicializada com pesos aleatórios, e isso faz com que a rede neural tenha um comportamento diferente a cada vez que é executada.

Porém, pode acontecer de os gráfico serem iguais mesmo em execuções diferentes. Um exemplo são as figuras 14 e 15 que podemos afirmar que são

iguais as figuras 12 e 13 respectivamente mesmo com pesos aleatórios e em execuções diferentes.

#### grafico de convergencia

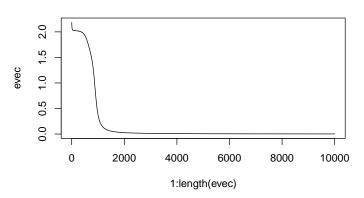


Figura 14: Gráfico da questão 5

#### grafico de convergencia

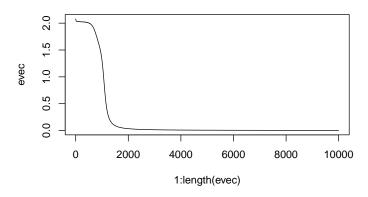


Figura 15: Gráfico da questão 5

# 5 Questão 6

A Perceptron e a Adaline são modelos de redes neurais artificiais mais simples em comparação com a MLP.

O Perceptron é um modelo de rede neural de uma única camada, composto por um único neurônio de saída. Ele é projetado para realizar classifi-

cação binária, onde o objetivo é separar dois conjuntos de dados. Portanto agredito que o Perceptron não é capaz de resolver o problema proposto da mesma maneira.

A Adaline também é um modelo de rede neural de uma única camada. Ela utiliza uma função de ativação linear e usa o algoritmo de descida do gradiente para ajustar os pesos sinápticos. Ela é capaz de lidar com problemas linearmente separáveis. Portanto, acredito que ela também não é capaz de resolver o problema proposto da mesma maneira.