# Engenharia de Características

Gustavo Alves Pacheco\*

#### 11821ECP011

### 1 Introdução

Até o momento, as aplicações de rede neurais utilizavam conjuntos pequenos de entrada. Não apenas isto, como também tal conjunto já representava diretamente a grandeza que servia de entrada. Entretanto, na maioria das aplicações reais, o conjunto de dados bruto deve ser convertido no vetor de características, que alimentará a rede neural [1].

Em ocasiões será necessário converter categorias em estruturas binárias, por exemplo, para que tal valor não afete o resultado das multiplicações. Técnica esta conhecida como One-hot encoding. Nela, as categorias 1, 2 e 3 seriam convertidas em colunas 1 0 0, 0 1 0 e 0 0 1, respectivamente.

Em outras, pode ser necessário que os dados sejam normalizados antes de servirem como entradas da rede neural. Isto ocorre quando as grandezas das variáveis são muito diferentes. Assim, pode-se aplicar a técnica do Zscore (eq. 1), que desloca os dados para a média e faz o desvio padrão ser igual a 1, a do MinMax (eq. 2), na qual os novos valores variam entre 0 e 1, ou outras, como a da equação 3, por exemplo, que faz os dados variarem entre  $y_{min}$  e  $y_{max}$ .

$$z = \frac{x - \text{mean}(x)}{\text{stdev}(x)} \tag{1}$$

$$z = \frac{x - \min(x)}{\max(x) - \min(x)} \tag{2}$$

$$z = \frac{(x - \min(x))(y_{max} - y_{min})}{\max(x) - \min(x)} + y_{min}$$
(3)

Outro aspecto interessante a apontar em aplicações reais é a utilização de conjuntos de treinamento, de validação e de teste, para melhorar a capacidade de generalização da rede neural. Assim, o modelo é treinado utilizando o conjunto de treinamento e avaliado utilizando o conjunto de validação, periodicamente. Enquanto apresentar melhorias na avaliação, o treinamento continua. Quando ocorre a convergência com o conjunto de validação, o conjunto de teste é aplicado na rede.

<sup>\*</sup>gap1512@gmail.com

## 2 Objetivos

- Aprimorar o conhecimento sobre Redes Neurais Artificiais e obter experiência prática na implementação das mesmas.
- Treinar um perceptron com função de ativação logística (sigmóide binária) para classificar sinais de um sonar.

### 3 Materiais e Métodos

Para implementação da rede neural foi utilizada a linguagem de programação Common Lisp, compilando-a com o SBCL (Steel Bank Common Lisp). Como interface de desenvolvimento, foi utilizado o Emacs em Org Mode, configurado com a plataforma SLIME (The Superior Lisp Interaction Mode for Emacs) para melhor comunicação com o SBCL. Foi utilizada uma abordagem bottom-up para o desenvolvimento. O código produzido segue majoritariamente o paradigma funcional, sendo este trabalho como um todo uma obra de programação literária. Parte das funções já foram implementadas em Regra de Hebb, Perceptron e Adaline, Regressão Linear e Multilayer Perceptron.

### 4 Desenvolvimento

O desenvolvimento a seguir utiliza a base de dados da UCI - Machine Learning Repository (sonar.csv). Busca-se identificar se um sinal corresponde à uma mina ou a uma rocha, de acordo com 60 variáveis. Assim, faz-se necessário a implementação de algumas funções para trabalhar com tal arquivo. São elas: read-csv, que deve transformar cada linha do arquivo em uma lista, parse-double, que deve converter uma string para um número de ponto flutuante, shuffle, para embaralhar as listas, split-at-last, para separar as entradas das saídas e percentual-split, para que, dada uma lista, consiga dividi-la de forma percentual.

No momento da leitura do arquivo, deseja-se converter a string para ponto flutuante. Portanto, esta será implementada primeiro.

Para o primeiro elemento do arquivo, temos:

```
(parse-double "0.0200")
```

Assim, a função de leitura do arquivo é implementada:

Tendo o arquivo em formato de lista, é interessante que a mesma seja embaralhada e depois dividida entre conjunto de treinamento, de validação e de teste. Para isto, tem-se que o embaralhamento segue o algoritmo de Fisher-Yates, da seguinte forma:

A divisão da lista em parcelas ocorre da seguinte forma:

Os tamanhos de cada lista dependem da porcentagem da lista inicial. Portanto, em caso de frações, arrendonda-se para baixo, e o último elemento sempre recebe todo o resto (evitando que informações sejam perdidas). No geral, apresenta uma boa aproximação da divisão percentual.

E por último, a função utilitária split-at-last:

Assim, a leitura do arquivo é seguida pela conversão das strings em ponto flutuante, um embaralhamento das linhas e um agrupamento entre os três tipos de conjuntos (treinamento, validação e teste), que ficam salvos nas variáveis a seguir.

```
(defvar *training-set*)
(defvar *validation-set*)
(defvar *test-set*)
(defvar *data* (shuffle (read-csv

→ #p"c:/home/ufu/amaq/feature-engineering/data/sonar.csv")))

(multiple-value-setq (*training-set* *validation-set* *test-set*)
    (percentual-split *data* 0.7 0.15 0.15))
```

Assim, para aplicação da função iterative-retropropagation ao conjunto de teste, é necessário apenas implementar binary-sigmoid e sua derivada, binary-sigmoid^1:

```
(defun binary-sigmoid (x)
(/ (1+ (exp (- x))))
```

```
(defun binary-sigmoid^1 (x)
  (let ((f (binary-sigmoid x)))
    (* f (- 1 f))))
```

O treinamento é então realizado da seguinte forma (devido ao tamanho da lista de pesos, a saída não será mostrada):

Para a etapa de validação, será utilizada a seguinte estratégia: Primeiro a rede é treinada, utilizando a chamada acima. Após a conclusão, será executada a função mlnn-output com cada um dos elementos do conjunto de teste, e a taxa de acerto será calculada. Este processo (treino e avaliação) se repetirá até que a taxa de acerto seja maior que certo valor, ou o número de repetições estoure certo limite.

```
(> best-hit-rate hit-rate-validation))
           (values best-weights best-err best-hit-rate))
        (multiple-value-bind (weights err)
            (iterative-retropropagation (apply #'random-mlnn-list min
                                                max (length (car

    training-inputs))

                                                configs)
                                         training-inputs
                                         training-outputs fn
                                         fn^1 learning-rate
                                         training-cycles
                                         training-tolerance)
          (let ((hit-rate (mlnn-hit-rate weights validation-inputs
                                          validation-outputs fn
                                          → output-fn threshold)))
            (format t "Training #~a Hit Rate: ~a~%" i hit-rate)
            (when (> hit-rate best-hit-rate)
              (setf best-weights weights
                    best-err err
                    best-hit-rate hit-rate)))))))
(defun binary-activation (net threshold)
  (if (>= net threshold) 1 0))
(defun mlnn-hit-rate (mlnn-list inputs outputs activation-fn output-fn

    threshold)

  (let ((hits (mapcar #'(lambda (in out)
                          (if (= (funcall output-fn
                                           (mlnn-output in mlnn-list
                                           → activation-fn)
                                           threshold)
                                 out)
                              1 0))
          inputs outputs)))
  (/ (reduce #'+ hits) (length hits))))
  Assim, a função training-validation-test é definida:
```

```
(defun mlnn-train-validation-test (training-set validation-set test-set fn fn^1 output-fn threshold learning-rate
```

```
training-cycles training-tolerance
validation-cycles
validation-tolerance min max &rest
```

```
(multiple-value-bind (weights err hit-rate)

(apply #'mlnn-train-validation training-set validation-set fn
fn^1 output-fn threshold learning-rate training-cycles
training-tolerance validation-cycles validation-tolerance
min max configs)

(multiple-value-bind (test-inputs test-outputs)
(multiple-split-at-last test-set)
(let ((test-hit-rate (mlnn-hit-rate weights test-inputs

test-outputs fn output-fn threshold)))
(format t "Test Hit Rate: ~a~%" test-hit-rate)
(values weights err hit-rate test-hit-rate)))))
```

Para evitar que este documento fique poluído com as informações de peso, a função abaixo grava os mesmos em um arquivo:

## 5 Conclusão

Finalmente, a chamada da função é:

```
Training #0 Hit Rate: 24/31
Training #1 Hit Rate: 25/31
Training #2 Hit Rate: 25/31
Training #3 Hit Rate: 26/31
Training #4 Hit Rate: 27/31
Training #5 Hit Rate: 25/31
Training #6 Hit Rate: 24/31
Training #7 Hit Rate: 26/31
Training #8 Hit Rate: 26/31
Training #9 Hit Rate: 26/31
Training #9 Hit Rate: 26/31
Test Hit Rate: 27/32
Best Hit Rate On Validation: 0.87
Best Hit Rate On Test: 0.84
```

Alguns detalhes interessantes de se observar são:

- 1. O limiar de ativação foi colocado em 0.5.
- 2. Os pesos iniciais variam de -0.5 a 0.5, aleatoriamente.
- 3. São treinadas 10 redes neurais, e a que se desempenhar melhor na etapa de validação é escolhida.
- 4. A rede neural é composta de 1 camada escondida, com 12 neurônios.
- 5. Várias execuções foram feitas como forma de teste. A taxa de acerto ficou quase sempre bem próxima a 81%, sendo o máximo valor alcançado de 87%.
- 6. Em algumas situações, foi melhor diminuir a tolerância, e o número de ciclos de treinamento, para que a rede não ficasse excessivamente treinada, indo mal no conjunto de teste.
- 7. A rede acima colocada apresentou taxa de acerto de 87% no conjunto de validação e 84% no de teste.

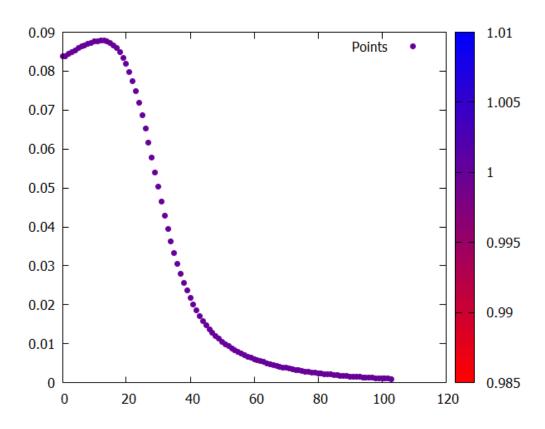


Figure 1: Erro Quadrático Em Tempo De Treinamento

# References

[1] K. Yamanaka. Aprendizagem de máquina (machine learning - ml). Universidade Federal de Uberlândia.