Inteligência Artificial

Professor: Ricardo Fiera

ricardofiera@esucri.com.br

Redes Neurais

Redes Neurais Artificiais são técnicas computacionais que apresentam um modelo matemático inspirado na estrutura neural de organismos inteligentes e que adquirem conhecimento através da experiência;

Redes Neurais

Exemplo: Reconhecimento de um rosto familiar inserido em um ambiente não familiar;

Paradigma de IA que utiliza aprendizagem de máquina;

RNA - Aplicações

Financeira:

- Definição de perfil de crédito;
- Tipos de investimento;

Médica:

- Diagnóstico por imagem;

Outras:

- Agrupamento de dados;
- Filtro de dados;
- Sistemas de detecção;

Redes Neurais Artificiais

Modelo computacional inspirado na biologia cerebral;

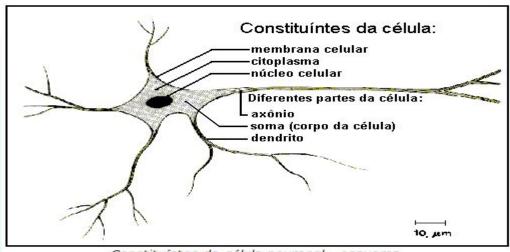
Traçando um comparativo, uma grande rede neural artificial pode ter centenas ou milhares de unidades de processamento; já o cérebro de uma pessoa pode ter muitos bilhões de neurônios.

O sistema nervoso é formado por um conjunto extremamente complexo de células, os neurônios;

Eles têm um papel essencial na determinação do funcionamento e comportamento do corpo humano e do raciocínio;

Os neurônios são formados pelos:

- Dendritos, que são um conjunto de terminais de entrada;
- Corpo central;
- Axônios que são longos terminais de saída.



Constituíntes da célula neuronal - esquema.

 Os neurônios se comunicam através de sinapses;

 Sinapse é a região onde dois neurônios entram em contato;

 Permitindo que os impulsos nervosos são transmitidos entre eles;

 Os impulsos recebidos por um neurônio A, em um determinado momento, são processados;

 Atingindo um dado limiar de ação, o neurônio A dispara, produzindo uma substância neurotransmissora que flui do corpo celular para o axônio;

 Que pode estar conectado a um dendrito de um outro neurônio B;

- Em média, cada neurônio forma entre mil e dez mil sinapses;
- O cérebro humano possui cerca de 100 bilhões neurônios;
- O número de sinapses é da ordem de 100 trilhões;
- Possibilitando a formação de redes muito complexas;

- Inicia a partir dos anos 40, e podemos destacar três das mais importantes publicações:
 - McCulloch e Pitts (1943);
 - Hebb (1949);
 - Rosemblatt (1957);

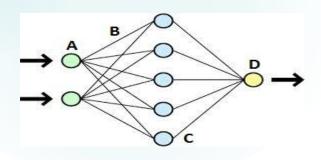
 Dendritos, que são um conjunto de terminais de entrada;

Axônios que são terminais de saída.

 Sinapse: local de contato entre neurônios, onde ocorre a transmissão de impulsos nervosos de uma célula para outra;

 Plasticidade: capacidade de adaptação de um neurônio ao ambiente. Fundamental para as redes neurais; Aprendizado de Máquina;

- Uma rede neural artificial é composta por várias unidades de processamento;
- As unidades fazem operações apenas sobre seus dados locais, que são entradas recebidas pelas suas conexões;



A – Camada de Entrada;

B - Conexões;

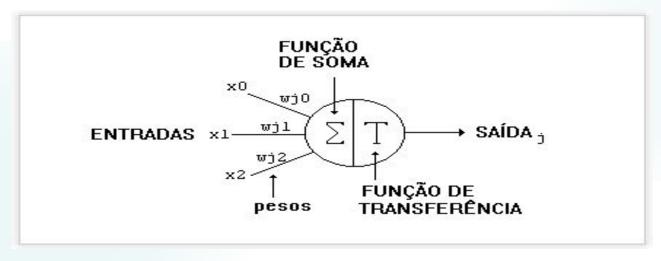
C – Camada Intermediária;

D – Camada de saída;

- Usualmente as camadas são classificadas em três grupos:
 - Camada de Entrada: onde os padrões são apresentados à rede;
 - Camadas Intermediárias ou Escondidas: onde é feita a maior parte do processamento;
 - Camada de Saída: onde o resultado final é concluído e apresentado;

 Essas unidades, geralmente são conectadas por canais de comunicação que estão associados a determinado peso;

 O comportamento inteligente de uma Rede Neural Artificial vem das interações entre as unidades de processamento da rede;



Modelo de neurônio artificial proposto por McCulloch e Pitts.

- Modelo formado por um vetor de entradas e as sinapses são representadas por pesos numéricos,
- A soma ponderada das entradas é submetida à uma função de transferência, ou função de ativação, que determina se a soma é maior que um valor numérico (o limiar do neurônio);

 Caso seja maior que o limiar, o neurônio é ativado (valor 1) caso contrário, é desativado (valor 0).

 Tudo o que o neurônio faz é responder se a soma recebida é maior que um valor numérico.

 Com este modelo é possível representar operações Booleanas importantes;

Exemplo:

- \square sinais de entrada $X_1, X_2, ..., X_p$ (0 ou 1)
- pesos W_1 , W_2 , ..., W_p , valores reais.
- limitador t;
- Neste modelo, o nível de atividade a é dado por:

$$a = W_1 X_1 + W_2 X_2 + ... + W_p X_p$$

- A saída y é dada por:
 - y = 1, se a ≥ t ou
 - y = 0, se a < t.

Regra de aprendizado de Hebb;

 Se dois neurônios em cada lado de uma sinapse (conexão) são ativados simultaneamente (de forma síncrona), então o peso daquela sinapse deve ser aumentado;

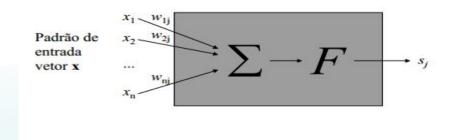
Perceptron;

 Perceptron é um tipo de rede neural criada em 1957 por Frank Rosemblatt;

Possui algoritmo de aprendizado;

Perceptron;

MODELO DO NEURÔNIO



- 1 Inicia os pesos sinápticos com valores randômicos e pequenos ou iguais a zero;
- 2 Aplica um padrão com seu respectivo valor desejado de saída e verifica o valor de saída da rede;
- 3 Calcula o erro de saída;
- 4 Se erro diferente de zero, atualiza os pesos e volta ao passo 2;

Perceptron;

ALGORITMO DE APRENDIZADO

IMPORTANTE

- não ocorre variação no peso se a saída estiver correta;
- caso contrario, cada peso é incrementado de η quando a saída é menor que o target e decrementado de η quando a saída é maior que o target.

Computação Evolutiva;

 Busca por soluções para um determinado problema;

 Assim podemos adotar a biologia evolutiva como fonte de inspiração para o desenvolvimento da computação evolutiva;

Computação Evolutiva;

 Sendo assim, um algoritmo evolutivo pode ser definido como um procedimento iterativo de busca (otimização) inspirado nos mecanismos evolutivos biológicos;

Teoria da Evolução Natural e Genética;

- Baseado na teoria da evolução, é possível propor um algoritmo evolutivo básico ou padrão com as seguintes características:
- Uma população de candidatos a solução (denominados indivíduos ou cromossomos) que reproduz com herança genética: cada indivíduo corresponde a uma estrutura de dados que representa ou codifica um ponto em um espaço de busca.

Teoria da Evolução Natural e Genética;

Estes indivíduos devem se reproduzir (de forma sexuada ou asexuada), gerando filhos que herdam algumas das características de seu(s) pai(s).

Teoria da Evolução Natural e Genética;

- Baseado na teoria da evolução, é possível propor um algoritmo com as seguintes características:
 - Uma população de candidatos a solução (denominados indivíduos ou cromossomos) que reproduz com herança genética: cada indivíduo corresponde a uma estrutura de dados que representa ou codifica um ponto em um espaço de busca.

Algoritmos Genéticos (A.G);

São técnicas de busca e otimização;

 É a metáfora da teoria da evolução das espécies iniciada pelo Fisiologista e Naturalista inglês Charles Darwin;

Algoritmos Genéticos (A.G);

 Desenvolvido por John Holland (1975) e seus alunos;

Popularizado por David Goldberg (1989).

Algoritmos Genéticos;

- Otimização:
 - É a busca da melhor solução para um dado problema;
 - Consiste em tentar vários soluções e usar a informação obtida para conseguir soluções cada vez melhores.

Algoritmos Genéticos;

- Exemplo de otimização:
 - Telespectador através de ajuste na antena da televisão otimiza a imagem buscando várias soluções até alcançar uma boa imagem.

Algoritmos Genéticos;

- As técnicas de otimização, geralmente, apresentam:
 - Espaço de busca: onde estão todas as possíveis soluções do problema;
 - Função objetivo: utilizada para avaliar as soluções produzidas, associando a cada uma delas uma nota.

12 – A.G. - Características; 38

 É um algoritmo com origem em eventos aleatórios;

 Trabalha com uma população soluções simultaneamente;

A.G. – Conceitos Básicos;

- AG manipula uma população de indivíduos;
- Indivíduos são possíveis soluções do problema;
- Os indivíduos são combinados (crossover) uns com os outros, produzindo filhos que podem sofrer ou não mutação;

A.G. – Conceitos Básicos;

 As populações evoluem através de sucessivas gerações até encontrar a solução ótima;

A.G. – Aplicações;

- Em problemas difíceis de otimização, quando não existe nenhuma outra técnica específica para resolver o problema;
- Otimização de funções numéricas em geral;

A.G. – Aplicações;

- Otimização combinatória;
 - Problema do caixeiro viajante;
 - Problema de transporte, alocação;
 - Problemas de conexão (árvore, emparelhamento, caminhos);
- Alocação de tarefas;
- Configuração de sistemas complexos;
- Seleção de Rotas;

A.G. – Aplicações;

- Seleção de Rotas;
- Problemas cuja solução seja um estado final e não um caminho;
- Se uma técnica tradicional puder ser empregada, normalmente acha melhor solução mais rápido;
- Técnicas tradicionais têm natureza serial;
- Algoritmos Genéticos têm natureza paralela;

A.G. – Funcionamento;

- Gerar população inicial;
- Descartar uma parte dos indivíduos menos aptos;
- 3. Aplicar operadores de reprodução;
- 4. Aplicar operadores de mutação;
- 5. Se o critério de parada for satisfeito, encerrar. Se não, voltar ao passo 2.

A.G. – Elementos Básicos;

- Cromossomo
 - Estrutura de dados que representa uma possível solução para o problema;
 - Os parâmetros do problema de otimização são representados por cadeias de valores;
 - Exemplos:
 - Vetores de reais, (2.345, 4.3454, 5.1, 3.4);
 - Cadeias de bits, (111011011);
 - Vetores de inteiros, (1,4,2,5,2,8);
 - ou outra estrutura de dados;

A.G. – Elementos Básicos;

- Aptidão
 - Nota associada ao indivíduo que avalia quão boa é a solução por ele representada;
- Aptidão pode ser:
 - o Igual a função objetivo;
 - Resultado do escalonamento da função Objetivo;
 - Baseado no ranking do indivíduo da População;

A.G. – Exemplo;

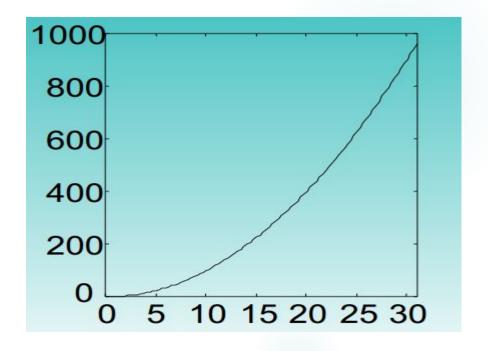
 Problema: Use um AG para encontrar o ponto máximo da função:

$$f(x) = x^2$$

- com f(x) sujeita às seguintes restrições:
 - \circ 0 <= x <= 31;
 - X é inteiro;

A.G. – Exemplo;

$$f(x) = x^2$$



A.G. – Exemplo;

- Cromossomos binários com 5 bits:
 - \circ 0 = 00000;
 - o 31 = 11111;
- Aptidão:
 - Por simplicidade, a aptidão será a própria função objetivo;
 - Exemplo:
 - \blacksquare aptidão(00011) = f(3) = 9;