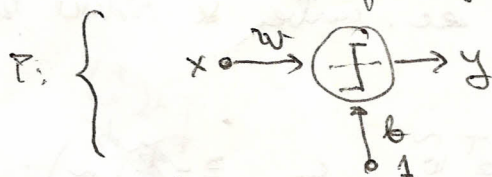


I. Fie mulțimea de antrenare  $T = \{(-4, -1), (-2, -1), (-1, +1), (+1, +1)\}$  (peredile sunt de forma  $(x, d)$  cu  $d \in \{-1, +1\}$  etichetele clasei  $C_1$  și  $C_2$ ). Se consideră perceptronul  $P$ :



a) Poate perceptronul  $P$ , cu regula de învățare a lui Rosenblatt, să separe, fără erori, mulțimea de antrenare  $T$ ? Justificați răspunsul.

b) Scrieți ecuația curbei de separare implementată de  $P$ . La ce se reduce această curbă?

c) 1) Scrieți funcția  $J(w, b)$  a antrenării perceptronului  $P$ .

2) Scrieți mulțimea  $\mathcal{R} = \{(w, b) \in \mathbb{R}^2 / \text{perceptronul } P \text{ separe fără erori mulțimea } T\}$ .

3) Reprezentați grafic, în planul  $wOb$ , mulțimea  $\mathcal{R}$ .

d) Tratați ca regulă  $\alpha$ -LMS, varianta "off-line", se obține aplicând metoda gradientului funcției  $J(\underline{w}) = \frac{1}{2} \sum_i \frac{(d_i - y_i)^2}{\|\underline{x}_i\|^2}$ .

T: 10

[   Timp de lucru 1:30 h   ]

10f

1

a) Da, caci multimea este liniar separabila, iar perceptronul Rosenblatt poate separa fara eroare astfel de multimii.

1 --- b) Ec. urbei este  $w x + b = 0$ ,  $w \neq 0$ . (o familie de drepte).

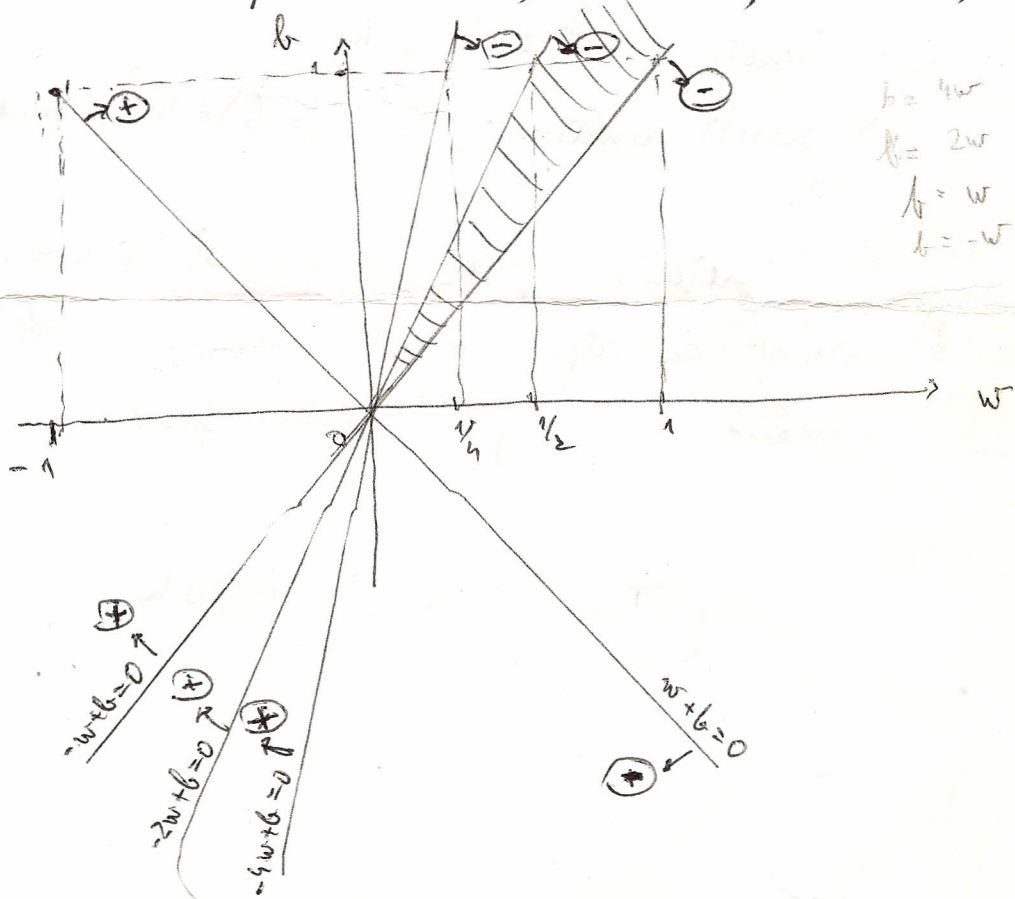
1 --- c) pt. un  $(w_0, b_0)$  fixat ec. urbei se reduce la dreapta  $x = -\frac{b_0}{w_0}$ ,  $w_0 \neq 0$ .

1 --- c) 1)  $J(w, b) = - \sum_{\underline{x} \in Z(\underline{\tilde{w}})} \underline{x}^T \underline{\tilde{w}}$  cu  $\underline{\tilde{w}} = \begin{pmatrix} w \\ b \end{pmatrix}$

$Z(\underline{\tilde{w}}) \equiv$  multimea vectorilor misclasati de dreapta  $(w, b)$ , adica pt. care  $\underline{x}^T \underline{\tilde{w}} \leq 0$ .

1 --- 2)  $\mathcal{R} = \{ (w, b) \in \mathbb{R}^2 \mid -4w + b < 0, -2w + b < 0, -w + b > 0, w + b > 0 \}$ .

1 --- 3)



1 --- d) metoda gradientului  $\underline{w}^{(k+1)} = \underline{w}^{(k)} - \rho \nabla J(\underline{w})$

1 ---  $\nabla J(\underline{w}) = \frac{1}{2} \sum_i \frac{2}{\|\underline{x}_i\|^2} (d_i - y_i) \underline{x}_i$  cu  $y_i = \underline{x}_i^T \underline{w}$

1 --- Regula  $\Delta$ -LMS (Widrow-Hoff)  $\underline{w}^{(k+1)} = \underline{w}^{(k)} + \rho \sum_i (d_i - y_i) \frac{\underline{x}_i}{\|\underline{x}_i\|^2}$   
var. "off-line"

T: 10