

Redes Neuronales - TP2

Ej 1

Implemente un perceptr3n simple que aprenda la funci3n l3gica AND y la funci3n l3gica OR, de 2 y de 4 entradas. Muestre la evoluci3n del error durante el entrenamiento. Para el caso de 2 dimensiones, grafique la recta discriminadora y todos los vectores de entrada de la red.

Las tablas de verdad de las funciones l3gicas para 2 variables son:

AND

A	B	Y
1	1	1
0	1	0
1	0	0
0	0	0

OR

A	B	Y
1	1	1
0	1	1
1	0	1
0	0	0

Primero voy a hacerlo para los sets de 2 variables, y luego para 4 variables. Supongo que la clase 0 es -1 y la 1 es 1.

Para encontrar la f3rmula de la recta que hace de frontera de decisi3n se puede partir de la expresi3n de la sumatoria de los X con sus respectivos pesos y el bias, y suponer que $Y = 0$, lo que significa que est3s parado sobre la frontera, tu muestra no es ni de una clase ni de la otra.

$$X1 \cdot w1 + X2 \cdot w2 + b = 0$$

Y si suponemos que $X1$ es nuestra abscisa que vamos a barrer y $X2$ es la ordenda la recta toma la forma de:

$$X2 = \frac{w1 \cdot X1 + b}{-w2}$$

Y entonces $m = -w1/w2$ y $b = -b/w2$

```
In [1]: import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
```

```
In [2]: A = np.array([-1,1,-1,1])
B = np.array([-1,-1,1,1])
Y1 = np.array([-1,-1,-1,1])
Y2 = np.array([-1,1,1,1])
```

```
# Convertir a matriz de columnas (A|B|Y)
```

```
datos_AND = np.column_stack((A, B, Y1))
```

```
datos_OR = np.column_stack((A, B, Y2))
```

```
print(datos_AND)
```

```
print(datos_OR)
```

```
[[ -1 -1 -1]
```

```
 [ 1 -1 -1]
```

```
[-1  1 -1]
```

```
 [ 1  1  1]]
```

```
[[ -1 -1 -1]
```

```
 [ 1 -1  1]
```

```
[-1  1  1]
```

```
 [ 1  1  1]]
```

```
In [3]: class perceptron_simple:
    def __init__(self):
        self.pesos = None
        self.lr = None
        self.convergencia = False

    def predict(self, x):
        # x ya debe incluir el bias
        return 1 if np.dot(self.pesos, x) >= 0 else -1 # función signo para predecir

    def calcular_error(self, X, y):
        """calcula el error de clasificación en base a los pesos que tiene guardados, el X e Y. """
        error = 0
        for xi, target in zip(X, y):
            xi_con_bias = np.insert(xi, 0, 1) # agrega el 1 para la entrada de bias
            prediccion = self.predict(xi_con_bias) # hace la predicción con los pesos actuales
            if prediccion != target:
                error += 1
        return error

    def train(self, X, y, epochs=100, lr=0.01):
        """
        X: matriz de entradas (sin bias)
        y: vector de salidas esperadas
        epochs: cantidad de iteraciones sobre el dataset
        lr: learning rate
        """
        self.lr = lr
        self.pesos = np.zeros(X.shape[1] + 1) # tantos pesos como columnas en X más el bias
        error_por_cambio = [] # vamos guardando el error por cada cambio de peso

        # inicializo los pesos en valores aleatorios entre -1 y 1.
        self.pesos = np.random.rand(X.shape[1] + 1)*2 -1 # tenemos valores de 0 a 2 y le resto 1 para tener negativos y positivos

        for _ in range(epochs):
            for xi, target in zip(X, y):
                xi_con_bias = np.insert(xi, 0, 1) # agrega el 1 para la entrada de bias
                prediccion = self.predict(xi_con_bias) # hace la predicción con los pesos actuales
                error = target - prediccion # calcula el error como la diferencia entre el valor esperado y el predicho
                self.pesos += self.lr * error * xi_con_bias
```

```
        error_luego_de_cambio = self.calcular_error(X,y)
        error_por_cambio.append(error_luego_de_cambio) # guardo el error cada vez que cambia un peso
        if error_luego_de_cambio < 0.01: # condición de corte: si no hay error, convergió
            break
    if error_luego_de_cambio < 0.01: # condición de corte: si no hay error, convergió
        self.convergencia = True
        break
    if self.convergencia == True:
        return error_por_cambio
    else:
        return 0
```

abajo pongo una función que calcula los parámetros de la recta como se describió antes.

```
In [4]: def calcular_recta_con_pesos(pesos):
        m = -pesos[1]/pesos[2]
        b = -pesos[0]/pesos[2]
        ejeX = np.array([-2, 2])
        ejeY = m * ejeX + b
        return m, b, ejeX, ejeY
```

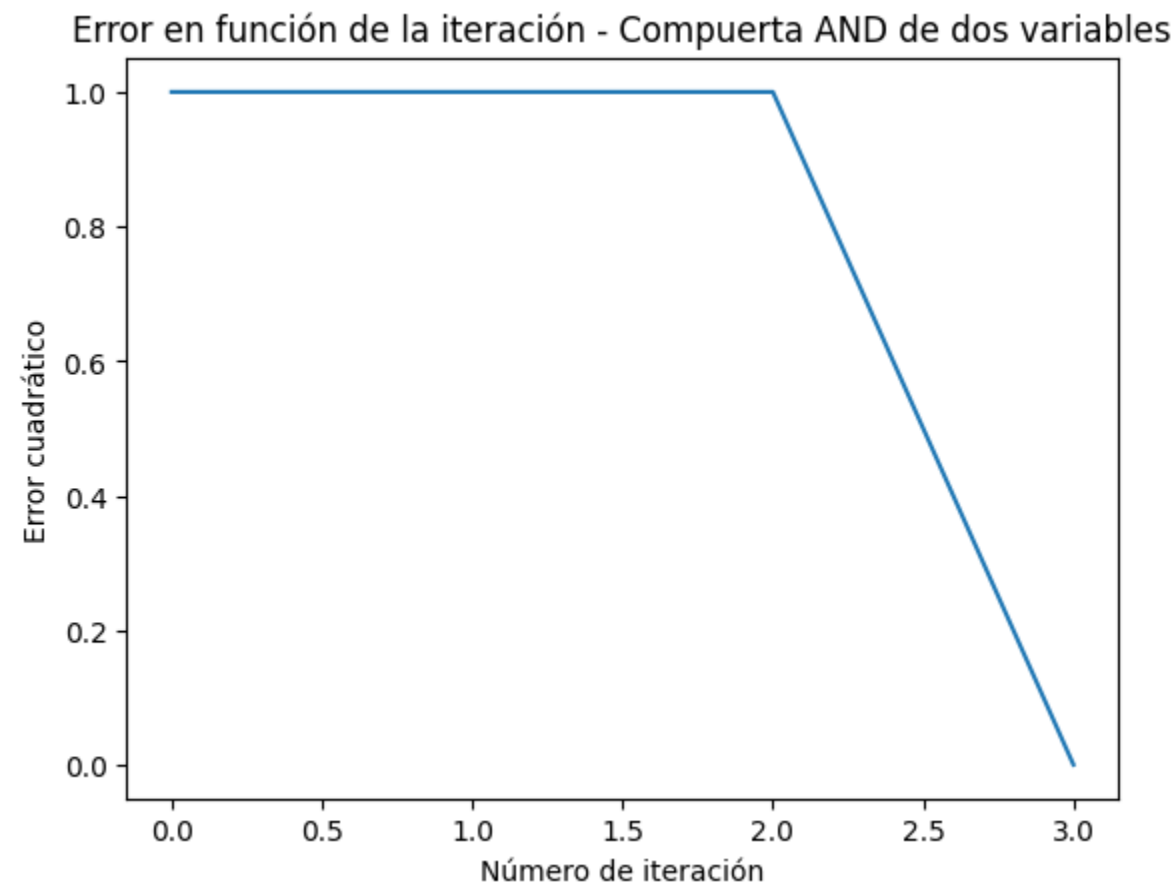
Esto primero es para la compuerta AND.

```
In [5]: perceptron = perceptron_simple() # se puede reutilizar porque pisa los parámetros que aprendió por nuevos
```

```
In [6]: X = datos_AND[:, :2] # Entradas (A, B)
        Y = datos_AND[:, 2] # Salidas (Y1)

        error_por_cambio = perceptron.train(X, Y, epochs=10, lr=0.1) # esto devuelve la lista de pesos calculados cada vez que hace un cambio.
        #

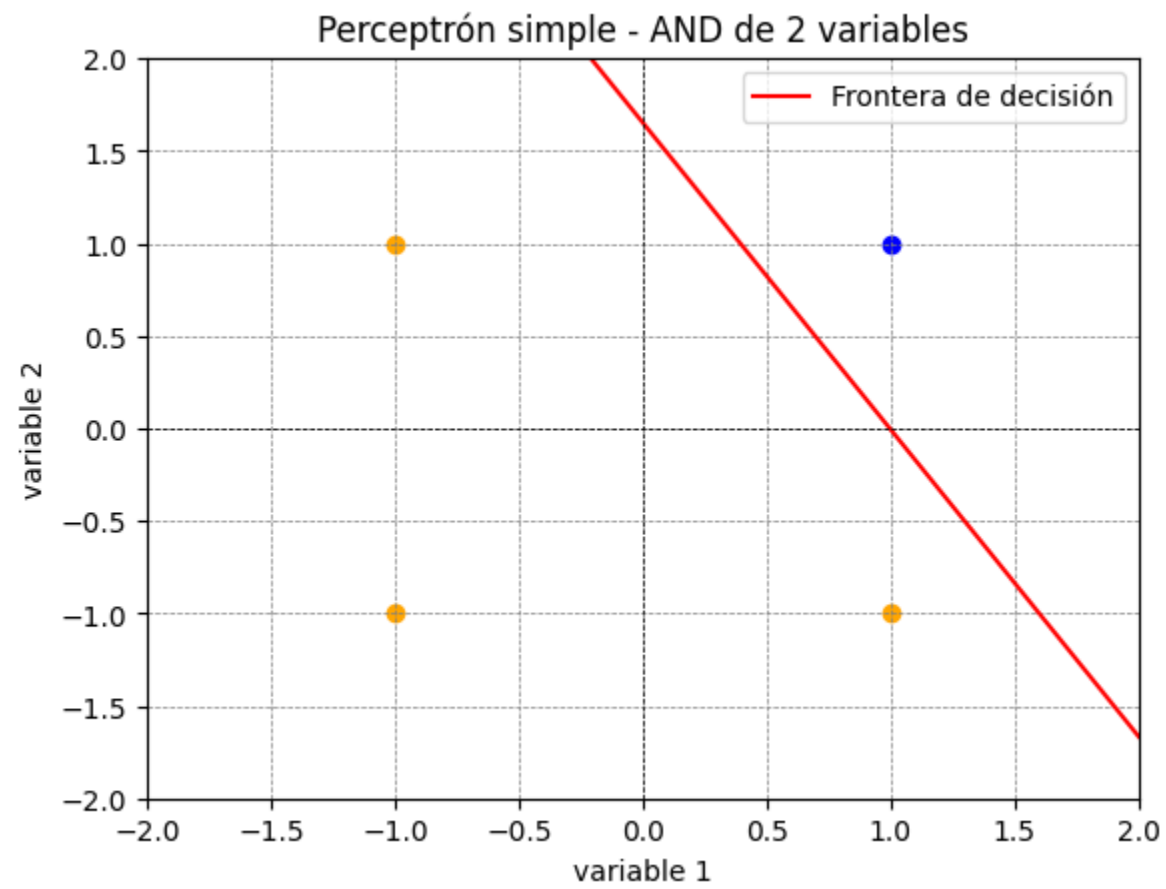
        plt.figure()
        plt.plot(error_por_cambio)
        plt.title("Error en función de la iteración - Compuerta AND de dos variables")
        plt.xlabel('Número de iteración')
        plt.ylabel('Error cuadrático')
        plt.show()
```



```
In [7]: def graficar_clase_y_frontera(X,Y,pesos,titulo):
_, _, ejeX, ejeY = calcular_recta_con_pesos(pesos)

plt.figure()
plt.plot(ejeX, ejeY, '-r', label='Frontera de decisión')
# tambien grafico las muestras X con el color dado por Y
for i in range(len(X)): # acá itera por todas las filas de la matriz de datos, osea por todas las muestras
    if Y[i] == 1:
        plt.scatter(X[i,0], X[i,1], color='blue') # si es de una categoria usamos un color, sino otro
    else:
        plt.scatter(X[i,0], X[i,1], color='orange')
plt.xlim(-2,2)
plt.ylim(-2,2)
plt.axhline(0, color='black',linewidth=0.5, ls='--')
plt.axvline(0, color='black',linewidth=0.5, ls='--')
plt.grid(color = 'gray', linestyle = '--', linewidth = 0.5)
plt.title(titulo)
plt.xlabel('variable 1')
plt.ylabel('variable 2')
plt.legend()
plt.show()
```

```
In [8]: graficar_clase_y_frontera(X, Y, perceptron.pesos,'Perceptrón simple - AND de 2 variables')
```



Ahora lo mismo para la OR.

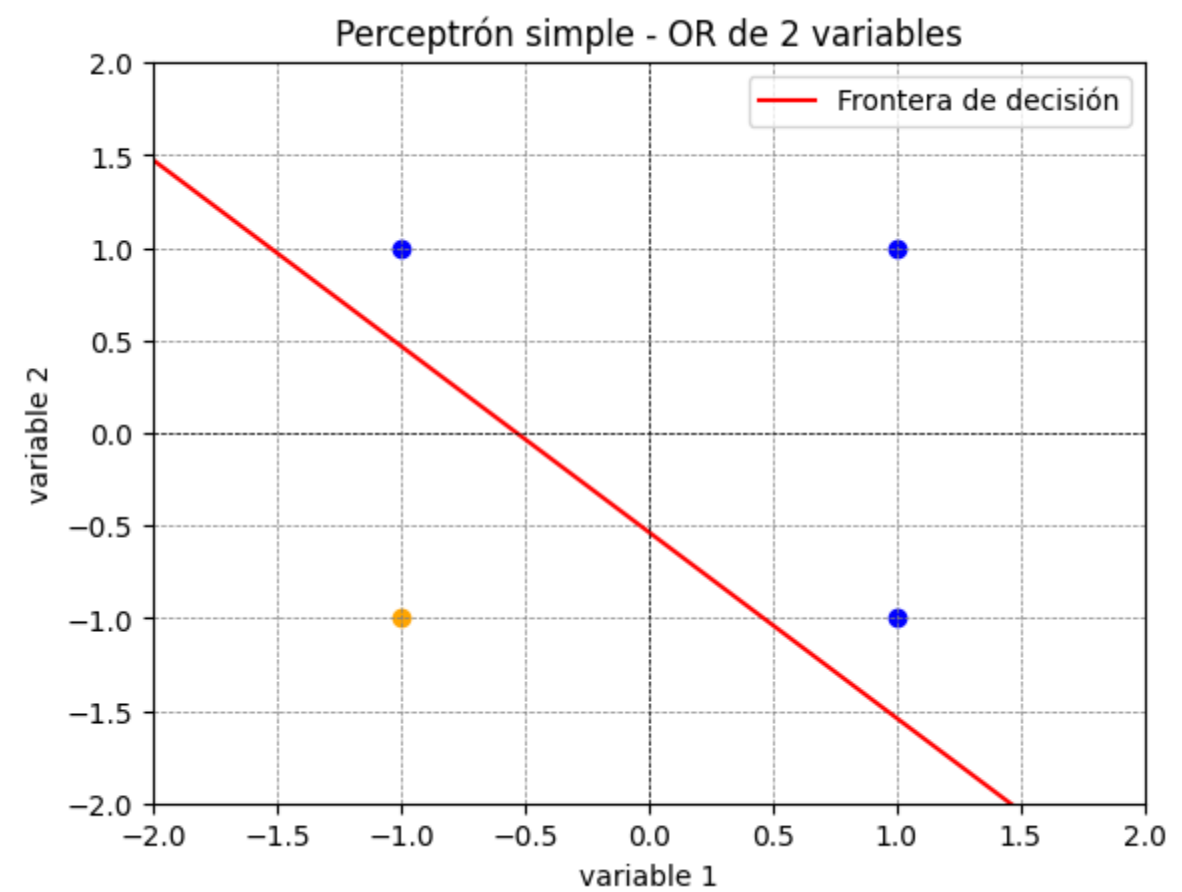
```
In [9]: X = datos_OR[:, :2] # Entradas (A, B)
Y = datos_OR[:, 2] # Salidas (Y1)

error_por_cambio = perceptron.train(X, Y, epochs=10, lr=0.1) # esto devuelve la lista de pesos calculados cada vez que hace un cambio.
#

plt.figure()
plt.plot(error_por_cambio)
plt.title("Error en función de la iteración - Compuerta OR de dos variables")
plt.xlabel('Número de iteración')
plt.ylabel('Error cuadrático')
plt.show()
```



```
In [10]: graficar_clase_y_frontera(X, Y, perceptron.pesos, 'Perceptrón simple - OR de 2 variables')
```



Ahora armo las tablas para las de 4 variables, que es algo tedioso pero más tedioso sería codear algo que los genere.

```
In [11]: A = np.array([-1,1,-1,1,-1,1,-1,1,-1,1,-1,1,-1,1])
B = np.array([-1,-1,1,1,-1,-1,1,1,-1,-1,1,1,-1,-1,1,1])
C = np.array([-1,-1,-1,-1,1,1,1,1,-1,-1,-1,-1,1,1,1,1])
D = np.array([-1,-1,-1,-1,-1,-1,-1,-1,1,1,1,1,1,1,1,1])

Y1 = np.where(np.logical_and.reduce([A == 1, B == 1, C == 1, D == 1]), 1, -1)

Y2 = np.where(np.logical_or.reduce([A == 1, B == 1, C == 1, D == 1]), 1, -1)

# Convertir a matriz de columnas (A/B/C/D/Y)

datos_AND = np.column_stack((A, B, C, D, Y1))

datos_OR = np.column_stack((A, B, C, D, Y2))

print(datos_AND)

print(datos_OR)
```

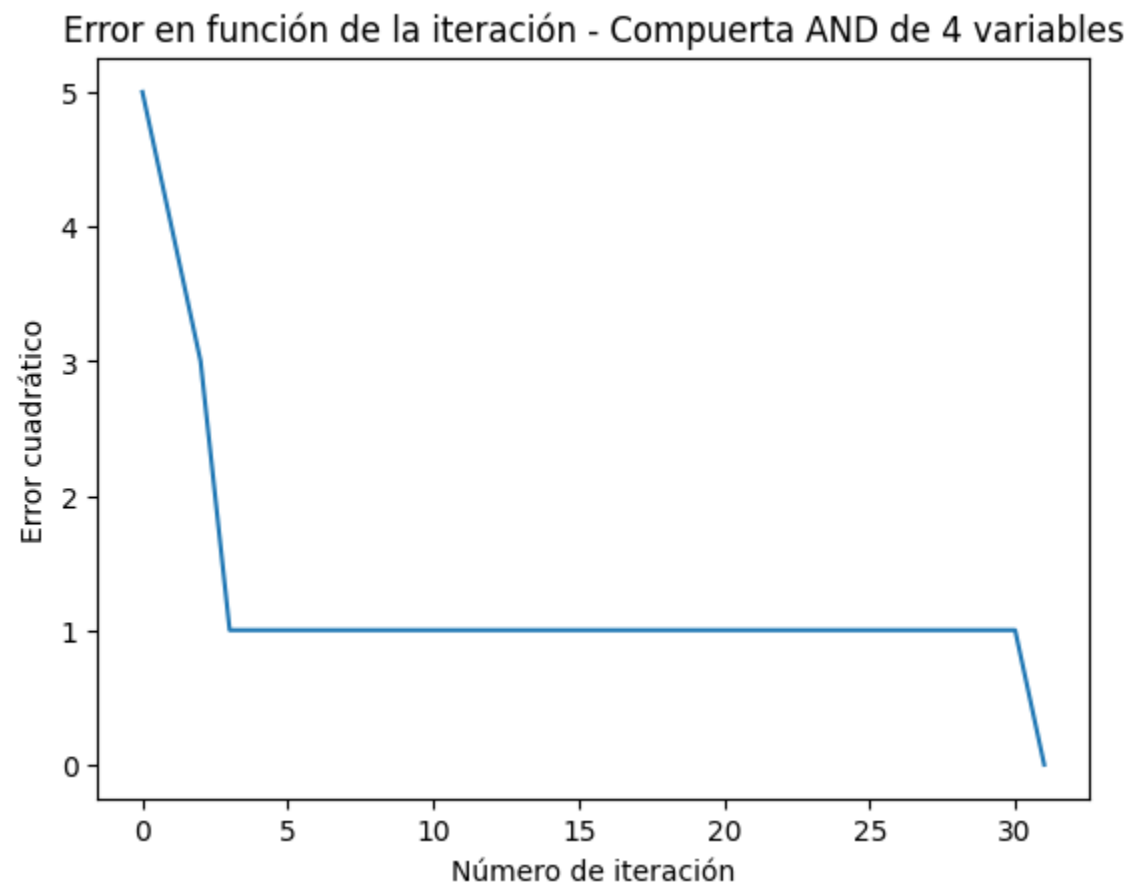
```
[[-1 -1 -1 -1 -1]
 [ 1 -1 -1 -1 -1]
 [-1  1 -1 -1 -1]
 [ 1  1 -1 -1 -1]
 [-1 -1  1 -1 -1]
 [ 1 -1  1 -1 -1]
 [-1  1  1 -1 -1]
 [ 1  1  1 -1 -1]
 [-1 -1 -1  1 -1]
 [ 1 -1 -1  1 -1]
 [-1  1 -1  1 -1]
 [ 1  1 -1  1 -1]
 [-1 -1  1  1 -1]
 [ 1 -1  1  1 -1]
 [-1  1  1  1 -1]
 [ 1  1  1  1  1]]
[[-1 -1 -1 -1 -1]
 [ 1 -1 -1 -1  1]
 [-1  1 -1 -1  1]
 [ 1  1 -1 -1  1]
 [-1 -1  1 -1  1]
 [ 1 -1  1 -1  1]
 [-1  1  1 -1  1]
 [ 1  1  1 -1  1]
 [-1 -1 -1  1  1]
 [ 1 -1 -1  1  1]
 [-1  1 -1  1  1]
 [ 1  1 -1  1  1]
 [-1 -1  1  1  1]
 [ 1 -1  1  1  1]
 [-1  1  1  1  1]
 [ 1  1  1  1  1]]
```

```
In [12]: X = datos_AND[:, :4] # Entradas (A, B,C,D)
Y = datos_AND[:, 4] # Salidas (Y1)

error_por_cambio = perceptron.train(X, Y, epochs=10, lr=0.1) # esto devuelve la lista de pesos calculados cada vez que hace un cambio.
#

plt.figure()
plt.plot(error_por_cambio)
```

```
plt.title("Error en función de la iteración - Compuerta AND de 4 variables")
plt.xlabel('Número de iteración')
plt.ylabel('Error cuadrático')
plt.show()
```



```
In [13]: X = datos_OR[:, :4] # Entradas (A, B,C,D)
Y = datos_OR[:, 4] # Salidas (Y2)

error_por_cambio = perceptron.train(X, Y, epochs=10, lr=0.1) # esto devuelve la lista de pesos calculados cada vez que hace un cambio.
#

plt.figure()
plt.plot(error_por_cambio)
plt.title("Error en función de la iteración - Compuerta OR de 4 variables")
plt.xlabel('Número de iteración')
plt.ylabel('Error cuadrático')
plt.show()
```