

多层神经网络案例实践

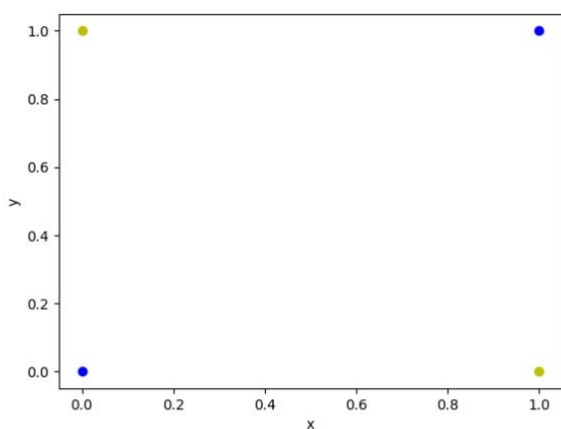
目录

- ◆ 异或问题
- ◆ 多层感知器求解

异或问题

异或问题

◆ 多层感知器可以解决单层感知器无法解决的异或问题



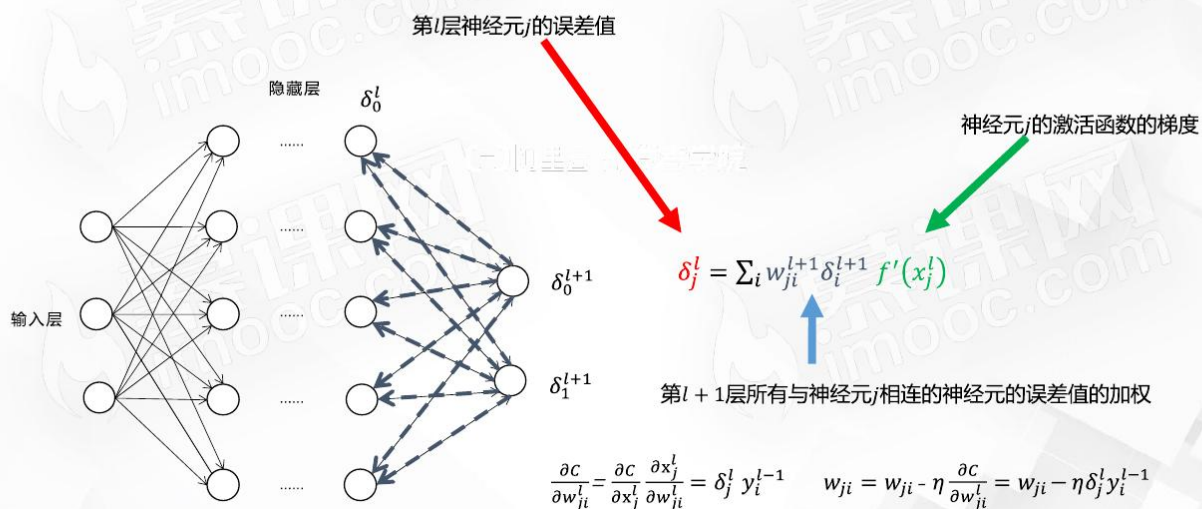
```
# 输入数据X, 各维度表示偏置, x坐标, y坐标
X = np.array([[1,0,0],
              [1,0,1],
              [1,1,0],
              [1,1,1]])

# 标签Y
Y = np.array([0,1,1,0])

# 2层感知器
V = (np.random.random((3,4)) - 0.5)*2 # 第一个网络层参数
矩阵, 初始化输入层权值,取值范围-1到1
W = (np.random.random((4,1))-0.5)* 2 # 第二个网络层参数
矩阵, 初始化输出层权值,取值范围-1到1
```

误差反向传播算法原理

◆ 基于反向传播算法的参数更新



多层感知器求解

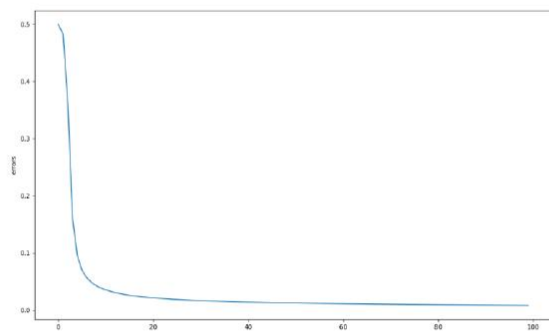
基于Python求解多层感知器算法

◆ 代码实现与结果示意

```
# 更新权值 (2个权值矩阵, V和W)
def update():
    global X, Y, W, V, lr
    L1 = sigmoid(np.dot(X, V)) # 隐藏层输出 (4*3) * (3*4) = (4, 4)
    L2 = sigmoid(np.dot(L1, W)) # 输出层输出 (4, 4) * (4*1) = (4, 1)
    L2_delta = (Y.T - L2) * dsigmoid(L2) # 输出层的Delta
    L1_delta = L2_delta.dot(W.T) * dsigmoid(L1) # 输出层的前一层的Delta

    W_C = lr * L1.T.dot(L2_delta)
    V_C = lr * X.T.dot(L1_delta)
    W = W + W_C
    V = V + V_C

errors = [] # 记录误差
for i in range(10000):
    update() # 更新权值
    if i % 1000 == 0: # 输出误差
        L1 = sigmoid(np.dot(X, V))
        L2 = sigmoid(np.dot(L1, W))
        errors.append(np.mean(np.abs(Y.T - L2)))
        print('Error:', np.mean(np.abs(Y.T - L2)))
```



```
[[0.01102541]
 [0.98857222]
 [0.9937592 ]
 [0.00890389]]
0
1
1
0
```

下次预告：时序神经网络