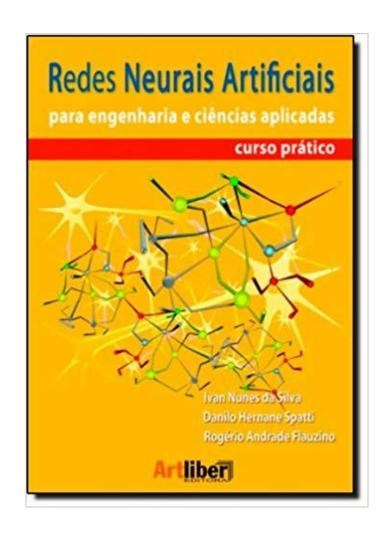
# REDES MEURAIS ARTIFICIAIS

## AULA 1 - INTRODUÇÃO ÀS REDES NEURAIS ARTIFICIAIS

Prof. Rodrigo Palácios rodrigopalacios@utfpr.edu.br



# REFERÊNCIA DO WATERIAL DAS AULAS DE RNA



## Definição:

- São modelos computacionais inspirados nos mecanismos de aprendizagem do cérebro humano.
- São modelos computacionais que tentam emular a forma com que o cérebro resolve problemas.
- O processamento de informações no cérebro humano é altamente complexo, não-linear e paralelo.
  - O cérebro é constituído por aproximadamente 100 bilhões de neurônios.
  - Cada neurônio é interligado em média com outros 6.000 neurônios (60 trilhões de sinapses).
  - Número de neurônios equivale à quantidade de estrelas da via Láctea.
  - É um dos sistemas mais complexos que é atualmente conhecido pelo ser humano.

## Características das RNA's

#### Adaptação por Experiência

 Parâmetros internos da rede são ajustados a partir da apresentação sucessiva de exemplos (amostras e medidas).

#### Capacidade de Aprendizado

 Aplicação de método de treinamento possibilita a rede extrair o relacionamento existente entre variáveis que compõem a aplicação.

#### Habilidade de Generalização

 Após o processo de treinamento, a rede é capaz de generalizar o conhecimento adquirido, possibilitando a estimação de soluções que eram até então desconhecidas

#### Organização de Dados

 Baseada em características marcantes de um conjunto de dados a respeito do processo, a rede é capaz de realizar sua organização interna para agrupamento de amostras que são similares/comuns.

## Características das RNA's

#### Tolerância a Falhas

 Devido ao elevado nível de interconexões entre neurônios artificiais, a rede torna-se um sistema tolerante a falhas quando parte de sua estrutura interna for sensivelmente corrompida.

#### Armazenamento Distribuído

 O conhecimento dentro da rede é realizado de forma distribuída entre as sinapses dos neurônios artificiais, permitindo-se então robustez frente a eventuais neurônios que se tornaram inoperantes.

#### Facilidade de Prototipagem

- A implementação da maioria das arquiteturas neurais pode ser facilmente prototipadas em hardware ou em software
- Após o processo de treinamento, os seus resultados são normalmente obtidos por algumas operações matemáticas elementares.

## Aplicações das RNA's

#### Aproximador de Funções

- Mapeiam o relacionamento entre variáveis de um sistema a partir de um conjunto conhecido de seus valores representativos. Envolvem normalmente o mapeamento de processos cuja modelagem por técnicas convencionais são de difícil obtenção. Necessitam de domínio específico para variáveis de entrada.
- Exemplo de aplicações: resolução de diversos tipos de problemas (em diferentes áreas do conhecimento).

#### Controle de Processos

- Consistem em identificar ações de controle que permitam o alcance dos requisitos de qualidade, de eficiência e de segurança do processo.
- Exemplo de aplicações: controles empregados em robótica, aeronaves, elevadores, eletrodomésticos, satélites, etc.

## Aplicações das RNA's

#### Classificação de Padrões

- O objetivo desta aplicação consiste de associar um padrão de entrada (amostra) para uma das classes previamente definidas. O problema a ser tratado possui um conjunto discreto e conhecido das possíveis saídas desejadas.
- Exemplos de aplicações: reconhecimento de imagens, voz, escrita, etc.

#### Agrupamento de Dados (Clusterização)

- O alvo aqui consiste da identificação e detecção de similaridades e particularidades entre as diversas amostras do processo, objetivando-se agrupamento dos mesmos.
- Exemplos de aplicações: identificação automática de classes (como em problemas de diagnóstico médico), compressão de dados e garimpagem de dados (data mining).

## Aplicações das RNA's

#### Sistemas de Previsão

- O objetivo consiste em estimar valores futuros de um processo levando-se em consideração diversas medidas prévias observadas em seu domínio.
- Exemplos de aplicações: previsão de demanda de energia, previsões de mercados financeiros, previsões climáticas, séries temporais, etc.

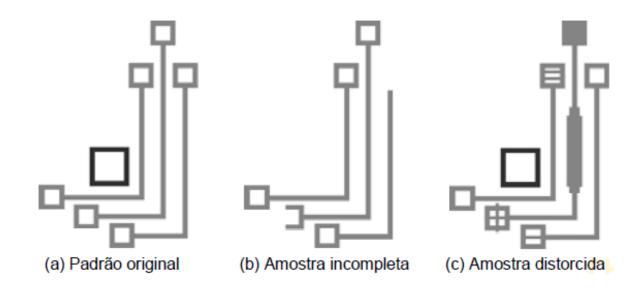
#### Otimização de Sistemas

- O alvo consiste em minimizar ou maximizar uma função objetivo (custo), obedecendo-se também eventuais restrições que são impostas para o correto mapeamento do problema.
- Exemplos de aplicações: problemas de otimização restrita, otimização combinatorial, programação dinâmica, problemas de sequenciamento de produção, etc.

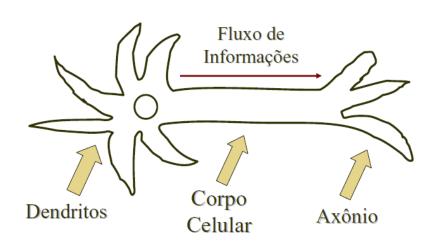
## Aplicações das RNA's

#### Memórias Associativas

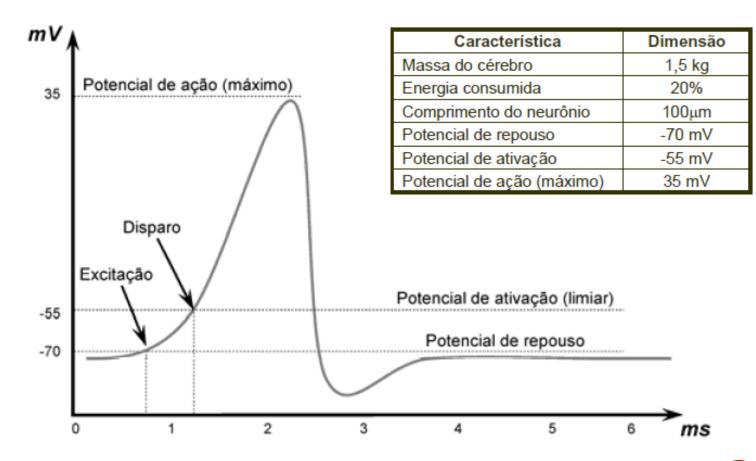
- A missão consiste em recuperar padrões corretos mesmo se os seus elementos constituintes forem apresentados de forma incompleta ou distorcida.
- Exemplos de aplicações: processamento de imagens, transmissão de sinais, identificação de caracteres manuscritos, etc.



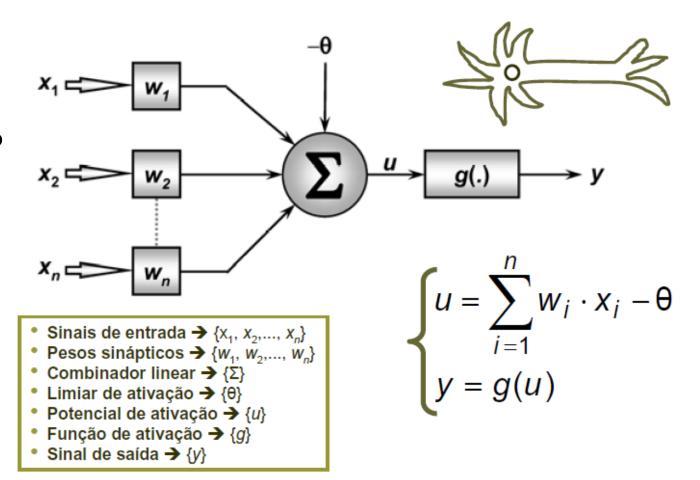
 Representação do neurônio biológico

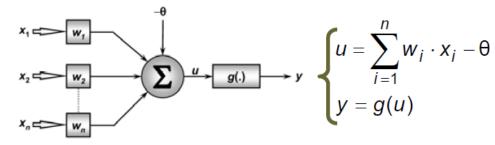


• Etapas de variação (potencial de ação)



 Modelo matemático do neurônio artificial





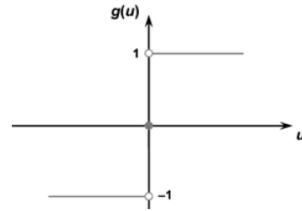
## · Resumo do funcionamento do neurônio artificial

- Passos para obtenção da resposta (saída)
  - I. Apresentação de um conjunto de valores que representam as variáveis de entrada do neurônio.
  - II. Multiplicação de cada entrada do neurônio pelo seu respectivo peso sináptico.
  - III. Obtenção do potencial de ativação produzido pela soma ponderada dos sinais de entrada, subtraindo-se o limiar de ativação.
  - IV. Aplicação de uma função de ativação apropriada, tendo-se como objetivo limitar a saída do neurônio.
  - V. Compilação da saída a partir da aplicação da função de ativação neural em relação ao seu potencial de ativação.

- Funções parcialmente diferenciáveis
  - Função Degrau (Heavyside)

# g(u) 1 1 u

$$g(u) = \begin{cases} 1, & \text{se } u \ge 0 \\ 0, & \text{se } u < 0 \end{cases}$$

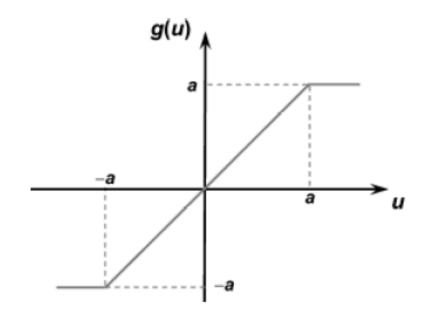


$$g(u) = \begin{cases} 1, \text{ se } u > 0 \\ 0, \text{ se } u = 0 \\ -1, \text{ se } u < 0 \end{cases}$$

• Função Degrau Bipolar (Sinal):

$$g(u) = \begin{cases} 1, \text{ se } u \ge 0 \\ -1, \text{ se } u < 0 \end{cases}$$
Para ser usada em classificação de padrões

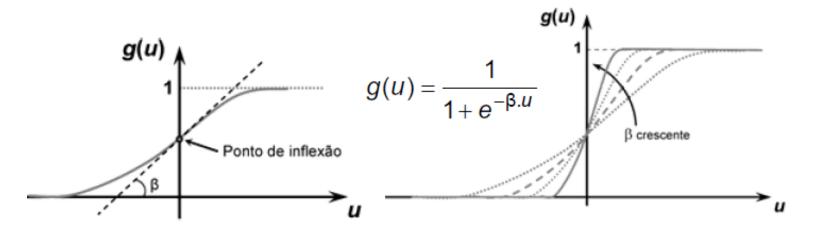
- Funções parcialmente diferenciáveis
  - Função Rampa Simétrica



$$g(u) = \begin{cases} a, & \text{se } u > a \\ u, & \text{se } -a \le u \le a \\ -a, & \text{se } u < a \end{cases}$$

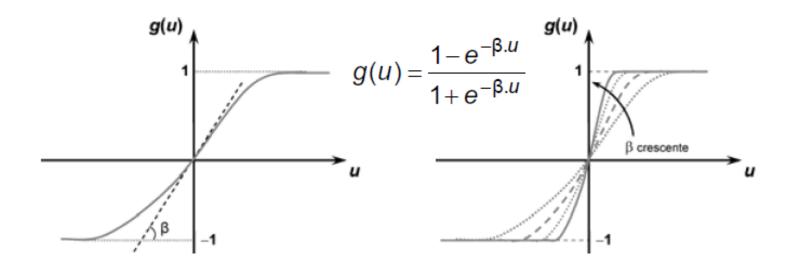
Os valores retornados são iguais aos próprios valores dos potenciais de ativação quando os mesmos estão definidos no intervalo [-a, a], limitando-se aos valores limites em caso contrário.

- Funções totalmente diferenciáveis
  - Função Logística



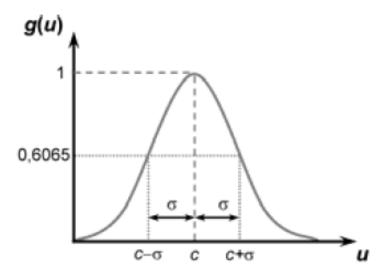
- Parâmetro  $\beta$  é uma constante real relacionada à inclinação da função logística frente ao seu ponto de inflexão.
- Resultado de saída assumirá sempre valores reais entre zero e um.
- Formato geométrico tende a ser similar àquele da função degrau quando β for muito elevado (tender ao infinito).

- Funções totalmente diferenciáveis
  - Função Tangente Hiperbólica



- Parâmetro β está também relacionado à inclinação da função logística frente ao ponto de inflexão.
- Resultado de saída assumirá sempre valores reais entre -1 e 1.
- Formato geométrico tende a ser similar àquele da função degrau bipolar quando  $\beta$  for muito elevado (tender ao infinito).

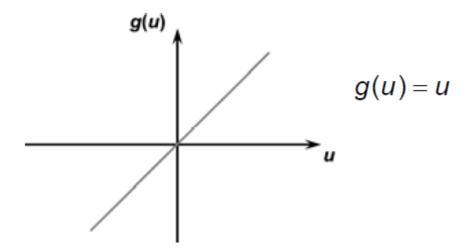
- Funções totalmente diferenciáveis
  - Função Gaussiana



$$g(u) = e^{-\frac{(u-c)^2}{2\sigma^2}}$$

- Parâmetro c define o centro (média) da função.
- Parâmetro  $\sigma^2$  especifica a variância (espalhamento).

- Funções totalmente diferenciáveis
  - Função Linear



• Produz resultados idênticos aos valores do potencial de ativação  $\{u\}$ .

## · Arquitetura, Topologia e Treinamento

#### • Arquitetura de Redes Neurais:

- Define a forma como os seus diversos neurônios estão arranjados, ou dispostos, uns em relação aos outros.
- Os arranjos são essencialmente estruturados através do direcionamento do fluxo sináptico.

#### Topologia de Redes Neurais:

- Define as diferentes formas de composições estruturais que uma rede poderá assumir, frente a uma determinada arquitetura.
- Exemplo: dada uma determinada arquitetura, uma das redes pode ser composta de 10 neurônios e a outra de 20 neurônios.

#### Processo de Treinamento:

- Consiste da aplicação de um conjunto de passos ordenados com o intuito de ajustar os pesos e os limiares de seus neurônios.
- Visa então sintonizar a rede para que as suas respostas estejam próximas dos valores desejados.
- Exprime o próprio algoritmo de aprendizagem da rede.

## Arquitetura – Estruturação das Camadas

#### Camada de Entrada:

- Responsável pelo recebimento de informações (dados), sinais, características ou medições advindas do meio externo.
- Valores recebidos são geralmente normalizados em relação aos valores limites produzidos pelas funções de ativação.
- Esta normalização implica numa melhor precisão numérica frente às operações matemáticas realizadas pela rede.

#### Camadas Escondidas, Intermediárias, Ocultas ou Invisíveis:

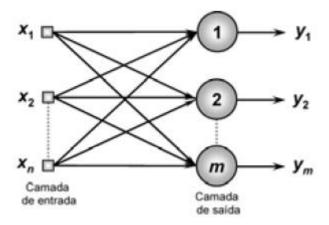
 São aquelas camadas compostas de neurônios e que possuem a responsabilidade de extrair as características associadas ao processo ou sistema a ser inferido.

#### Camada de Saída:

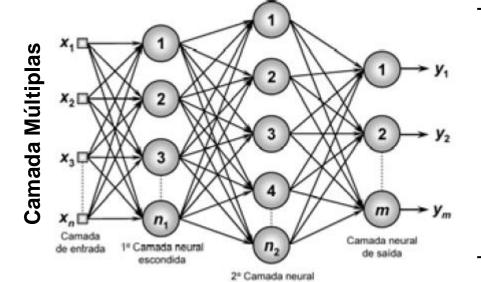
 Esta camada é também constituída de neurônios, sendo responsável por produzir/apresentar os resultados finais da rede.

## • Arquiteturas FeedForward (Alimentação à frente)

Camada Simples

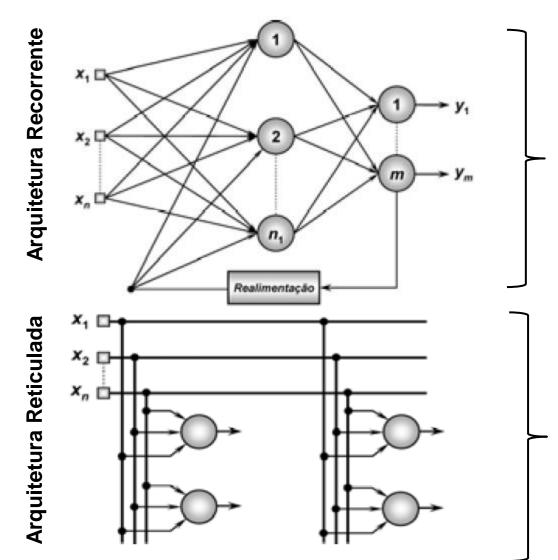


- Constituída de uma camada de entrada e única camada de neurônios, que é a própria camada de saída.
- Fluxo de informações segue sempre numa única direção (unidirecional).
- Exemplos de arquiteturas: Perceptron, ADALINE.
- Aplicações: classificação de padrões, filtragem linear.



- Presença de uma ou mais camadas neurais escondidas.
- Quantidade de camadas escondidas e e de neurônios dependem, sobretudo, do tipo e complexidade do problema.
- Exemplos de arquiteturas: Perceptron multicamadas, redes de base radial (RBF).
- Aplicações: aproximação de funções, classificação de padrões, controle de processos, otimização, etc.

• Arquiteturas FeedForward (Alimentação à frente)



- Saídas dos neurônios são realimentadas como sinais de entrada para outros neurônios.
- Realimentação as qualificam para processamento dinâmico de informações.
- Exemplos de arquiteturas: Hopfield, Perceptron multicamadas com realimentação.
- Aplicações: sistemas de previsão, otimização, controle de processos, etc.

- Levam em consideração a forma em que a disposição espacial dos neurônios está organizada.
- Visa propósitos de extração de características.
- **Exemplos de arquiteturas:** Kohonen.
- Aplicações: problemas de agrupamento, classificação de padrões, otimização de sistemas, etc.

#### Processo de Treinamento/Teste

#### Finalidade do Treinamento:

- Consiste da <u>aplicação de passos ordenados</u> a fim de ajustar (sintonizar) os parâmetros livres (pesos sinápticos e limiares) dos neurônios.
- Após o treinamento, a rede está apta para generalizar soluções (as quais não eram conhecidas).

#### Conjuntos de Treinamento e Teste:

- Conjunto Total de Amostras → Representa todos os dados disponíveis sobre o comportamento do processo a ser mapeado. Será dividido em subconjuntos de treinamento e de teste.
- Subconjunto de Treinamento → Usado essencialmente para o processo de aprendizado da rede.
   Composto aleatoriamente com cerca de 60 a 90% das amostras do conjunto total.
- Subconjunto de Teste → Usado p/ verificar se a generalização de soluções por parte da rede já estão em patamares aceitáveis. Composto de 10 a 40% das amostras do conjunto total.
  - Estes dados n\u00e3o participam do treinamento da rede.

#### Processo de Treinamento/Teste

#### Treinamento Supervisionado:

- Consiste em se ter disponível, considerando cada amostra dos sinais de entrada, as respectivas saídas desejadas.
- Cada amostra de treinamento é então composta pelos sinais de entradas e suas correspondentes saídas.
- Comporta como se houvesse um "professor" ensinando para a rede qual seria a resposta correta para cada amostra apresentada.

#### Passos do Treinamento Supervisionado:

- 1. Apresente uma amostra de treinamento.
- 2. Calcule a saída produzida pela rede.
- 3. Compare com a saída desejada.
- 4. Se estiver dentro de valores aceitáveis:
  - Então → Termine o processo de aprendizado.
  - Senão  $\rightarrow$  Ajuste os pesos sinápticos e limiares dos neurônio e volte ao passo 1.

## Processo de Treinamento/Teste

## Treinamento Não-Supervisionado:

- Diferentemente do supervisionado, as respectivas saídas desejadas são inexistentes.
- A rede deve se auto-organizar em relação às particularidades existentes entre os elementos do conjunto total de amostras, identificando subconjuntos (clusters) que contenham similaridades.

## Passos do Treinamento Não-Supervisionado:

- 1. Apresente todas as amostras de treinamento.
- 2. Obtenha as características que marcam as amostras de treinamento.
- 3. Agrupe todas as amostras com características em comum.
- 4. Coloque as amostras comuns em classes.

## Processo de Treinamento/Teste

## Off-line (Usando lote de padrões):

- Os ajustes efetuados nos pesos e limiares dos neurônios só são efetivados após a apresentação de todo o conjunto de treinamento.
- Cada passo de ajuste leva em consideração o total de desvios observados nas amostras de treinamento frentes aos respectivos valores desejados para as suas saídas.

## On-line (Usando padrão-por-padrão):

- Ao contrário da off-line, os ajustes nos pesos e limiares dos neurônios são efetuados após a apresentação de cada amostra de treinamento.
- É normalmente utilizada quando o comportamento do sistema a ser mapeado varia de forma bastante rápida.