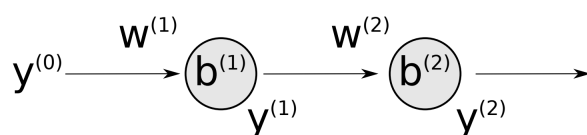


Sprawozdanie - elementy inteligencji obliczeniowej (EIO)	
Prowadzący: <i>mgr inż. Anna Labijak-Kowalska</i>	Grupa: L9
Temat Ćwiczeń: SSN2 – Wsteczna propagacja błędu – Część I	
Autorzy: <i>Daniel Zdancewicz [145317]</i>	

Przy zadaniach przyjęto operacje macierzowe domyślne na tych samych wymiarach jako działania hadamarda

1 Zadanie 1 – Sieć nr 1

Schemat sieci neuronowej:



Zbiór uczący:

$$X_1 = (0, \hat{y} = 0), X_2 = (4, \hat{y} = 2)$$

Funkcja aktywacji:

$$ReLU = ReLU(x) :=$$

$$\max(0, x) = \begin{cases} x & x > 0, \\ 0 & x \leq 0 \end{cases}$$

$$\frac{\partial ReLU}{\partial x} := \begin{cases} 1 & x > 0, \\ 0 & x \leq 0 \end{cases}$$

Funkcja błędu:

$$MSE = MSE(x, \hat{x})$$

$$:= \text{mean}(\text{sum}(\text{square}(x - \hat{x})))$$

Aktualizacja wag:

$$\text{next}(\omega_i) := \omega_i - \mu \frac{\partial E}{\partial \omega_i}$$

Aktualizacja bias:

$$\text{next}(b_i) := b_i - \mu \frac{\partial E}{\partial b_i}$$

- a) Korzystając z reguły łańcuchowej wyprowadź wzory na obliczenie pochodnych cząstkowych

$$\frac{\partial E}{\partial \omega^{(2)}} = \frac{\partial E}{\partial z^{(2)}} \cdot \frac{\partial z^{(2)}}{\partial w^{(2)}} = \frac{\partial E}{\partial y^{(2)}} \cdot \frac{\partial y^{(2)}}{\partial z^{(2)}} \cdot \frac{\partial z^{(2)}}{\partial w^{(2)}} = (y^{(2)} - \hat{y}^{(2)}) \cdot \begin{cases} 1 & z^{(2)} > 0, \\ 0 & z^{(2)} \leq 0 \end{cases} \cdot y^{(1)} = \delta^{(2)} \cdot y^{(1)}$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial E}{\partial y^{(2)}} &= \frac{\partial \frac{1}{2}(y^{(2)} - \hat{y}^{(2)})^2}{\partial y^{(2)}} = \frac{1}{2} 2 (y^{(2)} - \hat{y}^{(2)}) = y^{(2)} - \hat{y}^{(2)} \\
\frac{\partial y^{(2)}}{\partial z^{(2)}} &= \frac{\partial \text{ReLU}(z^{(2)})}{\partial z^{(2)}} = \begin{cases} 1 & z^{(2)} > 0, \\ 0 & z^{(2)} \leq 0 \end{cases} \\
\frac{\partial z^{(2)}}{\partial w^{(2)}} &= \frac{\partial (y^{(1)} \omega^{(2)} + b^{(2)})}{\partial w^{(2)}} = y^{(1)} \\
\delta^{(1)} &= \frac{\partial E}{\partial y^{(2)}} \frac{\partial y^{(2)}}{\partial z^{(2)}} \\
\frac{\partial E}{\partial \omega^{(1)}} &= \delta^{(2)} \cdot \frac{\partial z^{(2)}}{\partial y^{(1)}} \cdot \frac{\partial y^{(1)}}{\partial z^{(1)}} \cdot \frac{\partial z^{(1)}}{\partial w^{(1)}} = \delta^{(1)} \cdot y^{(0)} \\
\frac{\partial E}{\partial y^{(1)}} &= \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = y^{(1)} - \hat{y}^{(1)} \\
\frac{\partial y^{(1)}}{\partial z^{(1)}} &= \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = \begin{cases} 1 & z^{(1)} > 0, \\ 0 & z^{(1)} \leq 0 \end{cases} \\
\frac{\partial z^{(1)}}{\partial w^{(1)}} &= \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = y^{(0)} \\
\delta^{(1)} &= \delta^{(2)} \omega^{(2)} \cdot \frac{\partial y^{(1)}}{\partial z^{(1)}} \\
\frac{\partial E}{\partial b^{(2)}} &= \frac{\partial E}{\partial z^{(2)}} \cdot \frac{\partial z^{(2)}}{\partial b^{(2)}} = \frac{\partial E}{\partial y^{(2)}} \cdot \frac{\partial y^{(2)}}{\partial z^{(2)}} \cdot \frac{\partial z^{(2)}}{\partial b^{(2)}} = \delta^{(2)} \\
\frac{\partial z^{(2)}}{\partial b^{(2)}} &= \frac{\partial (y^{(1)} \omega^{(2)} + b^{(2)})}{\partial b^{(2)}} = 1 \\
\frac{\partial E}{\partial b^{(1)}} &= \delta^{(2)} \cdot \frac{\partial y^{(2)}}{\partial z^{(1)}} \cdot \frac{\partial z^{(1)}}{\partial b^{(1)}} = \delta^{(1)} \\
\frac{\partial z^{(1)}}{\partial b^{(1)}} &= \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = 1
\end{aligned}$$

b) Oblicz zaktualizowane wagi dla $\mu = 0.1$ oraz następujących wartości wag

* operacje górnej macierzy są niezależne od dolnej, po prostu zapisane 2 aktualizacje by się nie duplikować. Zadanie wykonane przy założeniu, że chodzi o podanie nowych wag niezależnie jako 2 przypadki.

$$\omega^{(1)} = 0.2, \quad b^{(1)} = 0.5, \quad \omega^{(2)} = 0.5, \quad b^{(2)} = -0.5$$

b).1 Aktualizacja 1 – X_1

Aktualizacja poprzednich wag o daną testową X_1

Dane:

$$y^{(0)} = 0, \quad \hat{y} = 0$$

Propagacja w przód:

$$z^{(1)} = y^{(0)} \omega^{(1)} + b^{(1)} = 0 \cdot 0.2 + 0.5 = 0.5$$

$$y^{(1)} = ReLU(y^{(1)}) = 0.5$$

$$z^{(2)} = y^{(1)}\omega^{(2)} + b^{(2)} = 0.5 \cdot 0.5 - 0.5 = -0.25$$

$$y^{(2)} = ReLU(y^{(1)}) = 0$$

Propagacja wstecz:

$$\delta^{(2)} = (y^{(2)} - \hat{y}) ReLU'(z^{(2)}) = 0 \cdot 0 = 0$$

$$\delta^{(1)} = \delta^{(2)}\omega^{(2)} ReLU'(z^{(1)}) = 0 \text{ Stop. Brak zmiany.}$$

Wagi po aktualizacji takie same, brak aktualizacji.

b).2 Aktualizacja 2 – X_2

Aktualizacja poprzednich wag o daną testową X_2

Dane:

$$y^{(0)} = 4, \hat{y} = 2$$

Propagacja w przód:

$$z^{(1)} = y^{(0)}\omega^{(1)} + b^{(1)} = 4 \cdot 0.2 + 0.5 = 1.3$$

$$y^{(1)} = ReLU(y^{(1)}) = 1.3$$

$$z^{(2)} = y^{(1)}\omega^{(2)} + b^{(2)} = 1.3 \cdot 0.5 - 0.5 = -0.15$$

$$y^{(2)} = ReLU(y^{(1)}) = 0.15$$

Propagacja wstecz:

$$\delta^{(2)} = (y^{(2)} - \hat{y}) ReLU'(z^{(2)}) = (0.15 - 2)1 = -1.85$$

$$next(\omega^{(2)}) = \omega^{(2)} - \mu\delta^{(2)}y^{(1)} = 0.5 - 0.1 \cdot -1.85 \cdot 1.3 = 0.7405$$

$$next(b^{(2)}) = b^{(2)} - \mu\delta^{(2)} = -0.5 - 0.1 \cdot -1.85 = 0.685$$

$$\delta^{(1)} = \delta^{(2)}\omega^{(2)} ReLU'(z^{(1)}) = -(1.85 \cdot 0.5)1 = -0.925$$

$$next(\omega^{(1)}) = \omega^{(1)} - \mu\delta^{(1)}y^{(0)} = 0.2 - 0.1 \cdot -0.925 \cdot 0.15 = 0.213875$$

$$next(b^{(1)}) = b^{(1)} - \mu\delta^{(1)} = 0.5 - 0.1 \cdot -0.925 = 0.5925$$

Wagi po aktualizacji:

$$\omega^{(2)} = 0.7405$$

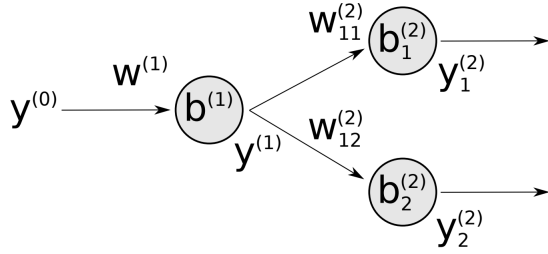
$$b^{(2)} = 0.685$$

$$\omega^{(1)} = 0.213875$$

$$b^{(1)} = 0.5925$$

2 Zadanie 2 – Sieć nr 2

Schemat sieci neuronowej:



Zbiór uczący:

$$X_1 = (0, \hat{y} = (0, 1))$$

$$X_2 = (4, \hat{y} = (2, 5))$$

Funkcja aktywacji:

$$ReLU = ReLU(x) := \begin{cases} x & x > 0, \\ 0 & x \leq 0 \end{cases}$$

$$\frac{\partial ReLU}{\partial x} := \begin{cases} 1 & x > 0, \\ 0 & x \leq 0 \end{cases}$$

Funkcja błędu:

$$MSE = MSE(x, \hat{x}) := \text{mean}(\text{sum}(\text{square}(x - \hat{x})))$$

Aktualizacja wagi:

$$\text{next}(\omega_i) := \omega_i - \mu \frac{\partial E}{\partial \omega_i}$$

Aktualizacja bias:

$$\text{next}(b_i) := b_i - \mu \frac{\partial E}{\partial b_i}$$

- a) Korzystając z reguły łańcuchowej wyprowadź wzory na obliczenie pochodnych cząstkowych

$$\frac{\partial E}{\partial \omega_{11}^{(2)}} = \frac{\partial E}{\partial y_1^{(2)}} \cdot \frac{\partial y_1^{(2)}}{\partial z_1^{(2)}} \cdot \frac{\partial z_1^{(2)}}{\partial \omega_{11}^{(2)}} = \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = \delta_1^{(2)} y^{(1)}$$

$$\frac{\partial E}{\partial y_1^{(2)}} = \frac{\partial \frac{1}{2} (y_1^{(2)} - \hat{y})^2}{\partial y_1^{(2)}} = \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = y_1^{(2)} - \hat{y}$$

$$\frac{\partial y_1^{(2)}}{\partial z_1^{(2)}} = \frac{\partial ReLU(z_1^{(2)})}{\partial z_1^{(2)}} = \begin{cases} 1 & z_1^{(2)} > 0, \\ 0 & z_1^{(2)} \leq 0 \end{cases}$$

$$\frac{\partial z_1^{(2)}}{\partial \omega_{11}^{(2)}} = \frac{\partial (y^{(1)} \omega_{11}^{(2)} + b_1^{(2)})}{\partial \omega_{11}^{(2)}} = y^{(1)}$$

$$\delta_1^{(2)} = \frac{\partial E}{\partial y_1^{(2)}} \cdot \frac{\partial y_1^{(2)}}{\partial z_1^{(2)}}$$

$$\frac{\partial E}{\partial \omega_{12}^{(2)}} = \frac{\partial E}{\partial y_2^{(2)}} \cdot \frac{\partial y_2^{(2)}}{\partial z_2^{(2)}} \cdot \frac{\partial z_2^{(2)}}{\partial \omega_{12}^{(2)}} = \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = \delta_2^{(2)} y^{(1)}$$

$$\frac{\partial E}{\partial y_2^{(2)}} = \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = y_2^{(2)} - \hat{y}$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial y_2^{(2)}}{\partial z_2^{(2)}} &= \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = \begin{cases} 1 & z_2^{(2)} > 0, \\ 0 & z_2^{(2)} \leq 0 \end{cases} \\
\frac{\partial z_2^{(2)}}{\partial w_{12}^{(2)}} &= \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = y^{(1)} \\
\delta_2^{(2)} &= \frac{\partial E}{\partial y_2^{(2)}} \cdot \frac{\partial y_2^{(2)}}{\partial z_2^{(2)}} \\
\frac{\partial E}{\partial \omega^{(1)}} &= \frac{\partial E}{\partial y_1^{(2)}} \cdot \frac{\partial y_1^{(2)}}{\partial z_1^{(2)}} \cdot \frac{\partial z_1^{(2)}}{\partial y^{(1)}} \cdot \frac{\partial y^{(1)}}{\partial z^{(1)}} \cdot \frac{\partial z^{(1)}}{\partial w^{(1)}} + \frac{\partial E}{\partial y_2^{(2)}} \cdot \frac{\partial y_2^{(2)}}{\partial z_2^{(2)}} \cdot \frac{\partial z_2^{(2)}}{\partial y^{(1)}} \cdot \frac{\partial y^{(1)}}{\partial z^{(1)}} \cdot \frac{\partial z^{(1)}}{\partial w^{(1)}} = \\
&\left(\delta_1^{(2)} \omega_1^{(2)} + \delta_2^{(2)} \omega_2^{(2)} \right) \frac{\partial y^{(1)}}{\partial z^{(1)}} y^{(0)} = \delta^{(1)} y^{(0)} \\
\frac{\partial y^{(1)}}{\partial z^{(1)}} &= \begin{cases} 1 & z^{(1)} > 0, \\ 0 & z^{(1)} \leq 0 \end{cases} \\
\frac{\partial z^{(1)}}{\partial w^{(1)}} &= \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = y^{(0)} \\
\delta^{(1)} &= \left(\delta_1^{(2)} \omega_1^{(2)} + \delta_2^{(2)} \omega_2^{(2)} \right) \frac{\partial y^{(1)}}{\partial z^{(1)}} \\
\frac{\partial E}{\partial b^{(1)}} &= \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = \delta^{(1)} \\
\frac{\partial z^{(1)}}{\partial b^{(1)}} &= \mathbf{q} \cdot \mathbf{v} = 1
\end{aligned}$$

Wyznaczane tak samo tylko ostatnim elementem jest $\frac{\partial z^{(1)}}{\partial b^{(1)}}$ zamiast $\frac{\partial z^{(1)}}{\partial w^{(1)}}$

b) Oblicz zaktualizowane wagi dla $\mu = 0.1$ oraz następujących wartości wag

* operacje górnej macierzy są niezależne od dolnej, po prostu zapisane 2 aktualizacje by się nie duplikować. Zadanie wykonane przy założeniu, że chodzi o podanie nowych wag niezależnie jako 2 przypadki.

$$\omega^{(1)} = 0.2, b^{(1)} = 0.5, \omega_{11}^{(2)} = 0.5, b_1^{(2)} = -0.5, \omega_{12}^{(2)} = 0.0, b_2^{(2)} = 0.5$$

b).1 Aktualizacja 1 – X_1

Aktualizacja poprzednich wag o daną testową X_1

Dane:

$$y^{(0)} = 0, \hat{y} = (0, 1)$$

Propagacja w przód:

$$\begin{aligned}
- z^{(1)} &= y^{(0)} \omega^{(1)} + b^{(1)} = 0 \cdot 0.2 + 0.5 = 0.5 \\
- y^{(1)} &= ReLU(z^{(1)}) = 0.5 \\
- z_1^{(2)} &= y^{(1)} \omega_{11}^{(2)} + b_1^{(2)} = 0.5 \cdot 0.5 - 0.5 = -0.25
\end{aligned}$$

- $y_1^{(2)} = ReLU(z_1^{(2)}) = 0$
- $z_2^{(2)} = y^{(1)}\omega_{12}^{(2)} + b_2^{(2)} = 0.5 \cdot 0.0 + 0.5 = 0.5$
- $y_2^{(2)} = ReLU(z_2^{(2)}) = 0.5$

Propagacja wstecz:

- $\delta_1^{(2)} = (y_1^{(2)} - \hat{y}) ReLU'(z_1^{(2)}) = 0 - 0 = 0$
- $next(\omega_{11}^{(2)}) = \omega_{11}^{(2)} - \mu\delta_1^{(2)}y^{(1)} = 0.5 - 0.1 \cdot 0 = 0.5$
- $next(b_1^{(2)}) = b_1^{(2)} - \mu\delta_1^{(2)} = -0.5 - 0.1 \cdot 0.0 = 0$
- $\delta_2^{(2)} = (y_2^{(2)} - \hat{y}) ReLU'(z_2^{(2)}) = (0.5 - 1)1 = -0.5$
- $next(\omega_{12}^{(2)}) = \omega_{12}^{(2)} - \mu\delta_2^{(2)}y^{(1)} = 0 + 0.5 \cdot 0.1 \cdot 0.5 = 0.025$
- $next(b_2^{(2)}) = b_2^{(2)} - \mu\delta_2^{(2)} = 0.5 + 0.5 \cdot 0.1 = 0.55$
- $\delta^{(1)} = (\delta_1^{(2)}\omega_{11}^{(2)} + \delta_2^{(2)}\omega_{12}^{(2)}) ReLU'(z^{(1)}) = 0 + -0.5 \cdot 0 = 0$
- $next(\omega^{(1)}) = \omega^{(1)} - \mu\delta^{(1)}y^{(0)} = \omega^{(1)} - 0 = 0.2$
- $next(b^{(1)}) = b^{(1)} - \mu\delta^{(1)} = b^{(1)} - 0 = 0.5$

Wagi po aktualizacji:

- $\omega^{(1)} = 0.2$ (brak zmiany)
- $b^{(1)} = 0.5$ (brak zmiany)
- $\omega_{11}^{(2)} = 0.5$ (brak zmiany)
- $b_1^{(2)} = -0.5$ (brak zmiany)
- $\omega_{12}^{(2)} = 0.025$
- $b_2^{(2)} = 0.55$

b).2 Aktualizacja 2 – X_2

Aktualizacja poprzednich wag o daną testową X_2

Dane:

$$y^{(0)} = 4, \hat{y} = (2, 5)$$

Propagacja w przód:

- $z^{(1)} = 0.2 \cdot 4 + 0.5 = 1.3$
- $y^{(1)} = ReLU(z^{(1)}) = 1.3$

$$\begin{aligned}
- z_1^{(2)} &= y^{(1)}\omega_{11}^{(2)} + b_1^{(2)} = 1.3 \cdot 0.5 - 0.5 = 0.15 \\
- y_1^{(2)} &= ReLU(z_1^{(2)}) = 0.15 \\
- z_2^{(2)} &= y^{(1)}\omega_{12}^{(2)} + b_2^{(2)} = 1.3 \cdot 0.025 + 0.55 = 0.5825 \\
- y_2^{(2)} &= ReLU(z_2^{(2)}) = 0.5825
\end{aligned}$$

Propagacja wstecz:

$$\begin{aligned}
- \delta_1^{(2)} &= (y_1^{(2)} - \hat{y}) ReLU'(z_1^{(2)}) = (0.15 - 2) 1 = -1.85 \\
- next(\omega_{11}^{(2)}) &= \omega_{11}^{(2)} - \mu \delta_1^{(2)} y^{(1)} = 0.5 - 0.1 \cdot -1.85 \cdot 1.3 = 0.7405 \\
- next(b_1^{(2)}) &= b_1^{(2)} - \mu \delta_1^{(2)} = -0.5 - 0.1 \cdot -1.85 = -0.315 \\
- \delta_2^{(2)} &= (y_2^{(2)} - \hat{y}) ReLU'(z_2^{(2)}) = (0.5825 - 5) 1 = -4.4175 \\
- next(\omega_{12}^{(2)}) &= \omega_{12}^{(2)} - \mu \delta_2^{(2)} y^{(1)} = 0.025 - 0.1 \cdot -4.4175 \cdot 1.3 = 0.599275 \\
- next(b_2^{(2)}) &= b_2^{(2)} - \mu \delta_2^{(2)} = 0.55 - 0.1 \cdot -4.4175 = -0.99175 \\
- \delta^{(1)} &= (\delta_1^{(2)}\omega_{11}^{(2)} + \delta_2^{(2)}\omega_{12}^{(2)}) ReLU'(z^{(1)}) = (-1.85 \cdot -0.5 - 4.4175 \cdot 0.025) 1 = 0.8145625 \\
- next(\omega^{(1)}) &= \omega_{12}^{(2)} - \mu \delta^{(1)} y^{(0)} = 0.2 - 0.1 \cdot 0.8145625 \cdot 4 = -0.125825 \\
- next(b^{(1)}) &= b_2^{(2)} - \mu \delta^{(1)} = 0.55 - 0.1 \cdot 0.8145625 = 0.46854375
\end{aligned}$$

Wagi po aktualizacji:

$$\begin{aligned}
- \omega^{(1)} &= -0.125825 \\
- b^{(1)} &= 0.46854375 \\
- \omega_{11}^{(2)} &= 0.7405 \\
- b_1^{(2)} &= -0.315 \\
- \omega_{12}^{(2)} &= 0.599275 \\
- b_2^{(2)} &= -0.99175
\end{aligned}$$

3 Wnioski

Na podstawie ćwiczeń wytworzył się schemat propagacji wstecznej polegający na początkowym przejściu "do przodu" wzdłuż sieci, zdobywając informacje o kolejnych wartościach aktualizacji i następnie w drugim kroku przejściu "wstecz" wzdłuż sieci kolejno aktualizując wagi oraz bias'y sieci. Jako osoba z dysalkulia siedziałem nad tym zdecydowanie zbyt długo (8 godzin), a i tak pewnie popełniłem błędy. Dzieci lubią sieci.