

Vorlesung Computational Intelligence:

Teil 3: Künstliche Neuronale Netze

Radial-Basis-Funktions-Netze (RBF-Netze),
Kohonen-Karten, Kommentare

Ralf Mikut, Wilfried Jakob, Markus Reischl

Karlsruher Institut für Technologie, Institut für Angewandte Informatik
E-Mail: ralf.mikut@kit.edu, wilfried.jakob@kit.edu

jeden Donnerstag 14:00-15:30 Uhr, Nusselt-Hörsaal

Gliederung

- 3 Künstliche Neuronale Netze
 - 3.1 Vom Biologischen zum Künstlichen Neuronalen Netz
 - 3.2 Struktur
 - 3.3 Lernverfahren (Fortsetzung)
 - 3.4 Multi-Layer-Perceptron-Netze (MLP-Netze)
 - 3.5 Radial-Basis-Funktions-Netze (RBF-Netze)**
 - 3.6 Kohonen-Karten
 - 3.7 Kommentare

Radial-Basis-Funktions-Netze (RBF-Netze)

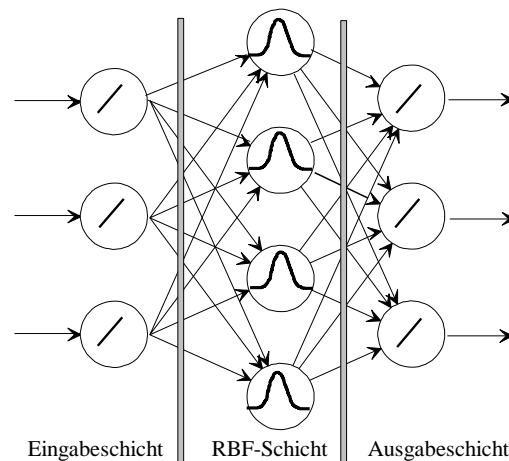
- Idee aus mathematischer Interpolations-/Approximationstheorie
- gegeben:
 - N Datentupel mit
 - bekannten Eingangsgrößen $\mathbf{x}[n]$, $n=1,\dots,N$, \mathbf{x} ist s-dimensional, und
 - bekannten Ausgangsgrößen $y[n]$, $n=1,\dots,N$
 - gesucht: Funktion $y = f(\mathbf{x})$, die diese Punkte verbindet
 - Interpolation:
Funktion läuft GENAU DURCH diese Punkte
 - Approximation/Regression:
Funktion läuft IN DER NÄHE dieser Punkte weil
 - auf y Störungen liegen (Regression) oder
 - der funktionelle Zusammenhang anders ist (Approximation) oder
 - sowohl Störungen als auch andere funktionelle Zusammenhänge vorliegen (Approssession)
- Eine Lösungstechnik wählt $f(\cdot)$ als Linearkombination von radialsymmetrischen Basisfunktionen

RBF-Netze

Eigenschaften:

- Neuronen in drei Schichten:
 - Eingabeschicht,
 - nur **eine** Schicht mit RBF-Neuronen,
 - Ausgabeschicht
- Verbindungen zwischen den Neuronen vorwärts gerichtet (Feedforward-Netz)
- Funktionen zur Bestimmung des Zustands der RBF-Neuronen sind Gaußfunktionen:

$$\begin{aligned} z(\mathbf{x}, \mathbf{w}) &= e^{-\frac{1}{2\sigma^2} \cdot (\mathbf{x}-\mathbf{w})^T (\mathbf{x}-\mathbf{w})} \\ &= e^{-w_0 \cdot (\mathbf{x}-\mathbf{w})^T (\mathbf{x}-\mathbf{w})} \end{aligned}$$



Struktur von RBF-Netzen

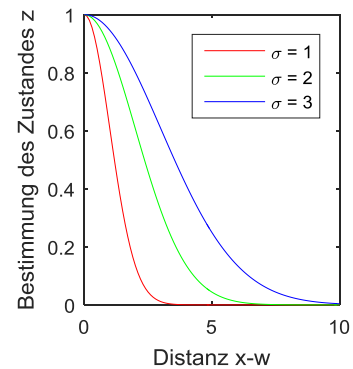
Verdeckte Schicht (RBF-Schicht):

- Parameter w_{ij} kennzeichnen den „Mittelpunkt“ der RB-Funktion (vgl. Mittelwert Normalverteilung)
- Parameter σ (als Teil von w_0) definiert Breite der Funktion (vgl. Streuung der Normalverteilung)
- lineare Aktivierungsfunktion $f(z) = z$
- für jedes Neuron der RBF-Schicht gilt

$$y_i^{(2)} = e^{-s_i^{(2)}} = \exp\left(-w_{i0}^{(2)} \sum_j (x_j - w_{ij}^{(2)})^2\right)$$

$$\text{mit } w_{i0}^{(2)} = \frac{1}{2\sigma^2}$$

(σ meist für alle Neuronen gleich, bei Bedarf auch spezifisch für jedes Neuron $\sigma_i^{(2)}$)

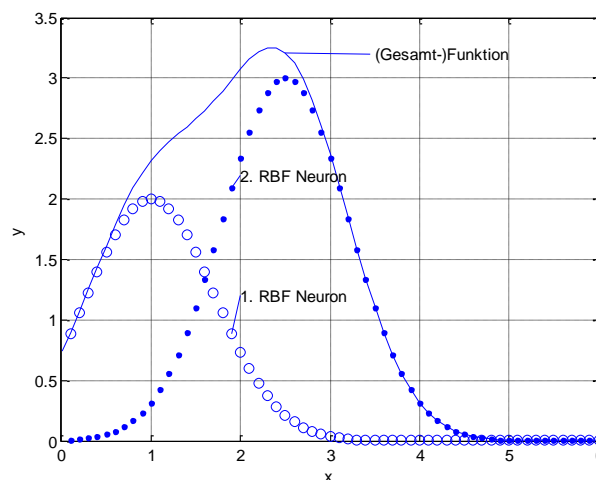


Veranschaulichung Verhalten mit 2 Neuronen

$$y = w_{11}^{(3)} \exp\left(-w_{10}^{(2)} (x - w_{11}^{(2)})^2\right) + w_{12}^{(3)} \exp\left(-w_{20}^{(2)} (x - w_{21}^{(2)})^2\right)$$

Parameter:

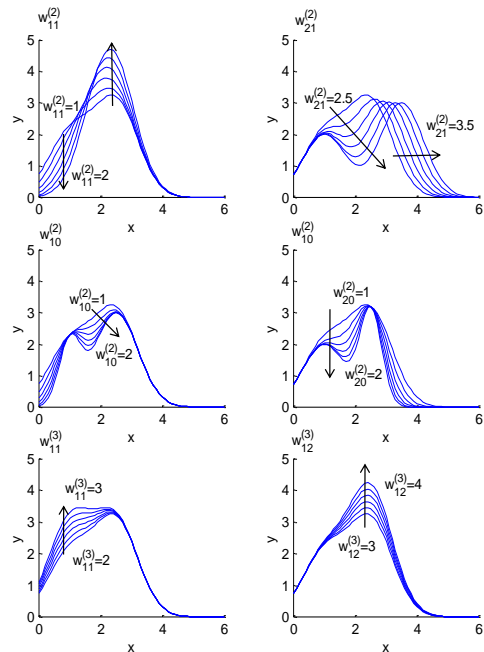
- $w_{11}^{(2)} = 1$
Veränderung 1..2
- $w_{21}^{(2)} = 2.5$
Veränderung 2.5..3.5
- $w_{11}^{(3)} = 2$
Veränderung 2..3
- $w_{12}^{(3)} = 3$
Veränderung 3..4
- $w_{10}^{(2)} = 1$
Veränderung 1...2
- $w_{20}^{(2)} = 1$,
Veränderung 1...2



Wirkung der Parameter

Auswirkung der Veränderungen:

- $w_{11}^{(2)}$ - Gewicht zwischen Neuron Eingabeschicht und 1. RBF-Neuron (oben links)
- $w_{21}^{(2)}$ - Gewicht zwischen Neuron Eingabeschicht und 2. RBF-Neuron (oben rechts)
- $w_{10}^{(2)}$ - Skalierung Einzugsbereich 1.RBF Neuron (mitte links)
- $w_{20}^{(2)}$ - Skalierung Einzugsbereich 2.RBF Neuron (mitte rechts)
- $w_{11}^{(3)}$ - Gewicht zwischen 1. RBF- Neuron und Neuron Ausgabeschicht (unten links)
- $w_{12}^{(3)}$ - Gewicht zwischen 2. RBF-Neuron und Neuron Ausgabeschicht (unten rechts)



Lernen von RBF-Netzen

- Lernen der optimalen Gewichte zum Ausgangsneuron $w_{ij}^{(3)}$
 - mit linearer Aktivierungsfunktion am Ausgangsneuron ergibt sich parameterlineares Schätzproblem
 - kann mit Methode der kleinsten Fehlerquadrate (engl. Least Square) optimal bestimmt werden
- Platzierung der RBF-Neuronen $w_{ij}^{(2)}$
 - nichtlineares Problem
 - mehrere Algorithmen:
 - schrittweise Erhöhung der Anzahl der RBF-Neuronen (z.B. MATLAB-Funktion "newrb.m")
 1. Platzierung eines neuen Neurons am Datentupel mit dem größten Fehler
 2. Lernen der optimalen Gewichte zum Ausgangsneuron für RBF-Netz
 3. Abbruch, wenn Zielgütewerte erreicht, sonst Fortsetzen mit 1.
 - Platzierung auf regelmäßigem Gitter
 - Clusterverfahren (Vorlesung "Datenanalyse für Ingenieure" im Sommersemester)

Kommentare zum Verhalten von RBF-Netzen

Ergebnis:

- Jedes RBF-Neuron der 2. Schicht wird um so stärker angeregt ($f(s) = 0 \dots 1$), je ähnlicher die Eingangswerte \mathbf{x} dem jeweiligen Parametervektor \mathbf{w} sind.
 - Verbindungen zwischen RBF-Schicht und Ausgabeschicht wie bei MLP
- ⇒ Die Verbindung zwischen dem RBF-Neuron, dessen Parametervektor \mathbf{w} dem Eingangsvektor \mathbf{x} am nächsten ist, und dem Ausgangsneuron bestimmt maßgeblich den Ausgangswert des Netzes!
- ⇒ **Jedes Neuron hat nur lokale Wirkung!!!**

Gliederung

- 3 Künstliche Neuronale Netze
 - 3.1 Vom Biologischen zum Künstlichen Neuronalen Netz
 - 3.2 Struktur
 - 3.3 Lernverfahren (Fortsetzung)
 - 3.4 Multi-Layer-Perceptron-Netze (MLP-Netze)
 - 3.5 Radial-Basis-Funktions-Netze (RBF-Netze)
 - 3.6 Kohonen-Karten**
 - 3.7 Kommentare

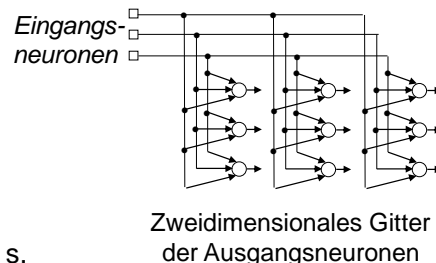
Kohonen-Karten

- Synonyme
 - Self-Organizing Map (SOM)
 - Self-Organizing Feature Map (SOFM)
- Biologische Motivation:
 - Aufbau und Funktion der (menschlichen) Hirnrinde (cerebral cortex)
 - nur ca. 2 mm dick, enthält Milliarden von Neuronen und Hunderte von Milliarden von Synapsen
 - Bereiche können bestimmten senso-motorischen Funktionen zugeordnet werden, z. B. dem Hören, dem Sehen, der Motorik.
 - Ähnliche Muster werden auf räumlich benachbarte Neuronen abgebildet
- Hieraus wurde durch Kohonen das Prinzip der Bildung topografischer Karten abgeleitet:

Die räumliche Lage eines Ausgangsneurons in der topografischen Karte entspricht einem Bereich oder einem Merkmal in den Eingangsdaten.
- Durch SOM werden Eingangsdaten mit hoher Dimension (viele Einzelmerkmale) häufig auf Karten niedriger Dimension (meist ein- oder zweidimensional) abgebildet.

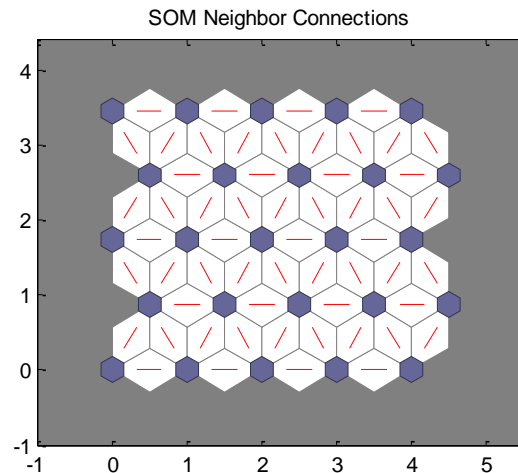
Aufbau und Funktionsweise von SOMs

- Entsprechend dem biologischen Vorbild werden in einem SOM die Ausgangsneuronen in einem ein- oder zweidimensionalen Gitter angeordnet.
- Feedforward-Netz
- Der Eingangsvektor \mathbf{x} hat s Komponenten. Dementsprechend hat der Parametervektor des j -ten Ausgangsneurons \mathbf{w}_j die Dimension s .
- Wird dem SOM ein Eingangsvektor vorgelegt, wird bei einem angelernten Netz lediglich eine Gruppe benachbarter Ausgangsneuronen aktiviert.
- Berechnung des Zustands:
 - über Distanz, meist Verwendung des Euklidischen Abstands: $z_j = \|\mathbf{x} - \mathbf{w}_j\|$
 - Alternative: Verwendung des inneren Produkts bei normalisierten Gewichtsvektoren \mathbf{w} und Eingangsvektoren \mathbf{x} : $z_j = \mathbf{x}^T \mathbf{w}_j$
- Ausgang des Netzes: Gewinnerneuron $j(\mathbf{x})$ (*winner-takes-all*-Prinzip) ergibt sich mit $j(\mathbf{x}) = \operatorname{argmin} z_j$.



Nachbarschaften

- Nachbarschaftsstruktur ist fest vorgegeben
- Beispiel:
 - zweidimensional
 - je 5 Neuronen pro Dimension
 - Neuronen in der Mitte haben 6 Nachbarn
 - Neuronen am Rand haben 2-4 Nachbarn



Lernverfahren für SOMs

1. Festlegen der Dimension des Gitters und der Anzahl der Ausgangsneuronen
2. zufällige Initialisierung der Gewichte $\mathbf{w}_{SOM,i}[0]$
3. zufällige Auswahl eines Datentupels $\mathbf{x}[n]$
4. Bestimmung des Gewinnerneuron wird für dieses Datentupel bestimmt
5. Bestimmung der Nachbarn für das Gewinnerneuron
6. Gewinnerneuron (besonders stark) und dessen Nachbarn (etwas weniger) werden in Richtung von $\mathbf{x}[n]$ verschoben, k : Iterationsschritt:

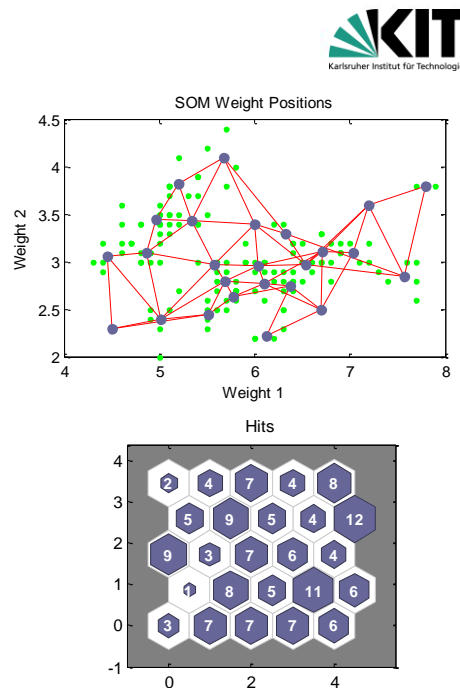
$$\mathbf{w}_{SOM,i}[k+1] = \mathbf{w}_{SOM,i}[k] + \rho_{i,i_G[k]}[k](\mathbf{x}[k] - \mathbf{w}_{SOM,i}[k])$$

$$i_G[k] = \operatorname{argmin}_i d(\mathbf{w}_{SOM,i}[k], \mathbf{x}[k])$$

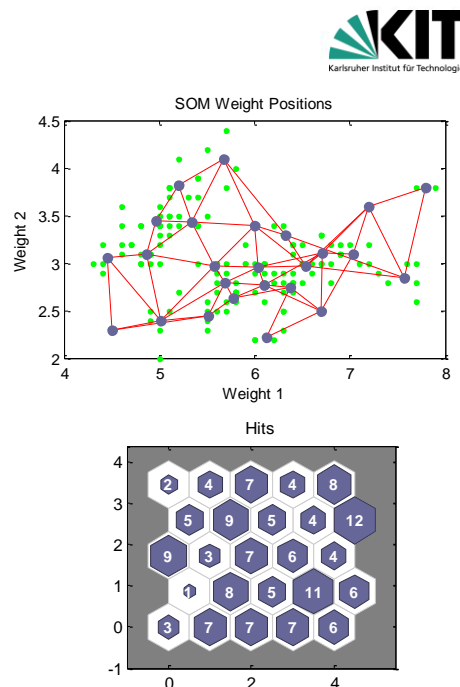
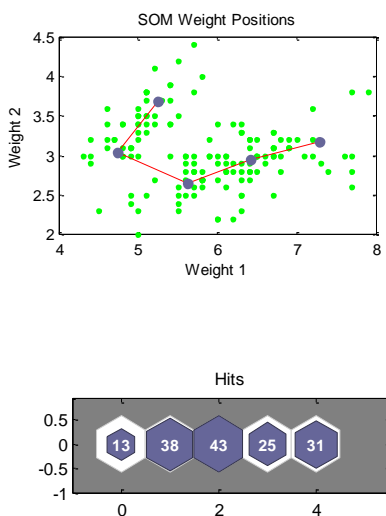
$$\rho_{i,j}[k] = \rho_0[k] \cdot \exp(-d(\mathbf{p}_i, \mathbf{p}_j)) \text{ mit } \rho_{i_G[k],i_G[k]}[k] = \rho_0[k] \geq \rho_{i,i_G[k]}[k]$$
7. Berechnung eines Gütekriteriums (basierend auf dem durchschnittlichen Abstand der letzten Datentupel zum Gewinnerneuron)
8. Abbruch, wenn Güteanforderung erfüllt, sonst $k=k+1$ und Fortsetzen mit 3. Erweiterungen möglich, z.B. Änderung Nachbarschaft über k usw.

Ergebnisse

- Neuronen werden in die Nähe von Datentupeln gezogen
- Gewichte $w_{SOM,i}$ werden so bestimmt, dass sie wichtige Bereiche des Eingangsraum abdecken
- 1D- bzw. 2D-Verbindungsstruktur bleibt erhalten: "Topologieerhaltende Abbildung"
- projiziert bei Bedarf höherdimensionale auf niedrigdimensionale Eingangsräume
- Ergebnis kann im Bereich der Verbindungsstruktur analysiert werden, z.B. wieviele Datentupel pro Neuron (siehe Beispiel)



1D- und 2D-SOMs

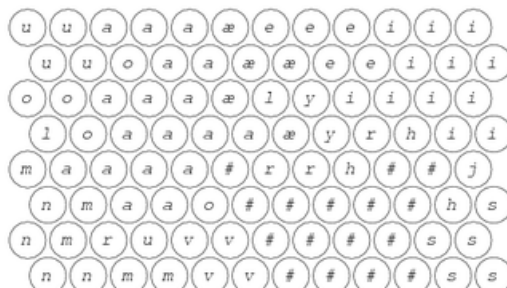


Anwendungen für SOMs

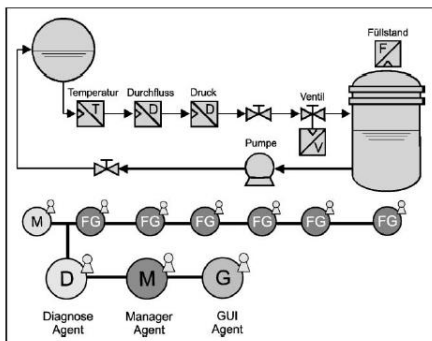
- *Problemtypen*
 - Dimensionsreduktion bei höherdimensionalen Merkmalsräumen: z. B. in der Spracherkennung, Klassifizierung von Phonemen (Transformation der durch Fourier-Transformation gewonnen Merkmale auf zweidimensionale Phonemkarte)
 - Approximation und Visualisierung von höherdimensionalen nichtlinearen Zusammenhängen: z. B. Robotersteuerungen
- *Anwendungsfelder*
 - Sprachverarbeitung
 - Bildverarbeitung
 - Robotik/autonome Systeme
 - Telekommunikation

Beispiel: Spracherkennung

- Finnische Phonemkarte
Bildquelle: http://www.scholarpedia.org/article/Kohonen_network
(Teuvo Kohonen)
Links: Spektrum
Rechts: Phoneme (# Stoppkonsonanten k,p,t)



Beispiel: Visualisierung von Prozessphasen (1)



Quelle:

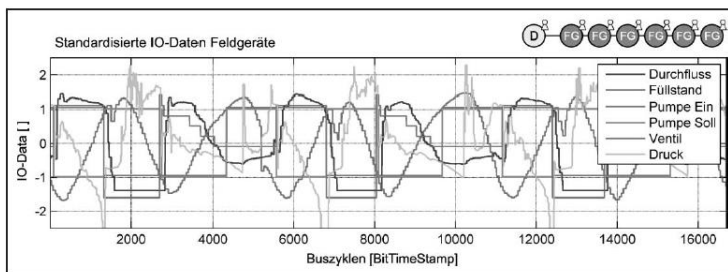
Frey, C.: Prozessdiagnose und Monitoring feldbusbasierter Automatisierungsanlagen mittels selbstorganisierender Karten und Watershed-Transformation. *at-Automatisierungstechnik*, Oldenbourg, **2008**, 56, 374-380

Eingang:

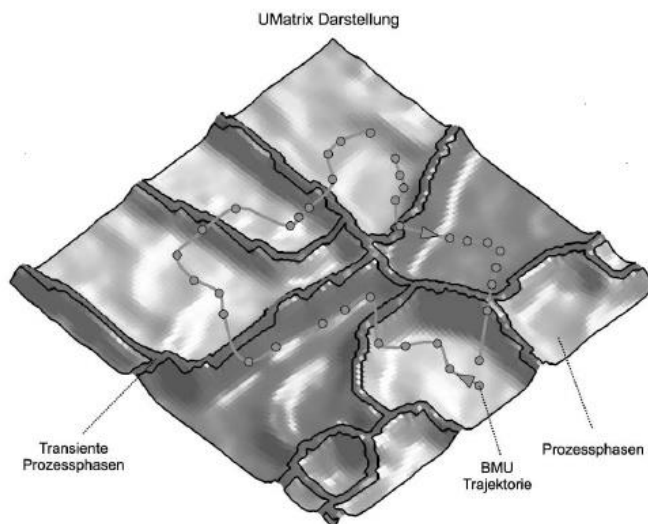
Rohdaten aus einem Prozess

Ausgang:

Visualisierung via SOM

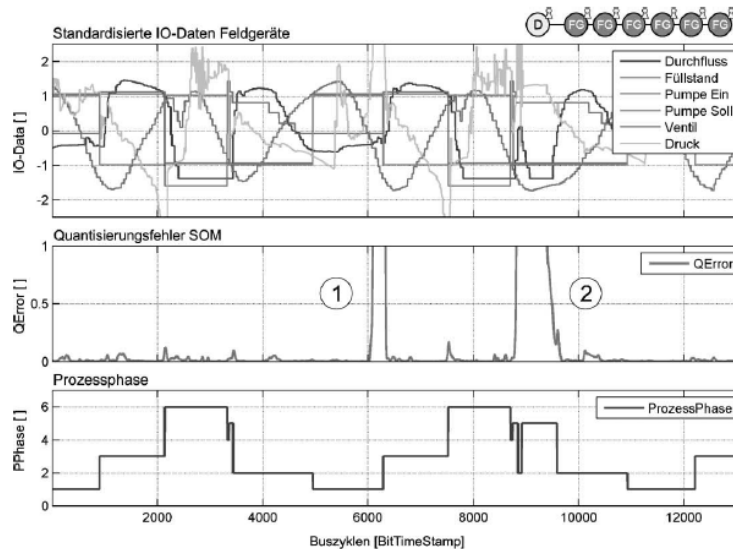


Beispiel: Visualisierung von Prozessphasen (2)



Frey, C.: Prozessdiagnose und Monitoring feldbusbasierter Automatisierungsanlagen mittels selbstorganisierender Karten und Watershed-Transformation. *at-Automatisierungstechnik*, Oldenbourg, **2008**, 56, 374-380

Beispiel: Visualisierung von Prozessphasen (3)



Frey, C.: Prozessdiagnose und Monitoring feldbusbasierter Automatisierungsanlagen mittels selbstorganisierender Karten und Watershed-Transformation. *at-Automatisierungstechnik, Oldenbourg*, 2008, 56, 374-380

Gliederung

- 3 Künstliche Neuronale Netze
 - 3.1 Vom Biologischen zum Künstlichen Neuronalen Netz
 - 3.2 Struktur
 - 3.3 Lernverfahren (Fortsetzung)
 - 3.4 Multi-Layer-Perceptron-Netze (MLP-Netze)
 - 3.5 Radial-Basis-Funktions-Netze (RBF-Netze)
 - 3.6 Kohonen-Karten
 - 3.7 **Kommentare**

Kommentare

- Künstliche Neuronale Netze sind wegen ihrer Eigenschaft als "universelle Approximatoren" populär
- dann besonders sinnvoll, wenn strukturelle Zusammenhänge unbekannt sind
- Künstliche Neuronale Netze sind trotzdem eher kompliziert, deshalb unbedingt mit einfacheren Methoden (Polynomregression usw.) vergleichen
- MLP, RBF und SOM sind die Standardtypen für Künstliche Neuronale Netze
- Neuere Trends existieren, z.B. Deep Learning
 - Netze mit vielen verdeckten Schichten
 - z.T. speziell designte Schichten, z.B. bei Bildverarbeitung
 - Downsampling (Verringerung der Auflösung)
 - fest platzierte lokale Elemente
(werden auch als Convolutional Neural Networks bezeichnet)
- Rekurrente Netze stark umstritten
 - Pro: Abbildung dynamischer Zusammenhänge
 - Kontra: Konvergenzprobleme

Software

- Software
"Comparison of Neural Network Simulators" (U Colorado)
https://grey.colorado.edu/emergent/index.php/Comparison_of_Neural_Network_Simulators
- MATLAB:
 - Neuronale Netze Toolbox inkl. MLP, RBF, SOM usw., Hilfe mit `>> help nnet`
 - Gait-CAD Implementierungen
 - MLP, RBF, SOM:
(frei verfügbar unter <http://sourceforge.net/projects/gait-cad/>)
 - Projekte im ILIAS:
1D, 2D Regression (künstliche Testdatensätze)
 - Projekte in Gait-CAD:
Building-Datensatz für Energieverbrauch in einem Gebäude

Ankündigung Übung Computational Intelligence



- Zeit und Ort:
 - Dienstag, 15.12.2015 14.00 - 15.30 Uhr ODER 15:45-17:15 im SCC Geb. 20.20 H-Pool (je 29 PCs)
 - Einschreibelisten im ILIAS
- Ziele:
 - Kennenlernen MATLAB-Toolbox Gait-CAD
 - Anlernen von MLPs im ein- und zweidimensionalen Fall
 - Zusatzaufgabe: Regression Energieverbrauch Gebäude

ACHTUNG:

- Für die Übung wird der Rechenzentrumslogin für jeden Studenten benötigt
- Material
 - Aufgabenstellung inkl. Installationshinweise Gait-CAD
 - Beispieldatensätze und Makros
- Download unter ILIAS

Bedienung Gait-CAD



- Funktionen über Menüs zugänglich (Callbacks...)
- Parameter über Oberfläche einstellbar (Callbacks...)
- Ergebnisse in Bilder und Dateien
- Automatisierung von Abläufen durch Makros
- Einbindung neuer Funktionen:
 - Makro
 - Plugin Merkmalsextraktion
 - Menüpunkt usw.
- Installationsdatei
- Handbuch (>170 Seiten)

