

#### รายงาน

เรื่อง

การ train backpropagation (the generalized delta rule) สำหรับ Multi-Layer Perceptron (MLP) :

การทดลองการพยากรณ์ระดับน้ำที่สะพานนวรัตน์

โดย

น.ส. ภัทรจาริน ผคุงกิจเจริญ รหัสนักศึกษา 650610851

เสนอ

รศ.คร. ศันสนีย์ เอื้อพันธ์วิริยะกุล

รายงานนี้เป็นส่วนหนึ่งของรายวิชา CPE 261456
Introduction to Computational Intelligence
สาขาวิชาวิศวกรรมหุ่นยนต์และปัญญาประคิษฐ์
ภาคเรียนที่ 1 ปีการศึกษา 2567

มหาวิทยาลัยเชียงใหม่

# สารบัญ

### 1 บทนำ

- 1.1 ความเป็นมาและความสำคัญ
- 1.2 วัตถุประสงค์ของการศึกษา
- 1.3 ขอบเขตของการศึกษา
- 2 ทฤษฎีและบทความที่เกี่ยวข้อง
  - 2.1 Multi-Layer Perceptron (MLP)
  - 2.2 Backpropagation Algorithm
  - 2.3 Cross-Validation
- 3 วิธีการทดลอง
- 4 ผลการทคลอง

ภาคผนวก

## บทที่ 1 บทนำ

## 1.1 ความเป็นมาและความสำคัญ

ในรายวิชา "INTRO COMP INTEL FOR CPE" นักศึกษาจะ ได้เรียนรู้การพัฒนาและฝึกโมเคล Multi-Layer

Perceptron (MLP) สำหรับการทำนายระดับน้ำ ซึ่งเป็นการประยุกต์ใช้ปัญญาประดิษฐ์ในการแก้ปัญหาจริง การทคลองนี้
จะช่วยให้นักศึกษาเข้าใจเทคนิค backpropagation และการปรับแต่งพารามิเตอร์ของ โมเคล เพื่อเพิ่มความแม่นยำและ
ประสิทธิภาพในการทำนาย ทำให้นักศึกษาเตรียมความพร้อมสำหรับการทำงานในด้านปัญญาประดิษฐ์ในอนาคต

## 1.2 วัตถุประสงค์ของการศึกษา

- 1. พัฒนาและฝึก Multi-Layer Perceptron (MLP) สำหรับการทำนายระดับน้ำในอนาคตโดยใช้ข้อมูลย้อนหลัง
- 2. ตรวจสอบประสิทธิภาพของโมเคลด้วยการใช้ 10% cross-validation และการวัดผลด้วย confusion matrix
- 3. วิเคราะห์ผลกระทบของการเปลี่ยนแปลงจำนวน hidden nodes, learning rate, และ momentum rate ต่อความ แม่นยำและการ converge ของโมเคล

### 1.3 ขอบเขตของการศึกษา

- 1. ข้อมูล: ใช้ข้อมูลระคับน้ำจากสถานี 1 และสถานี 2 และข้อมูล cross.pat
- 2. การสร้างโมเคล: พัฒนาและฝึก Multi-Layer Perceptron (MLP) โคยใช้ backpropagation
- 3. การทำนาย: ทำนายระดับน้ำในอนาคต 7 ชั่วโมง โคยใช้ข้อมูลย้อนหลัง 3 ชั่วโมง
- 4. การทคสอบ: ใช้ 10% cross-validation ในการทคสอบโมเคล
- 5. การปรับพารามิเตอร์: เปลี่ยนแปลงจำนวน hidden nodes, learning rate, และ momentum rate เพื่อตรวจสอบ ผลกระทบต่อความแม่นยำและการ converge
- 6. การประเมินผล: ใช้ confusion matrix เพื่อประเมินความแม่นยำและประสิทธิภาพของโมเดล

# บทที่ 2 ทฤษฎีและหลักการที่เกี่ยวข้อง

### 2.1 Multi-Layer Perceptron (MLP)

Multi-Layer Perceptron (MLP) คือ โครงข่ายประสาทเทียมที่มีหลายชั้น ประกอบด้วย Input Layer, Hidden Layer(s) และ Output Layer ใช้สำหรับการจำแนกและพยากรณ์ข้อมูล โดยการปรับน้ำหนักของการเชื่อมต่อระหว่างหน่วยประสาทผ่าน กระบวนการ backpropagation เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่แม่นยำ และการเพิ่ม Hidden Layer(s) ช่วยให้โมเคลสามารถเรียนรู้ ความสัมพันธ์ที่ซับซ้อนจากข้อมูลได้

### 2.2 Backpropagation Algorithm

Backpropagation คือกระบวนการที่ใช้ในการฝึกสอนโครงข่ายประสาทเทียม โดยมีขั้นตอนหลักๆ ดังนี้:

- การส่งไปข้างหน้า (Forward Propagation): ข้อมูลถูกส่งผ่านโครงข่ายจาก Input Layer ผ่าน Hidden Layer(s)ไปยัง
   Output Layer เพื่อคำนวณผลลัพธ์
- 2. การคำนวณข้อผิดพลาด (Error Calculation): เปรียบเทียบผลลัพธ์ที่คำนวณได้กับค่าจริงเพื่อหาค่าความผิดพลาด
- การส่งกลับ (Backward Propagation): ข้อผิดพลาดจะถูกส่งย้อนกลับจาก Output Layer ไปยัง Hidden Layer(s) และ Input Layer เพื่อต้องการหาค่าของการเปลี่ยนแปลงในน้ำหนักของการเชื่อมต่อ
- 4. การปรับน้ำหนัก (Weight Update): ปรับน้ำหนักของการเชื่อมต่อในโครงข่ายประสาทเพื่อให้ก่าความผิดพลาดลดลง กระบวนการนี้จะทำซ้ำหลายรอบจนกระทั่งข้อผิดพลาดลดลงและโมเดลมีความแม่นยำมากขึ้น

#### 2.3 Cross-Validation

Cross-Validation เป็นเทคนิคที่ใช้ในการประเมินประสิทธิภาพของโมเคลโดยการแบ่งข้อมูลออกเป็นส่วนย่อยๆ หลายๆ ส่วน การใช้ 10% cross-validation หมายถึงการแบ่งข้อมูลเป็น 10 ส่วนเท่าๆ กัน โดยใช้ 9 ส่วนสำหรับการฝึกและ 1 ส่วนสำหรับการทดสอบ และทำซ้ำ 10 รอบเพื่อให้แน่ใจว่าทุกส่วนของข้อมูลได้รับการทดสอบ

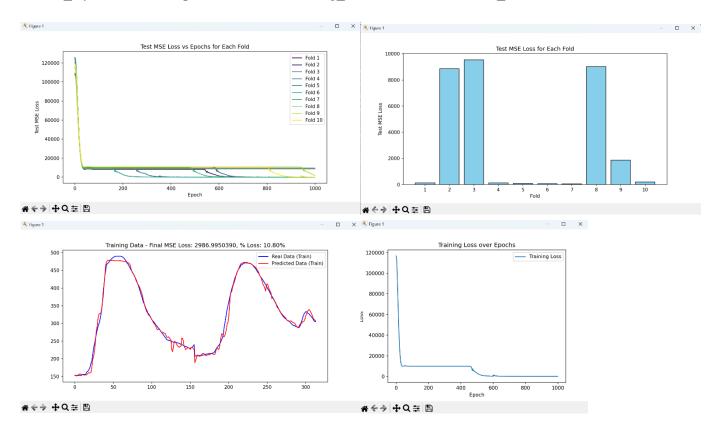
## บทที่ 3 วิธีการทดลอง

## 1. การเตรียมข้อมูล:

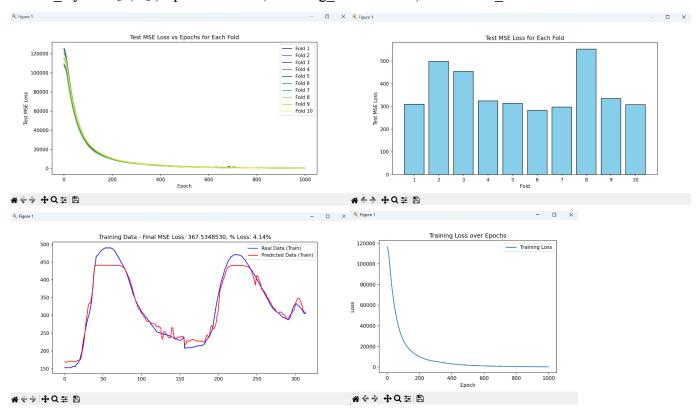
- ข้อมูลน้ำท่วม: รวมข้อมูลระดับน้ำจากสถานี 1 และสถานี 2 ที่มีข้อมูลย้อนหลัง 3 ชั่วโมง เพื่อใช้ในการทำนาย ระดับน้ำในอนาคต 7 ชั่วโมง
- ข้อมูล cross.pat: ข้อมูลที่มี 2 คลาสและ 2 ฟีเจอร์สำหรับการทคสอบ
- 2. การออกแบบและสร้าง MLP:
  - กำหนดจำนวนเลเยอร์และจำนวนโหนดในแต่ละเลเยอร์
- 3. การฝึก MLP:
  - Forward Propagation: ส่งข้อมูลผ่านเครือข่ายเพื่อคำนวณผลลัพธ์
  - Backward Propagation: คำนวณค่าความผิดพลาดและปรับปรุงน้ำหนักของเครือข่ายตามค่าความผิดพลาด
  - การฝึกโมเดล: ใช้ข้อมูลสำหรับการฝึกและปรับน้ำหนักตาม learning rate และ momentum rate ที่กำหนด
- 4. การทดสอบและประเมินผล:
  - การทำนายระดับน้ำ: ใช้โมเคลที่ฝึกแล้วในการทำนายระดับน้ำในอนาคต 7 ชั่วโมง
  - Cross-Validation: แบ่งข้อมูลออกเป็น 10 ชุด ใช้ 90% สำหรับการฝึกและ 10% สำหรับการทดสอบ
  - Confusion Matrix: ใช้ในการประเมินผลลัพธ์สำหรับข้อมูล cross.pat และวัดความแม่นยำ
- 5. การปรับปรุงและวิเคราะห์ผล:
  - เปลี่ยนแปลงจำนวน hidden nodes, learning rate, และ momentum rate เพื่อทดสอบผลกระทบต่อความแม่นยำ และการ converge ของโมเดล
  - วิเคราะห์ผลลัพธ์และเปรียบเทียบความแม่นยำและประสิทธิภาพของโมเคลที่แตกต่างกัน

## บทที่ 4 ผลการทดลอง

hidden\_layers = [8, 5], epochs = 1000, learning\_rate = 0.01, momentum\_rate = 0.9



 $hidden\_layers = [4, 9] \;,\; epochs = 1000 \;,\; learning\_rate = 0.001 \;,\; momentum\_rate = 0.5 \;$ 



#### ภาคผนวก

### GITHUB: https://github.com/Pattharajrin/261456 CI HW1 Y3-1.git

```
import numpy as np
    def Read_Flood_data():
            data = [line.split() for line in f]
        output_train = np.array([i[-1] for i in data], dtype=np.int64) # ใช้ list comprehension เพื่อสร้าง output_train output_train = output_train.reshape(-1, 1) # แปลง output_train ให้เป็นสองมีติ
        return input_train, output_train # คืนค่า input_train และ output_train
16 # ฟังก์ชันสำหรับอ่านข้อมลจากไฟล์ cross.txt
17  def Read_Cross_data(filename='cross.txt'):
        data = []
        with open(filename) as f:
            lines = f.readlines()
            for line in range(1, len(lines), 3):
                cross1 = np.array([float(element) for element in lines[line].strip().split()])
                cross2 = np.array([float(element) for element in lines[line + 1].strip().split()])
                 data.append(np.hstack((cross1, cross2))) # รวม cross1 และ cross2 ด้วย hstack
        data = np.array(data)
        input_data = data[:, :-2] # แยก input
        output_data = data[:, -2:] # แยก output
        return input_data, output_data # คืนค่า input_data และ output_data
31 # ฟังก์ชันสำหรับการปรับขนาดข้อมล (Normalization)
32 def Normalize(X):
        mean = np.mean(X, axis=0) # คำนวณคำเฉลี่ย
        X_normalized = (X - mean) / std # ปรับขนาดข้อมูล
        return X_normalized, mean, std # คืนค่า X_normalized, mean และ std
38 # ฟังก์ชันสำหรับฟังก์ชัน Sigmoid
39 def Sigmoid(x):
43 def Sigmoid_Derivative(x):
46 # ฟังก์ขันสำหรับเริ่มต้นพารามิเตอร์
47 def Initialize_Parameters(input_layers, hidden_layers, output_layers):
        parameters = {}
        layer_dims = [input_layers] + hidden_layers + [output_layers]
        for 1 in range(1, len(layer_dims)):
            parameters[f"weights\{1\}"] = np.random.randn(layer_dims[1-1], layer_dims[1]) * 0.01 \# during weights
            parameters[f"biases{l}"] = np.zeros((1, layer_dims[l])) # เริ่มดันค่า biases ด้วย 0
        return parameters # คืนค่าพารามิเดอร์ทั้งหมด
    def Initialize_Velocity(parameters):
        L = len(parameters) // 2 # จำนวนชั้นของเครือข่ายประสาทเทียม (ไม่นับ input layer)
            velocity[f"dweights{1}"] = np.zeros_like(parameters[f"weights{1}"]) # เริ่มดัน dweights ด้วย 0
            velocity[f"dbiases{1}"] = np.zeros_like(parameters[f"biases{1}"]) # เริ่มดัน dbiases ด้วย 0
        return velocity # คืนค่า velocity
```

```
def Forward_Propagation(x, parameters, hidden_layers):
                        L = len(hidden_layers) + 1 # จำนวนชั้นทั้งหมดในโมเดล (รวม output layer)
                        # การส่งข้อมูลไปข้างหน้าในทุกชั้นที่ซ่อน
                         for 1 in range(1, L):
                                 Z = np.dot(A, parameters[f"weights{1}"]) + parameters[f"biases{1}"] # ดำนวณ <math>Z = W \cdot A + b
                                    A = Sigmoid(Z) # ส่ง Z ผ่านฟังก์ชัน Sigmoid
                                    caches[f"Z{1}"] = Z # เก็บ Z ใน caches
caches[f"A{1}"] = A # เก็บ A ใน caches
                        ZL = np.dot(A, parameters[f"weights{L}"]) + parameters[f"biases{L}"] # คำนวณ Z สำหรับขั้นสุดท้าย
                        caches[f"A{L}"] = AL # เก็บ A สำหรับชั้นสุดท้ายใน caches
                        return AL, caches # คืนค่าผลลัพธ์สุดท้าย (AL) และ caches สำหรับการ backpropagation
         def MSE_Loss(Y, AL):
                      return np.mean((Y - AL)**2) # คำนวณค่า MSE ระหว่างค่าจริง (Y) กับค่าที่ทำนายได้ (AL)
           def Percentage Loss(Y, AL):
                        return np.mean(np.abs((Y - AL) / Y)) * 100 # คำนวณเปอร์เซ็นต์ความสูญเสีย
           # ฟังก์ชันสำหรับการย้อนกลับ (Backward Propagation)
31 def Backward_Propagation(X, Y, parameters, caches, hidden_layers):
                        grads = {} # สร้างดิกขันนารีเพื่อเก็บค่าเกรดต่างๆ
                        m = X.shape[0] # จำนวนตัวอย่างในชุดข้อมูล
                        L = len(hidden_layers) + 1 # จำนวนชั้นทั้งหมดในโมเดล (รวม output layer)
                        AL = caches[f"A{L}"]
                        grads[f"dweights\{L\}"] = np.dot(caches[f"A\{L-1\}"].T, dZL) / m
                        grads[f"dbiases{L}"] = np.sum(dZL, axis=0, keepdims=True) / m
                        for 1 in reversed(range(1, L)):
                                    dA_prev = np.dot(dZL, parameters[f"weights{1+1}"].T)
                                     dZ = dA_prev * Sigmoid_Derivative(caches[f"A{1}"])
                                     grads[f"dweights{1}"] = np.dot(caches[f"A{1-1}"].T, dZ) / m if 1 > 1 else np.dot(X.T, dZ) / m
                                     grads[f"dbiases\{1\}"] = np.sum(dZ, axis=0, keepdims=True) \ / \ m
                        return grads # คืนค่าเกรดทั้งหมดที่คำนวณได้
54 # ฟึงก์ชันอัปเดตพารามิเตอร์
           def Update_Parameters(parameters, grads, velocity, learning_rate, momentum_rate):
L = len(parameters) // 2 # จำนวนขึ้นในโมเดล (ไม่นับ input layer)
                                     assert \ grads[f"dweights\{1\}"]. shape == velocity[f"dweights\{1\}"]. shape, "Shape mismatch in dweights" \\ assert \ grads[f"dbiases\{1\}"]. shape == velocity[f"dbiases\{1\}"]. shape, "Shape mismatch in dbiases" \\
                                     velocity[f"dweights\{1\}"] = momentum\_rate * velocity[f"dweights\{1\}"] + (1 - momentum\_rate) * grads[f"dweights\{1\}"] + (1 - momentum\_rate) * grads[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"dweights[f"
                                      # คำนวณค่า velocity สำหรับ biases โดยใช้ Momentum
                                     velocity[\texttt{f"dbiases\{1\}"}] = momentum\_rate * velocity[\texttt{f"dbiases\{1\}"}] + (1 - momentum\_rate) * grads[\texttt{f"dbiases\{1\}"}] + (1 - momentum\_rate) * grads[\texttt{f"dbiases[1]}] + (1 - momentum\_rate
                                     parameters[f"weights\{1\}"] \ -= \ learning\_rate \ * \ velocity[f"dweights\{1\}"]
                                      # อัปเดตค่า biases ด้วยค่า velocity
                                     parameters[f"biases\{1\}"] \ \text{-= learning\_rate * velocity}[f"dbiases\{1\}"]
                        return parameters, velocity # ดื่นค่า parameters และ velocity ที่อัปเดดแล้ว
```

```
# ฟังก์ขันสำหรับการฝึกฝน Multi-Layer Perceptron (MLP)
def Train_MLP(X, Y, hidden_layers, epochs, learning_rate, momentum_rate, X_test, Y_test):
         input_dim = X.shape[1] # จำนวนฟีเจส
output_dim = Y.shape[1] # จำนวนฟีเจ
         parameters = Initialize_Parameters(input_dim, hidden_layers, output_dim) # สุมคำพารามิเดอร์
velocity = Initialize_Velocity(parameters) # สุมคำเทอมความเร็ว
         loss_per_epoch = [] # เก็บค่า loss ต่อ epoch
percentage_loss_per_epoch = [] # เก็บค่าเปอร์เซ็นต์ loss ต่อ epoch
                  AL, caches = Forward_Propagation(X, parameters, hidden_layers) # vin Forward Propagation
                 percentage loss = Percentage Loss(Y, AL) # คำนวณคำเปอร์เซ็นต์ loss
                percentage_loss_per_epoch.append(percentage_loss) # เก็บค่าเปอร์เซ็นต์ loss ต่อ epoch
                grads = Backward_Propagation(X, Y, parameters, caches, hidden_layers) # ทำ Backward Propagation
parameters, velocity = Update_Parameters(parameters, grads, velocity, learning_rate, momentum_rate) # อัปเดดพารามิเดอร์
               if epoch % 100 == 0 or epoch == epochs - 1: # แสดงผลสัพธ์ทุก ๆ 100 epochs เพื่อเมื่อถึง epoch สุดท่าน
print(f"Epoch (epoch+1)/(epochs) - Loss: {loss} - Percentage Loss: {percentage_loss}%")
        # ทานายหาแอสหานาน 105s สาขานยุศกหลอน

**Dered_test, _ = Forward_Propagation(X_test, parameters, hidden_layers) # ทำการทำนายตัวยโมเดล

test_loss = MSE_loss(Y_test, Y_pred_test) # ตำนาณ loss สำหรับชุดหลอน

test_percentage_loss = Percentage_loss(Y_test, Y_pred_test) # ตำนวณเปอร์เชิ่มส loss สำหรับชุดหลอ

print(f*Test_loss: (test_loss) - Test_Percentage_loss: (test_percentage_loss)%")
         return loss per epoch, percentage loss per epoch, parameters, AL # คืนค่า AL สำหรับการพล็อดกราฟ
def KFold_CrossValidation(X, Y, hidden_layers, epochs, learning_rate, momentum_rate, K=10): fold_size = X.shape[0] // K # พนาดของแต่ละ fold
         losses = [] # เก็บค่า loss ของแต่ละ fold
percentage_losses = [] # เก็บค่าเปอร์เซ็นต์ loss ของแต่ละ fold
fold_scores = [] # เก็บค่า loss ต่อ epoch ของแต่ละ fold
        for k in range(K):
    print(f"Fold {k+1}/{K}") # แสดงหมายเลข fold ที่กำลังทำการประเมิน
    start, end = k * fold_size, (k + 1) * fold_size # กำหนดขอบเขตของ fold ปัจจุบัน
    X_train = np.concatenate((X[:start], X[end:]), axis=0) # ช่อมูลศึกสอน
    Y_train = np.concatenate((Y[:start], Y[end:]), axis=0) # กำฝึกสอน
    X_valid = X[start:end] # ข้อมูลดรวจสอน
    Y_valid = Y[start:end] # ทำครวจสอบ
                losses.append(loss_per_epoch[-1]) # เก็มคำ loss สุดท่ายของ fold นี้
percentage_losses.append(percentage_loss_per_epoch[-1]) # เก็มคำเปอร์เซ็นต์ loss สุดท่ายของ fold นี้
                fold_scores.append(loss_per_epoch) # เก็บ loss
         plt.figure(figsize=(10, 5))
         pittiggie(iigsize-เนต, 5))
colors = pitticm.viridis(np.linspace(0, 1, len(fold_scores))) # สร้างชุดสีสำหรับแต่ละ fold
for i, epoch_losses in enumerate(fold_scores):
print(f*Fold (i+1) - Epoch_losses Length: {len(epoch_losses)}") # แสดงความตาวของการสูญเสียในแต่ละ epoch ของ fold ปี
plt.plot(range(len(epoch_losses)), epoch_losses, color=colors[i], label=f'Fold (i+1)') # หลือดกราฟการสูญเตียในแต่ละ fold
         plt.xlabel('Epoch') # unu X
plt.ylabel('Test MSE Loss') # unu Y
plt.title('Test MSE Loss vs Epochs for Each Fold') # đansıvl
         plt.legend() # แสดงดำนาน
plt.show() # แสดงกราฟ
         plt.figure(figsize=(10, 5)) 
plt.bar(range(1, len(losses) + 1), losses, color='skyblue', edgecolor='black') # สร้างกราฟนฟง
        plt.xlabel('Fold') # unu X
plt.ylabel('Test MSE Loss') # unu Y
plt.title('Test MSE Loss for Each Fold') # ฮือกราฟ
plt.xticks(range(1, len(losses) + 1)) # ซื้อตำตำแหน่ง
         plt.show() # แสดง
         return np.mean(losses), np.mean(percentage_losses), AL_train # คืนค่าเฉลี่ยของ loss และเปอร์เข็นต์ loss
        input_data, output_data = Read_Flood_data() # อ่านข้อมูลจากใฟล์
input_data, mean, std = Normalize(input_data) # ทำ Normalization ซ้อมูล
         epochs = 1000 # จำนวน epoch
learning_rate = 0.01 # Learning rate
momentum_rate = 0.9 # Momentum rate
         print(f"Mean Loss: {mean_loss} - Mean Percentage Loss: {mean_percentage_loss}%")
         # พลอมควาพ (raining Data - Final Mot Loss
plt.figure(figsize=(10, 5))
plt.plot(output_data, label='Real Data (Train)', color='blue') # พล็อดค่าจริง
plt.plot(Al_train, label='Predicted Data (Train)', color='red') # พล็อดค่าที่ท่านายได้
         plt.legend() # แสดงตำบาน
plt.title(f'Training Data - Final MSE Loss: {mean_loss:.7f}, % Loss: {mean_percentage_loss:.2f}%') # ชื่อกราฟ
         plt.xlabel("Epoch") # แกา
         plt.ylabel("Loss") # แกน Y
plt.title("Training Loss over Epochs") # ชื่อกราฟ
         plt.legend() # แสดงตำนา
plt.show() # แสดงกราฟ
```