



1º semestre / 2022

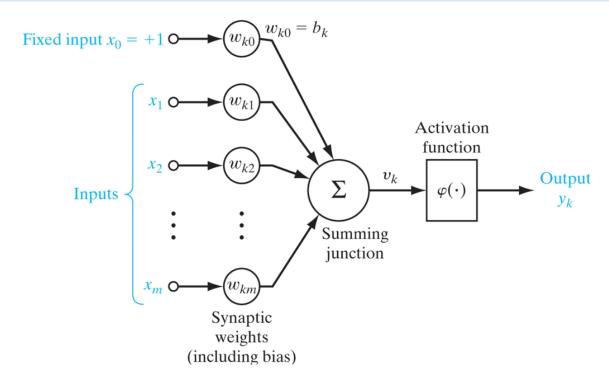


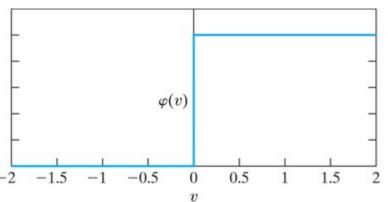
Perceptrons de camada única

- Idealizado por Rosenblatt (1958), é a forma mais simples de uma rede neural artificial, pois o mesmo é constituído de um único neurônio;
- É considerado uma rede "feed-forward" (alimentação sempre adiante, sem nenhuma realimentação de saída);
- Sua construção é baseada no modelo de neurônio artificial de McCulloch, sendo que sua principal aplicação está na resolução de problemas envolvidos com a classificação de padrões.



Princípio de funcionamento



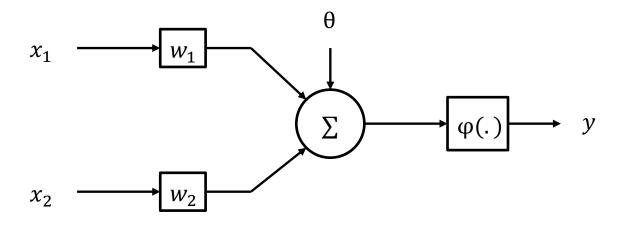


$$y = \begin{cases} +1 & se & \sum (w_i * x_i) + b_k \ge 0 \\ -1 & se & \sum (w_i * x_i) + b_k < 0 \end{cases}$$

Inatel

Análise matemática do Perceptron

Para analisar matematicamente o Perceptron será considerado um arquitetura com duas entradas;



A saída do Perceptron pode ser escrita em termos matemáticos da seguinte forma:

$$y = \begin{cases} +1 \ se \ w_1. \ x_1 + w_2. \ x_2 + \theta \ge 0 \\ -1 \ se \ w_1. \ x_1 + w_2. \ x_2 + \theta < 0 \end{cases}$$

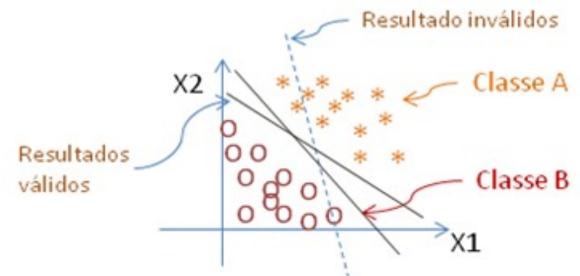


Análise matemática do Perceptron, cont.

Expressando a desigualdade através de uma equação do primeiro grau, percebe-se que a fronteira de decisão para este *Perceptron* de duas entradas é representada por uma reta;

$$w_1.x_1 + w_2.x_2 + b_k = 0$$

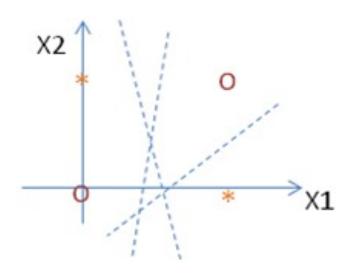
Para a rede Perceptron, as classes devem ser "linearmente separáveis"

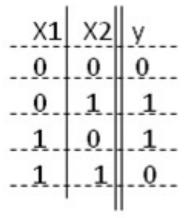




Problema do XOR

Para o problema do OU EXCLUSIVO lógico, pode-se utilizar um *Perceptron* de camada única?







Treinamento do *Perceptron*

- O processo de treinamento do Perceptron está associado ao ajuste dos pesos sinápticos e do limiar da rede com o objetivo de classificar padrões;
- Para o Perceptron, a regra de aprendizado utilizada é a regra de Hebb [Hebb, 1949];
- Resumidamente:
 - > se a saída reproduzida é coincidente com a saída desejada, os pesos sinápticos e limiar da rede serão mantidos;
 - caso contrário, os pesos sinápticos e limiar serão ajustados (incrementados/decrementados) proporcionalmente aos valores de seus sinais de entrada; Este processo é repetido sequencialmente para todas as amostras de treinamento até que a saída do Perceptron seja similar a saída desejada para cada amostra;

Treinamento do Perceptron, cont.

Em termos matemáticos, as regras de ajuste dos pesos sinápticos e do limiar do neurônio pode ser expresso da seguinte forma:

$$\begin{cases} w_i^{Atual} = w_i^{Anterior} + \eta. (d^{(k)} - y). x^{(k)} \\ \theta_i^{Atual} = \theta_i^{Anterior} + \eta. (d^{(k)} - y). x^{(k)} \end{cases}$$

Em termos de implementação computacional, fica mais fácil tratar as expressões na forma vetorial:

$$w^{Atual} = w^{Anterior} + \eta \cdot (d^{(k)} - y) \cdot x^{(k)}$$



Treinamento do *Perceptron*, cont.

Onde:

 $w = [\theta \ w_1 \ w_2 \dots w_n]$ é o vetor contendo o limiar e os pesos; $x^{(k)} = [-1 \ x_1^{(k)} \ x_2^{(k)} \dots \ x_n^{(k)}]$ é a k-ésima amostra de treinamento;

 $d^{(k)}$ é o valor desejado para a k-ésima amostra de treinamento;

y é o valor de saída produzido pelo *Perceptron*;

 η é uma constante que define a taxa de aprendizagem; Normalmente adota-se $0 < \eta < 1$. Quando muito grande, não converge. Se muito pequena, não chega no resultado.



Algoritmo Perceptron - treinamento

- Instituto Nacional de Telecomunicações
 - 1) Obter conjunto de amostras de treinamento $\{x^{(k)}\}$;
 - 2) Associar a saída desejada $\{d^{(k)}\}$ para cada amostra obtida;
 - 3) Iniciar o vetor w com valores aleatórios pequenos;
 - 4) Especificar a taxa de aprendizagem {η};
 - 5) Iniciar o contador de número de épocas {épocas ← 0};
 - 6) Repetir as instruções:
 - 6.1) erro \leftarrow "inexiste";
 - 6.2) Para todos pares de treinamento $\{x^{(k)}, d^{(k)}\}$, faça:

6.2.1)
$$v \leftarrow w^T * x^k$$
;

6.2.2) $y \leftarrow \text{degrau}(v)$; (sign no Matlab)

6.2.3) Se
$$y! = d^{(k)}$$

6.2.3.1) então
$$\begin{cases} w \leftarrow w + \eta * (d^{(k)} - y) * x^{(k)} \\ erro \leftarrow "existe" \end{cases}$$

6.3) $época \leftarrow época + 1$;

Até que: erro == "inexiste"



Algoritmo Perceptron - operação

- 1) Obter a amostra a ser classificada {x};
- 2) Utilizar o vetor w ajustado durante o treinamento;
- 3) Executar as seguintes instruções:

```
3.1) v \leftarrow w^T * x;
```

3.2) $y \leftarrow \text{degrau}(v)$; (sign no Matlab)

3.3) Se
$$y == -1$$

3.3.1) Então: amostra $x \in \{Classe\ A\}$

3.4) Se
$$y == 1$$

3.4.1) Então: amostra $x \in \{Classe\ B\}$



Exemplo de treinamento

- Supondo um problema a ser mapeado pelo *Perceptron* com duas entradas $\{x_1, x_2\}$;
- Para um conjunto de quatro amostras de treinamento constituídas dos seguintes valores: $\Omega^{(x)} = \{[2.0 \ 3.5]; [6.8 \ 5.3]; [2.0 \ 2.5]; [8.1 \ 4.2]\}.$
- Considerando-se ainda que os respectivos valores de saída para cada uma das amostras seja dado por $\Omega^{(d)} = \{[-1]; [+1]; [-1]; [+1]\}.$
- Escolhendo aleatoriamente os pesos sinápticos iniciais: $w = \{0.84; 0.68; 0.88\}$.

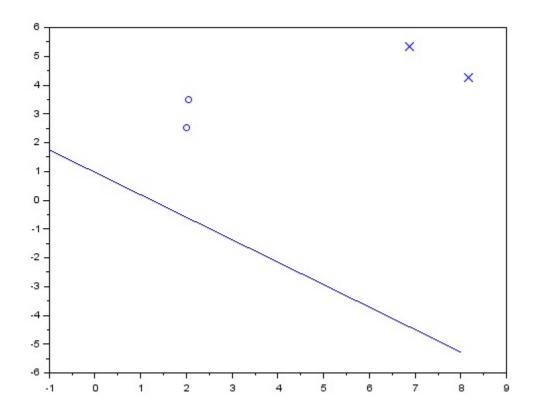
$$\Omega^{(x)} = egin{array}{c} x^{(1)} & x_0 & x_1 & x_2 \ -1 & 2.0 & 3.5 \ -1 & 6.8 & 5.3 \ x^{(4)} & -1 & 2.0 & 2.5 \ x^{(4)} & -1 & 8.1 & 4.2 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{\Omega}^{^{(d)}} = egin{array}{c} d^{^{(1)}} igg[-1 \ +1 \ d^{^{(3)}} igg[-1 \ +1 \ -1 \ d^{^{(4)}} igg[+1 \ \end{bmatrix}$$



Após uma época de treinamento:

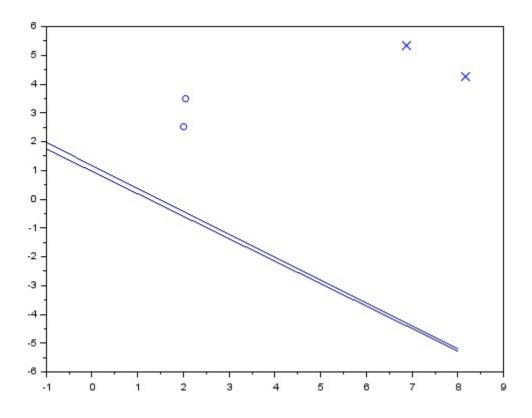
$$w = \{0.88; 0.60; 0.75\}$$





Após duas épocas de treinamento:

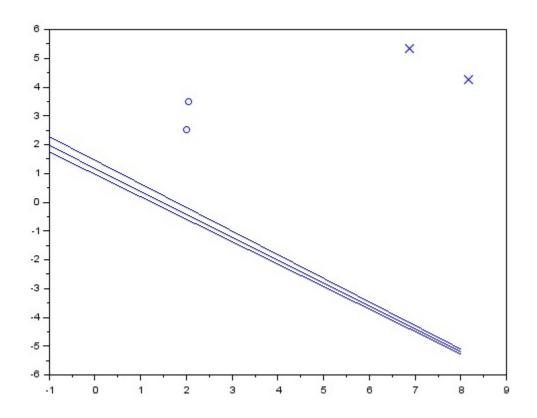
$$w = \{0.93; 0.52; 0.64\}$$





Após três épocas de treinamento:

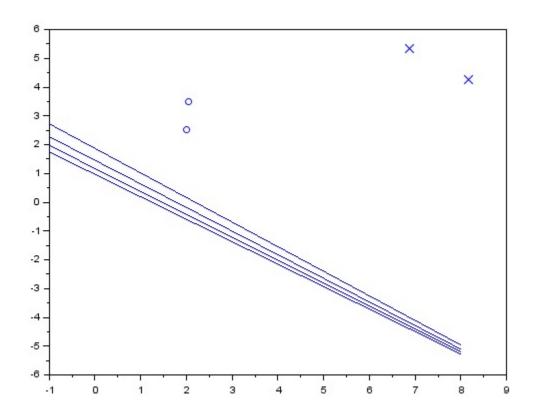
$$w = \{0.97; 0.44; 0.51\}$$





Após quatro épocas de treinamento:

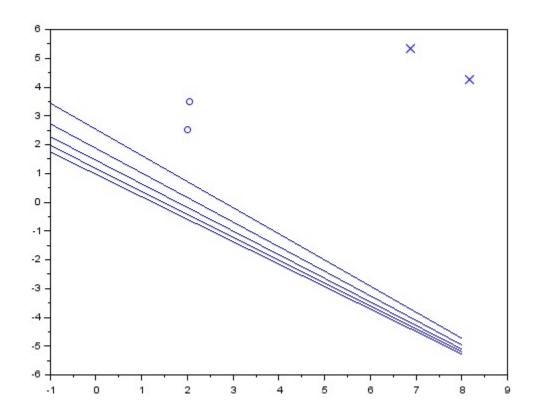
$$W = \{1.0; 0.36; 0.39\}$$





Após cinco épocas de treinamento:

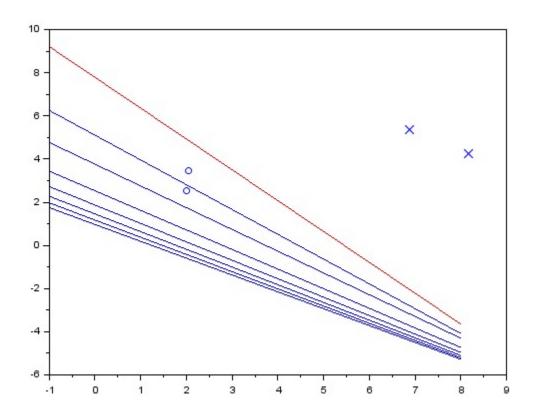
$$w = \{1.04; 0.28; 0.27\}$$





Após oito épocas de treinamento:

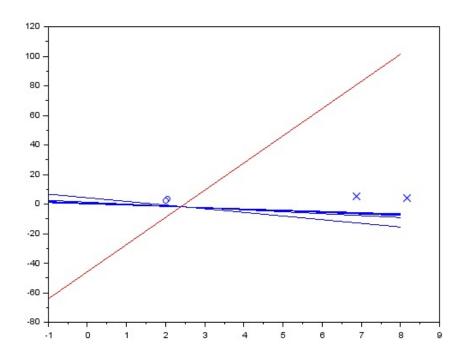
$$w = \{1.09; 0.2; 0.14\}$$





Usando o mesmo problema anterior porém escolhendo outros valores, aleatoriamente, para os pesos sinápticos iniciais, encontra-se uma solução após 7 épocas de treinamento resultando nos pesos sinápticos finais

$$w = \{0.28; 0.11; -0.01\}.$$





$$\Omega^{(x)} = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ -1 & +1 \\ +1 & -1 \\ +1 & +1 \end{bmatrix} \qquad \Omega^{(d)} = \begin{bmatrix} -1 \\ +1 \\ +1 \\ +1 \end{bmatrix} \qquad \begin{array}{l} w = \begin{bmatrix} 0.5 & 0.7 \end{bmatrix} \\ \eta = 0.1 \\ \theta = -1 & w_{\theta} = 0.1 \end{array}$$



$$\Omega^{(x)} = \begin{bmatrix} -1 & -1 \\ -1 & +1 \\ +1 & -1 \\ +1 & +1 \end{bmatrix} \qquad \Omega^{(d)} = \begin{bmatrix} -1 \\ +1 \\ +1 \\ +1 \end{bmatrix} \qquad \begin{array}{l} w = \begin{bmatrix} 0.5 & 0.7 \end{bmatrix} \\ \eta = 0.1 \\ \theta = -1 & w_{\theta} = 0.1 \end{array}$$

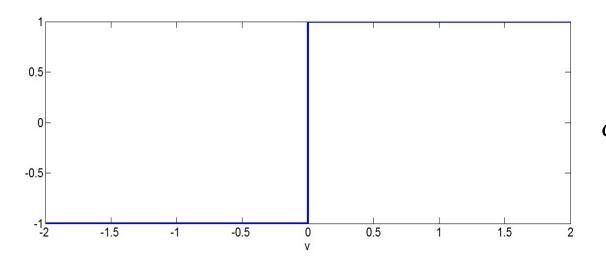
Adicionando θ à $\Omega^{(x)}$ e w_{θ} à w, tem-se:

$$\Omega^{(x)} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & +1 \\ -1 & +1 & -1 \\ -1 & +1 & +1 \end{bmatrix} \qquad w = \begin{bmatrix} 0,1 & 0,5 & 0,7 \end{bmatrix}$$



$$\Omega^{(x)} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & +1 \\ -1 & +1 & -1 \\ -1 & +1 & +1 \end{bmatrix} \quad \Omega^{(d)} = \begin{bmatrix} -1 \\ +1 \\ +1 \\ +1 \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} w = [0,1 & 0,5 & 0,7] \\ \eta = 0,1 \\ \theta = -1 & w_{\theta} = 0,1 \end{array}$$

Obs: observando os valores que $\Omega^{(d)}$ assume, pode-se adotar a função de ativação Heaviside Simétrica (sinal).



$$\varphi(v) = \begin{cases} +1 \text{ se } v \ge 0\\ 0 \text{ se } v = 0\\ -1 \text{ se } v < 0 \end{cases}$$



$$\Omega^{(x)} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & +1 \\ -1 & +1 & -1 \\ -1 & +1 & +1 \end{bmatrix}$$

$$\Omega^{(d)} = \begin{vmatrix} -1 \\ +1 \\ +1 \\ +1 \end{vmatrix}$$

$$w = [0,1 \quad 0,5 \quad 0,7]$$
, $\eta = 0,1$ $\phi(.) = sinal$

1ª época:

$$Or^{(0)} = (-1).0,1 + (-1).0,5 + (-1).0,7 = -1.3$$

$$Y^{(0)} = aign(-1,3) = -1 \quad ACERTOU! (-1=:-1)$$

$$Or^{(1)} = (-1).0,1 + (-1).0,5 + (-1).0,7 = 0,1$$

$$Y^{(1)} = aign(0,1) = +1 \quad ACERTOU! (+1=:+1)$$

$$Or^{(2)} = (-1).0,1 + (+1).0,5 + (-1).0,7 = -0,3$$

$$Y^{(2)} = aign(-0,3) = -1 \quad ERROU! (-1!=+1)$$

$$\triangle W = \iint (d^{(2)} - y^{(2)}).X^{(2)}$$

$$= 0,1.(1-(-1)).[-1 + 1 - 1]$$

$$= [-0,2 +0,2 -0,2]$$

$$MT = MO + \Delta W$$

$$= [0,1 + 0,5 + 0,7] + [-0,2 + 0,2 -0,2]$$

$$= [-0,1 + 0,7 + 0,5]$$



$$\Omega^{(x)} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & +1 \\ -1 & +1 & -1 \\ -1 & +1 & +1 \end{bmatrix}$$

$$\Omega^{(d)} = \begin{vmatrix} -1 \\ +1 \\ +1 \\ +1 \end{vmatrix}$$

$$w = [-0.1 \quad 0.7 \quad 0.5]$$

 $\eta = 0.1$
 $\phi(.) = sinal$

1ª época:

$$N_{5}^{(0)} = (-1).0,1 + (-1).0,5 + (-1).0,7 = -1.3$$

$$Y^{(0)} = aign(-1,3) = -1 \quad \text{ACERTOU!} (-1=:-1)$$

$$N_{5}^{(1)} = (-1).0,1 + (-1).0,5 + (-1).0,7 = 0,1$$

$$Y^{(1)} = aign(0,1) = +1 \quad \text{ACERTOU!} (+1=:+1)$$

$$N_{5}^{(2)} = (-1).0,1 + (+1).0,5 + (-1).0,7 = -0,3$$

$$Y^{(2)} = aign(-0,3) = -1 \quad \text{ERROU!} (-1]=+1)$$

$$\Delta w = M. \left(d^{(2)} - y^{(2)}\right).X^{(2)}$$

$$= 0,1.\left(1 - (-1)\right).\left[-1 + 1 - 1\right]$$

$$= \left[-0,2 + 0,2 + 0,2\right]$$

$$M_{5}^{(2)} = M_{5}^{(2)} + M_{5}^{$$



Neste ponto, o treinamento já pode encerrar?

Não, pois houve erro de classificação em pelo menos uma amostra do conjunto.

Portanto, deve-se realizar mais uma época de treinamento.



$$\Omega^{(x)} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & +1 \\ -1 & +1 & -1 \\ -1 & +1 & +1 \end{bmatrix}^{2}$$

$$\Omega^{(d)} = \begin{vmatrix} -1 \\ +1 \\ +1 \\ +1 \end{vmatrix}$$

 $\phi(.) = sinal$

$$w = [-0.1 \quad 0.7 \quad 0.5]$$
 $\eta = 0.1$

2ª época:

$$N^{(0)} = (-1) \cdot (-0,1) + (-1) \cdot 0,7 + (-1) \cdot 0,5 = -1,1$$

$$V^{(0)} = aign(-1,1) = -1 \quad Acerrous(-1 = -1)$$

$$N^{(1)} = (-1) \cdot (-0,1) + (-1) \cdot 0,7 + (+1) \cdot 0,5 = -0,1$$

$$Y^{(1)} = aigm(-0,1) = -1 \quad ERROUs(-1 = -1)$$

$$\Delta w = M \cdot (d^{(1)} - y^{(1)}) \cdot x^{(1)}$$

$$= 0,1 \cdot (1 - (-1)) \cdot [-1 \quad -1 \quad +1]$$

$$= [-0,2 \quad -0,2 \quad +0,2]$$

$$W = W + \Delta W$$

$$= [-0,1 \quad 0,7 \quad 0,7] + [-0,2 \quad -0,2 \quad +0,2]$$

$$= [-0,3 \quad 0,5 \quad 0,7]$$



$$\Omega^{(x)} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & +1 \\ -1 & +1 & -1 \\ -1 & +1 & +1 \end{bmatrix}$$

$$\Omega^{(d)} = \begin{vmatrix} -1 \\ +1 \\ +1 \\ +1 \end{vmatrix}$$

$$w = [-0.3 \quad 0.5 \quad 0.7]$$

$$\eta = 0.1$$

$$\phi(.) = sinal$$

2ª época:

$$N^{(0)} = (-1) \cdot (-0,1) + (-1) \cdot 0.7 + (-1) \cdot 0.5 = -1,1$$

$$Y^{(0)} = aign(-1,1) = -1 \quad Acerrous(-1 = -1)$$

$$N^{(1)} = (-1) \cdot (-0,1) + (-1) \cdot 0.7 + (-1) \cdot 0.5 = -0,1$$

$$Y^{(1)} = aign(-0,1) = -1 \quad ERROUS(-1! = -1)$$

$$\Delta w = \mathcal{N} \cdot (d^{(1)} - y^{(1)}) \cdot x^{(1)}$$

$$= 0,1 \cdot (1 - (-1)) \cdot [-1 - 1 + 1]$$

$$= [-0,2 -0,2 +0,7]$$

$$W = w + \Delta w$$

$$= [-0,1 \cdot 0,7 \cdot 0,7] + [-0,2 -0,2 +0,7]$$

$$W = w + \Delta w$$

$$= [-0,3 \cdot 0,5 \cdot 0,7]$$

$$V^{(2)} = (-1) \cdot (-0,3) + 1 \cdot (0,5) + (-1) \cdot 0.7 = 0,1$$

$$Y^{(2)} = aign(+0,1) = +1 \quad Acerrous(+1 = +1)$$

$$N^{(3)} = (-1) \cdot (-0,3) + 1 \cdot (0,5) + 1 \cdot (0,7) = 1,5$$

$$Y^{(3)} = aign(+1,5) = +1 \quad Acerrous(+1 = +1)$$



Neste ponto, o treinamento já pode encerrar?

Não, pois houve erro de classificação em pelo menos uma amostra do conjunto.

Portanto, deve-se realizar mais uma época de treinamento.



$$\Omega^{(x)} = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 \\ -1 & -1 & +1 \\ -1 & +1 & -1 \\ -1 & +1 & +1 \end{bmatrix}$$

$$\Omega^{(d)} = \begin{vmatrix} -1 \\ +1 \\ +1 \\ +1 \end{vmatrix}$$

$$w = [-0.3 \quad 0.5 \quad 0.7]$$

 $\eta = 0.1$
 $\phi(.) = sinal$

3ª época:

$$(b^{(0)} = (-1) \cdot (-0,3) + (-1) \cdot (0,5) + (-1) \cdot (0,7 - -0.9)$$

$$Y^{(0)} = Aign(-0,9) = -1 \quad Acerrou!(4=-1)$$

$$(b^{(0)} = (-1) \cdot (-0,3) + (-1) \cdot (-0,7 + 0.7$$

Resultado do treinamento:

$$w = [-0.3 \quad 0.5 \quad 0.7]$$



Neste ponto, o treinamento já pode encerrar?

Sim, pois não houve erro de classificação nas amostras do conjunto.

O resultado do treinamento é, portanto, o vetor de pesos sinápticos ajustados.



Aspectos práticos sobre o Perceptron

- Podem existir infinitas soluções para a rede dependendo dos pesos sinápticos iniciais escolhidos. Logo a solução não é ótima e o número de épocas varia;
- A rede divergirá se o problema não for linearmente separável;
- Usando a faixa de separabilidade entre as classes forem muito estreitas, o processo de treinamento pode implicar em instabilidade. Neste caso utiliza-se uma taxa de aprendizagem {η} bem pequena.
- Quanto mais próxima a superfície de decisão estiver da fronteira de separabilidade, menos épocas serão necessárias para a rede convergir.
- A normalização das entradas para domínios apropriados contribui para o incremento do desempenho da rede.



Código no GitHub

Implementação em Java (classe Perceptron):



https://github.com/marcelovca90-

inatel/EC017/tree/master/NeuralNetworks-java

Implementação em Python (módulo Perceptron):

https://github.com/marcelovca90-

inatel/EC017/tree/master/NeuralNetworks-python



Fim





Marcelo Vinícius C. Aragão

marcelovca90@inatel.br