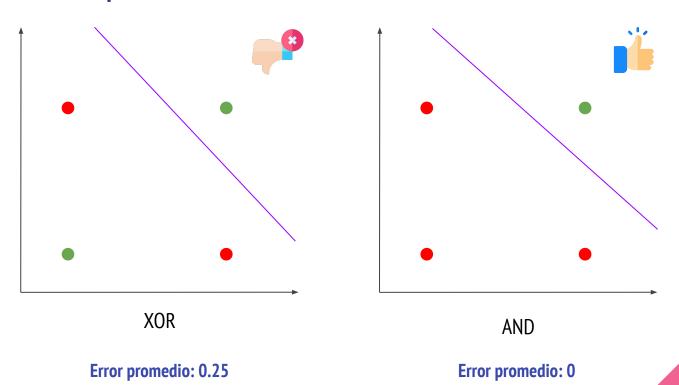
TP3 - Perceptron simple y multicapa

Grupo 18

- Juan Ignacio Sackmann Sala
- Santiago Monjeau Castro
- Inés Marcarian

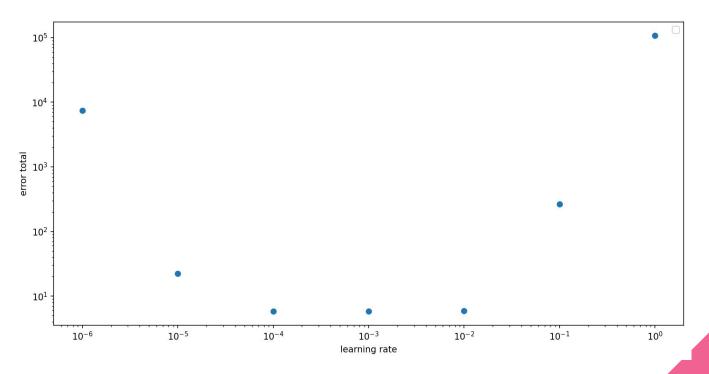
Perceptrón Escalonado



Perceptrón No Lineal y Lineal

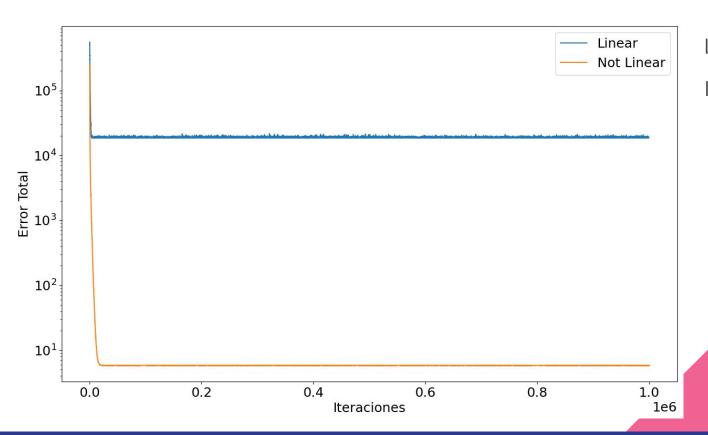
- Perceptrón lineal está diseñado para resolver transformaciones lineales
- Perceptrón no lineal permite generalizar las funciones
- Una transformación lineal puede ser aproximada con el perceptrón no lineal

Perceptrón No Lineal: Variación del Learning Rate



Max Iteraciones: 1000000

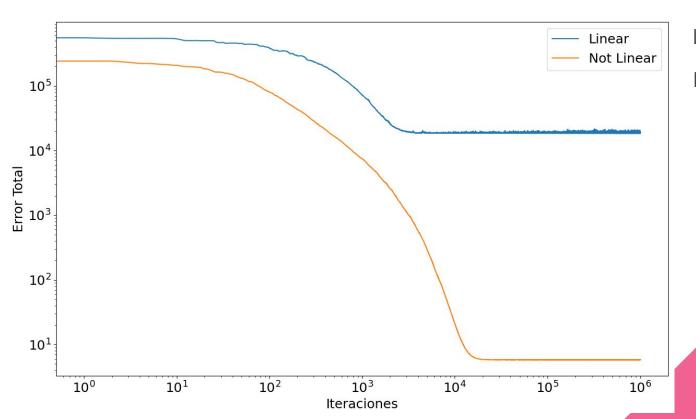
Perceptrón No Lineal y Lineal: Error vs Iteraciones



Learning Rate: 0.001

Iteraciones: 1000000

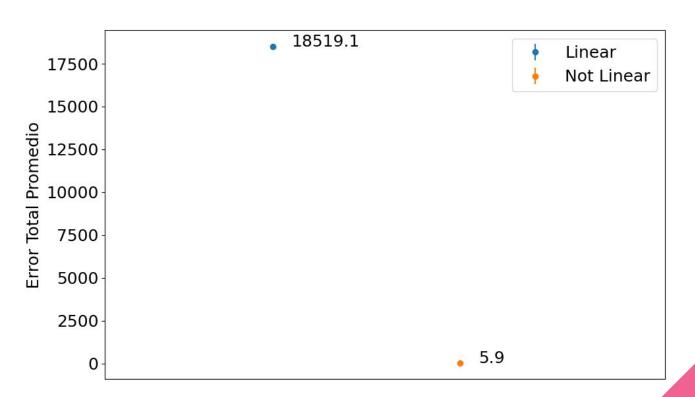
Perceptrón No Lineal y Lineal: Error vs Iteraciones



Learning Rate: 0.001

Iteraciones: 1000000

Perceptrón No Lineal y Lineal: Error Total Promedio

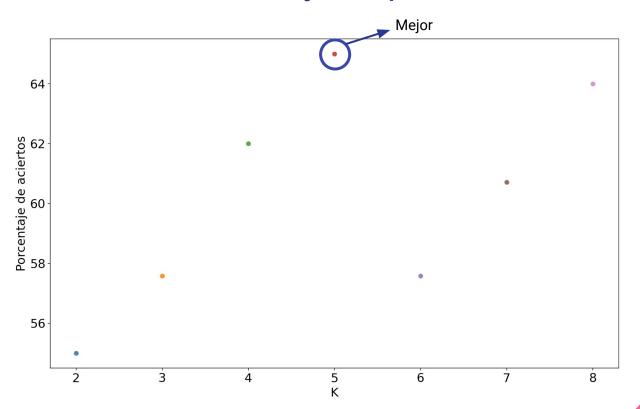


Samples: 100

Iteraciones: 1000000

Learning Rate: 0.01

Evaluación del mejor K para Validación Cruzada



Iteraciones: 10000

Learning rate: 0.01

Samples: 20

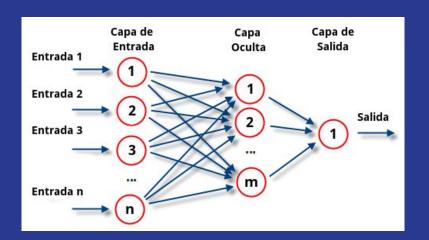
Perceptrón No Lineal - Validación Cruzada

k = 5

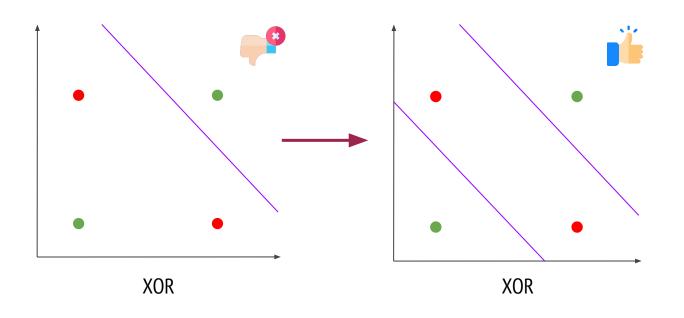
real value $\pm \epsilon$ = approximated value

	Epsilon (ε)			
	0.1	0.2	0.5	1
Porcentaje de aciertos	42 %	52.5 %	66 %	86 %

Perceptrón Multicapa



Perceptrón Multicapa: XOR



Evaluación con 1 XOR 1:

Error: 5.056E-4

Resultado: -0.9817

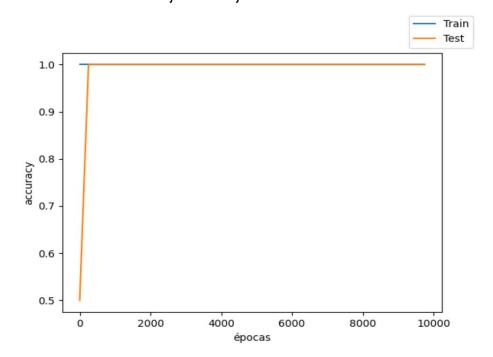
Evaluación con 1 XOR 0:

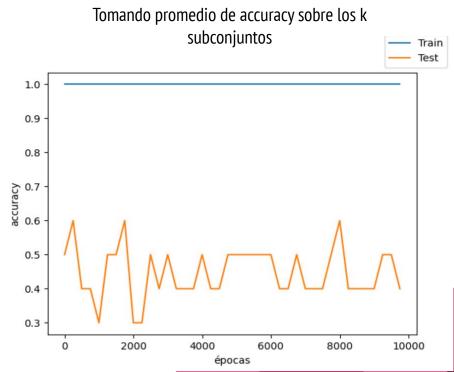
Error: 4.4578E-4

Resultado: 0.9879

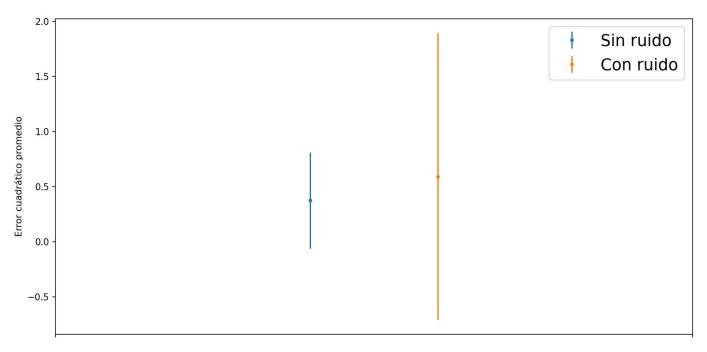
Perceptrón Multicapa

Tomando el mejor subconjunto de entrenamiento





Perceptrón Multicapa



10 entrenamientos Learning rate:0.001 100000 épocas

Conclusiones

FIN