Berufsmaturitätsarbeit 2019-2020

Hardware-Neuron

Tendai Rondof / Malik Schneider





# Vorwort

## Tendai

Ich habe dieses Thema ausgewählt, weil Künstliche Intelligenzen mich seit Jahren interessieren. Durch dieses Projekt kann ich den Wunsch ein Neuron auf Hardwarebasis zu erstellen, endlich erfüllen.

## Malik

Ich habe das Thema gewählt, weil darin zwei meiner grössten Interessensgebiete vereinigt sind: Die Elektronik und die Neurowissenschaft. Vor allem bei letzterem kann ich hiermit mein Wissen erweitern und vertiefen. In der Elektronik kann ich vor allem mein bereits bestehendes Wissen anwenden.

Seit einiger Zeit boomt das Interesse an künstlichen Intelligenzen und neue Ideen wie sie umgesetzt werden können, sind hoch gefragt. Wir erwarten nicht dass wir damit das Rad neu erfinden, jedoch gelingt es uns einen Weg zu beschreiten der bis jetzt noch niemand gedacht hat.

<Danksagungen>

# Einleitung

was ist es?

was macht es?

was bringt es?

Das Ziel unserer BMA ist es, den Vorgang des Lernens mit greifbaren elektrischen Bauteilen zu simulieren. Dieser Aspekt allein hat schon eine gewisse Faszination an sich. Unter Machine-Learning versteht man etwas extrem komplexes, was sich auf Softwareebene abspielt. Für eine Künstliche Intelligenz sind riesige Mengen an Daten Nötig um ihr etwas beizubringen. Aber wie so vieles lässt sich auch eine Intelligenz, ob sie jetzt künstlich ist oder nicht, herunterbrechen auf ihre Elementarsten Teile. Beim Menschen sind es die Neuronen, bei der Maschine elektrische Schaltkreise. Unser Produkt ist ein wenig von beidem.

Aufgrund unseres Lehrberufs, Elektroniker, setzten wir den Fokus auf die Funktionalität und nicht auf Biologische Richtigkeit. Das bedeutet, dass wir versuchten die chemischen Prozesse elektronisch zu imitieren. Es fielen zwar viele der Biologischen Aspekte eines Neurons weg, jedoch bleibt der Kern des ganzen schlussendlich bestehen: das Lernen.

Es gibt gewisse Probleme bei der Übersetzung vom Modell in die reale Welt. Zum einen ist die Praxis nie perfekt. Bauteile haben Toleranzen, Unendlichkeiten gibt es nicht und es ist nicht möglich Spannungen auf eine einfache Art und Weise zu multiplizieren. Die gewünschte Formel wird auch nicht in einer reinen Form vorkommen.

Ziel ist mindestens ein funktionierendes Neuron und ein Beispiel bei dem wir die Lernfunktion in einem Praxisnahen Versuch aufzeigen.

Wegen der grossen Menge an kleinen Bauteilen in unserer Schaltung, verwenden wir eine Bestückungsmaschine anstelle des einfachen Lötkolbens verwenden. Das wird die Arbeit um einiges erleichtern.

Wir wollen wissen, was an Elektronik nötig ist um den im Grunde selben Lerneffekt wie beim menschlichen Neuron simulieren zu können. Die Weiterführung eines einzelnen Neurons wäre, es mit anderen Neuronen zusammenarbeiten zu lassen. Wie ist es möglich ein Neuron (Nervenzelle) mittels Elektronischen Teilen zu realisieren und kann damit eine selbstlernendes Netzwerk (“Neuronales Netzwerk”) erstellt werden?

Inhalt

[Vorwort 2](#_Toc26124128)

[Tendai 2](#_Toc26124129)

[Malik 2](#_Toc26124130)

[Einleitung 2](#_Toc26124131)

[Blockschaltbild des gesamten 4](#_Toc26124132)

[Beispiel Komponente 4](#_Toc26124133)

[Theorie 4](#_Toc26124134)

[Grundlage der Problematik 4](#_Toc26124135)

[Ansatz 4](#_Toc26124136)

[Schema Blockschaltbild 6](#_Toc26124137)

[Beispiel Komponente 6](#_Toc26124138)

[Hardware 6](#_Toc26124139)

[Schema 6](#_Toc26124140)

[Verbindung Blockschaltbild Schema 6](#_Toc26124141)

[Layout/Bestückungsplan 6](#_Toc26124142)

[Messungen 6](#_Toc26124143)

[Benutzeranleitung 6](#_Toc26124144)

# Blockschaltbild des gesamten

Lichtsensor Wert

Schaltung

Schaltungs Ausgang

User Feedback (Sollwert)

A/D Wandlung

Licht- steuerung

## Beispiel Komponente

wofür ist sie zuständig:

Verweise auf andere stellen im dokument:

# Theorie

## Grundlage der Problematik

was soll erreicht werden:

Es soll eine Schaltung erstellt werden, die Mathematischen Berechnungen eines Perceptron imitiert. Dadurch kann eine lernende Schaltung entwickelt werden die Dynamische bzw. lernende Schaltkreise ermöglichen. Zudem wird die Rechenzeit für ein Perceptron reduziert.

Bedingungen/Einschränkungen:

## Ansatz

Typ des Perceptrons (Vorteile gegenüber anderen Methoden)

Als Grundprinzip benutzen wir das Modell eines Spiking-Perceptrons, was ein einzelnes Neuron mit einem pulsierenden, digitalen Ausgang darstellt.

Der Vorteil gegenüber anderen Methoden ist, es kommt der Biologie am nächsten und die Rückberechnung ist mit einzelnen Transistoren machbar.

Der Nachteil ist, es ist zeitabhängig, was bedeutet, dass zeitlich alles gut aufeinander abgestimmt sein muss.

Mathematischer Ansatz

Die Grundformel für den Kern des Neurons ist:

Problematik von Theorie und Praxis

Adaption von der Theorie zur Machbarkeit

Neue Bedingungen und Nachteile

## Schema Blockschaltbild

Schaltung

4 Anschlüsse

0V/5V

Stecker

Sollwert für Output

Output

Knopf für Rückrechnung

Anzeige für Rückrechnung

## Beispiel Komponente

Funktionsweis

Gleichung

abweichung Theorie Praxis

# Hardware

# Schema

## Verbindung Blockschaltbild Schema

# Layout/Bestückungsplan

# Messungen

# Benutzeranleitung