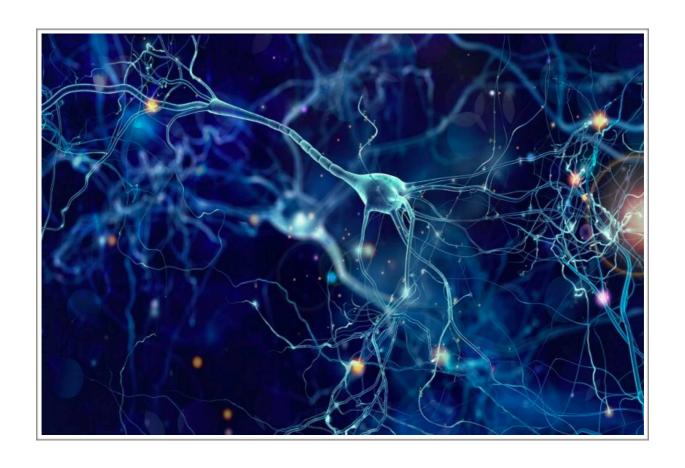
工業4.0框架下的機器學習-神經網路

Neural network of machine learning



陳品洋 資管三 408530014 12/29/21

工業4.0與法律 簡立仁教授 廖蕙玟教授(依筆畫)

專題大綱

abstract

前言	introduction	3
神經網路	neural network	4
神經網路實作過程	neural network implementation	5
參考	reference	8
附錄	appendix	8

前言

introduction

製作動機motivation

為了更強化自己對於科技發展趨勢的掌握,深夜中細細思考,若工業4.0帶給世界的功效之一是能夠使許多產業達到智能製造,那是否我們也應該了解機器是怎麼去思考、怎麼去因應現實世界中各種不同的複雜環境並從中獲取經驗的?若智慧生產中的某些產品無法符合人類需要,那這些程式碼智慧該如何加以學習人類的需要並改善所生產的產品?

智慧,某種程度上需要一定的自省能力,這也是類神經網路與機器學習所能做到的功能。而本報告我將不會只侷限在理論的闡述,我將會實實在在、盡我所能提供給讀者我是如何實現一個簡單的神經網路,並在後面會附上我的github連結,裡頭的程式碼我很歡迎老師或同學細細品味。



神經網路

Neural network

什麼是機器學習?

機器學習首先著重在兩個重點:

- 1.機器學習這門學問主要研究對象的是人工智慧,具體來說, 即如何透過學習經驗改善自身演算法。
- 2.此門科學是用資料或從前收集的經驗來最佳化電腦程式的效能。

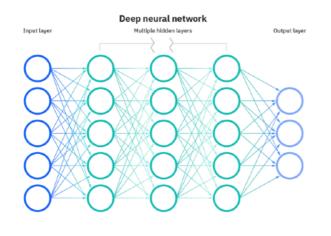
機器學習涉及的層面包含許多古典學科,包含統計學、機率論、微積分、逼近論等等。透過一連串的演算法從一堆資料中得知其「規律」,並針對未來作出改善(fitness)與規劃。

什麼是類神經網路?

又稱人工神經網路(Artificial neural network,ANN),簡言之就是模仿 生物神經網路的組織與功用製造出的演算法或數學模型。

ANN通常由一個節點層(layer)組成,其中節點層包含一個輸出層 (output layer),一個輸入層(input layer)及一個以上的隱藏層(hidden layer)。

每一個層級裡的節點(或稱神經元neural)會連接至其它個節點,並



且每一節點都設有閥值(threshold)及 加權值。若任何一個神經元所輸出 的值高於指定的閥值,則開啟此閥 門讓資料能夠進到下一個節點,反 之則否。所以隨著時間的推移,系 統能夠自行調整閥值讓能夠通過的 資料變得更精確,並且使通過閥值 的物件或資料(基因genes)加以繁 衍,即達成進化論中的「演化」。

神經網路製作過程

neural network implementation

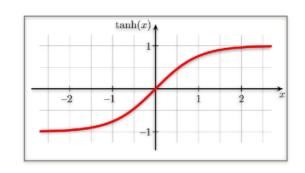
Neat-python

在Neat-python的實現中,維護了一組個體基因組。每個基因組包含兩組描述如何構建人工神經網絡的基因:

- 1. 節點基因,每個基因指定一個神經元。
- 2.連接基因,每個基因指定神經元之間的單個連接。

為了演化出一個問題的解決方案,用戶必須提供一個適應度函數(在此專題為tanh函數,因為此函數在平面座標上為1至-1),它計算一個單一

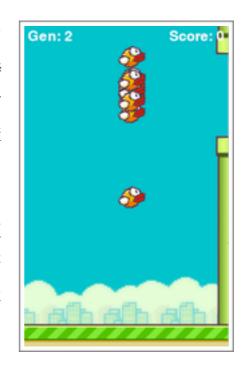
的實數,表明單個基因組的質量:解決問題的能力越好意味著得分越高。該算法通過用戶指定的代數進行,每一代都是通過繁殖(有性或無性)和上一代最適合個體的突變產生的。



實現構思

這次將先撰寫簡單的Flappy Bird遊戲,一般狀態下此遊戲的玩法是玩家利用點擊控制螢幕中的鳥,點擊一次此鳥就會拍動一次翅膀並往上飛,目標是盡可能在碰到上下水管之前獲取最高分數。所以我們必須撰寫出一個這樣的小遊戲。

再來就是實現神經網路的構思,我會先 在遊戲開始前多生成幾隻鳥(第一代)並且這 些鳥都能夠記錄數據(包含個體的自適應力等 等),讓他們隨意飛,所以會有許多鳥因為過 不去水管而死掉,但我們要的是那些活過去的。



最後,在同一個世代(generation)會剩下一隻適應力最好的鳥,待其死後,取其數據並以此為中心,依據我們設定的變異值來生產下一代更優良適應力的鳥。以此來實現機器針對經驗學習的目標。

Gen: 2 Score: 7

這次所用的NEAT核心

Neuro Evolution of Augmenting

Topologies (拓墣學) (NEAT),

1.Input neural (輸入神經元):Bird.y(鳥的y

軸), Top pipe (上水管的高度), bottom pipe (下水管的高度)

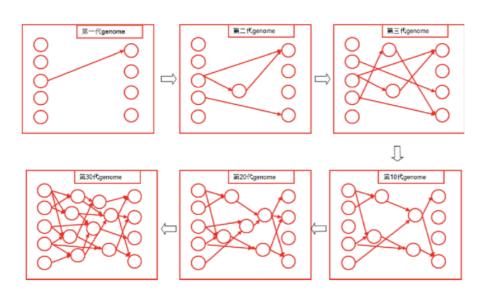
2.Output neural (輸出神經元) : Jump (跳)

3.Activation (激活函數): tanh (輸入神經元之值若大於0則跳,用來判斷 鳥與水管的距離為多少時該跳)

4.population size(一個世代的數量)

5.fitness function (取其最遠的)

6.max generation(若學習次數多於我們設置的最高次數則表示此系統效率 不如預期要加以調整)



圖示

上圖是在console畫面我們需要印出的基本資料(此圖為第0代的資料),包含初始適應值、第幾代、系統自行調整的適用值、標準差、這一代平均跑的距離等等

```
[NEAT]
fitness_criterion = max
fitness_threshold = 100
pop_size = 50
reset_on_extinction = False
```

上圖為我們所設定的適應值,包含閥值、一代的鳥數、若全死是否滅絕(否,這樣才能繼續讓下一代學習啊!)

這裡是設定鳥類必須依照上一代最佳為中心,然後依照我們所設定的變異量產 生50隻不同運動的鳥。

參考reference:

1. (維基百科) https://zh.wikipedia.org/wiki/

 $\frac{\% E6\% 9 C\% BA\% E5\% 99\% A8\% E5\% AD\% A6\% E4\% B9\% A0}{\text{page4}}.$

2.(IBM/2020-8-17) https://www.ibm.com/tw-zh/cloud/learn/neural-networks page4.

3.(Tech with Tim/2019/8/10)https://www.youtube.com/watch?

v=MMxFDaIOHsE&list=PLzMcBGfZo4-

lwGZWXz5Qgta_YNX3_vLS2&ab_channel=TechWithTim

page5,6

附錄appendix:

我的github: https://github.com/aStudentLoningToGrow/AI-flappy

順帶一題,gihub已於8月份開始停用帳號密碼上傳資料了,因為要加強防止駭客入侵的能力,github改用權杖加密(security token)上傳方法加強防護。

