

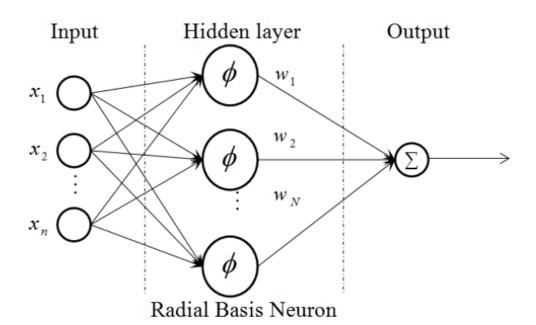
شبكههاي عصبي مصنوعي

جلسه یازدهم:

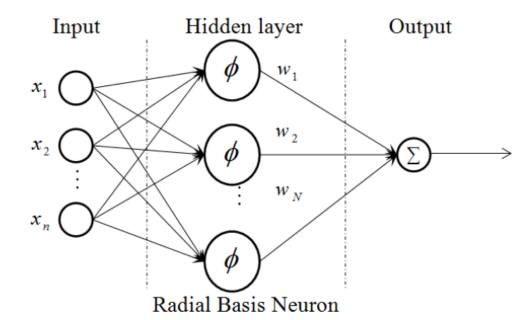
شبکه با تابع پایه شعاعی (۲)

(Radial-Basis Function Network = RBF Net)

- پارامترهای آزاد شبکه RBF عبارتند از:
 - $\left\{ \left. \mathbf{t}_{i} \right| i=1,...,M
 ight.
 ight\}$ مرکز توابع گرین
- $\left\{\sigma_{i} \mid i=1,\ldots,M
 ight\}$ پهنای توابع گرین
 - وزنهای لایه خروجی w



- پارامترهای آزاد شبکه RBF عبارتند از:
 - $\left\{ \left. \mathbf{t}_{i} \right| i=1,...,M
 ight.
 ight\}$ مرکز توابع گرین
- $\left\{\sigma_{\,i}\,|\,\,i=1,\ldots,M
 ight\}$ پهنای توابع گرین ullet
 - وزنهای لایه خروجی w



- فرمهای مختلف آموزش (تعیین) این پارامترها می تواند به صورت با نظارت (Supervised) و بدون نظارت (Unsupervised) و بدون نظارت (Unsupervised)

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

آ- مراكز:

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

آ- مراكز:

مرکز توابع گرین در ماتریس ${f G}$ بهطور اتفاقی ولی ثابت انتخاب شده و ثابت نگه داشته میشود. M

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} G(x_1;t_1) & \dots & G(x_1;t_M) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N;t_1) & \dots & G(x_N;t_M) \end{bmatrix}_{N\times M}$$

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

آ- مراكز:

مرکز توابع گرین در ماتریس ${f G}$ بهطور اتفاقی ولی ثابت انتخاب شده و ثابت نگه داشته می شود. M

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} G(x_1;t_1) & \dots & G(x_1;t_M) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N;t_1) & \dots & G(x_N;t_M) \end{bmatrix}_{N\times M}$$

ب_ پهنا:

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

آ- مراكز:

مرکز توابع گرین در ماتریس ${f G}$ بهطور اتفاقی ولی ثابت انتخاب شده و ثابت نگه داشته میشود. M

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} G(x_1;t_1) & \dots & G(x_1;t_M) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N;t_1) & \dots & G(x_N;t_M) \end{bmatrix}_{N \times M}$$

ب- پهنا:

پهنای توابع گرین به صورت زیر درنظر گرفته می شود:

$$\sigma = rac{d}{\sqrt{2M}}$$
 بیشینه فاصله بین مراکز d

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

آ- مراكز:

مرکز توابع گرین در ماتریس ${f G}$ بهطور اتفاقی ولی ثابت انتخاب شده و ثابت نگه داشته می شود. M

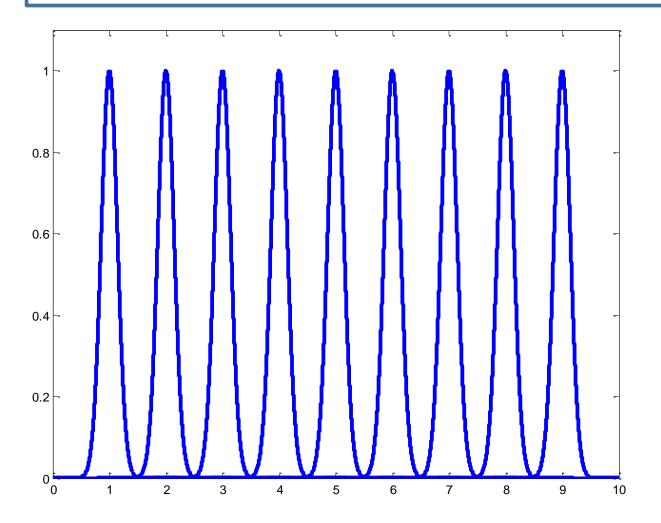
$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} G(x_1;t_1) & \dots & G(x_1;t_M) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N;t_1) & \dots & G(x_N;t_M) \end{bmatrix}_{N\times M}$$

ب- پهنا:

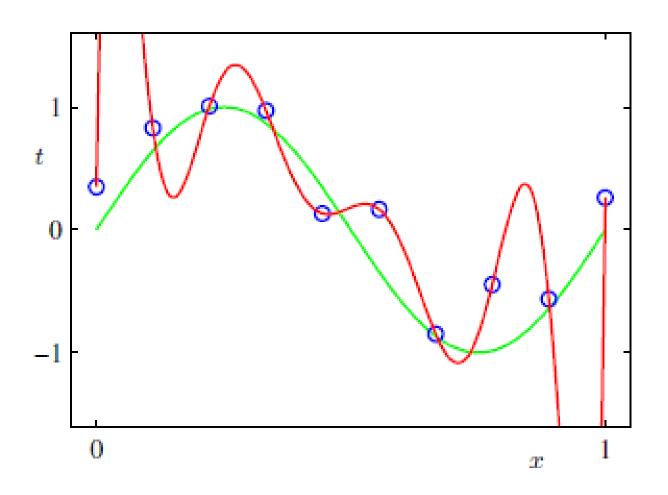
پهنای توابع گرین به صورت زیر درنظر گرفته می شود:

$$\sigma = rac{d}{\sqrt{2M}}$$
 بیشینه فاصله بین مراکز d

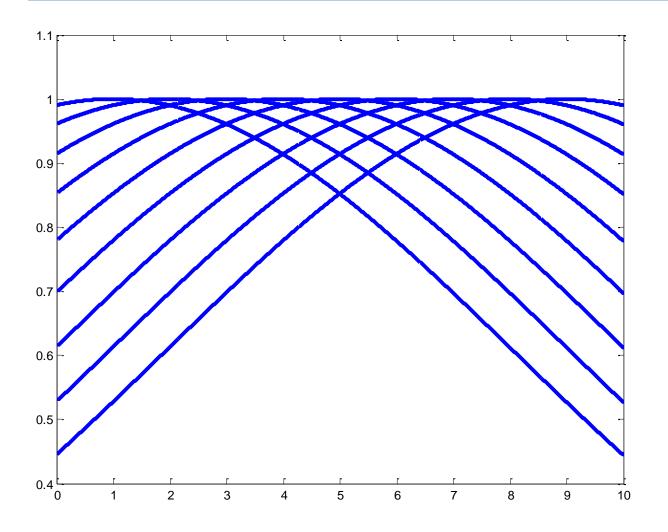
- دلیل درنظرگرفتن پهنای توابع گرین به اینصورت، ایجاد توابع گوسی قابل قبول (نه خیلی باریک و نه خیلی پهن) است.



پهنای بسیار کوچک که باعث غیرخطی شدن زیاد از حد میشود.



پهنای بسیار کوچک که باعث غیرخطی شدن زیاد از حد می شود.



پهنای بسیار زیاد که باعث از دسترفتن تابع میشود. یعنی تغییرات بسیار اندک یا تقریبا ثابت.

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

- بنابراین، توابع گوسی به این صورت درنظر گرفته می شوند:

$$g(\mathbf{x}, \mathbf{t}_i) = \exp{-\left(\frac{M}{d^2} \|\mathbf{x} - \mathbf{t}_i\|^2\right)}$$

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

- بنابراین، توابع گوسی به این صورت درنظر گرفته می شوند:

$$g(\mathbf{x}, \mathbf{t}_i) = \exp{-\left(\frac{M}{d^2} \|\mathbf{x} - \mathbf{t}_i\|^2\right)}$$

پ– وزنها:

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

- بنابراین، توابع گوسی به این صورت درنظر گرفته می شوند:

$$g(\mathbf{x}, \mathbf{t}_i) = \exp{-\left(\frac{M}{d^2} \|\mathbf{x} - \mathbf{t}_i\|^2\right)}$$

پ – وزنها:

در انتها، وزنها با استفاده از وارون جعلی ماتریس ${f G}$ بهدست می آیند:

$$\mathbf{w} = \mathbf{G}^{+}\mathbf{d}$$

$$\mathbf{G}^{+} = \left(\mathbf{G}^{T}\mathbf{G}\right)^{-1}\mathbf{G}^{T}\mathbf{d}$$

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

- بنابراین، توابع گوسی به این صورت درنظر گرفته می شوند:

$$g(\mathbf{x}, \mathbf{t}_i) = \exp{-\left(\frac{M}{d^2} \|\mathbf{x} - \mathbf{t}_i\|^2\right)}$$

پ– وزنها:

در انتها، وزنها با استفاده از وارون جعلی ماتریس ${f G}$ بهدست می آیند:

$$\mathbf{w} = \mathbf{G}^{+}\mathbf{d}$$

$$\mathbf{G}^+ = \left(\mathbf{G}^T\mathbf{G}\right)^{-1}\mathbf{G}^T\mathbf{d}$$

که درایههای ماتریس ${f G}$ برابراند با:

$$g_{ji} = \exp - \left(\frac{M}{d^2} \left\| \mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i \right\|^2 \right) \quad \begin{cases} j = 1, \dots, N \\ i = 1, \dots, M \end{cases}$$

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

– وارون جعلی ماتریس G را می توان با استفاده از تجزیه به مقادیر تکین (Singular-Value Decomposition) نیز به دست آورد:

- ۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)
- وارون جعلی ماتریس G را می توان با استفاده از تجزیه به مقادیر تکین (Singular-Value Decomposition) نیز به دست آورد:
- برطبق این روش، برای ماتریس ${f G}$ با ابعاد ${f W} imes N$ همواره می توان دو ماتریس متعامد ${f V}$ و ${f V}$ به صوت زیر پیداکرد:

$$egin{align} \mathbf{U} &= \left\{ egin{align} \mathbf{u}_1 & \cdots & \mathbf{u}_N
ight.
ight. & \left. \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight. & \left. \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight.
ight. & \left. \mathbf{v}_M
ight.
ight. & \left. \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight. & \left. \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight. & \left. \mathbf{v}_M
ight. & \left. \mathbf{$$

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

- وارون جعلی ماتریس G را می توان با استفاده از تجزیه به مقادیر تکین (Singular-Value Decomposition) نیز به دست آورد:
- برطبق این روش، برای ماتریس ${f G}$ با ابعاد ${f W} imes N$ همواره می توان دو ماتریس متعامد ${f V}$ و ${f V}$ به صوت زیر پیداکرد:

$$egin{align} \mathbf{U} &= \left\{ egin{align} \mathbf{u}_1 & \cdots & \mathbf{u}_N
ight.
ight. & = \left\{ egin{align} \mathbf{v}_1 & \cdots & \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight.
ight. & = \left\{ egin{align} \mathbf{v}_1 & \cdots & \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight. & = \left\{ egin{align} \mathbf{v}_1 & \cdots & \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight.
ight. & = \left\{ \mathbf{v}_1 & \cdots & \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight.
ight. & = \left\{ \mathbf{v}_1 & \cdots & \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight. \end{aligned}$$

بهطورىكه

$$\mathbf{U}^T \mathbf{G} \mathbf{V} = \mathrm{diag} \begin{pmatrix} \sigma_1 & \cdots & \sigma_M \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{N \times M}$$

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

- وارون جعلی ماتریس G را می توان با استفاده از تجزیه به مقادیر تکین (Singular-Value Decomposition) نیز به دست آورد:
- برطبق این روش، برای ماتریس ${f G}$ با ابعاد ${f W} imes N$ همواره می توان دو ماتریس متعامد ${f V}$ و ${f V}$ به صوت زیر پیداکرد:

$$egin{align} \mathbf{U} &= \left\{ egin{align} \mathbf{u}_1 & \cdots & \mathbf{u}_N
ight.
ight. & \left. \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight. & \left. \mathbf{v}_M
ight.
ight.
ight.
ight. & \left. \mathbf{v}_M
ight. & \left. \mathbf{v}_M$$

بهطورىكه

$$\mathbf{U}^T \mathbf{G} \mathbf{V} = \mathrm{diag} \begin{pmatrix} \sigma_1 & \cdots & \sigma_M \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{N \times M}$$

که در آن σ_i ها مقادیر تکین هستند بهطوری که

$$\sigma_1 \ge \sigma_2 \ge \cdots \ge \sigma_M > 0$$

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

– برطبق این تجزیه، می توان نشان داد که وارون جعلی ماتریس ${f G}$ برابر است با:

$$\mathbf{G}^+ = \mathbf{V} \Sigma^+ \mathbf{U}^T$$

۱-انتخاب مراکز بهطور اتفاقی ولی ثابت و تعیین وزنها با استفاده از وارون جعلی (Pseudoinverse)

– برطبق این تجزیه، می توان نشان داد که وارون جعلی ماتریس ${f G}$ برابر است با:

$$\mathbf{G}^+ = \mathbf{V} \Sigma^+ \mathbf{U}^T$$

که در آن

$$\Sigma^+ = \operatorname{diag} \left(\frac{1}{\sigma_1} \quad \cdots \quad \frac{1}{\sigma_M} \quad 0 \quad \cdots \quad 0 \right) \in \mathbb{R}^{N \times N}$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آ – مرکز توابع گرین

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

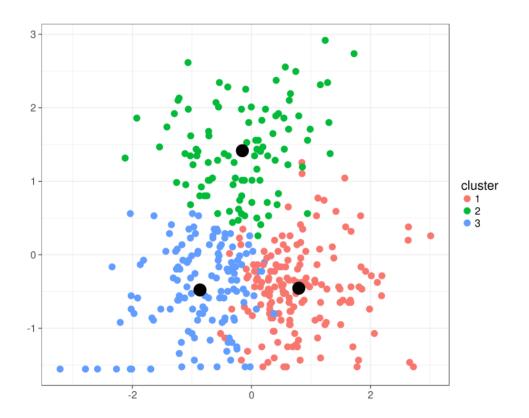
آ - مرکز توابع گرین

حر این جا از روش خوشه سازی K-میانگین (K-means clustering) استفاده می کنیم که در واقع نوعی الگوریتم بدون نظارت است.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آ - مرکز توابع گرین

در این جا از روش خوشه سازی K-میانگین (K-means clustering) استفاده می کنیم که در واقع نوعی الگوریتم بدون نظارت است.



- الگوریتم K-میانگین ضمن سادگی، بسیار موثر است.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم K-ميانگين:

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم K-ميانگين:

- فرض کنید داده های $\{\mathbf{x}_i\}_{i=1}^N$ را میخواهیم به K < N خوشه نقسیم کنیم.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوریتم K-میانگین:

- فرض کنید داده های $\{\mathbf{x}_i\}_{i=1}^N$ را میخواهیم به K < N خوشه نقسیم کنیم.

- فرض كنيد رابطه

$$j = C(i)$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوریتم K-میانگین:

- فرض کنید داده های $\{\mathbf{x}_i\}_{i=1}^N$ را میخواهیم به K < N خوشه نقسیم کنیم.

- فرض كنيد رابطه

$$j = C(i)$$

مشخص کننده نگاشت چند-به-یک باشد که \mathbf{x}_i را به خوشه j ام اختصاص می دهد. به j رمزگذار (Encoder) می گویند.

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوریتم K-میانگین:

- فرض کنید داده های $\{\mathbf{x}_i\}_{i=1}^N$ را میخواهیم به K < N خوشه نقسیم کنیم.

- فرض كنيد رابطه

$$j = C(i)$$

مشخص کننده نگاشت چند-به-یک باشد که \mathbf{x}_i را به خوشه j ام اختصاص می دهد. به j رمزگذار (Encoder) می گویند.

برای این رمزگذاری، نیاز به تعریف «درجه شباهت» بین \mathbf{x}_i و $\mathbf{x}_{i'}$ داریم که آن را با $d(\mathbf{x}_i,\mathbf{x}_{i'})$ نشان می دهیم.

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوریتم K-میانگین:

- فرض کنید داده های $\{\mathbf{x}_i\}_{i=1}^N$ را میخواهیم به K < N خوشه نقسیم کنیم.

- فرض كنيد رابطه

$$j = C(i)$$

مشخص کننده نگاشت چند-به-یک باشد که \mathbf{x}_i را به خوشه j ام اختصاص می دهد. به j رمزگذار (Encoder) می گویند.

- برای این رمزگذاری، نیاز به تعریف «درجه شباهت» بین \mathbf{x}_i و $\mathbf{x}_{i'}$ داریم که آن را با $d(\mathbf{x}_i,\mathbf{x}_{i'})$ نشان می دهیم.
- پنانچه d به اندازه کافی کوچک باشد، \mathbf{x}_i و $\mathbf{x}_{i'}$ به یک خوشه اختصاص داده می شوند؛ در غیراینصورت، به خوشههای متفاوت اختصاص داده می شوند.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- برای بهینهسازی فرآیند خوشهسازی، تابع هزینه زیر را تعریف میکنیم:

$$J(C) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^K \sum_{C(i)=j} \sum_{C(i')=j} d(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_{i'})$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- برای بهینه سازی فرآیند خوشه سازی، تابع هزینه زیر را تعریف می کنیم:

$$J(C) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \sum_{C(i')=j} d(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_{i'})$$

که در آن

$$d(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_{i'}) = \left\|\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i'}\right\|^2$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- برای بهینهسازی فرآیند خوشهسازی، تابع هزینه زیر را تعریف میکنیم:

$$J(C) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \sum_{C(i')=j} d(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_{i'})$$

که در آن

$$d(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_{i'}) = \left\|\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i'}\right\|^2$$

بنابراين

$$J(C) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \sum_{C(i')=j} \left\| \mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i'} \right\|^2$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$J(C) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \sum_{C(i')=j} \left\| \mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i'} \right\|^2$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$J(C) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \sum_{C(i')=j} \|\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i'}\|^2$$

- دو نکته قابل توجه:

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$J(C) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \sum_{C(i')=j} \|\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i'}\|^2$$

- دو نکته قابل توجه:

ا فاصله هندسی بین \mathbf{x}_i و $\mathbf{x}_{i'}$ متقارن است-1

$$\left\|\mathbf{x}_{i}-\mathbf{x}_{i'}\right\|^{2}=\left\|\mathbf{x}_{i'}-\mathbf{x}_{i}\right\|^{2}$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$J(C) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \sum_{C(i')=j} \|\mathbf{x}_{i} - \mathbf{x}_{i'}\|^{2}$$

- دو نکته قابل توجه:

ا است $\mathbf{x}_{i'}$ و $\mathbf{x}_{i'}$ متقارن است \mathbf{x}_i

$$\left\|\mathbf{x}_{i} - \mathbf{x}_{i'}\right\|^{2} = \left\|\mathbf{x}_{i'} - \mathbf{x}_{i}\right\|^{2}$$

٢- جمع داخلي

$$\sum_{C(i')=j} \left\| \mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i'} \right\|^2$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$J(C) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \sum_{C(i')=j} \|\mathbf{x}_{i} - \mathbf{x}_{i'}\|^{2}$$

- دو نکته قابل توجه:

ا است $\mathbf{x}_{i'}$ و $\mathbf{x}_{i'}$ متقارن است \mathbf{x}_i

$$\left\|\mathbf{x}_{i} - \mathbf{x}_{i'}\right\|^{2} = \left\|\mathbf{x}_{i'} - \mathbf{x}_{i}\right\|^{2}$$

۲- جمع داخلی

$$\sum_{C(i')=j} \left\| \mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i'} \right\|^2$$

این جمع یعنی بردار میانگین در خوشه jام (البته بدون ضریب j

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- با درنظر گرفتن این دو نکته

$$J(C) = \sum_{i=1}^{K} \sum_{C(i)=i} \left\| \mathbf{x}_i - \hat{\boldsymbol{\mu}}_j \right\|^2$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- با درنظر گرفتن این دو نکته

$$J(C) = \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \left\| \mathbf{x}_i - \hat{\boldsymbol{\mu}}_j \right\|^2$$

بردار میانگین تخمین زده شده برای خوشه jام که می تواند به عنوان مرکز خوشه jام درنظر گرفته شود.

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- با درنظر گرفتن این دو نکته

$$J(C) = \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \left\| \mathbf{x}_i - \hat{\boldsymbol{\mu}}_j \right\|^2$$

بردار میانگین تخمین زده شده برای خوشه jام که می تواند به عنوان مرکز خوشه jام درنظر گرفته شود.

- بنابراین، مساله خوشهسازی را می توان به صورت زیر بازگویی کرد:

با فرض داشتن N بردار، مساله عبارت است از یافتن رمزگذار N که بردارها را به K خوشه اختصاص دهد بهطوری که در هر خوشه، میانگین درجه شباهت بردارها از میانگین خوشه کمینه شود.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- یک بار دیگر رابطه اخیر را درنظر بگیرید:

$$J(C) = \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \left\| \mathbf{x}_i - \hat{\boldsymbol{\mu}}_j \right\|^2$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- یک بار دیگر رابطه اخیر را درنظر بگیرید:

$$J(C) = \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \left\| \mathbf{x}_i - \hat{\boldsymbol{\mu}}_j \right\|^2$$

– جمع داخلی را می توان به عنوان واریانس بردارهای خوشه jام درنظر گرفت (البته بدون ضریب $1/N_j$)

$$\hat{\sigma}_{j}^{2} = \sum_{C(i)=j} \left\| \mathbf{x}_{i} - \hat{\boldsymbol{\mu}}_{j} \right\|^{2}$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- یک بار دیگر رابطه اخیر را درنظر بگیرید:

$$J(C) = \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \left\| \mathbf{x}_i - \hat{\boldsymbol{\mu}}_j \right\|^2$$

– جمع داخلی را می توان به عنوان واریانس بردارهای خوشه jام درنظر گرفت (البته بدون ضریب $1/N_j$)

$$\hat{\sigma}_j^2 = \sum_{C(i)=j} \left\| \mathbf{x}_i - \hat{\mu}_j \right\|^2$$

- بنابراین

$$J(C) = \sum_{j=1}^{K} \hat{\sigma}_j^2$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$J(C) = \sum_{j=1}^{K} \hat{\sigma}_j^2$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$J(C) = \sum_{j=1}^{K} \hat{\sigma}_j^2$$

- یعنی می توان تابع هزینه را به عنوان معیاری برای «واریانس تمام خوشه ها» درنظر گرفت که می خواهیم آن را کمینه کنیم.

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$J(C) = \sum_{j=1}^{K} \hat{\sigma}_j^2$$

- یعنی می توان تابع هزینه را به عنوان معیاری برای «واریانس تمام خوشه ها» درنظر گرفت که می خواهیم آن را کمینه کنیم.

- ولی نکته اصلی در این است که رمزگذار C نامعلوم است.
 - پس چگونه باید تابع هزینه را کمینه کرد؟

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$J(C) = \sum_{j=1}^{K} \hat{\sigma}_j^2$$

- یعنی می توان تابع هزینه را به عنوان معیاری برای «واریانس تمام خوشه ها» درنظر گرفت که می خواهیم آن را کمینه کنیم.

- ولی نکته اصلی در این است که رمزگذار C نامعلوم است.

- پس چگونه باید تابع هزینه را کمینه کرد؟

جواب: با استفاده از الگوریتم تکراری نزولی (Iterative Descent Algorithm)

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت
 - الگوریتم تکراری Kمیانگین در دو گام اجرا می شود:

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوریتم تکراری K-میانگین در دو گام اجرا می شود:

 $\hat{\mu}_i$ گام ۱: کمینه سازی تابع هزینه برحسب بردار میانگین

$$\min_{\left\{\hat{\mu}_{j}\right\}_{i=1}^{K}} \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \left\|\mathbf{x}_{i} - \hat{\mu}_{j}\right\|^{2}$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوریتم تکراری K-میانگین در دو گام اجرا می شود:

 $\hat{\mu}_i$ گام ۱: کمینه سازی تابع هزینه برحسب بردار میانگین گام

$$\min_{\left\{\hat{\mu}_{j}\right\}_{i=1}^{K}} \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \left\|\mathbf{x}_{i} - \hat{\mu}_{j}\right\|^{2}$$

گام ۲: با محاسبه میانگین خوشهها $\left\{\hat{\mu}_{j}\right\}_{j=1}^{K}$ در گام ۱، بهینهسازی رمزگزار برابر است با

$$C(i) = \arg\min_{1 \le j \le K} \left\| \mathbf{x}_i - \hat{\boldsymbol{\mu}}_j \right\|^2$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوریتم تکراری K-میانگین در دو گام اجرا می شود:

 $\hat{\mu}_i$ گام ۱: کمینه سازی تابع هزینه برحسب بردار میانگین گام

$$\min_{\left\{\hat{\mu}_{j}\right\}_{i=1}^{K}} \sum_{j=1}^{K} \sum_{C(i)=j} \left\|\mathbf{x}_{i} - \hat{\mu}_{j}\right\|^{2}$$

گام ۲: با محاسبه میانگین خوشهها $\left\{\hat{\mu}_{j}\right\}_{j=1}^{K}$ در گام ۱، بهینهسازی رمزگزار برابر است با

$$C(i) = \arg\min_{1 \le j \le K} \left\| \mathbf{x}_i - \hat{\boldsymbol{\mu}}_j \right\|^2$$

با انتخاب مقدار اولیه ای برای C، الگوریتم بین دو گام فوق تکرارشده تا تغییری در اختصاص یافتن بردارهای ورودی به خوشهها بهوجود نیاید.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- در انتها:

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- در انتها:

۱- تعداد سلول های شبکه RBF برابر است با تعداد خوشه ها

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- در انتها:

۱- تعداد سلول های شبکه RBF برابر است با تعداد خوشه ها

 $\hat{\mu}_j$ مرکز توابع گرین برابر است با میانگین خوشهها $\hat{\mu}_j$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- در انتها:

۱- تعداد سلول های شبکه RBF برابر است با تعداد خوشه ها

 $\hat{\mu}_j$ مرکز توابع گرین برابر است با میانگین خوشهها $\hat{\mu}_j$

٣- مجذور پهنا (واريانس) توابع گرين برابر است با

$$\hat{\sigma}_j^2 = \sum_{C(i)=j} \left\| \mathbf{x}_i - \hat{\mu}_j \right\|^2$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

موارد زیر در باره الگوریتم Kمیانگین قابل توجه است: -

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

موارد زیر در باره الگوریتم Kمیانگین قابل توجه است: -

۱- هرکدام از دو گام الگوریتم، سعی در کاهش تابع هزینه دارند. بنابراین، همگرایی
 آن تضمین میشود. ولی همگرایی ممکن است به کمینه محلی صورت گیرد.

- ۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت
 - موارد زیر در باره الگوریتم Kمیانگین قابل توجه است: -
- ۱- هرکدام از دو گام الگوریتم، سعی در کاهش تابع هزینه دارند. بنابراین، همگرایی
 آن تضمین میشود. ولی همگرایی ممکن است به کمینه محلی صورت گیرد.
- ۲- این الگوریتم از نظر محاسباتی بسیار کار آمد است زیرا پیچیدگی آن بهطور خطی
 با تعداد خوشهها افزایش می یابد.

- ۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت
 - موارد زیر در باره الگوریتم Kمیانگین قابل توجه است:
- ۱- هرکدام از دو گام الگوریتم، سعی در کاهش تابع هزینه دارند. بنابراین، همگرایی
 آن تضمین میشود. ولی همگرایی ممکن است به کمینه محلی صورت گیرد.
- Y- این الگوریتم از نظر محاسباتی بسیار کار آمد است زیرا پیچیدگی آن بهطور خطی با تعداد خوشهها افزایش می یابد.
- ۳- برای یافتن جواب مناسب، باید الگوریتم را چندین دفعه با میانگینهای اتفاقی مختلف $\{\hat{\mu}_j\}_{j=1}^K$ برای $\{\hat{\mu}_j\}_{j=1}^K$ برای کمترین مقدار تابع هزینه J(C) را انتخاب کرد.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

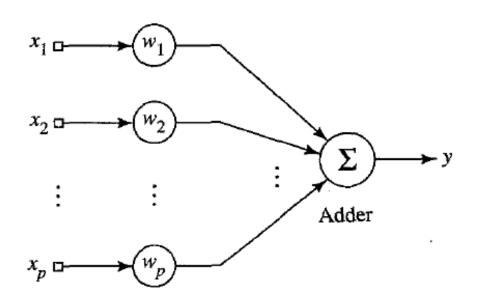
ب) وزنهای خروجی

- Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت
 - ب) وزنهای خروجی
- دراین جا از الگوریتم کمترین مربعات بازگشتی (Recursive Least Square) استفاده میکنیم.

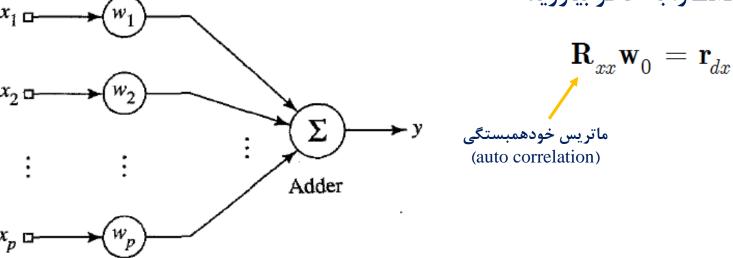
Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

- ب) وزن های خروجی
- دراین جا از الگوریتم کمترین مربعات بازگشتی (Recursive Least Square) استفاده میکنیم.
 - الگوریتم LMS را به خاطر بیاورید

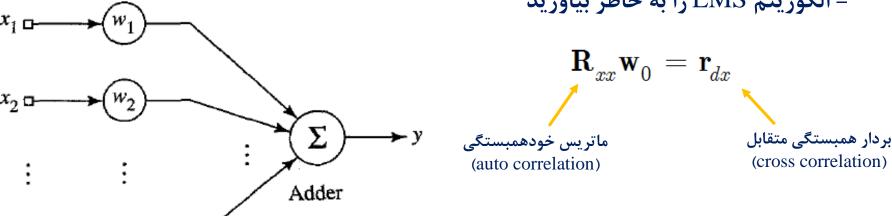
$$\mathbf{R}_{xx}\mathbf{w}_0 = \mathbf{r}_{dx}$$



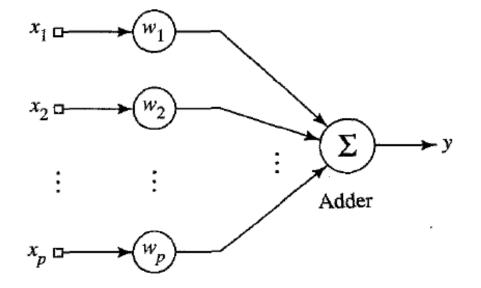
- Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت
 - ب) وزن های خروجی
- دراین جا از الگوریتم کمترین مربعات بازگشتی (Recursive Least Square) استفاده میکنیم.
 - الگوریتم LMS را به خاطر بیاورید



- ۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت
 - ب) وزن های خروجی
- دراین جا از الگوریتم کمترین مربعات بازگشتی (Recursive Least Square) استفاده میکنیم.
 - الگوريتم LMS را به خاطر بياوريد



- Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت
 - ب) وزن های خروجی
- دراین جا از الگوریتم کمترین مربعات بازگشتی (Recursive Least Square) استفاده میکنیم.
 - الگوريتم LMS را به خاطر بياوريد

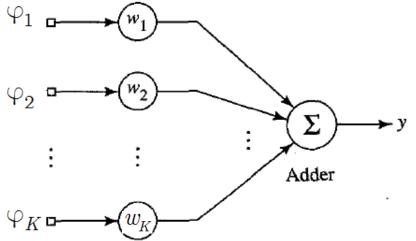


$$\mathbf{R}_{xx}\mathbf{w}_0=\mathbf{r}_{dx}$$
بردار همبستگی متقابل ماتریس خودهمبستگی (cross correlation)

- که آن را در اینجا به اینصورت مینویسیم

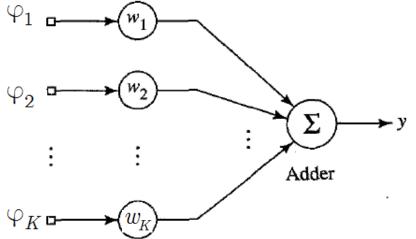
$$\mathbf{R}(n) \hat{\mathbf{w}}(n) = \mathbf{r}(n), \quad n = 1, 2, ...$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت



$$\mathbf{R}(n) \, \hat{\mathbf{w}}(n) = \mathbf{r}(n), \quad n = 1, 2, \dots$$

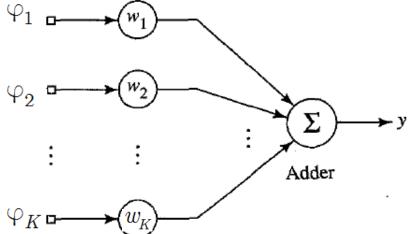
Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت



$$\mathbf{R}(n)\,\hat{\mathbf{w}}(n) = \mathbf{r}(n), \quad n = 1, 2, \dots$$

- سه متغیر بالا در شبکه RBF عبارتند از:

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

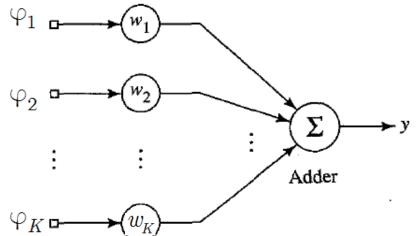


$$\mathbf{R}(n)\,\hat{\mathbf{w}}(n) = \mathbf{r}(n), \quad n = 1, 2, \dots$$

- سه متغیر بالا در شبکه RBF عبارتند از:

ابع هبستگی از سلولهای پنهان $K \times K$ تابع هبستگی

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت



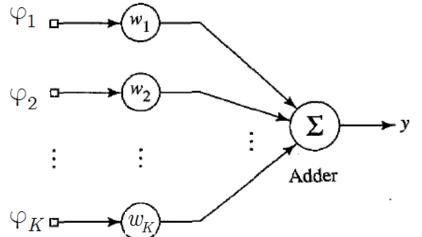
$$\mathbf{R}(n)\,\hat{\mathbf{w}}(n) = \mathbf{r}(n), \quad n = 1, 2, \dots$$

- سه متغیر بالا در شبکه RBF عبارتند از:

تابع هبستگی از سلولهای پنهان $K \times K$ ماتریس $K \times K$

$$\mathbf{R}(n) = \sum_{i=1}^{n} \Phi(\mathbf{x}_i) \Phi^T(\mathbf{x}_i)$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت



$$\mathbf{R}(n)\,\hat{\mathbf{w}}(n) = \mathbf{r}(n), \quad n = 1, 2, \dots$$

- سه متغیر بالا در شبکه RBF عبارتند از:

ابع هبستگی از سلولهای پنهان $K \times K$ ماتریس $K \times K$

$$\mathbf{R}(n) = \sum_{i=1}^{n} \Phi(\mathbf{x}_i) \Phi^T(\mathbf{x}_i)$$

که در آن

$$\Phi(\mathbf{x}_i) = \begin{bmatrix} \varphi(\mathbf{x}_i, \boldsymbol{\mu}_1) & \cdots & \varphi(\mathbf{x}_i, \boldsymbol{\mu}_K) \end{bmatrix}^T$$

$$\varphi(\mathbf{x}_i, \boldsymbol{\mu}_j) = \exp\left(-\frac{1}{2\sigma_j^2} \left\| \mathbf{x}_i - \boldsymbol{\mu}_j \right\|^2\right), \quad j = 1, \dots, K$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

۲- بردار همبستگی متقابل بین پاسخ دلخواه و خروجی سلولهای پنهان

$$\mathbf{r}(n) = \sum_{i=1}^{n} \Phi(\mathbf{x}_i) d(i)$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

۲- بردار همبستگی متقابل بین پاسخ دلخواه و خروجی سلولهای پنهان

$$\mathbf{r}(n) = \sum_{i=1}^{n} \Phi(\mathbf{x}_i) d(i)$$

 $\hat{\mathbf{w}}(n)$ بردار نامعلوم وزنها –۳

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

۲- بردار همبستگی متقابل بین پاسخ دلخواه و خروجی سلولهای پنهان

$$\mathbf{r}(n) = \sum_{i=1}^{n} \Phi(\mathbf{x}_i) d(i)$$

 $\hat{\mathbf{w}}(n)$ بردار نامعلوم وزنها –۳

البته با وارون کردن ماتریس \mathbf{R} می توان بردار وزنها را به دست آورد. ولی می خواهیم به صورت بازگشتی (تکراری) وزنها را به دست آوریم.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$\mathbf{r}(n) = \sum_{i=1}^{n} \Phi(\mathbf{x}_i) d(i)$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$\mathbf{r}(n) = \sum_{i=1}^{n} \Phi(\mathbf{x}_i) d(i)$$
$$= \sum_{i=1}^{n-1} \Phi(\mathbf{x}_i) d(i) + \Phi(\mathbf{x}_n) d(n)$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$\mathbf{r}(n) = \sum_{i=1}^{n} \Phi(\mathbf{x}_i) d(i)$$

$$= \sum_{i=1}^{n-1} \Phi(\mathbf{x}_i) d(i) + \Phi(\mathbf{x}_n) d(n)$$

$$= \mathbf{r}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) d(n)$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$\begin{split} \mathbf{r}(n) &= \sum_{i=1}^{n} \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) \\ &= \sum_{i=1}^{n-1} \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \\ &= \mathbf{r}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \\ &= \mathbf{R}(n-1) \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \end{split}$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$egin{aligned} \mathbf{r}(n) &= \sum_{i=1}^n \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) \ &= \sum_{i=1}^{n-1} \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \ &= \mathbf{r}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \ &= \mathbf{R}(n-1) \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \end{aligned}$$
با اضافه و کم کردن جمله $\Phi(n) \Phi^T(n) \hat{\mathbf{w}}(n-1)$

$$\mathbf{r}(n) = \left[\mathbf{R}(n-1) + \Phi(n) \Phi^{T}(n) \right] \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n) \left[d(n) - \Phi^{T}(n) \hat{\mathbf{w}}(n-1) \right]$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$egin{aligned} \mathbf{r}(n) &= \sum_{i=1}^n \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) \ &= \sum_{i=1}^{n-1} \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \ &= \mathbf{r}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \ &= \mathbf{R}(n-1) \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \end{aligned}$$
 با اضافه و کم کردن جمله $\Phi(n) \Phi^T(n) \hat{\mathbf{w}}(n-1)$

$$\mathbf{r}(n) = \left[\mathbf{R}(n-1) + \Phi(n)\Phi^{T}(n) \right] \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n) \left[d(n) - \Phi^{T}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) \right]$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$egin{aligned} \mathbf{r}(n) &= \sum_{i=1}^n \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) \ &= \sum_{i=1}^{n-1} \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \ &= \mathbf{r}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \ &= \mathbf{R}(n-1) \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \end{aligned}$$
 با اضافه و کم کردن جمله $\Phi(n) \Phi^T(n) \hat{\mathbf{w}}(n-1)$

$$\mathbf{r}(n) = \left[\mathbf{R}(n-1) + \Phi(n)\Phi^{T}(n) \right] \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n) \left[d(n) - \Phi^{T}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) \right]$$

$$= \mathbf{R}(n)$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$egin{aligned} \mathbf{r}(n) &= \sum_{i=1}^n \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) \ &= \sum_{i=1}^{n-1} \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \ &= \mathbf{r}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \ &= \mathbf{R}(n-1) \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \end{aligned}$$
با اضافه و کم کردن جمله $\Phi(n) \Phi^T(n) \hat{\mathbf{w}}(n-1)$

$$\mathbf{r}(n) = \left[\mathbf{R}(n-1) + \Phi(n)\Phi^{T}(n) \right] \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n) \left[d(n) - \Phi^{T}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) \right]$$

$$= \mathbf{R}(n)$$

$$\triangleq \alpha(n)$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها بهصورت با نظارت

الگوريتم RLS:

$$egin{aligned} \mathbf{r}(n) &= \sum_{i=1}^n \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) \ &= \sum_{i=1}^{n-1} \Phi(\mathbf{x}_i) \, d(i) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \ &= \mathbf{r}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \ &= \mathbf{R}(n-1) \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(\mathbf{x}_n) \, d(n) \end{aligned}$$

$$\mathbf{r}(n) = \left[\mathbf{R}(n-1) + \Phi(n)\Phi^{T}(n) \right] \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n) \left[d(n) - \Phi^{T}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) \right]$$

$$= \mathbf{R}(n)$$

$$\triangleq \alpha(n)$$

خطای تقریب پیشین

(prior estimation error)

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

بنابراين

$$\mathbf{r}(n) = \mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n)\alpha(n)$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

بنابراين

$$\mathbf{r}(n) = \mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n)\alpha(n)$$

 $\mathbf{R}(n)\,\hat{\mathbf{w}}(n)\!=\mathbf{r}(n)$ که با استفاده از آن در

$$\mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n) = \mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n)\alpha(n)$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

بنابراين

$$\mathbf{r}(n) = \mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n)\alpha(n)$$

 $\mathbf{R}(n)\,\hat{\mathbf{w}}(n)\!=\mathbf{r}(n)$ که با استفاده از آن در

$$\mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n) = \mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n)\alpha(n)$$

و رابطه بهروزرسانی وزنها خواهدشد:

$$\hat{\mathbf{w}}(n) = \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \mathbf{R}^{-1}(n)\Phi(n)\alpha(n)$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

بنابراين

$$\mathbf{r}(n) = \mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n)\alpha(n)$$

 $\mathbf{R}(n)\,\hat{\mathbf{w}}(n)\!=\mathbf{r}(n)$ که با استفاده از آن در

$$\mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n) = \mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n)\alpha(n)$$

و رابطه بهروزرسانی وزنها خواهدشد:

$$\hat{\mathbf{w}}(n) = \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \mathbf{R}^{-1}(n)\Phi(n)\alpha(n)$$

- ولى مىخواستيم وارون ماتريس R را بهدست نياوريم!!

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

بنابراين

$$\mathbf{r}(n) = \mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n)\alpha(n)$$

 $\mathbf{R}(n)\,\hat{\mathbf{w}}(n)\!=\mathbf{r}(n)$ که با استفاده از آن در

$$\mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n) = \mathbf{R}(n)\hat{\mathbf{w}}(n-1) + \Phi(n)\alpha(n)$$

و رابطه بهروزرسانی وزنها خواهدشد:

$$\hat{\mathbf{w}}(n) = \hat{\mathbf{w}}(n-1) + \mathbf{R}^{-1}(n)\Phi(n)\alpha(n)$$

- ولى مىخواستىم وارون ماترىس R را بەدست نياورىم!!

وارون R را بهصورت بازگشتی محاسبه می کنیم.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

- از یک لم ماتریسی استفاده م*ی ک*نیم

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

ازیک لم ماتریسی استفاده می کنیم

لم: فرض کنید A و B دو ماتریس مثبت معین باشند که با رابطه زیر به یکدیگر مرتبطاند:

$$\mathbf{A} = \mathbf{B}^{-1} + \mathbf{C}\mathbf{D}\mathbf{C}^T$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

- از یک لم ماتریسی استفاده می *کنی*م

لم: فرض کنید A و B دو ماتریس مثبت معین باشند که با رابطه زیر به یکدیگر مرتبطاند:

$$\mathbf{A} = \mathbf{B}^{-1} + \mathbf{C}\mathbf{D}\mathbf{C}^T$$

فرض می شود که ماتریس ${f B}$ ناتکین بوده و بنابراین وارون آن وجود دارد. ${f C}$ و ${f C}$ دو ماتریس دیگراند.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

از یک لم ماتریسی استفاده می کنیم

لم: فرض کنید A و B دو ماتریس مثبت معین باشند که با رابطه زیر به یکدیگر مرتبطاند:

$$\mathbf{A} = \mathbf{B}^{-1} + \mathbf{C}\mathbf{D}\mathbf{C}^T$$

فرض می شود که ماتریس ${f B}$ ناتکین بوده و بنابراین وارون آن وجود دارد. ${f C}$ و ${f C}$ دو ماتریس دیگراند.

دراین صورت

$$\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{B} - \mathbf{B}\mathbf{C}(\mathbf{D} + \mathbf{C}^T\mathbf{B}\mathbf{C})^{-1}\mathbf{C}^T\mathbf{B}$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

$$\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{B} - \mathbf{B}\mathbf{C}(\mathbf{D} + \mathbf{C}^T\mathbf{B}\mathbf{C})^{-1}\mathbf{C}^T\mathbf{B}$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

$$\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{B} - \mathbf{B}\mathbf{C}(\mathbf{D} + \mathbf{C}^T\mathbf{B}\mathbf{C})^{-1}\mathbf{C}^T\mathbf{B}$$

- برای مساله \mathbf{RLS} که در آن $\mathbf{R}(n) = \mathbf{R}(n-1) + \Phi(n)\Phi^T(n)$ می توان چنین درنظر گرفت:

$$\mathbf{A} = \mathbf{R}(n) \qquad \qquad \mathbf{C} = \Phi(n)$$

$$\mathbf{B}^{-1} = \mathbf{R}(n-1) \qquad \qquad \mathbf{D} = 1$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

الگوريتم RLS:

$$\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{B} - \mathbf{B}\mathbf{C}(\mathbf{D} + \mathbf{C}^T\mathbf{B}\mathbf{C})^{-1}\mathbf{C}^T\mathbf{B}$$

- برای مساله \mathbf{RLS} که در آن $\mathbf{R}(n) = \mathbf{R}(n-1) + \Phi(n)\Phi^T(n)$ می توان چنین درنظر گرفت:

$${f A} = {f R}(n)$$
 ${f C} = \Phi(n)$ ${f B}^{-1} = {f R}(n-1)$ ${f D} = 1$

- در نتیجه، با توجه به متقارن بودن ماتریس همبستگی (یعنی $\mathbf{R}^T(n-1) = \mathbf{R}(n-1) = \mathbf{R}(n-1)$ می توان نوشت:

$$\mathbf{R}^{-1}(n) = \mathbf{R}^{-1}(n-1) - \frac{\mathbf{R}^{-1}(n-1)\Phi(n)\Phi^{T}(n)\mathbf{R}^{-1}(n-1)}{1 + \Phi^{T}(n)\mathbf{R}^{-1}(n-1)\Phi(n)}$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

خلاصه الگوريتم RLS:

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

خلاصه الگوريتم RLS:

- برای سادهنویسی،

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

خلاصه الگوريتم RLS:

- برای سادهنویسی،

$$\mathbf{R}^{-1}(n) = \mathbf{P}(n)$$
 فرض کنید -1

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

خلاصه الگوريتم RLS:

- برای سادهنویسی،

$$\mathbf{R}^{-1}(n) = \mathbf{P}(n)$$
 فرض کنید –۱

$$\mathbf{g}(n) = \mathbf{R}^{-1}(n)\Phi(n) = \mathbf{P}(n)\Phi(n)$$
 فرض کنید -۲

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

خلاصه الگوريتم RLS:

- برای سادهنویسی،

$$\mathbf{R}^{-1}(n) = \mathbf{P}(n)$$
 فرض کنید –۱

$$\mathbf{g}(n) = \mathbf{R}^{-1}(n)\Phi(n) = \mathbf{P}(n)\Phi(n)$$
 فرض کنید -۲

با دردست داشتن نمونههای آموزش $\{\Phi(i),d(i)\}_{i=1}^N$ محاسبات زیر را برای $n=1,\ldots,N$ انجام دهید:

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

خلاصه الگوريتم RLS:

- برای سادهنویسی،

$$\mathbf{R}^{-1}(n) = \mathbf{P}(n)$$
 فرض کنید –۱

$$\mathbf{g}(n) = \mathbf{R}^{-1}(n)\Phi(n) = \mathbf{P}(n)\Phi(n)$$
 فرض کنید –۲

با دردست داشتن نمونههای آموزش $\{\Phi(i),d(i)\}_{i=1}^N$ محاسبات زیر را برای $n=1,\dots,N$ برای

$$\mathbf{P}(n) = \mathbf{P}(n-1) - \frac{\mathbf{P}(n-1)\Phi(n)\Phi^{T}(n)\mathbf{P}(n-1)}{1 + \Phi^{T}(n)\mathbf{P}(n-1)\Phi(n)}$$
$$\mathbf{g}(n) = \mathbf{P}(n)\Phi(n)$$
$$\alpha(n) = d(n) - \hat{\mathbf{w}}^{T}(n-1)\Phi(n)$$
$$\hat{\mathbf{w}}^{T}(n) = \hat{\mathbf{w}}^{T}(n-1) + \mathbf{g}(n)\alpha(n)$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

خلاصه الگوريتم RLS:

- مقداردهی اولیه:

$$\hat{\mathbf{w}}(0) = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{P}(0) = \lambda \mathbf{I}$$

عدد مثبت کوچک λ

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

خلاصه الگوريتم RLS:

- مقداردهی اولیه:

$$\hat{\mathbf{w}}(0) = \mathbf{0}$$

$$\mathbf{P}(0) = \lambda \mathbf{I}$$

عدد مثبت کوچک λ

نتيجه:

از دو روش K-میانگین و RLS به صورت ترکیبی برای آموزش شبکه RBF استفاده می شود.

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

لايه ورودي:

تعداد ورودیها برابر تعداد درایههای بردار ورودی x است.

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

لایه ورودی:

تعداد ورودیها برابر تعداد درایههای بردار ورودی x است.

لايه پنهان:

ا - تعداد سلولهای (K) تعیین می شود. (K) تعیین می شود.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

لایه ورودی:

تعداد ورودیها برابر تعداد درایههای بردار ورودی x است.

لايه پنهان:

- ا تعداد سلولهای لایه پنهان توسط تعداد خوشهها (K) تعیین می شود.
- این عدد، درجه آزادی شبکه است و توسط طراحی تعیین میشود.

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

لایه ورودی:

تعداد ورودیها برابر تعداد درایههای بردار ورودی x است.

لايه پنهان:

- ا تعداد سلولهای لایه پنهان توسط تعداد خوشهها (K) تعیین می شود.
- این عدد، درجه آزادی شبکه است و توسط طراحی تعیین میشود.
- نه تنها دقت مدل سازی شبکه را تعیین میکند، بلکه پیچیدگی محاسبات را نیز تعیین میکند. تعیین میکند.

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش ترکیبی شبکه RBF:

لایه ورودی:

تعداد ورودیها برابر تعداد درایههای بردار ورودی x است.

لايه پنهان:

- .های لایه پنهان توسط تعداد خوشهها (K) تعیین می شود. -1
- این عدد، درجه آزادی شبکه است و توسط طراحی تعیین میشود.
- نه تنها دقت مدل سازی شبکه را تعیین میکند، بلکه پیچیدگی محاسبات را نیز تعیین میکند. تعیین میکند.
 - رانگین خوشه ها $\hat{\mu}_j$ که توسط الگوریتم K–میانگین تعیین میشود، میانگین خوشه ها $\hat{\mu}_j$ که توسط الگوریتم $\{\varphi(\cdot\,,\hat{\mu}_j)\mid j=1,...,K\}$ مرکز توابع گرین

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

۳- برای سادگی طراحی، پهنای توابع گرین بهصورت زیر تعیین میشود:

$$\sigma = \frac{d_{\max}}{\sqrt{2K}}$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

۳- برای سادگی طراحی، پهنای توابع گرین بهصورت زیر تعیین میشود:

$$\sigma = \frac{d_{\max}}{\sqrt{2K}}$$

تعداد سلولها (تعداد خوشهها) تعداد سلولها ($d_{
m max}$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

لايه خروجي:

با اتمام آموزش لایه پنهان، آموزش لایه خروجی شروع میشود.

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

لايه خروجي:

با اتمام آموزش لایه پنهان، آموزش لایه خروجی شروع میشود.

– ابتدا بردارهای زیر تولید میشوند:

$$\Phi(\mathbf{x}_i) = \begin{bmatrix} \varphi(\mathbf{x}_i, \boldsymbol{\mu}_1) \\ \vdots \\ \varphi(\mathbf{x}_i, \boldsymbol{\mu}_K) \end{bmatrix}, \quad i = 1, \dots, N$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF:

لايه خروجي:

با اتمام آموزش لایه پنهان، آموزش لایه خروجی شروع میشود.

– ابتدا بردارهای زیر تولید میشوند:

$$\Phi(\mathbf{x}_i) = \begin{bmatrix} \varphi(\mathbf{x}_i, \boldsymbol{\mu}_1) \\ \vdots \\ \varphi(\mathbf{x}_i, \boldsymbol{\mu}_K) \end{bmatrix}, \quad i = 1, \dots, N$$

- در نتیجه، نمونههای آموزش برای استفاده در الگوریتم RLS عبارتند از:

$$\left\{\Phi(\mathbf{x}_i), d_i\right\}_{i=1}^N$$

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش ترکیبی شبکه RBF:

۲- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized)
 و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش تركيبي شبكه RBF: لايه خروجي:

$$\left\{\Phi(\mathbf{x}_i), d_i\right\}_{i=1}^N$$

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

آموزش ترکیبی شبکه RBF:

لايه خروجي:

Y- تعیین مراکز به صورت بدون نظارت یا خودسازمانده (Self Organized) و محاسبه وزنها به صورت با نظارت

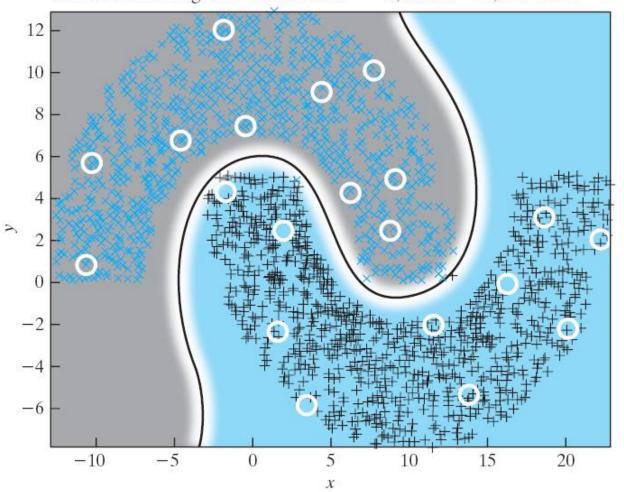
آموزش تركيبي شبكه RBF:

لايه خروجي:

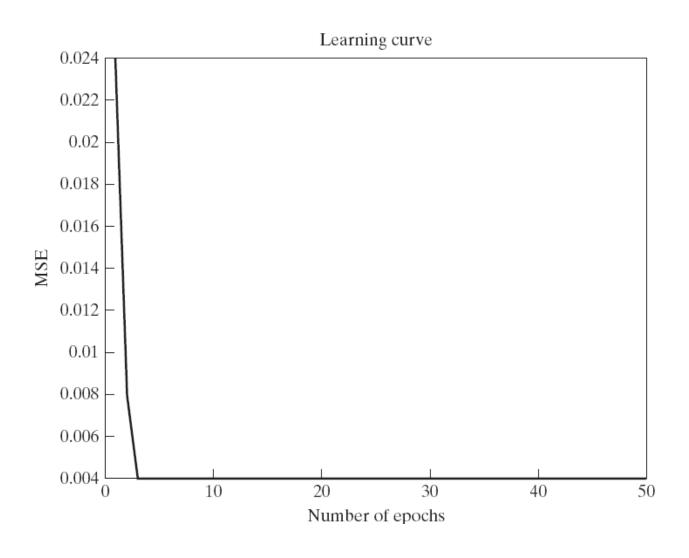
الگوریتم «K-میانگین، RLS» الگوریتمی بسیار کار آمد است. ولی بهینگی آن زیر سوال است. این الگوریتم به مفهوم آماری بهینه است.

مثال: مساله كلاسه بندى الگوهاى ماه شكل (نتايج آزمايش)

Classification using RBF with distance = -5, radius = 10, and width = 6

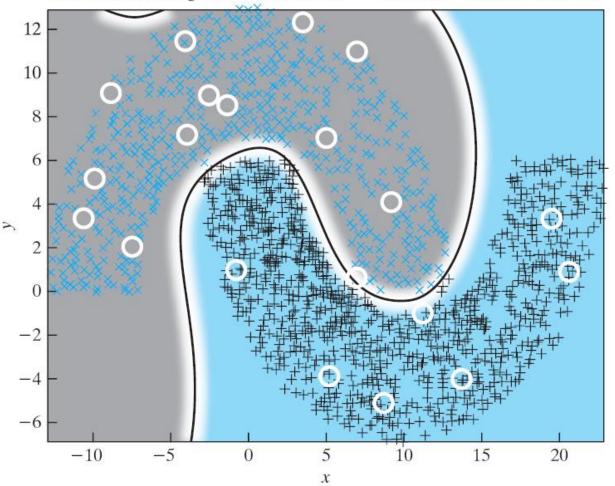


مثال: مساله کلاسه بندی الگوهای ماه شکل (میانگین مربعات خطا) در طول آموزش وزنها

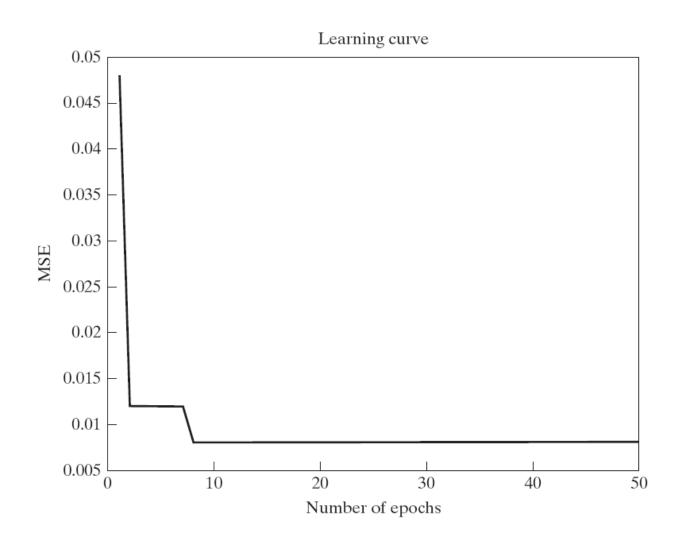


مثال: مساله كلاسه بندى الگوهاى ماه شكل (نتايج آزمايش)

Classification using RBF with distance = -6, radius = 10, and width = 6



مثال: مساله کلاسه بندی الگوهای ماه شکل (میانگین مربعات خطا) در طول آموزش وزنها



٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

- برای این منظور از روش عمومی LMS (گرادیان نزولی) استفاده میکنیم.

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، يهنا و وزنها:

- برای این منظور از روش عمومی LMS (گرادیان نزولی) استفاده میکنیم.
 - تابع هزينه موردنظر:

$$E = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{N} e_j^2$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

- برای این منظور از روش عمومی LMS (گرادیان نزولی) استفاده میکنیم.

- تابع هزينه موردنظر:

$$E = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{N} e_j^2$$

$$e_i = d_i - \hat{F}(\mathbf{x}_i)$$
 که در آن

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

- برای این منظور از روش عمومی LMS (گرادیان نزولی) استفاده میکنیم.

- تابع هزينه موردنظر:

$$E = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{N} e_j^2$$

$$egin{align} e_j &= d_j - \hat{F}(\mathbf{x}_j) \ &= d_j - \sum_{i=1}^M w_i G(\left\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i
ight\|) \ \end{aligned}$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

- برای این منظور از روش عمومی LMS (گرادیان نزولی) استفاده میکنیم.

- تابع هزينه موردنظر:

$$E = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{N} e_j^2$$

$$egin{align} e_j &= d_j - \hat{F}(\mathbf{x}_j) \ &= d_j - \sum_{i=1}^M w_i G(\left\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i
ight\|) \ \end{aligned}$$

در نتیجه

$$E = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{N} \left[d_j - \sum_{i=1}^{M} w_i G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i\|) \right]^2$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

- برای این منظور از روش عمومی LMS (گرادیان نزولی) استفاده می کنیم.

- تابع هزينه موردنظر:

$$E = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{N} e_j^2$$

$$egin{align} e_j &= d_j - \hat{F}(\mathbf{x}_j) \ &= d_j - \sum_{i=1}^M w_i G(\left\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i
ight\|) \ \end{aligned}$$

در نتیجه

$$E = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{N} \left[d_j - \sum_{i=1}^{M} w_i G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i\|) \right]^2$$

- بنابراین، ابتدا باید مشتقهای پارهای زیر را یافت:

$$\frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{w}_i(n)} = ? \qquad \qquad \frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{t}_i(n)} = ? \qquad \qquad \frac{\partial E(n)}{\partial \sigma_i(n)} = ?$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

درنظرگرفته میشود: \mathbf{c}_i و ماتریس وزنی \mathbf{c}_i درنظرگرفته میشود:

$$G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i\|_{\mathbf{C}_i}) = \exp\left[-(\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)^T \mathbf{C}_i^T \mathbf{C}_i (\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)\right]$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

درنظرگرفته میشود: \mathbf{C}_i تابع گرین بهفرم گوسی زیر به مرکز \mathbf{t}_i و ماتریس وزنی

$$G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i\|_{\mathbf{C}_i}) = \exp\left[-(\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)^T \mathbf{C}_i^T \mathbf{C}_i (\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)\right]$$
$$= \exp\left[-\frac{1}{2}(\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)^T \Sigma_i^{-1} (\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)\right]$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

درنظرگرفته می شود: \mathbf{c}_i و ماتریس وزنی \mathbf{c}_i درنظرگرفته می شود:

$$G(\|\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i}\|_{\mathbf{C}_{i}}) = \exp\left[-(\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i})^{T}\mathbf{C}_{i}^{T}\mathbf{C}_{i}(\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i})\right]$$
$$= \exp\left[-\frac{1}{2}(\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i})^{T}\Sigma_{i}^{-1}(\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i})\right]$$

که در آن وارون ماتریس کوواریانس \sum_i برابر است با

$$\frac{1}{2}\Sigma_i^{-1} = \mathbf{C}_i^T\mathbf{C}_i$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

درنظرگرفته می شود: \mathbf{c}_i و ماتریس وزنی \mathbf{c}_i درنظرگرفته می شود:

$$G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i\|_{\mathbf{C}_i}) = \exp\left[-(\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)^T \mathbf{C}_i^T \mathbf{C}_i (\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)\right]$$
$$= \exp\left[-\frac{1}{2}(\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)^T \Sigma_i^{-1} (\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)\right]$$

که در آن وارون ماتریس کوواریانس \sum_i برابر است با

$$\frac{1}{2}\Sigma_i^{-1} = \mathbf{C}_i^T\mathbf{C}_i$$

آ- وزنهای خروجی:

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

- تابع گرین به فرم گوسی زیر به مرکز \mathbf{t}_i و ماتریس وزنی \mathbf{C}_i درنظر گرفته می شود:

$$G(\|\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i}\|_{\mathbf{C}_{i}}) = \exp\left[-(\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i})^{T}\mathbf{C}_{i}^{T}\mathbf{C}_{i}(\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i})\right]$$
$$= \exp\left[-\frac{1}{2}(\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i})^{T}\Sigma_{i}^{-1}(\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i})\right]$$

که در آن وارون ماتریس کوواریانس \sum_i برابر است با

$$\frac{1}{2}\Sigma_i^{-1} = \mathbf{C}_i^T\mathbf{C}_i$$

آ- وزنهای خروجی:

$$\frac{\partial E(n)}{\partial w_i(n)} = -\sum_{j=1}^N e_j(n)G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\|_{\mathbf{C}_i})$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

- تابع گرین به فرم گوسی زیر به مرکز \mathbf{t}_i و ماتریس وزنی \mathbf{C}_i درنظر گرفته می شود:

$$G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i\|_{\mathbf{C}_i}) = \exp\left[-(\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)^T \mathbf{C}_i^T \mathbf{C}_i (\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)\right]$$
$$= \exp\left[-\frac{1}{2}(\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)^T \Sigma_i^{-1} (\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i)\right]$$

که در آن وارون ماتریس کوواریانس \sum_i برابر است با

$$\frac{1}{2}\Sigma_i^{-1} = \mathbf{C}_i^T\mathbf{C}_i$$

آ- وزنهای خروجی:

$$\begin{split} \frac{\partial E(n)}{\partial w_i(n)} &= -\sum_{j=1}^N e_j(n)G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\|_{\mathbf{C}_i}) \\ w_i(n+1) &= w_i(n) - \eta_1 \frac{\partial E(n)}{\partial w_i(n)}, \quad i = 1, \dots, M \end{split}$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

ب- مرکز توابع گوسی:

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

ب- مركز توابع گوسى:

$$\frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{t}_i(n)} = 2w_i(n) \sum\nolimits_{j=1}^N e_j(n) G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\|_{\mathbf{C}_i}) \sum\nolimits_i^{-1} \left[\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\right]$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

ب- مركز توابع گوسى:

$$\begin{split} \frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{t}_i(n)} &= 2w_i(n) \sum_{j=1}^N e_j(n) G(\left\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\right\|_{\mathbf{C}_i}) \sum_i^{-1} \left[\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\right] \\ \mathbf{t}_i(n+1) &= \mathbf{t}_i(n) - \eta_2 \frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{t}_i(n)}, \qquad i = 1, \dots, M \end{split}$$

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

ب- مركز توابع گوسى:

$$\begin{split} \frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{t}_i(n)} &= 2w_i(n) \sum_{j=1}^N e_j(n) G(\left\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\right\|_{\mathbf{C}_i}) \sum_{i=1}^{N-1} \left[\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\right] \\ \mathbf{t}_i(n+1) &= \mathbf{t}_i(n) - \eta_2 \frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{t}_i(n)}, \qquad i = 1, \dots, M \end{split}$$

پ- پهنای توابع گوسی:

٣- آموزش تحت نظارت مراكز، پهنا و وزنها:

ب- مركز توابع گوسى:

$$\frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{t}_{i}(n)} = 2w_{i}(n) \sum_{j=1}^{N} e_{j}(n) G(\|\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i}(n)\|_{\mathbf{C}_{i}}) \sum_{i=1}^{-1} [\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i}(n)]$$
$$\mathbf{t}_{i}(n+1) = \mathbf{t}_{i}(n) - \eta_{2} \frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{t}_{i}(n)}, \quad i = 1, \dots, M$$

پ- پهنای توابع گوسی:

$$\frac{\partial E(n)}{\partial \Sigma_{i}^{-1}(n)} = -w_{i}(n) \sum_{j=1}^{N} e_{j}(n) G(\|\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i}(n)\|_{\mathbf{C}_{i}}) \left[\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i}(n)\right] \left[\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i}(n)\right]^{T}$$

۳- آموزش تحت نظارت مراکز، پهنا و وزنها:

ب- مركز توابع گوسى:

$$\frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{t}_{i}(n)} = 2w_{i}(n) \sum_{j=1}^{N} e_{j}(n) G(\|\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i}(n)\|_{\mathbf{C}_{i}}) \sum_{i=1}^{-1} [\mathbf{x}_{j} - \mathbf{t}_{i}(n)]$$
$$\mathbf{t}_{i}(n+1) = \mathbf{t}_{i}(n) - \eta_{2} \frac{\partial E(n)}{\partial \mathbf{t}_{i}(n)}, \quad i = 1, \dots, M$$

پ- پهنای توابع گوسی:

$$\begin{split} \frac{\partial E(n)}{\partial \Sigma_i^{-1}(n)} &= -w_i(n) \sum\nolimits_{j=1}^N e_j(n) G(\left\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\right\|_{\mathbf{C}_i}) \left[\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\right] \left[\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i(n)\right]^T \\ & \Sigma_i^{-1}(n+1) = \Sigma_i^{-1}(n) - \eta_3 \frac{\partial E(n)}{\partial \Sigma_i^{-1}(n)}, \qquad i = 1, \dots, M \end{split}$$

مقايسه MPL و شبكه RBF:

- نكات مشترك:

- نكات مشترك:
- هر دو شبكه RBF و MLP مثالهایی از شبكههای پیشخورد غیرخطی هستند.

- نكات مشترك:
- هر دو شبکه RBF و MLP مثالهایی از شبکههای پیشخورد غیرخطی هستند.
- هر دو شبکه تقریبزن عمومی هستند که در قضیههای تقریب عمومی و کولموگوروف نشان داده شد.

- نكات مشترك:
- هر دو شبکه RBF و MLP مثالهایی از شبکههای پیشخورد غیرخطی هستند.
- هر دو شبکه تقریبزن عمومی هستند که در قضیههای تقریب عمومی و کولموگوروف نشان داده شد.
- هر دو شبکه قابلیت حل دسته وسیعی از مسایل را دارند. بنابراین، از هردوی آنها می توان به جای یکدیگر استفاده کرد.

- نكات مشترك:
- هر دو شبکه RBF و MLP مثالهایی از شبکههای پیشخورد غیرخطی هستند.
- هر دو شبکه تقریبزن عمومی هستند که در قضیههای تقریب عمومی و کولموگوروف نشان داده شد.
- هر دو شبکه قابلیت حل دسته وسیعی از مسایل را دارند. بنابراین، از هردوی آنها می توان به جای یکدیگر استفاده کرد.
 - نكات متفاوت:

مقايسه MPL و شبكه RBF:

- نكات مشترك:
- هر دو شبکه RBF و MLP مثالهایی از شبکههای پیشخورد غیرخطی هستند.
- هر دو شبکه تقریبزن عمومی هستند که در قضیههای تقریب عمومی و کولموگوروف نشان داده شد.
- هر دو شبکه قابلیت حل دسته وسیعی از مسایل را دارند. بنابراین، از هردوی آنها می توان به جای یکدیگر استفاده کرد.

- نكات متفاوت:

• شبکه RBF دارای تنها یک لایه پنهان است در حالی که MLP می تواند بیش از یک لایه پنهان نیز داشته باشد.

مقايسه MPL و شبكه RBF:

- نكات مشترك:

- هر دو شبکه RBF و MLP مثالهایی از شبکههای پیشخورد غیرخطی هستند.
- هر دو شبکه تقریبزن عمومی هستند که در قضیههای تقریب عمومی و کولموگوروف نشان داده شد.
- هر دو شبکه قابلیت حل دسته وسیعی از مسایل را دارند. بنابراین، از هردوی آنها می توان به جای یکدیگر استفاده کرد.

– نكات متفاوت:

- شبکه RBF دارای تنها یک لایه پنهان است در حالی که MLP می تواند بیش از یک لایه پنهان نیز داشته باشد.
- سلولها در MLP همه از یک مدل تابع فعال ساز استفاده می کنند در حالی که در شبکه RBF سلولها دارای وظایف متفاتی هستند.

مقايسه MPL و شبكه RBF:

- نكات مشترك:

- هر دو شبکه RBF و MLP مثالهایی از شبکههای پیشخورد غیرخطی هستند.
- هر دو شبکه تقریبزن عمومی هستند که در قضیههای تقریب عمومی و کولموگوروف نشان داده شد.
- هر دو شبکه قابلیت حل دسته وسیعی از مسایل را دارند. بنابراین، از هردوی آنها می توان به جای یکدیگر استفاده کرد.

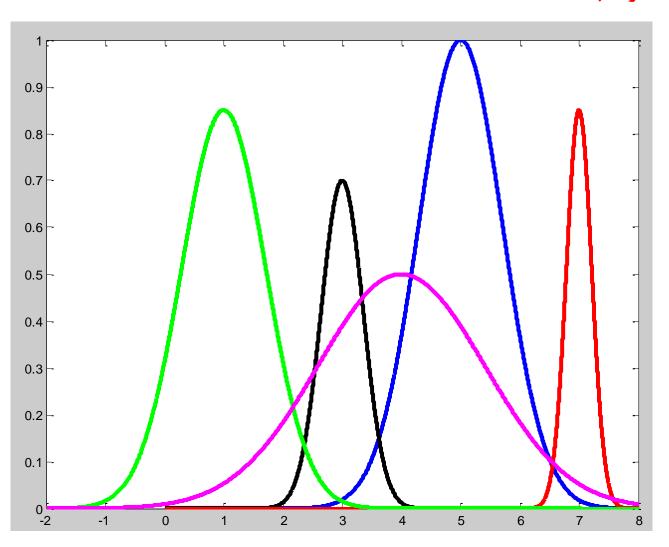
- نكات متفاوت:

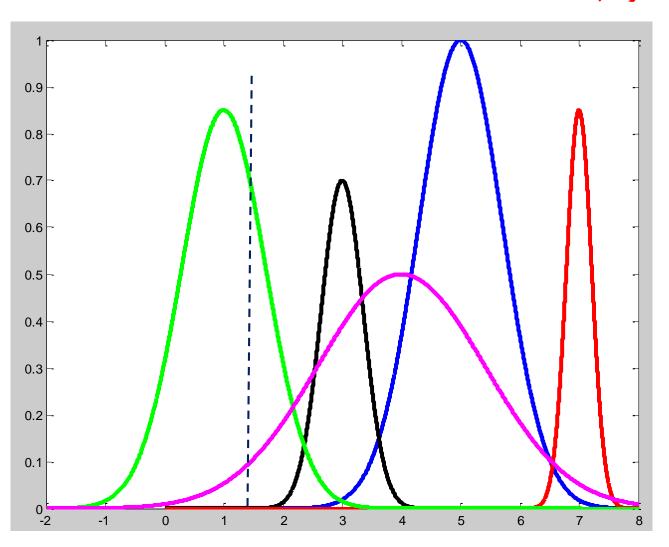
- شبکه RBF دارای تنها یک لایه پنهان است در حالیکه MLP می تواند بیش از یک لایه پنهان نیز داشته باشد.
- سلولها در MLP همه از یک مدل تابع فعالساز استفاده میکنند در حالی که در شبکه RBF سلولها دارای وظایف متفاتی هستند.
- ورودی به سلولها در MLP، برابر است با ضرب داخلی بردار ورودی و بردار وزن آن سلول در حالی که در شبکه RBF برابر است با فاصله هندسی بین بردار ورودی و مرکز آن سلول.

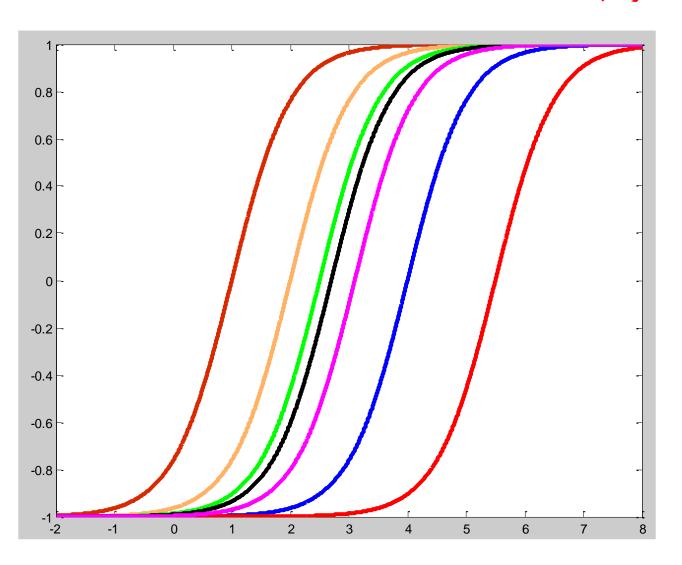
مقايسه MPL و شبكه

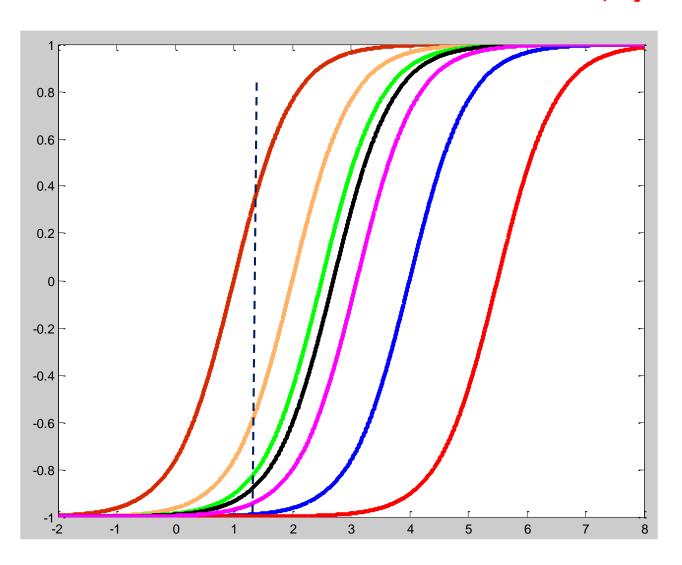
- تفاوت بسيار مهم:

- تفاوت بسيار مهم:
- شبکه RBF تقریب مکانی (local approximation) به نگاشت ورودی-خروجی تشکیل میدهد در حالی که MLP تقریب سراسری یا فراگیر (global approximation) میسازد.









- تفاوت بسيار مهم:
- شبکه RBF تقریب مکانی (local approximation) به نگاشت ورودی-خروجی تشکیل میدهد در حالی که MLP تقریب سراسری یا فراگیر (global approximation) میسازد.

- تفاوت بسيار مهم:
- شبکه RBF تقریب مکانی (local approximation) به نگاشت ورودی-خروجی تشکیل میدهد در حالی که MLP تقریب سراسری یا فراگیر (global approximation) میسازد.
- به همین دلیل، شبکه RBF قادر به یادگیری سریعتر است و نسبت به ترتیب ارایه الگوها کمتر حساس است ولی ممکن است نیاز به سلول های بیشتری داشته باشد. از طرف دیگر، MLP می تواند برای نقاطی که در دادههای آموزش کمتر وجود داشته، تقریب بهتری انجام دهد ولی زمان آموزش این شبکه معمولا بیشتر است.