

See discussions, stats, and author profiles for this publication at: <https://www.researchgate.net/publication/342010428>

TP555 – Inteligência Artificial e Machine Learning: Redes Neurais Artificiais (Parte I)

Presentation · June 2020
DOI: 10.13140/RG.2.2.36569.13922

CITATIONS
0

READS
26

1 author:



Felipe Augusto Pereira de Figueiredo
Instituto Nacional de Telecomunicações
105 PUBLICATIONS 247 CITATIONS

SEE PROFILE

Some of the authors of this publication are also working on these related projects:

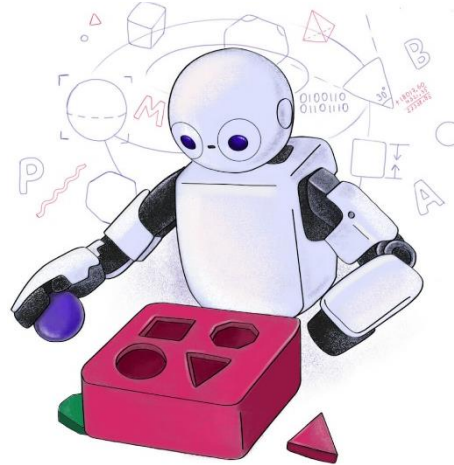


Massive MIMO [View project](#)



Redes de Acesso Sem Fio Avançadas (RASFA) [View project](#)

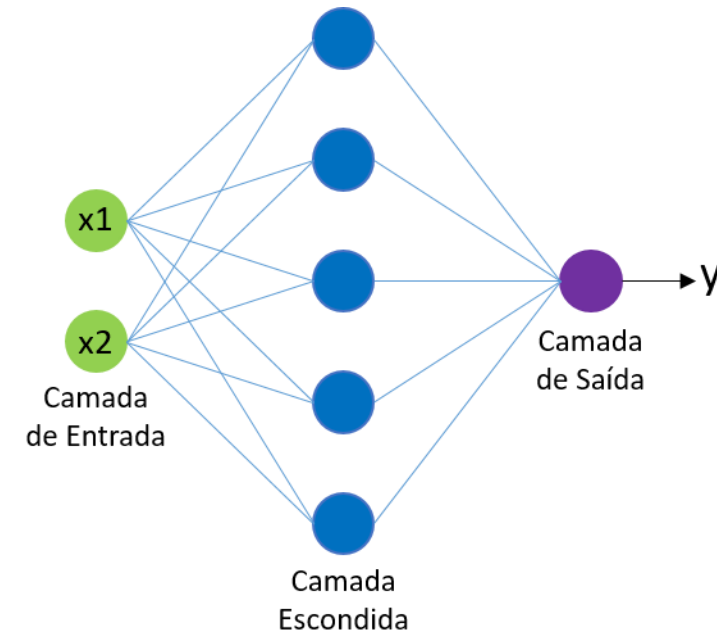
TP555 - Inteligência Artificial e Machine Learning: *Redes Neurais Artificiais (Parte I)*



Felipe Augusto Pereira de Figueiredo

Redes Neurais Artificiais

- Redes neurais artificiais (RNAs) são modelos computacionais inspirados pelo funcionamento do cérebro dos animais.
- Elas são capazes de realizar aprendizado de máquina bem como o reconhecimento de padrões.
- RNAs são geralmente apresentadas como sistemas de ***neurônios interconectados***, que podem computar valores de saída, simulando o comportamento de redes neurais biológicas.
- Esta primeira parte da aula foca nos elementos básicos de uma rede neural, os ***neurônios***.



Algumas aplicações famosas

- RNAs são versáteis, poderosas e escalonáveis, tornando-as ideais para realizar tarefas grandes e altamente complexas de ***aprendizado de máquina***, como por exemplo classificar bilhões de imagens (por exemplo, Google Images), serviços de reconhecimento de fala (por exemplo, o Siri da Apple, Alexa da Amazon e Google Assistant da Google), recomendar os melhores vídeos a centenas de milhões de usuários todos os dias (por exemplo, YouTube) ou aprender a vencer o campeão mundial de Go examinando milhões de jogos anteriores e depois jogando contra si mesmo (AlphaGo do DeepMind).



Alexa



Google Assistant



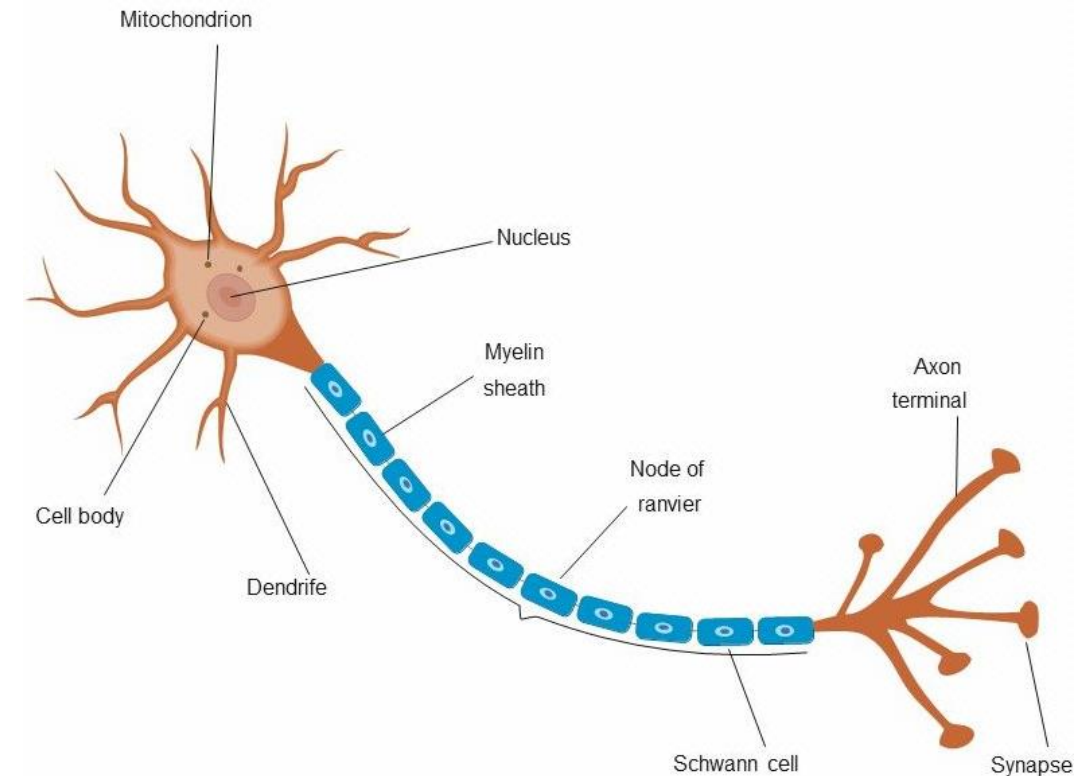
Siri



AlphaGo

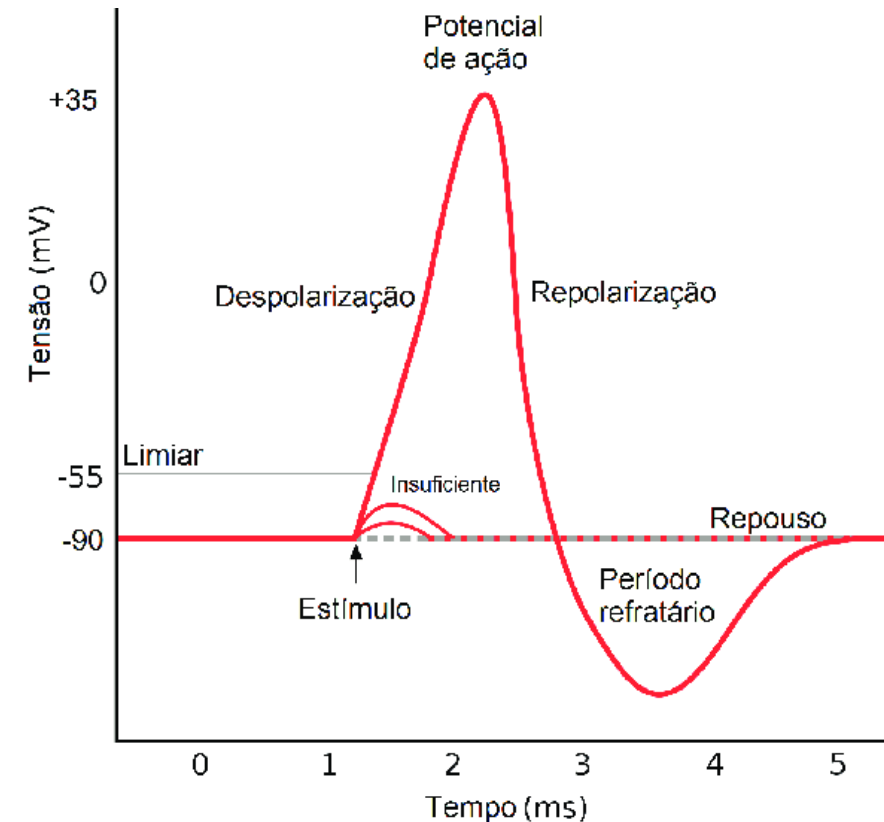
Um pouco de contexto

- A descoberta da célula em 1665 por Robert Hooke foi importantíssima para que houvesse uma melhor compreensão da estrutura dos seres vivos.
- Podemos considerar a célula como sendo o “**átomo da vida**”.
- As células **eucariontes** possuem três partes principais: membrana, núcleo e citoplasma. A membrana “delimita a célula”, i.e., ela isola seu interior do meio externo. Já o núcleo abriga o material genético e, no citoplasma, estão componentes como as organelas.
- **Neurônios** são células também, mas são células que possuem mecanismos elétricos e/ou químicos característicos. A figura ao lado mostra o diagrama de um **neurônio**.



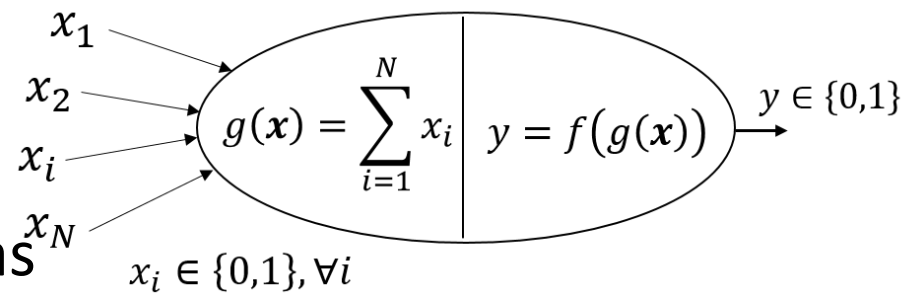
Um pouco de contexto

- Em termos simples, mas lembrando de que há exceções, nós podemos afirmar que:
 - O neurônio recebe estímulos elétricos, basicamente a partir dos dendritos.
 - Esses estímulos são integrados.
 - A integração dos estímulos pode levar à geração ou não de uma resposta elétrica enviada pelo axônio.
- Do ponto de vista do nosso curso, o **neurônio** será um sistema com várias entradas e uma saída.
- Nós podemos simplificar o funcionamento do **neurônio** como:
 - Os neurônios recebem estímulos elétricos.
 - Esses estímulos são integrados.
 - Se a atividade (i.e., integração dos estímulos) exceder certo limiar, o **neurônio** gera um pulso (ou potencial de ação).
- O potencial de ação é mostrado na figura ao lado.
- Um **neurônio** se conecta com 10 a 100000 outros **neurônios** através das **sinapses**.
- Sinais são passados de **neurônio** para **neurônio** através de reações eletro-químicas.



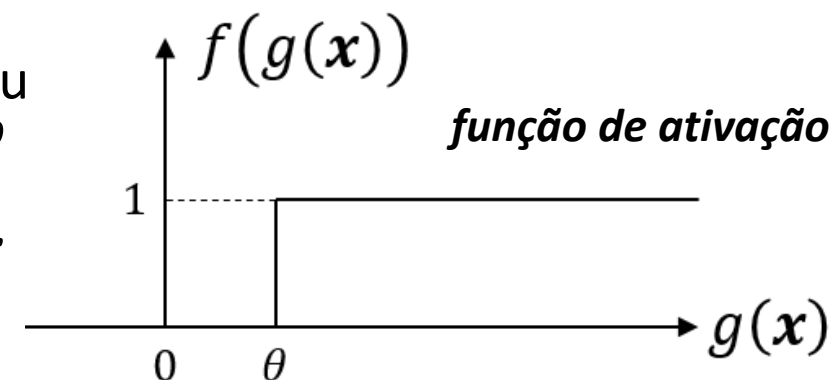
O Modelo de McCulloch e Pitts

- A figura ao lado mostra o modelo matemático do **neurônio** criado por McCulloch e Pitts em 1943.
- A grosso modo, o **neurônio** é ativado (ou disparado) quando uma **combinação linear** de suas entradas excede um **limiar de ativação**.
- Ou seja, um **neurônio** nada mais é do que um **classificador linear** que vimos anteriormente.
- As premissas do modelo do **neurônio** de McCulloch e Pitts (M-P) são:
 - Os valores das entradas, $x_i, \forall i$, ou também chamadas de **sinapses**, são sempre valores booleanos, i.e., '0', ou '1'.
 - As entradas são simplesmente somadas.
 - A atividade do **neurônio** é um processo do tipo “tudo ou nada”, ou seja, um processo binário. Portanto, a **função de ativação** do neurônio é uma **função degrau** com **ponto de disparo** dependente do **limiar de ativação**, θ .
 - Um certo número de **sinapses** deve ser excitado num determinado período para que o neurônio “dispare”.



$$y = f(g(x)) = \begin{cases} 1, & \text{se } g(x) \geq \theta \\ 0, & \text{se } g(x) < \theta \end{cases}$$

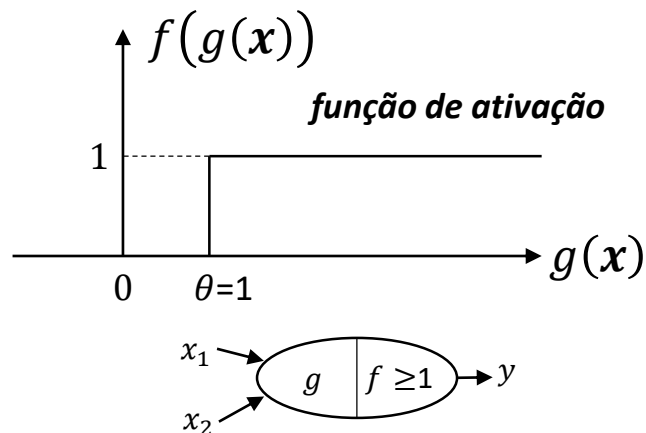
onde θ é o **limiar de ativação**.



Exemplos com o neurônio de McCulloch e Pitts

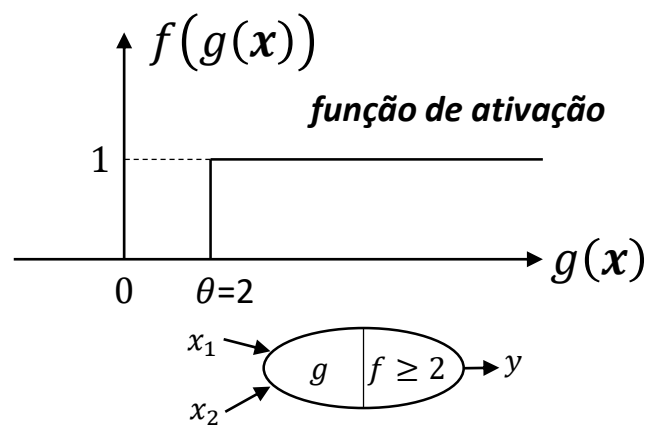
OR			
x1	x2	y	$g(x)$
0	0	0	0
0	1	1	1
1	0	1	1
1	1	1	2

- Qual seria o valor do **limiar de ativação**, θ ?
- Analisando-se $g(x)$, vemos que o disparo deve ocorrer quando $g(x) \geq 1$, portanto, $\theta = 1$.



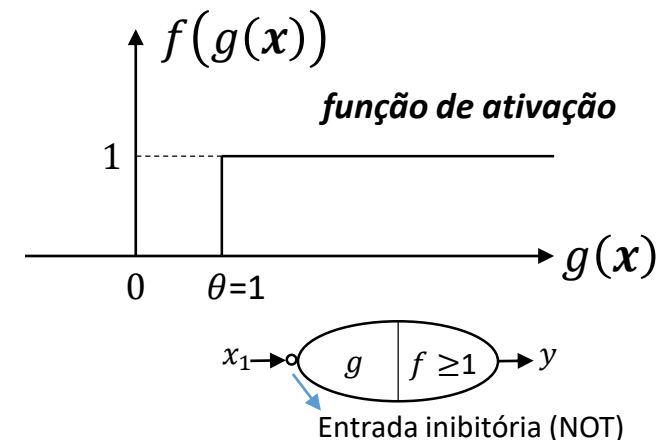
AND			
x1	x2	y	$g(x)$
0	0	0	0
0	1	0	1
1	0	0	1
1	1	1	2

- Qual seria o valor do **limiar de ativação**, θ ?
- Analisando-se $g(x)$, vemos que o disparo deve ocorrer quando $g(x) \geq 2$, portanto, $\theta = 2$.



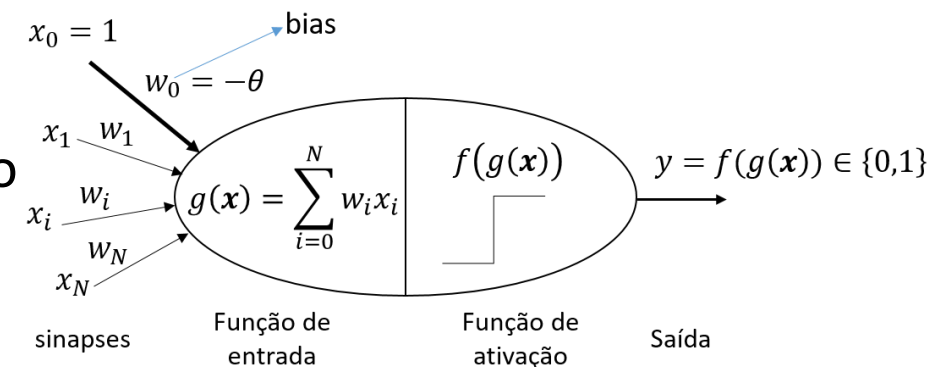
NOT		
x1	y	$g(x)$
0	1	0
1	0	1

- Qual seria o valor do **limiar de ativação**, θ ?
- Analisando-se $g(x)$, vemos que para o disparo ocorrer, o valor de x_1 deve ser negado, e assim, ele ocorre quando $g(x) \geq 1$, portanto, $\theta = 1$.



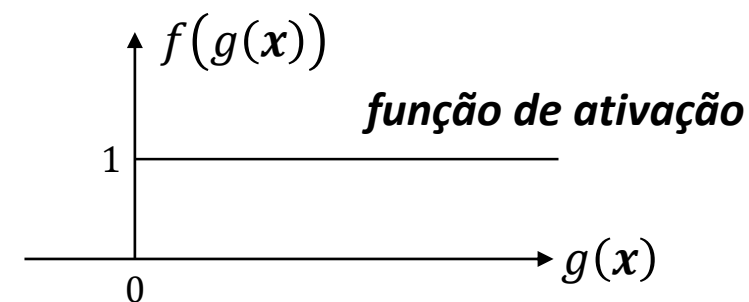
Perceptron

- Em 1958, Frank Rosenblatt, propôs o modelo clássico do **perceptron**.
- Em 1969, o modelo de Rosenblatt foi refinado e cuidadosamente analisado por Minsky e Papert. O modelo criado por eles é chamado de **perceptron**. O modelo proposto por eles é mostrado na figura ao lado.
- O modelo **perceptron**, é um modelo computacional mais geral que o modelo do **neurônio** de M-P.
- Esse novo modelo supera algumas das limitações do modelo de M-P, introduzindo o conceito de **pesos sinápticos** (uma medida de importância dos atributos) para as entradas (ou **sinapses**) e um método para aprender esses **pesos**. Além disso, as entradas não são mais limitadas a valores booleanos, como no caso do modelo de M-P, suportando entradas reais, o que torna este modelo mais útil e generalizado.
- Assim como no modelo de M-P, a **função de ativação** utilizada pelo **perceptron** também é a **função degrau** com a diferença que aqui ela não mais depende do **limiar de ativação** θ .



$$y = f(g(x)) = \begin{cases} 1, & \text{se } g(x) \geq 0 \\ 0, & \text{se } g(x) < 0 \end{cases}$$

Perceba que o **limiar de ativação** θ agora faz parte das entradas e é chamado de **bias**.

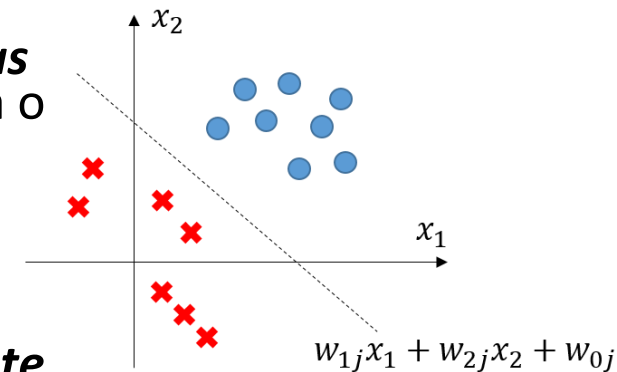


Perceptron

- A ideia é que a ativação do **perceptron** (causada pelos estímulos de entrada) seja uma **combinação linear** entre os **estímulos** e os **pesos sinápticos**. Se essa ativação exceder certo **limiar de ativação**, ocorrerá o **disparo**. Isso pode ser expresso por meio de uma **função de ativação** do tipo **degrau**.
- Note que a **função de ativação** $f(\cdot)$ está centrada “em torno de zero” e o **limiar de ativação** (ou **disparo**) é controlado, indiretamente, pelo valor do **peso do bias**, w_0 .
- O tipo de resposta do **perceptron** dá origem a um **classificador** para **problemas com duas classes**. As classes são separadas por uma **fronteira de decisão** para o qual a equação abaixo é verdadeira.

$$\sum_{i=0}^N w_i x_i = 0.$$

- No **espaço dos atributos** $x_i, \forall i$, essa é a equação de um **hiperplano**.
- Portanto, um **perceptron** só é capaz de **classificar** dados que sejam **linearmente separáveis** (ou seja, separáveis por um **hiperplano**).
- O **perceptron** convergirá apenas se o conjunto de dados for **linearmente separável**. A figura ao lado ilustra isso para um caso bidimensional.
- Observe que, ao contrário dos **classificadores de regressão logística**, os **perceptrons** não produzem como saída uma probabilidade de classe, em vez disso, eles apenas fazem previsões com base em um **limiar rígido**, i.e., 0 ou 1. Essa é uma das razões para se preferir a **regressão logística** ao invés do **perceptron**.



Regra de aprendizado do perceptron

- Como discutimos anteriormente, a **função degrau** tem derivada igual a 0 em todos os pontos, exceto em torno de 0, onde ela é indefinida. Portanto, nós não podemos utilizar o **gradiente descendente** para treinar o **perceptron**.
- Existe, porém, uma regra simples de atualização dos **pesos** que converge para uma solução, ou seja, um **separador linear** que **classifica** os dados perfeitamente, dado que eles sejam **linearmente separáveis**.
- Portanto, caso os dados sejam **linearmente separáveis**, a **regra de aprendizado do perceptron** tem convergência garantida num número finito de iterações. Nessa regra, para cada exemplo do conjunto de treinamento, obtém-se, primeiramente, a saída do **perceptron** para os **pesos sinápticos** atuais:

$$y = f\left(\sum_{i=0}^N w_i x_i\right) = f(\mathbf{w}^T \mathbf{x}).$$

- Em seguida, calcula-se o erro entre a saída y do **perceptron** e o rótulo d do exemplo:

$$e = d - y.$$

- Caso o erro não seja nulo, a **equação de adaptação dos pesos sinápticos** é definida da seguinte forma:

$$\mathbf{w} \leftarrow \mathbf{w} + \alpha e \mathbf{x},$$

onde α é a **taxa** (ou **passo**) **de aprendizagem**.

- Após a apresentação de todos os exemplos de treinamento (ou seja, uma **época**), deve haver um **embaralhamento** dos exemplos e uma nova etapa de treinamento (i.e., uma época). No caso ótimo, quando a **separação linear** ocorrer, não haverá mais erros, e as **regras de atualização** calculadas não mais modificarão os **pesos sinápticos**.
- **OBS.:** A **regra de aprendizado do perceptron** é, geralmente, aplicada a um exemplo de entrada por vez. Os exemplos são escolhidos aleatoriamente, assim como o que é feito com o **gradiente descendente estocástico**.

Exemplo: Perceptron com SciKit-Learn

```
import numpy as np
from sklearn.linear_model import Perceptron
from sklearn.metrics import mean_squared_error

# Define the number of examples.
N = 1000

# Create dataset.
x1 = np.random.randint(0,2,N)
x2 = np.random.randint(0,2,N)

y = x1 & x2

x1 = x1 + 0.1*np.random.randn(N,)
x2 = x2 + 0.1*np.random.randn(N,)

x0 = np.ones((N,))
X = np.c_[x0,x1,x2]

# Instantiate and train perceptron.
per = Perceptron(random_state=42)
per.fit(X, y)

# Predict.
y_pred = per.predict(X)

# Calculate MSE.
error = mean_squared_error(y_pred, y)
```

Importa classe Perceptron.

Gera os rótulos à partir dos dados originais. Função lógica AND.

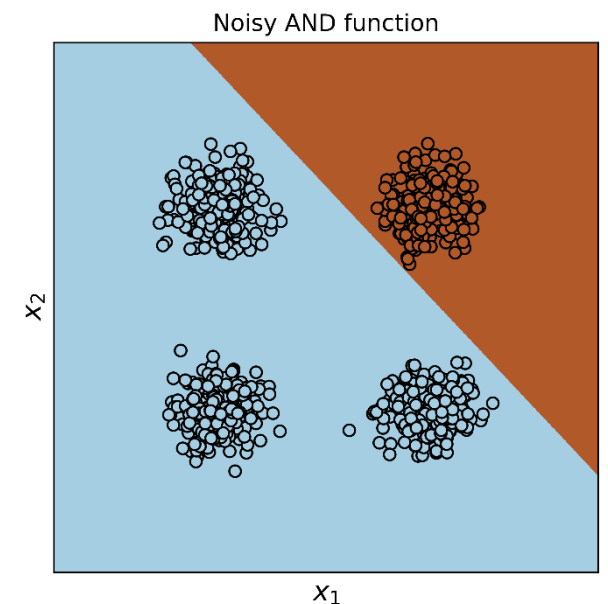
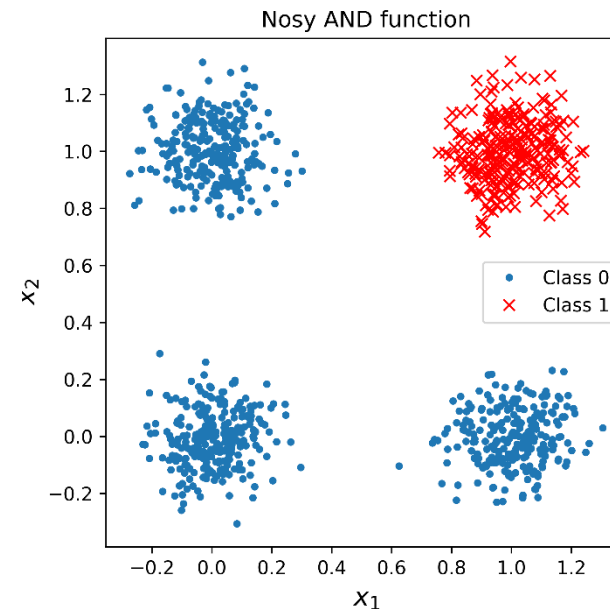
Adiciona ruído aos atributos de entrada

Cria vetor de 1s para o peso de bias.

Instancia e treina o Perceptron.

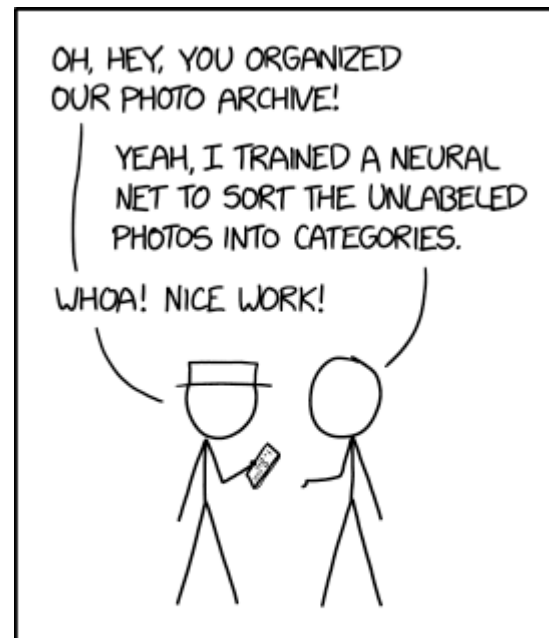
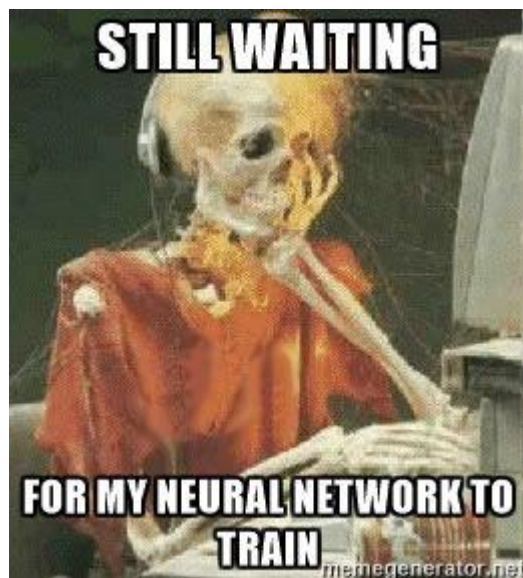
Realiza a predição.

Calcula erro quadrático médio.



- Exemplo de classificação de dados ruidosos linearmente separáveis.
- A base de dados é gerada à partir da função de uma porta lógica AND.
- Como podemos ver, o perceptron classifica perfeitamente o conjunto de dados ruidosos.

Obrigado!



ENGINEERING TIP:
WHEN YOU DO A TASK BY HAND,
YOU CAN TECHNICALLY SAY YOU
TRAINED A NEURAL NET TO DO IT.

