

Александр Калиниченко

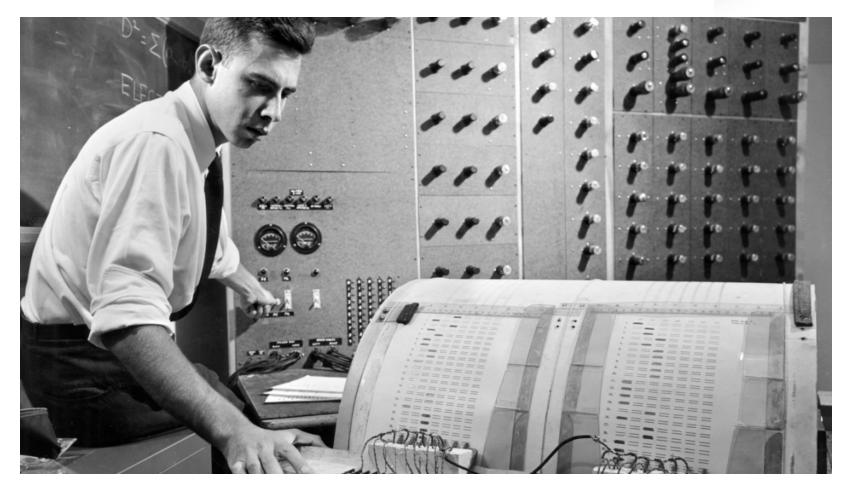
# ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ В МЕДИЦИНЕ

Модуль 2. Методы искусственного интеллекта

Тема 9. Персептроны. Алгоритм обратного распространения.



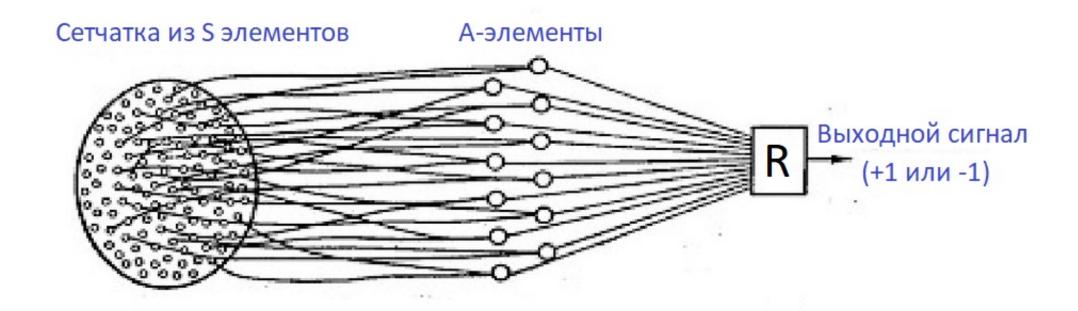
# РОЗЕНБЛАТТ – СОЗДАТЕЛЬ ПЕРСЕПТРОНА



Фрэнк Розенблатт (1928–1971)

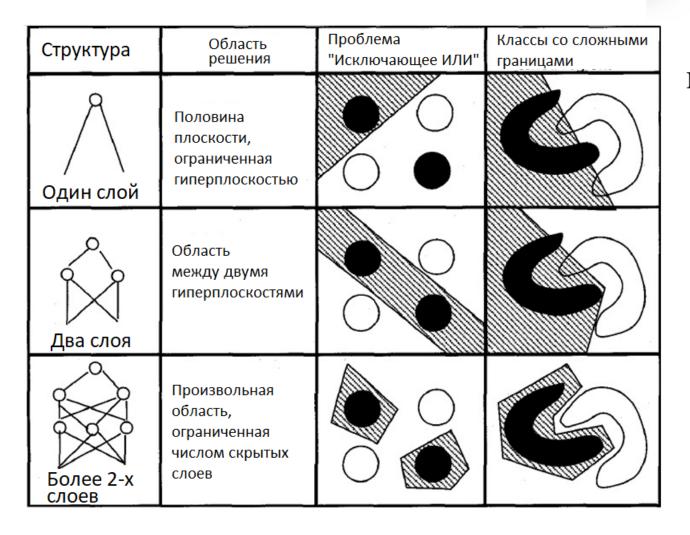


# ПЕРСЕПТРОН РОЗЕНБЛАТТА (1957 Г.)





## ВОЗМОЖНОСТИ ПЕРСЕПТРОНОВ

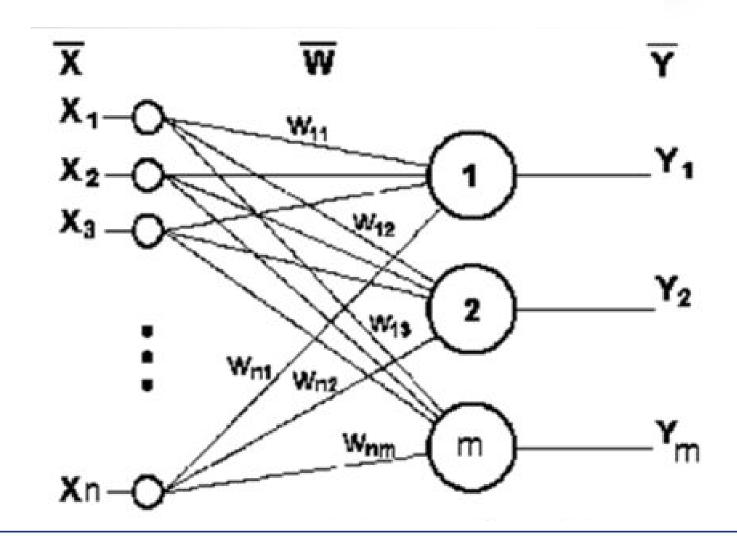


#### Исключающее ИЛИ:

	0	1
0	0	1
1	1	0



# ОДНОСЛОЙНЫЙ ПЕРСЕПТРОН





## АЛГОРИТМ ОБУЧЕНИЯ ОДНОСЛОЙНОГО ПЕРСЕПТРОНА

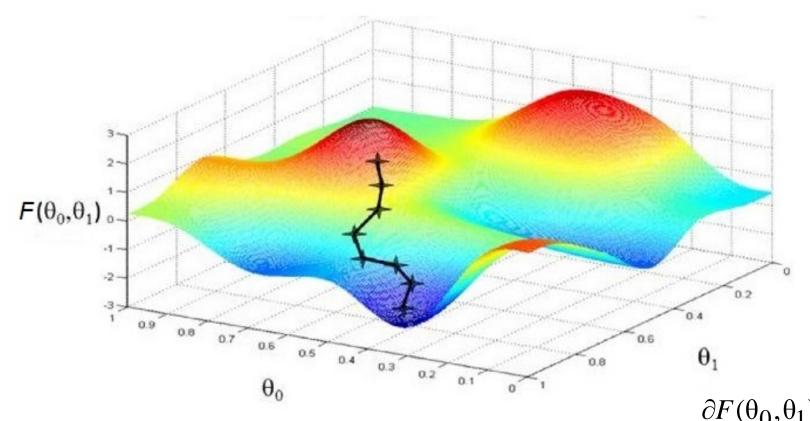
- 1) Инициализация весов и порогов небольшими случайными значениями.
- 2) Подача на вход вектора  $(x_1, x_2, x_3, ..., x_j, ..., x_n)$  и оценка выходов нейронов
- 3) Обновление весов в соответствии с формулой:

$$w_{ij}\left(t+1\right)=w_{ij}\left(t\right)+\eta(d_i-y_i)x_j$$
 , где  $i=1,2,...,m$  — номер нейрона,  $d_i$  — желаемый выход  $i$ —го нейрона,  $t$  — номер итерации, и  $\eta$  ,  $(0<\eta<1)$  — вес шага адаптации (обучения),  $y_i$  — выход  $i$ —го нейрона,  $x_j$  — значение признака на входе  $j$ 

4) Если разность «  $d_i - y_i$  » больше заданного порога и не превышено допустимое число итераций, переход к шагу 2, в противном случае — окончание обучения



# ГРАДИЕНТНЫЙ СПУСК



#### До достижения сходимости:

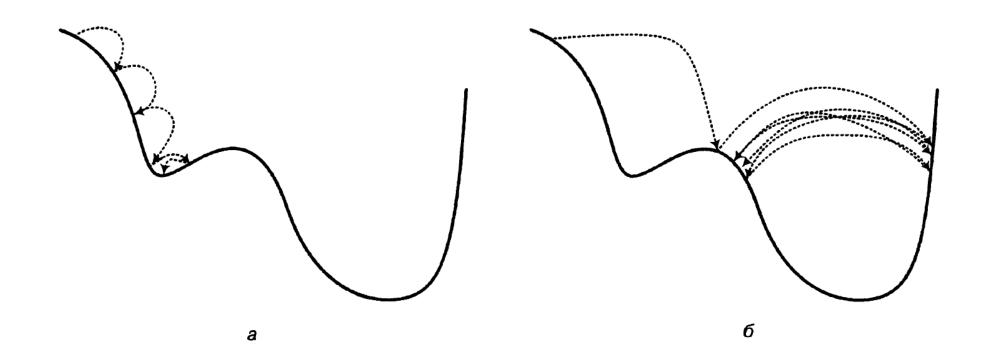
$$\theta_j := \theta_j - \eta \frac{\partial F(\theta_0, \theta_1)}{\partial \theta_j}, \quad j = 0, 1$$

η – вес шага адаптации

$$\frac{\partial F(\theta_0, \theta_1)}{\partial \theta_j}$$
 — частная производная по  $\partial \theta_j$ 



# СКОРОСТЬ ГРАДИЕНТНОГО СПУСКА



Проблемы со скоростью градиентного спуска:

a — слишком маленькие шаги;

 $\delta$  — слишком большие шаги



#### АЛГОРИТМ ОБРАТНОГО РАСПРОСТРАНЕНИЯ ОШИБКИ

- 1)Инициализация весов и порогов небольшими случайными значениями
- 2) Случайный выбор входного образца  $(x_1, x_2, x_3, ..., x_n)$
- 3) Расчёт прохождения сигнала через сеть
- 4) Расчёт для выходного слоя K разности:

$$\delta_i^K = F'(h_i^K) \left[ d_i^K - y_i^K \right],$$

где  $h_i^K$  – выход сумматора i -го нейрона K -го (последнего) слоя сети, а F' – производная функции активации (функция должна быть дифференцируемой)

5)Вычисление разности для предыдущего слоя путём распространения ошибки в обратном направлении:

$$\delta_{i}^{k} = F'(h_{i}^{k}) \sum_{j} w_{ij}^{k+1} \delta_{j}^{k+1}$$
, для  $k = K-1,...,1$ 

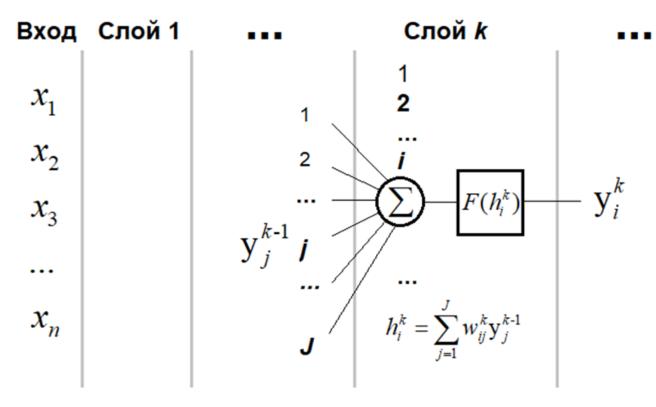
6) Обновление весов:

$$w_{ij}^{k} := w_{ij}^{k} - \Delta w_{ij}^{k} = w_{ij}^{k} - \eta \delta_{i}^{k} y_{j}^{k-1}$$

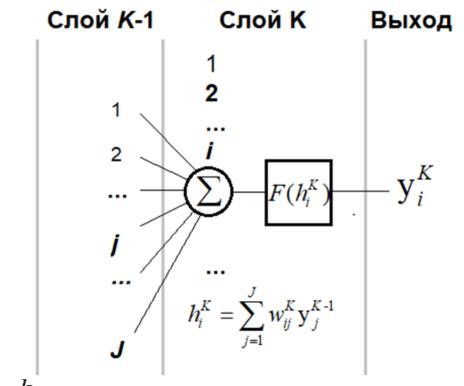
7)Переход к шагу 2 и повторение для следующих образцов, пока ошибка в выходном слое не станет ниже заданного порога или пока не будет достигнуто максимальное допустимое число итераций



#### АЛГОРИТМ ОБРАТНОГО РАСПРОСТРАНЕНИЯ ОШИБКИ



 $x_1, x_2, x_3, ..., x_n$  — вектор входных значений  $y_j^k$  — значение на j-м входе i-го нейрона слоя k



 $h_i^k$  — выход сумматора i-го нейрона слоя k  $w_{ii}^k$  — вес на j-м входе i-го нейрона слоя k



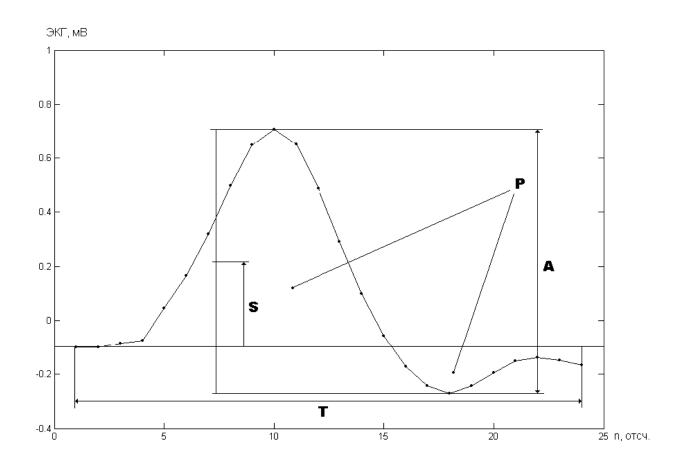
#### КОНСТРУИРОВАНИЕ ПРИЗНАКОВ

Конструирование признаков в машинном обучении:

- выбор признаков
- оценка информативности
- нормализация признаков



## ПРОСТЫЕ ПРИЗНАКИ



Признаки формы QRSкомплекса:

Т – длительность

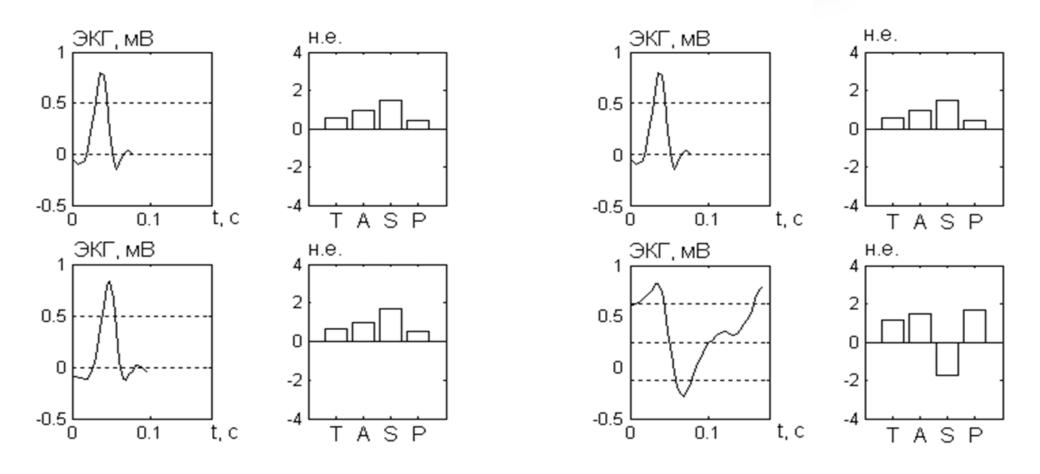
А – размах

S – смещение относительно базовой линии

Р – площадь волн



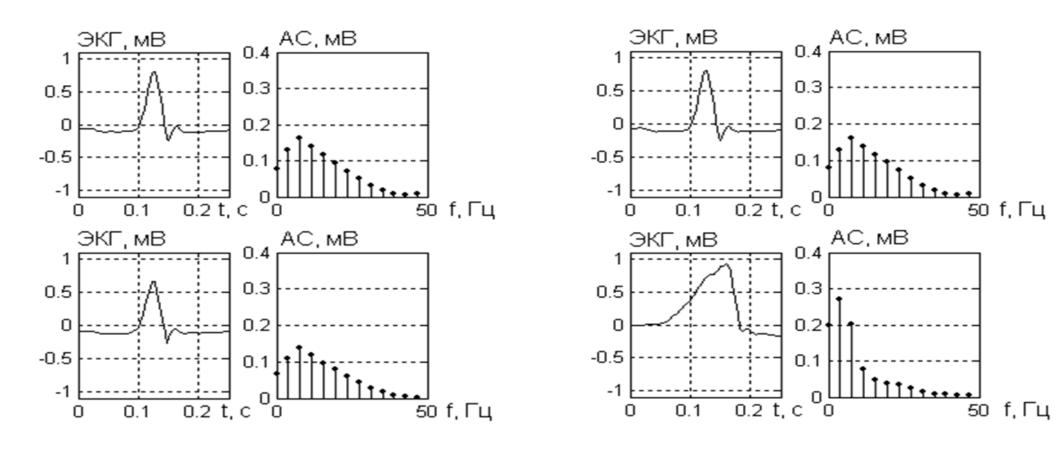
### КЛАССИФИКАЦИЯ ПО ПРОСТЫМ ПРИЗНАКАМ



Классификация форм QRS-комплексов по <u>нормализованным</u> признакам формы



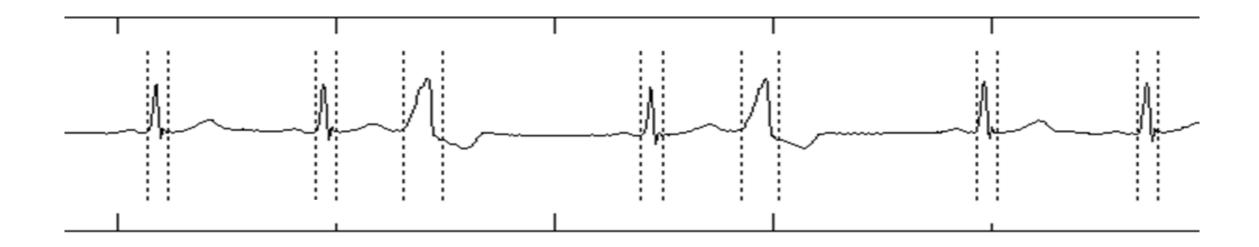
# ПРИЗНАКИ, ПОЛУЧАЕМЫЕ ИЗ ФОРМАЛЬНЫХ ПРЕОБРАЗОВАНИЙ



Классификация форм QRS-комплексов по компонентам ДПФ



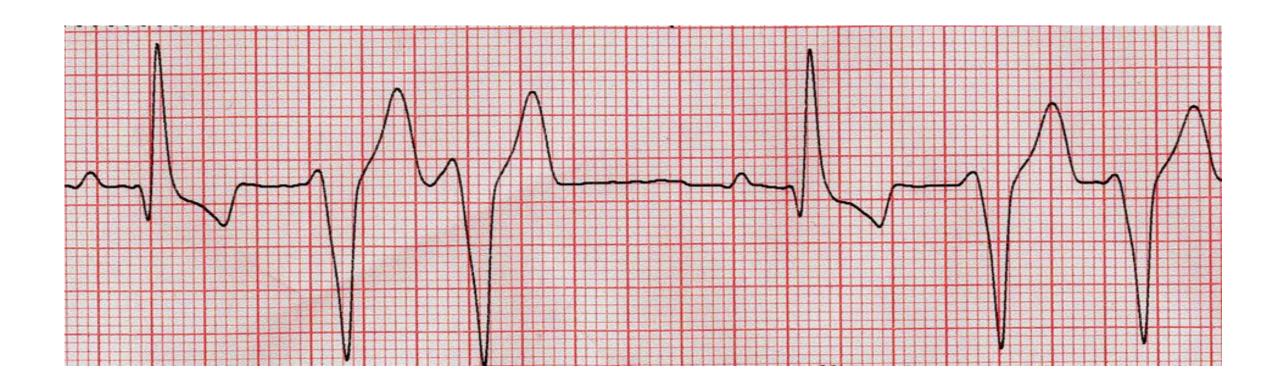
# КЛАССИФИКАЦИЯ ПО ОБРАЗЦАМ



Классификация форм QRS-комплексов по отсчетам сигнала (для каждого QRS-комплекса)



# КЛАССИФИКАЦИЯ ПО ИСХОДНОМУ ОПИСАНИЮ



Анализ ЭКГ по исходной записи сигнала



# КЛАССИФИКАЦИЯ СЛОЖНЫХ ОБЪЕКТОВ



Классификация сложных объектов – задача глубокого обучения