

# Redes Neuronales

## Perceptrón multicapa I

Facultad de Ingeniería. Universidad del Valle

Septiembre de 2018

# Contenido

- 1 Preceptrón multicapa (MLP)
- 2 Algoritmo BackPropagation (BP)

# Contenido

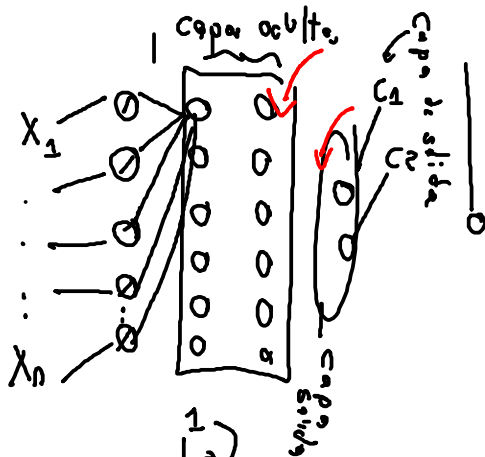
1 Preceptrón multicapa (MLP)

2 Algoritmo BackPropagation (BP)

# Perceptrón multicapa

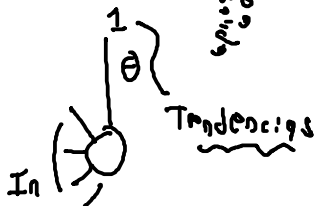
## Definición

- Está compuesta por capas de entrada, capas ocultas y capas de salida
- La señal de entrada se propaga hacia adelante entre las distintas capas
- Es una generalización del perceptrón de una capa
- Pueden solucionar problemas más complejos
- El algoritmo más común de entrenamiento de el algoritmo de propagación hacia atrás (*back-propagation*) que se basa en la regla de entrenamiento de corrección del error



$$1$$

$$\begin{bmatrix} c_1 & 1 & 0 & 0 \\ c_2 & 0 & 1 & 0 \\ c_3 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



# Perceptrón multicapa

## Entrenamiento

- 1 **Paso hacia adelante:** La señal de entrada es aplicada y se propaga capa a capa
- 2 **Paso hacia atrás:** Se ajustan los pesos de cada capa utilizando la regla de corrección de error.

# Perceptrón multicapa

## Características

- 1 **Señal de activación:** Debe ser derivable, ya que en el calculo del error, debemos trabajar con la derivada de la función de activación. Las que se utilizan son función **lineal** y **sigmoide**.
- 2 **Capas ocultas** Pueden ser un o más capas ocultas, las cuales no están conectadas a las entradas y salidas directamente
- 3 **Conectividad** Está determinada por los pesos de las conexiones entre cada capa

# Perceptrón multicapa

## Características

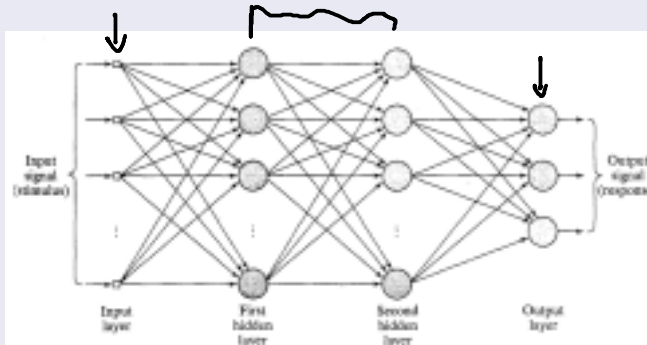


Figura: Arquitectura de MLP [Haykin, 1998]



# Perceptrón multicapa

## Características

- 1 La computación de las entradas se puede expresar como una señal continua no lineal
- 2 La computación de un gradiente, es necesario para propagar el error a través de toda la red (regla de aprendizaje) y así ajustar los pesos

# Contenido

1 Preceptrón multicapa (MLP)

2 Algoritmo BackPropagation (BP)



# Algoritmo BackPropagation

## Descripción

- La señal de error de una neurona  $j$  en una iteración  $n$  es definida por

$$e_j(n) = t_j(n) - y_j(n)$$

- Se toma como error de una capa  $c$  como el error cuadrático medio

$$\} \epsilon(n) = \frac{1}{2} \sum_{j \in c} e_j^2(n)$$

- Y el error global de toda la red, donde  $M$  es el conjunto de capas

$$\} \epsilon(n) = \frac{1}{2} \sum_{c \in M} \sum_{j \in c} e_j^2(n)$$

# Algoritmo BackPropagation

## Capa de salida

- Se busca el error mínimo, mediante el **gradiente descendiente**

$$E = \frac{1}{2} (t - F(Neta))^2$$

$$\boxed{\frac{\partial E_j}{\partial w_{ij}}} + \underline{f'(\quad)}$$

Realizamos los cálculos respectivos y obtenemos:

$$\cancel{1 +} \underline{t - x w_{ij}}$$

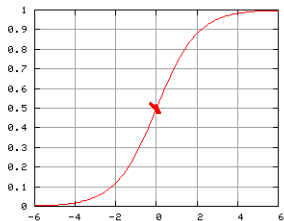
$$\frac{\partial E_j}{\partial w_{ij}} = -(t - y) f'(Neta) * x_j$$

Donde  $f$  es la función sigmoide,  $x_i$  es la entrada  $i$  y  $Neta$  es la entrada total que recibe la neurona

Sigmoid

$$\text{Sig} = \frac{1}{1 + e^x}$$

$$\text{Sig} = (1 + e^{-x})^{-1}$$



$$-(1 + e^{-x})^{-2} \times (-) e^{-x}$$

$$(1 + e^{-x})^{-2} e^{-x}$$

$$\frac{1}{(1 + e^{-x})^2} e^{-x} \rightarrow (\text{Sig})^2 e^{-x}$$

$$(\text{Sig})^2 e^{-x}$$

Relu

$$f(x) = \begin{cases} x & \text{si } x > 0 \\ 0 & \text{si } x \leq 0 \end{cases} \quad \left. \vphantom{\begin{cases} x & \text{si } x > 0 \\ 0 & \text{si } x \leq 0 \end{cases}} \right\} x \geq 0 \quad f'(x) = 1$$

$$\text{Sig} \frac{e^{-x}}{(1+e^{-x})^2}$$

$$\boxed{\text{Sig}(1 - \text{Sig})}$$

$$\frac{1}{1+e^{-x}} \left( \frac{1+e^{-x}}{1+e^x} - \frac{1}{1+e^{-x}} \right)$$

$$\frac{1}{1+e^{-x}} \left( \frac{1+e^{-x}-1}{1+e^{-x}} \right) = \frac{1}{1+e^{-x}} \left( \frac{e^{-x}}{1+e^{-x}} \right) = \frac{e^{-x}}{(1+e^{-x})^2}$$

# Algoritmo BackPropagation

## Capa de salida

- El proceso de entrenamiento busca modificar el peso  $w_{ij}$  de acuerdo al error calculado de la siguiente forma:

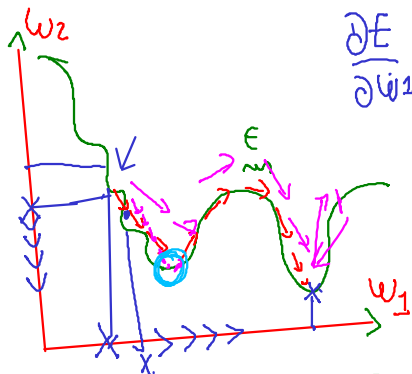
$$\underline{w_{ij}(n+1)} = \underline{w_{ij}(n)} + \epsilon \left( - \frac{\partial E_j}{\partial w_{ij}} \right)$$

De aquí se obtiene

$$w_{ij}(n+1) = w_{ij}(n) + \epsilon(t - y)f'(Neta) * x_j$$

Regla  
delta



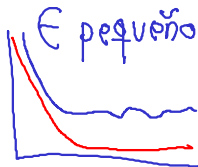


$$\frac{\partial E}{\partial w_1} = 0$$

$E$

$$\frac{\partial E}{\partial w_2} = 0$$

$E$  aumenta converge  
mas rápido



# Algoritmo BackPropagation



## Capa de salida

- Si la función de activación es lineal, se obtiene que la derivada es 1, por lo que la variación del peso será:

$$w_{ij}(n+1) = w_{ij}(n) + \epsilon (t - y) * x_j$$

- Si es la función sigmoide  $s = \frac{1}{1+e^{-\eta x}}$

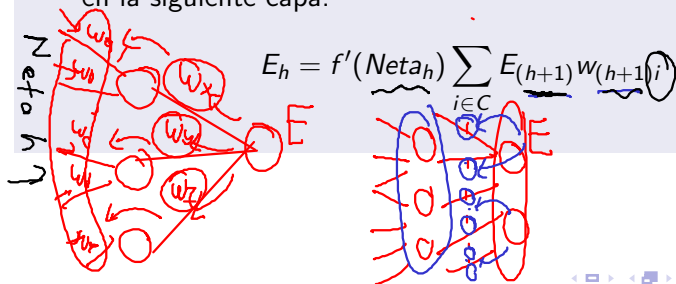
$$\{ w_{ij}(n+1) = w_{ij}(n) + \epsilon * (t - y) * s(1 - s) * x_j$$

para (s.g)

# Algoritmo BackPropagation

## Capa oculta

- La actualización de los pesos depende del error de las capas ocultas siguientes y de salida
- El error de la capa oculta  $h$  se tiene el conjunto  $C$  neuronas en la siguiente capa.



# Algoritmo BackPropagation

## Descripción

- Se utiliza un conjunto de patrones para entrenar la red
- Se aplica la entrada a la red y se calcula la salida total
- Se calcula el error entre el valor deseado y la salida
- Se propaga el error hacia atrás, es decir que el error de la capa  $n$  se basa en el error de la capa  $n + 1$
- Se modifican los pesos de las capas  $\Delta W$ . Este calculo depende de la capa siguiente.
- Se verifica la condición de parada

80%  
20%

$F$   
 $\rightarrow$   
 $\theta$   
 $\leftarrow$

$\leftarrow$  Max iter  
Error Aceptado

# Algoritmo BackPropagation

## Algoritmo

- 1 Se inicializan los pesos del MLP entre  $[-1,1]$
- 2 Mientras la condición de parada sea falsa se repiten los pasos 3 a 12
- 3 Se aplica la entrada
- 4 Se calcula los valores netas para la capa oculta  $h$

$$Neta^h = \sum_{i=1}^N w_i X_i + \theta_k$$

Se supone que la capa  $h$  tiene  $N$  neuronas

# Algoritmo BackPropagation

## Algoritmo

- 1 Se inicializan los pesos del MLP entre  $[-1,1]$
- 2 Mientras la condición de parada sea falsa se repiten los pasos 3 a 12
- 3 Se aplica la entrada
- 4 Se calcula los valores de entrada netos para la capa oculta  $h$

$$Neta^h = \sum_{i=1}^N + \Theta_k$$

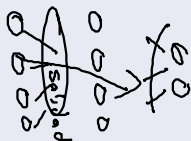
Se supone que la capa  $h$  tiene  $N$  neuronas

# Algoritmo BackPropagation

## Algoritmo

- 5 Se calcula la salida de la capa oculta

$$y_h = f_h(Neta_h)$$



- 6 Calculamos los valores netos de entrada para la capa de salida

$$Neta = \sum_{j=1}^L w_{kj} y_h + \Theta_j$$

- 7 Calculamos la salida de la red

# Algoritmo BackPropagation

# Algoritmo

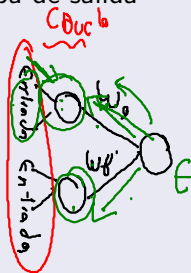
- 8 Calculamos la salida de la red
- 9 Calculamos los términos de error para la capa de salida

$$E^0 = (t_u - y_u) f'(Neta)$$

- 10 Estimamos el error para las capas ocultas

$$E_{rh} = F'(e_{nt+rd,1}) E_{wg}$$

$$E^h = f'(Neta) \sum_{k=1}^M E_i^o w_{kj}$$



Como se puede observar, el error de la capa oculta depende de la siguiente capa



# Algoritmo BackPropagation

## Algoritmo

- 10 Actualizamos los pesos en la capa de salida

$$w^o(n+1) = \epsilon E^o_{x_i} + w^o(n)$$

- 11 Actualizamos los pesos en la capa(s) oculta(s)

$$w^h(n+1) = \epsilon E^h_{x_i} + w^h(n)$$

- 12 Verificamos si el error global cumple la condición de finalizar (un error mínimo) o un número de iteraciones

$$E_p = \frac{1}{2P} \sum_{p=1}^P \sum_{k=1}^M (t - y)^2$$

mediana de salida

# Algoritmo BackPropagation

## Ejemplo: Función XOR

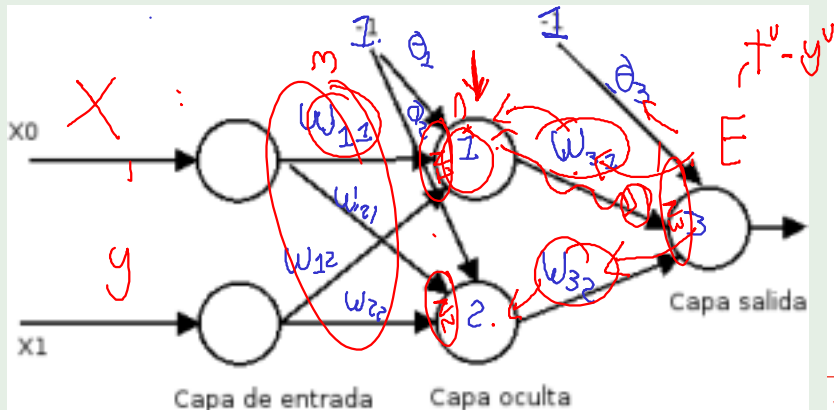
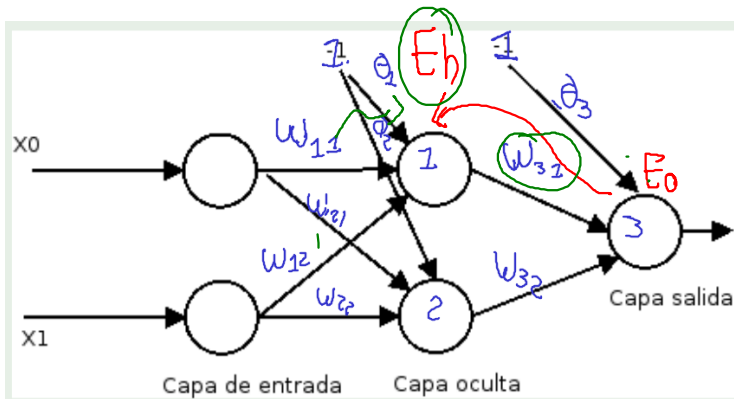


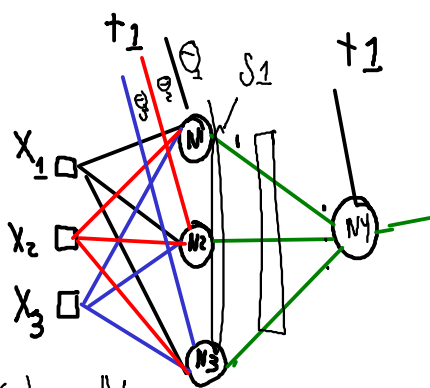
Figura: Arquitectura de ejemplo

Sig



$$\begin{aligned}
 w_{11} &= 0.4 & w_{12} &= 0.6 & w_{21} &= -0.2 & w_{22} &= 0.1 \\
 \theta_1 &= 0.5 & \theta_2 &= 0.8 \\
 w_{31} &= 0.6 & w_{32} &= 0.8 & \theta_3 &= -0.1
 \end{aligned}$$

$$P_1 = \begin{bmatrix} N_1 \\ N_2 \\ N_3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_1 & X_2 & X_3 \\ W_{11} & W_{12} & W_{13} \\ W_{21} & W_{22} & W_{23} \\ W_{31} & W_{32} & W_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X_1 \\ X_2 \\ X_3 \end{bmatrix}$$



$$P_1 \cdot X^T + \Theta_i(1) = N_1$$

$$\begin{aligned} E_{N_1} &\leftarrow W_{11}X_1 + W_{12}X_2 + W_{13}X_3 + \Theta_1 \\ E_{N_2} &\leftarrow W_{21}X_1 + W_{22}X_2 + W_{23}X_3 + \Theta_2 \\ E_{N_3} &\leftarrow W_{31}X_1 + W_{32}X_2 + W_{33}X_3 + \Theta_3 \end{aligned}$$

$$S_1 = \begin{bmatrix} f(E_{N_1}) \\ f(E_{N_2}) \\ f(E_{N_3}) \end{bmatrix}_{3 \times 1}$$

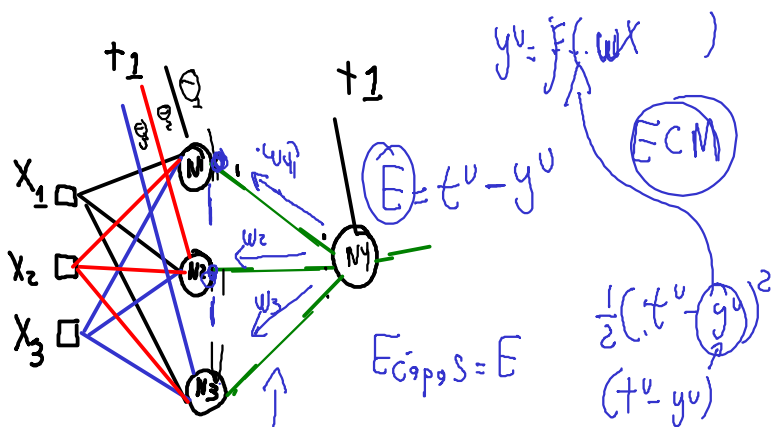
$$S_1 = f(N_1)$$

$$P_2 = \begin{bmatrix} W_{41} & W_{42} & W_{43} \end{bmatrix}_{1 \times 3}$$

$$P_2 \cdot S_1 = f(E_{N_1}) \times W_{41} + f(E_{N_2}) \times W_{42} +$$

$$f(E_{N_3}) \times W_{43} \Rightarrow E_{N_4} \text{ (1x1)}$$

$$S_{output} = f(E_{N_4} + \Theta_4)$$



$$E_{colly} = \begin{bmatrix} w_{41} & w_{42} & w_{43} \end{bmatrix} E \times \vec{f}'(S_1)$$

$$S_1 = \begin{bmatrix} f(N_1) \\ f(N_2) \\ f(N_3) \end{bmatrix}$$

$$W(t+1) = W(t) + \eta \times E_c \times X$$

Actualizaci3n

Copg Sgldg

$$P_2 = P_2 + \eta E^x E^{y \times 1}$$




$$P_2 = P_1 + \eta \begin{pmatrix} E_{consultg}^T \\ \end{pmatrix} \begin{matrix} \text{X} \\ \end{matrix}$$

Dimensions:  $3 \times 3$  (matrix),  $3 \times 1$  (vector),  $1 \times 3$  (vector),  $3 \times 3$  (resulting matrix).

$$AB \neq BA$$

$$A_{pg} \rightarrow B_{pr} = C_{pr}$$

# Referencias I

-  Eduardo, C. and Jesus Alfonso, L. (2009).  
*Una aproximación práctica a las redes neuronales artificiales.*  
Colección Libros de Texto. Programa Editorial Universidad del Valle.
-  Haykin, S. (1998).  
*Neural Networks: A Comprehensive Foundation (2nd Edition).*  
Prentice Hall.
-  Widrow, B. and Winter, R. (1988).  
Neural nets for adaptive filtering and adaptive pattern recognition.  
*Computer*, 21(3):25–39.

# ¿Preguntas?

Próximo tema:  
Perceptrón multicapa II