# Un réseau de neurones pour la



Jason Bury

Faculté des Sciences Université de Mons





27 août 2017



- 1 Sphero
  - Qu'est ce?
- 2 Design
  - Vecteur d'entrée
  - Vecteur de sortie
  - Fréquence de streaming
- 3 Les NN
  - Feedforward ou récurrent
- 4 Architecture
  - Problème du maître distant
- 5 Implémentation
  - Implémentation
- 6 Commandes aléatoires
  - Système de commande aléatoire
- 7 Données
  - La Sphero virtuelle



La Sphero réelle

- 8 Résultats des modèles
  - Pour les 3 réseaux utilisés

- 9 Conclusion
  - Conclusion

# Présentation de la Sphero

2 / 45

Version naïve

Relative à la position

4 / 45

Puis relative à l'orientation

Possibilité d'une symétrie orthogonale

6 / 45

## Design du vecteur de sortie

Commande {moteur A, moteur }

#### Design du vecteur de sortie

Commande {vitesse, orientation}

8 / 45

#### Choix du vecteur de sortie

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 9 / 45

# Choix de la fréquence de streaming

10 / 45

# Choix de la fréquence de streaming

Stabilité de la période

11 / 45

# Choix de la fréquence de streaming

Pertes de paquet

12 / 45

#### Sélection d'un réseau de neurones

13 / 45

# Perceptron multi-couches

Un neurone

14 / 45

# Perceptron multi-couches

Fonctions d'activation

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 15 / 45

# Perceptron multi-couches

Les couches

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 16 / 45

# Fonction à base radiale

Un neurone

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 17 / 45

## Fonction à base radiale

Les couches

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 18 / 45

# Perceptron multi-couches récurrent

Un neurone

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 19 / 45

# Perceptron multi-couches récurrent

Les couches

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 20 / 45

# Le problème du maître distant

21 / 45

# Légende des prochaines figures

22 / 45

# Reproduction d'un contrôlleur

J. Bury Projet de Master 1 27 août 2017 23 / 45

# Apprentissage spécialisé

24 / 45

J. Bury 27 août 2017

### Apprentissage en deux phases

25 / 45

## Apprentissage indirecte

26 / 45

## Apprentissage par modèle différentiable

27 / 45

## Appentissage sur plusieurs étapes

# Implémentation d'un réseau de neurones feedforward Propriété intéressante

# Implémentation d'un réseau de neurones feedforward Diagramme de classe

30 / 45

# Implémentation du système de commande

Modularité

31 / 45

# Implémentation du système de commande

Diagramme de classe

32 / 45

## Implémentation d'une Sphero virtuelle

33 / 45

## Système de commande aléatoire

Récupération de la trajectoire

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 34 / 45

## Système de commande aléatoire

Les problèmes à éviter

35 / 45

# Streaming d'une Sphero virtuelle

L'orientation

36 / 45

# Streaming d'une Sphero virtuelle

La vitesse

J. Bury Projet de Master 1 27 août 2017 37 / 45

# Streaming de la Sphero réelle

L'orientation

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 38 / 45

# Streaming de la Sphero réelle

La vitesse

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 39 / 45

# Résultats des modèles générés

Venant de 3 sources différentes

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 40 / 45

#### Résultats des modèles de Weka

L'orientation



41 / 45

#### Résultats des modèles de Weka

La vitesse

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 42 / 45

# 1 nearest neighbor

L'orientation

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 43 / 45

# 1 nearest neighbor

La vitesse

 J. Bury
 Projet de Master 1
 27 août 2017
 44 / 45

#### Conclusion

J. Bury Projet de Master 1 27 août 2017 45 / 45