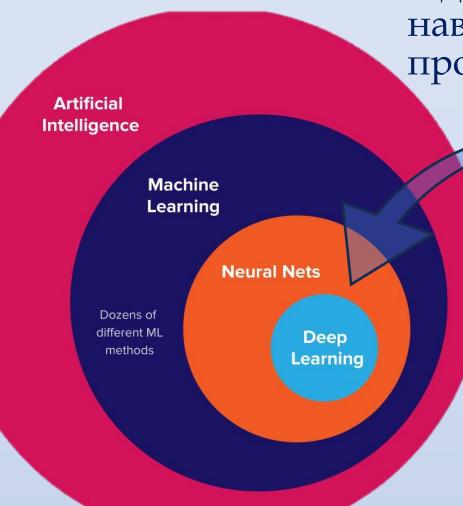
ОСНОВИ СИСТЕМ ШТУЧНОГО ІНТЕЛЕКТУ, НЕЙРОННИХ МЕРЕЖ та ГЛИБОКОГО НАВЧАННЯ

Модуль 5. Глибоке навчання

Лекція 5.1. Природній нейрон. Правило Хебба. Штучний нейрон. Функція активації.

Ареал ШІ

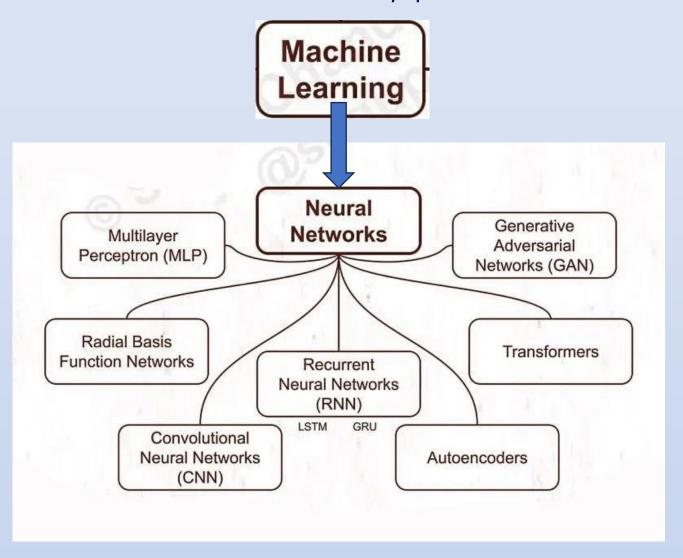


ML – машинне навчання – підрозділ ШІ, де системи навчаються без явного програмування

NN - нейронна мережа - математична модель, що імітує роботу людського мозку

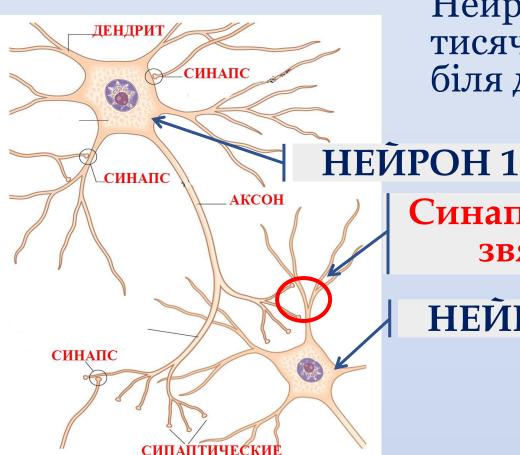
DL - глибоке Ч навчання - навчання багатошарових NN

Моделі ML



!!! Вирішують всі (?) завдання ML

Природна нейрона мережа

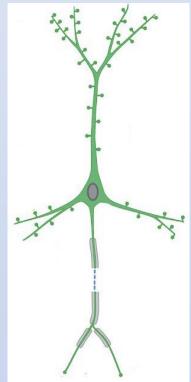


ТЕРМИНАЛИ

Нейрон – декілка десятків тисяч вхідних синапсів та біля десяти вихідних

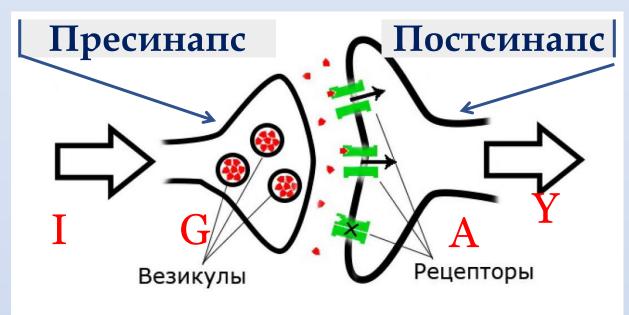
Синаптичний звязок

НЕЙРОН 2



Нейрон накопичує потенціал і після перевищення порога — по аксону проходить хвиля імпульсів, що досягає синаптичних терміналів (хвиля потенціалу лії).

Синапс



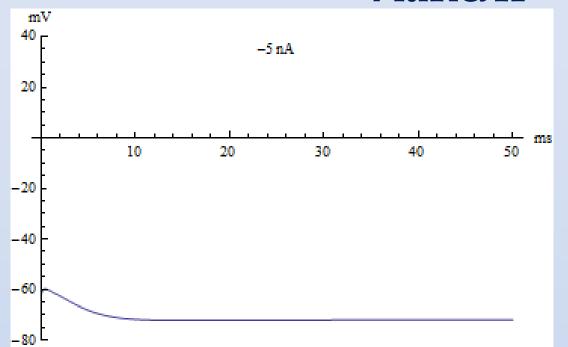
Плазматична мембрана пресинаптичного нейрона вступає у взаємодію з мембраною постсинаптичного нейрона

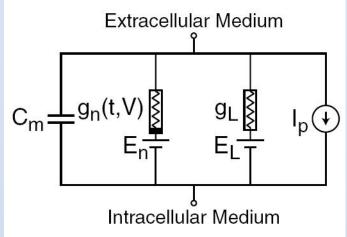
Везикула - бульбашка з порцією речовини нейромедіатора. Нехай g кількість везикул (різне).

Рецептор – реагує на нейромедіатор. Нехай а – кількість (вага), що визначає чутливість постсинапсу.

"СИЛА СИНАПСУ" V = g * a

Модель збудження Ходжкіна — Хакслі





Істотна нелінійність

Якщо вихідний потенціал недостатній, модель залишається в рівноважному стані. Якщо потенціал переходить через певний поріг, модель відповідає одним імпульсом. Якщо потенціал значно перевищує даний поріг, то модель відповідає серією імпульсів.

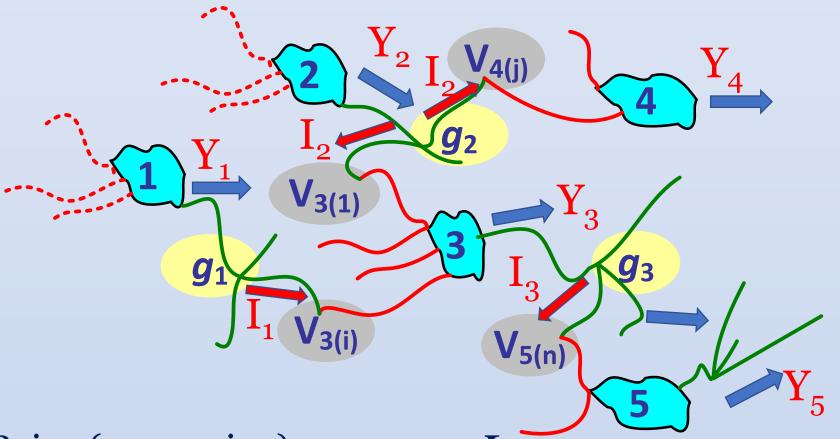
Интегральність

Правило ХЕББА

Якщо аксон нейрона 1 знаходиться досить близько, щоб збуджувати нейрон 2, і неодноразово або постійно бере участь у її збудженні, то спостерігається деякий процес, що веде до підвищення ефективності 1, як однієї з збуджуючих клітин 2»

- Причинно-наслідковий зв'язок. Зв'язок між нейронами має тенденцію до посилення.
- Розташування змін. Посилення зв'язаності відбувається або за рахунок зміни провідності синапсу, або за рахунок зміни метаболічних особливостей самих клітин.
- Сукупне збудження. Збудження постсинаптичного нейрона може бути здійснено лише з допомогою одного пресинаптичного стимулу.

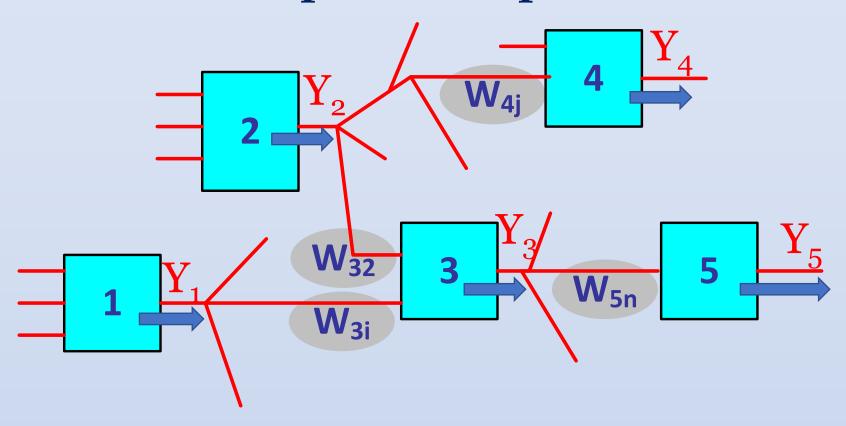
Мережа нейронів



Вхід (потенціал) синапсу I - деяка частка g виходу пресинаптіческого аксона Y.

Вихід нейрона Y – складна (нелінійна, нестатична) функція входів синапсів та його ваг W.

Мережа нейронів

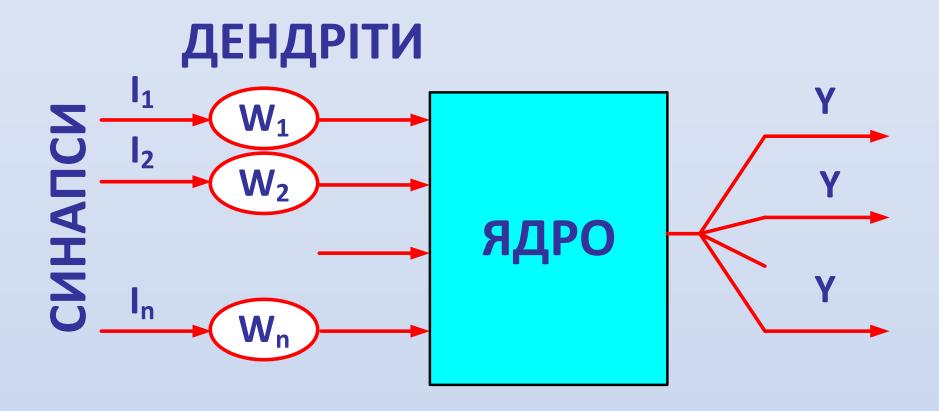


СПРОЩЕНО:

I = Y – вихідний сигнал аксона = вхідний сигнал (через синапс) дендриту.

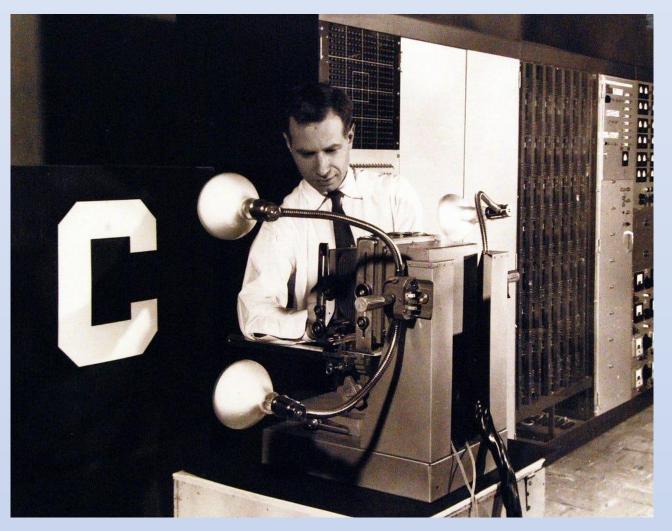
W = g * V - вага зв'язку синапсу.

Hейрон McCulloch-Pitts (1943)



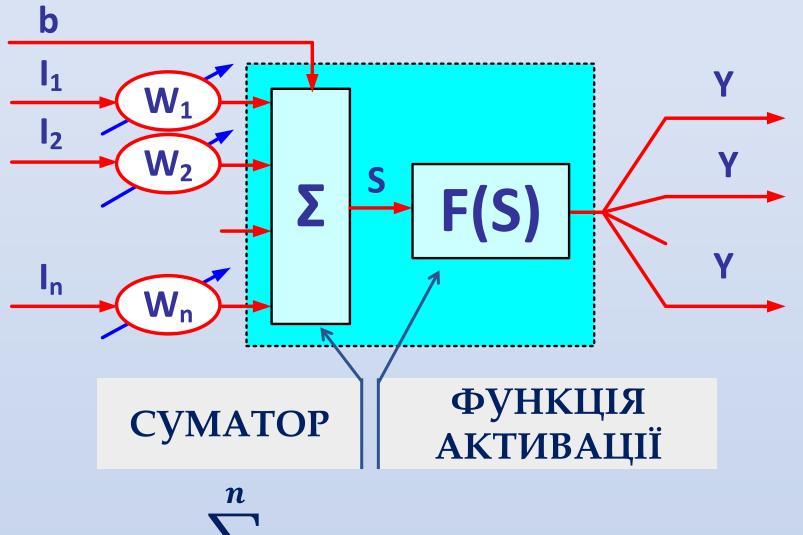
Функціонування синапсу — зв'язок аксона та дендрита моделюється вагою зв'язку W.

Штучний нейрон



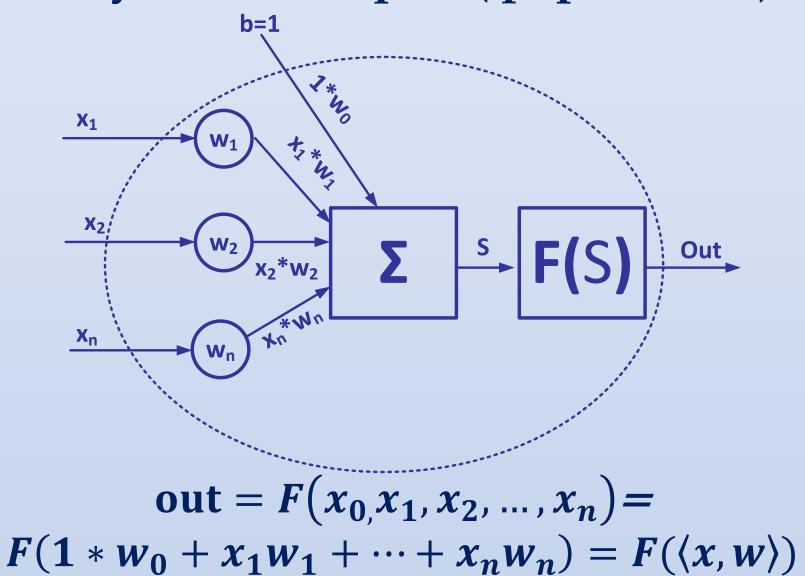
Scientists <u>Warren McCulloch</u> and <u>Walter Pitts</u> invented the perceptron in **1943**. The first hardware (Mark I perceptron) for perceptrons was developed in the **1950s** and 1960s by the scientist <u>Frank Rosenblatt</u>.

Штучний нейрон



$$S = b + \sum_{j=1}^{n} I_j * w_j \qquad Y = F(S)$$

Штучний нейрон (формально)



Функція активації нейрону

Функція активації нейрона F(S) моделює збудження нейрона.

Формує вихідний сигнал Y нейрона в залежності від виваженої суми вхідних сигналів та деяких параметрів збудження.

У природних нейронах – складна залежність (див. модель Ходжкіна-Хакслі), що визначає силу та швидкість формування потенціалу дії аксона нейрона.

У штучних нейронах моделюється нелінійною функцією однієї змінної. Прийнято (?), що вихідний сигнал штучного нейрона може змінюватися в межах $0 \leftarrow \rightarrow 1$ або $-1 \leftarrow \rightarrow +1$.

Важливі властивості функції активації: Нелінійність

для нелінійної функції показано, що дворівнева нейронна мережа буде універсальним апроксиматором функцій.

Безперервна диференційованість

- бажана властивість (методи градієнтного спуску).

Гладкість з монотонною похідною – вищий ступінь спільності.

Монотонність - гарантує опуклість поверхні помилок (одношарові архітектури).

Наближення до тотожної функції F(S) = S в початку координат.

Рідж-функції — функції від лінійної комбінації вхідних змінних.

RelU

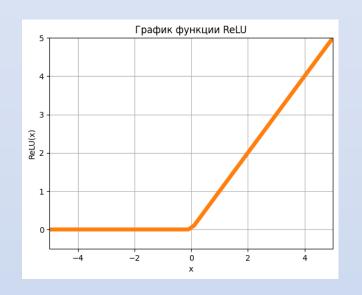
$$F(s) = \begin{cases} 0, & s < 0 \\ s, & s \ge 0 \end{cases}$$

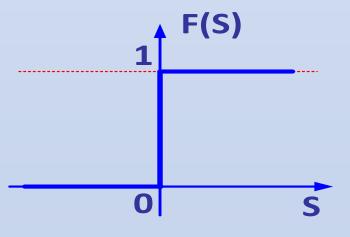
$$F'(S) = \begin{cases} 0, s < 0 \\ 1, s \ge 0 \end{cases}$$

Двійковий крок (Step)

$$F(S) = \begin{cases} 0, & s < 0 \\ 1, & s \ge 0 \end{cases}$$

$$F'(S) = \begin{cases} 0, s \ne 0 \\ ?, s = 0 \end{cases}$$



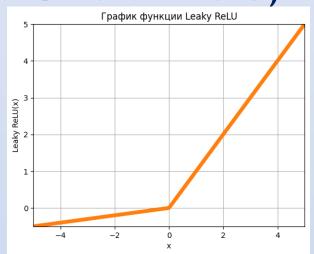


RelU модифікації

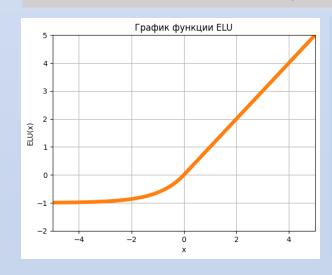
Leaky RelU (LRelU)! (коли α → вага PRelU)

$$F(s) = \begin{cases} a * s, & s < 0 \\ s, & s \ge 0 \end{cases}$$

$$F'(s) = \begin{cases} 0, s < 0 \\ a, s \ge 0 \end{cases}$$



ELU



$$F(s) = \begin{cases} a * (e^{s}-1), & s < 0 \\ s, & s \ge 0 \end{cases}$$

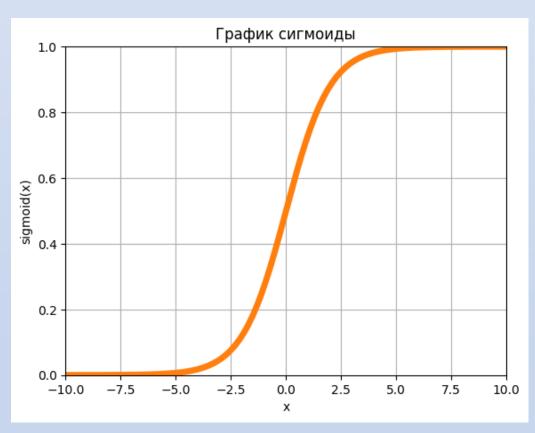
$$F'(s) = \begin{cases} F(s) + a, s < 0 \\ 1, s \ge 0 \end{cases}$$

Рідж-функції — функції від лінійної комбінації вхідних змінних.

Логістична (сігмоіда)

$$F(s) = \frac{1}{1 + e^{-s}}$$

 $F'(s) = F(s)(1 - F(s))$



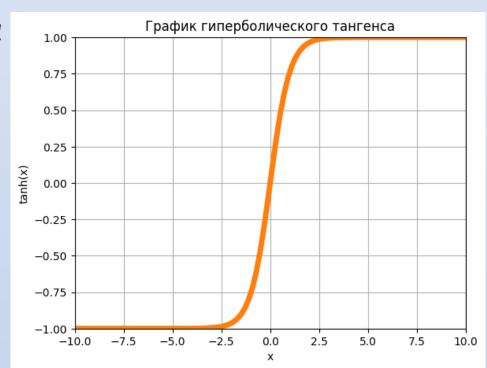
Рідж-функції — функції від лінійної комбінації вхідних змінних.

Гіперболічний тангенс

$$F(s) = tanh(s)$$

$$= \frac{e^{x} - e^{-x}}{e^{x} + e^{-x}}$$

$$F'(s) = 1 - F(s)^2$$



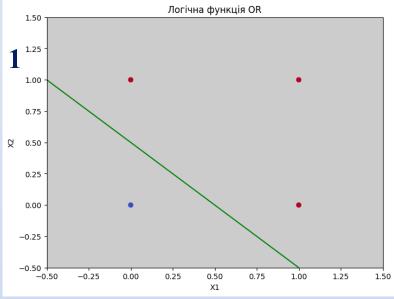
Softmax - нормована експоненційна функція — узагальнення <u>логістичної функції</u>, що «стискує» К-вимірний вектор із довільним значеннями компонент до К-вимірного вектора з дійсними значеннями компонент в області [0, 1] що в сумі дають одиницю.

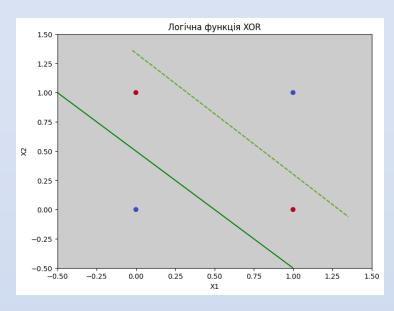
$$F(s) = \frac{e^{z_i}}{\sum_{j=1}^{K} e^{z_i}}; for j = 1, ..., K$$

Перетворює набори чисел у ймовірності, причому сума останніх дорівнює 1. Функція виводить як результат вектор, що представляє розподіл ймовірностей списку потенційних результатів.

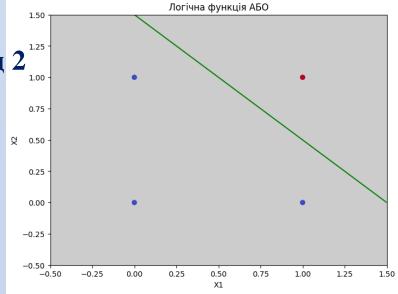
Персептрон як логічний елемента







AND приклад 2



XOR приклад 3 ! Класифікація неможлива

Рекомендована ЛІТЕРАТУРА

Литвин В. В., Пелещак Р. М., Висоцька В. А. Глибинне навчання : навч. посіб. — Львів : Вид-во Львівської Політехніки, 2011. — 264 с.

Тимощук П.В., Лобур М. В. Principles of Artificial Neural Networks and Their Applications :: Принципи штучних нейронних мереж та їх застосування : навч. посіб. — Львів : Вид-во Львівської Політехніки, 2011. — 292 с.

Тимощук, П.В. Штучні нейронні мережі : навч. посіб. – Львів : Вид-во Львівської Політехніки, 2011. – 444 с.

Рекомендована ЛІТЕРАТУРА

Beyeler M. Machine Learning for OpenCV. — Packt Publishing Ltd., 2017. — 350 p.

Sarkar D., Bali R., Sharma T. Practical Machine Learning with Python . — APress, 2018. — 530p.

Raschka S., Mirjalili V. Python Macine Learning. Machine Learning and Deep Learning with Python, scikitlearn, and TensorFlow 2 .- 3rd Edition, Packt Publishing, 2019 .- 859 p.

The END Модуль 5. Лекція 01.