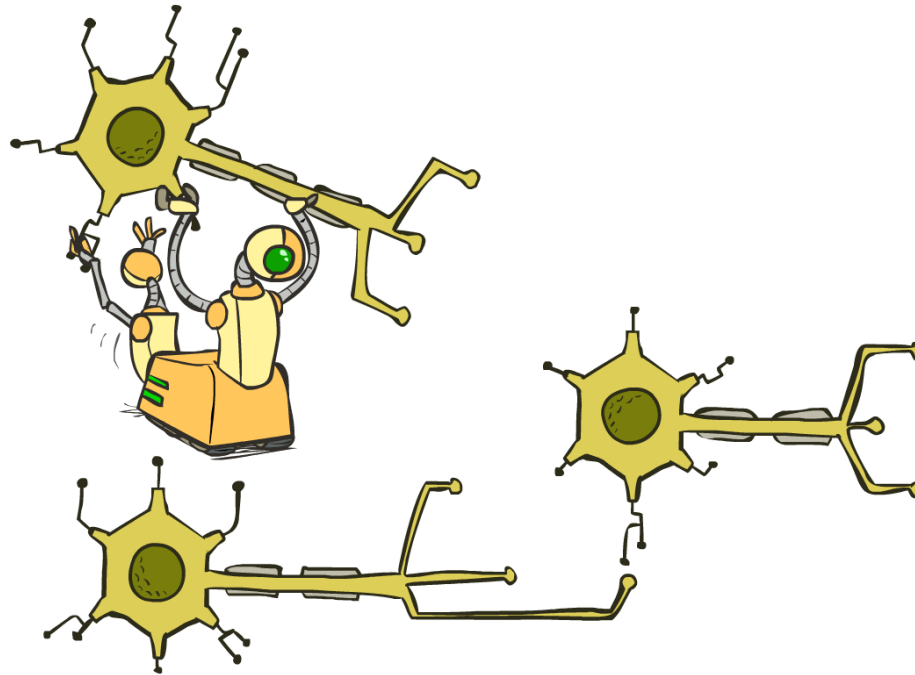
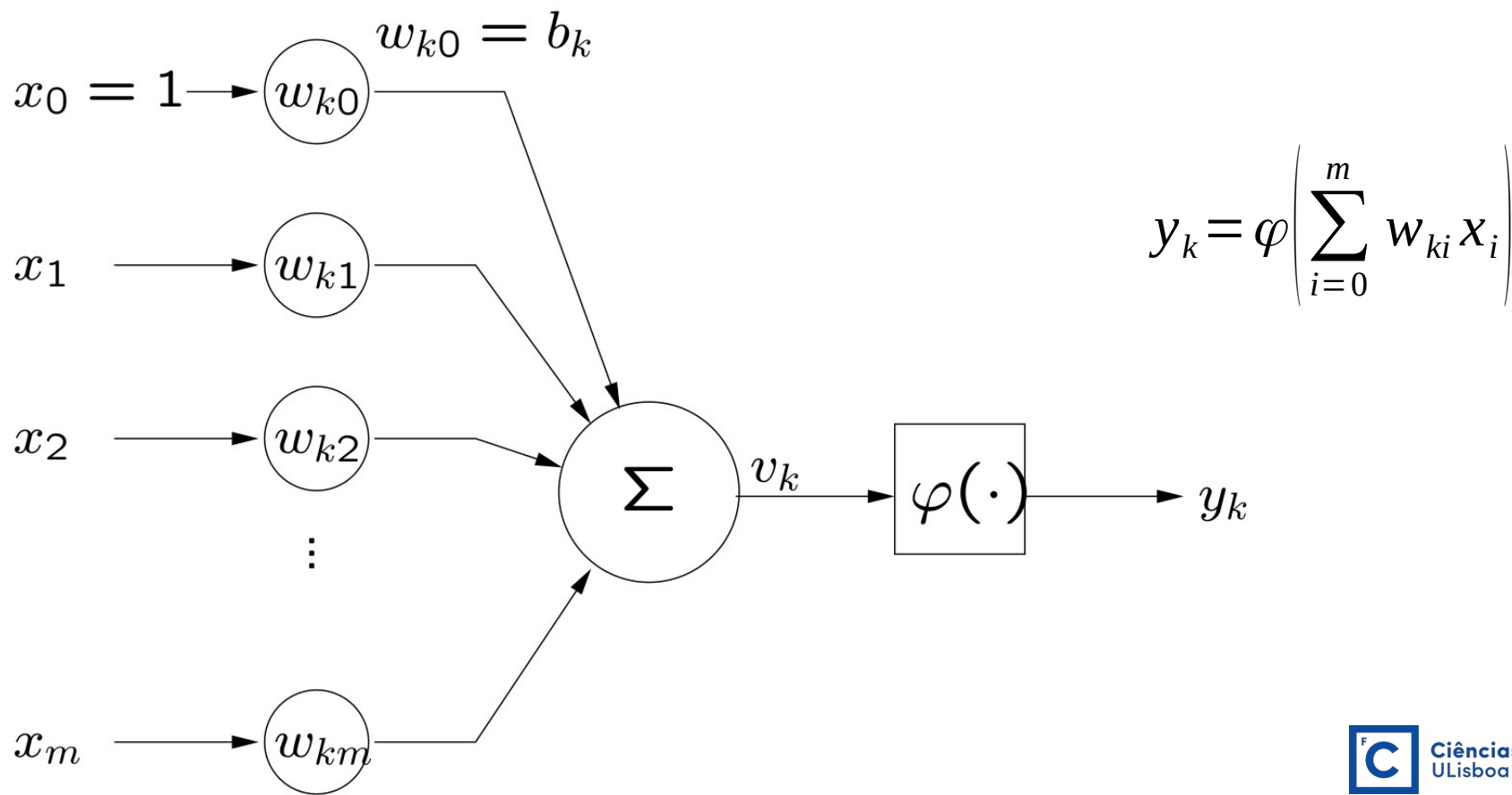


# redes neuronais artificiais (RN | *NN*)



fonte: Berkley CS188

# o modelo aditivo de neurónio



# caraterísticas

pesos das ligações (sináticas) são os locais onde o conhecimento é armazenado

alteram-se ao longo do processo de aprendizagem

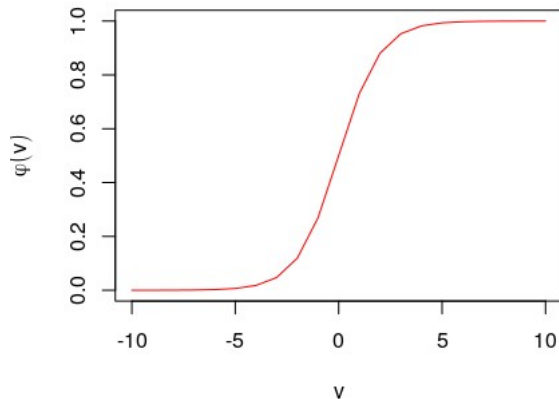
$v$  é a soma ponderada das entradas

cada entrada multiplicada pelo peso respetivo e todas somadas  
uma entrada especial, viés (***bias***) para estabelecer o nível  
quando nenhuma entrada ativa

# função de ativação não linear

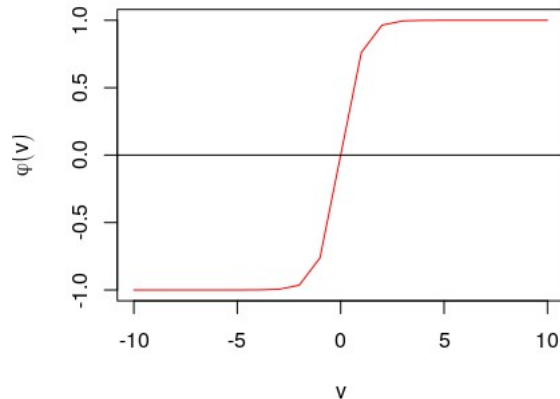
funções de  
ativação  
mais típicas

fundamental para que a RN não seja um simples modelo linear!



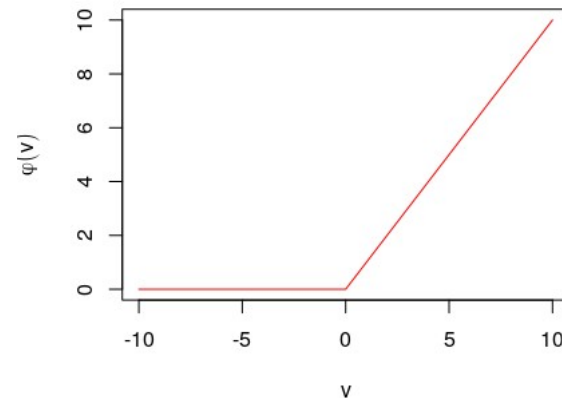
$$\varphi(v) = \frac{1}{1+e^{-av}}$$

logística



$$\varphi(v) = \tanh(av)$$

tangente hiperbólica



$$\varphi(v) = \max(0, v)$$

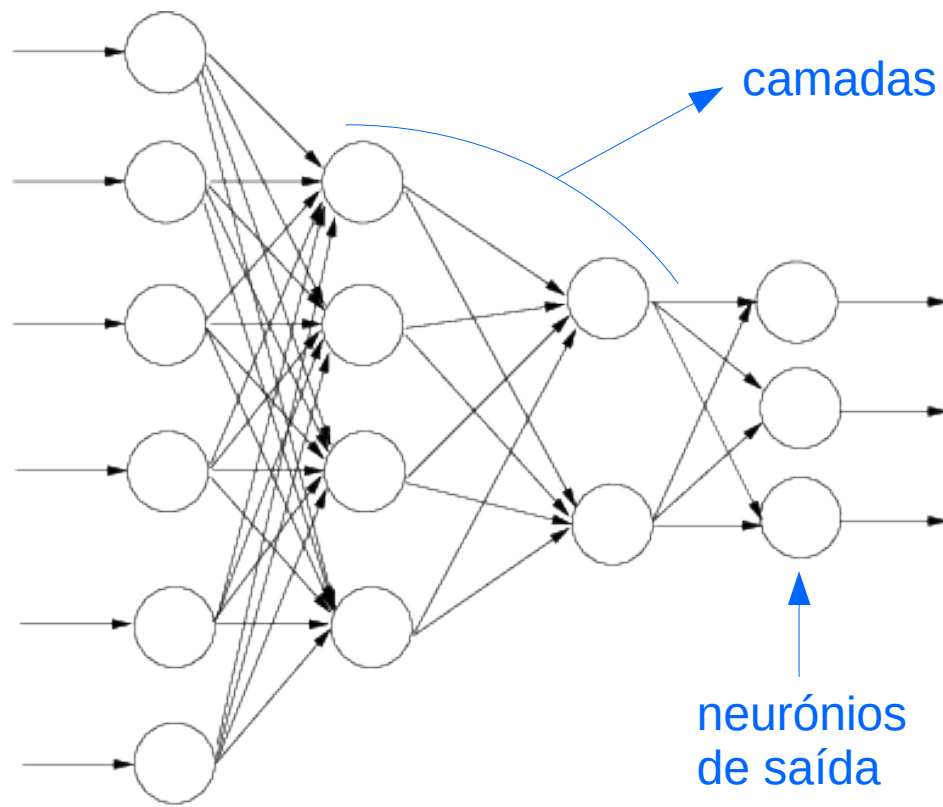
relu (rectified linear unit)

# redes de alimentação progressiva

perceção  
multi-camada

*multi-layer  
perceptron (MLP)*

neurónios  
de entrada



# MLP

é a designação habitual de uma RN progressiva multi-camada  
**com menos saídas do que entradas**

propagação progressssiva dos sinais, camada a camada  
da entrada para a saída

tem 1 ou mais camadas escondidas

tipicamente de ligação completa – todos os nós do nível  $i$  estão ligados aos neurónios do nível  $i+1$

pode usar diversos métodos de **aprendizagem supervisionada**  
baseada em dados

# MLP aproximador universal

mostra-se que o MLP devidamente dimensionado é um  
**aproximador universal de funções**

i.e.

com um nº adequado de neurónios escondidos o MLP  
pode aproximar, tão proximamente quanto se queira,  
qualquer função limitada e não constante

nº de neurónios escondidos...

começar por experimentar com 50% # de entrada + # de saída

# aprendizagem do MLP

o algoritmo de aprendizagem mais comum é o **retropropagação** do erro (*error **backpropagation***)

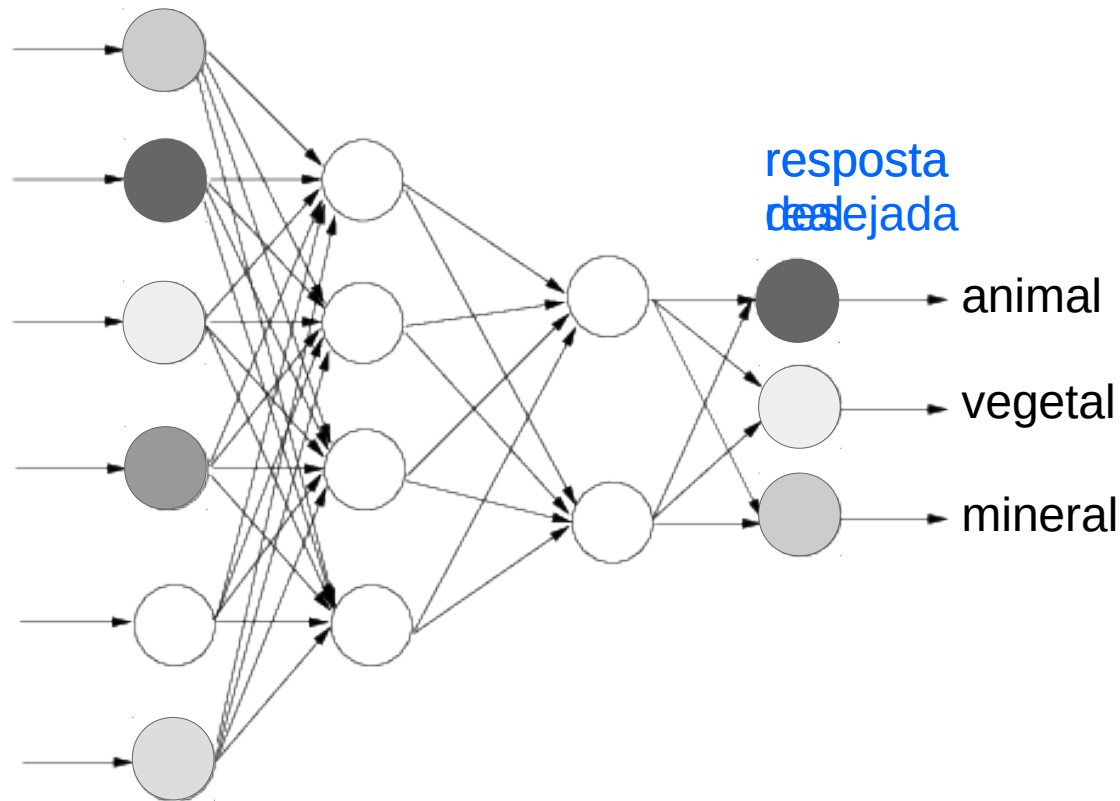
é um algoritmo supervisionado baseado numa descida de gradiente dos pesos em relação ao erro

o erro é calculado à saída do MLP



# resposta do MLP - exemplo

após algumas  
épocas de  
aprendizagem



# backprop em duas penadas

passo progressivo:

apresenta-se um exemplo à entrada e calcula-se a saída  
por propagação adiante dos sinais, camada a camada  
mantendo os pesos sináticos constantes

é um algoritmo  
computacionalmente  
eficiente

passo regressivo:

os pesos são ajustados a partir do sinal de erro à saída  
erro = diferença entre a saída real e a desejada  
o erro é propagado para trás ajustando os pesos, camada a camada

# descida do gradiente

$\eta$ : rácio de aprendizagem

$E(w)$ : erro ou função de custo

simples é mais lenta e pode ficar presa em mínimos locais

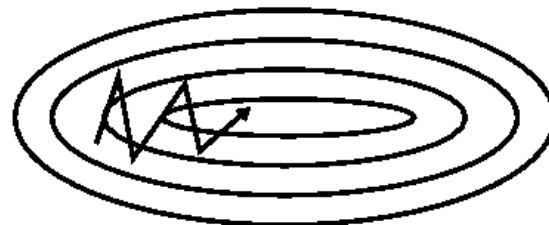
$$\Delta w_t = -\eta \nabla E(w)$$



com **inércia** (*momentum*)

$$\Delta w_t = \alpha \Delta w_{t-1} - \eta \nabla E(w)$$

- acelera com sinais consecutivos do gradiente idênticos
- estabiliza com sinais consecutivos do gradiente contrários



fonte:  
<https://ruder.io/optimizing-gradient-descent/index.html#shufflingandcurriculumlearning>

ADAM: versão eficiente (disponível no scikit-learn)

# convergência

parâmetro de aprendizagem

se  $\eta \ll$

trajetória de aprendizagem suave, mas lenta  
pode ficar preso em mínimos locais

se  $\eta \gg$

trajetória de aprendizagem rápida, mas instável  
pode não convergir para o ótimo

# aspectos importantes no backprop

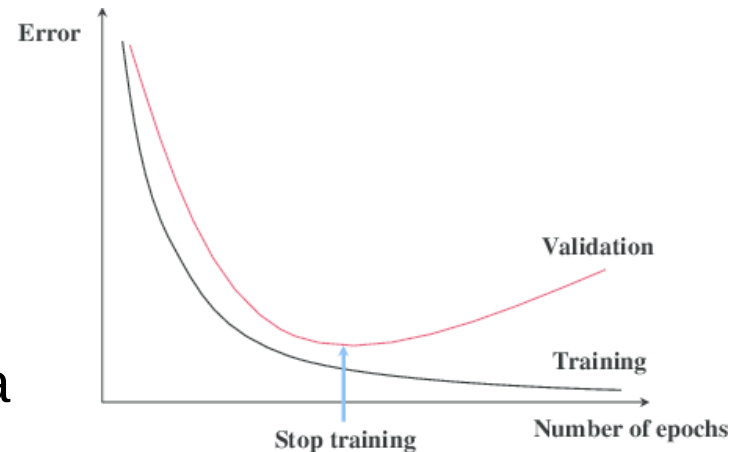
baralhar os exemplos entre épocas (*shuffling*)

época = apresentação de todos os exemplos de treino

evita “vícios” no processo de aprendizagem por sequências de exemplos repetidas

paragem prematura

treino e validação  
com paragem quando o  
erro de validação aumenta



# aprendizagem profunda

*deep learning (DL)*

em resumo: RN com muitas camadas

adequada para problemas complexos

com detalhes “decomponíveis”

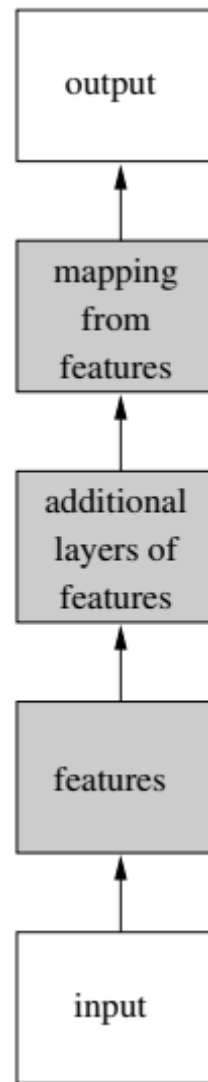
aprende hierarquias de conceitos

dos mais simples (menos abstratos) até

aos mais complexos (mais abstratos)

usa muitos parâmetros  $\Rightarrow$  muitos exemplos

MLP – é  
componente  
essencial



# aspectos relevantes

em MLP para DL

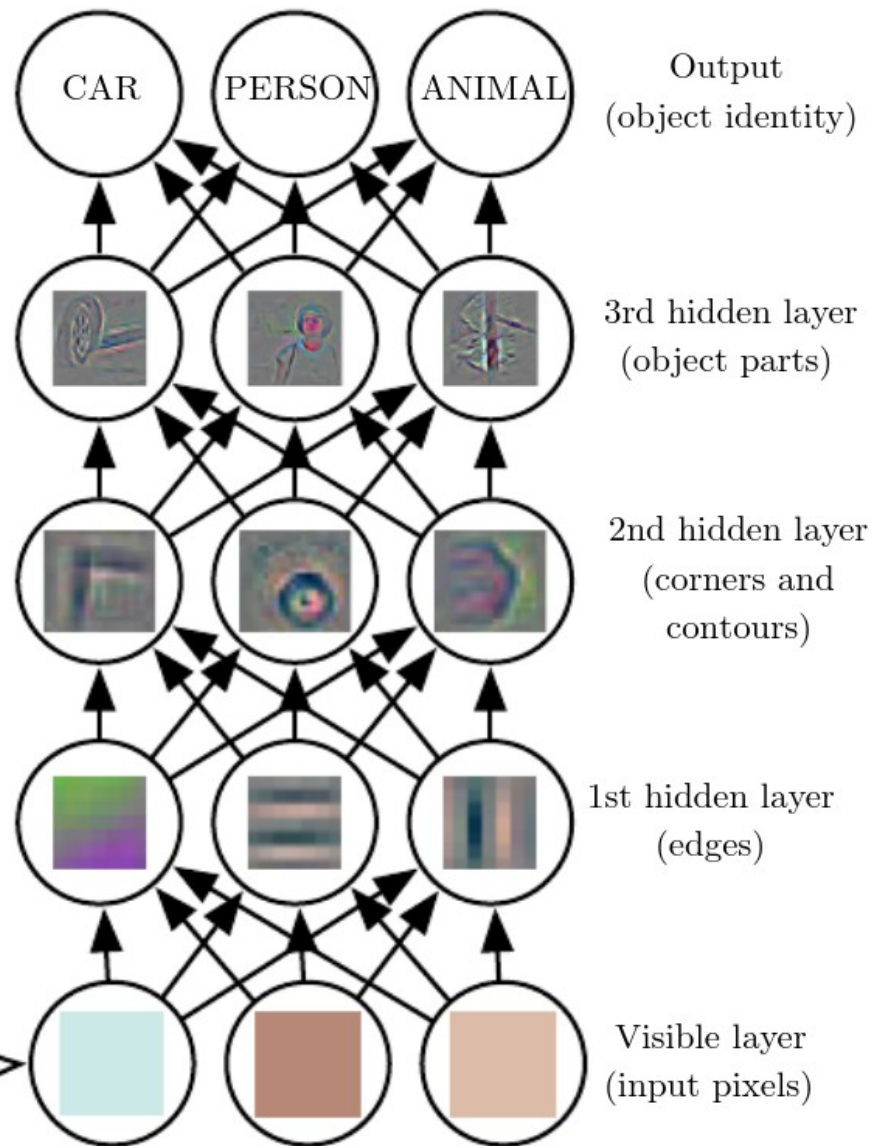
função de custo: entropia cruzada

função de ativação: retificada (ex. ReLU)

paralelização

adaptáveis a GPUs – ganho de cerca de 1 ordem de grandeza em tempo de processamento

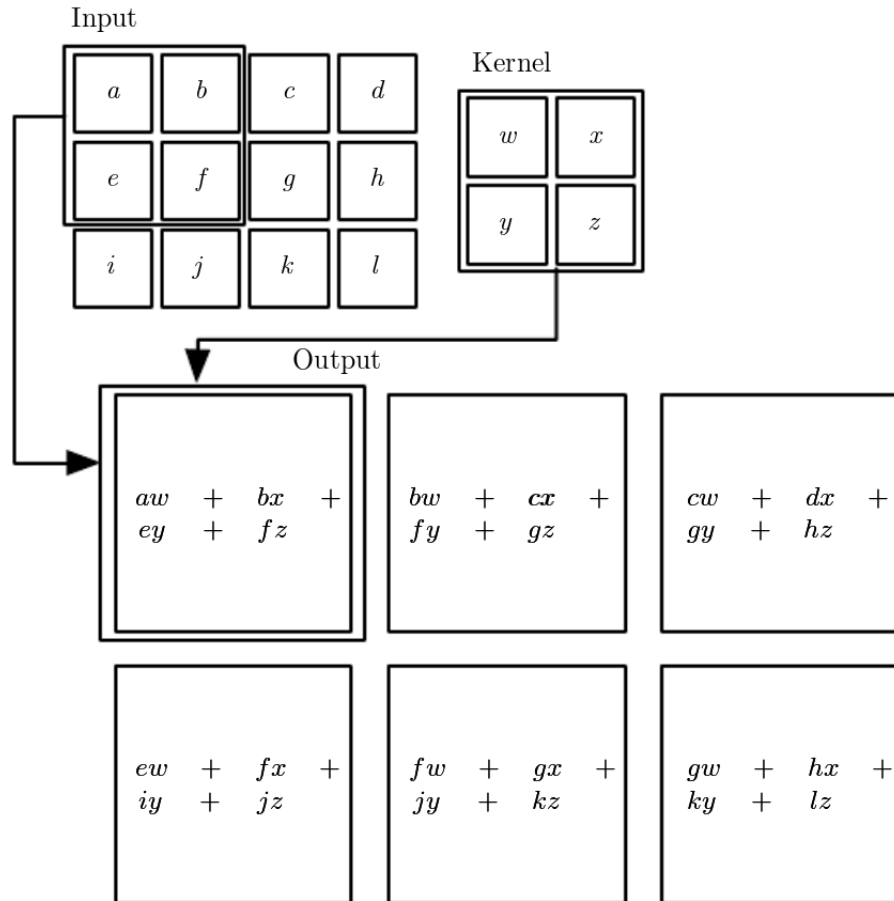
# DL para imagens



fonte: (Goodfellow et al., 2016)



# para imagens → redes convolucionais (profundas)



kernel é aplicado  
(multiplicado)  
sucessivamente  
a todo o input

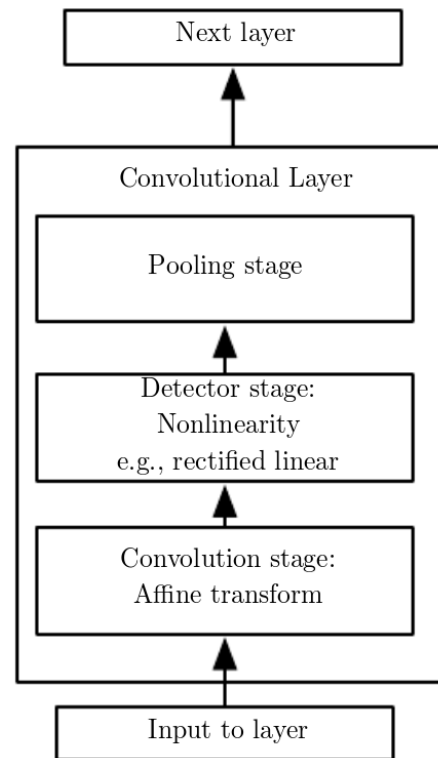
extração de  
detalhes

# CNN – *convolutional NN*

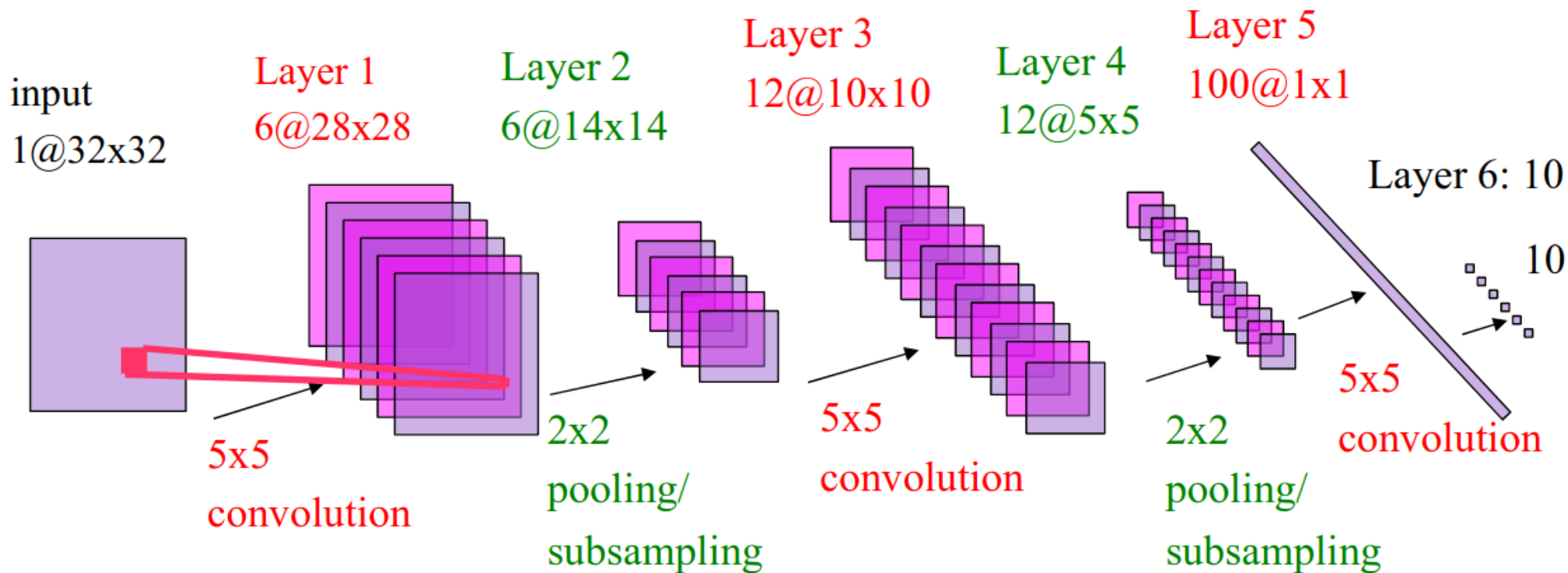
rede profunda

usa várias camadas convolucionais

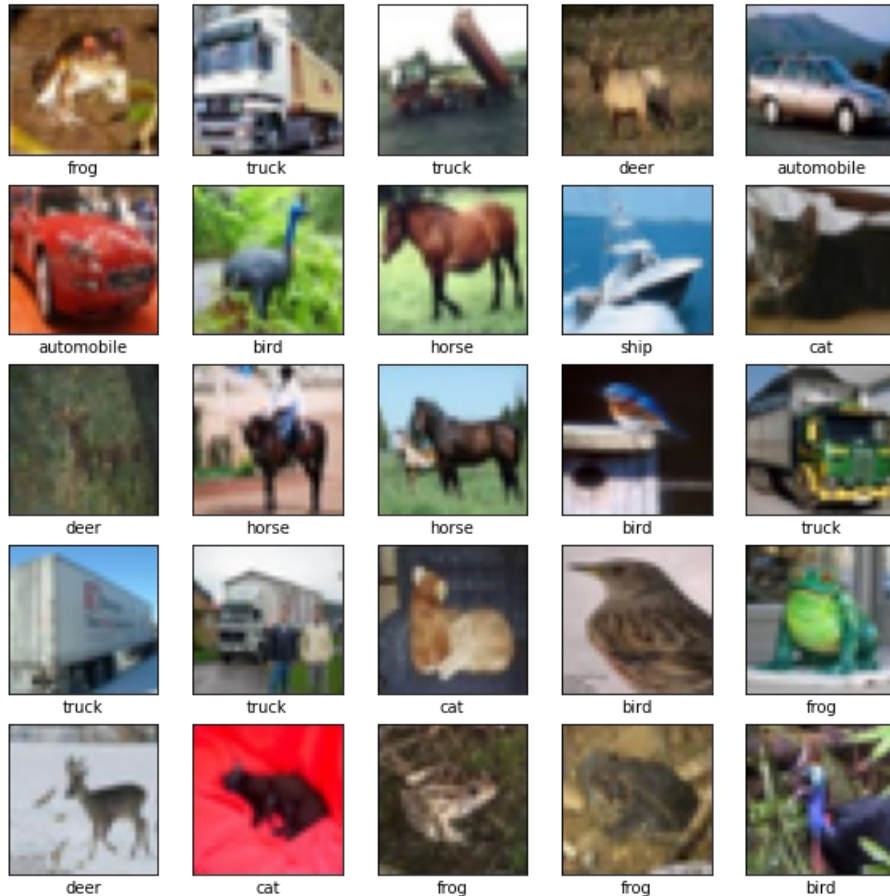
“pooling” amostragem que aumenta invariância face a translações da entrada



# uma CNN – para o MNIST



# ex. CIFAR10



10 classes: airplane, automobile, bird, cat, deer, dog, frog, horse, ship, truck

60.000 exemplos – imagens a cores 32x32  
50.000 de treino  
10.000 de teste

6.000 exemplos por classe

# ex. CNN para o CIFAR10

2 níveis convolucionais (convolução, *mutualização*)

1 nível de linearização *pooling*

2 níveis MLP

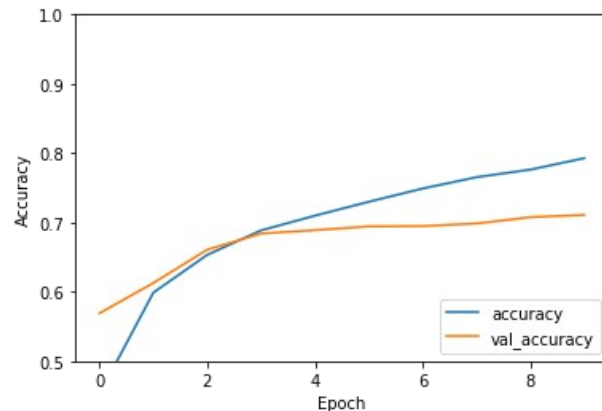
---

**total: 122.570 parâmetros (pesos)**

10 épocas de aprendizagem

precisão: ~72%

fonte: <https://www.tensorflow.org/tutorials/images/cnn>



# diversidade de outros modelos NN (nem todos têm versão profunda)

mapas auto-organizados (não supervisionada)

*clustering*

auto-codificadores (síntese de caraterísticas)

redes contraditórias generativas (*generative adversarial networks*, GAN)

redes com realimentação

para problemas temporais e de análise de texto (LSTM)

neurodinâmica – redes de Hopfield (memórias endereçáveis pelo conteúdo)

redes estocásticas – redes de Boltzmann

# ref<sup>a</sup> adicional (DL)

Goodfellow, I., Bengio, Y., Courville, A., & Bengio, Y.  
(2016). *Deep learning*. Cambridge: MIT press.

<http://www.deeplearningbook.org>