



Redes Neuronales Evolutivas: Aplicaciones

César Hervás-Martínez Pedro A. Gutiérrez Peña Grupo de Investigación AYRNA

Departamento de Informática y Análisis Numérico Universidad de Córdoba Campus de Rabanales. Edificio Einstein. Email: <u>chervas@uco.es</u> pagutierrez@uco.es

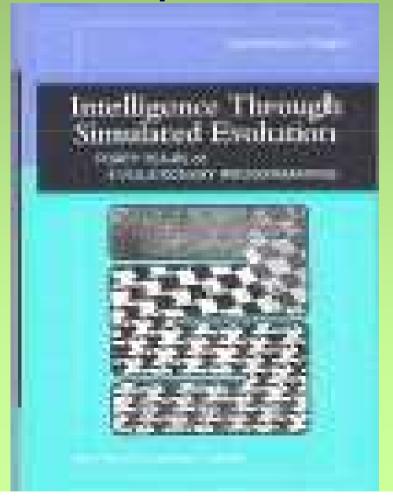


Computación Natural (NC)



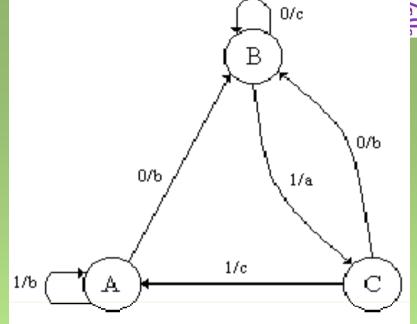
Evolutionary Computation Artificial immune systems Neural computation Amorphous computing Ant colony optimization **Swarm intelligence** Harmony search **Coral reef algorithms** Cellular automata **Artificial life Membrane computing Molecular computing Quantum computing** etc

Lawrence J. Fogel propuso en 1960 una técnica denominada "programación evolutiva", en la cual la inteligencia se ve como un comportamiento adaptativo.



Autómata finito de 3 estados.

Los símbolos a la izquierda del símbolo "/" son de entrada, y los de la derecha son de salida. El estado inicial es C.



| Estado Actual | C | В | C | A | A | В |
|--------------------|---|---|---|---|---|---|
| Símbolo de Entrada | 0 | 1 | 1 | 1 | 0 | 1 |
| Estado siguiente | В | C | A | A | В | C |
| Símbolo de salida | b | a | c | b | b | a |





Para este ejemplo, existen 5 tipos de mutaciones:

Cambiar un símbolo de salida,

Cambiar una transición,

Agregar un estado,

Borrar un estado y

Cambiar el estado inicial.





Borrar un estado y cambiar el estado inicial sólo se permiten en máquinas de más de un estado.

Las mutaciones se eligen con respecto a una distribución probabilística, que es normalmente uniforme.





El algoritmo básico de la Programación Evolutiva es el siguiente:

- Generar aleatoriamente una población inicial.
- Aplicar operador de mutación.

Calcular la aptitud de cada hijo y usar un proceso de selección mediante torneo (normalmente estocástico) para determinar cuáles serán las soluciones que se retendrán.





□ La Programación Evolutiva es una abstracción de la evolución al nivel de las especies, por lo que no se requiere el uso de un operador de recombinación (diferentes especies no se pueden cruzar entre sí).

□ Asimismo, usa selección probabilística.





□ Algunas aplicaciones de la programación

evolutiva son:

- Predicción
- Generalización
- Juegos
- Control automático
- Planificación de rutas
- Diseño y entrenamiento de redes neuronales
- Reconocimiento de patrones



Algoritmo evolutivo



Redes Neuronales Evolutivas



Elementos

- □ Pesos de las conexiones
- □ Estructura
- □ Funciones de transferencia

Representaciones

- □ Pesos de las conexiones
 - Representación binaria
 - Representación real
- □ Estructura
 - Codificación directa
 - Codificación indirecta

Metodologías

- □ Solo pesos de las conexiones
- □ Solo estructura
- **□** Conjuntamente

Paradigmas de la C. Evolutiva

- □ Algoritmos Genéticos
- □ Programación Evolutiva(Sin Operador de Cruce)
- □ Coevolución...

Lawrence J. Fogel propuso en 1960 una técnica denominada "programación evolutiva", en la cual la inteligencia se ve como un comportamiento adaptativo.

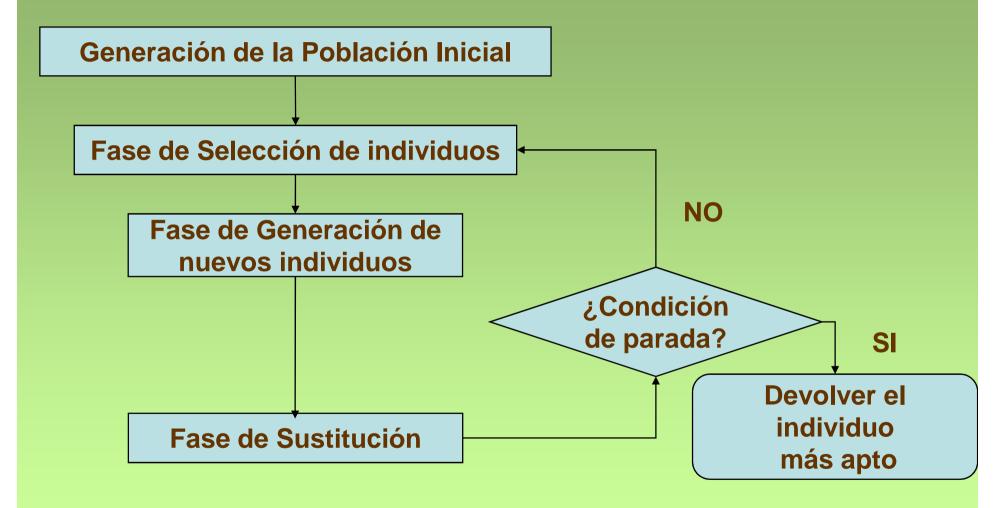
□ Las mutaciones se eligen con respecto a una distribución probabilística, que es normalmente uniforme.

□ La Programación Evolutiva enfatiza los nexos de comportamiento entre padres e hijos, en vez de buscar emular operadores genéticos específicos (como en el caso de los algoritmos genéticos).



Esquema del proceso de evolución

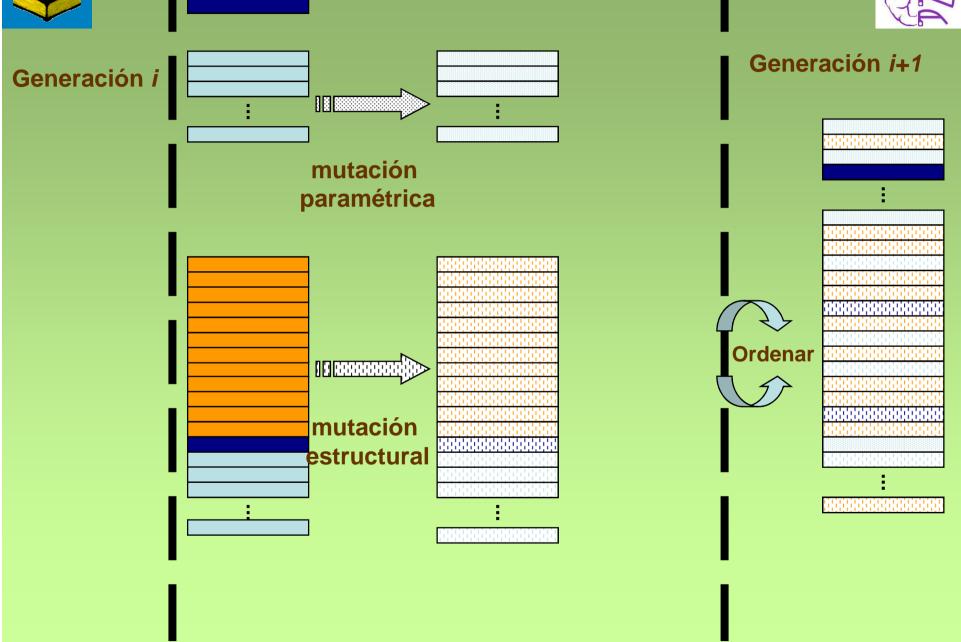


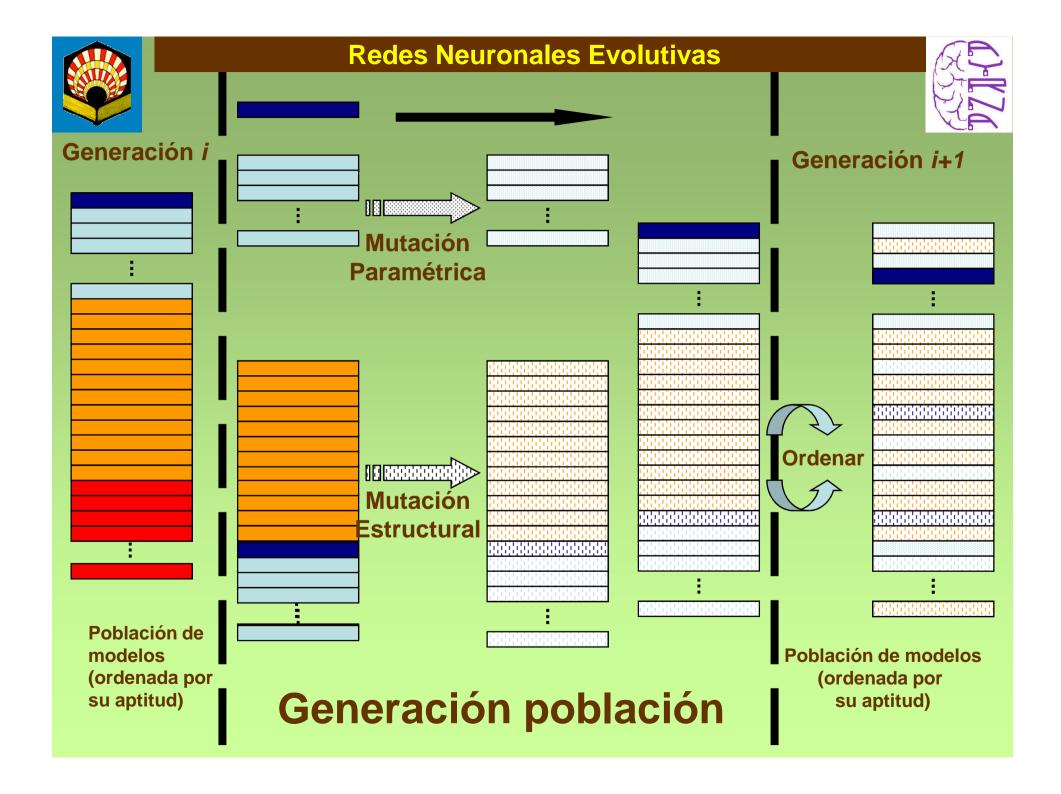




Redes Neuronales Evolutivas



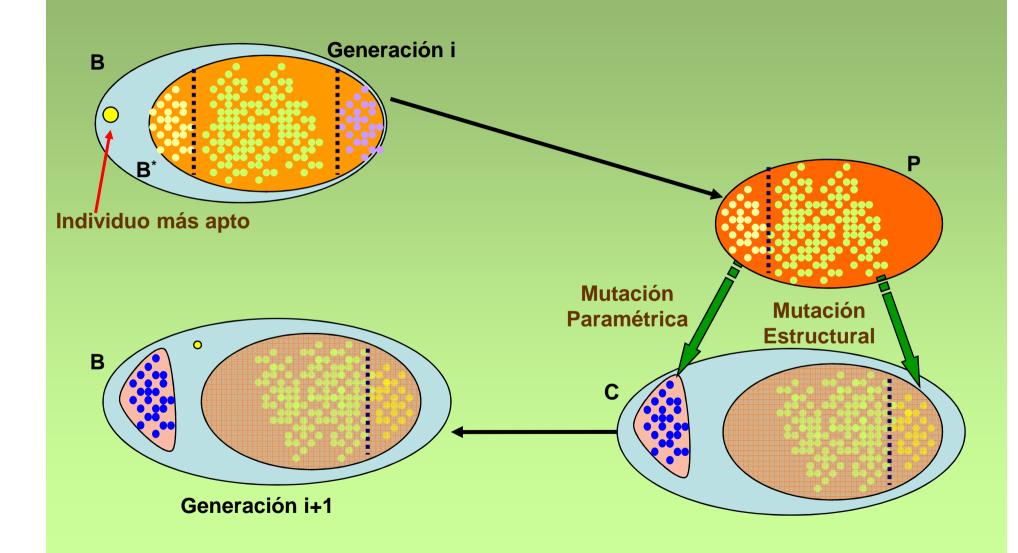






Generación de la población





Función de Aptitud



□ Función de Error

$$MSE(g) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (y_i - \hat{y}_i)^2$$

□ Término de Regularización

$$S_{estruct}(g) = \gamma \left(1 - \frac{n_n(g)}{m}\right) + (1 - \gamma) \left(1 - \frac{n_c(g)}{n_{cMax}}\right), \quad \gamma \in [0, 1]$$

□ Función de Aptitud

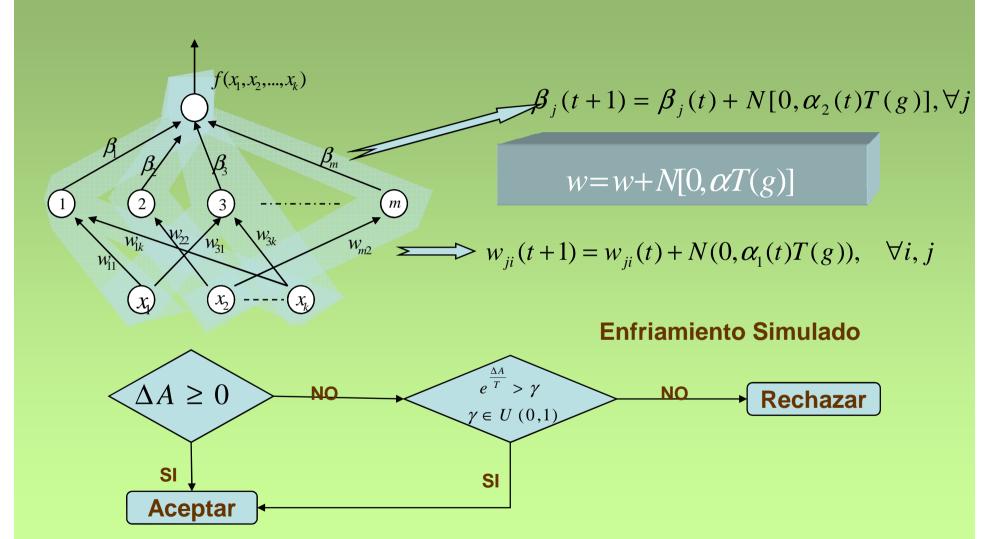
$$A(g) = \alpha \left(\frac{1}{1 + MSE(g)} \right) + (1 - \alpha)S_{estruct}(g), \quad \alpha \in [0, 1]$$

□ Temperatura
$$T(g) = 1 - A(g)$$
, $0 \le T(g) < 1$



Mutación paramétrica





Evolución de α_1 , α_2



- Si el mejor individuo mejora durante 10 generaciones seguidas se aumenta el valor de $\alpha_1(t), \ \alpha_2(t)$
- Si el mejor individuo no mejora durante 10 generaciones seguidas se disminuye el valor de $\alpha_1(t)$, $\alpha_2(t)$

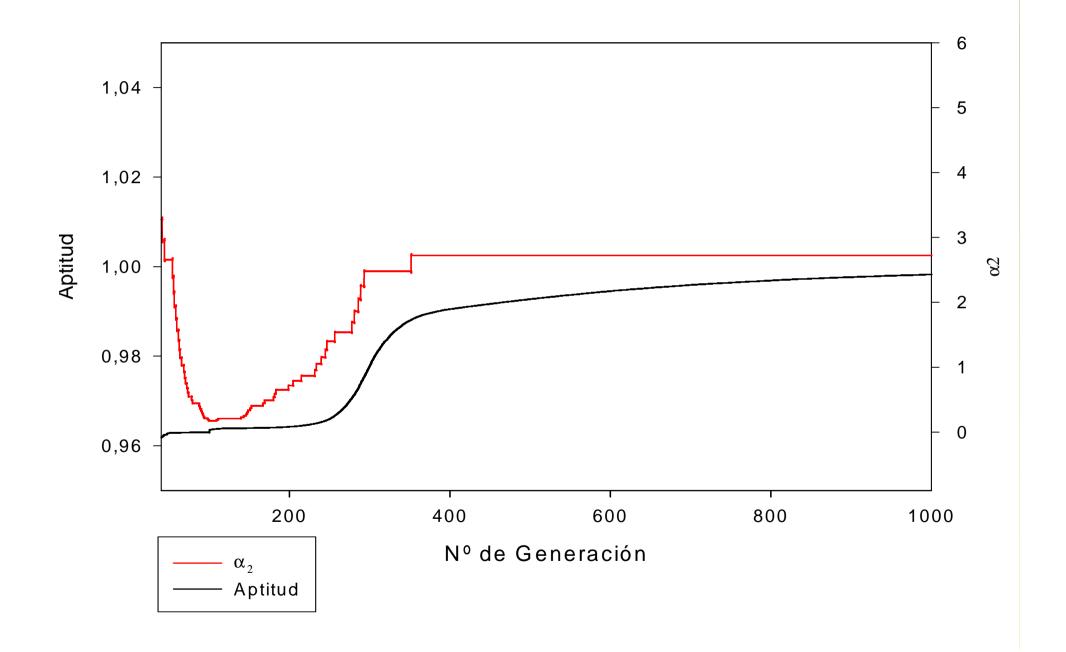
$$\alpha_{i}(t+1) = \begin{cases} (1+\beta)\alpha_{i}(t), & \text{si } A(s) > A(s-1), & \forall s \in \{t, t-1, ..., t-r\} \\ (1-\beta)\alpha_{i}(t), & \text{si } A(s) = A(s-1), & \forall s \in \{t, t-1, ..., t-r\} \\ \alpha_{i}(t) & \text{en el resto de casos} \end{cases}$$

- Zona <u>Prometedora</u>=> Se aumenta el grado de mutación
- •Zona no Prometedora=> Se disminuye el grado de mutación



Evolución de α_1 , α_2





Mutación estructural

 $\mathbf{S}(\mathbf{e}\,\mathbf{s}\,\mathbf{g})$

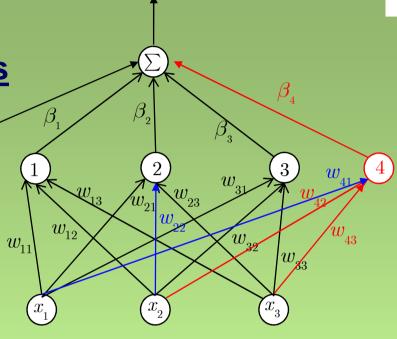


(Ejecución secuencial): Tipos

- Añadir nodos (AN)
- Eliminar nodos (EN)
- Añadir conexiones (AC)
- Eliminar conexiones (EC)
- Unir nodos (UN)

 $\Delta_{MIN} + \left[u T(g) (\Delta_{MAX} - \Delta_{MIN}) \right]$

siendo u una v.a. \in U(0, 1)



| | AN | EN | AC | EC |
|------------------------------|----|----|----|----|
| $\Delta_{	extit{	iny{MIN}}}$ | 1 | 1 | 1 | 1 |
| $\Delta_{	extit{MAX}}$ | 2 | 3 | ? | ? |



Condiciones de parada



 Cuando no mejora ni el mejor individuo de la población ni la media de los 10% mejores durante 20 generaciones consecutivas.

 \Box Cuando los valores de α_1, α_2 estén cercanos a cero.



Primer Experimento: Datos Simulados



- □ Datos simulados del conjunto de entrenamiento.
- □ Se introduce un 1% o un 2% de ruido Gaussiano a los patrones
- □ Datos igualmente simulados para el conjunto de generalización

Nº de patrones: 100

Rango de los Exponentes: [-5,5]

Rango de los Coeficientes: [-10,10]

Nº de redes en la población : 1000



Resultados. Una Variable

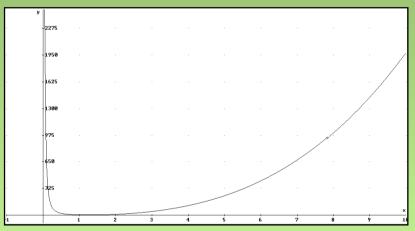


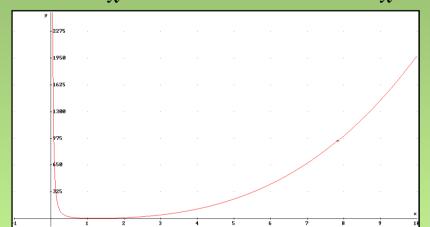
Objetivo

$$f(x) = 2x^3 + x\sqrt{x} - 5x + \frac{6}{x^2}$$

Resultado

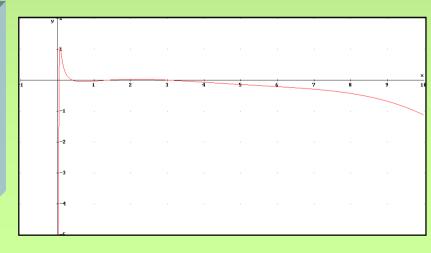
$$f_p(x) = 2.0433x^{2.9933} - \frac{4.0219}{x^{2.2494}} - 3.8345x^{0.9159} + \frac{9.7519}{x^{2.1309}}$$





Nº de Generaciones: 2181 R²=0,9998

Error de los datos= 1% Suma de Residuos=679



 $f(x) - f_p(x)$



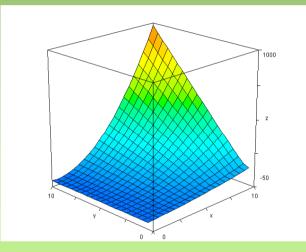
Resultados. Dos Variables

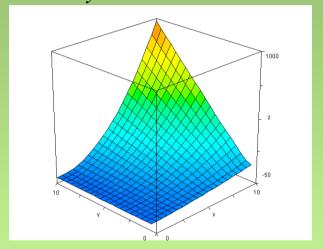


Objetivo

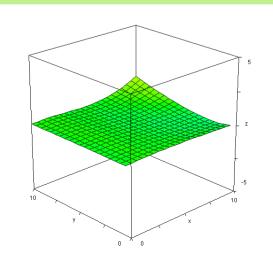
$$f(x, y) = -2\sqrt{xy} + x^2y + \frac{x}{y^2}$$

$$f(x,y) = -2\sqrt{xy} + x^2y + \frac{x}{y^2} \qquad f_p(x,y) = -2,0011x^{0,521}y^{0,5099} + 1,0161x^{1,9954}y^{0,9977} + 0,9852x^{1,0048}y^{-2,0033}$$





Nº de Generaciones: 2000 $R^2=0,9995$ Error de los datos= 1% Suma de Residuos=50,09





Resultados. Tres Variables



Objetivo

Resultado

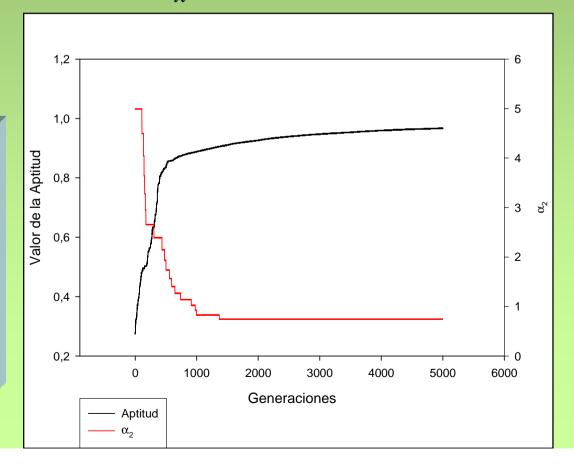
$$f(x,y,z) = \frac{x^2y}{z^2} - 3\frac{zy^3}{x^2} + 2\sqrt{xyz} f_p(x,y,z) = \frac{1,3313x^{1,9385}y^{0,9782}}{z^{2.0195}} - \frac{0,3884x^{1,6294}y^{0,8114}}{z^{2.1265}} - \frac{2,9462y^{3,0123}z^{0,9954}}{x^{2,0037}} + 1,9054x^{0,5513}y^{0,4816}z^{0,4765}$$

Nº de Generaciones: 5000

 $R^2=0,999$

Error de los datos= 1%

Suma de Residuos=138699





Aplicaciones.

Modelos de Crecimiento Microbiano



Microbiología Predictiva



Conocimiento detallado de la respuesta de crecimiento de los microorganismos en los alimentos frente a los factores ambientales que les afectan y a partir de los datos resultantes, predecir lo que sucederá durante el almacenamiento, distribución, etc.

Estimar la vida comercial y la seguridad microbiológica

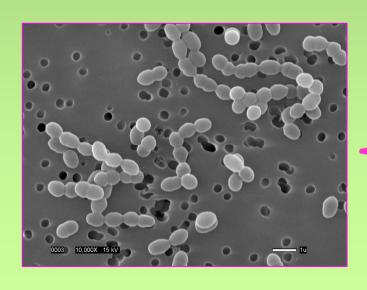
Implantar medidas para limitar el desarrollo microbiano



Microbiología Predictiva

Leuconostoc mesenteroides

- Microorganismo responsable de alteración de diferentes alimentos
- Ampliamente distribuido: plantas, lácteos y productos alimenticios
- Incluido en Bacterias ácido lácticas (BAL)



- **■** Gram +
- Cocoide (agar)/ Bacilar (caldo)
- Anaerobio facultativo
- No móvil
- No esporas
- Rango de Ta: 10-37°C

Crecimiento Microbiano



Variables independientes

- •Temperatura
- •Concentración NaNO₂
- •Concentración de NaCl

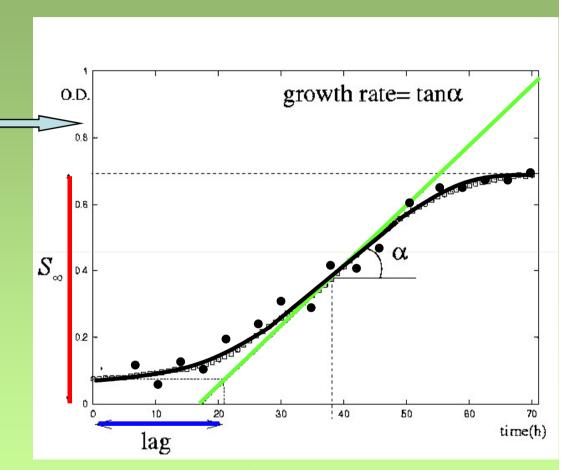
•pH

Modelo Secundario Modelo

Primario

Variables dependientes

- •Lag
- Growth rate
- Yend



Ecuación Baranyi y Roberts

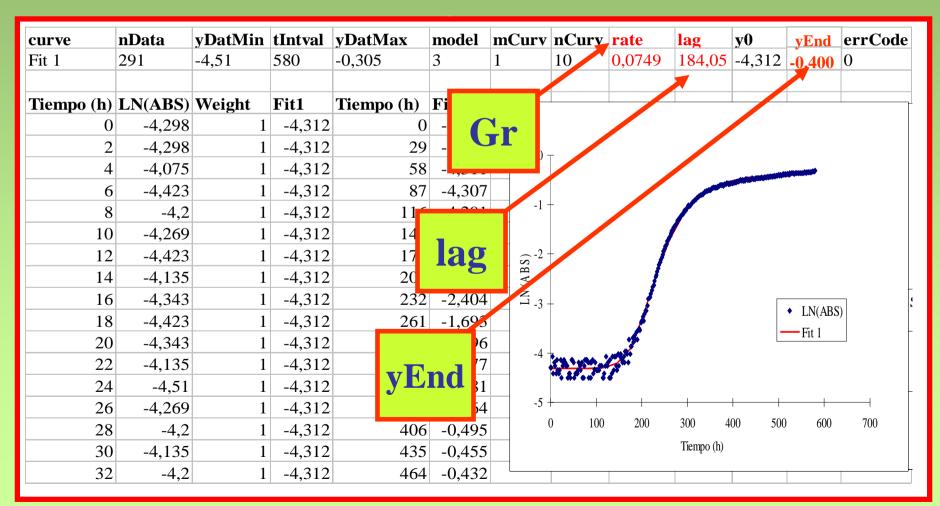




DMFit

Baranyi y Roberts, 1994 MODELO PRIMARIO

LN (ABS) vs tiempo

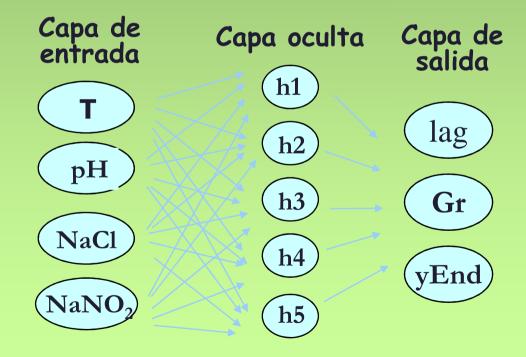






MODELOS SECUNDARIOS

Modelo de Redes Neuronales Artificiales

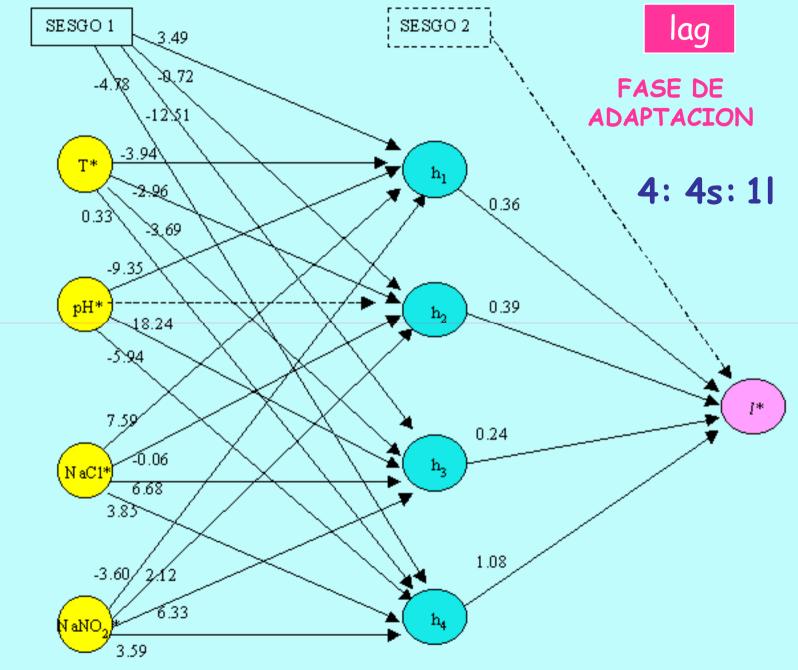


Metodología

- Se utilizaron 150 curvas para entrenar y 60 para generalizar
- □ Las variables independientes se normalizan en el intervalo [0.1,1.1]
- □ Las variables dependientes se normalizan en el intervalo [1,2]
- □ Comparación con algoritmo genético con redes de unidades sigmoide
- □ Misma topología en redes UP y US 4:4:1
- □ Se ejecutó el algoritmo 30 veces consecutivas
- □ Medida de comparación. SEP

$$SEP = \frac{100}{|\overline{y}|} \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n} (y_i - \hat{y}_i)^2}{n}}$$

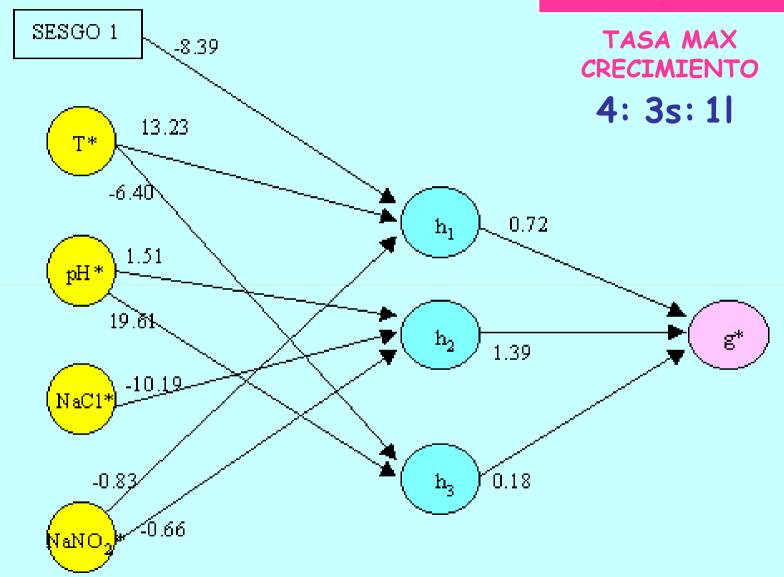




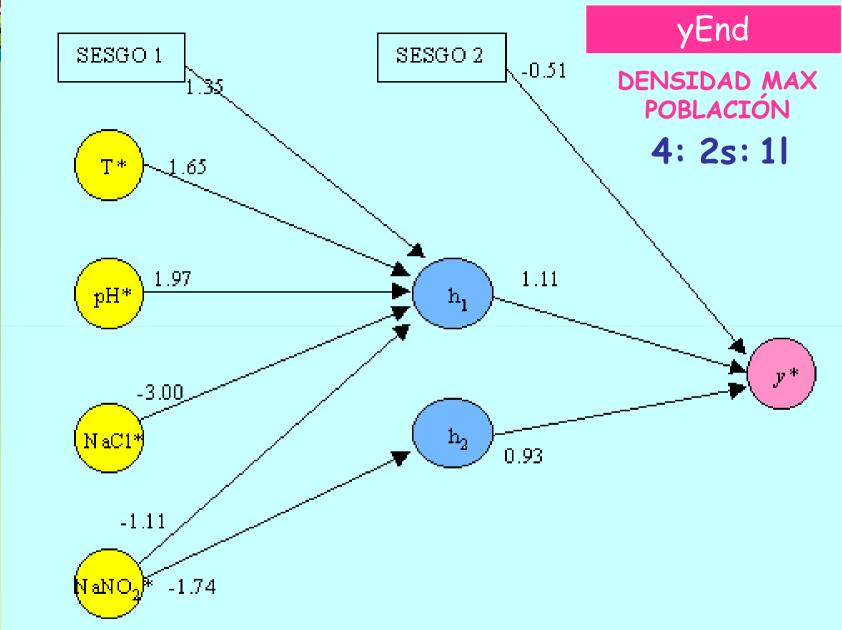




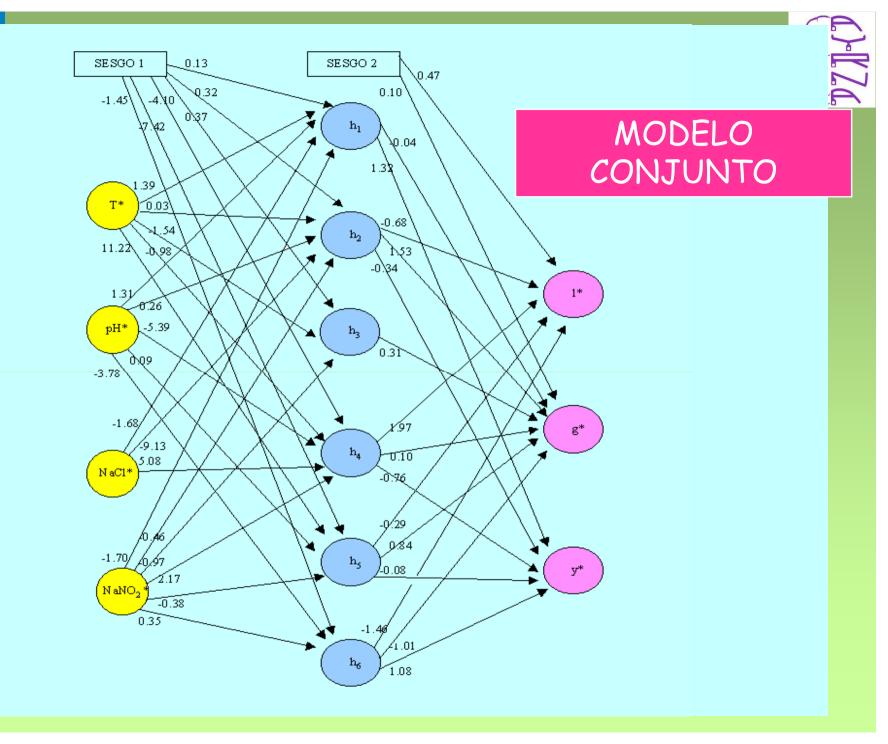
Gr









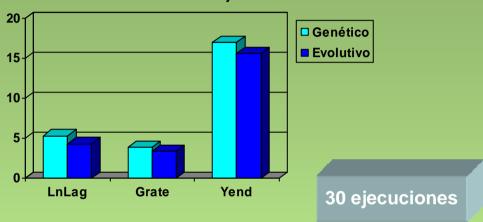


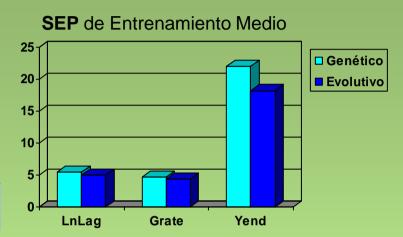


Crecimiento Microbiano. Resultados (I)

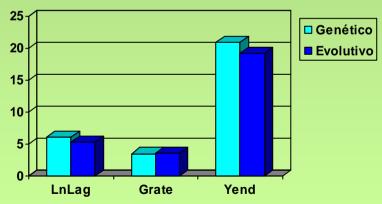


SEP de Entrenamiento Mejor Modelo

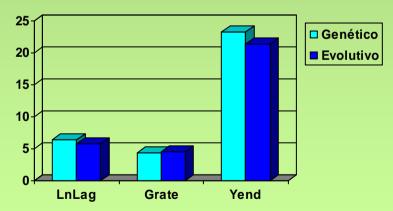




SEP de Generalización Mejor Modelo



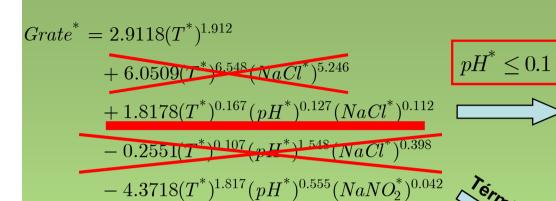
SEP de Generalización Medio





Crecimiento Microbiano. Ejemplo de interpretación de modelos

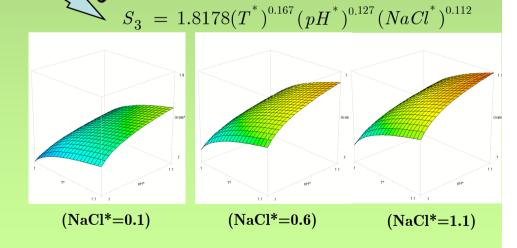




 $Grate^* = 2.9118(T^*)^{1.912}$ $+ 6.0509(T^*)^{6.548}(NaCl^*)^{5.246}$ $+ 1.8178(T^*)^{0.167}(pH^*)^{0.127}(NaCl^*)^{0.112}$ $- 4.3718(T^*)^{1.817}(pH^*)^{0.555}(NaNO_2^*)^{0.042}$

 $T^* \le 0.35 \land NaCl^* \le 0.35$

 $Grate^* = 2.9118(T^*)^{1.912}$ $+ 1.8178(T^*)^{0.167}(pH^*)^{0.127}(NaCl^*)^{0.112}$ $- 0.2551(T^*)^{0.107}(pH^*)^{1.548}(NaCl^*)^{0.398}$ $- 4.3718(T^*)^{1.817}(pH^*)^{0.555}(NaNO_2^*)^{0.042}$



Bibliografía



(Bishop; 1995) Bishop, M., 1995. Neural networks for pattern recognition. Oxford University Press, UK.

(Durbin and Rumelhart; 1989) Durbin, R., Rumelhart, D., 1989. Products Units: A computationally powerful and biologically plausible extension to backpropagation networks. Neural Computation 1(1), 133-142.





Redes Neuronales Evolutivas: Aplicaciones

GRACIAS POR SU ATENCIÓN

César Hervás-Martínez Pedro A. Gutiérrez Peña Grupo de Investigación AYRNA

Departamento de Informática y Análisis Numérico Universidad de Córdoba Campus de Rabanales. Edificio Einstein. Email: <u>chervas@uco.es</u> pagutierrez@uco.es