# Relatório do Laboratório 7: Redes Neurais

Isabelle Ferreira de Oliveira

CT-213 - Engenharia da Computação 2020 Instituto Tecnológico de Aeronáutica (ITA) São José dos Campos, Brasil isabelle.ferreira3000@gmail.com

Resumo—Esse relatório documenta a implementação de uma rede neural de duas camadas para realizar a segmentação de cores para o futebol de robôs. Para isso, foi necessário configurar essa rede neural para realizar classificação multiclasse, implementando os algoritmos de Forward Propagation (inferência) e Back Propagation (treinamento) para essa rede.

Index Terms—Redes neurais, segmentação de cores, Forward Propagation, Back Propagation

### I. INTRODUÇÃO

Redes neurais são sistemas de computação que podem reconhecer padrões escondidos, agrupar dados e classificá-los, além de, com o tempo, aprender e melhorar continuamente.

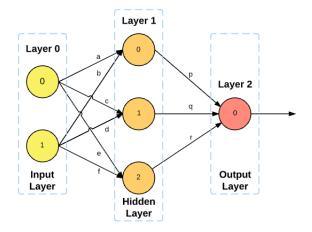


Figura 1. Exemplo de rede neural, com duas camadas (1 camada de entrada, 1 camada escondida e 1 camada de saída), como a trabalhada nesse laboratório. Essa imagem de exemplo foi apresentada no site [1]

Dentre os mais diversos tipos de algoritmos de otimização, existem os métodos baseado em estratégias evolutivas, métodos esses inspirados na evolução natural das espécies. Esses métodos seguem a ideia de: dada uma população de possíveis soluções, aplica-se uma função para medir a qualidade dessas soluções candidatas. Essa qualidade quantitativa é chamade de *fitness*. Com base no *fitness*, é possível escolher as melhores soluções e, a partir delas, gerar mutações para se criar uma nova população. Esse processo é repetido até que a convergência chegue a um resultado satisfatório de otimização.

O pseudo-código geral de algortimos utilizando estratégias evolutivas pode ser visto a seguir. Em seguida, será apresen-

tado como esse algoritmo foi implementado no contexto do laboratório.

No pseudocódigo acima, J é a função para medir a qualidade das soluções candidatas; m0 e C0 são a média e a matriz de covariância iniciais da população que será gerada, respectivamente; m e C são, de forma análoga, a média e a matriz de covariância atuais da população que será gerada, respectivamente; e mu é o tamanho da população considerada como "melhores soluções até então".

## II. IMPLEMENTAÇÃO DO ALGORITMO

Na parte relativa a implementação do algoritmo utilizando uma simples estratégia evolutiva (SES, do inglês *Simple Evolution Strategy*), era necessário preencher a função *tell()* da classe *SimpleEvolutionStrategy*. Recebendo os valores de *fitness* encontrados na população anterior, essa função era a responsável por atualizar a média e a matriz de covariância utilizando os melhores avaliados na antiga população e também evoluir a própria população a cada iteração. Essa função a se completar estava no código base fornecido [1].

Além disso, era necessário comparar os desempenhos desse algoritmo SES com o algoritmo CMA-ES, já fornecido no código base, aplicando-os na otimização de quatro funções, a se saber: esfera transladada, e as fuções de Ackley, Schaffer 2 e Rastrigin 2D.

A análise de vários pontos do algoritmo descrito acima terá uma breve descrição em alto nível da sua implementação a seguir.

Primeiramente, foi necessário ordenar a população atual tendo em vista os valores de *fitness* associados a ela recebido por parâmetro. Isso foi feito utilizando a função *argsort()* da

biblioteca *Numpy*, conforme sugerido pelo roteiro do labota-rório.

Após isso, as *mu* melhores amostras dessa população foram separadas para ajudar no cálculo de sua matriz de covariância e, posteriormente, realizar o cálculo da nova média das melhores amostras dessa geração em questão. Essa matriz de covariância foi feita a partir da multiplicação de uma determinada matriz auxiliar pela sua transposta, sendo essa matriz auxiliar a diferença entre essas melhores amostras e a média encontrada na população anterior.

Dessa forma, tendo em posse a nova matriz de covariância e a nova média das melhores amostras da população anterior, é possível gerar uma nova população, evoluindo para a próxima geração de possíveis candidatas a solução.

Para testar o funcionamento dessa implementação, foram alterados os valores das variáveis *algorithm* (entre "ses"e "cmaes") e *function* (entre as funções *translated\_sphere*, *ackley*, *schaffer2d*, *rastrigin*) no arquivo *test\_evolution\_strategy.py* do código base, gerando imagens dos resultados da otimização de cada uma dessas funções usando a estratégia evolutiva escolhida.

Por fim, a fim de realizar o *benchmark* através de simulações de Monte Carlo para comparar os desempenhos dessa estratégia evolutiva simples e do CMA-ES, foram alterados novamente os valores das variáveis *algorithm* e *function*, dessa vez no arquivo *benchmark\_evolution\_strategy.py* do código base, gerando dessa vez os gráficos comparativos de rendimento para diferentes situações de SES e CMA-ES. Esses gráficos foram apresentados nas Figuras 10 a 17.

#### III. RESULTADOS E CONCLUSÕES

## A. Teste das Estratégias Evolutivas

A otimização para testar a implementação foi executada para as quatro funções evolutivas já citadas na seção anterior, cuja equação matemática se encontra no roteiro do laboratório [1]. Os resultados dessas execuções foram satisfatórios e saíram conforme o esperado, comprovando o correto funcionamento da implementação e a validade da utilização das estratégias evolutivos na otimização de funções. Esses resultados foram apresentados nas Figuras de 2 a 9.

Vale reparar que os resultados de ambas implementações foram bastante equivalentes, com exceção do caso da função Rastrigin, no qual cada algoritmo convergiu em míminos locais diferentes.

### B. Benchmark das Estratégias Evolutivas

A otimização para realizar o *benchmark* do desempenho de cada um dos métodos evolutivos estudados (SES e CMA-ES) para diferentes funções e parâmetros foi executada para as quatro funções evolutivas já citadas. Os resultados dessas execuções demonstraram comportamentos coerentes e foram apresentados nas Figuras de 2 a 9.

É possível salientar que, embora sempre tenha havido convergências após um número significativo de iterações, nem todas as convergências chegaram a mínimos locais, como por exemplo para a função da Esfera Transaladada, que só possui

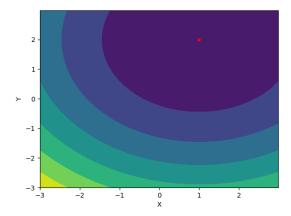


Figura 2. Otimização da função de Esfera Transladada usando a estratégia evolutiva SES. O resultado encontrado é o ponto vermelho.

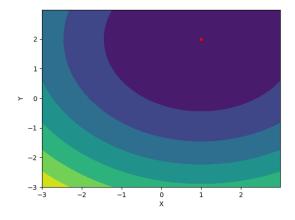


Figura 3. Otimização da função de Esfera Transladada usando a estratégia evolutiva CMA-ES. O resultado encontrado é o ponto vermelho.

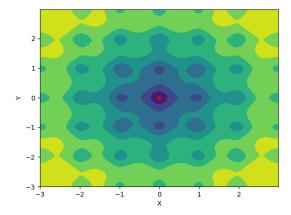


Figura 4. Otimização da função de Ackley usando a estratégia evolutiva SES. O resultado encontrado é o ponto vermelho.

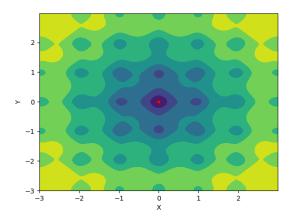


Figura 5. Otimização da função de Ackley usando a estratégia evolutiva CMA-ES. O resultado encontrado é o ponto vermelho.

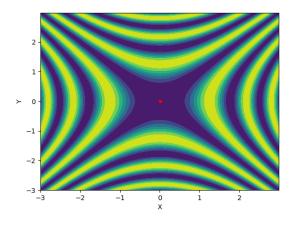


Figura 6. Otimização da função de Schaffer  $N^{\circ}$  2 usando a estratégia evolutiva SES. O resultado encontrado é o ponto vermelho.

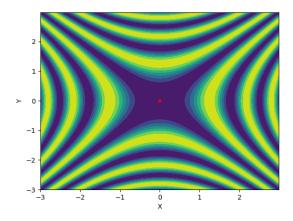


Figura 7. Otimização da função de Schaffer  $N^{\rm o}$  2 usando a estratégia evolutiva CMA-ES. O resultado encontrado é o ponto vermelho.

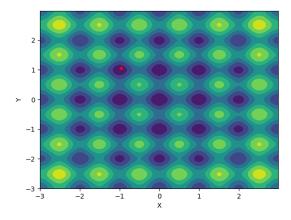


Figura 8. Otimização da função Rastrigin (2D) usando a estratégia evolutiva SES. O resultado encontrado é o ponto vermelho.

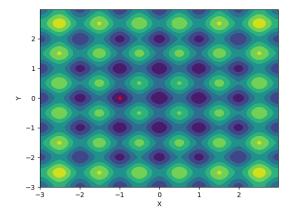


Figura 9. Otimização da função Rastrigin (2D) usando a estratégia evolutiva CMA-ES. O resultado encontrado é o ponto vermelho.

um mínimo local (que também é global), mas cada situação testada chegou a valores diferentes de *fitness*.

Além disso, notou-se que, para estratégias evolutivas mais simples, é necessário um número cada vez maior de elementos na população para que os resultados se tornem cada vez mais otimizados. Já para o algoritmo CMA-ES precisou de cerca de 1/4 de população para alcançar resultados similares aos do SES. Isso aconteceu para todos os casos com exceção à função Schaffer Nº 2, que estratégias mais simples e com menores populações se saíram melhor em desempenho do que CMA-ES.

Tendo em vista o que foi apresentado, pode-se notar, por fim, que esses algoritmos realmente se demonstraram eficazes em encontrar parâmetros otimizados para uma determinada função.

#### REFERÊNCIAS

 M. Maximo, "Roteiro: Laboratório 5 - Estratégias Evolutivas". Instituto Tecnológico de Aeronáutica, Departamento de Computação. CT-213, 2019.

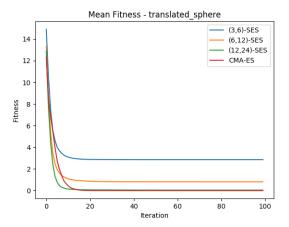


Figura 10. Evolução (e convergência) dos valores médios de fitness das populações em cada iteração para diferentes métodos evolutivos e parâmetros para a função Esfera Transladada.

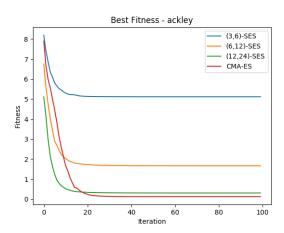


Figura 13. Evolução (e convergência) dos melhores valores de fitness das populações em cada iteração para diferentes métodos evolutivos e parâmetros para a função Ackley.

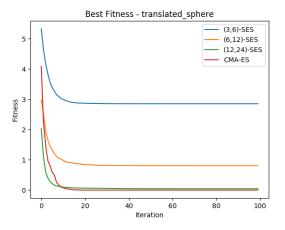


Figura 11. Evolução (e convergência) dos melhores valores de fitness das populações em cada iteração para diferentes métodos evolutivos e parâmetros para a função Esfera Transladada.

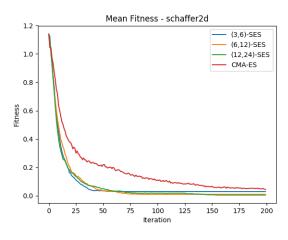


Figura 14. Evolução (e convergência) dos valores médios de fitness das populações em cada iteração para diferentes métodos evolutivos e parâmetros para a função Schaffer Nº 2.

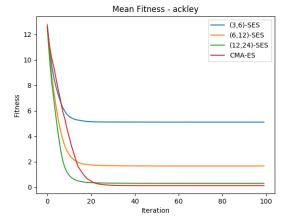


Figura 12. Evolução (e convergência) dos valores médios de fitness das populações em cada iteração para diferentes métodos evolutivos e parâmetros para a função Ackley.

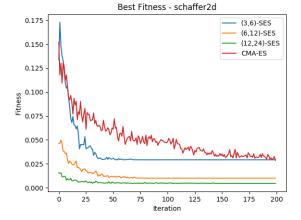


Figura 15. Evolução (e convergência) dos melhores valores de fitness das populações em cada iteração para diferentes métodos evolutivos e parâmetros para a função Schaffer Nº 2.

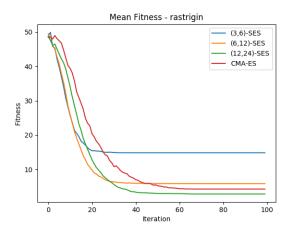


Figura 16. Evolução (e convergência) dos valores médios de fitness das populações em cada iteração para diferentes métodos evolutivos e parâmetros para a função Rastrigin (2D).

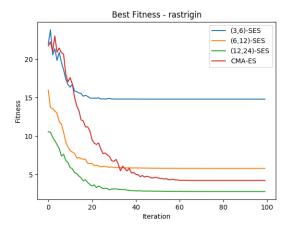


Figura 17. Evolução (e convergência) dos melhores valores de fitness das populações em cada iteração para diferentes métodos evolutivos e parâmetros para a função Rastrigin (2D).