

ISABEL SALES DE CASTRO ALMEIDA

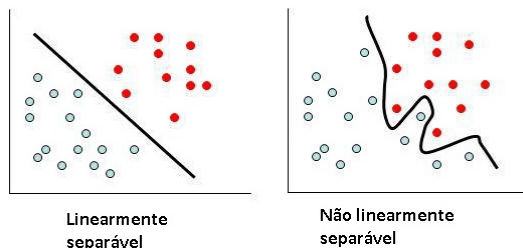
DRE:118016977

## Perceptron Learning Algorithm (PLA)

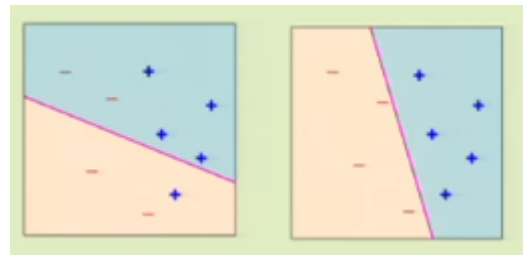
**Resumo:** Este documento corresponde ao Trabalho Prático I do curso de Inteligência Computacional II (CPS849) do Programa de Engenharia de Sistemas e Computação da Coppe - UFRJ. O mesmo visa a implementação do Algoritmo de Aprendizagem Perceptron (PLA). No primeiro capítulo é feita uma breve introdução ao assunto. No segundo capítulo é apresentado a implementação deste algoritmo na linguagem Python e por fim os resultados são expostos no último capítulo.

### I. INTRODUÇÃO

O Perceptron é o tipo mais básico de rede neural. Criado em 1957 por Frank Rosenblatt [1] é um classificador linear, isso significa que ele só irá lidar com problemas onde o conjunto de dados seja linearmente separável. [6]



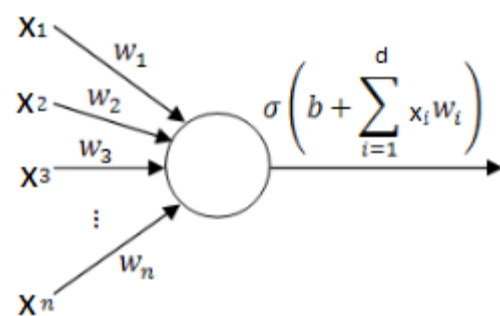
Dado um conjunto de pontos, o modelo de Perceptron é utilizado para fazer a correta separação destes, como pode ser observado na figura:



A fórmula da hipótese do Perceptron é dada por:

$$h(\mathbf{x}) = \text{sign}(\mathbf{w}^T \mathbf{x})$$

Com as entradas e saídas esperadas e os valores iniciais dos pesos (geralmente zero), multiplica-se as entradas e os pesos e em seguida, tudo é somado e avaliado com um valor limite.



Acima, temos o algoritmo representado de forma esquemática onde de  $x_1$ ,  $x_2$ ,  $x_3$  e  $x_n$  são os inputs e  $w_1$ ,  $w_2$ ,  $w_3$  e  $w_n$  são os respectivos pesos de cada input.

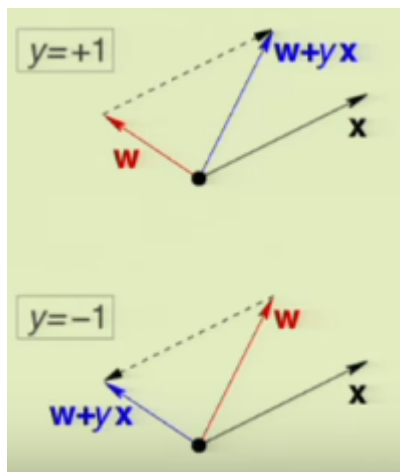
Após a aplicação da fórmula, caso a soma seja positiva, o resultado é 1, caso contrário, -1. Quando o resultado não é o esperado, ou seja, há pontos com classificação incorreta:

$$\text{sign}(\mathbf{w}^T \mathbf{x}_n) \neq y_n$$

Faz se necessário a alteração dos pesos, o que altera a hipótese, de modo que ela se comporte melhor naquele ponto específico:

$$\mathbf{w} \leftarrow \mathbf{w} + y_n \mathbf{x}_n$$

Assim, o ajuste é feito de acordo com a fórmula:



## II. IMPLEMENTAÇÃO

O algoritmo foi desenvolvido em Python, por ser uma linguagem de alto nível e de

desenvolvimento rápido (RAD - Rapid Application Development). Foi calculado o número médio de iterações de PLA e a média de erro das amostras (discordância entre  $f$  e  $g$ ), para diferentes tamanhos de treinamento. Dessa forma, o programa torna possível comparar o funcionamento do algoritmo para diferentes tipos de dados. Foram definidos dois tamanhos de treinamento: [10, 100], 1000 foi o número de execuções utilizadas para calcular a média de cada tamanho de treinamento e 1000 pontos de amostra foram utilizados para calcular a discordância entre  $f$  e  $g$ .

Para visualizar o problema, foi utilizado  $d = 2$  e  $X = [-1,1] \times [-1,1]$  com probabilidade uniforme de seleção  $x \in X$ . Em cada execução, uma reta aleatória no plano é escolhida como função *target*  $f$  na qual de um lado a reta mapeia  $+1$  e do outro  $-1$ . A função *target* é avaliada para cada entrada e uma saída correspondente é obtida. O PLA é inicializado com o vetor de pesos zerado e a cada iteração o algoritmo escolhe um ponto aleatório a partir de um conjunto de pontos classificados incorretamente. Abaixo segue o código do algoritmo comentado:

## Algoritmo de Aprendizagem Perceptron (PLA):

```

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

def rnd(n):
    return np.random.uniform(-1, 1, size=n)

def get_E_out_iteracoes(N_pontos):
    execucoes = 1000
    total_iteracoes = 0
    incompatibilidade_total = 0
    N_teste = 1000
    N = N_pontos
    d = 2

    # -----

    for exe in range(execucoes):

        #Escolha de dois pontos aleatórios A, B em [-1,1] x [-1,1] para d=2
        A = rnd(d)
        B = rnd(d)

        #A reta pode ser descrita por  $y = m * x + b$  onde m é a inclinação
        m = (B[1] - A[1]) / (B[0] - A[0])
        b = B[1] - m * B[0]
        w_f = np.array([b, m, -1])

        # -----

        #Criação de N pontos de dados (x, y) da função de destino
        X = np.transpose(np.array([np.ones(N), rnd(N), rnd(N)])) #input
        y_f = np.sign(np.dot(X, w_f)) #output

        # -----

        #Escolha da hipótese h
        w_h = np.zeros(3) #Inicializa o vetor de peso para a hipótese h
        t = 0 #Conta o número de iterações no PLA

        while True:
            #Inicia o PLA
            y_h = np.sign(np.dot(X, w_h)) #Classificação por hipótese
            comp = (y_h != y_f) #Comparação da classificação com dados reais da função alvo
            erros = np.where(comp)[0] #Índices de pontos com classificação errada pela hipótese h

            if erros.size == 0:
                break

            ponto_aleatorio = np.random.choice(erros) #Escolha de um ponto aleatório mal classificado

            #Atualização do vetor de peso (nova hipótese):
            w_h = w_h + y_f[ponto_aleatorio] * np.transpose(X[ponto_aleatorio])
            t += 1

        total_iteracoes += t

```

```

#Cálculo do erro
#Criação de dados "fora" de dados de treinamento
test_x0 = np.random.uniform(-1, 1, N_teste)
test_x1 = np.random.uniform(-1, 1, N_teste)

X_teste = np.array([np.ones(N_teste), test_x0, test_x1]).T

y_target = np.sign(np.dot(X_teste, w_f))
y_hipotese = np.sign(np.dot(X_teste, w_h))

relacao_incompatibilidade = ((y_target != y_hipotese).sum()) / N_teste
incompatibilidade_total += relacao_incompatibilidade

# -----

print("\n----- Relatório Detalhado -----")

print("Tamanho dos dados de treinamento: N = ", N, "pontos")

iteracoes = total_iteracoes / execucoes
print("\nNúmero médio de iterações de PLA durante", execucoes, "Iterações: t_avg = ", iteracoes)

incompatibilidade = incompatibilidade_total / execucoes
print("\nRazão média para a incompatibilidade entre f(x) e h(x) fora dos dados de treinamento:")
print("P(f(x) != h(x)) = E_out = ", incompatibilidade)

dados = [10, 100]
E_out, iteracoes_dados = [], []

for tamanho in dados:
    incompatibilidade, iteracoes = get_E_out_iteracoes(tamanho)
    E_out.append(incompatibilidade)
    iteracoes_dados.append(iteracoes)

plt.figure(1)
plt.plot(dados, E_out, 'ro')
plt.ylabel("E_out")
plt.xlabel("Dados de treinamento")
plt.savefig('E_out_vs_dados_treinamento.png')

plt.figure(2)
plt.plot(dados, iteracoes_dados, 'bo')
plt.ylabel("Iterações PLA")
plt.xlabel("Dados de treinamento")
plt.savefig('iteracoes_PLA_vs_dados_treinamento.png')

plt.show()

#Relatório
print("\n----- Relatório Final -----")
print("Dados de treinamento ", dados)
print("Iterações do PLA: ", iteracoes_dados)
print("P(f(x) != h(x)) = E_out = ", E_out)

```

Código completo disponível em: <https://github.com/isabelsales/PLA>

### III . RESULTADOS

Foram apresentados quatro problemas e para cada, o algoritmo deveria apresentar qual das soluções informadas é a correta ou a mais próxima do resultado obtido. Foi gerada uma aproximação por meio de uma quantidade de conjuntos separados de pontos e a fim de se obter uma estimativa confiável o experimento foi repetido por 1000 execuções retornando a média destas. Na teoria da probabilidade, a

desigualdade de Hoeffding fornece um limite superior na probabilidade de que a soma de variáveis aleatórias independentes limitadas se desvie de seu valor esperado, este conceito fez-se necessário para a análise da discordância entre  $f$  e  $g$  ( $P[f(x) \neq g(x)]$ ).

**Primeiro experimento:**

1) Para  $N = 10$ . Em média quantas iterações são necessárias para que o PLA convirja para  $N = 10$  pontos treinados? Apresente o valor aproximado de seu resultado ( resultado próximo à média | sua resposta - opção é próxima de 0).

a) 1

**b) 15**

c) 300

d) 5000

e) 10000

2) Qual a opção mais se aproxima de  $P[f(x) \neq g(x)]$  para  $N = 10$ :

a) 0.001

b) 0.01

**c) 0.1**

d) 0.5

e) 0.8

**Resultado obtido pelo algoritmo:**

```
----- Relatório Detalhado -----
Tamanho dos dados de treinamento: N = 10 pontos
Número médio de iterações de PLA durante 1000 iterações: t_avg = 13.18
Razão média para a incompatibilidade entre f(x) e g(x) fora dos dados de treinamento:
P(f(x) != g(x)) = E_out = 0.107674
```

Para  $N = 10$ , o algoritmo retorna **13.18**, como média das iterações do PLA durante as **1000** execuções. Deste modo, é possível concluir que a letra **b**, cuja alternativa apresenta o número **15**, é a opção mais próxima do valor alcançado pelo algoritmo, sendo esta, a alternativa correta dentre as opções apresentadas para a questão **1**. Para o cálculo da razão média da discordância entre  $f$  e  $g$  ( $E_{out}$ ), o algoritmo apresentou o valor **0.107674**, sendo a alternativa **c**, a mais próxima dentre as opções apresentadas pela para a questão **2**.

**Segundo experimento:**

3) Agora, teste  $N = 100$ . Em média quantas iterações são necessárias para que o PLA

convirja para  $N = 100$  pontos de treinamento? Informe o valor mais próximo ao seu resultado.

a) 50

**b) 100**

c) 500

d) 1000

e) 5000

4) Qual a opção mais se aproxima de  $P[f(x) \neq g(x)]$  para  $N = 100$ :

a) 0.001

**b) 0.01**

c) 0.1

d) 0.5

e) 0.8

**Resultado obtido pelo algoritmo:**

```

----- Relatório Detalhado -----

Tamanho dos dados de treinamento: N = 100 pontos

Número médio de iterações de PLA durante 1000 iterações: t_avg = 110.376

Razão média para a incompatibilidade entre f(x) e g(x) fora dos dados de treinamento:
P(f(x) != h(x)) = E_out = 0.012403

```

Neste novo cenário, com  $N = 100$ , o algoritmo retorna **110.376**, como média das iterações do PLA durante as **1000** execuções. Deste modo, é possível concluir que a letra **b**, cuja alternativa apresenta o número **100**, é a opção mais próxima do valor alcançado pelo algoritmo, sendo esta, a alternativa correta

dentre as opções apresentadas para a questão **3**. Para o cálculo da razão média da discordância entre  $f$  e  $g$  ( $E_{out}$ ), o algoritmo apresentou o valor **0.012403**, sendo a alternativa **b**, a mais próxima dentre as opções apresentadas pela para a questão **2**.

**Relatório Final:**

De acordo com os resultados obtidos para os conjuntos de treinamento  $[10, 100]$ , foi possível obter a média de iterações do PLA durante 1000 execuções e a razão média da discordância entre  $f$  e  $g$  ( $E_{out}$ ), conforme resumido na figura abaixo:

**Resultado obtido pelo algoritmo:**

```

----- Relatório Final -----

Dados de treinamento [10, 100]
Iterações do PLA: [13.18, 110.376]
P(f(x) != h(x)) = E_out = [0.10767400000000006, 0.012402999999999982]

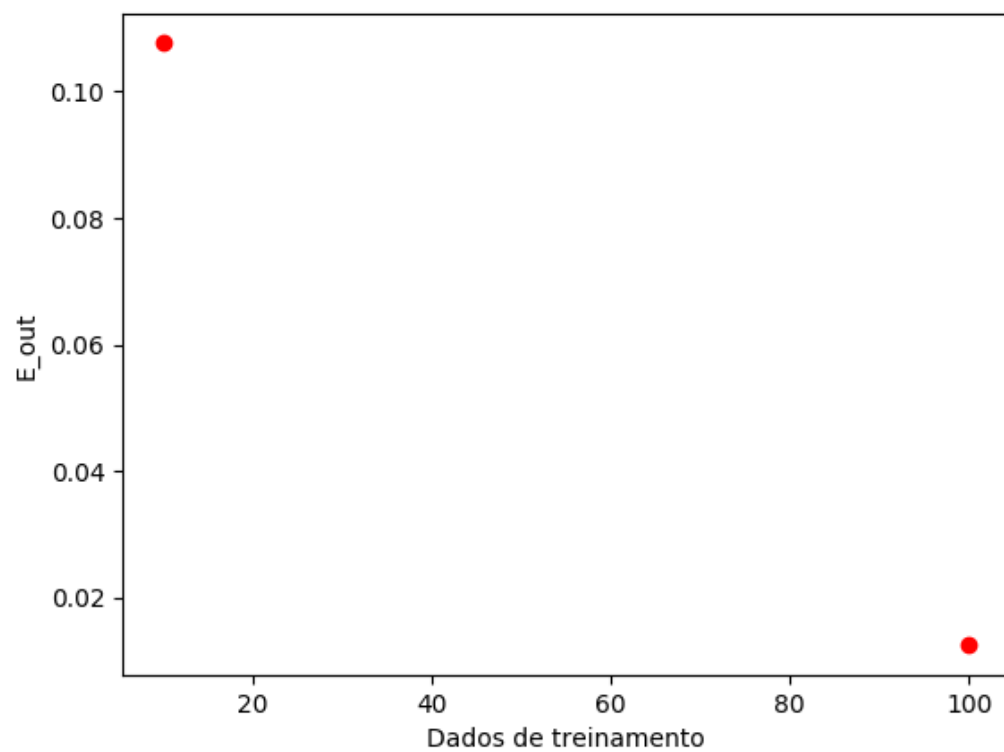
Process finished with exit code 0

```

Abaixo segue as representações dos dados de treinamento versus o  $E_{out}$  e as iterações do PLA.

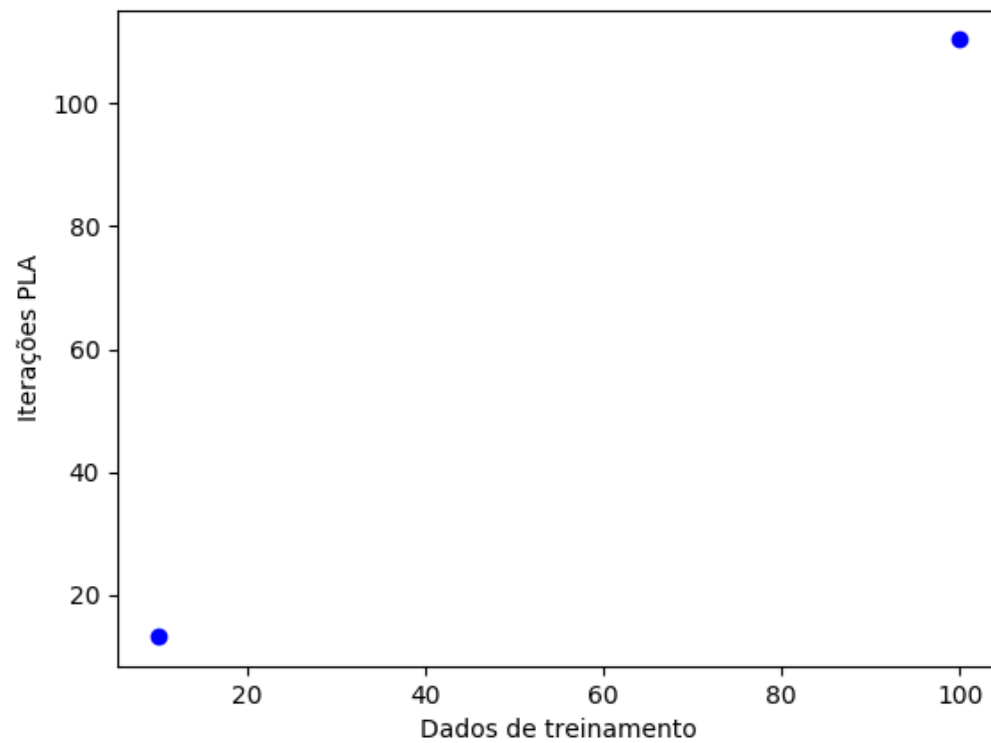
### Representação $E_{out}$ vs dados de treinamento:

Figure 1



## Representação das Iterações do PLA vs dados de treinamento:

Figure 2





#### IV. REFERÊNCIAS

**[1]** Perceptron - Uma breve introdução, Disponível em:

<<http://redesneuraisartificiais.blogspot.com/2011/06/perceptron-uma-breve-explicacao.html>>. Acesso em 25 de julho de 2018.

**[2]** Single Layer Perceptron as Linear Classifier, Disponível em:

<<https://www.codeproject.com/Articles/125346/Single-Layer-Perceptron-as-Linear-Classifier>>. Acesso em 25 de julho de 2018.

**[3]** Lecture 01 - The Learning Problem, Disponível em:

<<https://www.youtube.com/watch?v=mbyG85GZ0PI&hd=1>>. Acesso em 25 de julho de 2018.

**[4]** Lecture 02 - Is Learning Feasible?, Disponível em:

<<https://www.youtube.com/watch?v=MEG35RDD7RA>>. Acesso em 25 de julho de 2018.

**[5]** Pyplot tutorial, Disponível em:

<[https://matplotlib.org/users/pyplot\\_tutorial.html](https://matplotlib.org/users/pyplot_tutorial.html)>. Acesso em 26 de julho de 2018.

**[6]** Introdução ao Perceptron - Passo a passo, Disponível em:

<<https://juliocprocha.wordpress.com/2017/07/27/perceptron-para-classificacao-passo-a-passo/>>. Acesso em 37 de julho de 2018.