

Introdução a Redes Neurais Artificiais

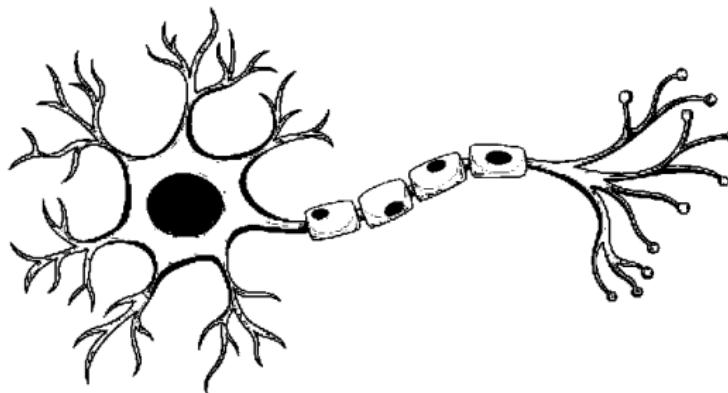
Prof. Jefferson T. Oliva

Aprendizado de Máquina e Reconhecimento de Padrões (AM28CP)
Engenharia de Computação
Departamento Acadêmico de Informática (Dainf)
Universidade Tecnológica Federal do Paraná (UTFPR)
Campus Pato Branco



- Redes Neurais Artificiais
- Perceptron
- Perceptron Multicamadas

- Redes neurais artificiais são modelos matemáticos inspirados na estrutura neural biológica
 - Compostas por unidades de processamento simples, denominados neurônios artificiais
 - Os neurônios artificiais são interconectados e comumente organizados em camadas

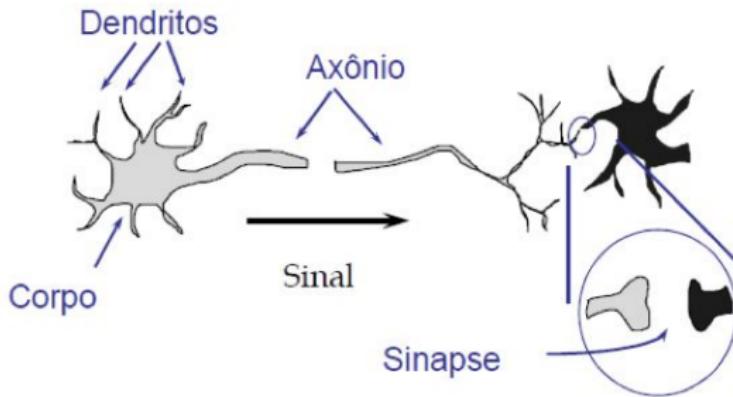


- Breve histórico
 - McCulloch & Pitts (1943): modelo matemático do neurônio
 - Hebb (1949): formulação explícita de uma regra fisiológica para modificação sináptica (“Postulado de Aprendizado de Hebb”)
 - Rosenblatt (1958): rede Perceptron
 - Minsky & Papert (1969): demonstraram limitações dos Perceptrons de uma única camada
 - Hopfield (1982): “física com redes neurais”
 - Kohonen (1982): mapas auto-organizáveis
 - Rumelhart, Hinton & Williams (1986): Backpropagation

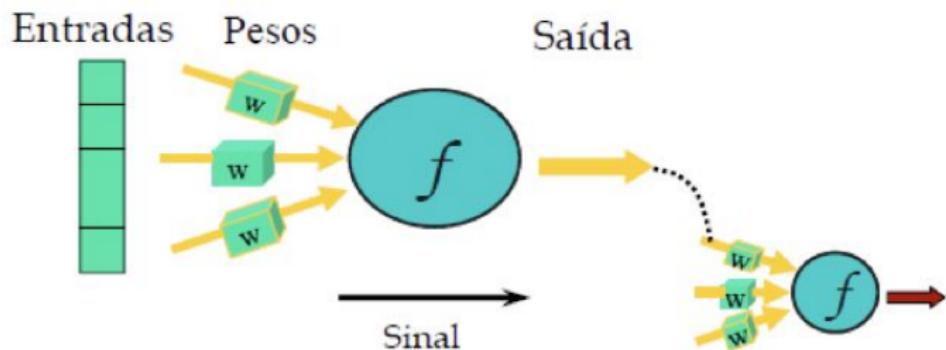
Redes Neurais Artificiais

- Redes Neurais Artificiais (RNAs) fornecem um método geral e prático para a aprendizagem de funções de valor real e de valor discreto a partir de exemplos
- A aprendizagem de redes neurais pode ser robusta a erros e ruídos nos dados de treinamento
- RNA é um modelo inspirado na aprendizagem de sistemas biológicos redes complexas de neurônios interconectados
- Trabalhos em RNAs começaram com o desejo de entender o cérebro

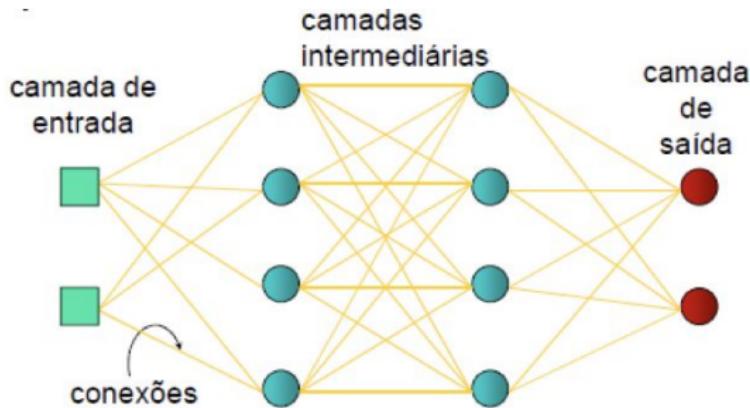
- Atualmente, o objetivo principal (ainda) de uma RNA é reproduzir seu funcionamento em diversas tarefas: paradigma conexionista



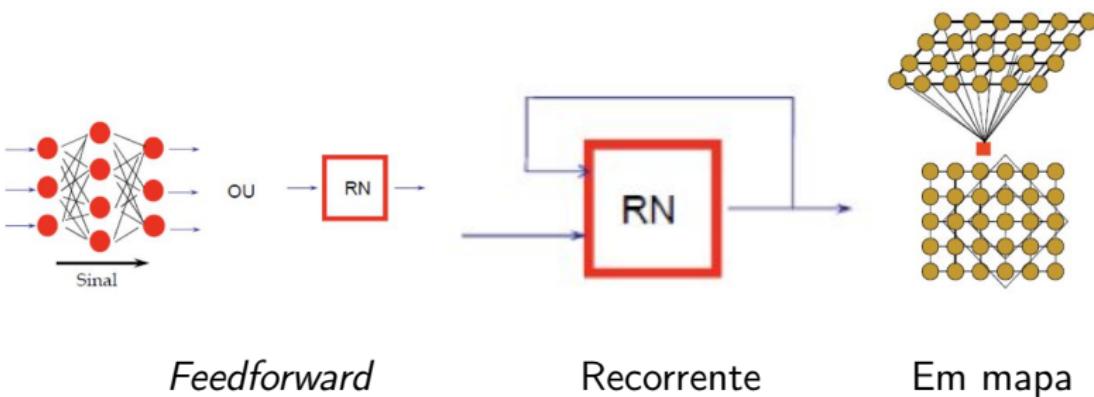
- Neurônio artificial



- Estrutura genérica de uma RNA

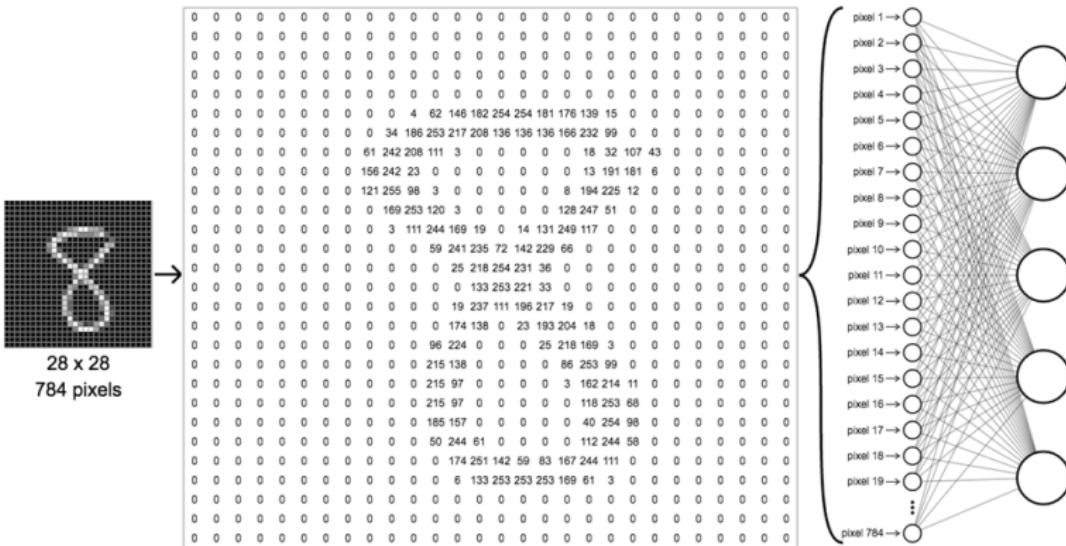


- Diferentes arranjos, topologia
 - *Feedforward*, recorrente, em mapa



Redes Neurais Artificiais

- Exemplo

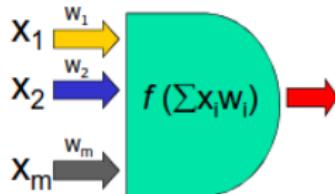


- Ciclo do projeto de uma RNA
 - ① Obtenção de dados
 - ② Escolha de características
 - ③ Treinamento (aprendizagem)
 - ④ Avaliação
 - ⑤ Complexidade computacional

- Principais aspectos das RNA
 - Arquitetura
 - Neurônios artificiais (unidades de processamento)
 - Conexões
 - Topologia
 - Aprendizado
 - Algoritmos
 - Paradigmas

- Unidades de processamento
 - Recebimento entradas de conjuntos de unidades
 - Aplicação de uma função sobre as entradas
 - Envio do resultado da função para um outro conjunto de unidades
 - Exemplos:

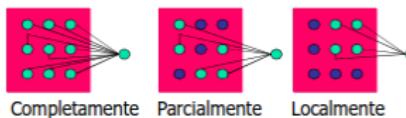
$$u = \sum_{i=1}^m x_i w_i$$



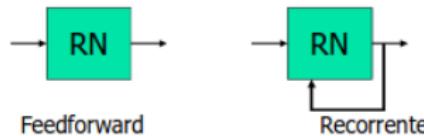
- Conexões
 - Definem a interligação entre os neurônios
 - Codificação do conhecimento da rede
 - Conexão inibitória: ($w_{ik}(t) < 0$)
 - Conexão excitatória: ($w_{ik}(t) > 0$)

- Topologia

- Número de camadas
- Cobertura das conexões



- Arranjo das conexões

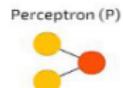


- Aprendizado
 - Define como os parâmetros de rede são ajustados
 - Principais formas de ajuste
 - Correção de erro
 - Hebbiano
 - Competitivo
 - Termodinâmico (Boltzmann)
- Paradigma de aprendizado
 - Define as informações externas que são passadas para a rede durante o processo de aprendizado
 - Exemplos de abordagens: supervisionado, não-supervisionado, semi-supervisionado, reforço

A mostly complete chart of
Neural Networks

©2016 Fjodor van Veen - asimovinstitute.org

- Backfed Input Cell
 - Input Cell
 - △ Noisy Input Cell
 - Hidden Cell
 - Probabilistic Hidden Cell
 - △ Spiking Hidden Cell
 - Output Cell
 - Match Input Output Cell
 - Recurrent Cell
 - Memory Cell
 - △ Different Memory Cell
 - Kernel
 - Convolution or Pool



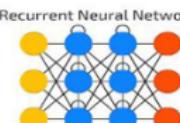
Recurrent Neural Network (RNN)



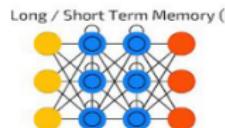
Feed Forward (FF)



Radial Basis Network (RBF)



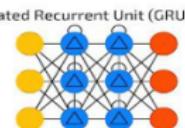
Auto Encoder (AE)



Long / Short Term Memory (LSTM)



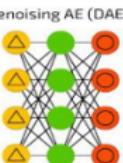
Deep Feed Forward (DFF)



Gated Recurrent Unit (GRU)



Variational AE (VAE)



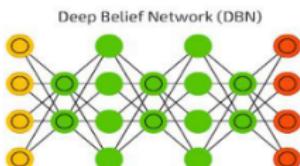
Sparse AE (SAE)



The diagram illustrates a Hopfield Network (HN) with 8 nodes arranged in a circle. Every node is connected to every other node by a double-headed arrow, representing a fully interconnected network where information can flow in both directions between any two nodes.

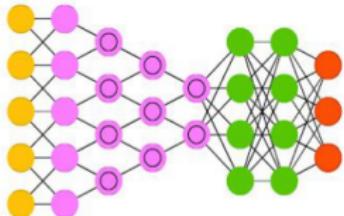


A diagram illustrating a Restricted Boltzmann Machine (RBM). It consists of two layers of nodes. The bottom layer, labeled "Visible", contains three yellow circles. The top layer, labeled "Hidden", contains four green circles. Every node in the Visible layer is fully connected to every node in the Hidden layer by a black line, representing the weight connections between them.

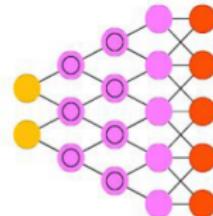


Redes Neurais Artificiais

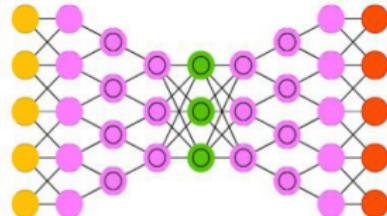
Deep Convolutional Network (DCN)



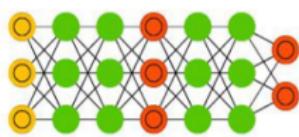
Deconvolutional Network (DN)



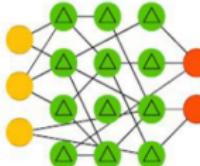
Deep Convolutional Inverse Graphics Network (DCIGN)



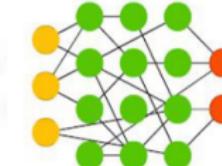
Generative Adversarial Network (GAN)



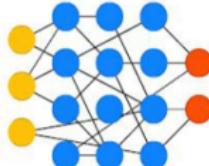
Liquid State Machine (LSM)



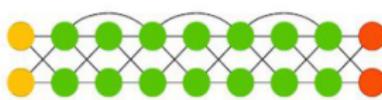
Extreme Learning Machine (ELM)



Echo State Network (ESN)



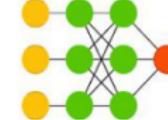
Deep Residual Network (DRN)



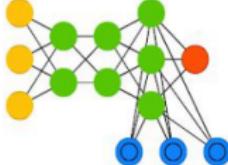
Kohonen Network (KN)



Support Vector Machine (SVM)



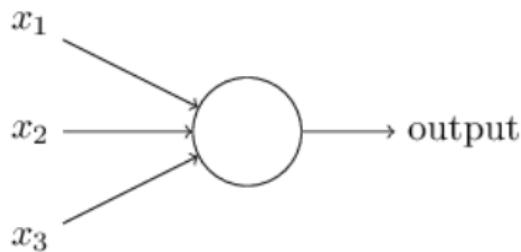
Neural Turing Machine (NTM)



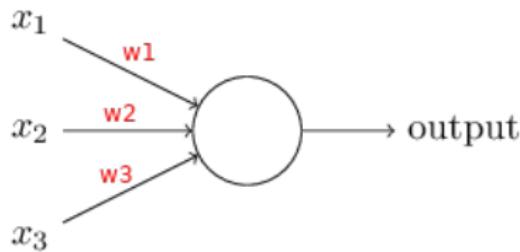
Perceptron

Perceptron

- Rede neural elementar baseada em uma unidade chamada Perceptron criada por Rosenblatt em 1958
 - O Perceptron permite uma compreensão clara de como funciona uma rede neural em termos matemáticos
- Um Perceptron é um modelo matemático que recebe várias entradas, x_1, x_2, \dots e produz uma única saída binária



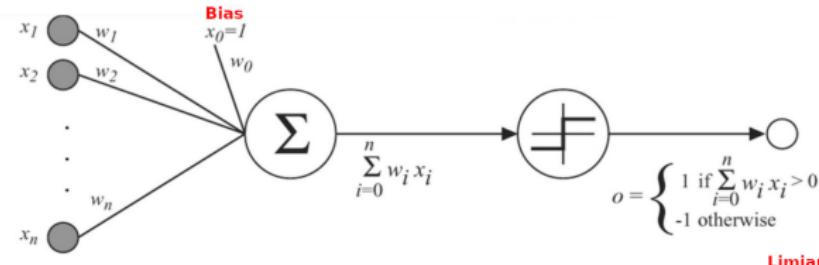
Perceptron



- Nesse exemplo, o Perceptron possui três entradas: x_1, x_2, x_3
- Rosenblatt propôs uma regra simples para calcular a saída: introdução de pesos, w_1, w_2, \dots , números reais expressando a importância das respectivas entradas para a saída
- A saída do neurônio, 1 ou -1, é determinada pela soma ponderada, $\sum_j w_j x_j$, menor ou maior do que algum valor limiar (*threshold*)

Perceptron

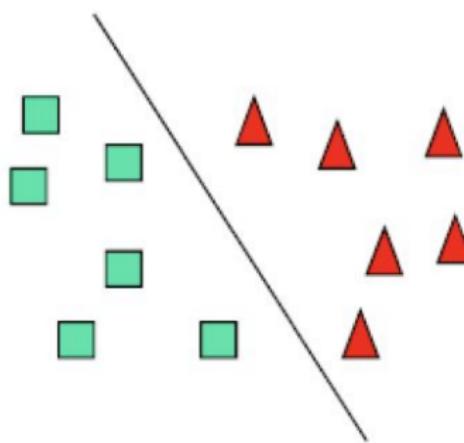
- Modelo desenvolvido por Rosenblatt em 1958



$$o(x_1, \dots, x_n) = \begin{cases} 1 & \text{if } w_0 + w_1 x_1 + \dots + w_n x_n > 0 \\ -1 & \text{otherwise.} \end{cases}$$

- Onde:
 - Cada elemento w_i é uma constante de valor real, ou peso, que determina a contribuição da entrada x_i na saída do perceptron
 - A aprendizagem do perceptron envolve a escolha dos pesos de w_0 a w_n
 - A camada de entrada deve possuir uma unidade especial conhecida como bias, que é uma entrada de valor constante associada a um peso w_i em cada neurônio i

- Podemos “ver” o perceptron como uma superfície de separação em um espaço de instâncias
 - O perceptron fornece “1” para instâncias dispostas em um lado do hiperplano e “-1” para instâncias dispostas no outro lado
 - Um único perceptron consegue separar somente conjuntos de exemplo linearmente separáveis



Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

- Como aprender os pesos para um perceptron?
 - Problema: determinar um vetor de pesos que faça o perceptron produzir a saída correta (-1 ou +1) para cada um dos exemplos de treinamento
 - Solução: Começar com um vetor de pesos aleatórios e aplicar iterativamente a regra perceptron para cada exemplo de treinamento, modificando os pesos cada vez que ele classificar um exemplo erroneamente
 - Este processo é repetido várias vezes até que o perceptron classifique todos os exemplos de treinamento corretamente ou a taxa de erro ser aceitável ou até atingir o número de ciclos completos de treinamento (*epochs*)

Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

- Os pesos do perceptron são modificados a cada passo de acordo com a regra de treinamento do perceptron, que modifica o peso w_i associado a entrada x_i de acordo com a regra:

$$w_i = w_i + \Delta w_i$$

- Onde

$$\Delta w_i = \eta(t - o)x_i$$

- t é o valor alvo para o exemplo de treinamento (alvo = classe)
- o é a saída gerada pelo perceptron (o que ele classificou)
- η é uma constante pequena (0.1) chamada de taxa de aprendizagem

Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

- Se o exemplo de treinamento é classificado corretamente:

$$(t - o) = 0 \quad \Delta w_i = 0$$

- Se o exemplo de treinamento é classificado incorretamente, o valor de Δw_i é alterado:

- Se $x_i = 0,8$, $\eta = 0,1$, $t = 1$, $o = -1$

- A atualização do peso é dado por:

$$\Delta w_i = \eta(t - o)x_i = 0,1(1 - (-1))0,8 = 0.16$$

- Pode-se provar que este procedimento de aprendizagem converge dentro de um número finito de passos quando:
 - As classes dos dados de treinamento são linearmente separáveis
 - η é suficientemente pequeno

Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

1 Iniciar todos os pesos w_i

2 Repita

Para cada par de treinamento (x, d)

Calcular a saída y

Se ($d \neq y$) Então

Atualizar pesos dos neurônios

Até o erro ser aceitável

1 Apresentar padrão x a ser reconhecido

2 Calcular a saída y

3 Se ($y = -1$) Então

$x \in$ classe -1

Senão

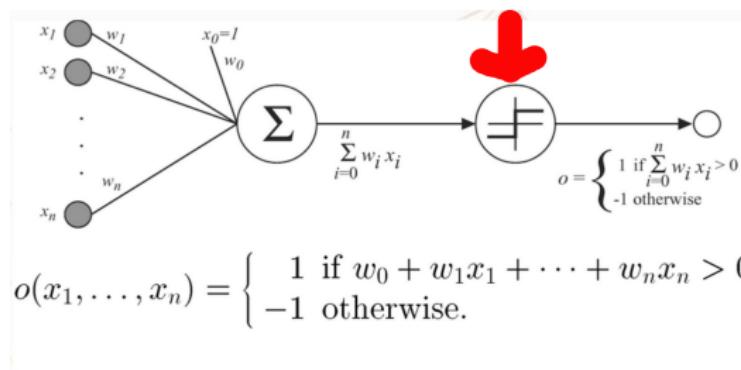
$x \in$ classe 1

Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

- Função de ativação

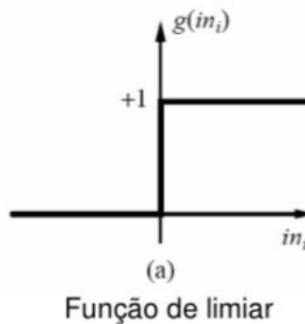
- A função de ativação basicamente decidem se um neurônio deve ser ativado ou não



Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

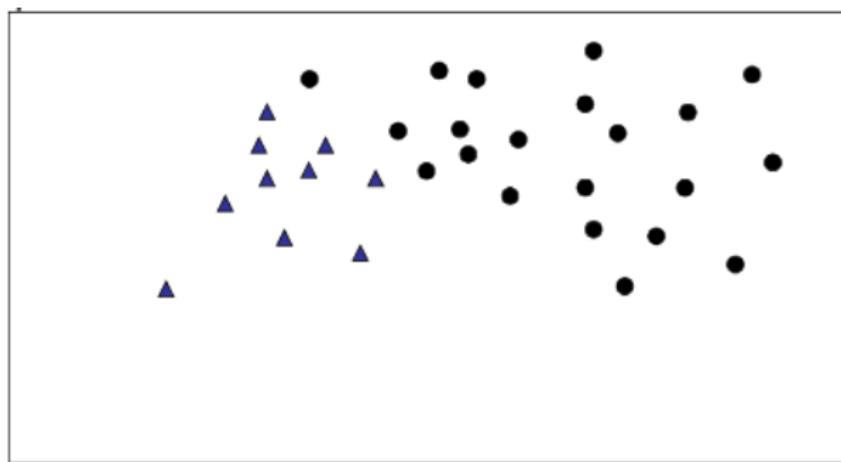
- Função de ativação
 - Existem vários tipos de função de ativação, cada qual usado em diferentes situações
 - No caso do Perceptron, é uma função de limiar (também chamado degrau)
 - Nesse caso depois de calculado a somatória de $x_i w_i$, é verificado o limiar para encontrar qual classe pertence



Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

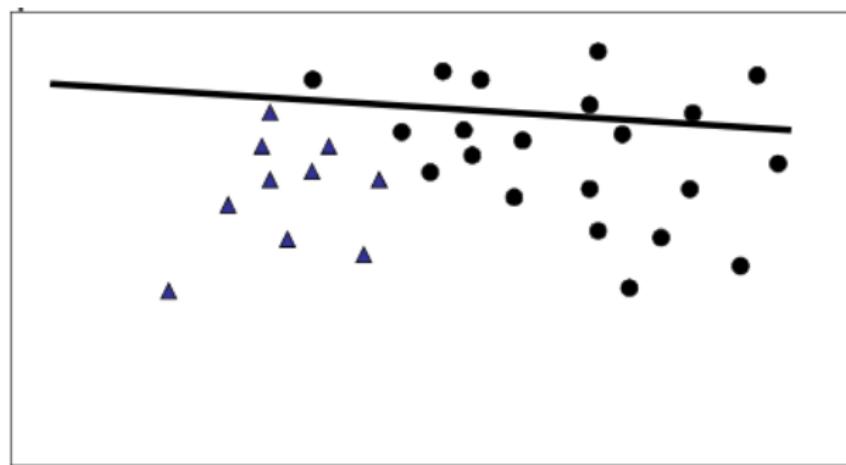
- Modificando fronteiras



Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

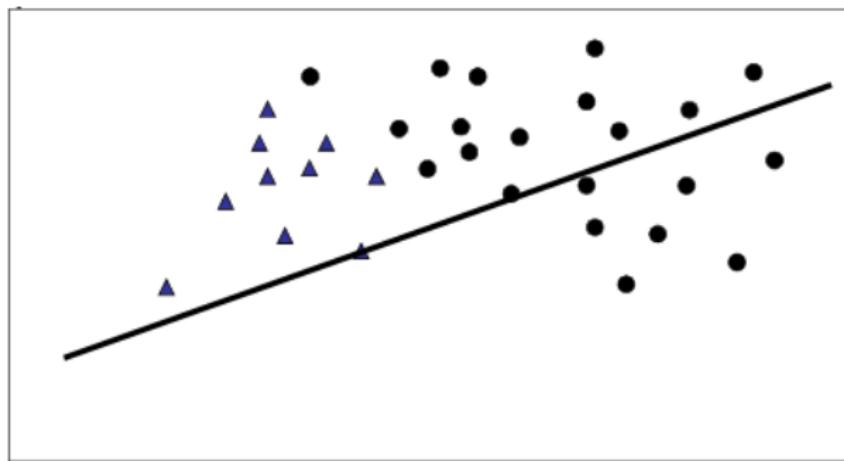
- Modificando fronteiras



Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

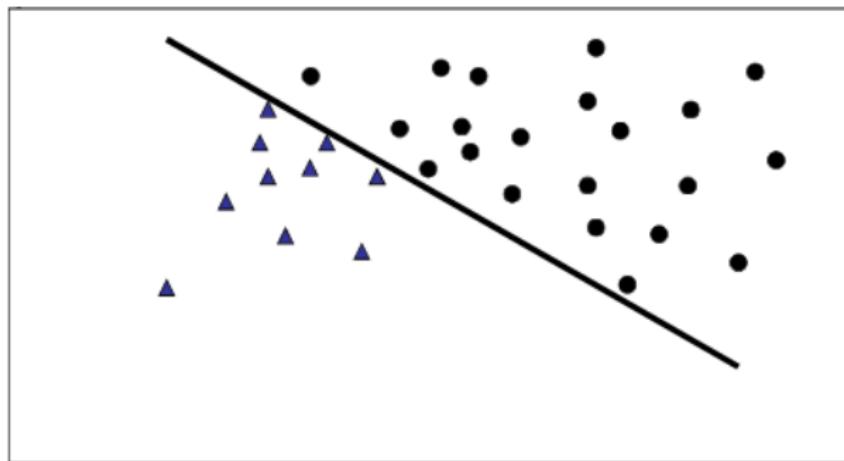
- Modificando fronteiras



Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

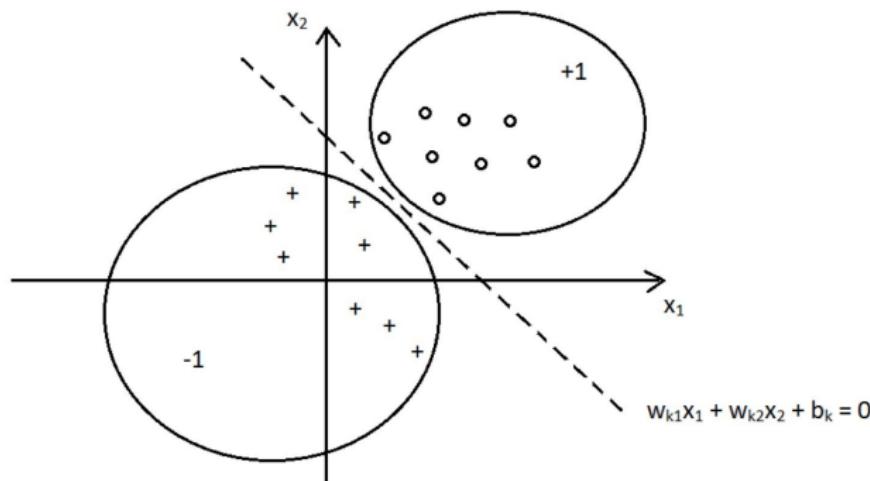
- Modificando fronteiras



Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

- Objetivo do perceptron com função de ativação

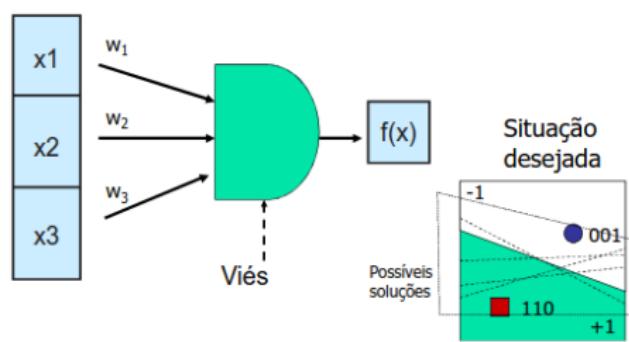


Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

- Exemplo

- Dada uma rede perceptron com três entradas, pesos $w_1 = 0,4$, $w_2 = -0,6$ e $w_3 = 0,6$, e limiar (viés) $\theta = 0,5$
- Ensinar a rede com os exemplos $(001, -1)$ e $(110, +1)$, considerando uma taxa de aprendizado $\eta = 0,4$
- Classificar os exemplos: 111, 000, 100 e 011



Perceptron

Regras de treinamento de perceptron

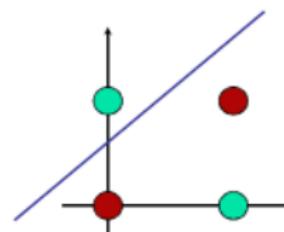
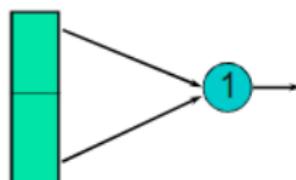
- Exemplo: treinamento para o exemplo 001, cuja classe é $y = -1$
 - Passo 1: determinar a saída da rede
 - $u = -1(0, 5) + 0(0, 4) + 0(-0, 6) + 1(0, 6) = 0, 1$
 - $f(u) = +1 \quad (0, 1 \geq 0)$
 - Passo 2: atualizar os pesos ($y \neq f(u)$): $w_i = w_i + x_i \eta(t - o)$
 - $w_0 = 0, 5 + 0, 4(-1)(-1 - (+1)) = 1, 3$
 - $w_1 = 0, 4 + 0, 4(0)(-1 - (+1)) = 0, 4$
 - $w_2 = -0, 6 + 0, 4(0)(-1 - (+1)) = -0, 6$
 - $w_3 = 0, 6 + 0, 4(1)(-1 - (+1)) = -0, 2$

- Exemplo: teste para classificar os exemplos 111, 000, 100 e 011
 - Pesos aprendidos: 0,5, 1,2, 0,2 e -0,2
 - Exemplo 111
 - $u = -1(0,5) + 1(1,2) + 1(0,2) + 1(-0,2) = 0,7$
 - $f(u) = +1 \ (0,7 \geq 0)$
 - Exemplo 000
 - $u = -1(0,5) + 0(1,2) + 0(0,2) + 0(-0,2) = -0,6$
 - $f(u) = -1 \ (0,5 < 0)$

Perceptron

- O perceptron falha em convergir se as classes forem linearmente não-separáveis
 - Exemplo: XOR

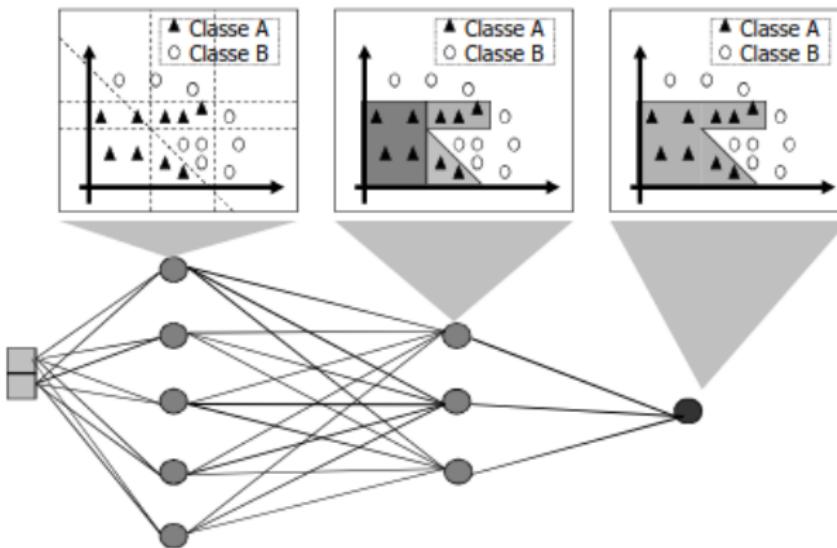
0, 0 → 0
0, 1 → 1
1, 0 → 1
1, 1 → 0



Perceptron Multicamadas

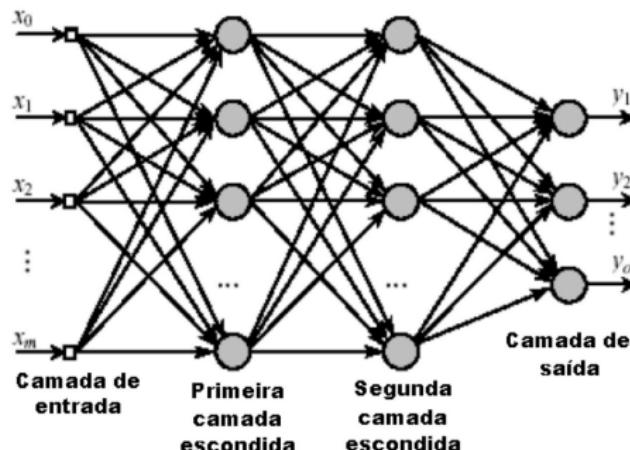
Perceptron Multicamadas

- É um perceptron que se une a perceptrons adicionais, empilhados em várias camadas, para resolver problemas complexos



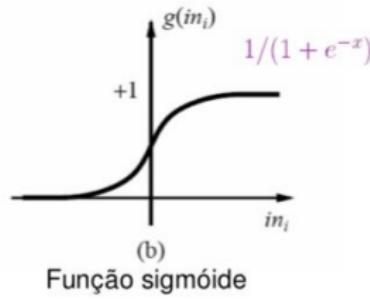
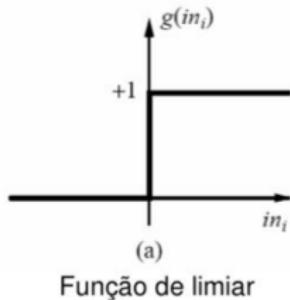
Perceptron Multicamadas

- Uma rede neural com ao menos uma camada intermediária e um modelo denominada perceptron de múltiplas camadas (MLP – *multilayer perceptron*)
- Cada entrada envia vários sinais
 - Um sinal indo para cada perceptron na próxima camada
 - Para cada sinal, o perceptron usa pesos diferentes



Perceptron Multicamadas

- Vimos que a estrutura de um perceptron clássico inclui uma função de ativação com limiar que, tendo em vista a natureza do problema de classificação, é abrupta
- MLPs utilizam funções de ativação sigmoidais, que possuem um perfil de "S", ou seja, de um degrau suave

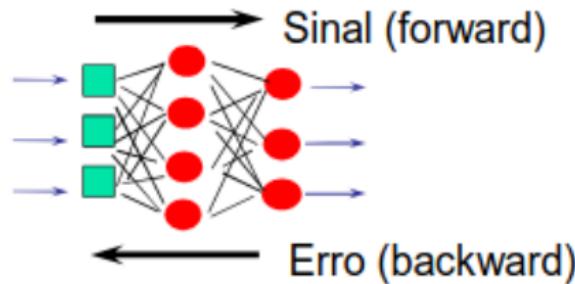


- No início do treinamento do classificador, a rede comete erros o tempo todo!
- Gradualmente, o desempenho da rede melhora no decorrer do processo de treinamento
- Após a ocorrência de erros propagados entre as camadas durante o treinamento, a rede volta atrás, a partir da última camada até a primeira, para a correção de erros
 - Esse processo iterativo de passar uma amostra pela rede e voltar atrás para se corrigir é conhecido como aprendizado profundo, e é o que torna as redes com inteligência semelhante à humana
 - O treinamento de redes MLPs é feito utilizando o algoritmo *backpropagation*

Perceptron Multicamadas

Algoritmo *backpropagation*

- Treinamento em duas fases
 - *Forward*
 - *Backward*



Perceptron Multicamadas

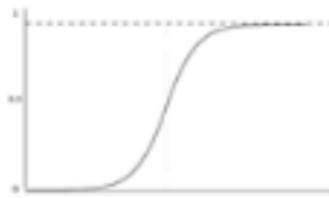
Algoritmo *backpropagation*

- Treinamento
 - Supervisionado
 - Uso de gradiente descendente
 - Ajuste dos pesos: $\Delta w_{ij} = \eta x_i \delta_j$
 - $\delta_j = f'(net)erro_j$, se j for camada de saída
 - $\delta_j = f'(net) \sum w_{jk} \delta_k$, se j for camada intermediária
 - $erro_j = \frac{1}{2} \sum_{q=1}^c (y_q - f(net_q))^2$
 - $net = \sum_{i=0}^m x_i w_i$
 - Se $f(net)$ for uma função sigmoidal,
 $f'(net) = f(net)(1 - f(net))$
 - Convergência não é garantida no treinamento do modelo!

Perceptron Multicamadas

Algoritmo *backpropagation*

- Função de ativação
 - Não linear
 - Diferenciável, contínua e não decrescente (geralmente)
 - Sigmoidal
 - Logística: $f(x) = \frac{1}{1+e^{-net}}$
 - Tangente hiperbólica: $f(x) = \frac{1-e^{-net}}{1+e^{-net}}$



Perceptron Multicamadas

Algoritmo *backpropagation*

- Treinamento

Iniciar todas as conexões com valores aleatórios $\in [a,b]$

Repete

$erro = 0;$

 Para cada par de treinamento (X, y)

 Para cada camada $k := 1$ a N

 Para cada neurônio $j := 1$ a M_k

 Calcular a saída $f_{kj}(\text{net})$

 Se $k = N$

 Calcular soma dos erros de seus neurônios;

 Se $erro > \varepsilon$

 Para cada camada $k := N$ a 1

 Para cada neurônio $j := 1$ a M_k

 Atualizar pesos;

Até $erro < \varepsilon$ (ou número máximo de ciclos)

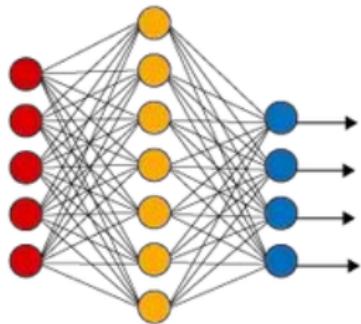
Perceptron Multicamadas

Algoritmo *backpropagation*

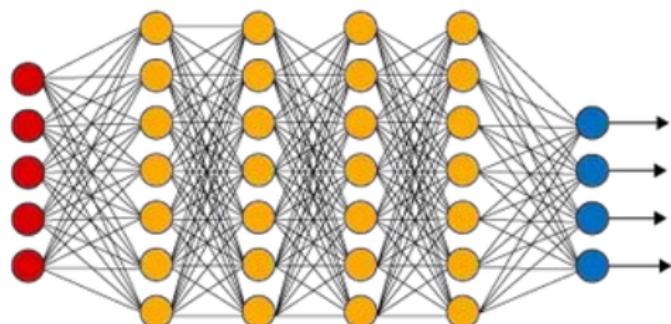
- *Forward* (propagação para frente)
 - Alimentação da camada de entrada
 - Ativação de cada neurônio utilizando ativações e pesos da camada anterior (se houver) e uma função de ativação
 - Essa ativação é feita em camada por camada até a de saída
 - Cálculo do erro gerado na última camada (função de perda)
- *Backward* (propagação para trás)
 - Propagação do erro camada por camada
 - Cálculo da contribuição (gradiente) de cada neurônio para o erro total
 - Atualização dos pesos

Perceptron Multicamadas

Simple Neural Network



Deep Learning Neural Network



● Input Layer

● Hidden Layer

● Output Layer

-  BISHOP C.
Neural Networks for Pattern Recognition.
Oxford University Press, 1995.
-  CARVALHO, A. P. L. F.
Árvores de Características. Aprendizado de Máquina.
Slides. Ciência de Computação e Matemática Computacional.
ICMC/USP, 2015.
-  DUDA R., Hart P., STORK D.
Pattern Classification.
Wiley Interscience, 2002.
-  HAYKIN S.
Neural Networks: A Comprehensive Foundation.
Prentice Hall, 1988.

-  MITCHELL T.
Machine Learning.
WCB McGraw-Hill, 1997.
-  RASCHKA, S.; MIRJALILI, V.
Python Machine Learning.
Packt, 2017.