

3、能识别任一凸多边形或无界的凸区域的感知器最少包含 B 个隐层。

- A. 0 B. 1 C. 2 D. 不一定

4、能完全避免陷入局部极小问题的网络类型是 C。

- A. 前向型 B. 反馈型 C. 竞争型 D. 以上都不能

5、下面哪一种方法不是去模糊法 C。

- A. 重心法 B. 最大隶属度法 C. α, β 两阶段调整法 D. 系数加权平均法

法

隶属度限制元素平均法。

三、判断：(每题3分，共12分)

1、BP 网络模型并不是一个非线性动力学系统，只是一个非线性映射。

(✓)

2、反馈型神经网络的学习目的是快速寻找到稳定点，一般用误差函数来判别是否趋于稳定点。

能！

(X)

3、隶属度函数和概率函数有相同的数学含义。

不同

数学含义

(X)

4、从知识存储方式来看，模糊系统将知识存在规则集中，神经网络将知识存在权系数中，都具有分布存储的特点。

(4) 可实现在线学习，已修改的权值将保留。(而BP网络不能在线学习。新加入的样本会影响已经学完的样本)

四、自组织映射网络(Kohonen)与(BP 网络)相比，在网络结构、学习方法方面有何不同？给出自组织映射网络权值的学习方法步骤。(共15分)

自组织映射网络是一个无教师指导的、自适应、自组织的网络。
BP网络是有教师指导的。

自组织映射网络使用的学习规则是相关规则。BP网络使用的是纠错规则。

自组织映射网络输出层中的节点从二维形式排成一个节点矩阵，输出节点之间也可能实现局部连接。

输入层节点的个数与输入向量维数相同，输入节点与输出层的所有节点通过权值实现全互联。

BP网络一般是有多个隐层的，而自组织映射网络无隐层。