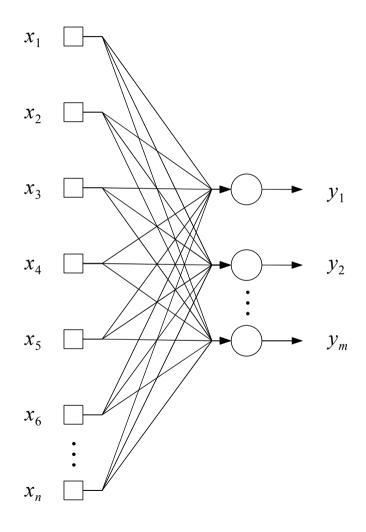
Multilayer-Perzeptrons (MLPs) und Backpropagation

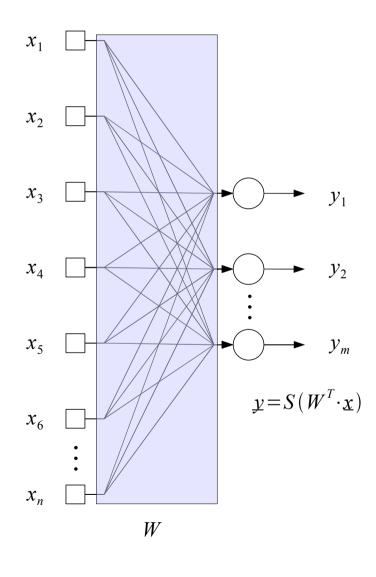


Perzeptron

$$\underline{x} \in \{0,1\}^n \qquad L(\underline{x}) \in \{0,1\}^m \qquad S(z) = \begin{cases} 1, z > 0 \\ 0, z \le 0 \end{cases}$$

Adaline

$$\underline{x} \in \mathbb{R}^n$$
 $L(\underline{x}) \in \mathbb{R}^m$ $S(z)$ beliebig

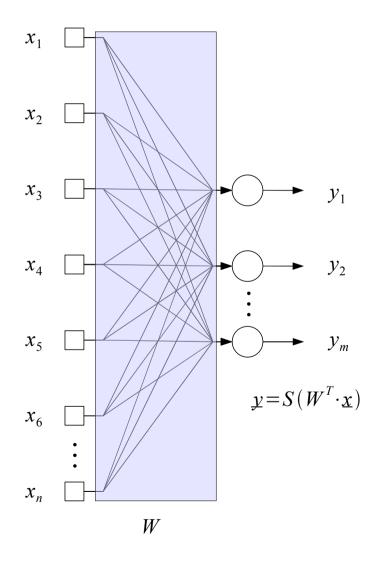


Perzeptron

$$\underline{x} \in \{0,1\}^n$$
 $L(\underline{x}) \in \{0,1\}^m$ $S(z) = \begin{cases} 1, z > 0 \\ 0, z \le 0 \end{cases}$

Adaline

$$\underline{x} \in \mathbb{R}^n$$
 $L(\underline{x}) \in \mathbb{R}^m$ $S(z)$ beliebig



Perzeptron

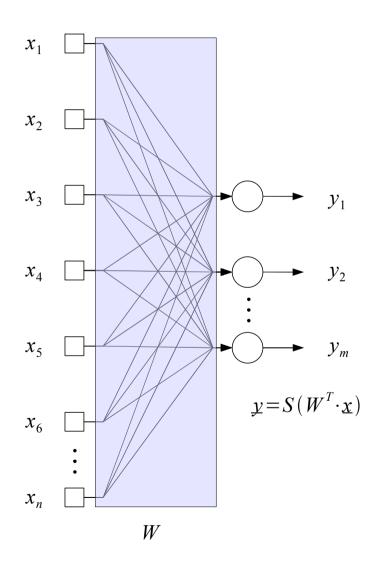
$$\underline{x} \in \{0,1\}^n$$
 $L(\underline{x}) \in \{0,1\}^m$ $S(z) = \begin{cases} 1, z > 0 \\ 0, z \le 0 \end{cases}$

Lernregel: $W \leftarrow W - \gamma \cdot \underline{x} \cdot (\underline{y} - L(\underline{x}))^T$

Adaline

$$\underline{x} \in \mathbb{R}^n$$
 $L(\underline{x}) \in \mathbb{R}^m$ $S(z)$ beliebig

$$\text{Lernregel:} \quad W \leftarrow W - \gamma \cdot \frac{1}{\underline{x}^T \underline{x}} \cdot \underline{x} \cdot (W^T \underline{x} - L(\underline{x}))^T$$



Perzeptron

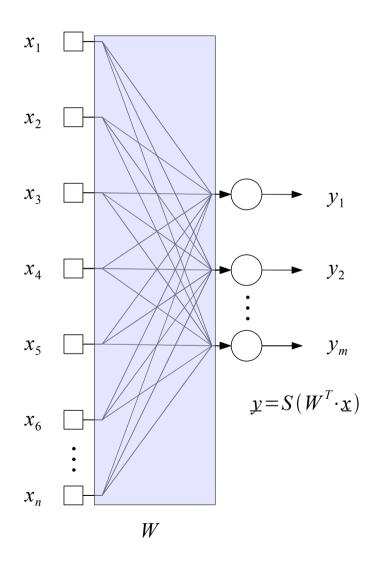
$$\underline{x} \in \{0,1\}^n \qquad L(\underline{x}) \in \{0,1\}^m \qquad S(z) = \begin{cases} 1, z > 0 \\ 0, z \le 0 \end{cases}$$

Lernregel: $W \leftarrow W - \gamma \cdot \underline{x} \cdot \underline{\delta}^T$ $\underline{\delta} := \underline{y} - L(\underline{x})$

Adaline

$$\underline{x} \in \mathbb{R}^n$$
 $L(\underline{x}) \in \mathbb{R}^m$ $S(z)$ beliebig

 $\text{Lernregel:} \quad W \leftarrow W - \gamma \cdot \frac{1}{\underline{x}^T \underline{x}} \cdot \underline{x} \cdot \underline{\delta}^T \qquad \delta := W^T \underline{x} - L(\underline{x})$



Perzeptron

$$\underline{x} \in \{0,1\}^n$$
 $L(\underline{x}) \in \{0,1\}^m$ $S(z) = \begin{cases} 1, z > 0 \\ 0, z \le 0 \end{cases}$

Lernregel: $W \leftarrow W - \gamma \cdot \underline{x} \cdot \underline{\delta}^T$ $\underline{\delta} := \underline{y} - L(\underline{x})$

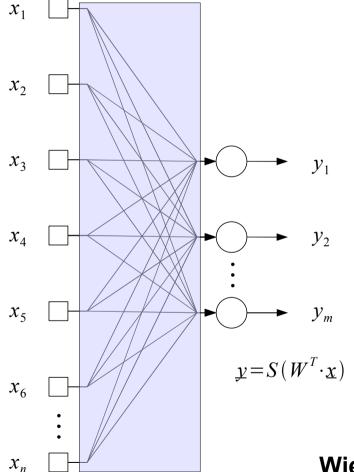
Lernziel: Linear separierbare Mengen

Adaline

$$\underline{x} \in \mathbb{R}^n$$
 $L(\underline{x}) \in \mathbb{R}^m$ $S(z)$ beliebig

 $\text{Lernregel:} \quad W \leftarrow W - \gamma \cdot \frac{1}{\underline{x}^T \underline{x}} \cdot \underline{x} \cdot \underline{\delta}^T \qquad \delta := W^T \underline{x} - L(\underline{x})$

Lernziel: Beliebige Lineare Transformationen (S(z)=z)



W

Perzeptron

$$\underline{x} \in \{0,1\}^n$$
 $L(\underline{x}) \in \{0,1\}^m$ $S(z) = \begin{cases} 1, z > 0 \\ 0, z \le 0 \end{cases}$

Lernregel: $W \leftarrow W - \gamma \cdot \underline{x} \cdot \underline{\delta}^T$ $\underline{\delta} := \underline{y} - L(\underline{x})$

Lernziel: Linear separierbare Mengen

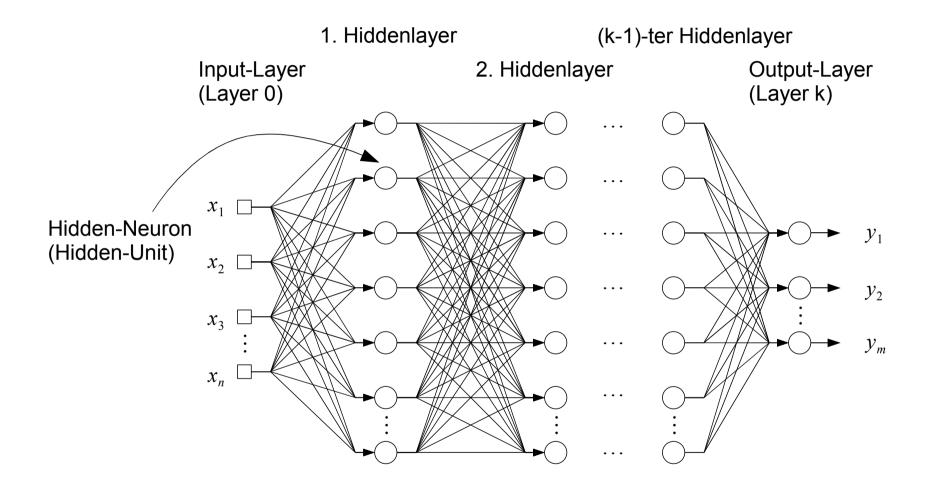
Adaline

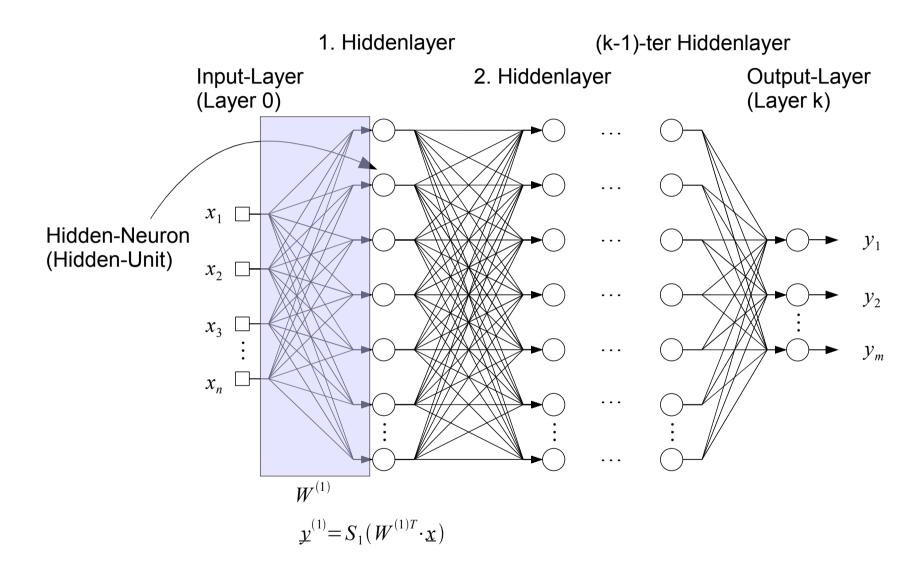
 $\underline{x} \in \mathbb{R}^n$ $L(\underline{x}) \in \mathbb{R}^m$ S(z) beliebig

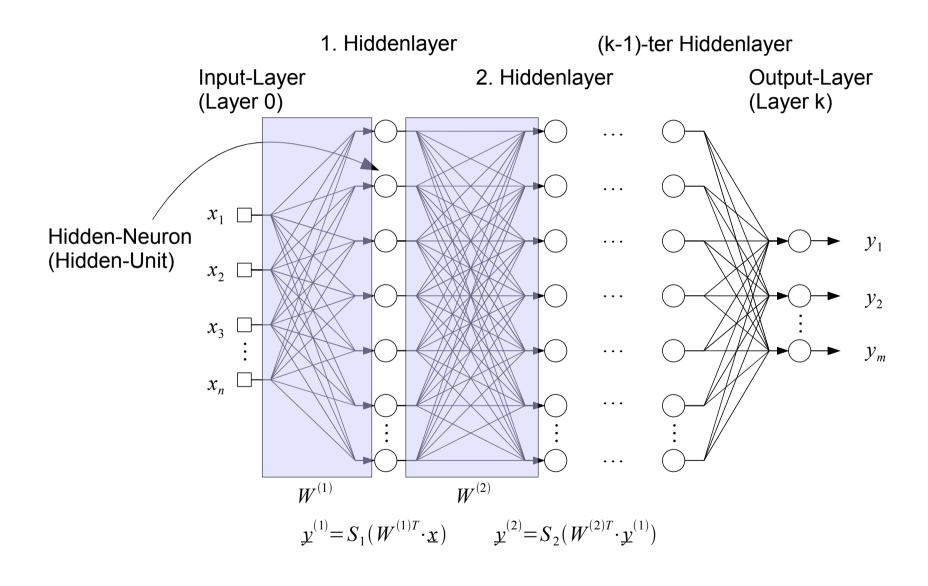
 $\text{Lernregel:} \quad W \leftarrow W - \gamma \cdot \frac{1}{\underline{x}^T \underline{x}} \cdot \underline{x} \cdot \underline{\delta}^T \qquad \delta := W^T \underline{x} - L(\underline{x})$

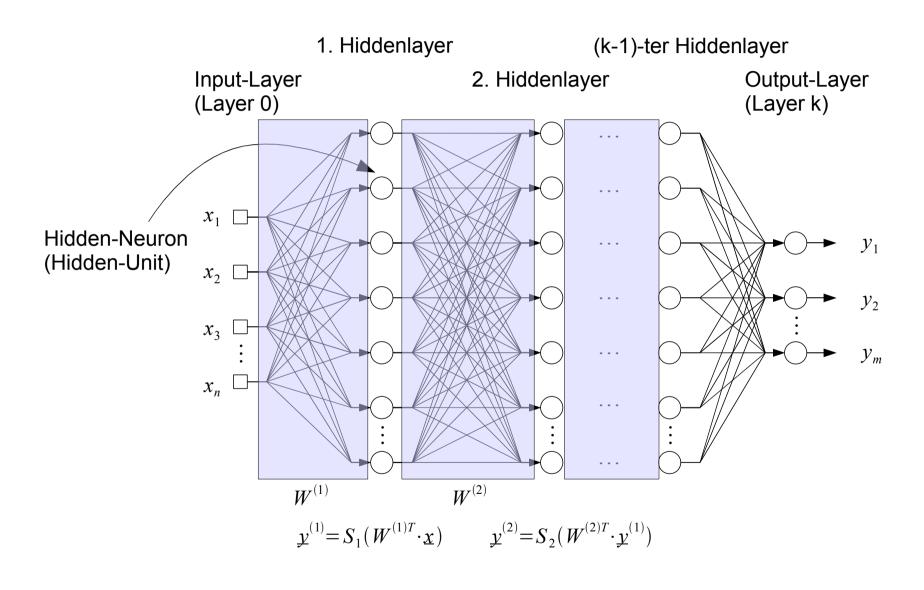
Lernziel: Beliebige Lineare Transformationen (S(z)=z)

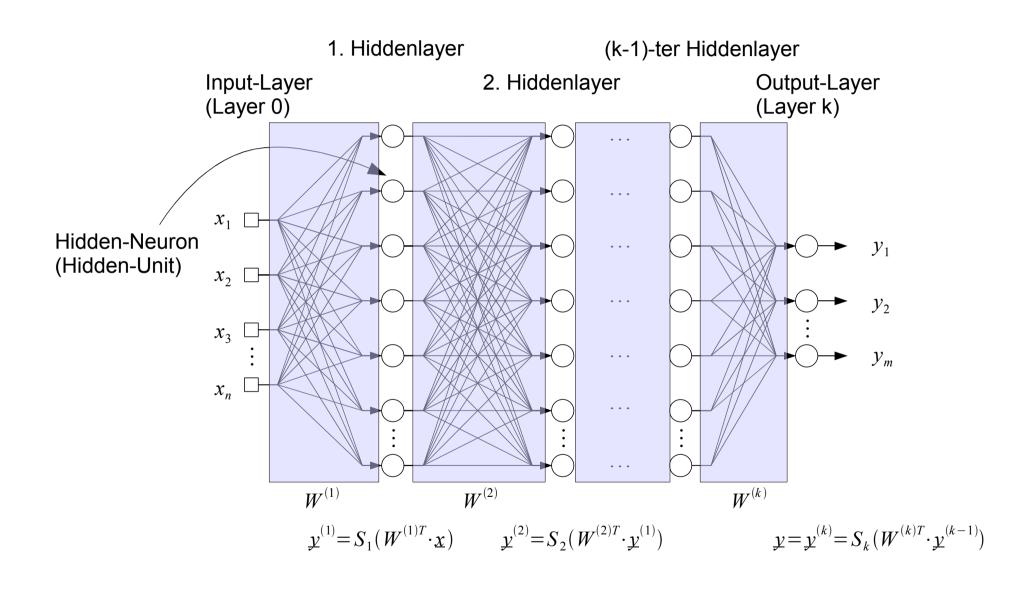
Wie können komplexere Probleme gelöst werden?





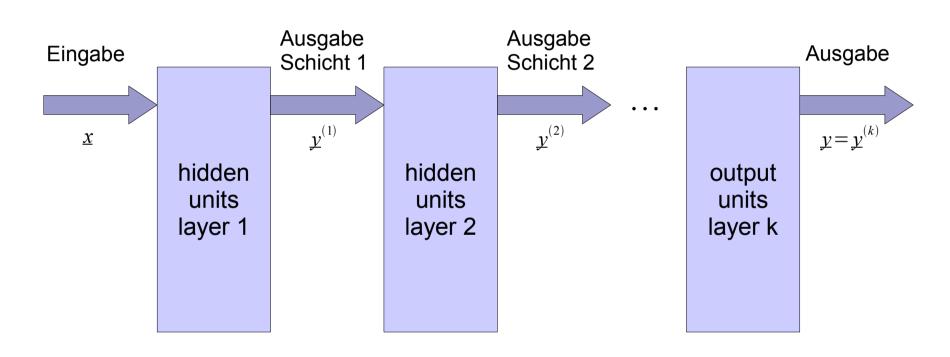






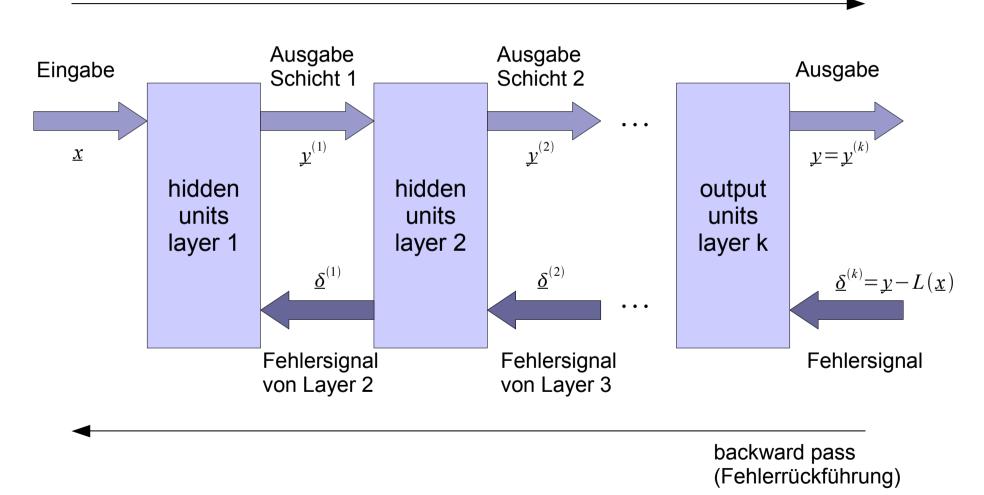
Backpropagation

forward pass (Ausgabe berechnen)

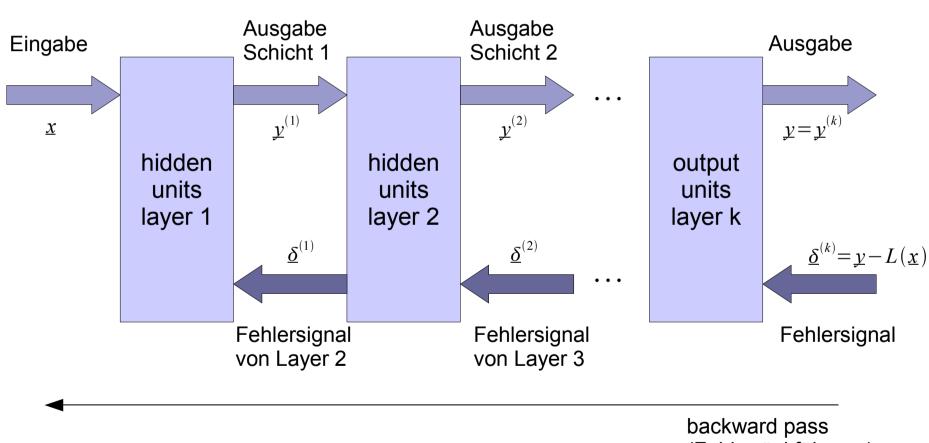


Backpropagation

forward pass (Ausgabe berechnen)



forward pass (Ausgabe berechnen)



Gewichtsanpassung durch: $\underline{w}_{i}^{(j)} \leftarrow \underline{w}_{i}^{(j)} - \gamma \cdot \underline{y}^{(j-1)} \cdot \delta_{i}^{(j)} \cdot S'_{i}(z_{i}^{(j)})$

(Fehlerrückführung)

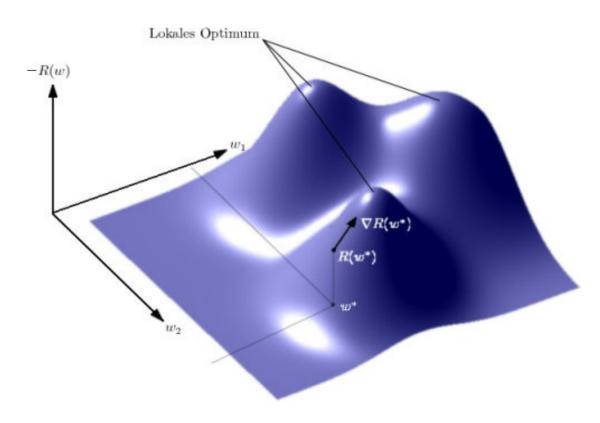
Backpropagation

Interpretation als Gradientenverfahren

Ziel: Minimierung der Fehlerfunktion

$$R(W^{(1)}, W^{(2)}, ..., W^{(k)}) = \left\langle \left\| \underline{\delta}^{(k)} \right\|_{2}^{2} \right\rangle_{\underline{x}}$$

(Erwartetes Längenquadrat des Fehlervektors)



Offline(Batch-) Variante

$$\underline{w}_{i}^{(j)} \leftarrow \underline{w}_{i}^{(j)} - \gamma \cdot \langle \underline{y}^{(j-1)} \cdot \delta_{i}^{(j)} \cdot S'_{j}(z_{i}^{(j)}) \rangle_{\underline{x}}$$

Online-Variante

$$\underline{w}_{i}^{(j)} \leftarrow \underline{w}_{i}^{(j)} - \gamma \cdot \underline{y}^{(j-1)} \cdot \delta_{i}^{(j)} \cdot S'_{i}(z_{i}^{(j)})$$

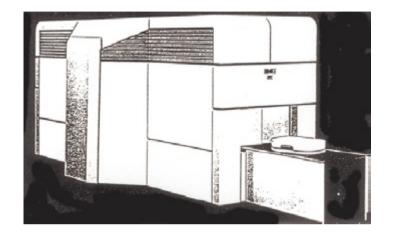
Backpropagation, Anwendungen

Snoope (System for Nuclear Online Observation of Potential Explosives, 1989)

Entdeckung von Plastiksprengstoff im Fluggepäck

Eingabe: Gepäckstück

Ausgabe: Diagnose "gefährlich" oder "ungefährlich"



Training und Test eines Backpropagation Netzwerks mit Gepäckstücken

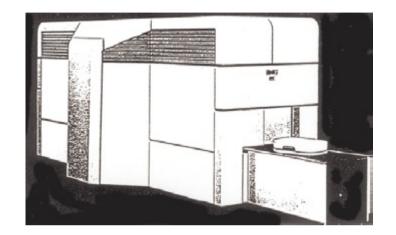
Backpropagation, Anwendungen

Snoope (System for Nuclear Online Observation of Potential Explosives, 1989)

Entdeckung von Plastiksprengstoff im Fluggepäck

Eingabe: Gepäckstück

Ausgabe: Diagnose "gefährlich" oder "ungefährlich"



Training und Test eines Backpropagation Netzwerks mit Gepäckstücken

Nettalk (Sejnowsky, Rosenberg, 1986)

Umwandlung von Text in Sprache

16 CPU-Stunden Backpropagation-Training für 98% Genauigkeit

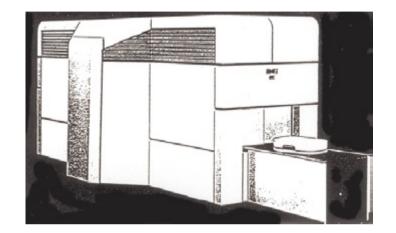
Backpropagation, Anwendungen

Snoope (System for Nuclear Online Observation of Potential Explosives, 1989)

Entdeckung von Plastiksprengstoff im Fluggepäck

Eingabe: Gepäckstück

Ausgabe: Diagnose "gefährlich" oder "ungefährlich"



Training und Test eines Backpropagation Netzwerks mit Gepäckstücken

Nettalk (Sejnowsky, Rosenberg, 1986)

Umwandlung von Text in Sprache

16 CPU-Stunden Backpropagation-Training für 98% Genauigkeit

Älteres System: DECTalk

Ausgabe Text->Sprache der Firma Digital Eq. (DEC)

Aufwand 20 PJ für 95% Genauigkeit

ALVINN (Autonomous Land Vehicle in a Neural Network)

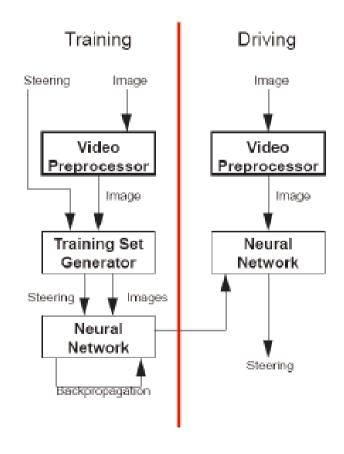
Team: Carnegie-Mellon University, Pittsburgh USA

Methode: 2-Schicht Backpropagation

Training auf stationärem Supercomputer (100 MFlops) mit Aufzeichnungen von 1200 simulierten Straßenbildern (40x präsentiert)

Resultat: Automatisches Fahren auf Uni-Gelände mit ca. 5 km/h, ausgelegt bis max. ca. 100 km/h





Multilayer-Perzeptrons

Was können Multilayer-Perzeptrons?

Folgendes ist bekannt:

Jede boolesche Funktion kann <u>exakt</u> durch ein Multilayer-Perzeptron mit 1 Hiddenlayer dargestellt werden.

- Jede boolesche Funktion kann <u>exakt</u> durch ein Multilayer-Perzeptron mit 1 Hiddenlayer dargestellt werden.
- Jede beschränkte kontinuierliche Funktion kann beliebig genau durch ein MLP mit 1 Hiddenlayer und linearer Ausgabefunktionen im Ausgabelayer approximiert werden.

- Jede boolesche Funktion kann <u>exakt</u> durch ein Multilayer-Perzeptron mit 1 Hiddenlayer dargestellt werden.
- Jede beschränkte kontinuierliche Funktion kann beliebig genau durch ein MLP mit 1 Hiddenlayer und linearer Ausgabefunktionen im Ausgabelayer approximiert werden.
- Jede <u>beliebige</u> Funktion kann beliebig genau durch ein MLP mit 2 Hiddenlayern und linearer Ausgabefunktion im Ausgabelayer approximiert werden.

- Jede boolesche Funktion kann <u>exakt</u> durch ein Multilayer-Perzeptron mit 1 Hiddenlayer dargestellt werden.
- Jede beschränkte kontinuierliche Funktion kann beliebig genau durch ein MLP mit 1 Hiddenlayer und linearer Ausgabefunktionen im Ausgabelayer approximiert werden.
- Jede <u>beliebige</u> Funktion kann beliebig genau durch ein MLP mit 2 Hiddenlayern und linearer Ausgabefunktion im Ausgabelayer approximiert werden.
- Fazit: 1 Hiddenlayer in den meisten Fällen ausreichend