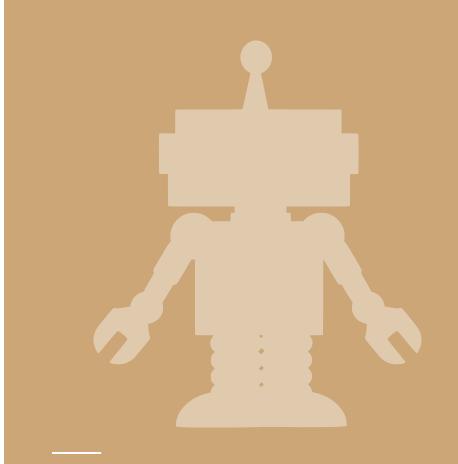
Aprendizado de Máquina 2

Aula 5

Professora: Patrícia Pampanelli

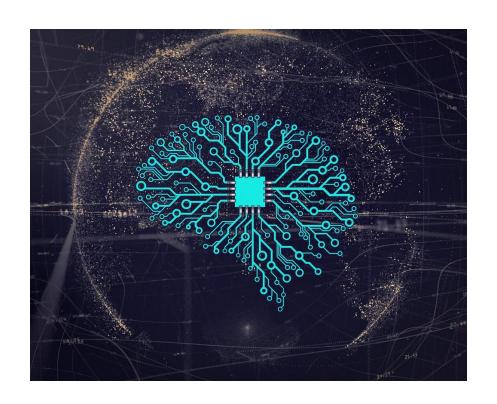
patricia.pampanelli@usp.br



Dúvidas da última aula? Dúvidas sobre o trabalho?

Aula de Hoje

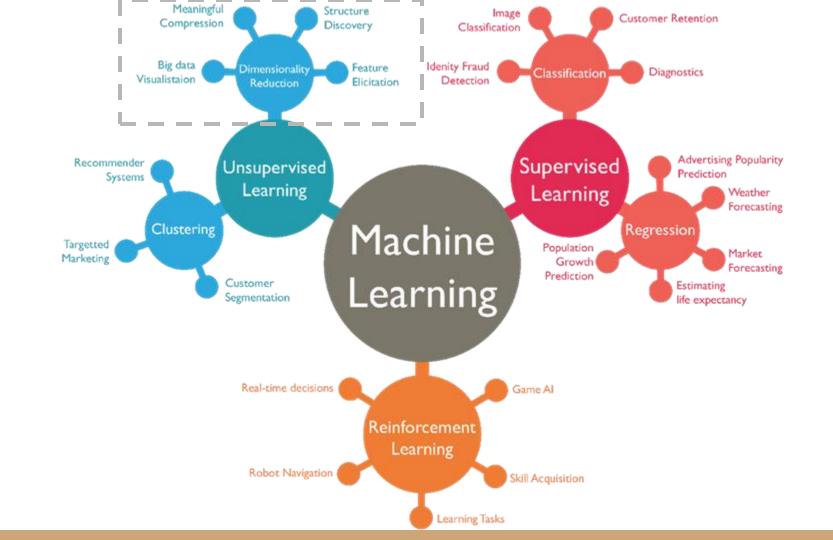
- Self organizing Maps (SOMs)
 - → Visão geral
 - Aprendizado competitivo
 - Modelagem matemática
 - Atualização dos vizinhos nos mapas auto-organizáveis
 - Aplicações



O Curso

- Conceitos de Machine Learning
- Modelos baseados em Árvores de Decisão
- Aprendizado competitivo e mapas auto-organizáveis
- Autoencoders
- Máquina de Boltzmann
- Introdução aos algoritmos genéticos





Redução de dimensionalidade

Redução de Dimensionalidade

- Classe de problemas em Machine Learning que focam em buscar representações de alguma informação utilizando um número de variáveis menor
- Por que utilizamos estas técnicas?
 - São ferramentas importantes em Machine Learning
 - Usada para visualização de dados que estão em dimensões maiores
 - Para simplificar dados que estão em dimensões muito altas. Um fenômeno chamado maldição da dimensionalidade.



Redução de Dimensionalidade

- Existem várias abordagens para realizar esta tarefa. Algumas delas vocês já conhecem, outras ainda não:
 - Principal component analysis (PCA)
 - o t-SNE
 - UMAP
 - Self-organizing Maps



Visão geral

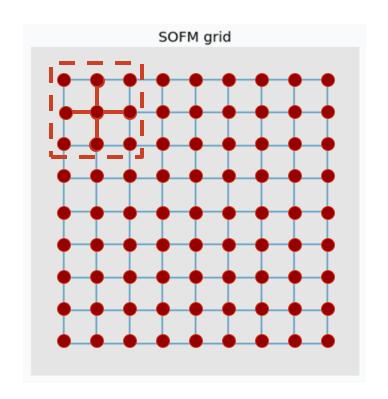
- O algoritmo de aprendizado que vamos estudar é chamado de Mapa Auto-organizado de Kohonen (Self-organizing Maps -SOM)
- Este algoritmo foi proposto pelo finlandês Teuvo Kohonen no início dos anos 80



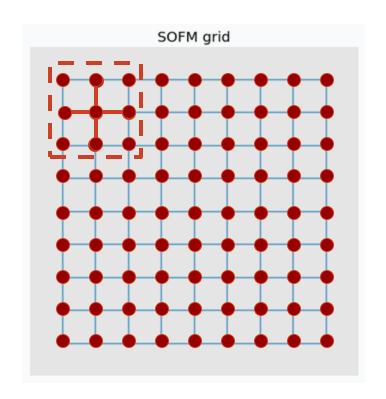
- Self organizing maps são um exemplo de redes com forma de aprendizado diferente das redes neurais tradicionais
- Cada neurônio tipicamente está conectado a poucos neurônios vizinhos
- Os neurônios vizinhos são chamados de vizinhos próximos
- Existem diversas formas de organizar essas conexões
- Existem SOM 3D, mas as mais comuns são 2D
- Essa organização é conhecida como Grid



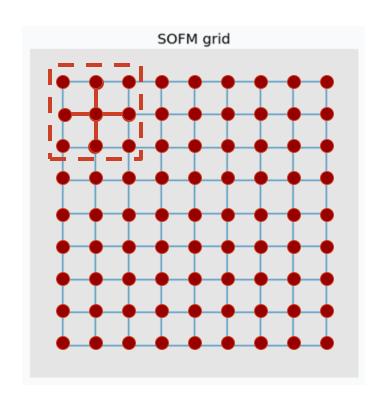
- Existem SOM 3D, mas as mais comuns são 2D
- Essa organização é conhecida como Grid



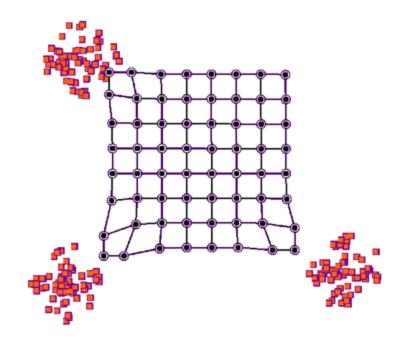
- Existem SOM 3D, mas as mais comuns são 2D
- Essa organização é conhecida como Grid



- As conexões destes neurônios são fixas
- Elas não são criadas ou destruídas durante o treinamento
- Durante o treinamento a posição dos neurônios são os únicos elementos que serão modificados
- Em outras palavras, estes são os pesos que serão ajustados



 Exemplo gráfico de um mapa auto-organizável durante o processo de treinamento:



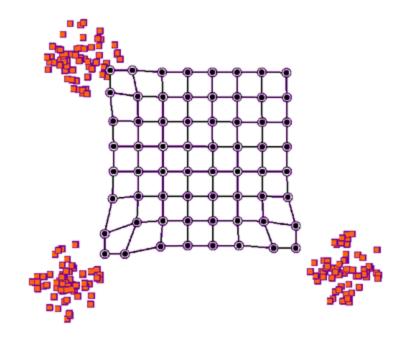
- Os métodos Ensemble e as Árvores de Decisão utilizam métodos de aprendizado supervisionado.
- Os mapas auto-organizáveis utilizam uma abordagem diferente, chamada de de Aprendizado Competitivo



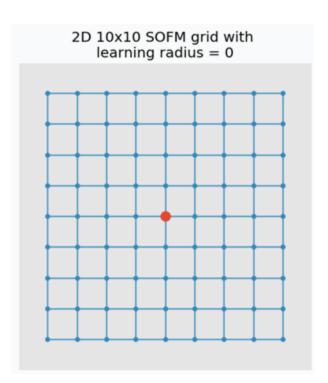
- As redes que vocês viram em redes neurais elas possuem muitas saídas
- No aprendizado competitivo somente uma unidade de saída pode estar ativa a cada momento



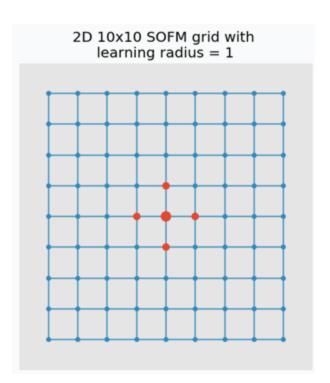
 Os pesos que são ajustados durante o processo de treinamento destas redes são as posições dos neurônios e os seus vizinhos.



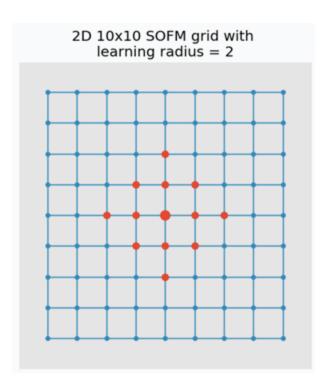
 Veja um exemplo de <u>vizinhança</u> com raio 0:



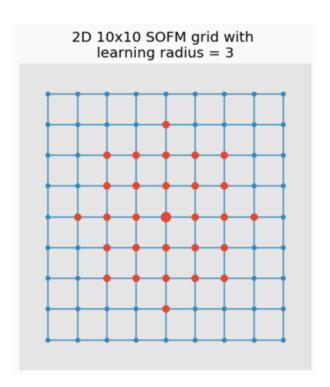
• Agora a **vizinhança com raio 1**:



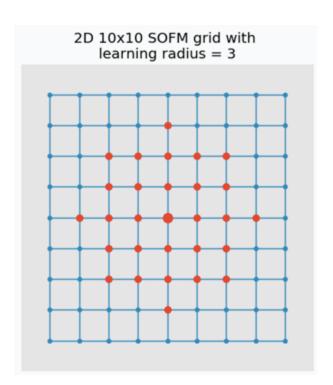
• Agora a **vizinhança com raio 2**:



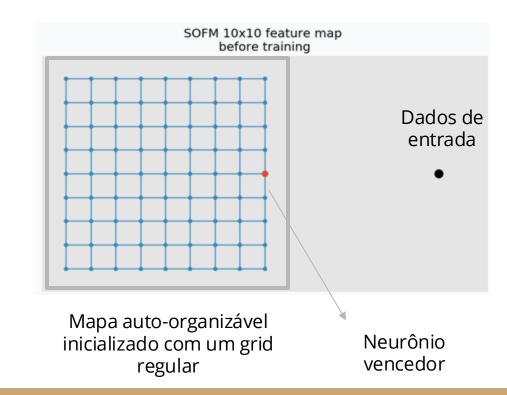
• Agora a **vizinhança com raio 3**:



- O aprendizado competitivo irá implementar um conjunto de regras que levarão em consideração apenas as informações locais
- Em outras palavras, as mudanças nos pesos sinápticos para um dado neurônio terão consequência apenas neste neurônio e em sua vizinhança

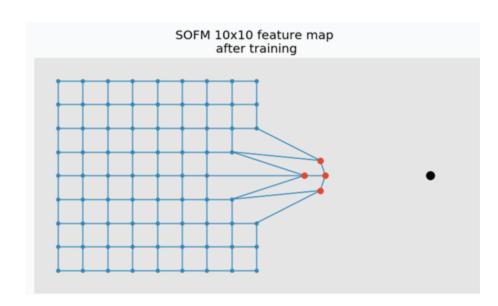


 Antes de avançarmos no conteúdo, vamos verificar este efeito visualmente...

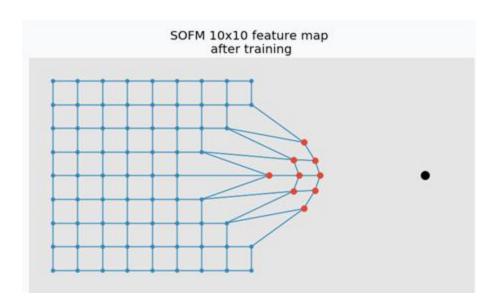




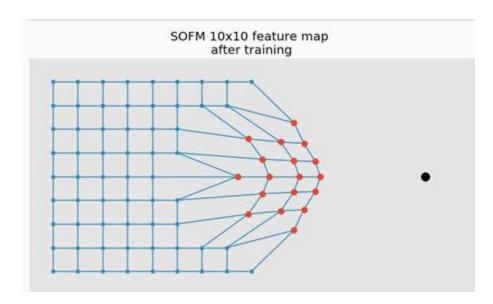


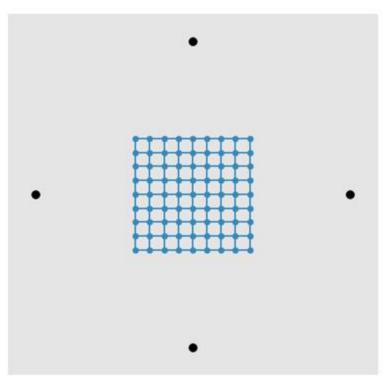


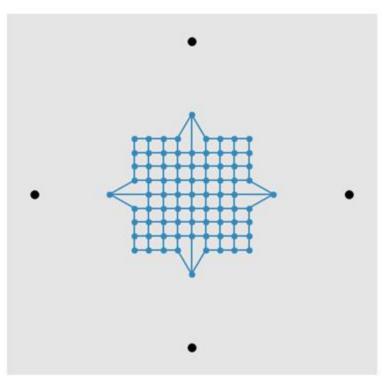


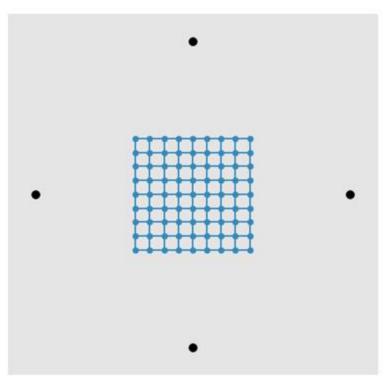


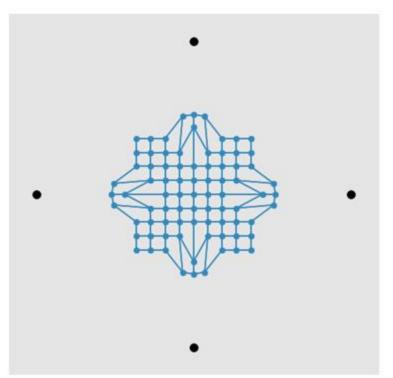






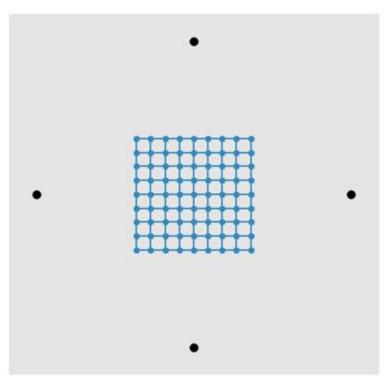






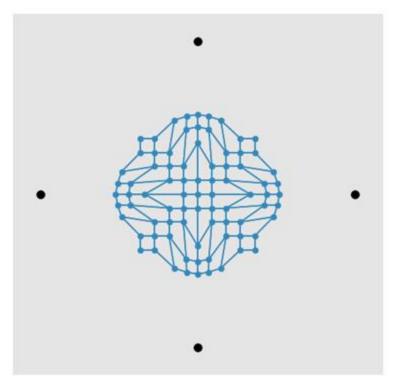
Aprendizado Competitivo

• Para um conjunto de dados de entrada diferente:



Aprendizado Competitivo

• Para um conjunto de dados de entrada diferente:



Aprendizado Competitivo

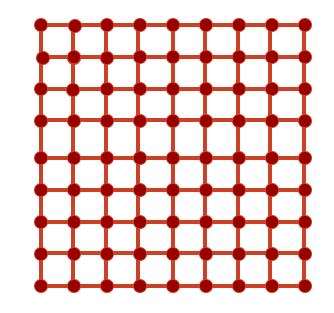
 Vamos verificar como funciona a modelagem matemática e as etapas do aprendizado competitivo...



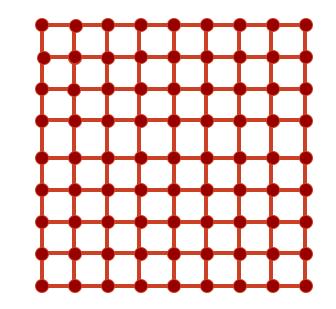
Modelo matemático do aprendizado

competitivo

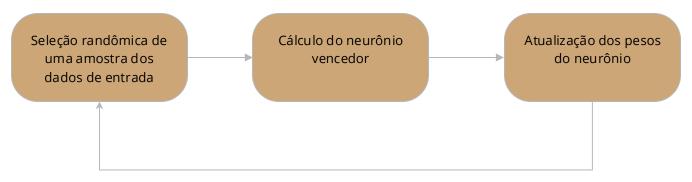
- Antes de apresentarmos o modelos matemático a partir do qual a rede é treinada, vamos entender alguns conceitos dos dados de entrada
- As esferas em preto são nossos dados de entrada
- O grid inicial é formado pelos neurônios em vermelho e suas conexões



- As conexões entre os neurônios é fixa
- Os pesos que serão ajustados durante o treinamento são as posições de cada neurônio no espaço

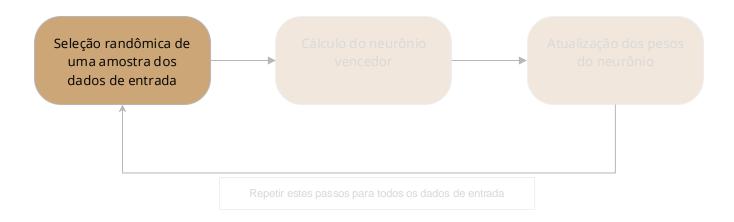


• Este modelo segue alguns passos principais:



Repetir estes passos para todos os dados de entrada

 Este modelo segue alguns passos principais:

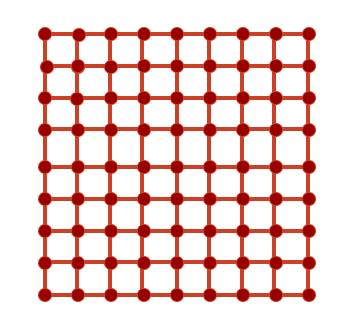


Os dados de entrada são vetores
 N dimensionais com
 coordenadas:

$$egin{aligned} x_1 &= (a_1,b_1,c_1) \ x_2 &= (a_2,b_2,c_2) \ x_3 &= (a_3,b_3,c_3) \end{aligned} egin{aligned} lacksymbol{\circ} & \mathcal{X} \end{aligned}$$

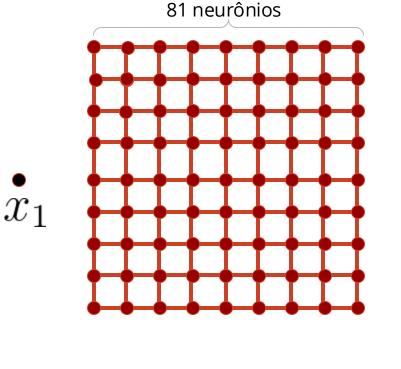
 Neste caso ao lado, os dados de entrada estão em 3 dimensões:

$$N=3$$



 \dot{x}_3

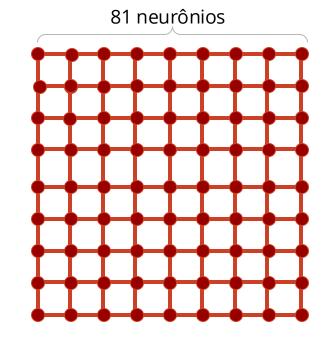
- A rede consiste de M neurônios organizados em uma grade bidimensional
- Nosso caso a grade é formada por 9x9 neurônios (M = 81)



 \dot{x}_3

 Cada neurônio do mapa tem a sua posição no grid em 2D fixa:

$$(1,1)$$
 $(1,2)$ $(1,3)$... $(1,9)$ $(2,1)$ $(2,2)$ $(2,3)$... $(2,9)$ x_1 ... $(9,1)$ $(9,2)$ $(9,3)$... $(9,9)$



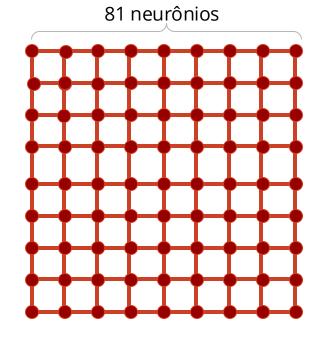
 \dot{x}_3

 x_1

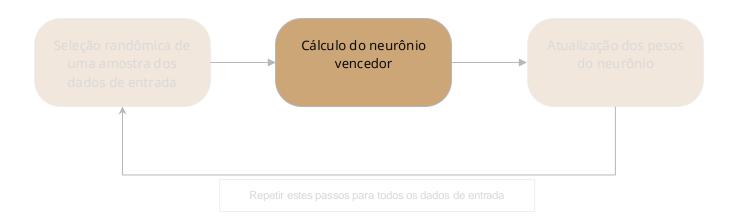
 Além disso, cada neurônio do grid tem seus pesos que estão na mesma dimensão dos dados de entrada:

trada:
$$(w_{(1,1)}, w_{(1,2)}, w_{(1,3)})$$
 $(w_{(2,1)}, w_{(2,2)}, w_{(2,3)})$ $(w_{(3,1)}, w_{(3,2)}, w_{(3,3)})$

 $(w_{(81,1)}, w_{(81,2)}, w_{(81,3)})$



 x_3



Modelo matematico do aprendizado competitivo 81 neurônios

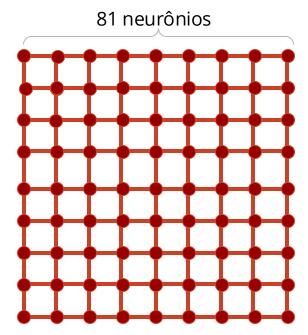
Após selecionarmos a amostra dos dados de entrada, devemos

calcular o nível de ativação:
$$x_1 = \sum_{k=1}^N w_{(i,k)} x_k, \;\; i=1,\dots,M$$

 x_3

 Após selecionarmos a amostra dos dados de entrada, devemos calcular o vetor de ativação u:

 $u_M = w_{(M,1)}x_1 + w_{(M,2)}x_2 + w_{(M,3)}x_3$



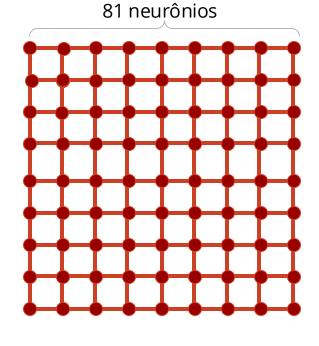
 x_3

 x_1

- Dentre os valores de ativação, aquele neurônio com o maior valor de n será considerado o neurônio vencedor
- Chamamos esse neurônio de:

 i^*

- Somente este neurônio terá um sinal diferente de 0
- Essa abordagem do aprendizado competitivo se chama: winners takes all



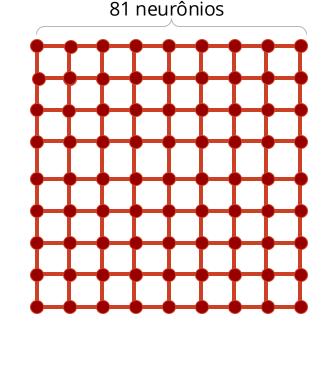
 x_3

 x_1

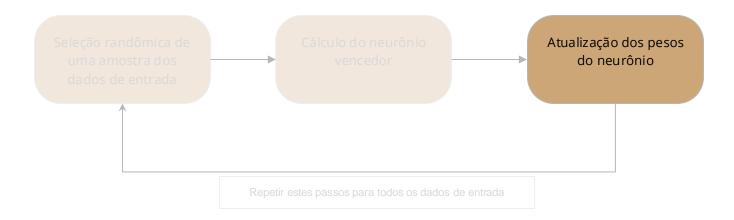
• A resposta é dada por:

$$y = \begin{cases} 1 & para \ i = i^* \\ 0 & para \ i \neq i^* \end{cases}$$

 Este efeito é como se todos os M neurônios do grid competem entre si para determinar quem vai ficar mais ativo em resposta ao padrão x de entrada

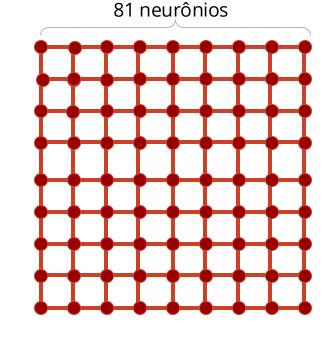


 \dot{x}_3



 x_1

- Após a determinação do neurônio vencedor, os pesos da rede devem ser alterados
- Pela regra do aprendizado competitivo, apenas os pesos do neurônio vencedor são modificados



 \dot{x}_3

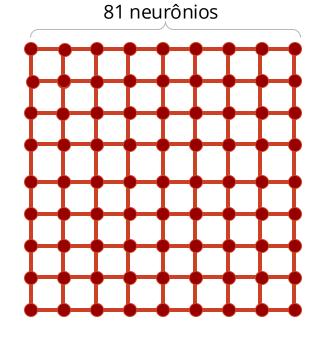
• O vetor de pesos do neurônio vencedor é dado por:

$$w_{i^*} = (w_{(i^*,1)}, w_{(i^*,2)}, w_{(i^*,3)})$$

 A regra do aprendizado competitivo implica em:

$$w_{i^*}(n+1) = w_{i^*}(n) + \eta (x(n) - w_{i^*}(n))$$

- Onde η representa o *learning rate* e pode variar entre 0 e 1
- n representa a iteração atual



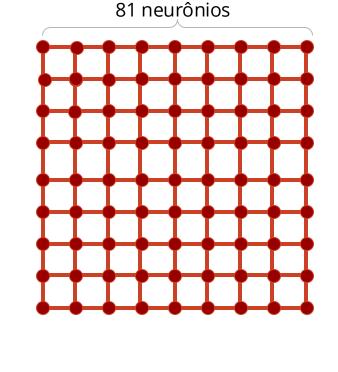
 \dot{x}_3

$$x_2$$

 x_1

 Para todos os demais neurônios da rede, temos:

$$w_i(n+1) = w_i(n) \ para \ i \neq i^*$$



 $\overset{\bullet}{x}_3$

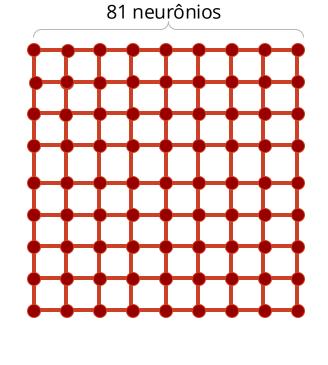
 x_1

 Podemos analisar estas operações vetorialmente para a ativação de um neurônio i com o produto interno:

$$U_i = W_i.X$$

 Sabemos que este produto pode ser escrito como:

$$U_i = |W_i| |X| \cos\theta$$

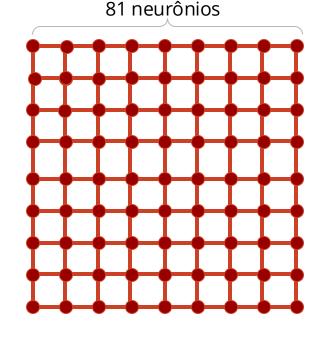


 \dot{x}_3

 x_1

 Para evitar a normalização dos dados de entrada, nós utilizamos a distância euclidiana para avaliar o neurônio vencedor:

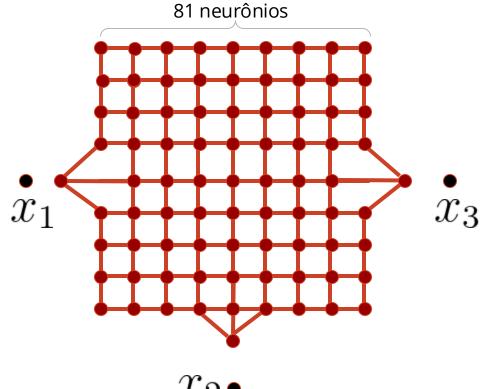
$$||X - W_i|| = \sqrt{\sum_{k=1}^{N} (x_k - w_{ik})^2}$$



 \dot{x}_3



- Na prática significa que vamos mover o neurônio vencedor um pouco na direção do dado de entrada.
- Essa atualização pode levar em consideração a vizinhança, como vimos nas seções anteriores
- Essa abordagem é chamada de aprendizado vazado



 $x_2 ullet$

Problemas com o aprendizado competitivo

- Precisa-se de uma unidade de saída para cada agrupamento. Se a rede neural tem M neurônios ela pode agrupar os P dados em, no máximo, M classes distintas
- Se a unidade responsável por determinado agrupamento falhar, todos os padrões do agrupamento ficam sem representação
- Não se pode representar conhecimento hierárquico, com categorias dentro de categorias



Problemas com o aprendizado competitivo

- Unidades que tenham o seu vetor de pesos w(0) longe de qualquer um dos padrões x podem nunca vencer e, portanto, nunca terem seu vetor de pesos modificado
- Chamamos essas unidades de neurônios mortos



Como evitar o surgimento de unidades mortas

- Pode-se inicializar os pesos dos neurônios da rede com amostras dos próprios padrões de entrada
- Pode-se atualizar os pesos dos neurônios perdedores também, mas com coeficientes η menores
- Essa abordagem se chamada aprendizado vazado



Como evitar o surgimento de unidades mortas

- Utilizar um mecanismo de consciência para evitar que um mesmo neurônio ganhe em todas as iterações
- Desta forma, um neurônio que começa a ganhar em muitas ele será penalizado
- Este termo de consciência foi proposto por Grossberg em 1976
- Vamos verificar como funciona este termo de consciência...



Mecanismo de consciência

Termo de Consciência

O termo de consciência é definido da seguinte forma:

$$c_i(n+1) = c_i(n) + \beta \left[y_i(n) - c_i(n) \right]$$

Onde:

$$c_i(0) = 0$$

$$\beta = 0,0001$$



Termo de Consciência

$$c_i(n+1) = c_i(n) + \beta \left[y_i(n) - c_i(n) \right]$$

Quando um neurônio **ganha** em uma iteração **o valor do termo de consciência aumenta**. $y_i(n) = 1$

Quando um neurônio **perde o valor decresce**

$$y_i\left(n\right) = 0$$



Termo de Consciência

$$c_i(n+1) = c_i(n) + \beta \left[y_i(n) - c_i(n) \right]$$

A medida de distância passa a ser calculada como:

$$D(X, W_i) = ||X - W_i|| - b_i = \sqrt{\sum_{k=1}^{N} x_k - w_{ik} - b_i}$$

Onde

$$b_i(n) = \gamma \left(\frac{1}{M} - c_i(n)\right)$$

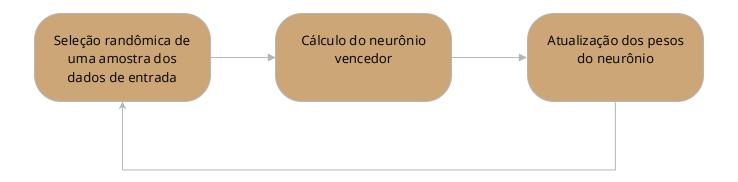
 γ constante maior que 1



Atualização dos vizinhos nos mapas auto-

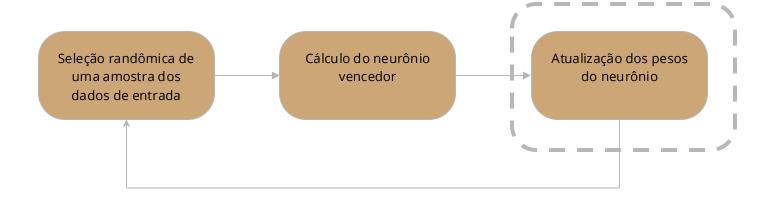
organizáveis

Os mapas auto-organizáveis seguem alguns passos:



Repetir estes passos para todos os dados de entrada

Os mapas auto-organizáveis seguem alguns passos:



Repetir estes passos para todos os dados de entrada

 O vetor de pesos do neurônio vencedor é dado por:

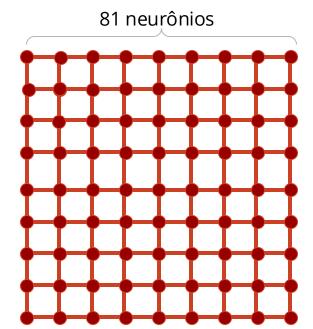
$$w_{i^*}$$

 A regra do aprendizado competitivo implica em:

$$\overset{\bullet}{x}_1$$

$$w_{i^*}(n+1) = w_{i^*}(n) + \eta(x(n) - w_{i^*}(n))$$

• Onde η representa o *learning* rate e pode variar entre 0 e 1







Modelo matematico do aprendizado competitivo

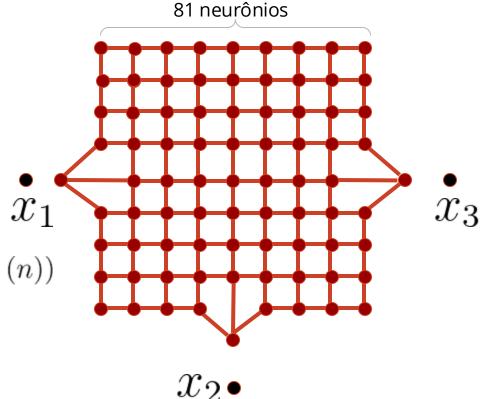
 O vetor de pesos do neurônio vencedor é dado por:

$$w_{i^*}$$

 A regra do aprendizado competitivo implica em:

$$w_{i^*}(n+1) = w_{i^*}(n) + \eta(x(n) - w_{i^*}(n))$$

• Onde η representa o *learning* rate e pode variar entre 0 e 1



Problemas com o aprendizado competitivo

- Unidades que tenham o seu vetor de pesos w(0) longe de qualquer um dos padrões x podem nunca vencer e, portanto, nunca terem seu vetor de pesos modificado
- Chamamos essas unidades de neurônios mortos



Como evitar o surgimento de unidades mortas

- Pode-se inicializar os pesos dos neurônios da rede com amostras dos próprios padrões de entrada
- Pode-se atualizar os pesos dos neurônios perdedores também, mas com coeficientes η menores
- Essa abordagem se chamada aprendizado vazado



- No aprendizado vazado não é só o neurônio vencedor que é atualizado, os seus vizinhos também são atualizados.
- Os vizinhos são atualizados com um fator menor à medida que o neurônio correspondente vai ficando mais distante do neurônio vencedor
- Para isso, modificamos a função de atualização de pesos dos neurônios



 Função de atualização de pesos no aprendizado competitivo:

$$w_{i^*}(n+1) = w_{i^*}(n) + \eta(x(n) - w_{i^*}(n))$$



 Função de atualização de pesos no aprendizado competitivo:

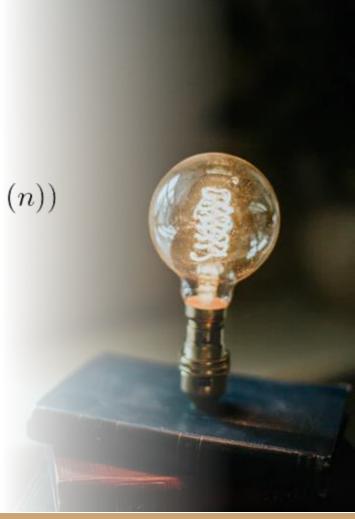
$$w_{i^*}(n+1) = w_{i^*}(n) + \eta(x(n) - w_{i^*}(n))$$

 Função de atualização de pesos no aprendizado vazado:

$$w_{i}(n+1) = w_{i}(n) + \Lambda_{i,i^{*}}(n) \eta(n) (x(n) - w_{i}(n))$$



• Função de vizinhança:
$$w_{i}\left(n+1\right)=w_{i}\left(n\right)+\left(\Lambda_{i,i^{*}}\left(n\right)\right)\eta\left(n\right)\left(x\left(n\right)-w_{i}\left(n\right)\right)$$

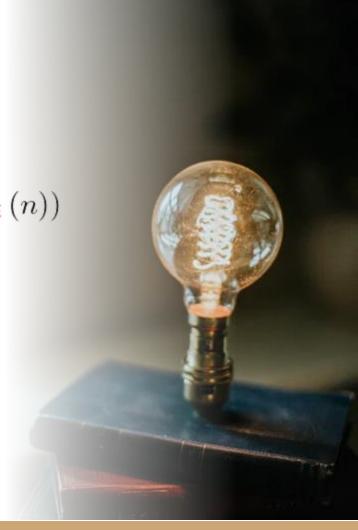


Função de vizinhança:

$$w_{\mathbf{i}}(n+1) = w_{\mathbf{i}}(n) + \left[\underbrace{\Lambda_{\mathbf{i},\mathbf{i}^*}(n)}_{-} \right] \eta(n) (x(n) - w_{\mathbf{i}}(n))$$

O efeito causado pela função de vizinhança é que os neurônios vizinhos são "arrastados" na direção do neurônio vencedor. Quanto mais próximo do neurônio vencedor, maior a força com que o vizinho é "puxado":

$$\Lambda_{i,i^*}(n) = exp\left(-\frac{d_{i,i^*}}{2\sigma^2(n)}\right)$$



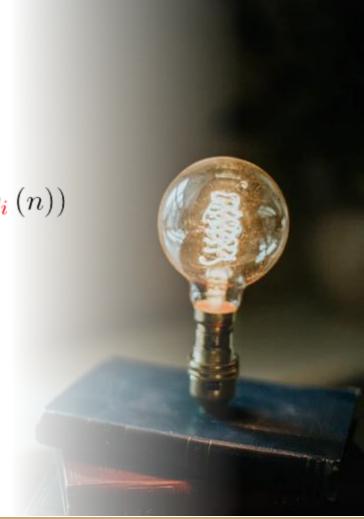
Função de vizinhança:

$$w_{\mathbf{i}}(n+1) = w_{\mathbf{i}}(n) + \left[\underbrace{\Lambda_{\mathbf{i},\mathbf{i}^*}(n)}_{n} \right] \eta(n) (x(n) - w_{\mathbf{i}}(n))$$

$$\Lambda_{i,i^*}(n) = exp\left(-\frac{d_{i,i^*}}{2\sigma^2(n)}\right)$$

Onde d_{i,i^*} é a distância entre neurônio i e o neurônio vencedor. Para o grid bidimensional essa distância é dada pela distância euclidiana:

$$d_{i,i^*} = ||r_i - r_{i^*}||^2$$



 Além disso, costuma-se implementar um decaimento exponencial para o desvio padrão em função do número de iterações:

$$\sigma\left(n\right) = \sigma_0 exp\left(-\frac{n}{\tau_1}\right)$$

Onde tau é uma constante determinada empiricamente. Pode ser implementado um decaimento também na taxa de aprendizado. O objetivo deste decaimento na taxa de aprendizado é fazer com que os ajustes sejam cada vez mais pontuais à medida que o treinamento avança.

$$\eta\left(n\right) = \eta_0 exp\left(-\frac{n}{\tau_2}\right)$$



Uso de vizinhança nos SOM

- A função de vizinhança permite que padrões semelhantes nos dados de entrada sejam representados por neurônios vizinhos na rede neural.
- Regiões do espaço onde haja concentração de padrões (ou amostras) serão representadas por um número maior de neurônios (com mais resolução).

Hiperparâmetros

- A taxa de aprendizado (*learning rate*) normalmente começa com valores próximos de 0,1.
- Ele vai diminuindo gradualmente (em função do número de iterações) até aproximadamente 0,01.
- A constante τ_2 , para este decaimento, deve ser da ordem de 1000.

$$w_{i}(n+1) = w_{i}(n) + \Lambda_{i,i^{*}}(n) \eta(n) (x(n) - w_{i}(n))$$

$$\Lambda_{i,i^{*}}(n) = exp\left(-\frac{d_{i,i^{*}}}{2\sigma^{2}(n)}\right)$$

$$d_{i,i^{*}} = ||r_{i} - r_{i^{*}}||^{2}$$

Hiperparâmetros

 A função de vizinhança inicialmente deve incluir quase todos os neurônios da rede. A cada iteração, a função de vizinhança passa a ter um efeito cada vez mais local em relação ao neurônio vencedor.

organizáveis (SOM)

Resumo do método de mapas auto-

Resumo

Passos do algoritmo:

- 1. Inicialização dos pesos da rede
- 2. Passos do treinamento repetidos até que não haja modificação significativa nos ajustes dos pesos ou que o número máximo de iterações sea atingidos:
 - a. Escolha da amostra de entrada da rede. Escolha uma das amostras pertencentes ao dataset de entrada
 - b. Determinar quem é o neurônio vencedor. Normalmente é utilizada a distância euclidiana entre a amostra selecionada e o peso dos neurônios
 - c. Atualização dos pesos do neurônios vencedor e dos neurônios vizinhos

Resumo da Aula de Hoj

- Visão de mapas auto-organizáveis
- Aprendizado competitivo
- Modelagem matemática do aprendizado competitive
- Atualização dos vizinhos nos mapas auto-organizáveis



Dúvidas?



Obrigada!