

Inteligência Artificial

Redes Neurais Artificiais

Prof. Fabio Augusto Faria

10 semestre 2021



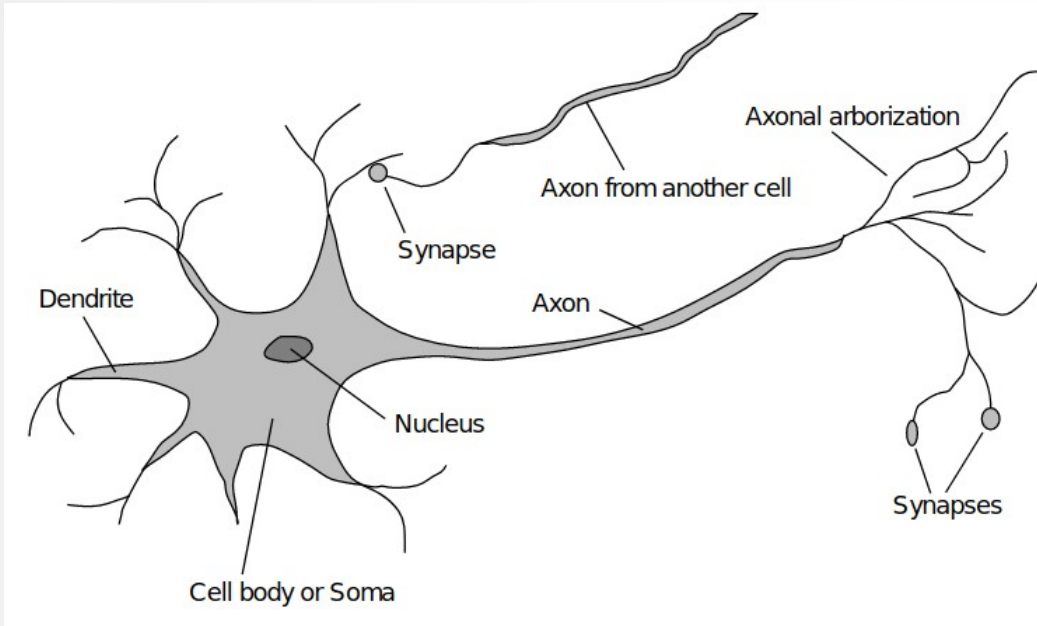
Tópicos

- Redes Neurais Artificiais (RNA)
- Tipos de Redes Neurais Artificiais
- Primeira RNA (Perceptron)
- Redes Neurais Multi-camadas (Multiple Layer Perceptron – MLP)

Histórico

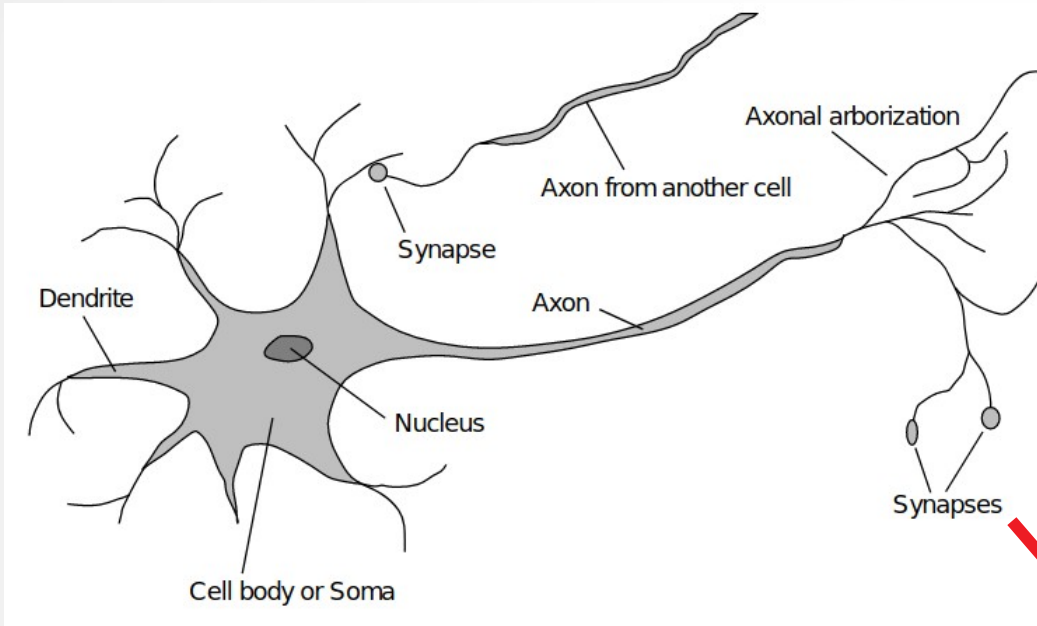
- Modelo computacional criado por Warren McCulloch and Walter Pitts (1943);
- Rosenblatt criou a perceptron (1958);
- Minsky and Papert descobriram as limitações das perceptrons (1969);
- Werbos realizou um treinamento prático das MLP com retro-propagação de erros (1975);
- Rumelhart, Hinton, and Williams mostrou que era possível prever uma próxima palavra de uma sequência de palavras utilizando a representação interna da retro-propagação aprendida (1986);
- ...
- ...
- ...
- Alex Krizhevsky, Ilya Sutskever, and Geoffrey Hinton criam a AlexNet (2012).

Neurônio

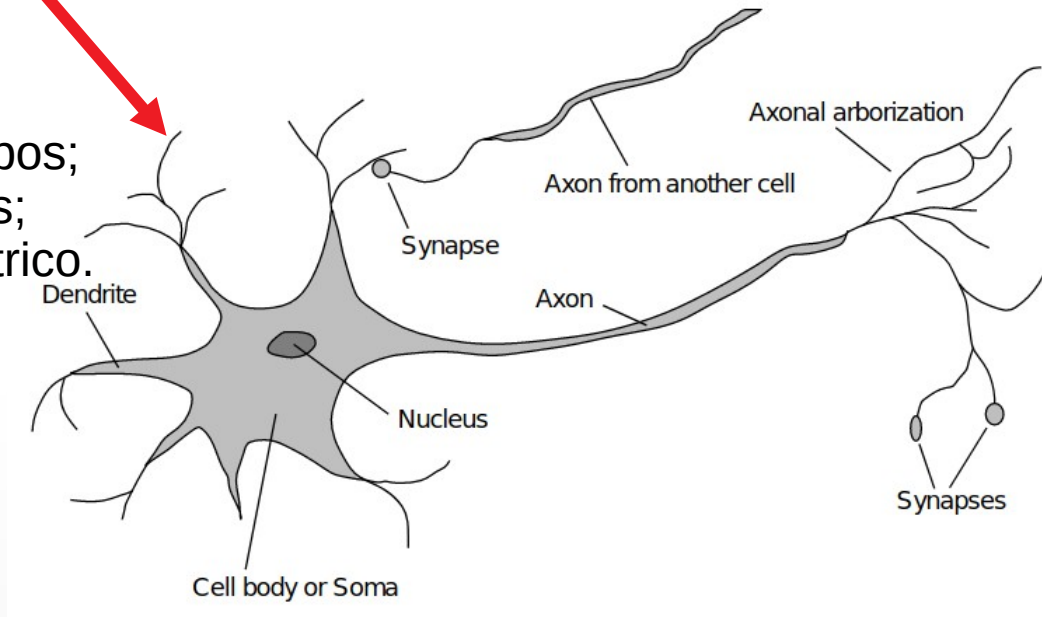


- Cérebro tem 10^{11} neurônios de mais de 20 tipos;
- 10^{14} sinapses com tempo de ciclo de 1–10ms;
- Sinal é um ruído “spike trains” de potencial elétrico.

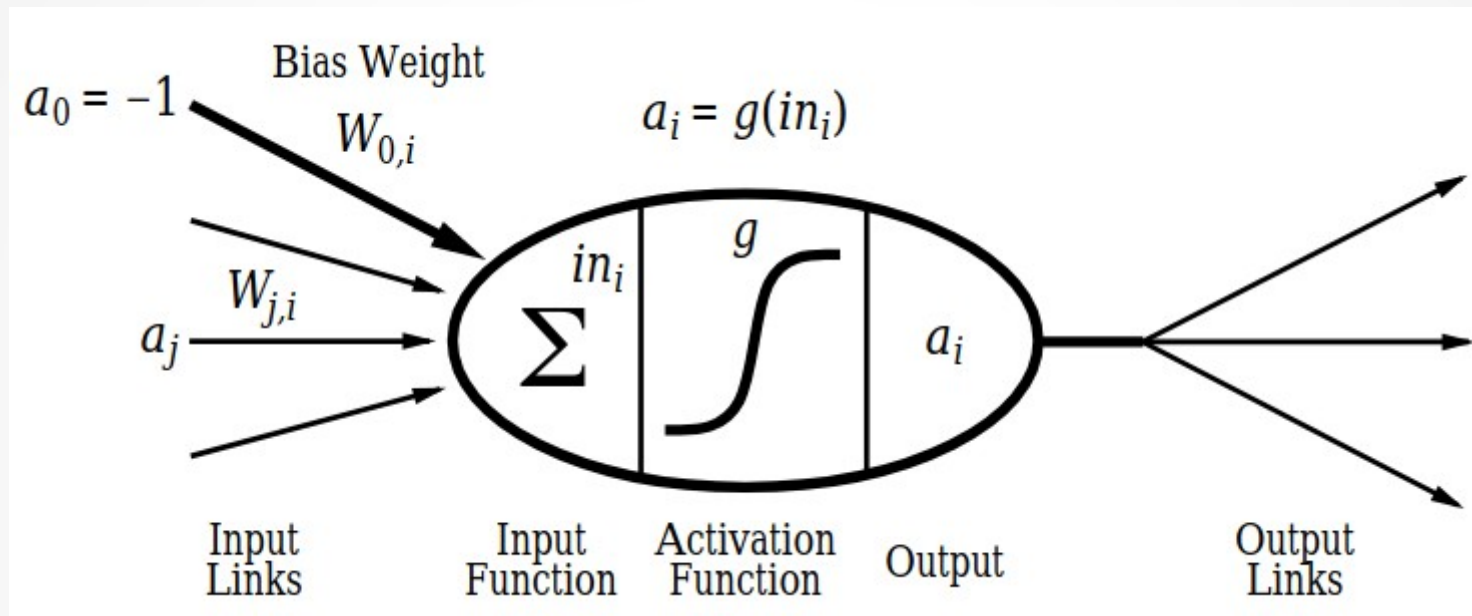
Neurônio



- Cérebro tem 10^{11} neurônios de mais de 20 tipos;
- 10^{14} sinapses com tempo de ciclo de 1–10ms;
- Sinal é um ruído “spike trains” de potencial elétrico.



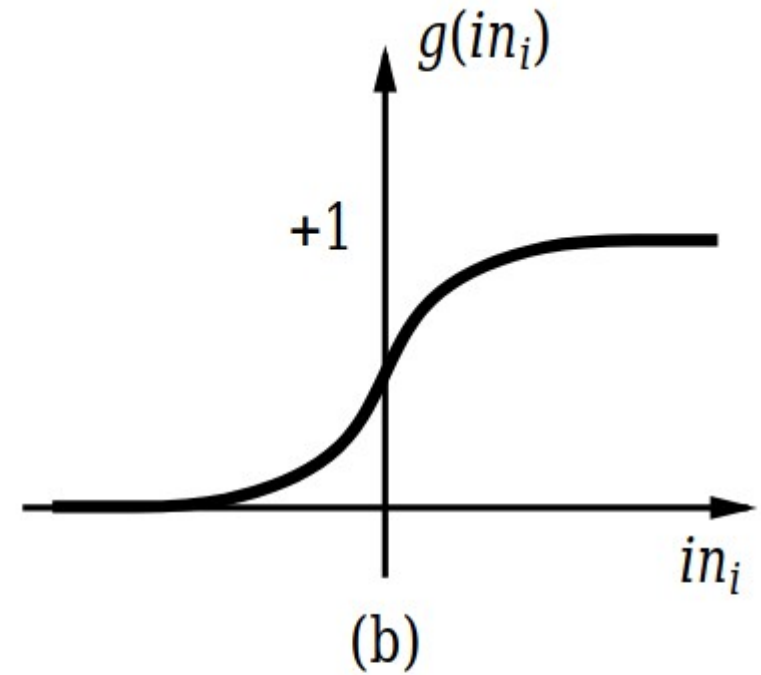
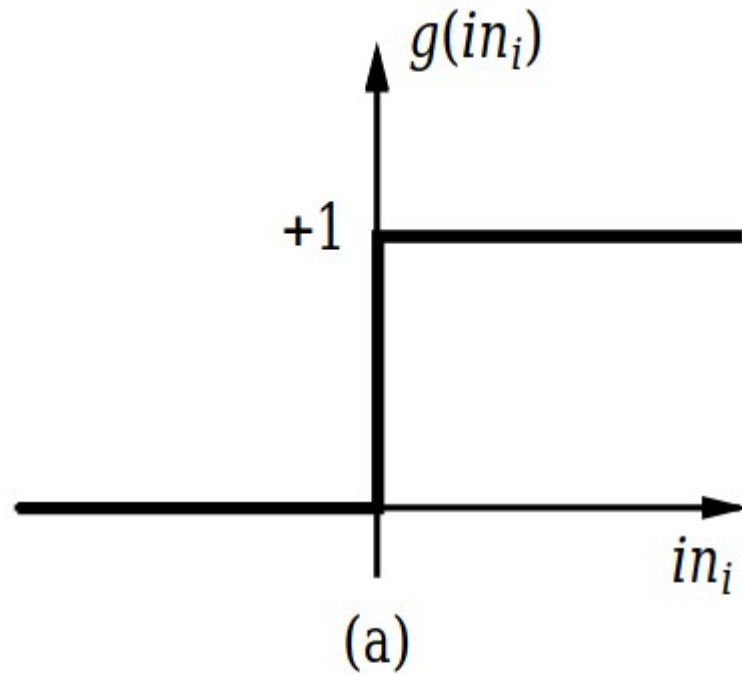
Neurônio Artificial (perceptron)



$$in_j = \sum_{i=0}^n w_{i,j} a_i .$$

$$a_j = g(in_j) = g \left(\sum_{i=0}^n w_{i,j} a_i \right) .$$

Função de Ativação (g)

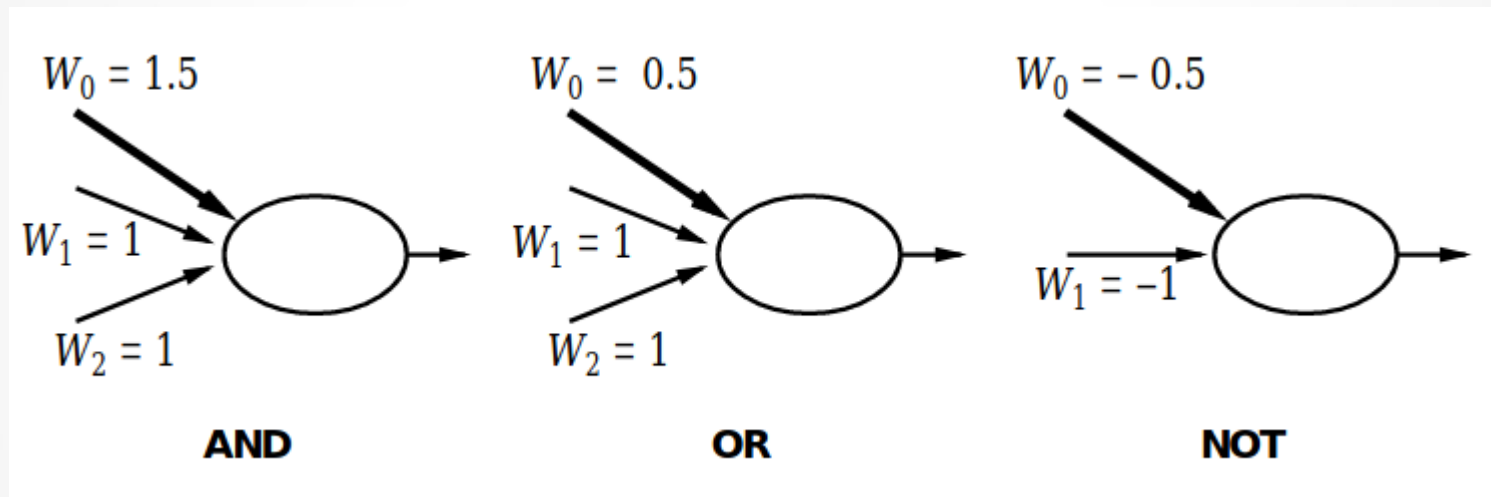


(a) is a **step function** or **threshold function**

(b) is a **sigmoid function** $1/(1 + e^{-x})$

Changing the bias weight $W_{0,i}$ moves the threshold location

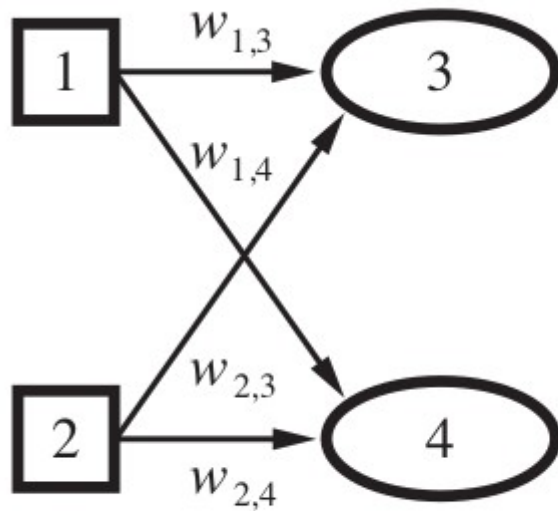
Neurônio (perceptron)



Toda função booleana pode ser implementada com perceptron.

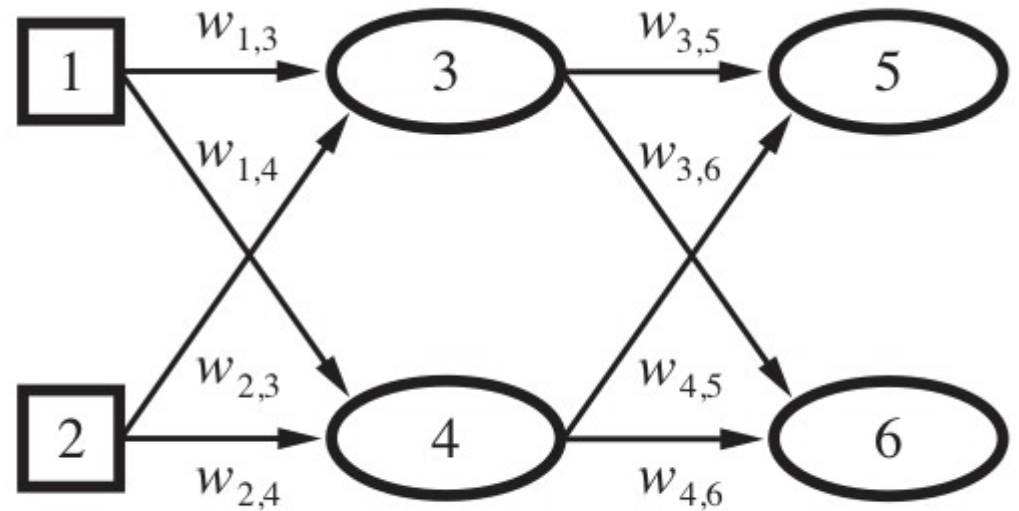
Tipos de Redes Neurais

Redes com alimentação para frente (feed-forward)



(a)

Única Camada

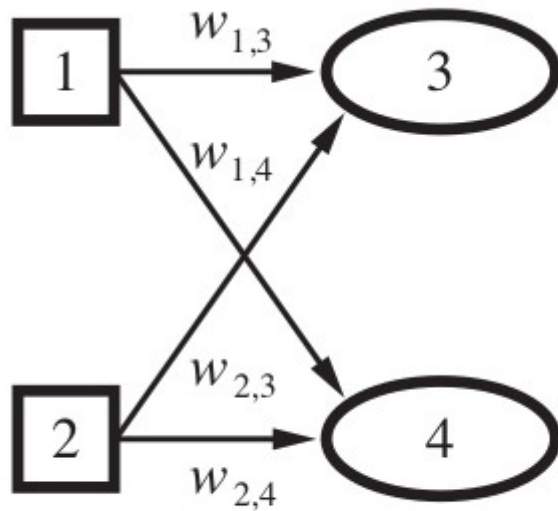


(b)

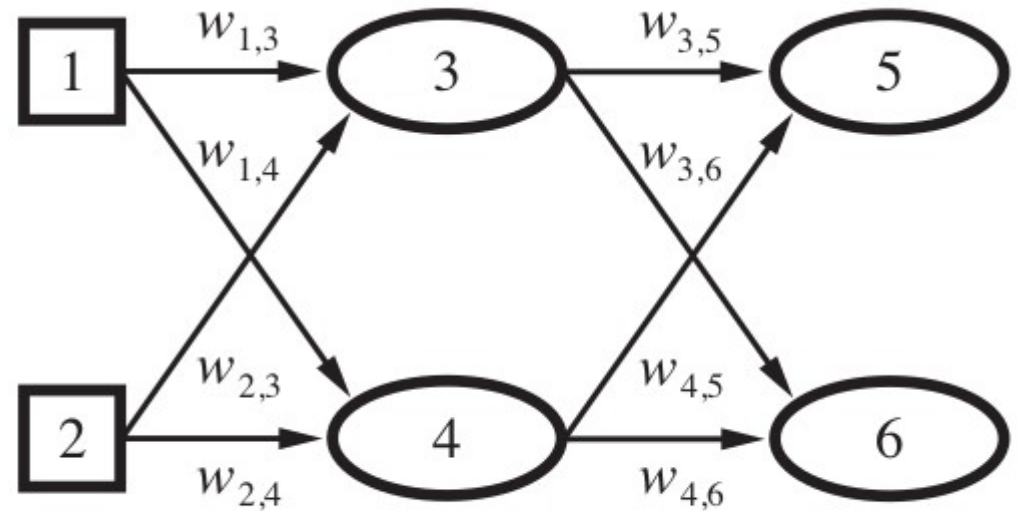
Múltiplas Camadas

Tipos de Redes Neurais

Redes com alimentação para frente (feed-forward)



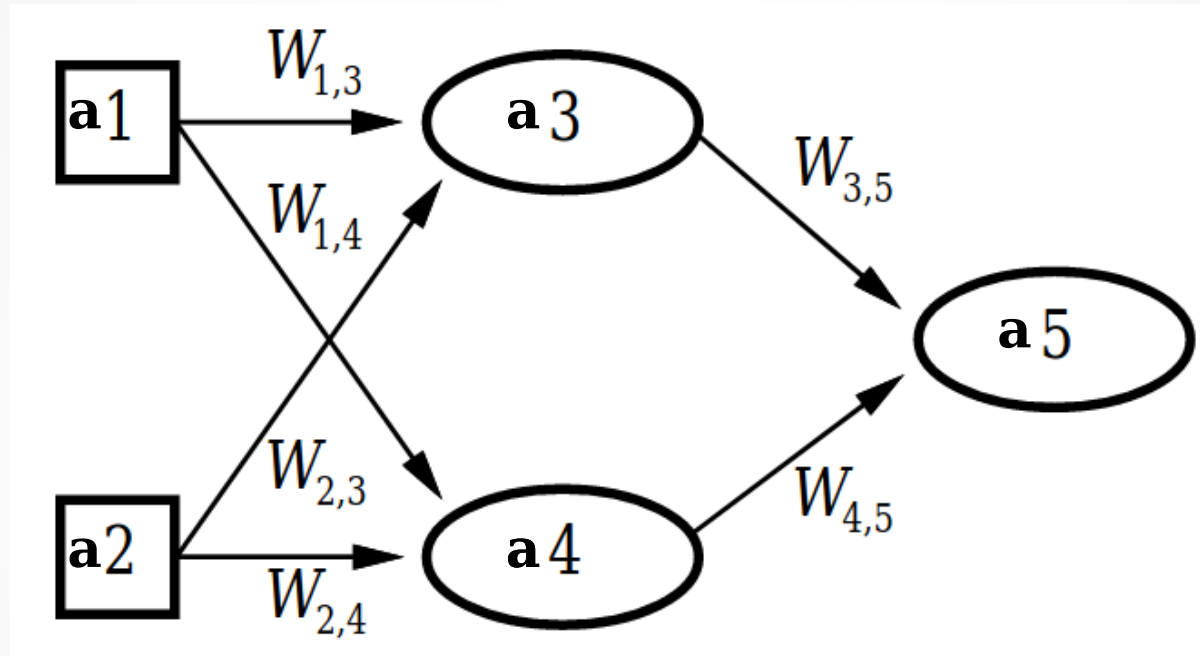
(a)



(b)

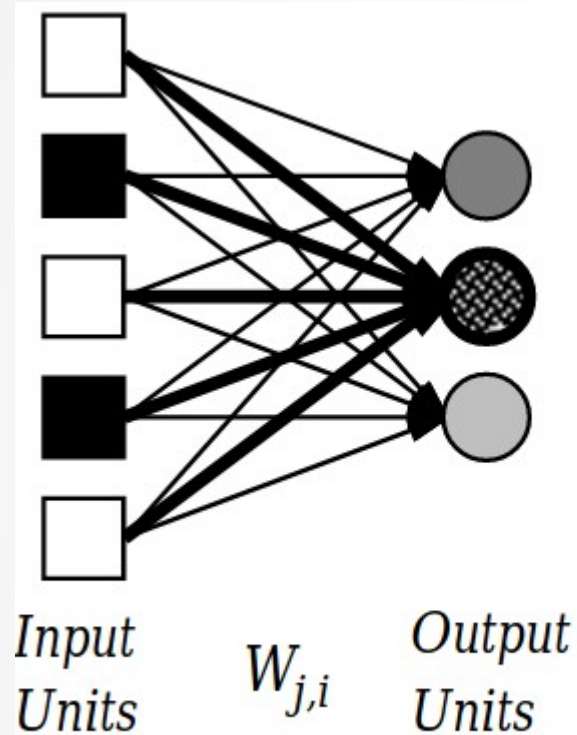
Retropropagação do erro (back-propagation)

Estrutura de Rede

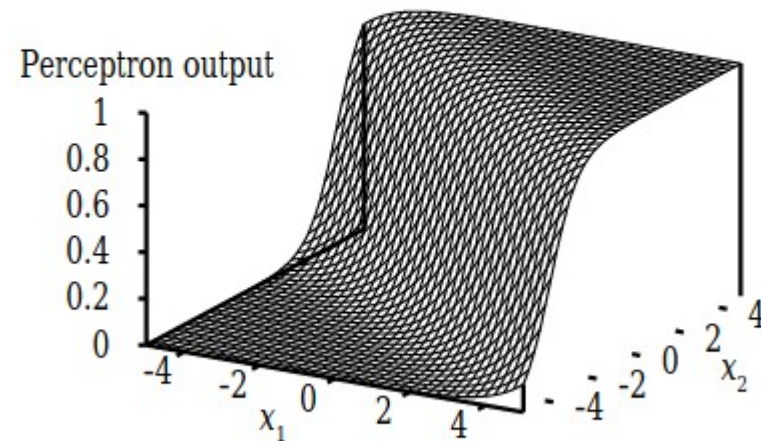


$$\begin{aligned} a_5 &= g(W_{3,5} \cdot a_3 + W_{4,5} \cdot a_4) \\ &= g(W_{3,5} \cdot g(W_{1,3} \cdot a_1 + W_{2,3} \cdot a_2) + W_{4,5} \cdot g(W_{1,4} \cdot a_1 + W_{2,4} \cdot a_2)) \end{aligned}$$

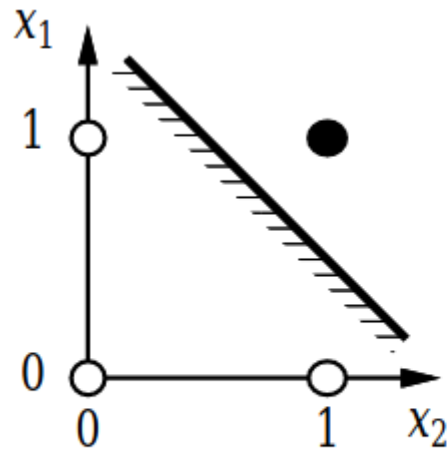
Rede Única Camada (Perceptron)



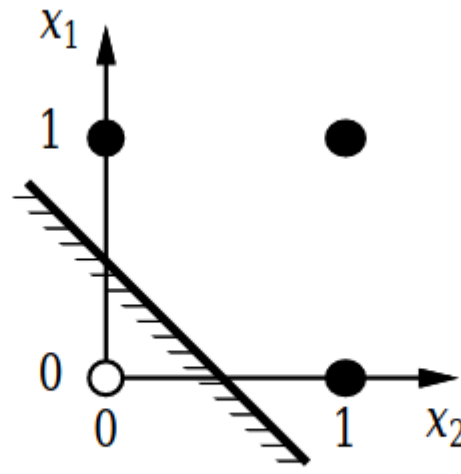
Função Sigmóide



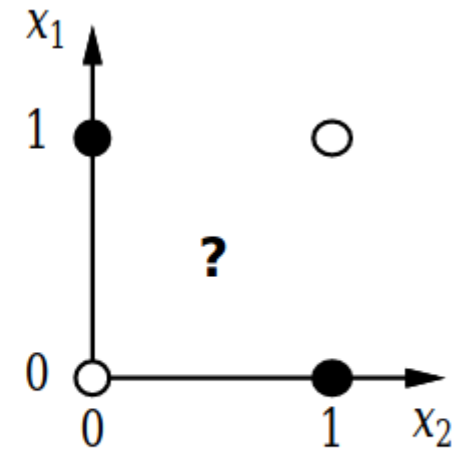
Rede Única Camada (Perceptron)



(a) x_1 **and** x_2



(b) x_1 **or** x_2



(c) x_1 **xor** x_2

- Problema linearmente separável?
- E os NÃO linearmente separável?

Aprendizagem em Perceptron

Ajuste dos pesos no **conjunto de treinamento**

Erro Quadrado para um exemplo de entrada x e saída y é:

$$E = \frac{1}{2} Err^2 \equiv \frac{1}{2} (y - h_{\mathbf{W}}(\mathbf{x}))^2 ,$$

Busca por otimização dos pesos por gradiente decendente:

$$\begin{aligned} \frac{\partial E}{\partial W_j} &= Err \times \frac{\partial Err}{\partial W_j} = Err \times \frac{\partial}{\partial W_j} (y - g(\sum_{j=0}^n W_j x_j)) \\ &= -Err \times g'(in) \times x_j \end{aligned}$$

Regra de atualização de peso:

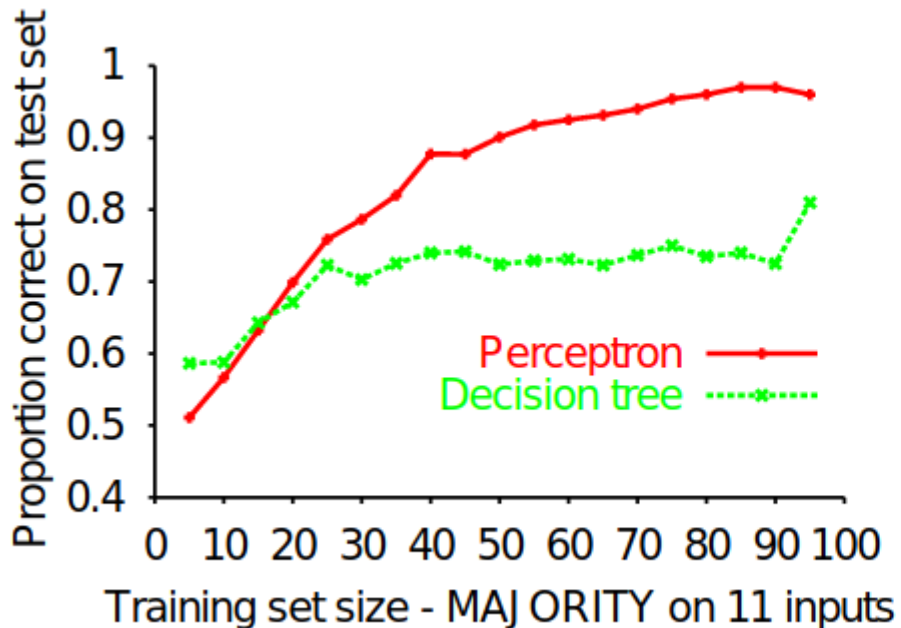
$$W_j \leftarrow W_j + \alpha \times Err \times g'(in) \times x_j$$

Erro positivo \rightarrow aumenta saída da rede

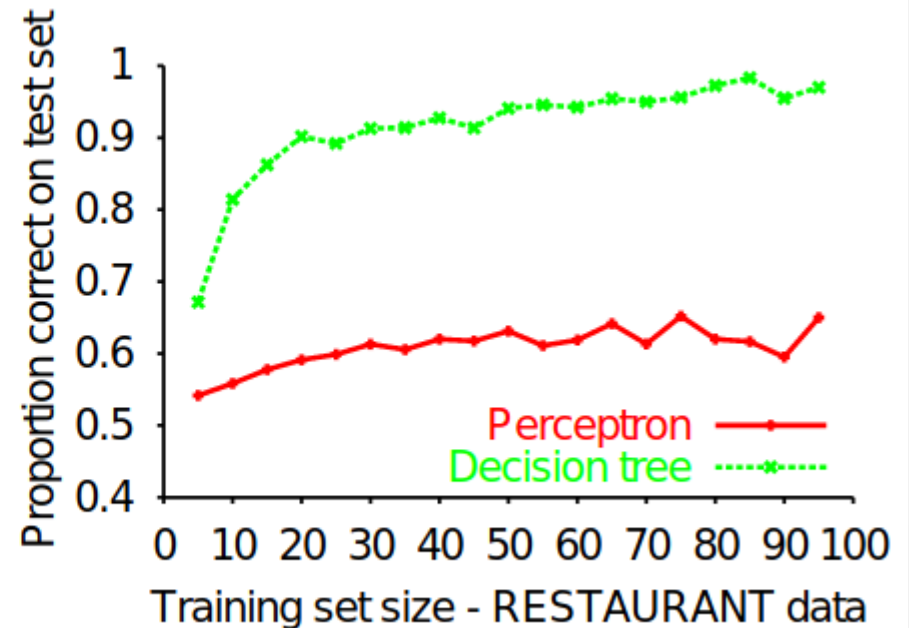
Assim, **aumenta** pesos para entradas positivas **ou**
diminui para entradas negativas

Rede Única Camada (Perceptron)

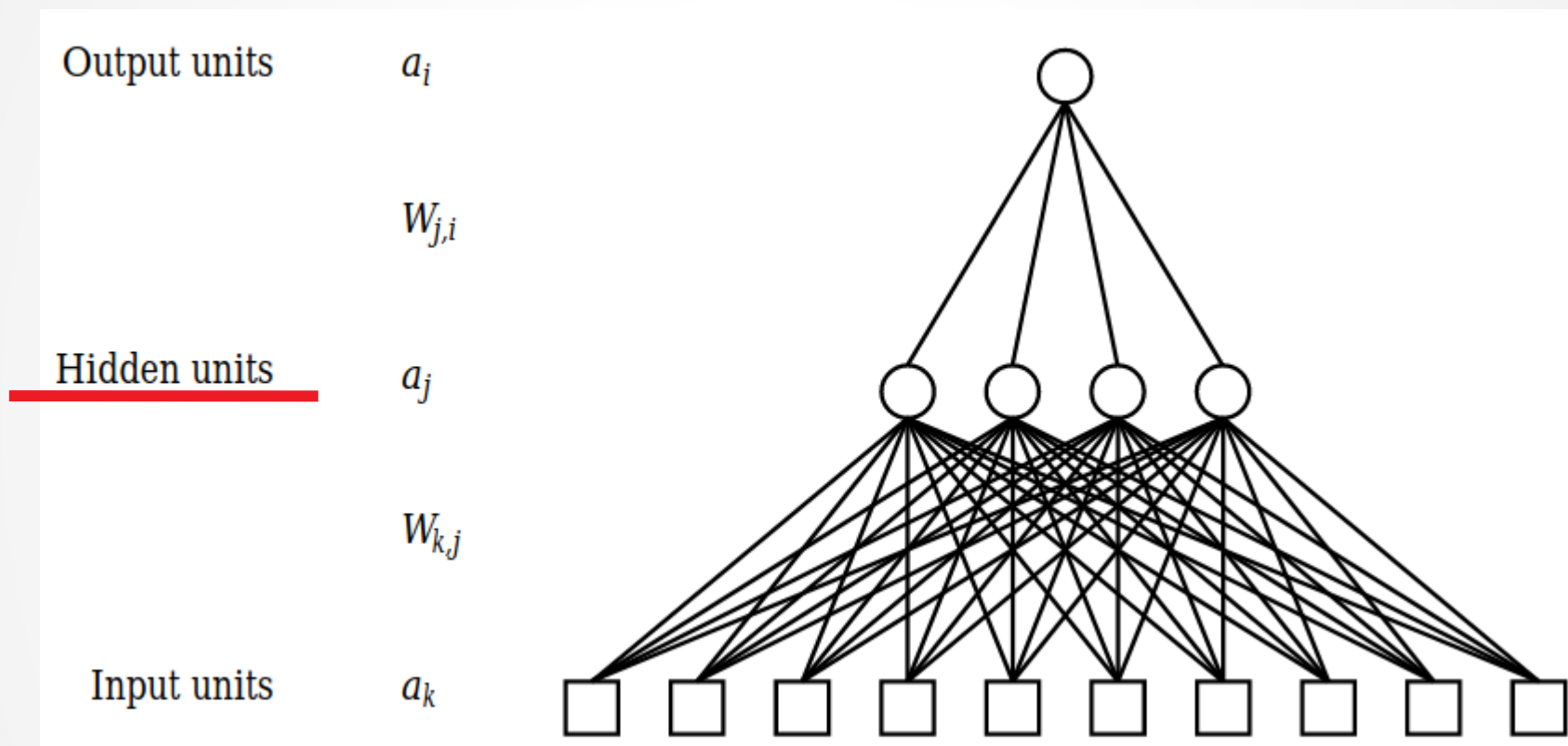
linearmente separável



NÃO linearmente separável

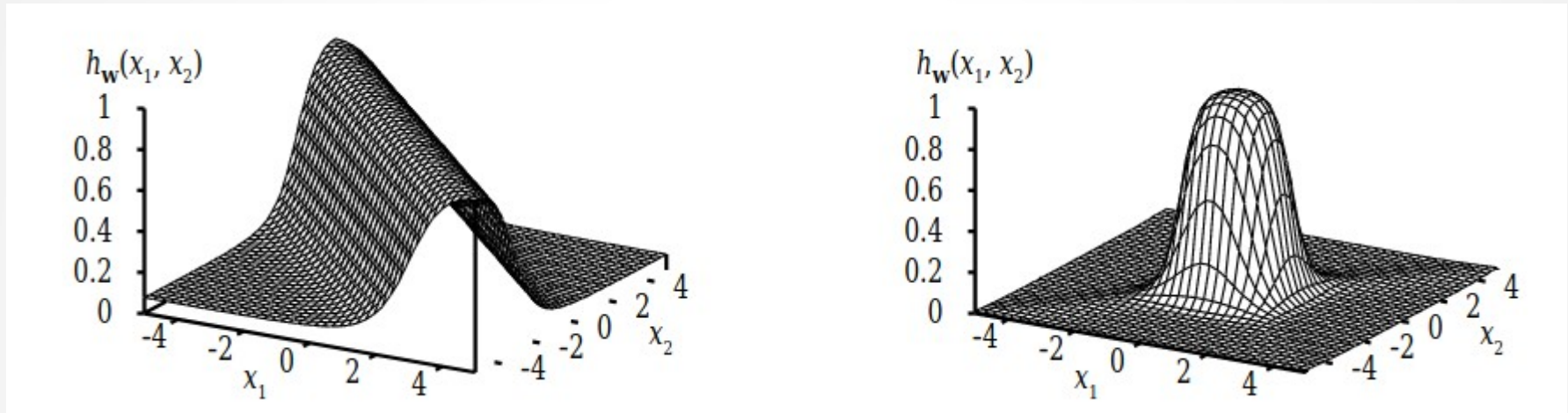


Múltiplas Camadas Perceptron (MLP)



- Adição de camadas **ocultas**
- Capacidade de modelar qualquer função matemática
- Aumento do número de parâmetro → **overfitting**

Múltiplas Camadas Perceptron (MLP)



Funções contínuas com 2 camadas ocultas e 3 camadas ocultas.

Retropropagação de Erros

Camada saída: mesmo para perceptron (única camada)

$$W_{j,i} \leftarrow W_{j,i} + \alpha \times a_j \times \Delta_i$$

onde $\Delta_i = Err_i \times g'(in_i)$

Camada oculta: retro-propaga o erro da camada de saída:

$$\Delta_j = g'(in_j) \sum_i W_{j,i} \Delta_i .$$

Regra de **atualização dos pesos** da camada oculta:

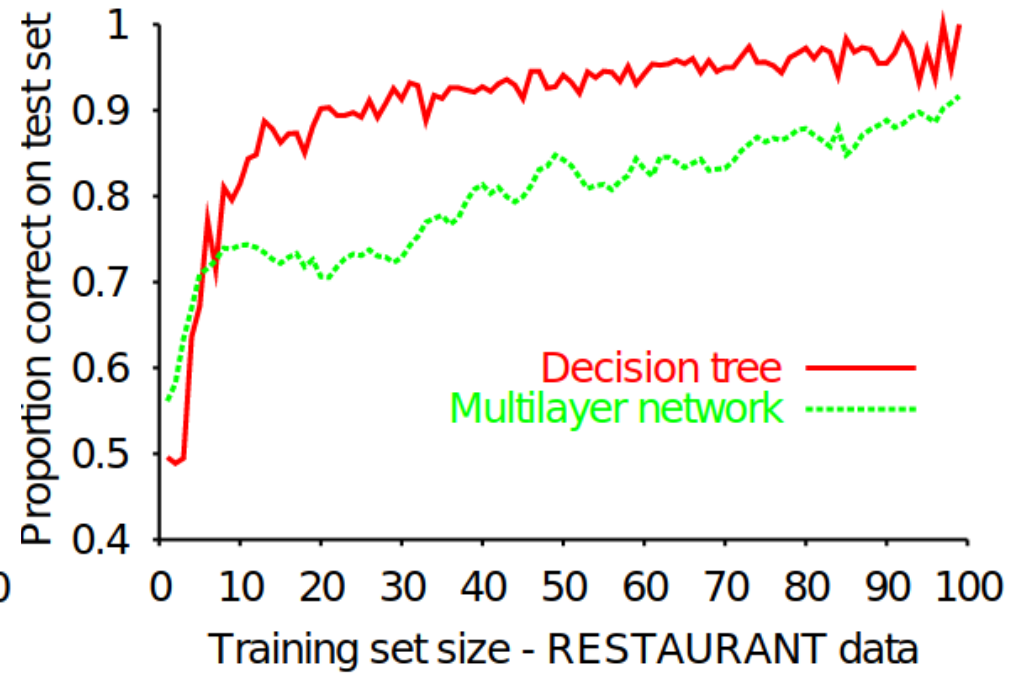
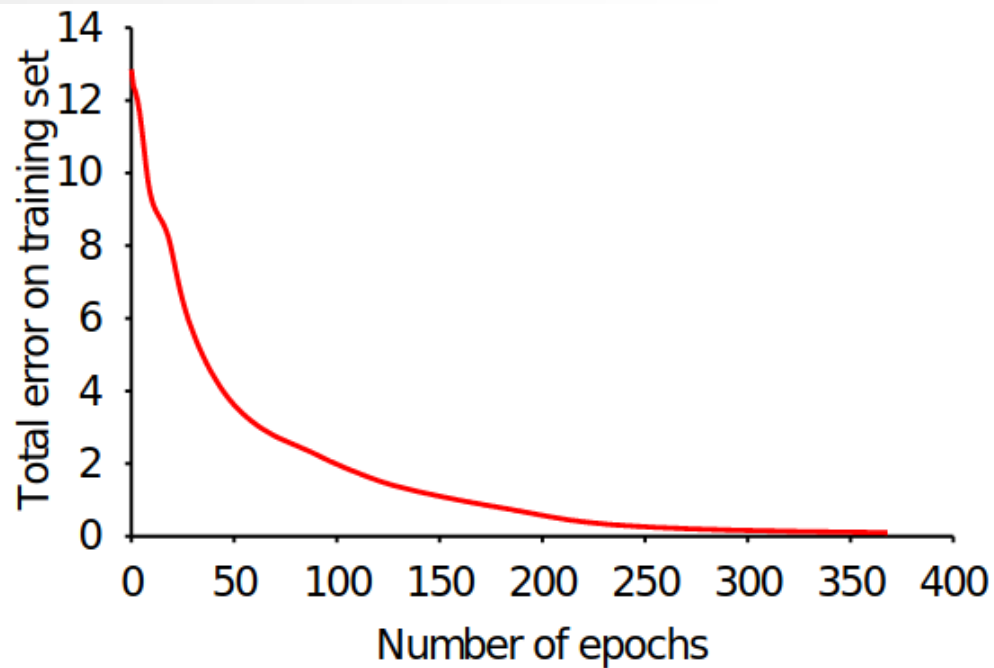
$$W_{k,j} \leftarrow W_{k,j} + \alpha \times a_k \times \Delta_j .$$

Retropropagação de Erros

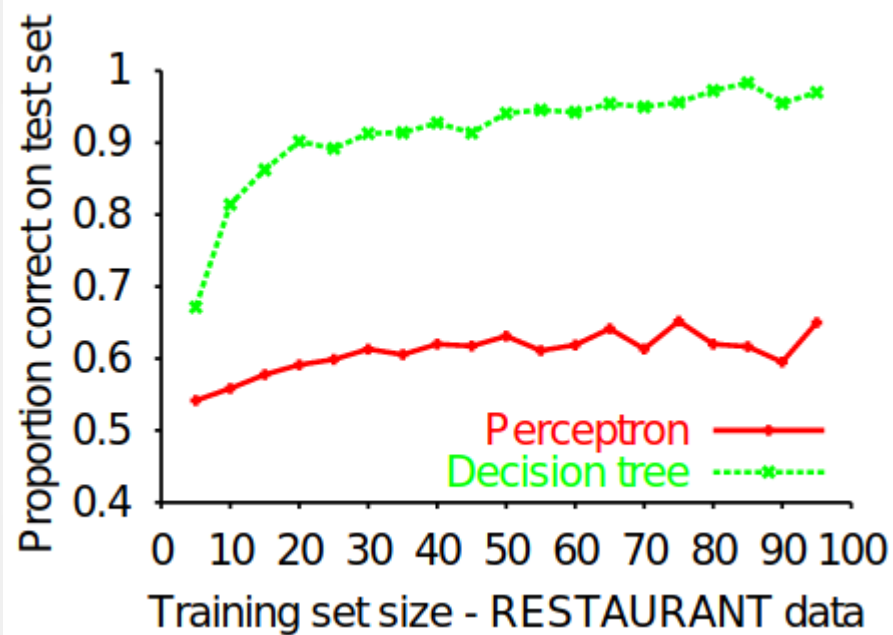
```
function BACK-PROP-LEARNING(examples, network) returns a neural network
  inputs: examples, a set of examples, each with input vector  $\mathbf{x}$  and output vector  $\mathbf{y}$ 
           network, a multilayer network with  $L$  layers, weights  $w_{i,j}$ , activation function  $g$ 
  local variables:  $\Delta$ , a vector of errors, indexed by network node

  repeat
    for each weight  $w_{i,j}$  in network do
       $w_{i,j} \leftarrow$  a small random number
    for each example  $(\mathbf{x}, \mathbf{y})$  in examples do
      /* Propagate the inputs forward to compute the outputs */
      for each node  $i$  in the input layer do
         $a_i \leftarrow x_i$ 
      for  $\ell = 2$  to  $L$  do
        for each node  $j$  in layer  $\ell$  do
           $in_j \leftarrow \sum_i w_{i,j} a_i$ 
           $a_j \leftarrow g(in_j)$ 
      /* Propagate deltas backward from output layer to input layer */
      for each node  $j$  in the output layer do
         $\Delta[j] \leftarrow g'(in_j) \times (y_j - a_j)$ 
      for  $\ell = L - 1$  to  $1$  do
        for each node  $i$  in layer  $\ell$  do
           $\Delta[i] \leftarrow g'(in_i) \sum_j w_{i,j} \Delta[j]$ 
      /* Update every weight in network using deltas */
      for each weight  $w_{i,j}$  in network do
         $w_{i,j} \leftarrow w_{i,j} + \alpha \times a_i \times \Delta[j]$ 
  until some stopping criterion is satisfied
  return network
```

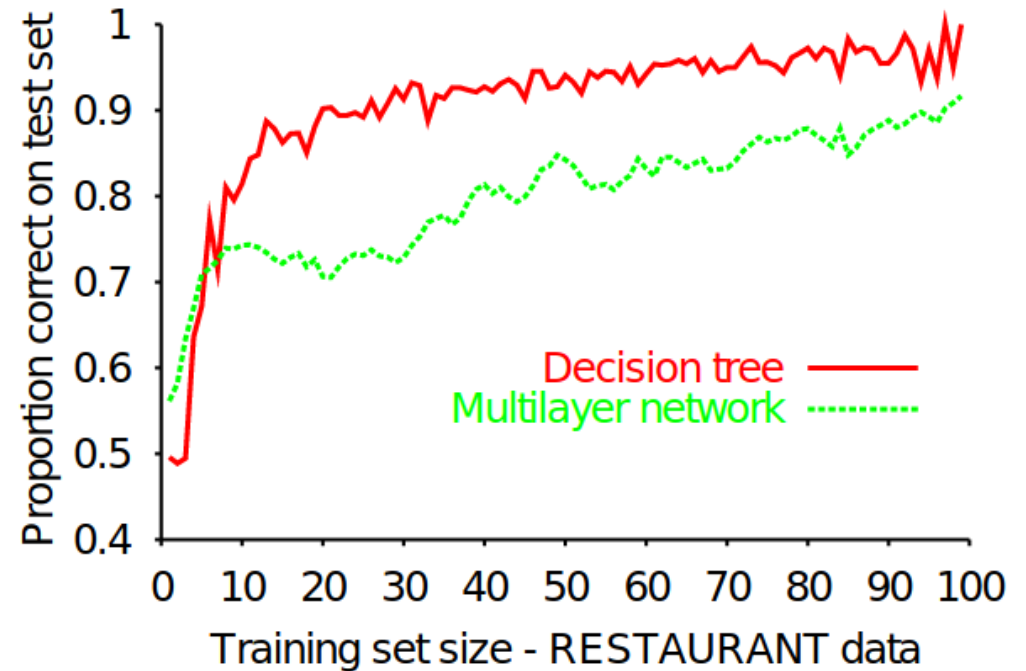
Multiplac Camadas Perceptron (MLP)



Multiplas Camadas Perceptron (MLP)



ANTES



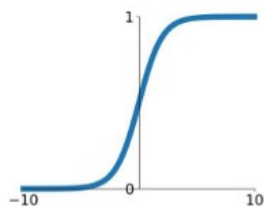
DEPOIS

Outras Funções de Ativação

Activation Functions

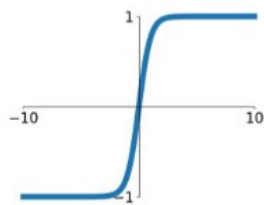
Sigmoid

$$\sigma(x) = \frac{1}{1+e^{-x}}$$



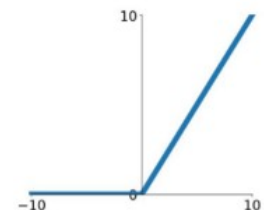
tanh

$$\tanh(x)$$



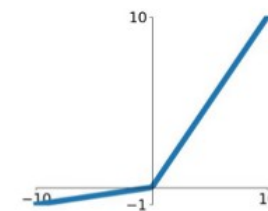
ReLU

$$\max(0, x)$$



Leaky ReLU

$$\max(0.1x, x)$$

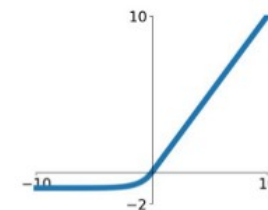


Maxout

$$\max(w_1^T x + b_1, w_2^T x + b_2)$$

ELU

$$\begin{cases} x & x \geq 0 \\ \alpha(e^x - 1) & x < 0 \end{cases}$$



Obs: Vide notebook no drive.

Evitar Superajustes (*Overfitting*)

- **Regularização Ativa** (*Activity Regularization*): penalizar o modelo durante treinamento baseado na magnitude das ativações;
- **Restrição de Pesos** (*Weight Constraint*): restringir a magnitude dos pesos em um intervalo pré-determinado;
- **Poda** (*dropout*): remover nós ou arestas aleatoriamente. Esta ideia também utilizada nas árvores de decisão, mas não igual;
- **Ruído** (*noise*): adicionar ruído estatístico para as entradas durante treinamento;
- **Parada precoce** (*early stopping*): monitorar o desempenho da rede no conjunto de validação e parar o treinamento quando iniciar a degradação.

Também funcionam para Aprendizado Profundo (Deep Learning)!

Trabalho dia 23/05/2021

- 1) Utilizar dois banco de dados de vacinação do estado de SP disponíveis no drive da disciplina (geral_vacinaja_classificacao.csv e geral_vacinaja_regressao.csv);
- 2) Escalar por coluna todos os atributos existentes nos bancos de dados. O intervalo de valores deve ficar entre [0,1] e utilize a média/desvio para isso;
- 3) Adotar protocolo de validação k-fold crossvalidation com **k=5**;
- 4) Rodar duas tarefas de mineração de dados (classificação e regressão):
 - 1) Na Classificação: criar dois modelos (Classificador Linear Rígido e MLP) que **classificam quais cidades de SP estão na classe “BOA” ou “RUIM” no processo de vacinação?** A porcentagem de acerto será a medida de avaliação utilizada.
 - 2) Na Regressão: criar dois modelos (Regressão Linear e MLP) que dado população, área, dose 1 e doses recebidas, **estimam qual é o valor estimado da dose 2?** O erro quadrático mínimo será a medida de avaliação utilizada.
- 5) Criar um gráfico para cada tarefa, mostrando o desempenho de cada modelo em cada uma das tarefas e responder qual o melhor modelo?
- 6) Caso tenham interesse de saber o nome das cidades de SP, basta abrir o arquivo “geral_vacinaja.csv”.

DIVIRTA-SE!!!!

Referências

- Peter Norvig e Stuart Russel. **Inteligência Artificial**. Cap. 18. Seção 8.
- **Machine Learning Mastery**
<https://machinelearningmastery.com/introduction-to-regularization-to-reduce-overfitting-and-improve-generalization-error/>
- **Scikit-learn:**
https://scikit-learn.org/stable/modules/neural_networks_supervised.html#neural-networks-supervised