

МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ  
УКРАЇНИ «КИЇВСЬКИЙ ПОЛІТЕХНІЧНИЙ ІНСТИТУТ ІМЕНІ ІГОРЯ СІКОРСЬКОГО»  
ФАКУЛЬТЕТ ІНФОРМАТИКИ ТА ОБЧИСЛЮВАЛЬНОЇ ТЕХНІКИ КАФЕДРА  
ОБЧИСЛЮВАЛЬНОЇ ТЕХНІКИ

**ЛАБОРАТОРНА РОБОТА № 3.2**

з дисципліни  
“Інтелектуальні вбудовані системи”  
на теми  
“ДОСЛІДЖЕННЯ НЕЙРОННИХ МЕРЕЖ. МОДЕЛЬ PERCEPTRON”

Виконав:  
Студент групи ІП-84  
Павловський В.Є.  
№ ЗК: ІП-8417

Перевірів:  
викладач Регіда П.Г.

Київ 2021

## Основні теоретичні відомості

Важливою задачею якої система реального часу має вирішувати є отримання необхідних для обчислень параметрів, її обробка та виведення результату у встановлений дедлайн. З цього постає проблема отримання водночас точних та швидких результатів. Модель Перцептрон дозволяє покроково наближати початкові значення.

Розглянемо приклад: дано дві точки A(1,5), B(2,4), поріг спрацювання  $P = 4$ , швидкість навчання  $\delta = 0.1$ . Початкові значення ваги візьмемо нульовими  $W1 = 0$ ,  $W2 = 0$ .

Розрахунок вихідного сигналу у виконується за наступною формулою:

$$x1 * W1 + x2 * W2 = y$$

Для кожного кроку потрібно застосувати дельта-правило, формула для розрахунку похибки:

$$\Delta = P - y$$

де  $y$  – значення на виході.

Для розрахунку ваги, використовується наступна формули:

$$W1(i+1) = W1(i) + \delta * x1$$

$$W2(i+1) = W2(i) + \delta * x2 \text{ де } i - \text{ крок, або ітерація алгоритму.}$$

## Умови завдання для варіанту

Поріг спрацювання:  $P = 4$

Дано точки: A(0,6), B(1,5), C(3,3), D(2,4).

Швидкості навчання:  $\delta = \{0,001; 0,01; 0,05; 0,1; 0,2; 0,3\}$

Дедлайн: часовий = {0.5с; 1с; 2с; 5с}, кількість ітерацій = {100;200;500;1000} Обрати

швидкість навчання та дедлайн. Налаштувати Перцептрон для даних

точок. Розробити відповідний мобільний додаток і вивести отримані значення. Провести

аналіз витрати часу та точності результату за різних параметрах навчання.

## Лістинг програми із заданими умовами завдання

```
//  
// ContentView.swift  
// rts-lab-3-2  
//  
// Created by Vsevolod Pavlovskiy on 24.05.2021.  
//
```

```
import SwiftUI  
import Combine
```

```
struct ContentView: View {  
  
    @ObservedObject var viewModel = ViewModel()  
  
    var body: some View {  
        VStack(alignment: .leading) {  
            pickers  
            points  
            Spacer()  
            labels  
            Spacer()  
            button  
        }  
    }  
}
```

```
// MARK: -Interface  
private extension ContentView {  
  
    var button: some View {  
        Button(action: { viewModel.compute() }) {  
            HStack {
```

```

        Spacer()
        Text("Compute")
            .foregroundColor(.white)
            .font(.headline)
        Spacer()
    }
    .padding()
    .background(Color.blue)
    .cornerRadius(8)
}
.padding()
}

var labels: some View {
    VStack(alignment: .leading) {
        threshold
        w1
        w2
        result
    }
    .font(.body)
    .padding()
}

var threshold: some View {
    Text("P: \$(viewModel.threshold)")
}

var w1: some View {
    Text("W1: \$(viewModel.w1)")
}

var w2: some View {
    Text("W2: \$(viewModel.w2)")
}

var result: some View {
    Text("Result: \$(viewModel.result ?? false == true ? "Corrent" : "Can't do the
calculations in a proper time/iterations number)")
        .bold()
}

}

// MARK: -Points
private extension ContentView {

    var points: some View {
        VStack {
            HStack {

```

```

        Text("Points")
        .font(.caption2)
        Spacer()
    }
    HStack {
        ForEach(viewModel.points, id:\.0.self) {
            point(for: $0)
        }
    }
}
.padding()
}

func point(for point: Point) → some View {
    HStack {
        Spacer()
        Text(stringRepresentation(of: point))
        .font(.caption2)
        .bold()
        .lineLimit(1)
        Spacer()
    }
    .padding()
    .background(Color.gray.opacity(0.2))
    .cornerRadius(8)
}

func stringRepresentation(of point: Point) → String {
    "\((Int(point.0)),\((Int(point.1)))"
}

}

// MARK: -Pickers
private extension ContentView {

    var pickers: some View {
        GeometryReader { proxy in
            HStack {
                speedPicker
                .frame(width: proxy.size.width / 3)
                .clipped()
                iterationNumber
                .frame(width: proxy.size.width / 3)
                .clipped()
                deadline
                .frame(width: proxy.size.width / 3)
                .clipped()
            }
        }
    }
}

```

```

        .font(.caption)
    }
    .frame(height: 100)
    .padding()
}

var speedPicker: some View {
    VStack {
        Text("Learning speed")
        Picker("Learning speed", selection: $viewModel.speed) {
            ForEach(viewModel.speeds, id:\.self) {
                Text("\($0, specifier: "%.3f")")
                .font(.caption)
            }
        }
        .frame(height: 80)
        .clipped()
    }
}

var iterationNumber: some View {
    VStack {
        Text("Iterations")
        Picker("Iterations", selection: $viewModel.iterationNumber) {
            ForEach(viewModel.iterationNumbers, id:\.self) {
                Text("\($0)")
                .font(.caption)
            }
        }
        .frame(height: 80)
        .clipped()
    }
}

var deadline: some View {
    VStack {
        Text("Deadline")
        Picker("Deadline", selection: $viewModel.deadline) {
            ForEach(viewModel.deadlines, id:\.self) {
                Text("\($0)")
                .font(.caption)
            }
        }
        .frame(height: 80)
        .clipped()
    }
}
}

```

```

typealias Point = (Double, Double)

class ViewModel: ObservableObject {

    @Published var speed: Double
    @Published var iterationNumber: Int
    @Published var deadline: Int

    @Published var w1: Double = 0
    @Published var w2: Double = 0

    @Published var result: Bool?

    public var threshold: Double = 4
    public var points: [Point] = [
        (0, 6),
        (1, 5),
        (3, 3),
        (2, 4)
    ]

    public var speeds = [0.001, 0.01, 0.05, 0.1, 0.2, 0.3]
    public var iterationNumbers = [100, 200, 500, 1000]
    public var deadlines = [500, 1000, 2000, 5000]

    private var cancellable = Set<AnyCancellable>()

    init() {
        speed = speeds[0]
        iterationNumber = iterationNumbers[0]
        deadline = deadlines[0]
    }

    public func compute() {

        let startTime = DispatchTime.now()

        result = nil
        w1 = 0
        w2 = 0

        for _ in 0..

```

```

        let y = calculateSignal(point: point, w1: w1, w2: w2)
        let delta = threshold - y
        refreshWeights(w1: &w1, w2: &w2, point: point, speed: speed, delta:
delta)

        if validate(points: points, w1: w1, w2: w2, threshold: threshold) {
            self.result = true
            return
        }
    }
    self.result = false
}

}

private extension ViewModel {

    func calculateSignal(point: Point, w1: Double, w2: Double) → Double {
        point.0 * w1 + point.1 * w2
    }

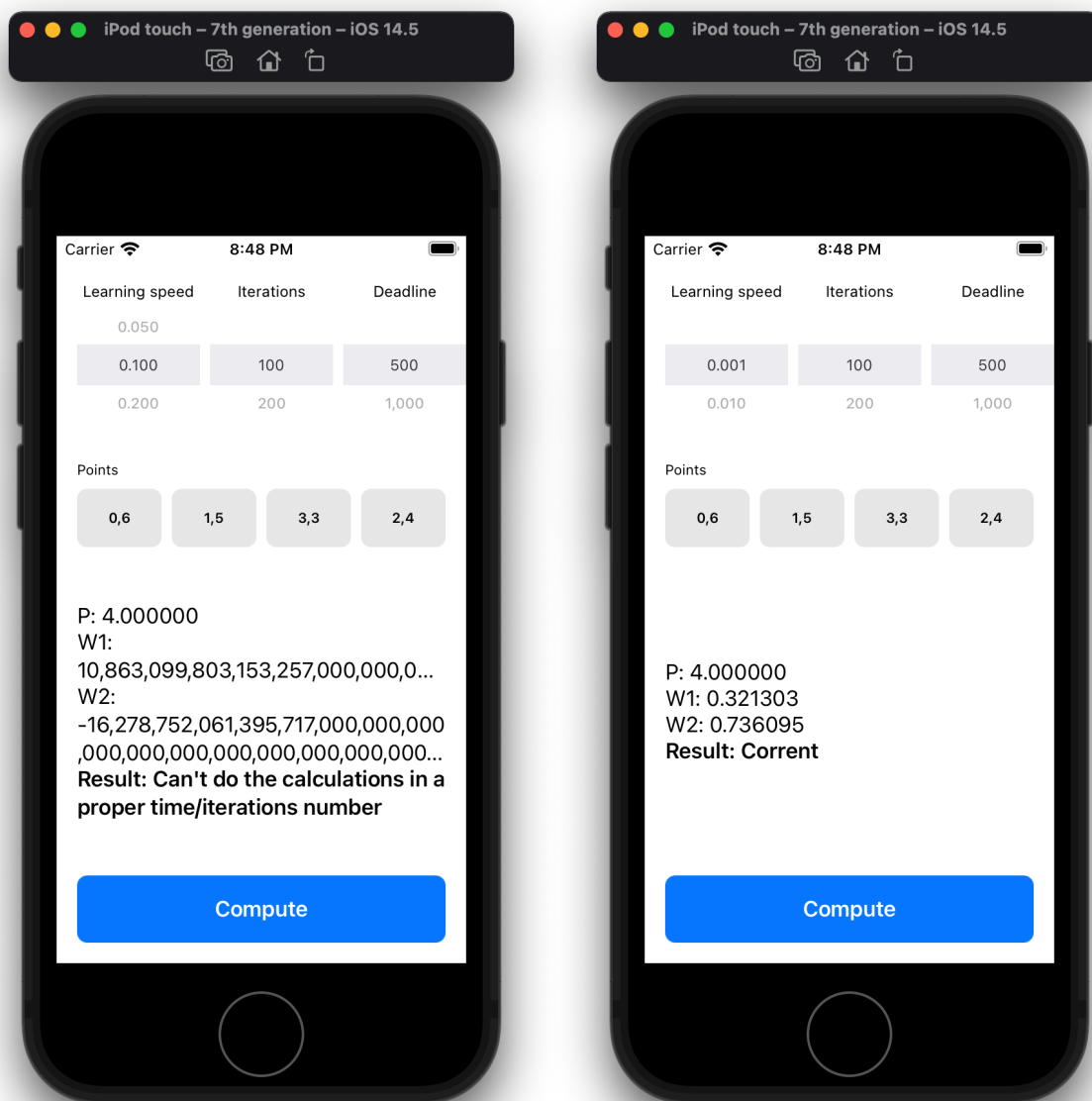
    func refreshWeights(w1: inout Double,
                        w2: inout Double,
                        point: Point,
                        speed: Double,
                        delta: Double) {
        w1 += delta * point.0 * speed
        w2 += delta * point.1 * speed
    }

    func validate(points: [Point], w1: Double, w2: Double, threshold: Double) → Bool
{
        let middle = Int(points.count / 2)
        return points
            .map {
                calculateSignal(point: $0, w1: w1, w2: w2)
            }
            .enumerated()
            .filter { (index, value) in
                (index < middle && value < threshold) ||
                (index ≥ middle && value > threshold)
            }
            .count == 0
    }
}

```



## Результати виконання програми



## Висновки

Під час лабораторної роботи ми ознайомились з принципами машинного навчання за допомогою математичної моделі сприйняття інформації Перцептрон(Perceptron), змоделювали роботу нейронної мережі та дослідили вплив параметрів на час виконання та точність результату