ΕΚΠΑΙΔΕΥΣΗ ΑΙΣΘΗΤΗΡΑ (1 από 3: ΑΡΧΙΚΟΠΟΙΗΣΗ)

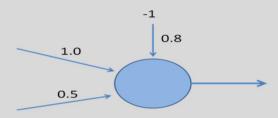
NEYPΩNIKA ΔIKTYA www.psounis.gr



Αρχικοποίηση:

- Αρχικοποιούμε τα διανύσματα:
 - $W = [w_0, w_1, ..., w_n]$ με τα αρχικοποιημένα βάρη των ακμών
 - Για κάθε πρότυπο 1,...,Κ: Κατασκευάζουμε το διάνυσμα: $x_i = [x_{i0}, x_{i1}, ..., x_{in}]$ και αρχικοποιούμε την επιθυμητή έξοδο: d_i
- Δίνουμε τιμή στην παράμετρο μάθησης η: 0<η<1

Εκφώνηση: Θέλουμε να εκπαιδεύσουμε έναν αισθητήρα ώστε να επιλύει το πρόβλημα του λογικού ΚΑΙ. Κατά τη διάρκεια της διαδικασίας εκπαίδευσης με ρυθμό εκπαίδευσης n=0.5, έχουμε τα βάρη που φαίνονται στο Σχήμα. Ο αισθητήρας ακολουθεί το μοντέλο McCulloch-Pits με εξόδους 1 και 0.



Να συνεχίσετε τη διαδικασία εκπαίδευσης έως ότου να εκπαιδευτεί ο αισθητήρας, παρουσιάζοντας διαδοχικά τα διανύσματα I_1 =(0,0), I_2 =(0,1), I_3 =(1,0) και I_4 =(1,1).

Αρχικοποίηση:

Κωδικοποιήση των εισόδων ως διανύσματα με την επιθυμητή έξοδο:

- Είσοδος: $x_1 = [-1,0,0]^T$ Επιθυμητή Έξοδος: $d_1 = 0$
- Είσοδος: $x_2 = [-1,0,1]^{\text{T}}$ Επιθυμητή Έξοδος: $d_2 = 0$
- Είσοδος: $x_3 = [-1,1,0]^{\mathrm{T}}$ Επιθυμητή Έξοδος: $d_3 = 0$
- Είσοδος: $x_4 = [-1,1,1]^{\text{T}}$ Επιθυμητή Έξοδος: $d_4 = 1$

Αρχικοποίηση των αρχικών βαρών ως διάνυσμα: $W = [0.8, 1.0, 0.5]^{\mathrm{T}}$

Ρυθμός Εκπαίδευσης: $\eta = 0.5$

ΕΚΠΑΙΔΕΥΣΗ ΑΙΣΘΗΤΗΡΑ (2 από 3: ΕΚΠΑΙΔΕΥΣΗ)

NEYPΩNIKA ΔIKTYA www.psounis.gr



Κύκλος Εκπαίδευσης: Για κάθε πρότυπο: i = 1 K:

- Υπολόγισε το δυναμικό για το πρότυπο i ως: $\mathbf{v} = W^{\mathrm{T}} \cdot x_i$
- Υπολόγισε την έξοδο από την συνάρτηση δυναμικού: $y_i = \varphi(v)$
- Υπολόγισε το σφάλμα ως: $e = d_i y_i$
- Αν το σφάλμα δεν είναι μηδενικό
 - Υπολογίζονται νέα βάρη ως: $W_{new} = W_{old} + \eta * e * x_i \ (\textbf{Κανόνας Δέλτα})$

<u>1º πρότυπο</u> $x_1 = [-1,0,0], d_1 = 0$

•
$$W^{\mathrm{T}} \cdot x_1 = [0.8, 1.0, 0.5] \times \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = -0.8$$

- AΦού -0.8 < 0 η έξοδος είναι $y_1 = 0$.
- Σφάλμα: error = $d_1 y_1 = 0$. Τα βάρη δεν αλλάζουν.

$$\begin{array}{ll} \underline{2^{\circ}\,\pi\rho\acute{o}\tau\upsilon\pio} & x_2=[-1,\!0,\!1], \ d_2=0 \\ \bullet & W^{\mathrm{T}}\cdot x_2=[0.8,\!1.0,\!0.5]\times\begin{bmatrix} -1\\0\\1 \end{bmatrix}=-0.3 \\ \bullet & \mathrm{A}\phio\acute{\upsilon}-0.3<0\ \mathrm{\eta}\ \acute{e}\mathrm{f}\mathrm{s}\mathrm{o}\mathrm{d}\mathrm{s}\mathrm{s}\ \acute{e}\mathrm{i}\mathrm{v}\mathrm{c}\mathrm{i}\ y_2=0. \end{array}$$

- Σφάλμα: error = $d_2 y_2 = 0$. Τα βάρη δεν αλλάζουν.

3° πρότυπο $x_3 = [-1,1,0], d_3 = 0$

•
$$W^{\mathrm{T}} \cdot x_3 = [0.8, 1.0, 0.5] \times \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = -0.8 + 1.0 = 0.2$$

- Aφού 0.2 ≥ 0 η έξοδος είναι y₃ = 1.
- Σφάλμα: error $= d_3 y_3 = -1$. Τα βάρη αλλάζουν

•
$$W = W + \eta \cdot error \cdot x_3 =$$

$$= \begin{bmatrix} 0.8 \\ 1.0 \\ 0.5 \end{bmatrix} + 0.5 * (-1) * \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.8 \\ 1.0 \\ 0.5 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0.5 \\ -0.5 \\ 0.5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.3 \\ 0.5 \\ 0.5 \end{bmatrix}$$
• $W = W + \eta \cdot error \cdot x_3 =$

$$= \begin{bmatrix} 1.3 \\ 0.5 \\ 0.5 \end{bmatrix} + 0.5 * 1 * \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.3 \\ 0.5 \\ 0.5 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -0.5 \\ 0.5 \\ 0.5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.8 \\ 1.0 \\ 1.0 \end{bmatrix}$$

4° πρότυπο $x_4 = [-1,1,1]$, $d_4 = 1$

$$W^{\mathrm{T}} \cdot x_3 = [0.8, 1.0, 0.5] \times \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = -0.8 + 1.0 = 0.2 \qquad \bullet \qquad W^{\mathrm{T}} \cdot x_4 = [1.3, 0.5, 0.5] \times \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} = -1.3 + 0.5 + 0.5 = -0.3$$

- Aφού -0.3 < 0 η έξοδος είναι $y_4 = 0$.
- Σφάλμα: error $= d_4 y_4 = 1$. Τα βάρη αλλάζουν
 - $W = W + \eta \cdot error \cdot x_3 =$

Ολοκλήρωση Κύκλου Εκπαίδευσης:

Ο νευρώνας δεν απάντησε σωστά σε όλα τα πρότυπα, άρα θα πραγματοποιηθεί και άλλος κύκλος εκπαίδευσης.

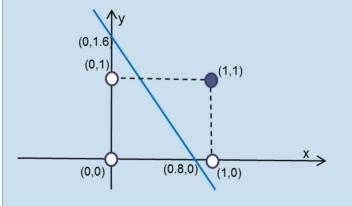


Με την ολοκλήρωση ενός κύκλου εκπαίδευσης: Γίνεται έλεγχος τερματισμού του αλγορίθμου. Συνήθως ελέγχονται τα εξής κριτήρια:

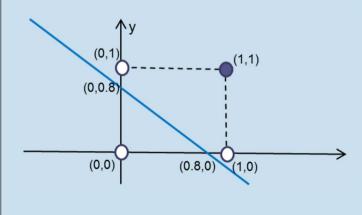
- Ο νευρώνας απάντησε σωστά σε όλα τα πρότυπα στον κύκλο εκπαίδευσης (Επιτυχία: Ο νευρώνας εκπαιδεύθηκε και έχουν βρεθεί τα βάρη)
- Ο νευρώνας δεν βελτίωσε καθόλου την απόδοσή του (Αποτυχία: Ο νευρώνας δεν εκπαιδεύθηκε)
- Ο αλγόριθμος πέρασε ένα άνω όριο των βημάτων επανάληψης (Αποτυχία: Ο νευρώνας δεν εκπαιδεύθηκε)

Διαίσθηση:

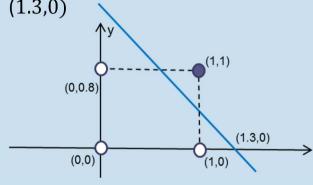
- Κάθε αλλαγή βαρών προκαλείται από την παρουσίαση ενός προτύπου που έχει σφάλμα (δεν ταξινομείται σωστά)
- Η ευθεία απόφασης μετακινείται από τα πρότυπα ώστε να διαχωρίζει σωστά τα δεδομένα.
- Τα αρχικά βάρη που μας είχαν δοθεί W = [0.8, 1.0, 0.5]
- Αντιστοιχούν στην συνάρτηση: x + 0.5y - 0.8 = 0
- Περνά από τα σημεία: (0,1.6) και (0.8.0)



- Μετά τον 1° κύκλο εκπαίδευσης: W = [0.8, 1.0, 1.0]
- Αντιστοιχούν στην συνάρτηση: x + y - 0.8 = 0
- Περνά από τα σημεία: (0,0.8) και (0.8.0)



- Μετά τον 2° κύκλο εκπαίδευσης: W = [1.3, 1.0, 0.5]
- Αντιστοιχούν στην συνάρτηση: x + 0.5y - 1.3 = 0
- Περνά από τα σημεία: (0,2.6) και (1.3,0)



Ο 3ος κύκλος εκπαίδευσης επιβεβαιώνει τα βάρη