



Alunos: Luisa Helena Bartocci Liboni
Rodrigo de Toledo Caropreso

Data de Entrega: 04/06/2012

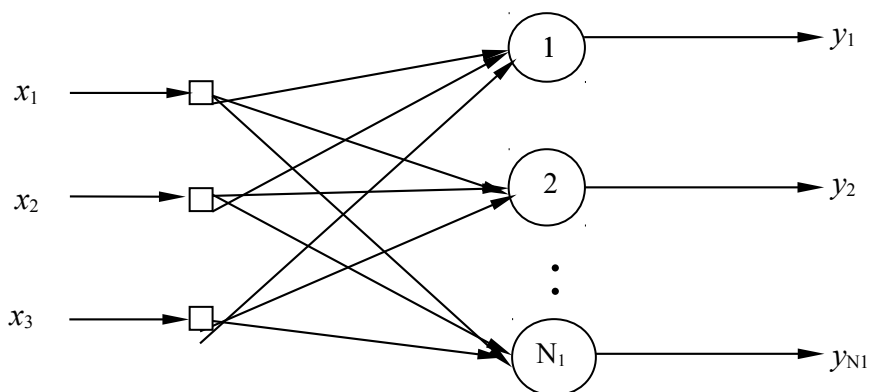
Redes Neurais Artificiais

(Prof. Ivan Nunes da Silva)

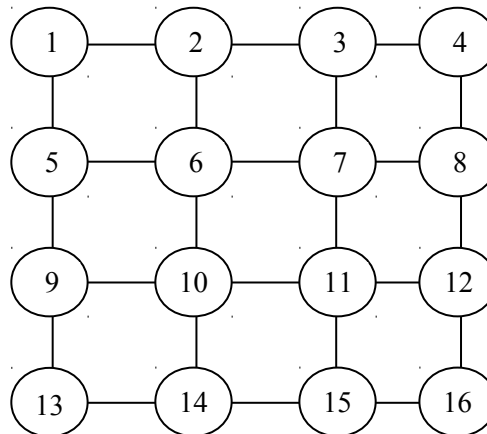
EPC-9

No processo industrial de fabricação de pneus sabe-se que o composto que forma a borracha pode apresentar imperfeições que impedem a sua utilização. Diversas amostras dessas imperfeições foram coletadas, sendo também realizadas as medidas referentes a três grandezas $\{x_1, x_2, x_3\}$ que participam do processo de fabricação das respectivas borrachas. Entretanto, a equipe de engenheiros e cientistas não tem sentimento de como essas variáveis podem estar relacionadas.

Assim, pretende-se aplicar uma Rede de Kohonen, conforme mostrado na figura abaixo, com o objetivo de detectar as eventuais similaridades e correlações entre essas variáveis, pois se tem como objetivo final o posterior agrupamento das amostras imperfeitas em classes.



Portanto, baseado nos dados fornecidos no apêndice, treine a rede de Kohonen, considerando $N_1=16$ e taxa de aprendizado $\eta=0.001$, sendo que o grid topológico é bidimensional (4x4), tendo raio de vizinhança entre os neurônios igual a 1. Logo, o diagrama esquemático do grid está como se segue:



De posse dos resultados advindos do treinamento da rede, efetuou-se uma análise neste conjunto e verificou-se que as amostras 1-20, 21-60 e 61-120 possuem particularidades em comum, podendo ser então consideradas três classes distintas, denominadas de classe A, B e C, respectivamente. Portanto, têm-se as seguintes questões:

1. Indique quem são os conjuntos de neurônios representados no grid que fornecem respostas relativas às classes A, B e C.

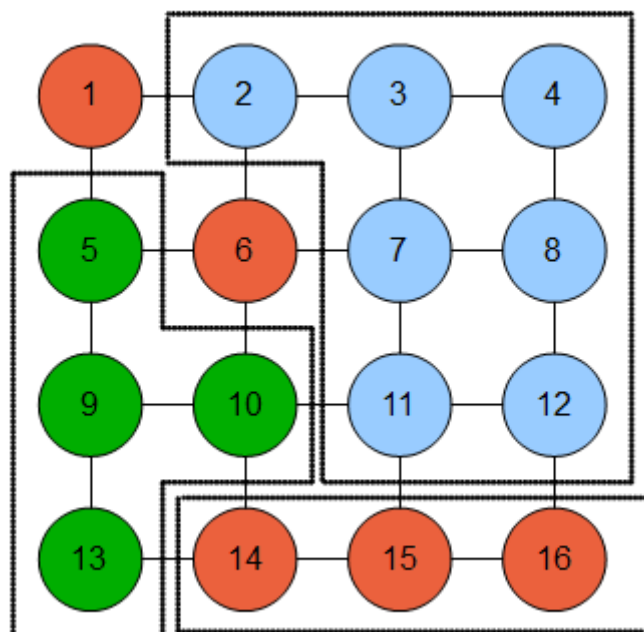
A partir do treinamento, pode-se dividir as classes da seguinte forma:

$A = \{1, 6, 14, 15, 16\}$

$B = \{5, 9, 10, 13\}$

$C = \{2, 3, 4, 7, 8, 11, 12\}$

Pode-se definir o seguinte mapa de contexto:





Neurônio Ativado	Quantidade de amostras agrupadas por classe		
	CLASSE A	CLASSE B	CLASSE C
1	1	0	0
2	1	0	8
3	0	0	11
4	3	0	8
5	0	11	0
6	2	0	0
7	1	0	10
8	1	0	7
9	0	14	0
10	0	2	0
11	2	0	5
12	0	0	10
13	0	13	0
14	3	0	0
15	3	0	0
16	3	0	1

Observa-se que alguns neurônios foram selecionados com poucas amostras (caso dos neurons 1, 6 e 10). No mapa bidimensional, estes neurons estão suficientemente próximos de forma que podemos inferir que o conjunto de amostras não contém elementos significativos naquela região do mapa de contexto.

Porém, o neurônio 10 foi “mapeado” na classe B, juntamente com seus vizinhos {5, 9, 13} de forma que é mais confiável incluir o neurônio 10 na classe B do que os neurons {1,6} na classe C, pois ficaram muito distantes dos demais elementos da classe C {14, 15, 16}.

Desta forma, seria interessante obter mais amostras para treinamento, para melhorar a precisão da rede (se o neurônio 10, por exemplo, mapear a classe C, forma-se um mapa bidimensional bem estruturado).



2. Para as amostras da tabela abaixo indique a que classes as mesmas pertencem.

Amostra	x_1	x_2	x_3	Classe
1	0.2471	0.1778	0.2905	A
2	0.8240	0.2223	0.7041	B
3	0.4960	0.7231	0.5866	C
4	0.2923	0.2041	0.2234	A
5	0.8118	0.2668	0.7484	B
6	0.4837	0.8200	0.4792	C
7	0.3248	0.2629	0.2375	A
8	0.7209	0.2116	0.7821	B
9	0.5259	0.6522	0.5957	C
10	0.2075	0.1669	0.1745	A
11	0.7830	0.3171	0.7888	B
12	0.5393	0.7510	0.5682	C

3. Demonstrar que a regra de alteração de pesos “Norma Euclidiana” para um padrão x é obtida a partir da minimização da função erro quadrático:

$$E = \frac{1}{2} \sum_i (w_i^{(j)} - x_i)^2$$

onde j é o índice do neurônio vencedor.

A minimização é feita com a utilização do vetor gradiente

$$\nabla E(w_{ji}) = \frac{\partial E(w_{ji})}{\partial w_{ji}}$$
$$\nabla E(w_{ji}) = \sum_i (w_{ji} - x_i)$$

A adaptação dos pesos é feita no sentido oposto ao gradiente:

$$\Delta W_{ji} = -\eta \cdot \nabla E(W_{ji})$$
$$\Delta W_{ji} = \eta \sum_i (x_i - w_{ji})$$
$$w_j(t+1) = w_j + \eta \sum_i (x_i - w_{ji}(t))$$
$$w_j = w_j + \eta (x_i - w_j)$$

onde $i = 1, 2, \dots$, número de amostras



CÓDIGO-FONTE

```
clc;
clear;

Carrega_Tabela_Treino;

eta = 0.001;
x0 = [DB_X1 DB_X2 DB_X3]';
N1 = 16; %neuronios
N = 3; %entradas
epon = 1e-4;
max_epocas = 500;
N_Amostras = length(DB_X1);

%Mapa dos vizinhos
omega = {};
omega{1} = [2 5];
omega{2} = [1 3 6];
omega{3} = [2 4 7];
omega{4} = [3 8];
omega{5} = [1 6 9];
omega{6} = [2 5 7 10];
omega{7} = [3 6 8 11];
omega{8} = [4 7 12];
omega{9} = [5 10 13];
omega{10} = [6 9 11 14];
omega{11} = [7 10 12 15];
omega{12} = [8 11 16];
omega{13} = [9 14];
omega{14} = [10 13 15];
omega{15} = [11 14 16];
omega{16} = [12 15];

%Normaliza o vetor de entrada
for k=1:N_Amostras
    x( :, k ) = x0( :, k ) / norm(x0( :, k ));
end;

%Inicializacao
for i=1:N1
    w( :, i ) = x( :, i );
end;

%Treinamento
epoca = 0;
stop = 0;

w_anterior = w;
maior_mudanca_anterior = 0;

while(~stop)
    for k=1:N_Amostras
        for j = 1: N1
            D(j, k) = sqrt( sum( ( x( :, k ) - w( :, j ) ).^2 ) );
            [value, winner] = min(D(:, k)); %menor distancia, determina o vencedor

            %Atualiza pesos do vencedor
            w( :, winner ) = w( :, winner ) + eta * ( x( :, k ) - w( :, winner ) );

            %Normaliza
            w( :, winner ) = w( :, winner ) / norm( w( :, winner ) );

            %Atualiza vizinhos do vencedor
            vizinhos = omega{winner};
            for j=1: length(vizinhos)
                index = vizinhos(j);
                w( :, index ) = w( :, index ) + (eta/2) * ( x( :, k ) - w( :, index ) );

                %Normaliza
                w( :, index ) = w( :, index ) / norm( w( :, index ) );
            end;
        end;
        epoca = epoca + 1;

        %Critério de parada
        % maior_mudanca_atual = max(max(abs(w-w_anterior)));

        w_change = w-w_anterior;
        for hh=1:size(w_change,2)
            norma(hh) = norm( w_change( :, hh ) ); %calcula a norma de cada coluna
        end;

        maior_mudanca_atual = max( norma ); %norm(max(abs((w-w_anterior)), [],2));
        maior_mudanca_atual = if( maior_mudanca_atual < epon )
            || ( maior_mudanca_atual - maior_mudanca_anterior ) < epon )
            stop = 1;
        end;

        % maior_mudanca_anterior = maior_mudanca_atual;

        w_anterior = w;
    end;
end;

D(j, k) = end;
sqrt( sum( ( x( :, k ) - w( :, j ) ).^2 ) );
```



```
disp 'Fim do Mapeamento: Numero de B
Epocas'
epoca
pause

%OPERACAO

%Identifica as classes
A = [];
B = [];
C = [];
for k=1:N_Amostras
    for j = 1: N1
        D(j, k) = sqrt( sum( ( x( :, k
) - w( :, j ) ).^2 ) );
    end;

    [value, winner] = min(D(:, k));
%menor distancia, determina o vencedor

    %Define a classe
    if(k <= 20)
        if( isempty(find(A==winner))
)
            A = [A winner];
        end;
    end;

    if(k >= 21 && k <= 60 )
        if( isempty(find(B==winner))
)
            B = [B winner];
        end;
    end;

    if(k >= 61 && k <= 120 )
        if( isempty(find(C==winner))
)
            C = [C winner];
        end;
    end;

    % disp(sprintf( 'Amostra: %3d
- Neuron:%d', k, winner ));
end;

for i=1:16
    disp(sprintf('A - %d = %d', i,
length(find(A==i))));
    disp(sprintf('B - %d = %d', i,
length(find(B==i))));
    disp(sprintf('C - %d = %d\n', i,
length(find(C==i))));
end;

disp 'Classes'
A

C
pause

%Define as classes
A = [1 6 14 15 16];
B = [5 9 10 13];
C = [2 3 4 7 8 11 12];

Carrega_Tabela_Operacao;
xOp = [DB_X1 DB_X2 DB_X3]';

N_Amostras = length(DB_X1);

%Normaliza o vetor de entrada
for k=1:N_Amostras
    x( :, k ) = xOp( :, k ) /
norm(xOp( :, k ));
end;

%Verificação
for k=1:N_Amostras
    for j = 1: N1
        D(j, k) = sqrt( sum( ( x( :, k
) - w( :, j ) ).^2 ) );
    end;

    [value, winner] = min(D(:, k));
%menor distancia, determina o vencedor

    disp( sprintf( 'Neuronio vencedor:
%d', winner ) );

    %Decide a classe
    if( ~isempty(find(A==winner)) )
        disp(sprintf( 'Amostra: %2d -
Classe: A', k));
    end;
    if( ~isempty(find(B==winner)) )
        disp(sprintf( 'Amostra: %2d -
Classe: B', k));
    end;
    if( ~isempty(find(C==winner)) )
        disp(sprintf( 'Amostra: %2d -
Classe: C', k));
    end;
end;

end;
```