MÉTODOS E MODELOS AVANÇADOS EM CIÊNCIA DE DADOS

Aula 02A - Perceptron

Prof. Rafael G. Mantovani



Roteiro

- 1 Introdução
- 2 Perceptron
- 3 Teorema de Convergência
- 4 Algoritmo de Treinamento Perceptron
- 5 Exemplo / Exercício
- 6 Síntese / Próximas Aulas
- 7 Referências

Roteiro

- 1 Introdução
- 2 Perceptron
- 3 Teorema de Convergência
- 4 Algoritmo de Treinamento Perceptron
- 5 Exemplo / Exercício
- 6 Síntese / Próximas Aulas
- Referências

Relembrando nossa última aula ...:)

- Paradigma Conexionista
- Redes Neurais Artificiais
- Inspiração Biológica (estrutura do cérebro)
- Neurônio artificial
- Funções de Ativação
- Topologias
- Algoritmos de Aprendizado

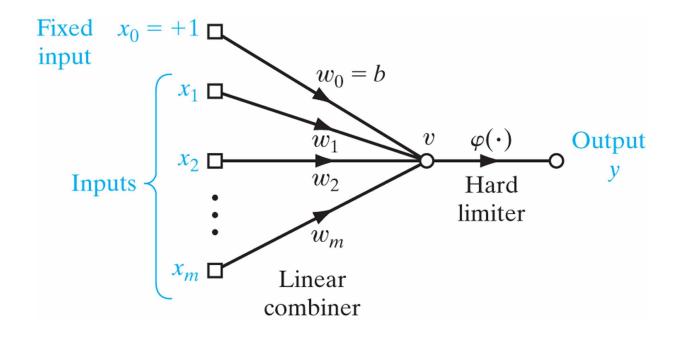
- Perceptron (Rosenblatt, 1958):
 - primeira rede neural descrita algoritmicamente
 - Frank Rosenblatt (psicólogo)
 - modelo mais simples de rede neural que existe

- Classifica padrões linearmente separáveis
- Possui um único neurônio com pesos sinápticos ajustáveis e bias
- Rosenblatt definiu um algoritmo de treinamento:
 - onde ocorre o ajuste dos parâmetros livres da rede (pesos sinápticos W)
 - provou que se os exemplos utilizados no treino forem linearmente separáveis, o algoritmo converge, posicionando um hiperplano (reta) entre as duas classes

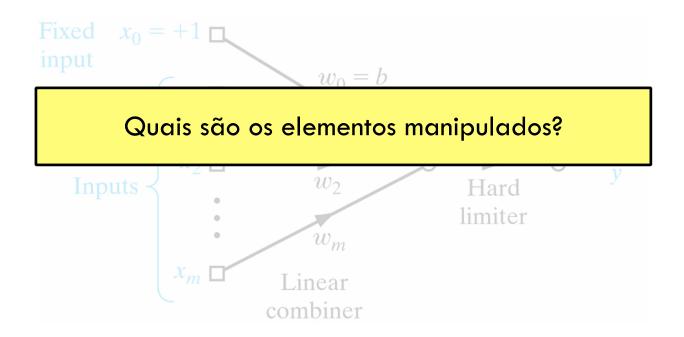
Roteiro

- 1 Introdução
- 2 Perceptron
- 3 Teorema de Convergência
- 4 Algoritmo de Treinamento Perceptron
- 5 Exemplo / Exercício
- 6 Síntese / Próximas Aulas
- Referências

□ Perceptron → Neurônio de McCulloch-Pitts



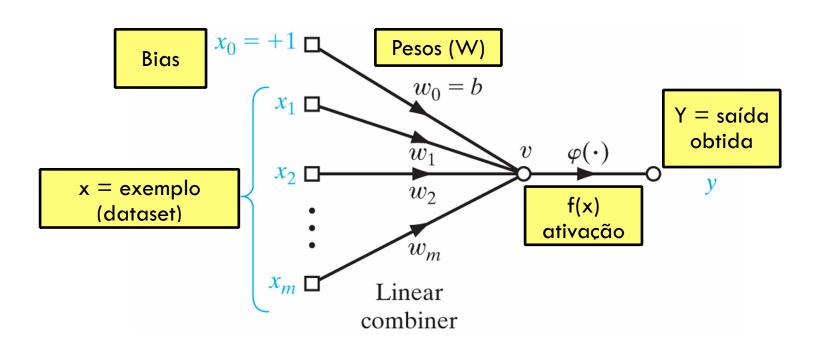
Perceptron → Neurônio de McCulloch-Pitts



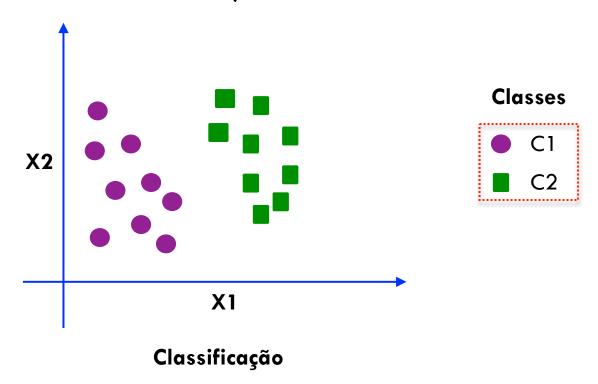
$$v_k = \sum_{j=0}^m w_{kj} x_j \qquad e \qquad y_k = \varphi(v_k)$$

- X são os sinais de entrada (exemplo do dataset)
- W são os pesos sinápticos do neurônio k
- v_k é a combinação linear de W e X (entradas)
- □ b_k é o bias
- Φ(.) é a função de ativação
- y_k é a saída do neurônio

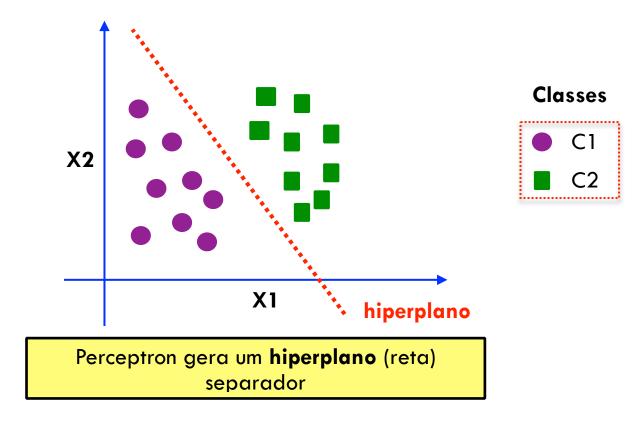
Perceptron → Neurônio de McCulloch-Pitts



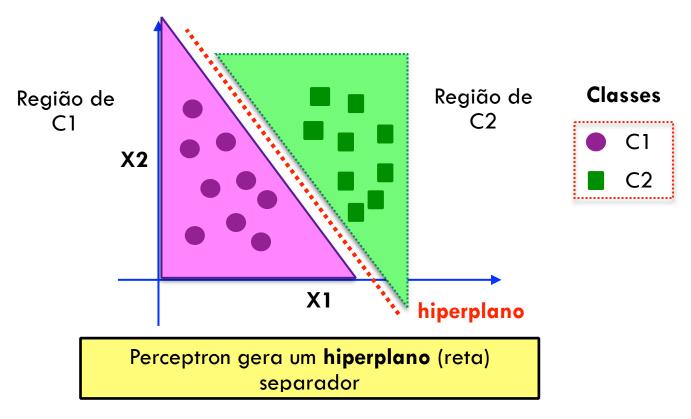
 Objetivo: classificar corretamente um conjunto de exemplos do dataset X em uma de duas classes, C1 ou C2



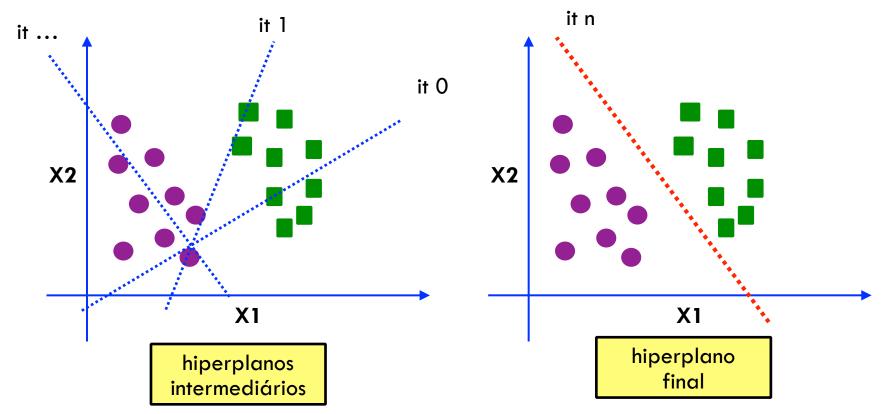
 Objetivo: classificar corretamente um conjunto de exemplos do dataset X em uma de duas classes, C1 ou C2



 Objetivo: classificar corretamente um conjunto de exemplos do dataset X em uma de duas classes, C1 ou C2

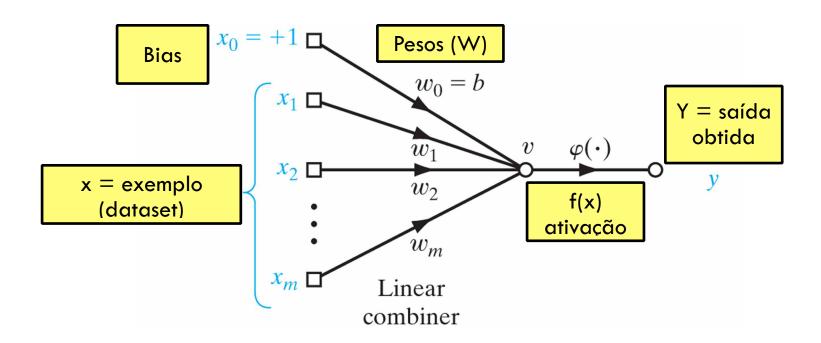


 Aprendizado: ajuste iterativo dos pesos sinápticos usando o algoritmo de convergência do perceptron



Roteiro

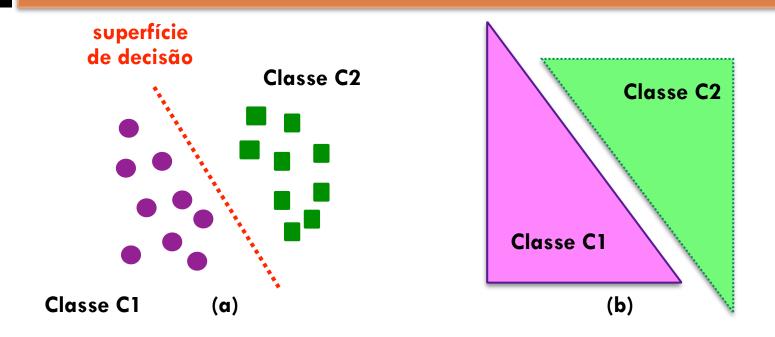
- 1 Introdução
- 2 Perceptron
- 3 Teorema de Convergência
- 4 Algoritmo de Treinamento Perceptron
- 5 Exemplo / Exercício
- 6 Síntese / Próximas Aulas
- 7 Referências



- bias b(n): é um peso w₀ associado a uma entrada +1
- vetor de entrada X(n): [+1, $x_1(n)$, $x_2(n)$, ..., $x_m(n)$] T
- vetor de pesos W(n): [b, $w_1(n)$, $w_2(n)$, ..., $w_m(n)$]

$$v(n) = \sum_{i=0}^{m} w_i(n) x_i(n) = \mathbf{w}^{T}(n) \mathbf{x}(n)$$

v = sinal do neurônio



 $\mathbf{w}^{\mathsf{T}}\mathbf{x} = 0$ define um hiperplano de separação

 $\mathbf{w}^{\mathsf{T}}\mathbf{x} > 0$ para todo vetor \mathbf{x} pertencente à classe C1

 $\mathbf{w}^{\mathsf{T}}\mathbf{x} \leq 0$ para todo vetor \mathbf{x} pertencente à classe C2

- Se o n-ésimo vetor x(n) é corretamente classificado pelo vetor w(n) na n-ésima iteração do algoritmo, nenhuma correção é feita no vetor de pesos:
 - $\mathbf{w}(n+1) = \mathbf{w}(n)$ se $\mathbf{w}^T \mathbf{x}(n) > 0$ e $\mathbf{x}(n) \ni$ a classe C1
 - $\mathbf{w}(n+1) = \mathbf{w}(n)$ se $\mathbf{w}^T \mathbf{x}(n) \le 0$ e $\mathbf{x}(n) \ni$ a classe C2
- Caso contrário, o vetor de pesos é atualizado:
 - $\mathbf{w}(n+1) = \mathbf{w}(n) \mathbf{\eta}(n) \mathbf{x}(n)$ se $\mathbf{w}^T \mathbf{x}(n) > 0$ e $\mathbf{x}(n) \ni$ classe C2
 - $\mathbf{w}(n+1) = \mathbf{w}(n) + \mathbf{\eta}(n)\mathbf{x}(n)$ se $\mathbf{w}^{\mathsf{T}}\mathbf{x}(n) \leq 0$ e $\mathbf{x}(n) \ni$ classe C1
- n é a taxa de aprendizado que controla o ajuste dos pesos
 - hiper-parâmetro do algoritmo
 - parâmetro x hiper-parâmetro

A saída do neurônio é computada usando a função sinal sgn(.):

$$sgn(v) = \begin{cases} +1 \text{ se } v > 0\\ -1 \text{ se } v < 0 \end{cases}$$

Expressamos a saída y(n) de maneira compacta:

$$y(n) = sgn[\mathbf{w}^{T}(n)\mathbf{x}(n)]$$

- Regra de Atualização dos Pesos sinápticos:
 - Dada uma instância n,

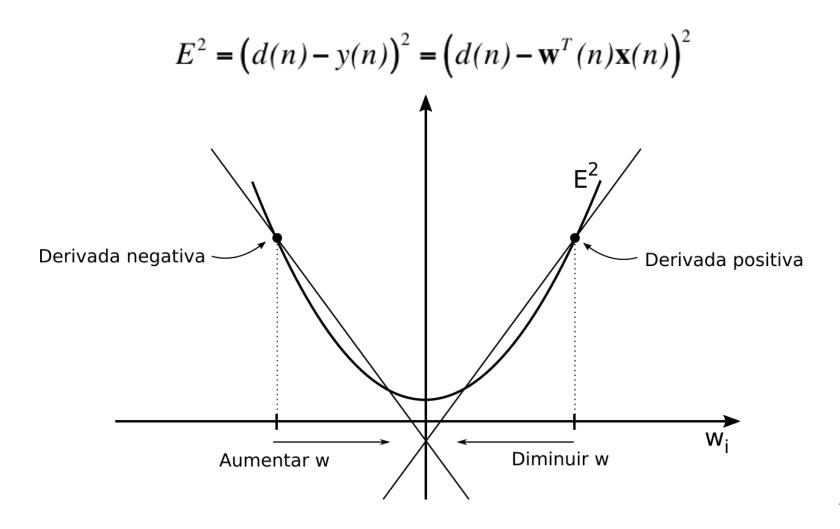
$$w(n+1) \leftarrow w(n) + \mathbf{\eta} * (d(n) - y(n)) * x(n)$$

- Regra de Atualização dos Pesos sinápticos:
 - Dada uma instância n,

$$w(n+1) \leftarrow w(n) + \eta * (d(n) - y(n)) * x(n)$$

$$d(n) - y(n) = sinal do erro (+ ou -)$$

"erro entre a saída real (d) e a saída obtida (y)"

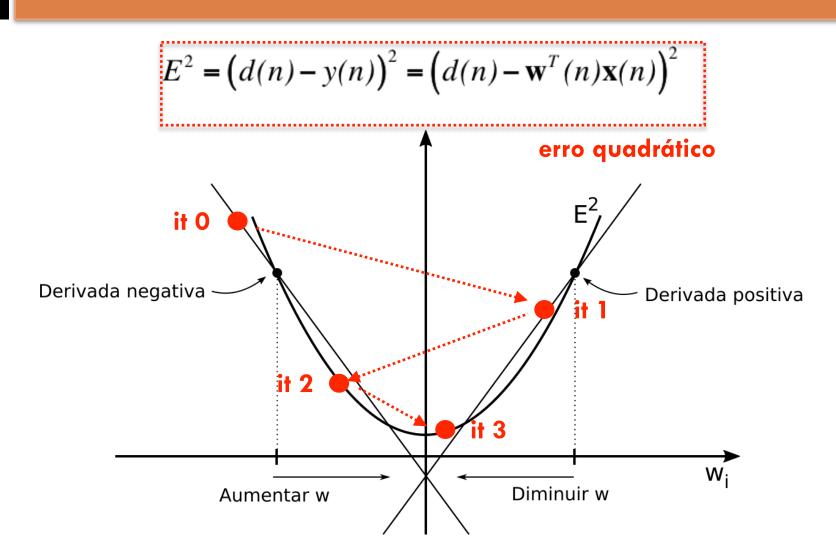


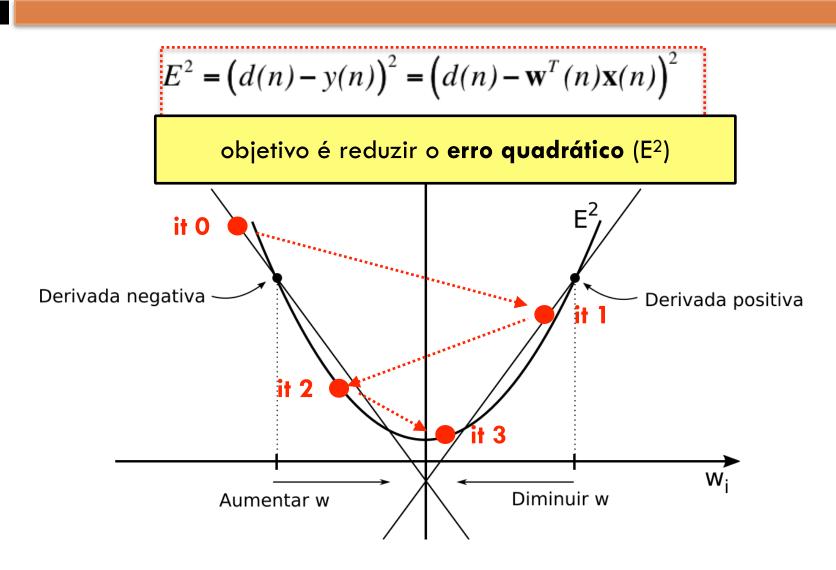
$$E^2 = \left(d(n) - y(n)\right)^2 = \left(d(n) - \mathbf{w}^T(n)\mathbf{x}(n)\right)^2$$

erro quadrático

$$w_i(n+1) = w_i(n) - \eta \frac{dE^2}{dw_i}$$

$$\frac{dE^2}{dw_i} = \frac{d\left(d(n) - y(n)\right)^2}{dw_i(n)} = 2 \times \left(d(n) - \mathbf{w}^T(n)\mathbf{x}(n)\right) \times -x_i$$





Roteiro

- 1 Introdução
- 2 Perceptron
- 3 Teorema de Convergência
- 4 Algoritmo de Treinamento Perceptron
- 5 Exemplo / Exercício
- 6 Síntese / Próximas Aulas
- **7** Referências

- Entradas e hiper-parâmetros:
 - □ X(n): vetor de entrada
 - □ W(n): vetor de pesos
 - □ **b** : bias
 - □ y(n): saída obtida
 - d(n): saída desejada (real)
 - η: taxa de aprendizado

- Funcionamento:
 - □ reduzir o erro entre as saídas esperadas, e as saídas obtidas

Entradas:

- conjunto de treinamento com exemplos rotulados [X | D]
 - X são os exemplos de treinamento
 - D são as saídas reais, esperadas
- taxa de aprendizagem (η)
- pesos sinápticos iniciais (W) [opcional]
- número máximo de iterações para treinamento (n.lter)

Saídas:

- W ajustados para todos os exemplos de treinamento
- Epocas: numero de épocas

Inicio algoritmo

- 1. Iniciar o vetor W com valores aleatórios pequenos
 - sugestão: [-1, 1] ou [-0.5, 0.5]
- 2. Iniciar o contador de número de épocas (épocas ← 0)
- 3. Iniciar variável de controle (error ← TRUE)
- **4.** Repetir enquanto (error == TRUE & epoca < n.lter)
 - 4.1 error ← FALSE
 - 4.2 Para todas as amostras de treinamento em X, fazer:
 - 4.2.1 Calcular o sinal do neurônio (spike)

$$V = W' * X$$

4.2.2 Calcular o sinal de saída do neurônio (Y)

$$Y = phi(V)$$

```
4.2.3 Se houve erro na predição
    Se Y (saida obtida) != Di (saida real):
    W = W + η * (Di - Y) * X
    error ← TRUE
4.3 Incrementar o contador do numero de épocas
    epocas ← epocas + 1
    fim repetição
Fim do algoritmo
```

Roteiro

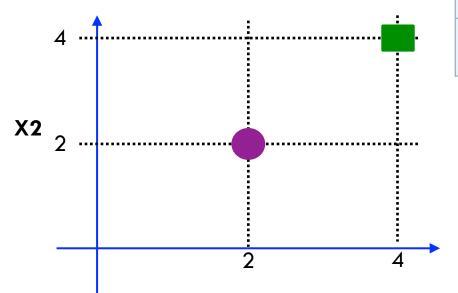
- 1 Introdução
- 2 Perceptron
- 3 Teorema de Convergência
- 4 Algoritmo de Treinamento Perceptron
- 5 Exemplo / Exercício
- 6 Síntese / Próximas Aulas
- Referências

Exemplo

Treinar o perceptron para o problema abaixo:

$$\sim$$
 w0 = -0.5441, w1 = 0.5562, w2 = 0.4074

- □ bias = -1
- $\eta = 0.1$



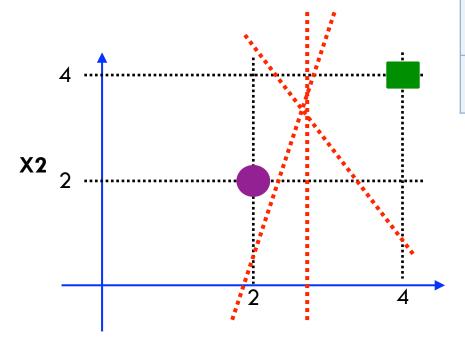
Exemplo	X1	X2	Classe	
EI	2	2	1	
E2	4	4	0	

Exemplo

Treinar o perceptron para o problema abaixo:

$$\sim$$
 w0 = -0.5441, w1 = 0.5562, w2 = 0.4074

- □ bias = -1
- $\eta = 0.1$



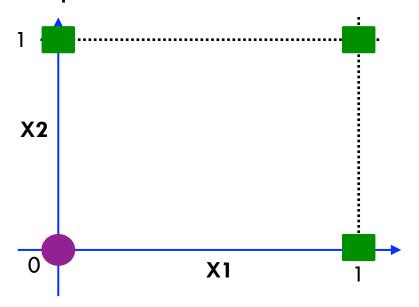
Exemplo	X1	X2	Classe	
E1	2	2	1	
E2	4	4	0	

Exercício

Treinar o perceptron para reconhecer o problema lógico OR.
 Dados:

$$w0 = w1 = w2 = 0.5$$

- \Box bias = +1
- $\eta = 0.1$



X1	X2	D	
0	0	0	
0	1	1	
1	0	1	
1	1	1	

Exercício

- Treinar o perceptron para reconhecer o problema lógico OR.
 Dados:
 - = w0 = w1 = w2 = 0.5
 - \Box bias = +1
 - $\eta = 0.1$





Roteiro

- 1 Introdução
- 2 Perceptron
- 3 Teorema de Convergência
- 4 Algoritmo de Treinamento Perceptron
- 5 Exemplo / Exercício
- 6 Síntese / Próximas Aulas
- 7 Referências

Síntese/Revisão

- Perceptron
 - um neurônio de McCulloch Pitts
 - bias
 - função de ativação degrau
- Teorema de Convergência
- Algoritmo de Aprendizado do Perceptron
- Exemplo
- Próximo conteúdo: MLP

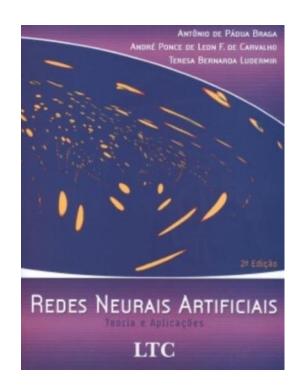
Roteiro

- 1 Introdução
- 2 Perceptron
- 3 Teorema de Convergência
- 4 Algoritmo de Treinamento Perceptron
- 5 Exemplo / Exercício
- 6 Síntese / Próximas Aulas
- **7** Referências

Literatura Sugerida

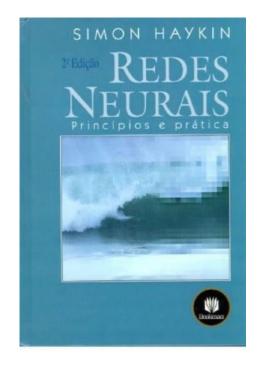


[Faceli et al, 2011]

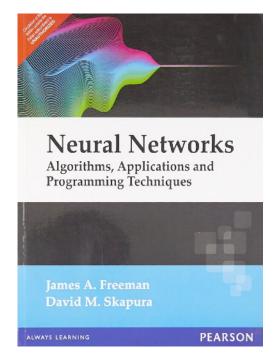


[Braga et al, 2007]

Literatura Sugerida



(Haykin, 1999)



(Freeman & Skapura, 1991)

Perguntas?

Prof. Rafael G. Mantovani

rgmantovani@gmail.com

Hiperplano obtido

Calcular o hiperplano (após treinamento), problema 2D

- Equação da reta: y = mx + b
 - m = inclinação da reta (slope)
 - b = interseção no eixo y (y-intercept)

- Sendo W o vetor dos pesos, com w0 sendo o peso do bias:
 - slope (m) = (w0/w2) / (w0/w1)
 - y-intercept(b) = -w0/w2