Vorlesung 8 (Dienstag 27.2.2018)

7 Neuronale Netze

Grundlagenforschung: Verständnis wie Gehirn funktioniert Anwendung: effiziente selbstlernende Algorithmen (Handschriftenerkennung, Optimierung, Generalisierung, . . .)

Gehirn hat ca. 10^{11} Neuronen. Kommunikation durch elektrische Impulse.

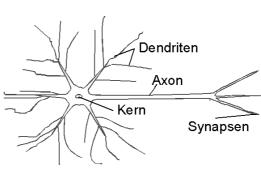
Aufbau Neuron:

Dendriten: Eingangssignale, bis zu

 $2*10^5$ pro Zelle

Axon: Ausgangsignal

Synapsen: koppeln Axon an Dendriten anderer Zellen, bis zu 10^4 pro Zelle, insgesamt ca 10^{15} , Kopplungsstärke veränderbar.



von www.lunaticpride.de

Modellierung McCulloch/Pitts Neuron [5]

- L Eingänge $x_i = 0, 1$ (ruhig/aktiv)
- Synapsenstärken $w_i \in \mathbb{R}$
- s: Schwellwert
- Ausgangsignal

$$y = \theta \left(\sum_{i=1}^{L} w_i x_i - s \right) \tag{49}$$

$$\theta(x) = 1$$
 für $x \ge 0$ $\theta(x) = 0$ sonst.

Logische UND/NOT Funktionen realisierbar \rightarrow beliebige logische Funktionen.

Einstellung der Gewichte: Hebbsche Lernregel [6]

$$\Delta w_i = \epsilon y^{\text{(soll)}}(\underline{x}) x_i \tag{50}$$

- $y^{\text{(soll)}}(\underline{x})$ gewünschte Ausgabe
- $\epsilon > 0$: "Lernparameter"

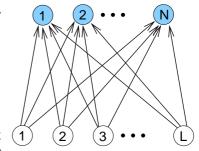
7.1 Perzeptron

Zur Klassifikation von Eingabemustern \underline{x} und Generalisierung $\to N$ Ausgaben $y_r \in \{0,1\} \ (r=1,\ldots,N)$ gemäß

$$y_r = \theta\left(\sum_{i=0}^L w_{ri}x_i\right) \tag{51}$$

 $(s \leftrightarrow -w_{r0} \text{ via } x_0 = 1)$

Jede Ausgabe ist unabhängig von den anderen, reine Schichtstruktur



Perzeptron Lernalgorithmus ("Trainingsphase")

- Starte mit zufälligen Kopplungen
- Führe verschiedene Trainingsvektoren x zu. Für jede falsche Ausgabe $y_r(\underline{x})$ passe Gewichte an:

$$\Delta w_{ri} = \epsilon \cdot (y_r^{\text{(soll)}}(\underline{x}) - y_r(\underline{x})) \cdot x_i \tag{52}$$

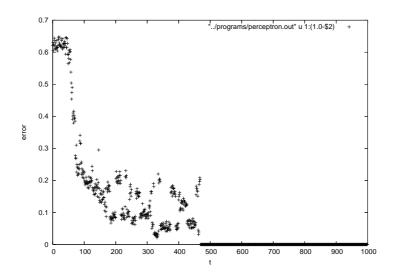
Als C Funktion (siehe perceptron.c)

```
/********** perceptron_learning() **********/
/** Peforms 'K' steps of learning algorithm:
/** generate random vector and adjust weights using
                                                     **/
/** parameter 'epsilon' to learn function 'f'
                                                     **/
/** PARAMETERS: (*)= return-paramter
                                                     **/
/**
              L: number of (real) values
                                                     **/
/**
          (*) w: weight vector
                                                     **/
        epsilon: learning rate
/**
                                                     **/
/**
              f: target function
                                                     **/
/**
              K: number of iterations
                                                     **/
/** RETURNS:
                                                     **/
/**
       (nothing)
                                                     **/
void perceptron_learning(int L, double *w, double epsilon,
int (*f)(int, int *), int K )
{
 int step, t;
                                             /* loop counters */
                                              /* input vector */
 int *x;
                                             /* output values */
 int y, y_wanted;
 x = (int *) malloc( (L+1)*sizeof(int));
 x[0] = 1;
                                       /* bit 0 <-> threshold */
 for(step=0; step<K; step++)</pre>
                                        /* main learning loop */
   random_vector(L, x);
   y = output_neuron(L, x, w);
   y_{\text{wanted}} = f(L, x);
   if(y != y_wanted)
     for(t=0; t<=L; t++)
                                            /* adjust weights */
       w[t] += epsilon*(y_wanted- y)*x[t];
 free(x);
}
```

Test: Funktion

$$f(x) = \begin{cases} 1 & \text{mehr als H\"{a}lfte der Bits ist 1} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$
 (53)

Für L = 10, Fehlerquote als Funktion der Lernzyklen:



Resultierende Gewichte

```
# w[0] = -1.150000

# w[1] = 0.250000

# w[2] = 0.200000

# w[3] = 0.200000

# w[4] = 0.200000

# w[5] = 0.200000

# w[6] = 0.200000

# w[7] = 0.200000

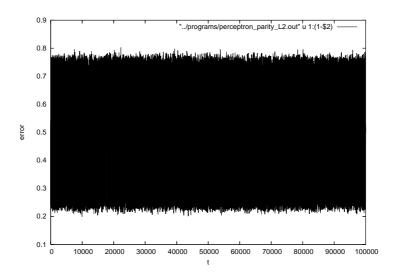
# w[8] = 0.250000

# w[9] = 0.200000
```

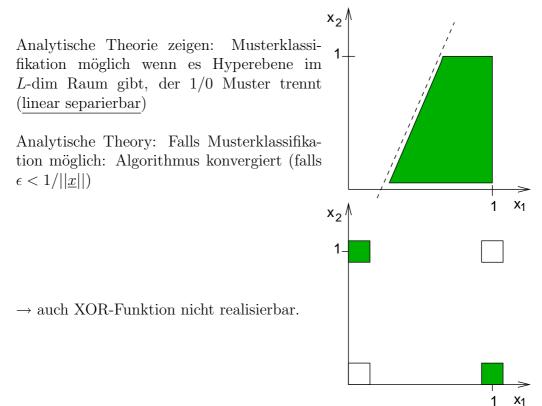
entspricht exaktem Ergebnis, z.B. $w_0 = 1.1$, $w_i = 0.2$ (i > 0). Test: Funktion

$$f(x) = \begin{cases} 1 & \text{Zahl der 1 Bits ist ungerade} \\ 0 & \text{sonst} \end{cases}$$
 (54)

Für L=2 (nur !), Fehlerquote als Funktion der Lernzyklen:



Ergebnis "zufällig", resultierende Gewichte alle nahe bei 0.



Ausweg: Mehrschichtstrukturen, z.B. eine "versteckte" Schicht.

7.2 Backpropagation

Feed-forward Netzwerke:

Mehrere Schichten, hier eine Schicht von M versteckter Neuronen

o.B.d.A: 1 Ausgabeneuron

Übergangsfunktionen $(x_0 = 1)$:

$$y_{j} = \sigma \left(\sum_{k'=0}^{L} w_{jk'} x_{k'} \right) \quad (j = 1 \dots M)$$

$$z = \sigma \left(\sum_{j'=0}^{M} \tilde{w}_{j'} y_{j'} \right)$$

$$(56)$$

$$\sigma(x) = \frac{1}{1 + \exp(-x)} \in [0, 1]$$

$$\sigma'(x) = (-1)(-1)\frac{\exp(-x)}{(1 + \exp(-x))^2}$$

$$= \frac{1}{1 + \exp(-x)} \frac{1 + \exp(-x) - 1}{1 + \exp(-x)}$$

$$= \sigma(x)(1 - \sigma(x)) \tag{57}$$

 $= \sigma(x)(1-\sigma(x)) \tag{57}$ Ziel: Netz soll p Musterpaare $(\underline{x}^{\nu}, \hat{z}^{\nu})$ $(\nu=1,\ldots,p)$ lernen (z.B. wieder eine Funktion $\hat{z}=f(\underline{x}),\,\hat{\underline{x}}\in\{0,1\}^L)$

Einführung Energiefunktion: mittlerer quadratischer Fehler

$$E = \frac{1}{2} \sum_{\nu} (\hat{z}^{\nu} - z(\underline{x}^{\nu}))^2$$
 (58)

$$= \frac{1}{2} \sum_{\nu} \left(\hat{z}^{\nu} - \sigma \left(\sum_{j=0}^{M} \tilde{w}_{j} y_{j}(\underline{x}^{\nu}) \right) \right)^{2}$$
 (59)

Suche nach optimalen Gewichten: Am einfachsten: Gradientenabstiegsverfahren. Starte mit irgendwelchen Gewichten, dann (ϵ : Parameter):

$$\Delta w_{jk} = -\epsilon \frac{\partial E}{\partial w_{jk}} \tag{60}$$

(2)

$$\Delta \tilde{w}_j = -\epsilon \frac{\partial \tilde{E}}{\partial \tilde{w}_i} \tag{61}$$

näherungweise

$$\Delta E \approx \sum_{\{w\}} \frac{\partial E}{\partial w} \Delta w = -\epsilon \sum_{\{w\}} \left(\frac{\partial E}{\partial w}\right)^2 \le 0$$

 \rightarrow konvergiert in (lokales) Minimum.

Hier, Beitrag für eine einzelnes Muster $(\underline{x}^{\nu}, \hat{z}^{\nu}) \to (\underline{x}, \hat{z})$

$$\frac{\partial E}{\partial \tilde{w}_{j}} \stackrel{(58)}{=} -(\hat{z}-z)\frac{\partial z}{\partial w_{j}} \stackrel{(56)}{=} -(\hat{z}-z)\sigma'(\sum_{j'} \tilde{w}_{j'}y_{j'})y_{j}$$

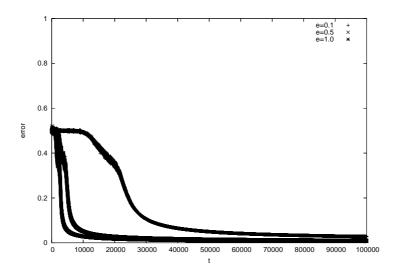
$$\stackrel{(57)}{=} -(\hat{z}-z)z(1-z)y_{j} \qquad (62)$$

$$\frac{\partial E}{\partial w_{jk}} \stackrel{(59)}{=} -(\hat{z}-z)z(1-z)\tilde{w}_{j}\frac{\partial y_{j}}{\partial w_{jk}}$$

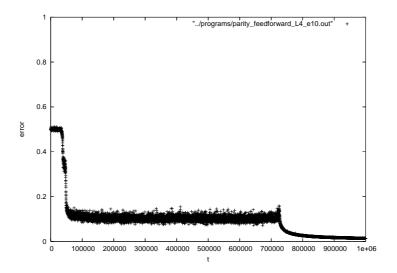
$$\stackrel{(55)}{=} -(\hat{z}-z)z(1-z)\tilde{w}_{j}\sigma'(\sum_{k'} w_{jk'}x_{k'})x_{k}$$

$$\stackrel{(57)}{=} -(\hat{z}-z)z(1-z)\tilde{w}_{j}y_{j}(1-y_{j})x_{k} \qquad (63)$$

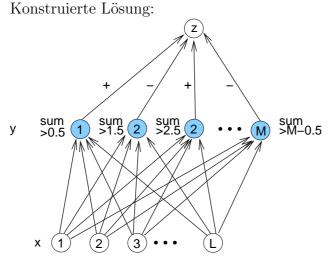
Fehler Rate für Parity-Funktion L=2



konvergiert schnell. Fehler Rate für Parity-Funktion L=4



 $konvergiert\ langsam.$



Beschleunigung der Konvergenz: bessere Minimierungsmethoden: Conjugate Gradient, Monte-Carlo Optimierung mit Parallel Tempering, ...

Bisher Überwachtes Lernen. Unüberwachtes Lernen: Verallgemeinerung, nicht $E = \frac{1}{2} \sum_{\nu} (\hat{z}^{\nu} - z(\underline{x}))^2$ sonder beliebige Funktion $f(\hat{z}^{\nu}, z(\underline{x}))$ wird minimiert. Anwednung: statistische Analysen wie Clusterung von Datenpunkten.