## Funcions AND, OR, NOR y xOR

```
%Empezamos añadiendo el path a las funciones de activación
addpath("G:\Mi unidad\MCC\Primer Semestre\Inteligencia artificial\Codigos\Funciones de activación
```

## **Operador AND**

```
%Creamos el perceptrón
perceptron = Perceptron(1,2);
%Los datos de entrenamiento
trainingData = [0 0 1 1; 0 1 0 1];
trainingResults = [0,0,0,1];
epochs = 20;
[perceptron, errorData] = perceptron.train(trainingData,trainingResults,epochs);
figure()
sgtitle('Entrenamiento del perceptrón para función AND')
plot(1:length(errorData),errorData);
xlabel('Época')
ylabel('Rendimiento (RMS)')
ylim([0,1.2])
xlim([1,length(errorData)])
```

```
% Tabla resultante de la función AND
firstEntry = trainingData(1,:)';
secondEntry = trainingData(2,:)';

results = arrayfun(@(x,y) perceptron.compute([x;y]),firstEntry,secondEntry);
T = table(firstEntry,secondEntry,results,'VariableNames',{'x','y','x AND y'})
```

 $T = 4 \times 3$  table

	X	У	x AND y
1	0	0	0
2	0	1	0
3	1	0	0
4	1	1	1

```
x = linspace(-1.2,1.2,1000);
y = -(perceptron.W(1)/perceptron.W(2))*x -perceptron.b/perceptron.W(2);

figure()
sgtitle('Segmentación del perceptrón para AND')
hold on
for i = 1:size(trainingData,2)
    point = trainingData(:,i);
    if(trainingResults(i) == 1)
        plot(point(1),point(2),'o','color','red')
    else
        plot(point(1),point(2),'o','color','blue')
    end
end
```

```
%Se traza la linea
plot(x,y,'color','black')
xlim([-0.2,1.2])
ylim([-0.2,1.2])
hold off
```

## **Operador OR**

```
%Nuevamente armamos un perceptrón con 1 neurona y dos entradas
perceptron = Perceptron(1,2);
trainingData = [0 0 1 1; 0 1 0 1];
trainingResults = [0,1,1,1];
epochs = 20;
[perceptron, errorData] = perceptron.train(trainingData,trainingResults,epochs);

figure()
hold on
title('Entrenamiento del perceptrón para función OR')
plot(1:length(errorData),errorData);
xlabel('Época')
ylabel('RMS del error')
ylim([0,1.2])
xlim([1,length(errorData)])
hold off
```

```
% Tabla resultante de la función OR
firstEntry = trainingData(1,:)';
secondEntry = trainingData(2,:)';

results = arrayfun(@(x,y) perceptron.compute([x;y]),firstEntry,secondEntry);
T = table(firstEntry,secondEntry,results,'VariableNames',{'x','y','x OR y'})
```

 $T = 4 \times 3$  table

	X	У	x OR y
1	0	0	0
2	0	1	1
3	1	0	1
4	1	1	1

```
x = linspace(-1.2,1.2,1000);
y = -(perceptron.W(1)/perceptron.W(2))*x -perceptron.b/perceptron.W(2);

figure()
sgtitle('Segmentación del perceptrón para OR')
hold on
for i = 1:size(trainingData,2)
    point = trainingData(:,i);
```

## **Operador NOR**

```
perceptron = Perceptron(1,2);
trainingData = [0 0 1 1; 0 1 0 1];
trainingResults = [1,0,0,0];
epochs = 20;
[perceptron, errorData] = perceptron.train(trainingData,trainingResults,epochs);

figure()
hold on
title('Entrenamiento del perceptrón para función NOR')
plot(1:length(errorData),errorData);
xlabel('Época')
ylabel('RMS del error')
ylim([0,1.2])
xlim([1,length(errorData)])
hold off
```

```
% Tabla resultante de la función NOR
firstEntry = trainingData(1,:)';
secondEntry = trainingData(2,:)';

results = arrayfun(@(x,y) perceptron.compute([x;y]),firstEntry,secondEntry);
T = table(firstEntry,secondEntry,results,'VariableNames',{'x','y','x NOR y'})
```

 $T = 4 \times 3$  table

	Х	У	x NOR y
1	0	0	1
2	0	1	0
3	1	0	0
4	1	1	0

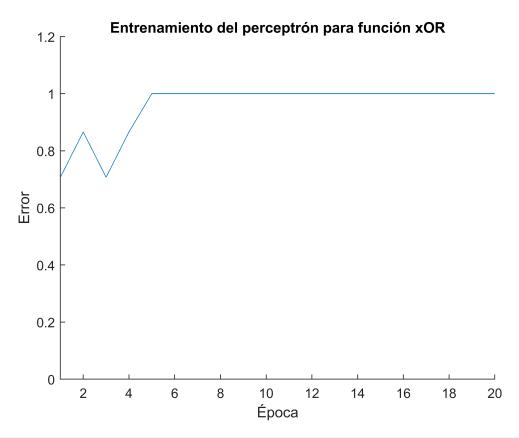
```
x = linspace(-1.2,1.2,1000);
y = -(perceptron.W(1)/perceptron.W(2))*x -perceptron.b/perceptron.W(2);
```

```
figure()
sgtitle('Segmentación del perceptrón para NOR')
hold on
for i = 1:size(trainingData,2)
    point = trainingData(:,i);
    if(trainingResults(i) == 1)
        plot(point(1),point(2),'o','color','red')
    else
        plot(point(1),point(2),'o','color','blue')
    end
end
%Se traza la linea
plot(x,y,'color','black')
xlim([-0.2,1.2])
ylim([-0.2, 1.2])
hold off
```

# Operación xOR

```
perceptron = Perceptron(1,2);
trainingData = [0 0 1 1; 0 1 0 1];
trainingResults = [0,1,1,0];
epochs = 20;
[perceptron, errorData] = perceptron.train(trainingData,trainingResults,epochs);

figure()
hold on
title('Entrenamiento del perceptrón para función xOR')
plot(1:length(errorData),errorData);
xlabel('Epoca')
ylabel('Epoca')
ylabel('RMS del error')
ylim([0,1.2])
xlim([1,length(errorData)])
hold off
```



```
% Tabla resultante de la función xOR
firstEntry = trainingData(1,:)';
secondEntry = trainingData(2,:)';

results = arrayfun(@(x,y) perceptron.compute([x;y]),firstEntry,secondEntry);
T = table(firstEntry,secondEntry,results,'VariableNames',{'x','y','x xOR y'})
```

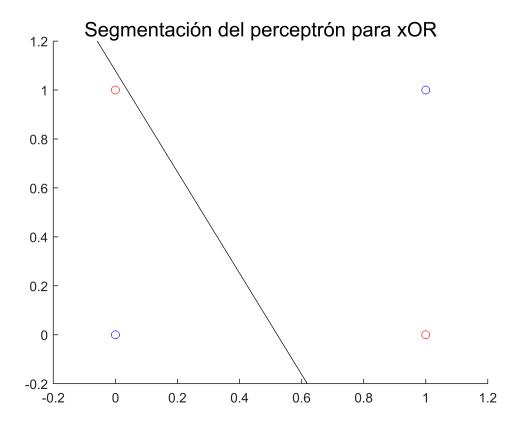
 $T = 4 \times 3$  table

	Х	У	x xOR y
1	0	0	1
2	0	1	1
3	1	0	0
4	1	1	0

```
x = linspace(-1.2,1.2,1000);
y = -(perceptron.W(1)/perceptron.W(2))*x -perceptron.b/perceptron.W(2);

figure()
sgtitle('Segmentación del perceptrón para xOR')
hold on
for i = 1:size(trainingData,2)
    point = trainingData(:,i);
    if(trainingResults(i) == 1)
        plot(point(1),point(2),'o','color','red')
    else
        plot(point(1),point(2),'o','color','blue')
```

```
end
end
%Se traza la linea
plot(x,y,'color','black')
xlim([-0.2,1.2])
ylim([-0.2,1.2])
hold off
```



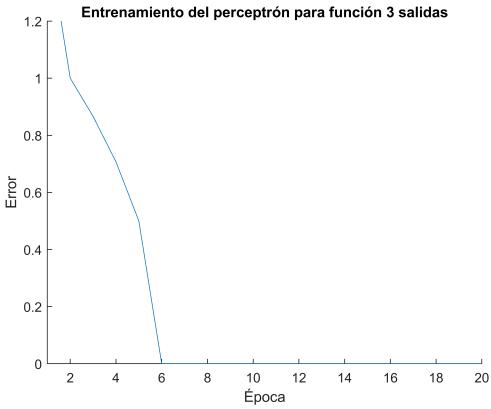
Vemos que para el caso de xOR el error no se vuelve cero como ocurría en el caso de las funciones lógicas anteriores, La razón de esto es que no hay linea que podamos colocar para segmentar los resultados de esta función, en la forma en que se había realizado para las demás.. La demostración gráfica sería justamente la que se ha incluido en la figura anterior. generalmente en la literatura cuando se aborda este caso se suele decir que xOR no es lineal.

#### AND 3 salidas

Para este caso se estarán usando 3 neuronas distintas y dos entradas

```
%Definimos nuestro perceptron
perceptron = Perceptron(3,2);
%Perfecto, ahora los datos de entrenamiento
trainingData = [0,0,1,1;0,1,0,1];
solutions =[0,0,1,1; 0,1,0,1;0,0,0,1];
%Entrenamos el perceptrón
```

```
epochs = 20;
[perceptron, errorData] = perceptron.train(trainingData,solutions,epochs);
%
figure()
hold on
title('Entrenamiento del perceptrón para función 3 salidas')
plot(1:length(errorData),errorData);
xlabel('Época')
ylabel('RMS del error')
ylim([0,1.2])
xlim([1,length(errorData)])
hold off
```



```
%Probemos para las distintas entradas
disp(perceptron.compute([0;0]))

0
disp(perceptron.compute([0;1]))

0
1
0
disp(perceptron.compute([1;0]))
```

0

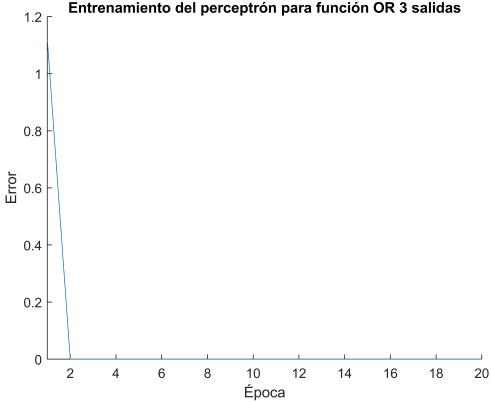
```
0
```

```
disp(perceptron.compute([1;1]))

1
1
1
1
```

#### OR de 3 salidas

```
%Definimos nuestro perceptron
perceptron = Perceptron(3,2);
%Perfecto, ahora los datos de entrenamiento
trainingData = [0,0,1,1;0,1,0,1];
solutions =[0,0,1,1; 0,1,0,1;0,1,1,1];
%Entrenamos el perceptrón
epochs = 20;
[perceptron, errorData] = perceptron.train(trainingData, solutions, epochs);
figure()
hold on
title('Entrenamiento del perceptrón para función OR 3 salidas')
plot(1:length(errorData),errorData);
xlabel('Época')
ylabel('RMS del error')
ylim([0,1.2])
xlim([1,length(errorData)])
hold off
```

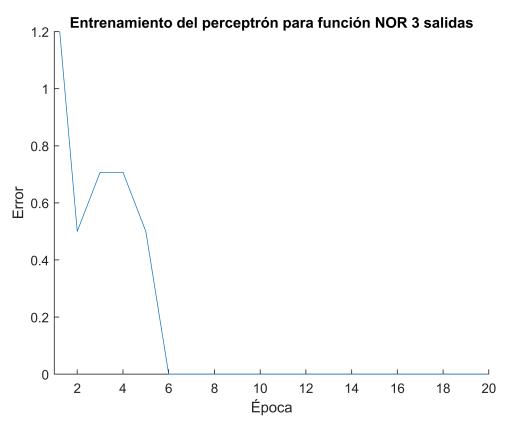


# NOR de 3 salidas

1

```
%Definimos nuestro perceptron
perceptron = Perceptron(3,2);
%Perfecto, ahora los datos de entrenamiento
trainingData = [0,0,1,1;0,1,0,1];
```

```
solutions =[0,0,1,1; 0,1,0,1;1,0,0,0];
%Entrenamos el perceptrón
epochs = 20;
[perceptron, errorData] = perceptron.train(trainingData,solutions,epochs);
%
figure()
hold on
title('Entrenamiento del perceptrón para función NOR 3 salidas')
plot(1:length(errorData),errorData);
xlabel('Época')
ylabel('RMS del error')
ylim([0,1.2])
xlim([1,length(errorData)])
hold off
```

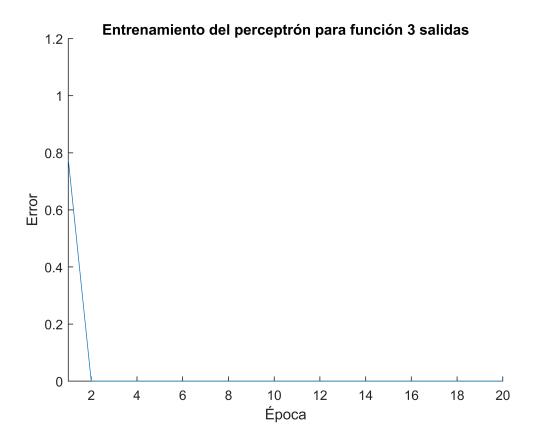


```
0
0
```

```
disp(perceptron.compute([1;1]));
```

1 1 0

```
%Definimos nuestro perceptron
perceptron = Perceptron(1,3);
%Perfecto, ahora los datos de entrenamiento
trainingData = [0,0,1,1,1; 0,1,1,1,0; 0,0,0,1,0];
solutions =[0,1,1,1,0];
%Entrenamos el perceptrón
epochs = 20;
[perceptron, errorData] = perceptron.train(trainingData, solutions, epochs);
figure()
hold on
title('Entrenamiento del perceptrón para función 3 salidas')
plot(1:length(errorData),errorData);
xlabel('Época')
ylabel('Error')
ylim([0,1.2])
xlim([1,length(errorData)])
hold off
```



En terminos de implementación realmente estos ejerciicios con multiples neuronas y/o entradas no afectan demasiado, el lenguaje de programación MATLAB tiene la virtudo de que la acción

$$HL(Wp + b)$$

puede ejecutarse ya sea que W sea un vector fila o una matrix antera.

También contiene ya previsto lo que serían productos tensoriales, estos se ocupan en los pasos de entrenamiento, donde en cada ocasión se le añade la cantidad  $eP^T$  a la matriz de pesos. Nótese que el error es un vector columna, mientras que la transversal de la entrada es un vector fila,, su producto por tanto debe ser una matriz.