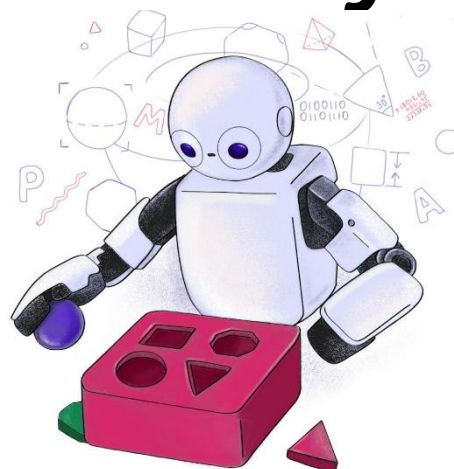


T320 - Introdução ao Aprendizado de Máquina II: *Redes Neurais Artificiais (Parte I)*



Inatel

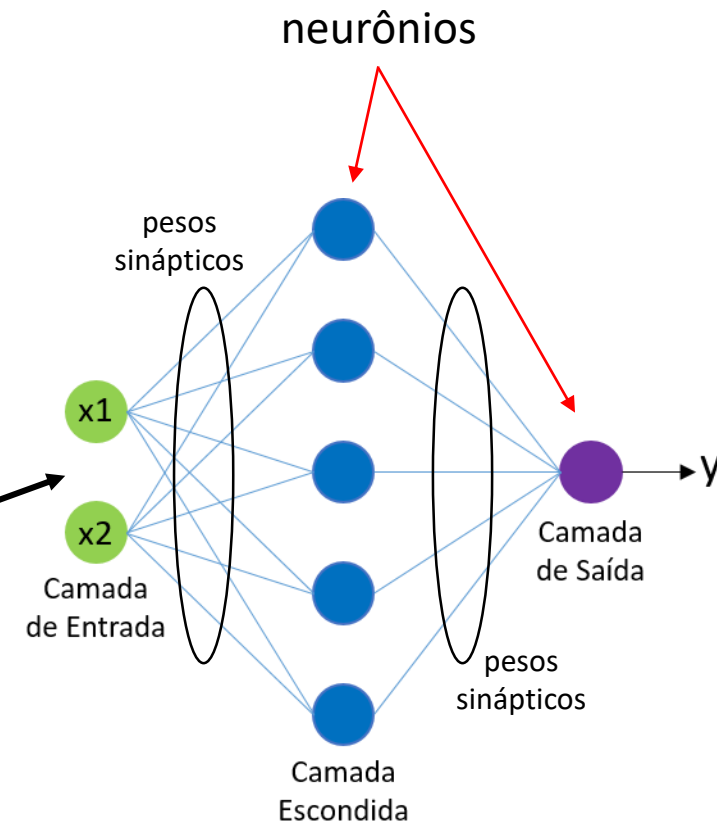
Felipe Augusto Pereira de Figueiredo
felipe.figueiredo@inatel.br

Introdução

- Vamos falar sobre um tópico que parece, inicialmente, não ser relacionado com a disciplina: o cérebro.
- Entretanto, como veremos a seguir, as ideias que discutimos até agora serão úteis na construção de modelos matemáticos que aproximam a atividade do cérebro.
- E como veremos, essas ideias que já discutimos, nos ajudarão a entender o funcionamento das **redes neurais artificiais** (RNAs).
- Redes neurais artificiais são uma das formas mais populares e efetivas para implementação de sistemas de aprendizado de máquina e mereceriam por si só uma disciplina em separado.
- Neste tópico veremos uma breve visão geral sobre as RNAs.

Redes Neurais Artificiais

- **Redes neurais artificiais** são modelos computacionais inspirados pelo funcionamento do cérebro dos animais.
- Elas são capazes de realizar tarefas de aprendizado de máquina (e.g., regressão e classificação) com grande eficácia.
- RNAs são geralmente apresentadas como **sistemas de nós (unidades ou neurônios) interconectados**, que geram valores de saída, simulando o comportamento de **redes neurais biológicas**.
- Esta primeira parte deste tópico, foca nos elementos básicos de construção de uma rede neural, os **nós** ou **neurônios**.



Algumas aplicações famosas

- RNAs são versáteis, poderosas e escalonáveis, tornando-as ideais para realizar tarefas grandes e altamente complexas de ***aprendizado de máquina***, como por exemplo:
 - classificar bilhões de imagens (por exemplo, como o Google Images, Facebook, etc. fazem),
 - serviços de reconhecimento de fala (por exemplo, o Siri da Apple, Alexa da Amazon e Google Assistant da Google),
 - recomendar vídeos que melhor se adequam ao comportamento de centenas de milhões de usuários todos os dias (por exemplo, YouTube, Netflix),
 - ou aprender a vencer o campeão mundial de Go examinando milhões de partidas anteriores e depois jogando contra si mesmo (AlphaGo da DeepMind).



Alexa



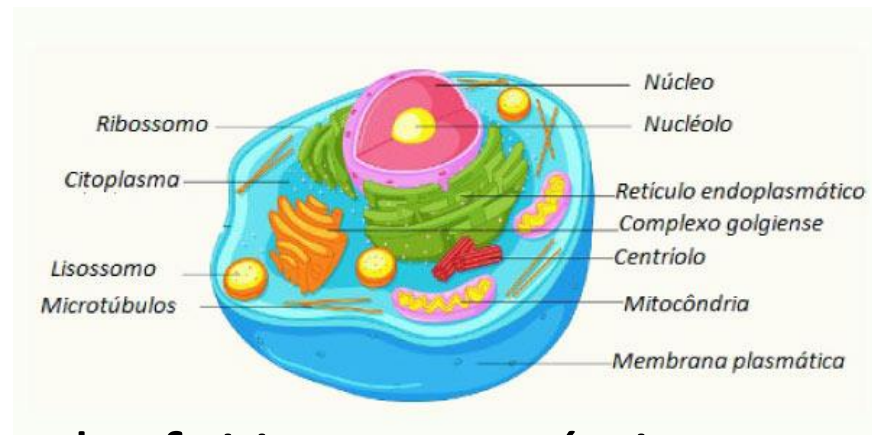
Google Assistant



Siri



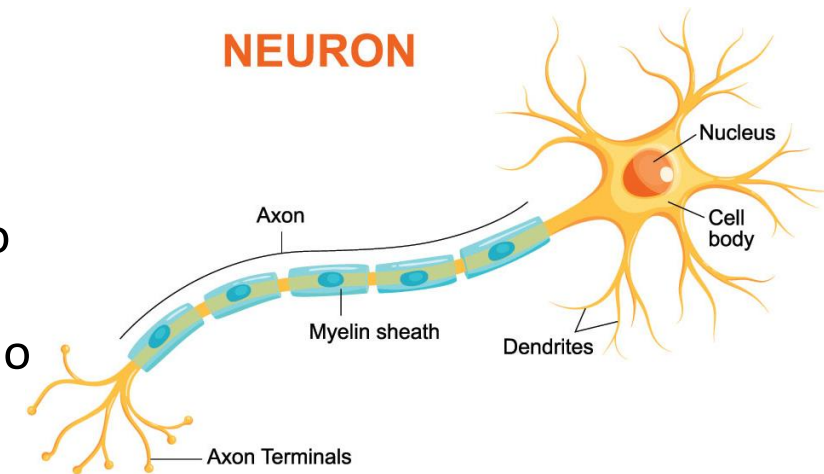
Um pouco de contexto



- A descoberta da célula em 1665 por Robert Hooke foi importantíssima para que houvesse uma melhor compreensão da estrutura dos seres vivos.
- Podemos considerar a célula como sendo o **átomo da vida**.
- As células **eucariontes** (plantas, animais, fungos, protozoários e algas) possuem três partes principais: membrana, citoplasma e núcleo.
- A **membrana** “delimita a célula”, i.e., ela isola seu interior do meio externo.
- O **citoplasma** é o espaço intracelular entre a membrana e o núcleo.
 - Ele é preenchido pelo **citosol** onde estão suspensas as **organelas**.
- Já o **núcleo** abriga a maior parte do material genético (DNA) da célula.
 - Ele regula o metabolismo e armazena as informações genéticas da célula.

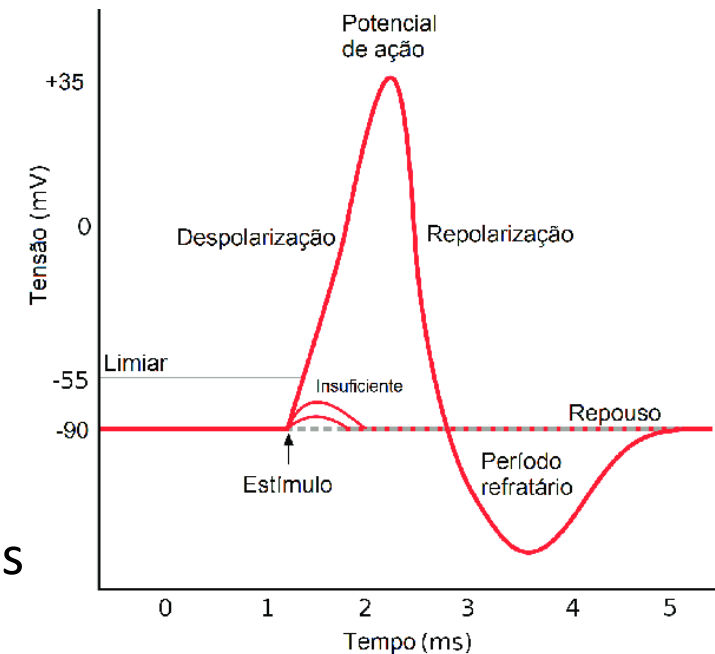
Um pouco de contexto

- Os **neurônios** são células **eucariontes** também, mas são células que possuem mecanismos elétricos e/ou químicos característicos.
- Os neurônios apresentam três partes básicas: os **dendritos**, o **axônio** e o **corpo celular**.
- Os **dendritos** são prolongamentos do neurônio que garantem a recepção de estímulos de outros neurônios, levando impulsos nervosos em direção ao **corpo celular**.
- O **axônio** é um prolongamento que garante o envio de informação (estímulos) a outros neurônios através de seus terminais. Cada neurônio possui apenas um axônio, o qual é, geralmente, mais longo que os dendritos.
- O **corpo celular** (também conhecido como **soma**) contém o núcleo do neurônio e é responsável por realizar a integração dos estímulos recebidos pelo neurônio através de seus dendritos.
- Os locais/pontos de contato entre os dendritos de um neurônio e os terminais do axônio de outro neurônio são chamados de **sinapses** e os contatos entre eles de **contatos sinápticos**.
- Ou seja, os neurônios se comunicam uns com os outros através das **sinapses**.
- A figura ao lado mostra o diagrama de um **neurônio**.



Um pouco de contexto

- Em termos simples, mas lembrando de que existem exceções, nós podemos afirmar que:
 - O neurônio recebe estímulos elétricos, basicamente a partir dos dendritos.
 - Esses estímulos são integrados no corpo celular (*soma*).
 - A integração dos estímulos pode levar à geração ou não de uma resposta elétrica enviada pelo axônio a outros neurônios.
- Nós podemos simplificar o funcionamento do **neurônio** como:
 - Os neurônios recebem estímulos elétricos.
 - Esses estímulos são integrados.
 - Se a atividade (i.e., integração dos estímulos) exceder certo limiar, o **neurônio** gera um pulso (ou potencial de ação).
- O potencial de ação é mostrado na figura ao lado.
- Um **neurônio** se conecta com 10 a 100.000 outros **neurônios** através das **sinapses**.
- Sinais são passados de **neurônio** para **neurônio** através de reações eletro-químicas.
- Do ponto de vista do nosso curso, o **neurônio** será considerado como um sistema com várias entradas e uma saída onde a comunicação entre neurônios é feita através de sinais elétricos.



O Modelo de McCulloch e Pitts

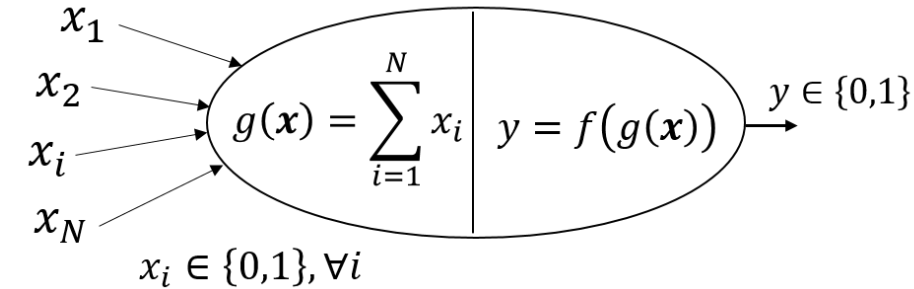
- O final do século XIX e o início do século XX foram períodos fundamentais para o estabelecimento do conhecimento atual do sistema nervoso.
- De posse desse entendimento, em 1943, Warren McCulloch e Walter Pitts apresentaram o primeiro modelo **computacional** de um neurônio.
- A partir desse modelo, foi possível estabelecer uma conexão entre o funcionamento de um neurônio e a **lógica proposicional**.
- **Lógica proposicional** se baseia em **proposições** onde uma proposição é uma sentença declarativa, ou seja, é uma sentença que declara um fato podendo este ser verdadeiro ou falso.
 - $1 \text{ ou } 1 = 1$
 - $1 \text{ e } 0 = 0$
- O artigo de McCulloch e Pitts fornece *insights* fundamentais sobre como a **lógica proposicional** pode ser processada por um neurônio.
- A partir daí, a relação com a computação foi natural.



Walter Pitts e Warren McCulloch

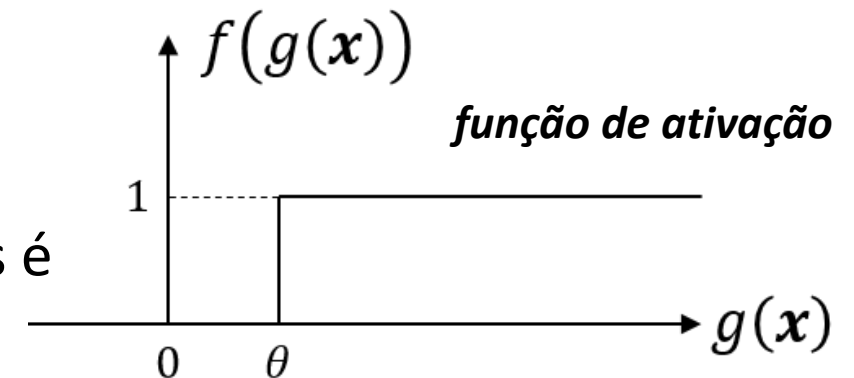
O Modelo de McCulloch e Pitts

- A figura ao lado mostra o modelo matemático do **neurônio** criado por McCulloch e Pitts.
- Grosso modo, o **neurônio** é ativado (ou disparado) quando uma **combinação linear** de suas entradas excede um **limiar de ativação**.
- As premissas do modelo de McCulloch e Pitts (M-P) são:
 - Os valores das entradas, $x_i, \forall i$, ou também chamadas de **sinapses**, são sempre valores booleanos, i.e., '0', ou '1'.
 - As entradas são simplesmente somadas.
 - A atividade do **neurônio** é um processo do tipo “**tudo ou nada**”, ou seja, um processo binário.
 - Portanto, a **função de ativação** do neurônio é uma **função degrau** com **ponto de disparo** dependente do **limiar de ativação**, θ .
 - Um certo número de **sinapses** deve ser excitado num determinado período para que o neurônio “dispare”.
- O modelo do **neurônio** de McCulloch e Pitts nada mais é do que um **classificador linear com limiar de decisão rígido, pesos unitários e atributos booleanos**.



$$y = f(g(x)) = \begin{cases} 1, & \text{se } g(x) \geq \theta \\ 0, & \text{se } g(x) < \theta \end{cases}$$

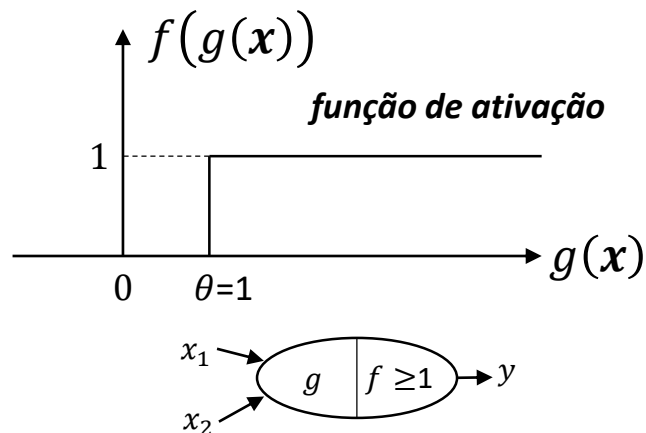
onde θ é o **limiar de ativação**.



Exemplos com o modelo de McCulloch e Pitts

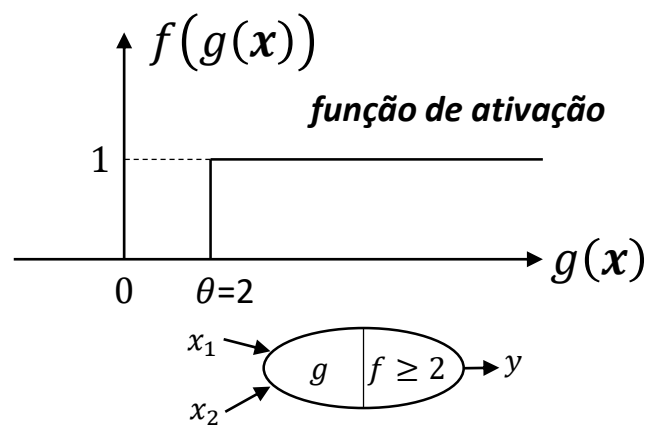
OR			
x1	x2	y	$g(x)$
0	0	0	0
0	1	1	1
1	0	1	1
1	1	1	2

- Qual seria o valor do **limiar de ativação**, θ ?
- Analisando-se $g(x)$, vemos que o disparo deve ocorrer quando $g(x) \geq 1$, portanto, $\theta = 1$.



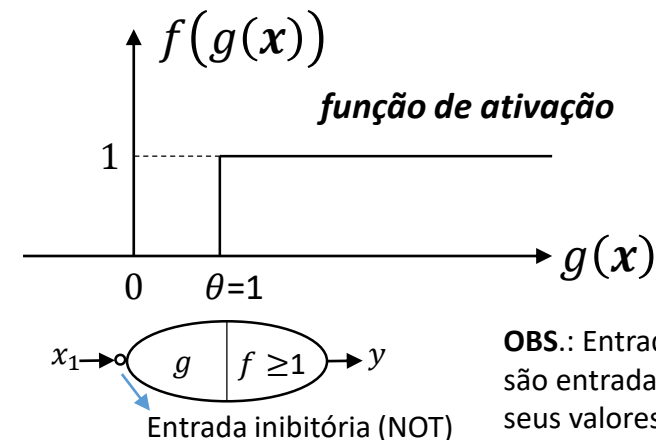
AND			
x1	x2	y	$g(x)$
0	0	0	0
0	1	0	1
1	0	0	1
1	1	1	2

- Qual seria o valor do **limiar de ativação**, θ ?
- Analisando-se $g(x)$, vemos que o disparo deve ocorrer quando $g(x) \geq 2$, portanto, $\theta = 2$.



NOT		
x1	y	$g(x)$
0	1	0
1	0	1

- Qual seria o valor do **limiar de ativação**, θ ?
- Analisando-se $g(x)$, vemos que para o disparo ocorrer, o valor de x_1 deve ser negado, e assim, ele ocorrer quando $g(x) \geq 1$, portanto, $\theta = 1$.



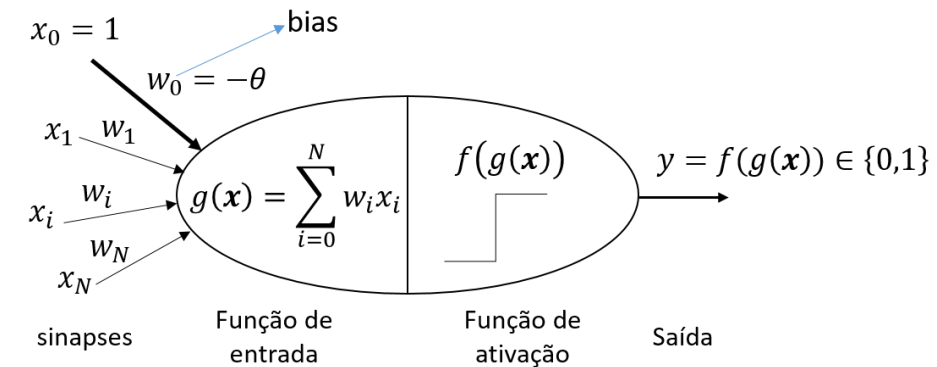
OBS.: Entradas inibitórias são entradas que tem seus valores '**negados**'.

Tarefa

- **Quiz:** “*T320 - Quiz – Redes Neurais Artificiais (Parte I)*” que se encontra no MS Teams.

Perceptron

- Em 1958, Frank Rosenblatt, propôs o modelo clássico do ***perceptron***.
- Em 1969, o modelo de Rosenblatt foi cuidadosamente analisado e refinado por Minsky e Papert.
- O modelo criado por eles é chamado de ***perceptron*** e é mostrado na figura ao lado.
- Como veremos a seguir, o modelo do ***perceptron***, é um modelo computacional mais geral que o modelo do ***neurônio*** de McCulloch e Pitts.

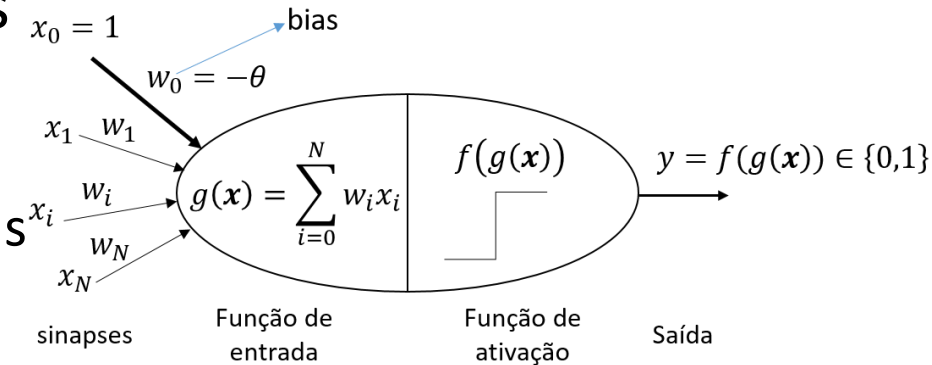


Perceptron

- Esse novo modelo supera algumas das limitações do modelo de M-P:

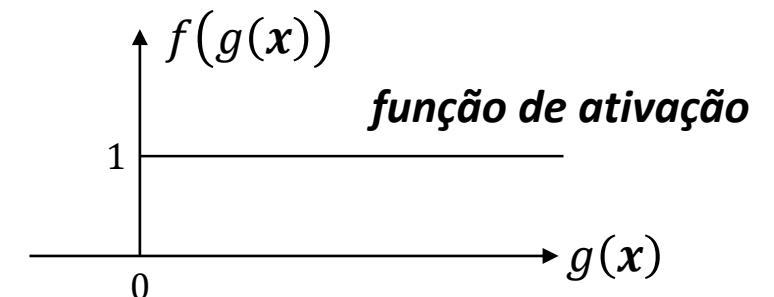
- Introdução do conceito de **pesos sinápticos** (uma medida de importância dos atributos) para as entradas (ou **sinapses**).
- E um método para que o modelo aprenda os **pesos**.

- Além disso, as entradas não são mais limitadas a valores booleanos, como no caso do modelo de M-P, suportando **entradas com valores reais**, o que torna este modelo mais útil e generalizado.
- Assim como no modelo de M-P, a **função de ativação** utilizada pelo **perceptron** também é a **função degrau** com a diferença que aqui ela não mais depende do **limiar de ativação** θ .



$$y = f(g(x)) = \begin{cases} 1, & \text{se } g(x) \geq 0 \\ 0, & \text{se } g(x) < 0 \end{cases}$$

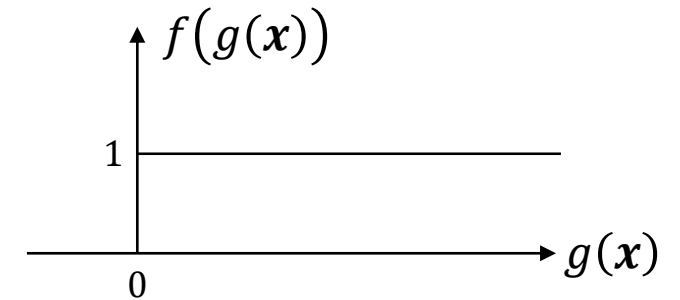
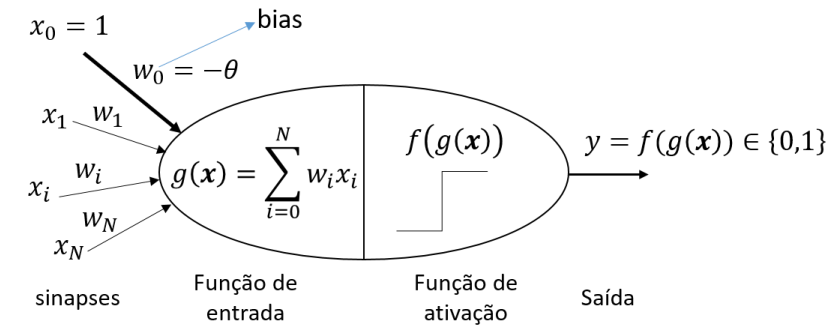
Perceba que o **limiar de ativação** θ agora faz parte das entradas e é chamado de **bias**.



Perceptron

- A ideia é que a ativação do **perceptron** (causada pelos estímulos de entrada) seja uma **combinação linear** dos **estímulos** em relação aos **pesos sinápticos**.
- Se a ativação exceder o **limiar de ativação**, ocorrerá o **disparo**.
- Isso é expresso por meio de uma **função de ativação** do tipo **degrau**.
- Notem que a **função de ativação** $f(\cdot)$ está centrada “em torno de zero” e o **limiar de ativação** é controlado, indiretamente, pelo valor do **peso do bias**, w_0 .
 - O **limiar de ativação** foi absorvido pelo somatório, $g(x)$, e, portanto, podemos usar a **função de ativação** centrada em zero, pois agora, ajusta-se o limiar de ativação indiretamente, através da atualização do peso w_0 .
- O tipo de resposta do **perceptron** dá origem a um **classificador binário**, ou seja, para **problemas com duas classes**.
- As classes são separadas por uma **superfície de separação linear** (hiperplano) para o qual a igualdade abaixo é verdadeira.

função discriminante $\rightarrow g(x) = \sum_{i=0}^N w_i x_i = 0$ (onde $x_0 = 1$).



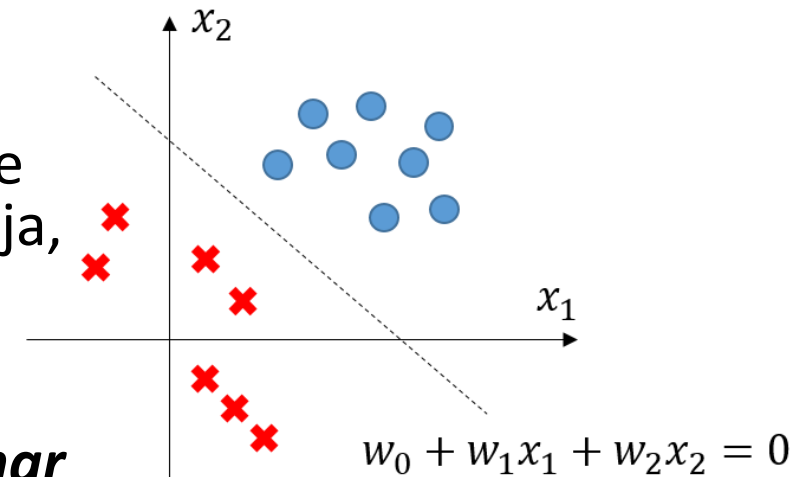
Para que $y = 1$

$$w_0 + \sum_{i=1}^N w_i x_i > 0 \quad \therefore \quad \sum_{i=1}^N w_i x_i > -w_0$$

- Se $w_0 = 1$, $\sum_{i=1}^N w_i x_i > -1$.
- Se $w_0 = -1$, $\sum_{i=1}^N w_i x_i > 1$.


Perceptron

- Como podemos perceber, o modelo do **perceptron** é idêntico ao **classificador binário com limiar de decisão rígido**.
- Por definição, o perceptron sempre utiliza **superfícies de separação lineares**, ou seja, sempre teremos $g(\mathbf{x})$ como sendo a equação de um **hiperplano**.
- Portanto, teoricamente, um **único perceptron** só é capaz de **classificar** dados que sejam **linearmente separáveis** (ou seja, separáveis por um **hiperplano**).
- A figura ao lado ilustra isso para um caso bidimensional.
- Entretanto, como veremos na sequência, podemos **combinar vários perceptrons** para criarmos uma **superfície de separação** que separe dados que não sejam linearmente separáveis sem a necessidade de usarmos funções discriminantes, $g(\mathbf{x})$, com outros formatos (e.g., polinômios).



Regra de aprendizado do perceptron

[Exemplo: perceptron_xor_problem.ipynb](#)

- Devido ao fato de que a **função degrau**, $f(g(x))$, ter derivada igual a zero em todos os pontos exceto em $g(x) = 0$, onde ela é indefinida, não podemos utilizar o **gradiente descendente**.
- Entretanto, como aprendemos anteriormente, usamos a **regra de aprendizado do perceptron** para treinar o modelo.
- Regra simples e intuitiva de atualização dos pesos do modelo
- No caso do perceptron, onde $g(x)$ é um hiperplano, converge para uma solução perfeita se as classes forem **linearmente separáveis**:
 - Classes **suficientemente espaçadas** e que podem ser separadas por um **hiperplano**.
- A **equação de atualização dos pesos** é definida como
$$\mathbf{w} \leftarrow \mathbf{w} + \alpha(y - \hat{y})\mathbf{x},$$


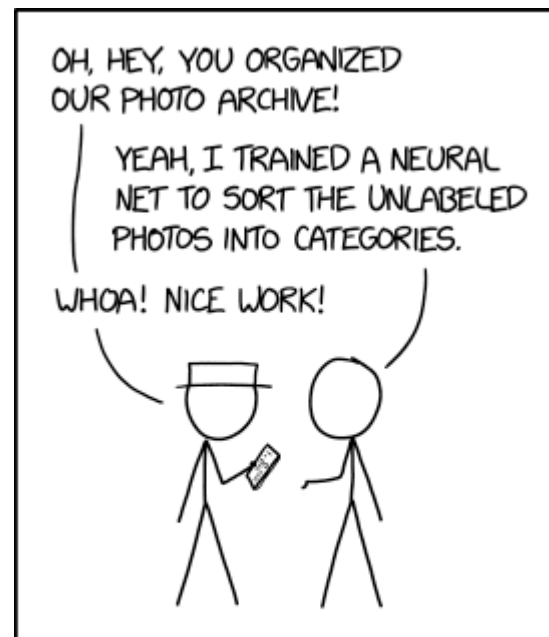
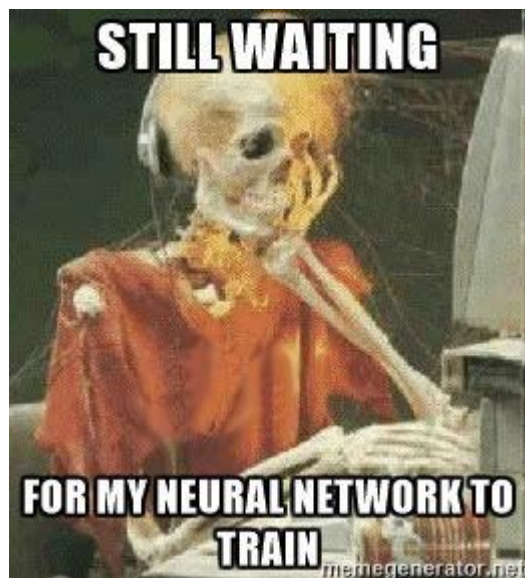
Idêntica à atualização do
gradiente descendente
estocástico.

onde \mathbf{w} é o vetor de pesos, α é o passo de aprendizagem, y é o valor de saída esperado, \hat{y} é a saída do modelo, i.e., $f(g(x))$, e \mathbf{x} é o vetor de atributos.

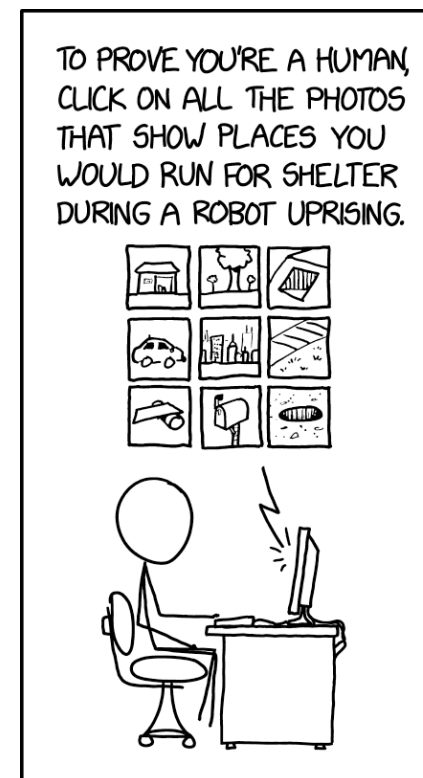
Tarefas

- **Quiz:** “*T320 - Quiz – Redes Neurais Artificiais (Parte II)*” que se encontra no MS Teams.
- **Exercício Prático:** [Laboratório #6](#).
 - Pode ser baixado do MS Teams ou do GitHub.
 - Pode ser respondido através do link acima (na nuvem) ou localmente.
 - [Instruções para resolução e entrega dos laboratórios](#).
 - **Atividades podem ser feitas em grupo, mas as entregas devem ser individuais.**

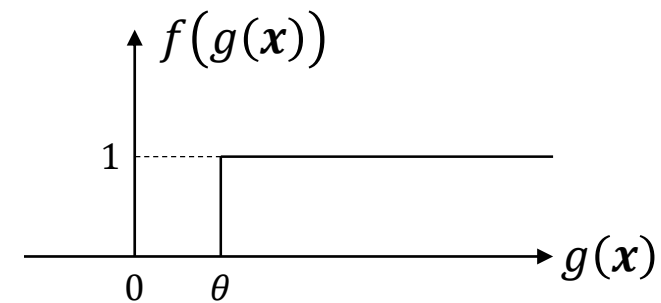
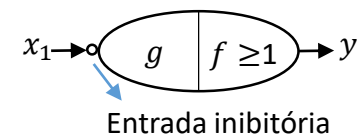
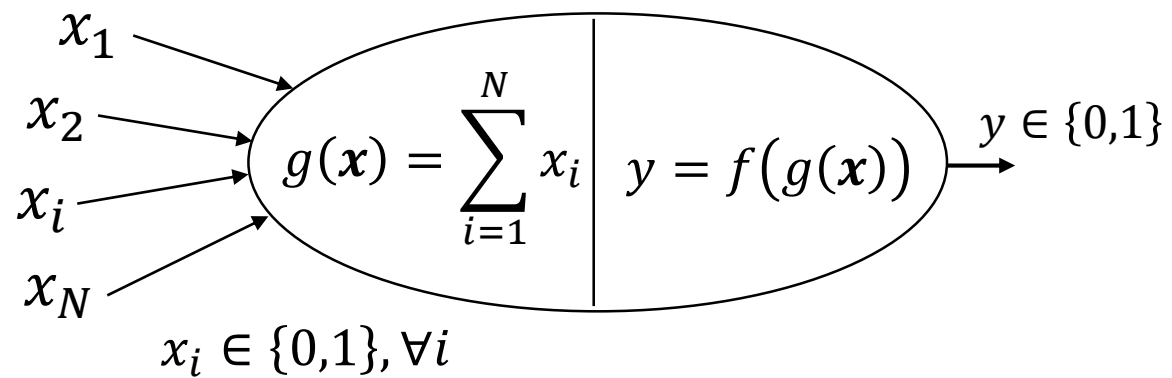
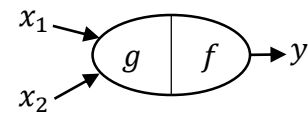
Obrigado!



ENGINEERING TIP:
WHEN YOU DO A TASK BY HAND,
YOU CAN TECHNICALLY SAY YOU
TRAINED A NEURAL NET TO DO IT.

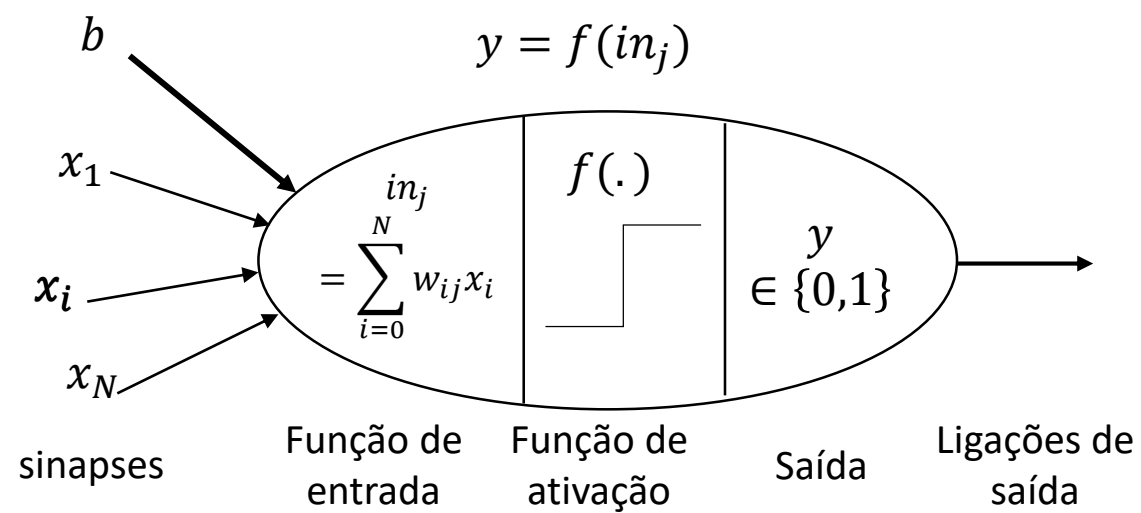


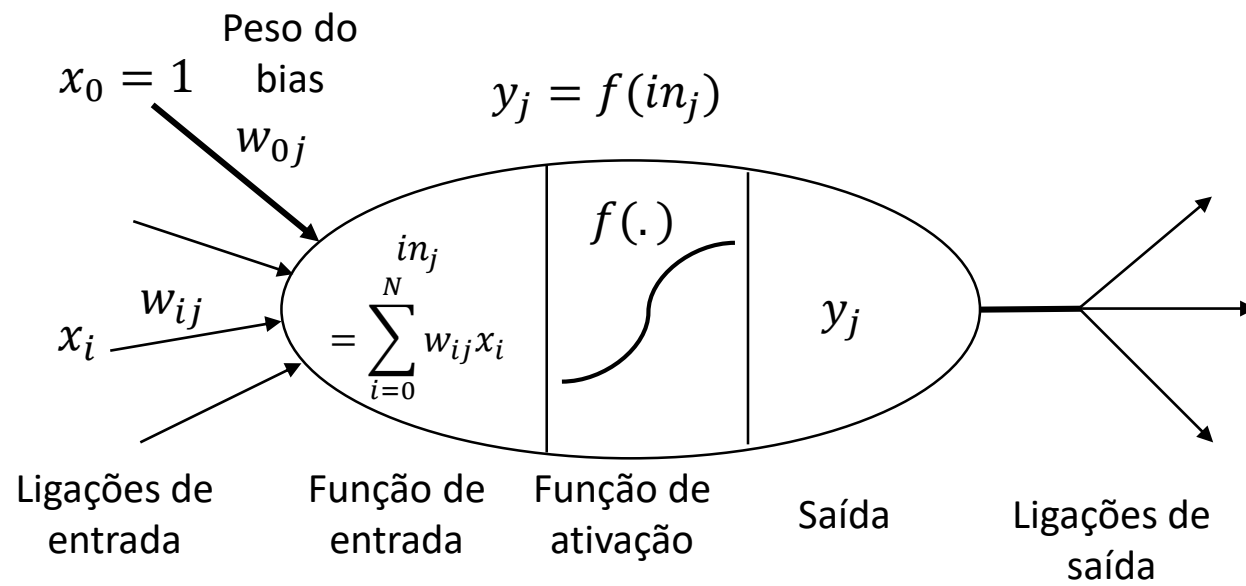
Figuras

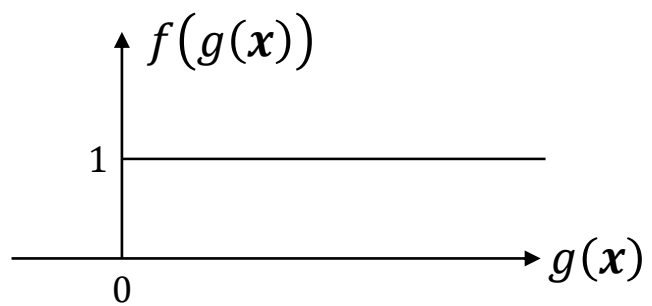
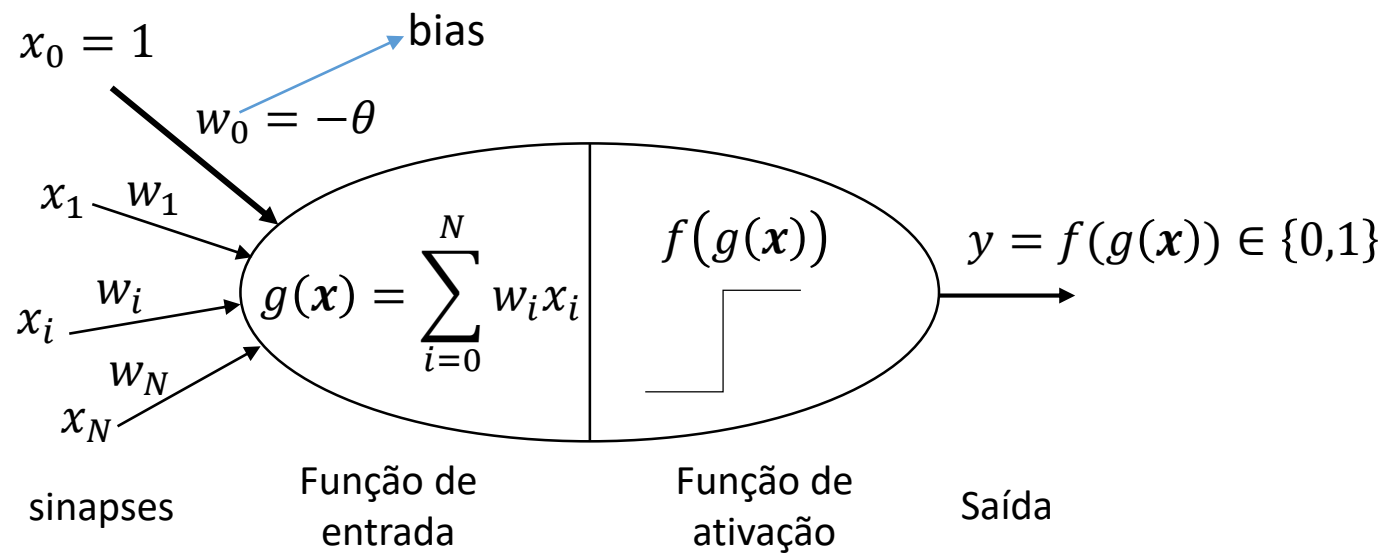


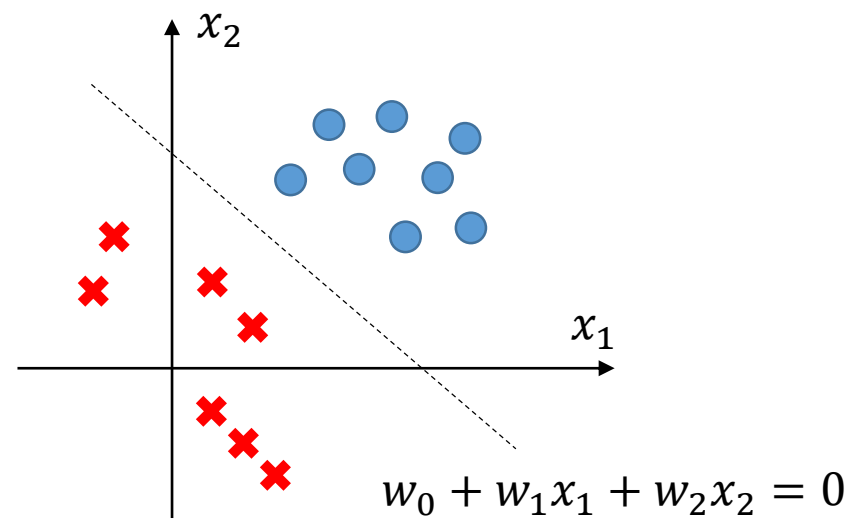
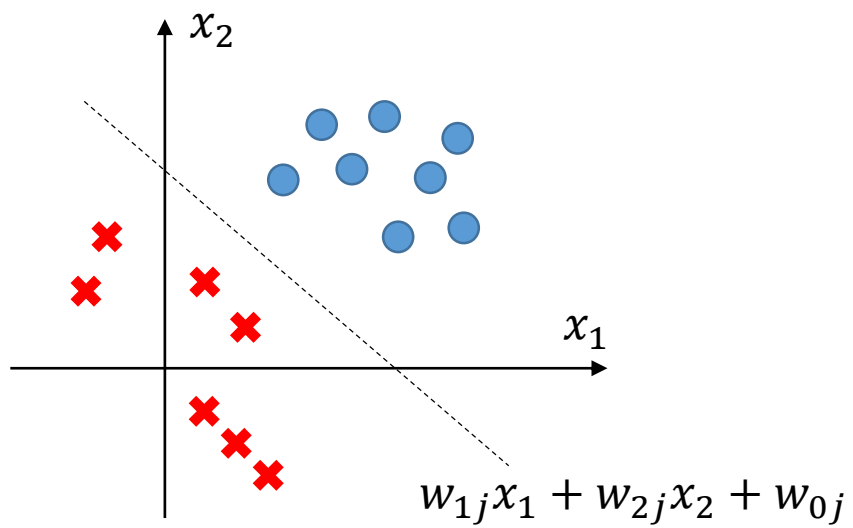
$$y = f(g(\mathbf{x})) = \begin{cases} 1 & \text{se } g(\mathbf{x}) \geq \theta \\ 0 & \text{se } g(\mathbf{x}) < \theta \end{cases}$$

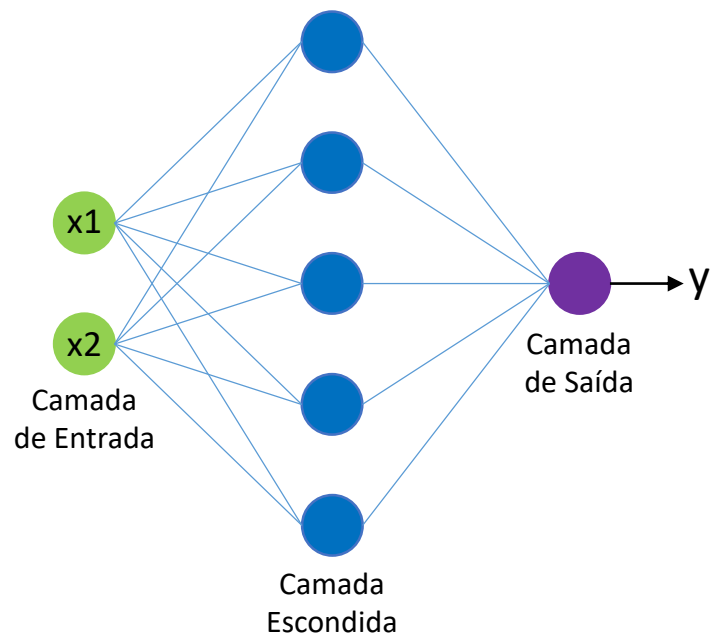
onde θ é o limiar de decisão.

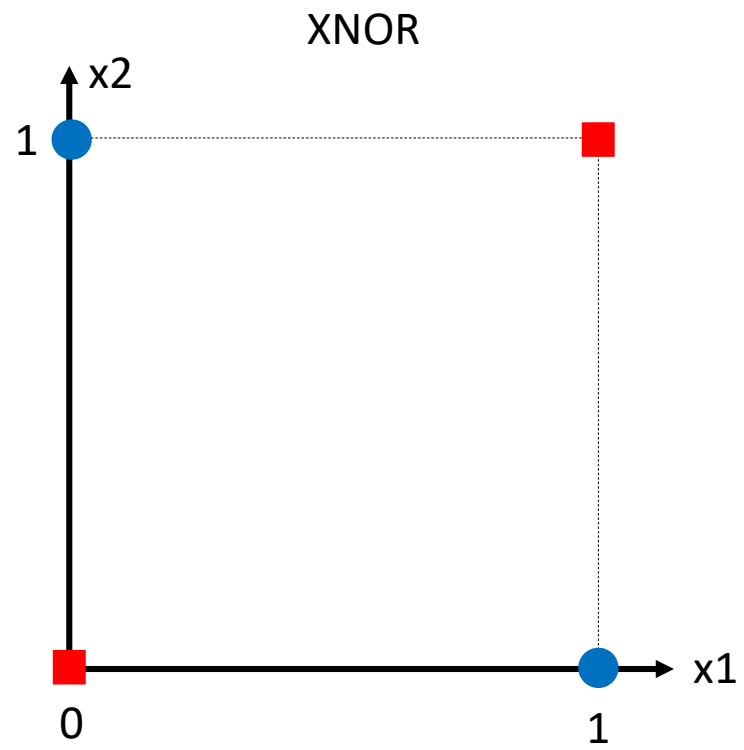












● Classe 0 (nível lógico 0)

■ Classe 1 (nível lógico 1)

