

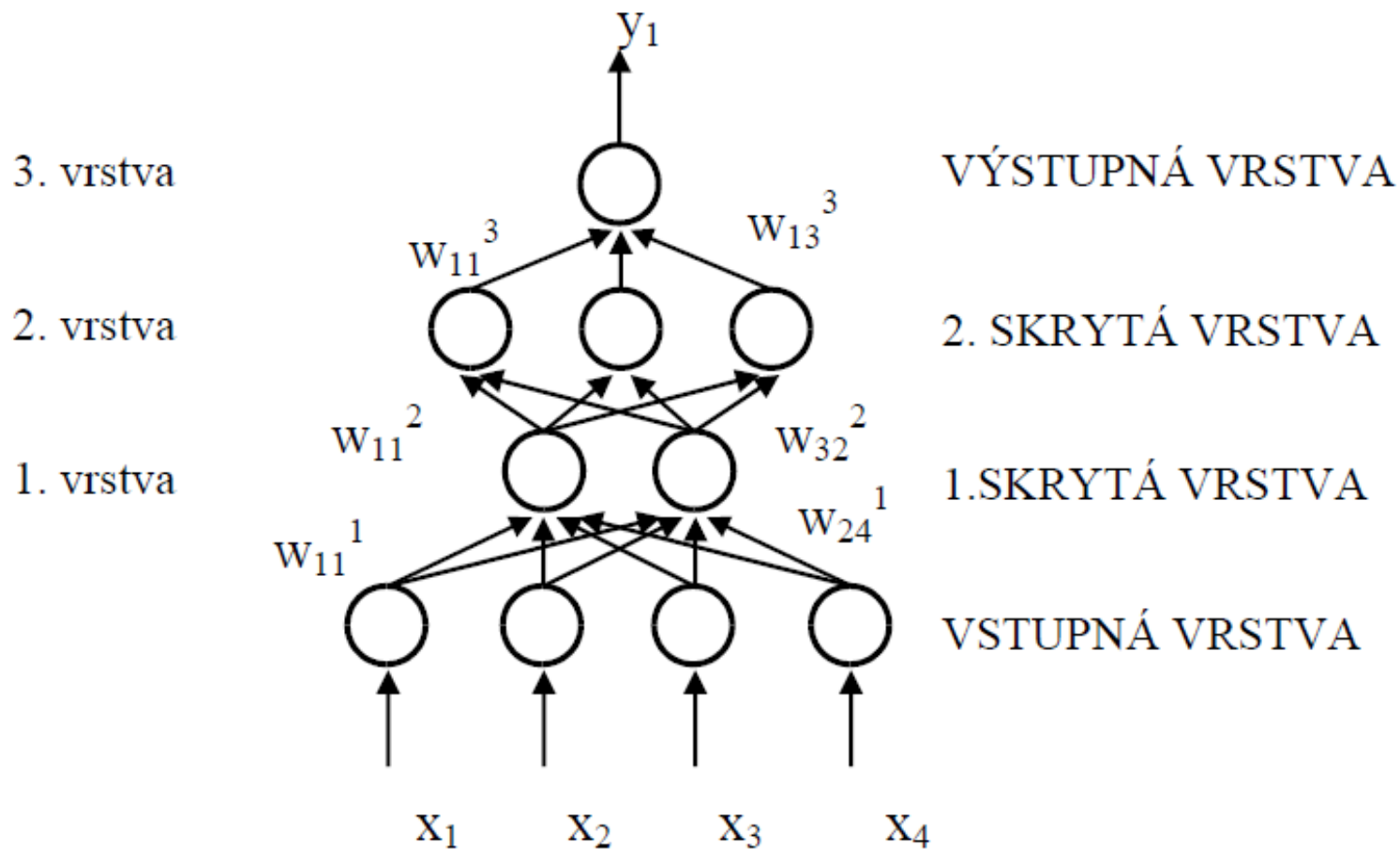
# Dopredné neurónové siete

Back – propagation algoritmus

# Viacvrstvová NS

- Vo **viacvrstvových dopredných sieťach** (angl. feed-forward multilayer networks) sú neuróny v sieti usporiadané do niekoľkých vrstiev (minimálne dvoch), pričom rozoznávame tri typy vrstiev :
  - *vstupná vrstva*
  - *skryté vrstvy*
  - *výstupná vrstva*
- Každá sieť má práve jednu vstupnú, práve jednu výstupnú a ľubovoľný konečný (aj nulový) počet  $r$  skrytých vrstiev. Vstupnú vrstvu označujeme ako 0-tú vrstvu, ďalej sú vrstvy číslované tak, ako za sebou nasledujú. Nech vstupná vrstva je tvorená  $n$  neurónmi, výstupná  $s$  neurónmi a  $s$ -tá skrytá vrstva pozostáva z  $k_s$  neurónov. Hovoríme o **( $r+1$ )-vrstvovej sieti** typu  **$n - k_1 - k_2 - \dots - k_r - s$** .
- Každý neurón **vstupnej vrstvy** má práve jeden vstup, ktorý je z vonkajšieho sveta (prah teraz nebudeme započítavať medzi vstupy) a výstup, ktorý pokračuje k ďalším neurónom.

# Štruktúra neurónovej siete



Obr.1.3. : Viacvrstvová sieť typu 4-2-3-1

# Činnosť neurónovej siete

- Rozlišujeme dve činnosti neurónovej siete, a to
- **aktívnu prácu** , hovoríme tiež o **aktívnom (pracovnom) móde** a
- o **adaptačnom (učiacom) móde**.

Pri *učení* predkladáme sieti vstupy a upravujeme jej parametre za účelom získať na výstupe siete očakávanú odozvu, pri *aktívnej práci* sieť pri danom nastavení parametrov a danom vstupe určí výstupy siete podľa daného algoritmu.

# Aktívny (pracovný) mód

Sieť pracuje v **aktívnom móde**, ak pri danom nastavení parametrov siete, t.j. keď poznáme počet skrytých vrstiev, počet neurónov vo vrstvách a váhy všetkých spojení, hľadá približnú hodnotu celkového výstupu siete  $\mathbf{y}$ ,  $\mathbf{y}=f(\mathbf{x})$ , pričom je daný vstup siete  $\mathbf{x}$  a  $f$  je dané zobrazenie, a to podľa nasledujúceho postupu:

- Na vstup siete predložíme  $n$ - rozmerný vektor  $\mathbf{x}$ , t.j. vstupom  $i$ -teho neurónu ( $i = 1, 2, \dots, n$ ) vstupnej vrstvy je  $x_i$ . Vstupná vrstva nič nepočíta a svoj vstup pošle nezmenený na výstup neurónu a šíri ho po spojeniach do všetkých neurónov nasledujúcej vrstvy.
- Každý neurón skrytej vrstvy vypočíta svoj výstup podľa vzťahu a pošle ho po svojich spojeniach na vstup každého neurónu nasledujúcej vrstvy.
- Túto činnosť sieť vykonáva až kým nevypočíta výstupy  $y_i$  ( $i = 1, 2, \dots, s$ ) výstupnej vrstvy. Takto získaný vektor  $\mathbf{y}=(y_1, y_2, \dots, y_s)$  je hľadanou približnou hodnotou  $f(\mathbf{x})$ .

# Adaptačný (učiaci) mód

- **Adaptačným (učiacim) módom** nazývame takú činnosť siete, pri ktorej sieť nastavuje svoje parametre tak, aby v aktívnom móde pracovala správne, teda aby vypočítaný výstup skutočne odpovedal približnej hodnote zobrazenia  $f$  pre daný vstup.
- Neurónové siete vznikli ako zjednodušená abstrakcia CNS živých organizmov, ktoré sa učia na základe príkladov - na určitý druh stimulu formujú určitú odozvu. Množina **príkladov** - dvojíc typu [stimul, žiadaná odozva], je tá množina, na základe ktorej sa učia nielen živé organizmy, ale aj NN. V terminológii neurónových sietí hovoríme o množine dvojíc [vstup, žiadaný výstup] ako o **tréningovej množine T**.
- Keď chceme “naučiť” NN, aby počítala hodnoty zobrazenia  $f$  s ľubovoľnou presnosťou, musíme *určiť zobrazenie  $f$* , a to množinou usporiadaných dvojíc [  $\mathbf{x}$ ,  $f(\mathbf{x})$  ] - *tréningovou množinou príkladov T*. Na základe príkladov z T hľadáme sieť tak, aby realizovala zobrazenie  $f$  čo najpresnejšie, a aby čo najviac extrahovala poznatky z množiny T.

# Hľadanie neurónovej siete

**Nájsť sieť** znamená

- určiť počet skrytých vrstiev a počet neurónov v nich
- stanoviť váhy všetkých spojení a prahy všetkých neurónov siete
- ak to určitá metóda hľadania siete vyžaduje, tak aj niektoré ďalšie parametre

Pri adaptácii siete sa jej parametre môžu meniť dvoma spôsobmi, a na základe toho rozoznávame dva typy adaptácii sietí:

- **prírastková adaptácia**

- parametre siete sa menia po každej prezentácii tréningového vzoru na vstup. Takže výsledné nastavenie parametrov je výsledkom postupných zmien a prispôsobovania sa počas celého procesu učenia.

- **dávkovaná adaptácia**

- parametre siete sa nastavujú až po ukončení tréningového cyklu, a to na základe údajov, ktoré sa počas učenia siete počítajú a uchovávajú.

# Gradientná metóda

Základom týchto metód je nájsť také hodnoty parametrov siete, ktoré by minimalizovali danú **chybovú funkciu E**. Z daných počiatočných hodnôt parametrov sa postupuje v smere klesajúceho gradientu príslušnej nadplochy k menším hodnotám.

- Ako prvé vznikli metódy minimalizujúce globálnu chybu GE, ktorá je na sieti s pevnou topológiou definovaná takto :

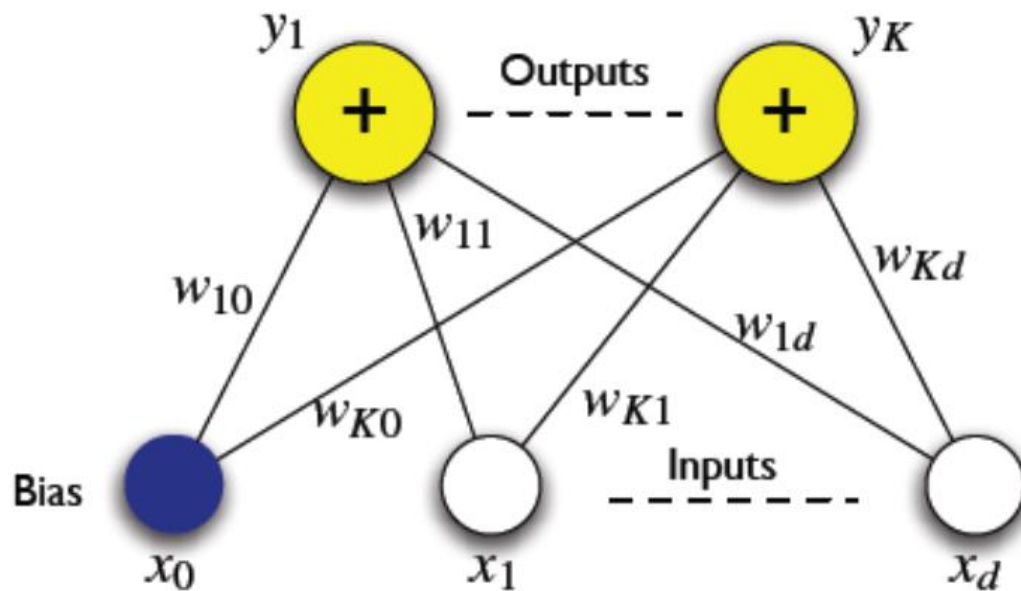
$$\varepsilon \equiv GE = \frac{1}{2} \sum_T \sum_{i=1}^n (y_i - d_i)^2$$

kde

- $\mathbf{d}_i$  je očakávaná odozva siete na daný vstupný vektor v i-tom výstupnom neuróne a
- $\mathbf{y}_i$  je vypočítaná odozva siete v i-tom výstupnom neuróne, ktorú vypočíta sieť v aktívnom móde pri danom nastavení váh a prahov.
- $\mathbf{T}$  je počet tréningových vzorov, ktoré boli sieti predkladané v určitom časovom intervale,
- $\mathbf{n}$  je počet výstupných neurónov.



# Jednovrstvová sieť - analýza



# Tréningová množina

- Body v rovine klasifikovať do troch tried:
- $((3, 7), (100))$
- $((4, 5), (100)) \dots$
- $((8, 11), (010))$
- $((11, 11), (010)) \dots$
- $((15, 7), (001))$
- $((19, 7), (001)) \dots$
  
- Body môžu byť usporiadané aj inak

# Algoritmus backpropagation

Odvođený algoritmus dostal názov **backpropagation (BP)** - metóda spätného šírenia chyby, pretože zatiaľ čo sa aktivita siete šíri smerom zdola nahor (od vstupnej vrstvy k výstupnej), chyby a jej dôsledky sa šíria naopak - zhora nadol (od výstupnej vrstvy k vrstve vstupnej). Obvykle totiž dochádza pri úprave váh na spojeniach medzi nižšími vrstvami k prenosu časti chyby z vyšších vrstiev na nižšie zložitým rekurzívnym výpočtom.

- Uvažujme doprednú neurónovú sieť s  $M$  vrstvami, pričom použijeme nasledujúce označenie:
- $V_i^m$  ( $m=1,\dots,M$ ) je výstup  $i$ -teho neurónu  $m$ -tej vrstvy,
- $V_i^0$  je výstup  $i$ -teho neurónu vstupnej vrstvy,
- $w_{ij}^m$  je hodnota váhy medzi  $j$ -tym neurónom  $(m-1)$ -vej vrstvy a  $i$ -tym neurónom  $m$ -tej vrstvy.

# Algoritmus backpropagation

**KROK 1:** Inicializujeme váhy na malé náhodné hodnoty.

**KROK 2:** Vyberieme vzorku  $\mathbf{x}_i$  z tréningovej množiny a predložíme ju na vstup siete, t.j.

$$V_i^0 = \mathbf{x}_i, \quad \text{pre každé } i$$

**KROK 3:** Vstupný signál šírime cez celú sieť, pričom výstupy jednotlivých neurónov siete vypočítame nasledovne :

$$V_i^m = g(h_i^m) = g\left(\sum_j w_{ij}^m V_j^{m-1}\right), h_i^m = \sum_j w_{ij}^m V_j^{m-1}$$

pre každé  $i, m$ , kým nevypočítame výstupy  $V_i^M$ .

# Algoritmus backpropagation

**KROK 4:** Vypočítame delty  $\delta_i^M$  pre výstupnú vrstvu :

$$\delta_i^M = g' (h_i^M)(y_i - V_i^M),$$

pre každé  $i$ , pričom porovnáваме očakávaný výstup  $y_i$  s vypočítaným  $V_i$  pre predložený vzor  $\mathbf{x}$ .

**KROK 5:** Vypočítame delty  $\delta_i^m$  pre predchádzajúce vrstvy, propagovaním chyby od výstupnej ku vstupnej vrstve :

$$\delta_i^{m-1} = g'(h_i^{m-1}) \sum_j w_{ji}^m \delta_j^m$$

pre  $m = M, M-1, \dots, 2$ , kým nevypočítame delty pre všetky neuróny.

# Algoritmus backpropagation

**KROK 6:** Zmenu váh všetkých spojení v sieti vypočítame nasledovne :

$$\Delta w_{ij}^m = \eta \delta_i^m V_j^{m-1}$$

Aktualizujeme váhy :

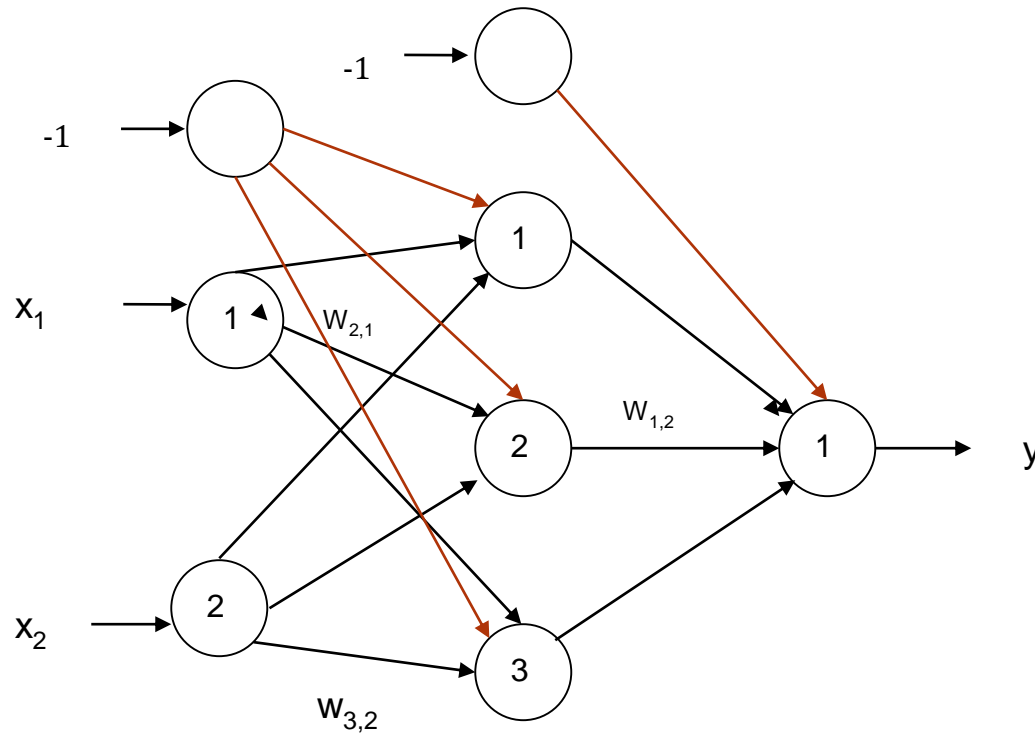
$$w_{ij}^{\text{nové}} = w_{ij}^{\text{staré}} + \Delta w_{ij}$$

**KROK 7:** Opakujeme prechodom na krok 2 pre ďalšiu vstupnú vzorku.

# Poznámky

- Jedným z faktorov, ktoré majú vplyv na rýchlosť konvergenencie, je **učiaci pomer  $\eta$** . Pre malé  $\eta$ , bude zostup do minima trvať dlho, ale pri veľkom  $\eta$  môžeme hľadané minimum preskočiť.
- Na **dobu výpočtu** má vplyv aj počet neurónov. Počet neurónov vo vstupnej a výstupnej vrstve je daný samotnou úlohou, ale počty skrytých vrstiev a neurónov v týchto vrstvách zvyčajne určuje sám riešiteľ.
- Príliš **veľký počet skrytých neurónov** nielenže predlžuje dobu výpočtu, ale môže mať za následok zbytočne veľa variantov riešení (dochádza k zlej generalizácii siete), navyše sa sieť zle vyrovnáva s nepresnými dátami (šumom) a má tendenciu vystihovať aj tento nepodstatný šum. Avšak príliš málo skrytých neurónov sťažuje alebo úplne znemožňuje konvergenciu.

# Príklad



Vstupy a očakávaný výstup:

$((2, 1), 0.8)$

$((-1, 1), 0.4)$

$((3, 2), 0.7)$

Aktivačná funkcia neurónov:  $g(z) = 1 / (1 + \exp(-z))$ ,

$g'(z) = (-1 + \exp(-z)) / ((1 + \exp(-z)) * (1 + \exp(-z)))$

Váhy neurónov si zvolíme.

Aplikujme metódu backpropagation na tomto príklade.