



شبکه های عصبی

استاد: محمد باقر منهاج



فصل ۸

شبکه های عصبی چند لایه پیشخور و یادگیری پس انتشار خطا



موضوعات

• فصل هشتم

- مقدمه
- شبکه پرسپترون چند لایه
- حل چند مسئله
- الگوریتم پس انتشار خطا (BP)
- تقریب توابع
- کاربردهای شبکه عصبی چند لایه



مقدمه

- در شبکه های MLP

- هر نرون دارای تابع تحریک غیرخطی است.

- یادگیری پس انتشار خطا (BP):

- برای آموزش شبکه های عصبی چند لایه پرسپترون (MLP)
- تعمیمی از الگوریتم LMS، لذا تقریبی از SD و در چارچوب یادگیری عملکردی است.
- مبتنی بر قانون یادگیری اصلاح خطا

- اختلاف BP و LMS

- نحوه محاسبه و استفاده از مشتقات
- برخلاف آدالاین، بردار خطا تابعی غیرخطی از پارامترهای شبکه بوده و مشتقاش به سادگی قابل محاسبه نیست.



مقدمه

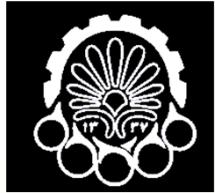
- قانون BP از دو مسیر اصلی تشکیل شده
 - مسیر رفت (سیگنالهای تابعی) :
 - حرکت سیگنالها از چپ به راست
- اعمال بردار ورودی به شبکه و مشاهده اثرات در لایه خروجی از طریق انتشار در لایه های میانی
- در این مسیر، پارامترهای شبکه ثابت و بدون تغییر می مانند.
- مسیر برگشت (سیگنالهای خطأ) :
 - حرکت سیگنالها از راست به چپ
 - توزیع خطأ در کل شبکه پس از محاسبه در خروجی از طریق لایه های میانی
 - (پس انتشار خطأ)
 - تنظیم پارامترهای شبکه طبق قانون اصلاح خطأ



تاریخچه

- دیدیم که شبکه های تک لایه فقط برای طبقه بندی مسائلی که به طور خطی از هم مستقلند، کارایی دارد. ولی **LMS** ۲۵ سال تعمیم الگوریتم **LMS** برای شبکه های چند لایه به طول انجامید.

- **SLPR** ۱۹۵۹ قانون
- **LMS** ۱۹۶۰ قانون
- نخستین توصیف **BP**: پاول وربز ۱۹۷۴
- ۱۹۸۵ راملهارت، هینتون، پارکر: الگوریتم **BP** در شبکه های عصبی
- شبکه **MLP** با قانون یادگیری **BP** دارای **بیشترین کاربرد** در حل مسائل فنی-مهندسی است.



شبکه پرسپترون چند لایه

$$\underline{a}^0 = \underline{p}$$

$$\underline{a}^{l+1} = \underline{F}^{l+1}(\underline{W}^{l+1}\underline{a}^l + \underline{b}^{l+1}), \quad l = 0, 1, \dots, L-1$$

- معرفی کلی در فصل دوم

- L تعداد لایه های شبکه

- نمایشی برای بیان ساختار شبکه چند لایه

- R تعداد ورودیها و S^i تعداد نورونها در لایه i ام

$$(R - S^1 - S^2 - S^3)$$

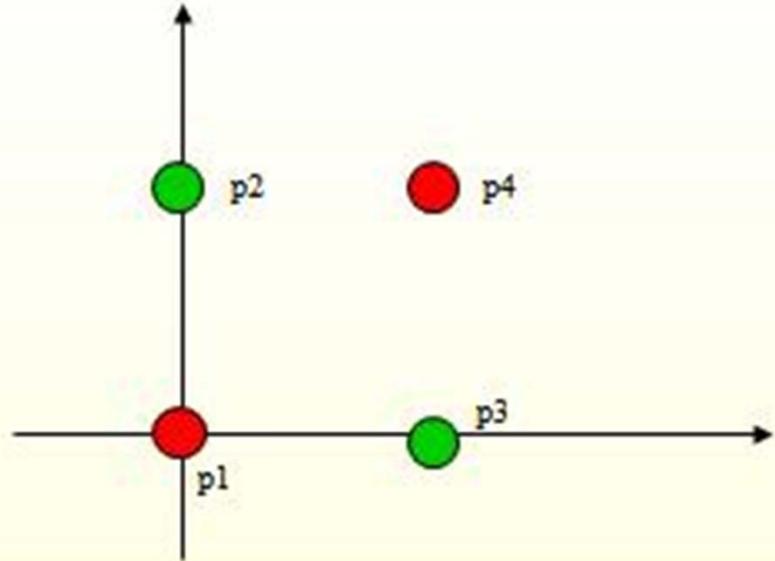
- هر نرون در شبکه MLP دو محاسبه بر عهده دارد:

- محاسبه سیگنال تابعی

- محاسبه تخمین لحظه ای از گرادیان خطای نسبت به پارامترهای ورودی نرون



حل چند مسئله شناسایی الگو



- مثال ۱) الگوی xor

$$(\underline{p}^1 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}, t^1 = 0), (\underline{p}^2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}, t^2 = 1)$$

$$(\underline{p}^3 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}, t^3 = 1), (\underline{p}^4 = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, t^4 = 0)$$

- شبکه با ساختار (۱-۲-۲-۲)

- خط مرزی نرون اول به نحوی که الگوی p_1 زیر آن و بقیه بالای آن باشند.
- خط مرزی نرون دوم به نحوی که الگوی p_4 زیر آن و بقیه بالای آن باشند.
- خروجیهای لایه اول به ترتیب برابرند با $[0;1]$, $[1;1]$, $[1;1]$ و $[0;1]$.
- اگر لایه دوم به نوعی عمل AND را انجام دهد، مسئله حل خواهد شد. یعنی فقط در حالتی که تمام ورودیها ۱ است، خروجی مثبت شود.



شناسایی الگو

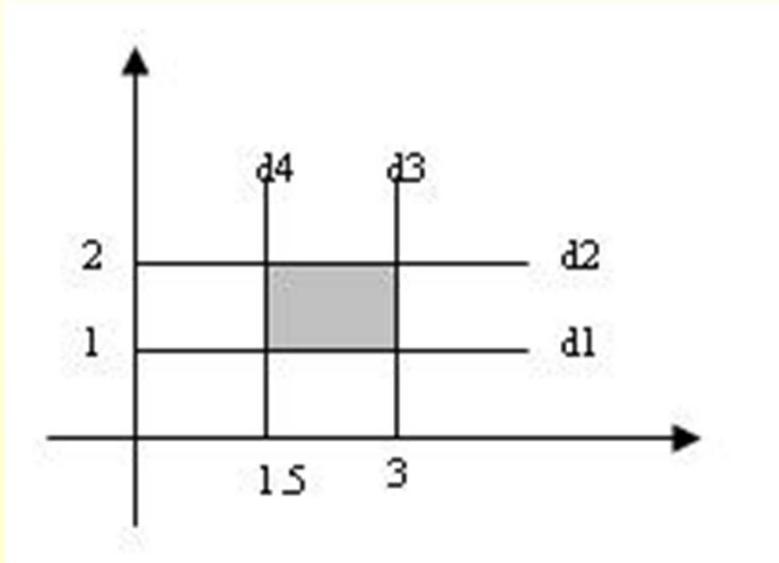
- یکی از (بینهایت) جوابهای مسئله به این قرار است:

$$W^1 = \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ -1 & -1 \end{bmatrix}, \underline{b}^1 = \begin{bmatrix} -1 \\ 1.5 \end{bmatrix}$$

$$W^2 = [1 \ 1], b^2 = -1.5$$

- مثال ۲:

خروجی شبکه برای بخش خاکستری ۱
و برای بقیه جاهای صفر باشد.





شناسایی الگو

- ناحیه مذکور توسط ۴ خط بیان می شود ← ساختار شبکه (۱-۴-۲)
- روش تعیین وزنها مثل قبل
 - لایه اول: معادلات خطوط
 - لایه دوم: انجام عمل AND

• جواب مطلوب:

$$W^1 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & -1 \\ -1 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \underline{b}^1 = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \\ 3 \\ -1.5 \end{bmatrix}$$

$$W^2 = [1 \ 1 \ 1 \ 1], b^2 = -3.5$$

- تمرین: درستی پاسخها تست شود.



الگوریتم BP

$$\hat{F}(k) = \sum_{j=1}^{S_L} e_j^2(k) = \underline{e}^T(k) \underline{e}(k)$$

- تعمیمی از الگوریتم LMS
- شاخص اجرایی مشابه LMS
- تعداد نمونها در لایه S_L –
- شاخص اجرایی تابعی از پارامترهای شبکه
- قانون یادگیری:

$$W_{ij}^l(k+1) = W_{ij}^l(k) - \alpha \frac{\partial \hat{F}(k)}{\partial W_{ij}^l(k)}$$

$$b_i^l(k+1) = b_i^l(k) - \alpha \frac{\partial \hat{F}(k)}{\partial b_i^l(k)}$$

در LMS مشتقات به سادگی محاسبه میشد ولی اینجا به دلیل توابع غیرخطی کار سخت تر است.



الگوریتم BP

- جهت محاسبه ترم اصلاحی نیاز به **سیگنال خطای داریم**
 - برای نرونهای خروجی (به دلیل **قابل رویت بودن**) سیگنال خطای در دسترس است.
 - نرونهای لایه های میانی (نرونهای مخفی) **قابل رویت نبوده** و سیگنال خطای برای آنها قابل اندازه گیری نمی باشد.
- توجه:
 - تمام نرونهای میانی در مقدار خطای در لایه خروجی سهیمند.

الگوریتم BP هر نرون را با توجه به میزان اثرش در بردار خطای تشویق یا تنبیه می کند.



خلاصه الگوریتم BP

$$\underline{a}^0 = \underline{p}(k)$$

$$\underline{a}^{l+1}(k) = \underline{F}^{l+1}(\underline{n}^{l+1}(k)), \quad l = 0, 1, \dots, L-1$$

$$\underline{n}^{l+1}(k) = W^{l+1}(k)\underline{a}^l + \underline{b}^{l+1}(k)$$

$$\underline{a}(k) = \underline{a}^L(k)$$

- مسیر رفت:
- ملاحظه می شود که **پارامترهای شبکه ثابت** و بدون تغییر می مانند.
- مسیر برگشت:
- شروع کار از لایه آخر (لایه خروجی) است.
- بردار های حساسیت خطای لایه آخر به لایه اول برگشت داده می شوند.
- گرادیان محلی، نرون به نرون با الگوریتم بازگشتن محاسبه می شود.
- در این مسیر نیز **پارامترهای شبکه ثابت** هستند.



خلاصه الگوریتم BP

$$\underline{\delta}^L(k) = -2\dot{F}^L(\underline{n}^L)\underline{e}(k)$$

• مسیر برگشت:

$$\underline{\delta}^l(k) = \dot{F}^l(\underline{n}^l)(W^{l+1})^T \underline{\delta}^{l+1}(k), \quad l = L-1, \dots, 1$$

$$\underline{e}(k) = \underline{t}(k) - \underline{a}(k)$$

$$\dot{F}^l(\underline{n}^l) = diag\left(\dot{f}^l(n_1^l), \dot{f}^l(n_2^l), \dots, \dot{f}^l(n_{S_l}^l)\right)$$

• تنظیم پارامترها:

$$W^l(k+1) = W^l(k) - \alpha \underline{\delta}^l(k) (\underline{a}^{l-1}(k))^T$$

$$\underline{b}^l(k+1) = \underline{b}^l(k) - \alpha \underline{\delta}^l(k), \quad l = 1, 2, \dots, L$$



خلاصه الگوریتم BP

- **توقف الگوریتم:**

- میانگین مربعات خطا در **هر سیکل** یا epoch (جمع مربعات خطا برای تمام الگوهای یادگیری) کمتر از مقدار از پیش تعیین شده ای باشد
- دقت شود
- که تعداد تکرارها هر سیکل برابر تعداد داده های یادگیری است.
- نرم گرادیان خطا از مقدار از پیش تعیین شده ای کمتر باشد.

- **حدودیت BP:** توابع تبدیل باید مشتق پذیر باشند.
- الگوریتم BP به صورت دسته ای نیز قابل اجرا است.
-