

# Neuronale Netze

## Radiale-Basisfunktionen-Netze

Prof. Dr.-Ing. Sebastian Stober

Artificial Intelligence Lab

Institut für Intelligente Kooperierende Systeme

Fakultät für Informatik

[stober@ovgu.de](mailto:stober@ovgu.de)

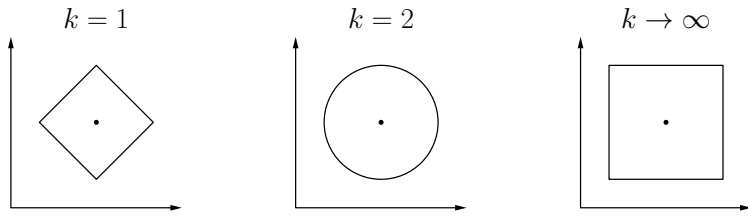


FACULTY OF  
COMPUTER SCIENCE



# Recap: RBF-Netze

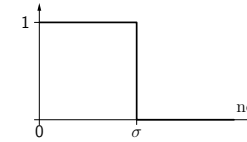
$f_{\text{net}}$ : Abstandsfunktion



$f_{\text{act}}$ : radiale Aktivierungsfunktion

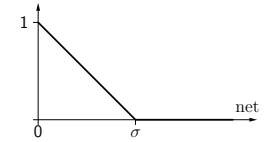
Rechteckfunktion:

$$f_{\text{act}}(\text{net}, \sigma) = \begin{cases} 0, & \text{falls } \text{net} > \sigma, \\ 1, & \text{sonst.} \end{cases}$$



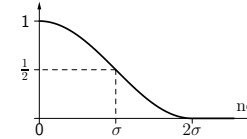
Dreiecksfunktion:

$$f_{\text{act}}(\text{net}, \sigma) = \begin{cases} 0, & \text{falls } \text{net} > \sigma, \\ 1 - \frac{\text{net}}{\sigma}, & \text{sonst.} \end{cases}$$



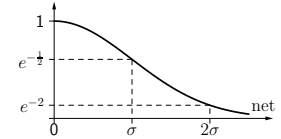
Kosinus bis Null:

$$f_{\text{act}}(\text{net}, \sigma) = \begin{cases} 0, & \text{falls } \text{net} > 2\sigma, \\ \frac{\cos(\frac{\pi}{2\sigma} \text{net}) + 1}{2}, & \text{sonst.} \end{cases}$$

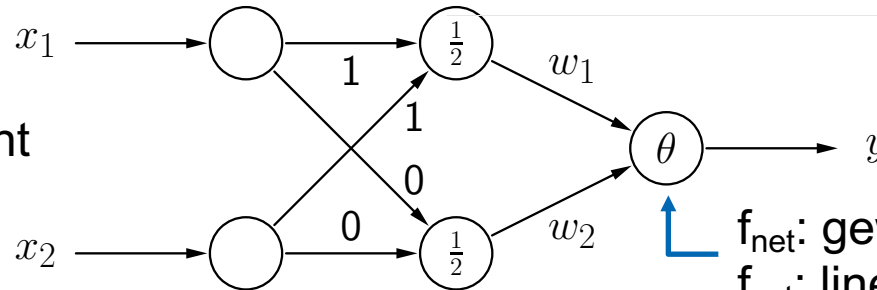


Gaußsche Funktion:

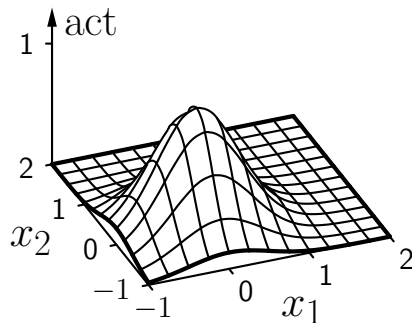
$$f_{\text{act}}(\text{net}, \sigma) = e^{-\frac{\text{net}^2}{2\sigma^2}}$$



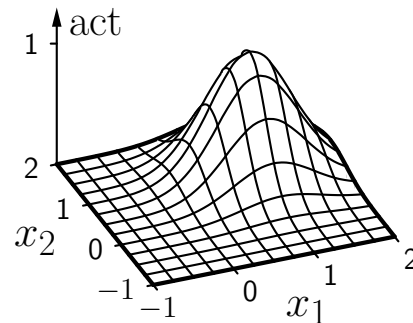
nur 1 versteckte Schicht



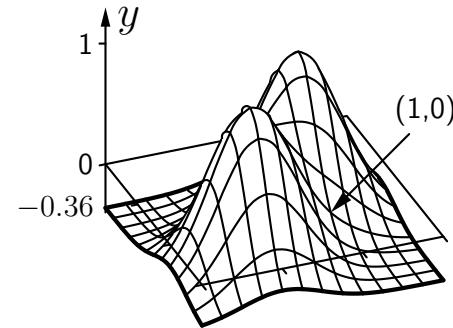
$f_{\text{net}}$ : gewichtete Summe  
 $f_{\text{act}}$ : lineare Funktion



basis function (0,0)



basis function (1,1)



output

# Lernende Vektorquantisierung (engl. Learning Vector Quantization)

# Motivation

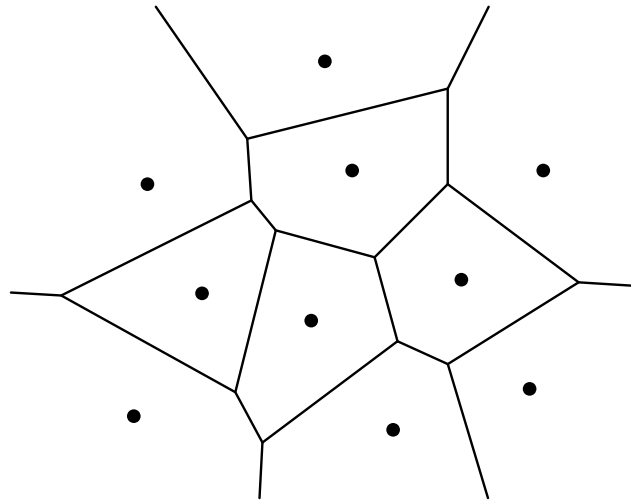
Bisher: festes Lernen, jetzt freies Lernen, d.h. es existieren keine festgelegten Klassenlabels oder Zielwerte für jedes Lernbeispiel

Grundidee: ähnliche Eingaben führen zu ähnlichen Ausgaben

Ähnlichkeit zum Clustering: benachbarte (ähnliche) Datenpunkte im Eingaberaum liegen auch im Ausgaberaum benachbart

# Vektorquantisierung

## Voronoidiagramm einer Vektorquantisierung

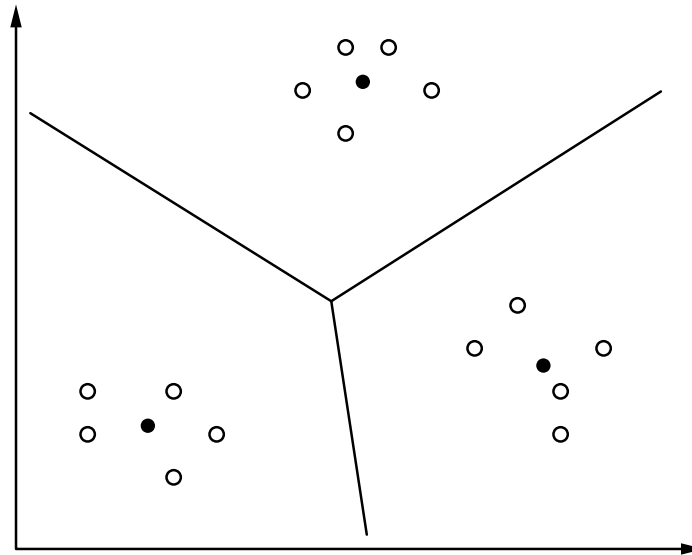


Punkte repräsentieren Vektoren, die zur Quantisierung der Fläche genutzt werden.

Linien sind die Grenzen der Regionen, deren Punkte am nächsten zu dem dargestellten Vektor liegen.

# Lernende Vektorquantisierung

Finden von Clustern in einer gegebenen Menge von Punkten



Datenpunkte werden durch leere Kreise dargestellt ( $\circ$ ).

Clusterzentren werden durch gefüllte Kreise dargestellt ( $\bullet$ ).  
(Referenzvektoren)

# Lernende Vektorquantisierung

Ein **Lernendes Vektorquantisierungsnetzwerk (LVQ)** ist ein neuronales Netz mit einem Graphen  $G = (U, C)$ , das die folgenden Bedingungen erfüllt:

$$(i) \quad U_{\text{in}} \cap U_{\text{out}} = \emptyset, \quad U_{\text{hidden}} = \emptyset$$

$$(ii) \quad C = U_{\text{in}} \times U_{\text{out}}$$

Die Netzeingabefunktion jedes Ausgabeneurons ist eine **Abstandsfunktion** zwischen Eingabe- und Gewichtsvektor, d.h.

$$\forall u \in U_{\text{out}} : \quad f_{\text{net}}^{(u)}(\vec{w}_u, \vec{\text{in}}_u) = d(\vec{w}_u, \vec{\text{in}}_u),$$

wobei  $d : \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  eine Funktion ist, die  $\forall \vec{x}, \vec{y}, \vec{z} \in \mathbb{R}^n$  :

- (i)  $d(\vec{x}, \vec{y}) = 0 \Leftrightarrow \vec{x} = \vec{y}$ ,
- (ii)  $d(\vec{x}, \vec{y}) = d(\vec{y}, \vec{x})$  (Symmetrie),
- (iii)  $d(\vec{x}, \vec{z}) \leq d(\vec{x}, \vec{y}) + d(\vec{y}, \vec{z})$  (Dreiecksungleichung)

erfüllt.

# Abstandsfunktionen

## Veranschaulichung von Abstandsfunktionen

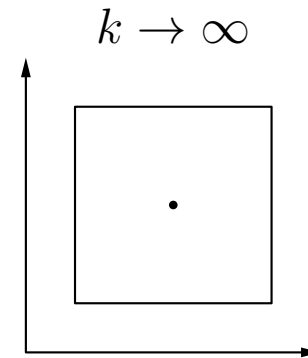
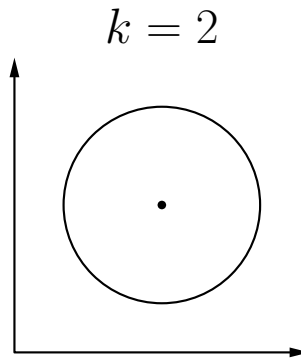
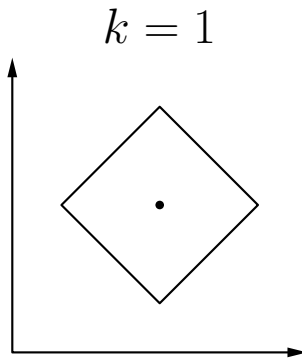
$$d_k(\vec{x}, \vec{y}) = \left( \sum_{i=1}^n |x_i - y_i|^k \right)^{\frac{1}{k}} \quad \text{Minkowski-Familie von Abstandsfunktionen}$$

Bekannte Spezialfälle dieser Familie sind:

$k = 1$  : Manhattan-Abstand ,

$k = 2$  : Euklidischer Abstand,

$k \rightarrow \infty$  : Maximum-Abstand, d.h.  $d_\infty(\vec{x}, \vec{y}) = \max_{i=1}^n |x_i - y_i|$ .



(alle Punkte auf dem Kreis bzw. den Vierecken haben denselben Abstand zum Mittelpunkt, entsprechend der jeweiligen Abstandsfunktion)



# Lernende Vektorquantisierung

Die Aktivierungsfunktion jedes Ausgabeneurons ist eine sogenannte **radiale Funktion**, d.h. eine monoton fallende Funktion

$$f : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow [0, \infty] \quad \text{mit} \quad f(0) = 1 \quad \text{und} \quad \lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = 0.$$

Manchmal wird der Wertebereich auf das Intervall  $[0, 1]$  beschränkt. Durch die spezielle Ausgabefunktion ist das allerdings unerheblich.

Die Ausgabefunktion jedes Ausgabeneurons ist keine einfache Funktion der Aktivierung des Neurons. Sie zieht stattdessen alle Aktivierungen aller Ausgabeneuronen in Betracht:

$$f_{\text{out}}^{(u)}(\text{act}_u) = \begin{cases} 1, & \text{falls } \text{act}_u = \max_{v \in U_{\text{out}}} \text{act}_v, \\ 0, & \text{sonst.} \end{cases}$$

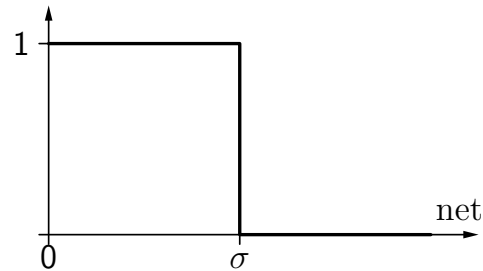
Sollte mehr als ein Neuron die maximale Aktivierung haben, wird ein zufällig gewähltes Neuron auf die Ausgabe 1 gesetzt, alle anderen auf Ausgabe 0:

**Winner-Takes-All-Prinzip.**

# Radiale Aktivierungsfunktionen

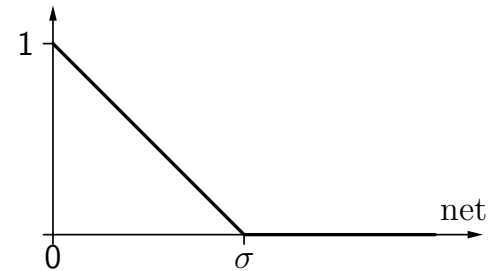
Rechteckfunktion:

$$f_{\text{act}}(\text{net}, \sigma) = \begin{cases} 0, & \text{falls } \text{net} > \sigma, \\ 1, & \text{sonst.} \end{cases}$$



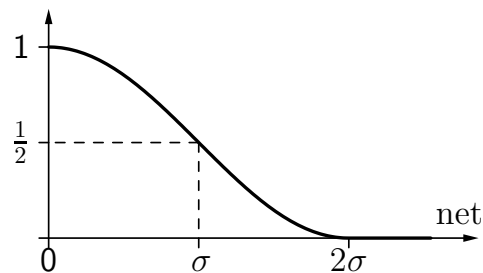
Dreiecksfunktion:

$$f_{\text{act}}(\text{net}, \sigma) = \begin{cases} 0, & \text{falls } \text{net} > \sigma, \\ 1 - \frac{\text{net}}{\sigma}, & \text{sonst.} \end{cases}$$



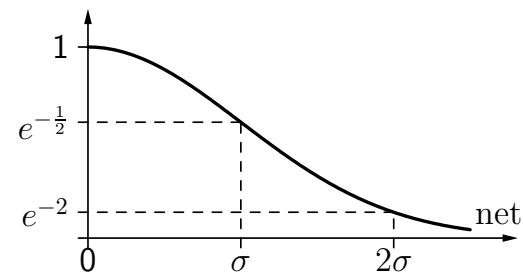
Kosinus bis Null:

$$f_{\text{act}}(\text{net}, \sigma) = \begin{cases} 0, & \text{falls } \text{net} > 2\sigma, \\ \frac{\cos(\frac{\pi}{2\sigma}\text{net}) + 1}{2}, & \text{sonst.} \end{cases}$$



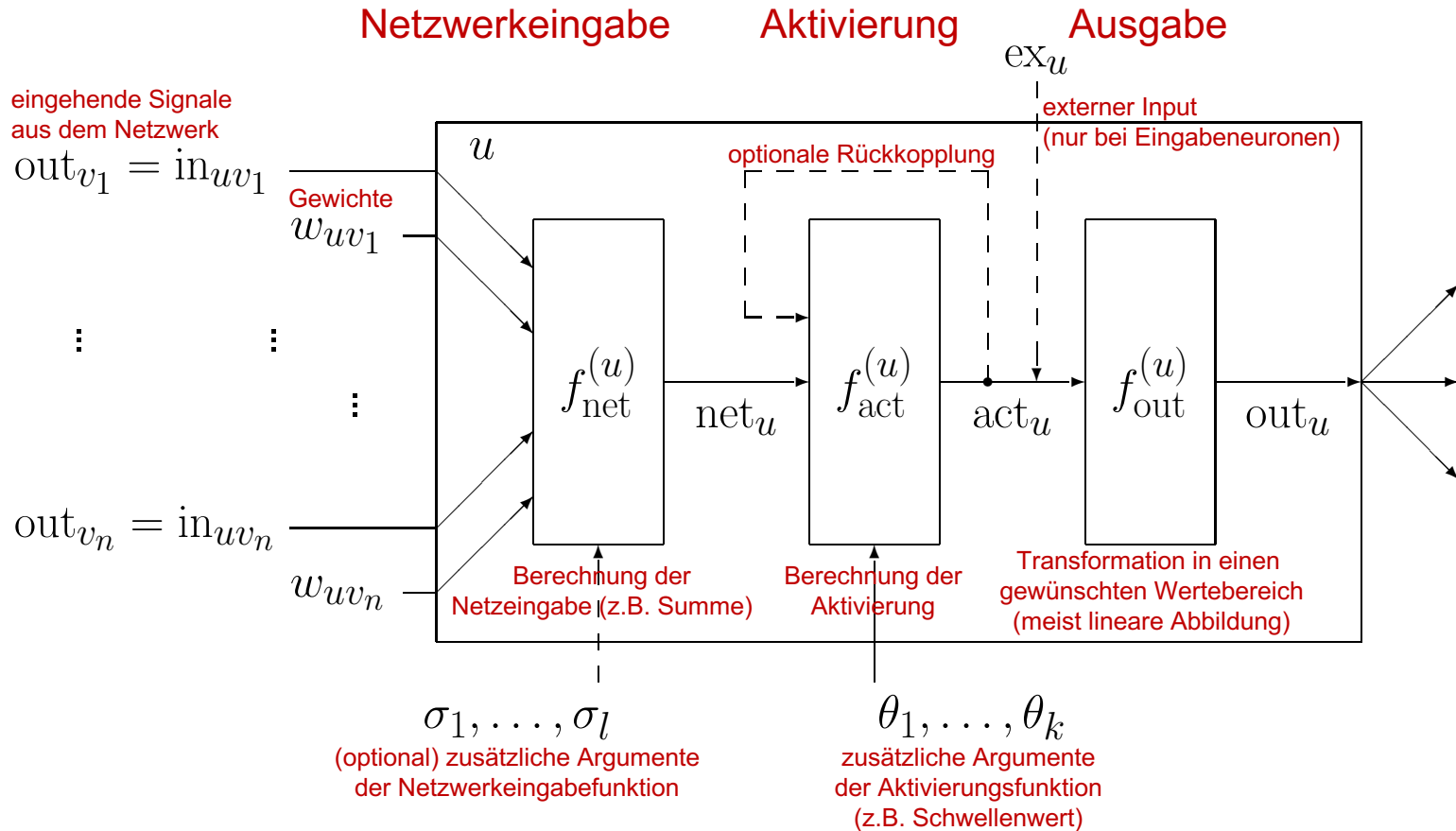
Gaußsche Funktion:

$$f_{\text{act}}(\text{net}, \sigma) = e^{-\frac{\text{net}^2}{2\sigma^2}}$$



# Recap: Allgemeines Neuron

Ein verallgemeinertes Neuron verarbeitet numerische Werte



# Lernende Vektorquantisierung

## Anpassung der Referenzvektoren (Codebuch-Vektoren)

Bestimme zu jedem Trainingsbeispiel den nächsten Referenzvektor.

Passe nur diesen Referenzvektor an (Gewinnerneuron).

**\*Anziehungsregel** (Datenpunkt und Referenzvektor haben dieselbe Klasse)

$$\vec{r}^{(\text{new})} = \vec{r}^{(\text{old})} + \eta(\vec{x} - \vec{r}^{(\text{old})}),$$

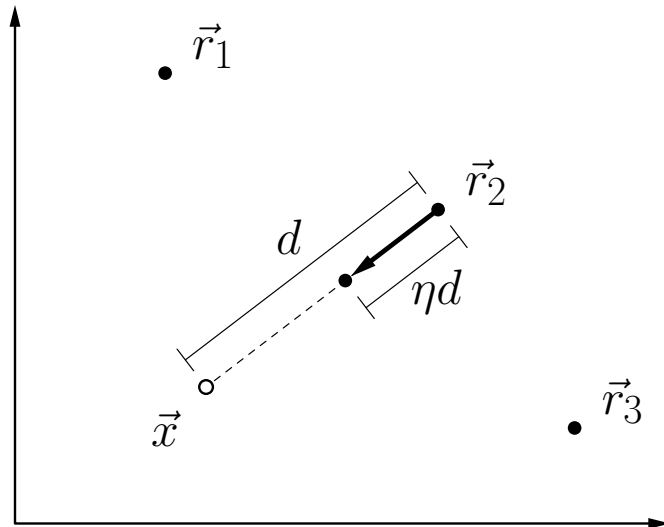
**Abstoßungsregel** (Datenpunkt und Referenzvektor haben verschiedene Klassen)

$$\vec{r}^{(\text{new})} = \vec{r}^{(\text{old})} - \eta(\vec{x} - \vec{r}^{(\text{old})}).$$

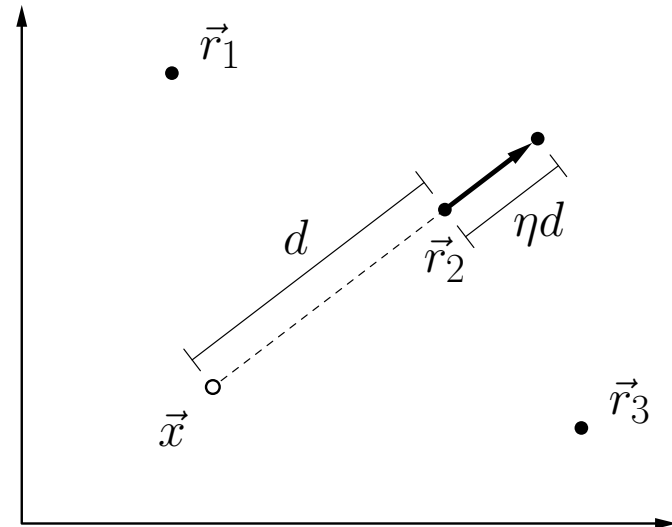
\* wird verwendet, wenn keine Klasseninformationen vorhanden sind

# Lernende Vektorquantisierung

## Anpassung der Referenzvektoren



Anziehungsregel

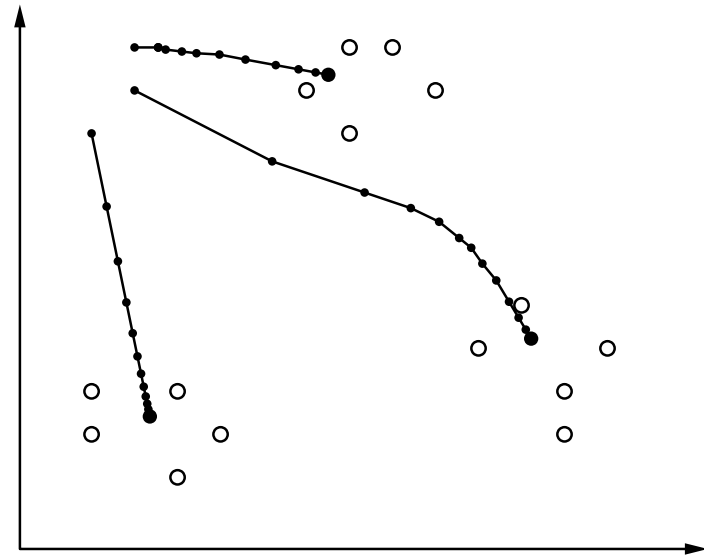
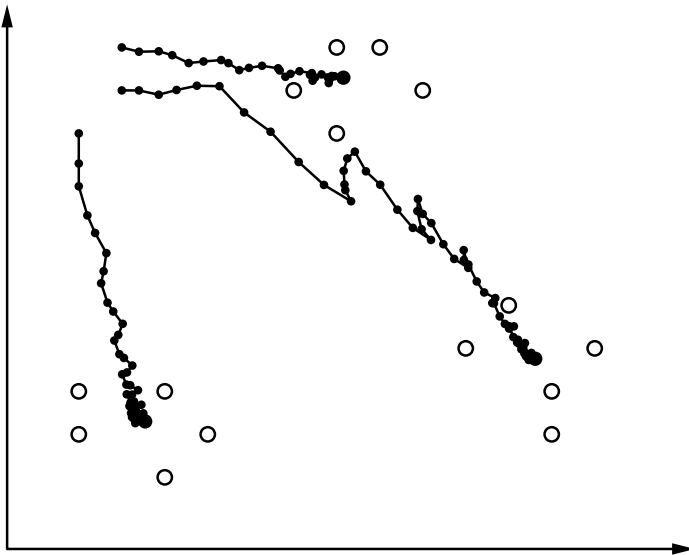


Abstoßungsregel

$\vec{x}$ : Datenpunkt,  $\vec{r}_i$ : Referenzvektor  
 $\eta = 0.4$  (Lernrate)

# Beispiel

## Anpassung der Referenzvektoren



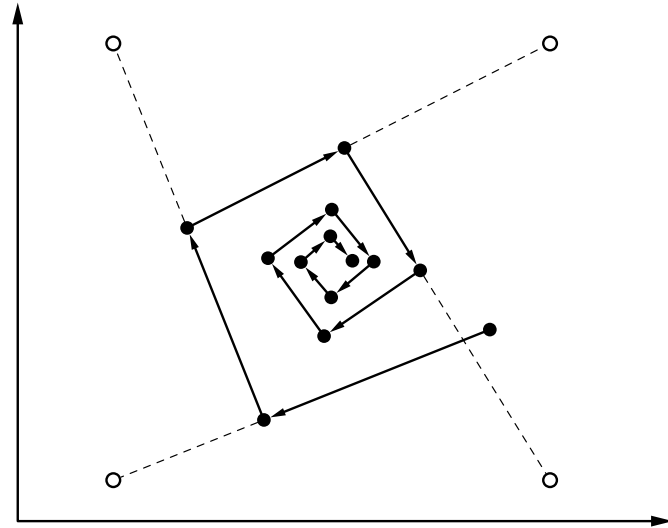
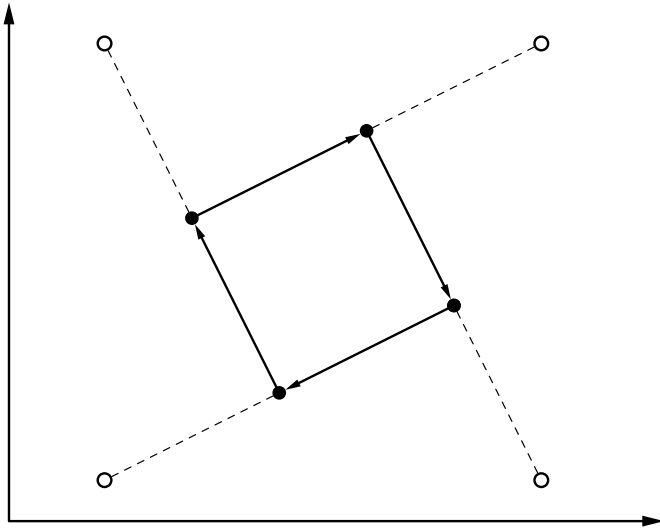
Links: Online-Training mit Lernrate  $\eta = 0.1$ ,

Rechts: Batch-Training mit Lernrate  $\eta = 0.05$ .

# Verfall der Lernrate

(learning rate decay)

**Problem: feste Lernrate kann zu Oszillationen führen**



**Lösung: zeitabhängige Lernrate**

$$\eta(t) = \eta_0 \alpha^t, \quad 0 < \alpha < 1, \quad \text{oder} \quad \eta(t) = \eta_0 t^\kappa, \quad \kappa > 0.$$

# Klassifikation

## Verbesserte Anpassungsregel für klassifizierte Daten

**Idee:** Passe nicht nur den Referenzvektor an, der am nächsten zum Datenpunkt liegt (das Gewinnerneuron), sondern passe **die zwei nächstliegenden Referenzvektoren**.

Sei  $\vec{x}$  der momentan bearbeitete Datenpunkt und  $c$  seine Klasse.

Seien  $\vec{r}_j$  und  $\vec{r}_k$  die zwei nächstliegenden Referenzvektoren und  $z_j$  sowie  $z_k$  ihre Klassen.

Referenzvektoren werden nur angepasst, wenn  $z_j \neq z_k$  und entweder  $c = z_j$  oder  $c = z_k$ . (o.B.d.A. nehmen wir an:  $c = z_j$ .)

Die **Anpassungsregeln** für die zwei nächstgelegenen Referenzvektoren sind:

$$\begin{aligned}\vec{r}_j^{(\text{new})} &= \vec{r}_j^{(\text{old})} + \eta(\vec{x} - \vec{r}_j^{(\text{old})}) && \text{und} \\ \vec{r}_k^{(\text{new})} &= \vec{r}_k^{(\text{old})} - \eta(\vec{x} - \vec{r}_k^{(\text{old})}),\end{aligned}$$

wobei alle anderen Referenzvektoren unverändert bleiben.



# Fensterregel (“Window Rule”)

In praktischen Experimenten wurde beobachtet, dass LVQ in der Standardausführung die Referenzvektoren immer weiter voneinander wegtreibt.

Um diesem Verhalten entgegenzuwirken, wurde die **window rule** eingeführt: passe nur dann an, wenn der Datenpunkt  $\vec{x}$  in der Nähe der Klassifikationsgrenze liegt.

“In der Nähe der Grenze” wird formalisiert durch folgende Bedingung:

$$\min \left( \frac{d(\vec{x}, \vec{r}_j)}{d(\vec{x}, \vec{r}_k)}, \frac{d(\vec{x}, \vec{r}_k)}{d(\vec{x}, \vec{r}_j)} \right) > \theta, \quad \text{wobei} \quad \theta = \frac{1 - \xi}{1 + \xi}.$$

$\xi$  ist ein Parameter, der vom Benutzer eingestellt werden muss.

Intuitiv beschreibt  $\xi$  die “Größe” des Fensters um die Klassifikationsgrenze, in dem der Datenpunkt liegen muss, um zu einer Anpassung zu führen.

Damit wird die Divergenz vermieden, da die Anpassung eines Referenzvektors nicht mehr durchgeführt wird, wenn die Klassifikationsgrenze weit genug weg ist.

# LVQ Erweiterungen

## Frequency Sensitive Competitive Learning

- Der Abstand zu einem Referenzvektor wird modifiziert, indem berücksichtigt wird, wieviele Datenpunkte diesem Referenzvektor zugewiesen sind.

## Fuzzy LVQ

- Nutzt die enge Verwandtschaft zum Fuzzy-Clustering aus.
- Kann als Online-Version des Fuzzy-Clustering angesehen werden.
- Führt zu schnellerem Clustering.

## Größen- und Formparameter

- Weise jedem Referenzvektor einen Clusterradius zu.  
Passe diesen Radius in Abhängigkeit von der Nähe der Datenpunkte an.
- Weise jedem Referenzvektor eine Kovarianzmatrix zu.  
Passe diese Matrix abhängig von der Verteilung der Datenpunkte an.

# **Selbstorganisierende Karten** **(engl. Self-Organizing Maps)**

# Selbstorganisierende Karten

Eine **selbstorganisierende Karte** oder **Kohonen-Merkmalsskarte** ist ein neuronales Netz mit einem Graphen  $G = (U, C)$  das folgende Bedingungen erfüllt:

- (i)  $U_{\text{hidden}} = \emptyset, U_{\text{in}} \cap U_{\text{out}} = \emptyset,$
- (ii)  $C = U_{\text{in}} \times U_{\text{out}}.$

Die Netzeingabefunktion jedes Ausgabeneurons ist eine **Abstandsfunktion** zwischen Eingabe- und Gewichtsvektor. Die Aktivierungsfunktion jedes Ausgabeneurons ist eine **radiale Funktion**, d.h. eine monoton fallende Funktion

$$f : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow [0, 1] \quad \text{mit} \quad f(0) = 1 \quad \text{und} \quad \lim_{x \rightarrow \infty} f(x) = 0.$$

Die Ausgabefunktion jedes Ausgabeneurons ist die Identität.

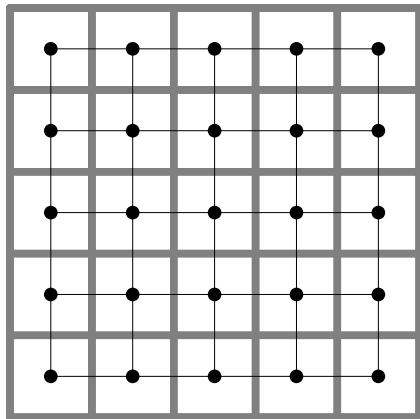
Die Ausgabe wird oft per "**Winner-Takes-All**"-Prinzip diskretisiert.

Auf den Ausgabeneuronen ist eine **Nachbarschaftsbeziehung** definiert:

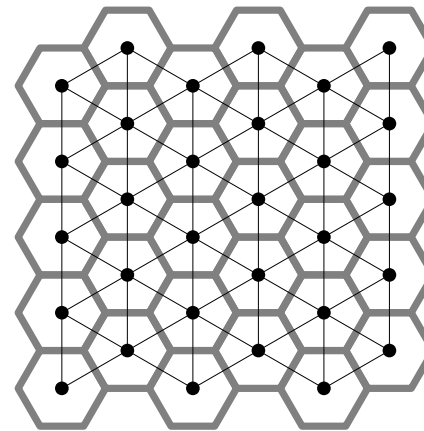
$$d_{\text{neurons}} : U_{\text{out}} \times U_{\text{out}} \rightarrow \mathbb{R}_0^+.$$

# SOM Nachbarschaft

Nachbarschaft der Ausgabeneuronen: Neuronen bilden ein Gitter



quadratisches Gitter



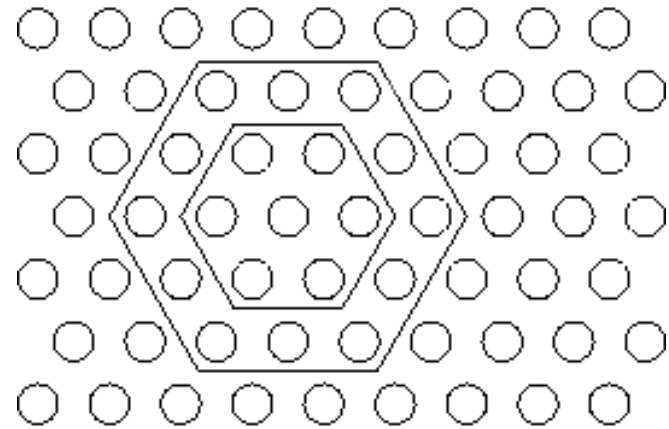
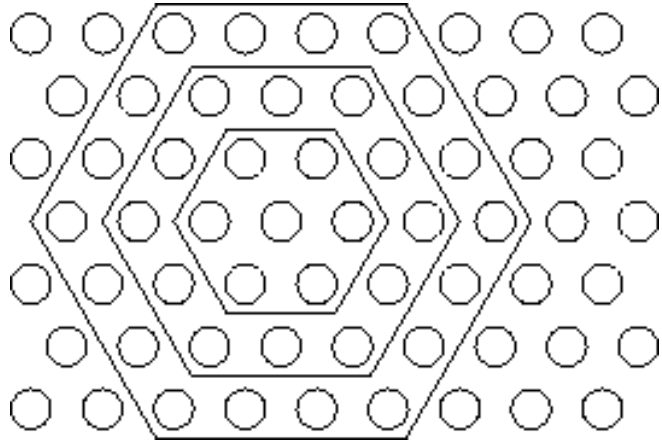
hexagonales Gitter

Dünne schwarze Linien: Zeigen nächste Nachbarn eines Neurons.

Dicke graue Linien: Zeigen Regionen, die einem Neuron zugewiesen sind.

# SOM Nachbarschaft

## Nachbarschaft des Gewinnerneurons

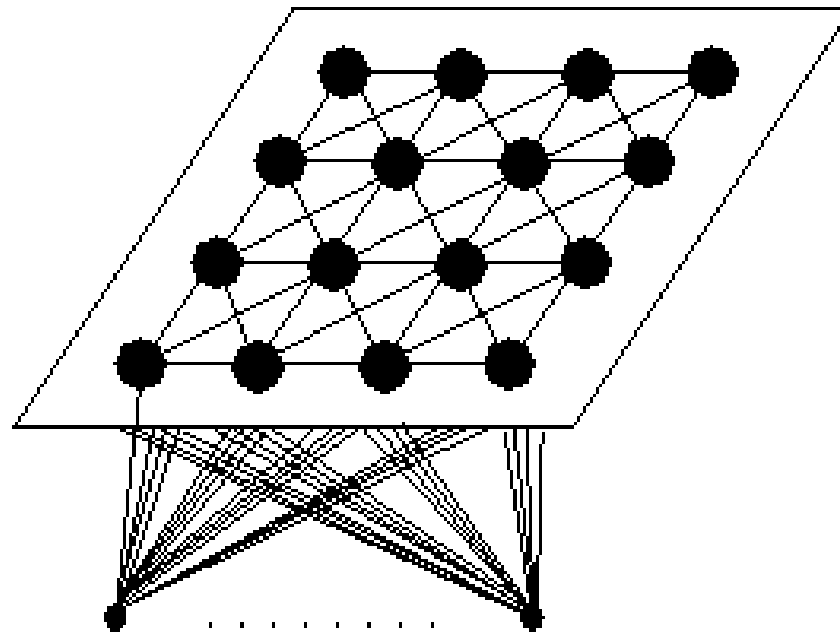


Der Nachbarschaftsradius wird im Laufe des Lernens kleiner.

# SOM Struktur

Die "Karte" stellt die **Ausgabeneuronen** mit deren Nachbarschaften dar.

Ausgabeneuronen mit Nachbarschaften



Eingabeneuronen

# SOM Struktur

## Ablauf des SOM-Lernens

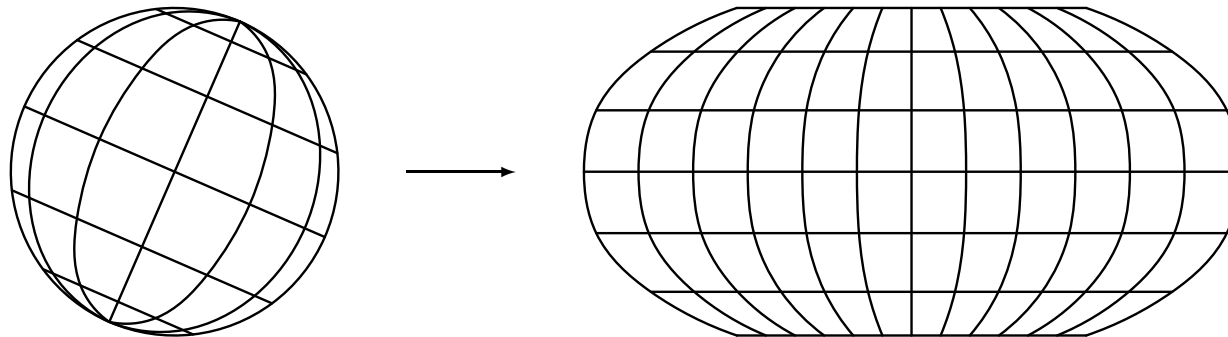
1. Initialisierung der Gewichtsvektoren der Karte
2. zufällige Wahl des Eingabevektors aus der Trainingsmenge
3. Bestimmung des Gewinnerneurons über Abstandsfunktion
4. Bestimmung des zeitabhängigen Radius und der im Radius liegenden Nachbarschaftsneuronen des Gewinners
5. Zeitabhängige Anpassung dieser Nachbarschaftsneuronen, weiter bei 2.



# Topologieerhaltende Abbildung

Abbildungen von Punkten, die im Originalraum nah beieinander sind, sollen im Bildraum ebenfalls nah beieinander sein.

Beispiel: **Robinson-Projektion** der Oberfläche einer Kugel



Die Robinson-Projektion wird häufig für Weltkarten genutzt.

→ eine SOM realisiert eine topologieerhaltende Abbildung.

# SOM Nachbarschaft

Finde topologieerhaltende Abbildung durch Beachtung der Nachbarschaft

Anpassungsregel für Referenzvektor: **Abstand auf der Gitterstruktur**

$$\vec{r}_u^{(\text{new})} = \vec{r}_u^{(\text{old})} + \eta(t) \cdot f_{\text{nb}}(d_{\text{neurons}}(u, u_*), \varrho(t)) \cdot (\vec{x} - \vec{r}_u^{(\text{old})}),$$

$u_*$  ist das Gewinnerneuron (Referenzvektor am nächsten zum Datenpunkt).

Die Funktion  $f_{\text{nb}}$  ist eine radiale Funktion.

Zeitabhängige Lernrate

$$\eta(t) = \eta_0 \alpha_\eta^t, \quad 0 < \alpha_\eta < 1, \quad \text{oder} \quad \eta(t) = \eta_0 t^{\kappa_\eta}, \quad \kappa_\eta > 0.$$

Zeitabhängiger Nachbarschaftsradius

$$\varrho(t) = \varrho_0 \alpha_\varrho^t, \quad 0 < \alpha_\varrho < 1, \quad \text{oder} \quad \varrho(t) = \varrho_0 t^{\kappa_\varrho}, \quad \kappa_\varrho > 0.$$

# Klassifikation?

- generell nur für freie Lernaufgaben geeignet (unsupervised Learning)
  - Nachbarschaftsrelation der Klassen i.A. unbekannt
  - Zuordnung von Referenzvektoren zu Klassen schwierig
- Zuordnung von Klassen nach dem Training möglich
  - kein Einfluss auf Training der Karte, daher nur bedingt nützlich
  - Information über Klassenverteilung

# Beispiele

## Beispiel: Entfalten einer zweidimensionalen SOM

Entfaltung einer 10x10-Karte

trainiert mit zufälligen Mustern aus  $[-1, 1] \times [-1, 1]$  trainiert wird

Initialisierung mit Referenzvektoren aus dem uniformverteilten Intervall  $[-0.5, 0.5]$

Gaußsche Nachbarschaftsfunktion  $f_{nb}(d_{neurons}(u, u_*), \varrho(t)) = e^{-\frac{d_{neurons}(u, u_*)^2}{2\varrho(t)^2}}$

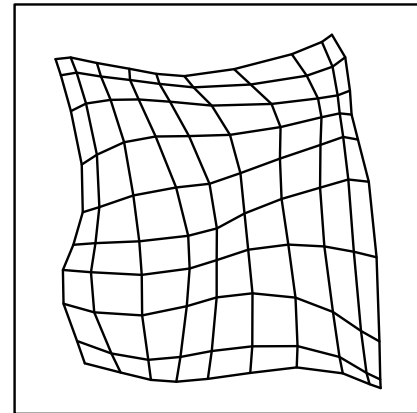
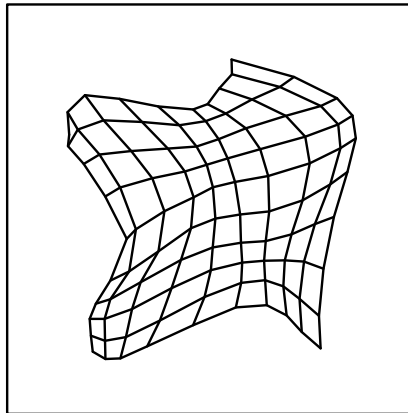
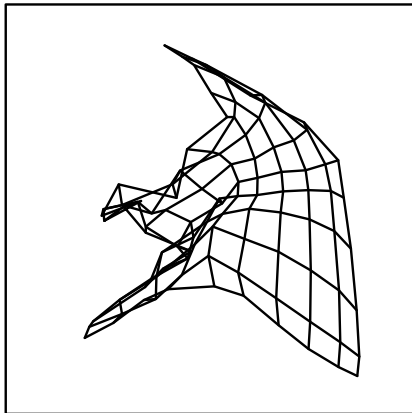
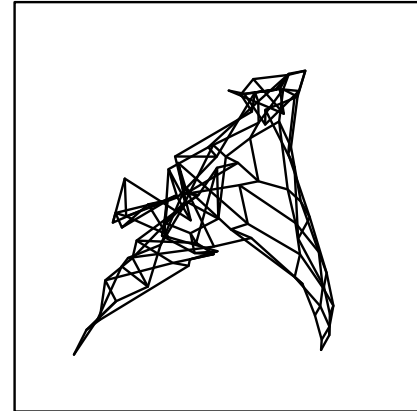
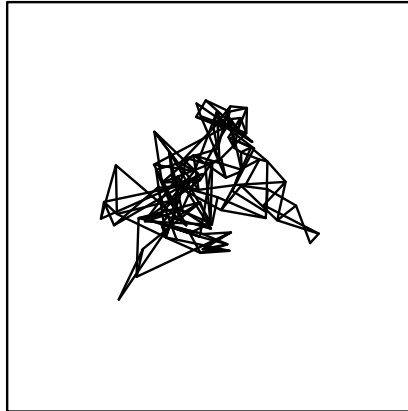
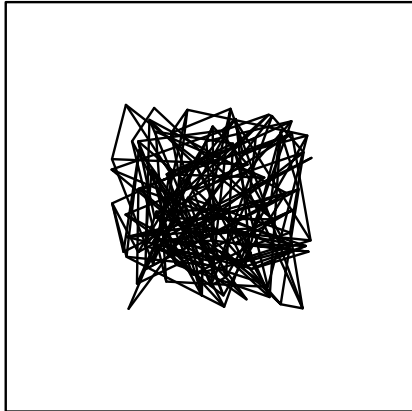
Zeitabhängiger Nachbarschaftsradius  $\varrho(t) = 2.5 \cdot t^{-0.1}$

Zeitabhängige Lernrate  $\eta(t) = 0.6 \cdot t$

Die nächsten Folien zeigen die SOM nach 10, 20, 40, 80 und 160 Trainingsschritten. In jedem Trainingsschritt wird ein Trainingsbeispiel verarbeitet. Schattierungen innerhalb des Grafik zeigen die Neuronenaktivierungen im Intervall  $(-0.5, 0.5)$ .

# Beispiele

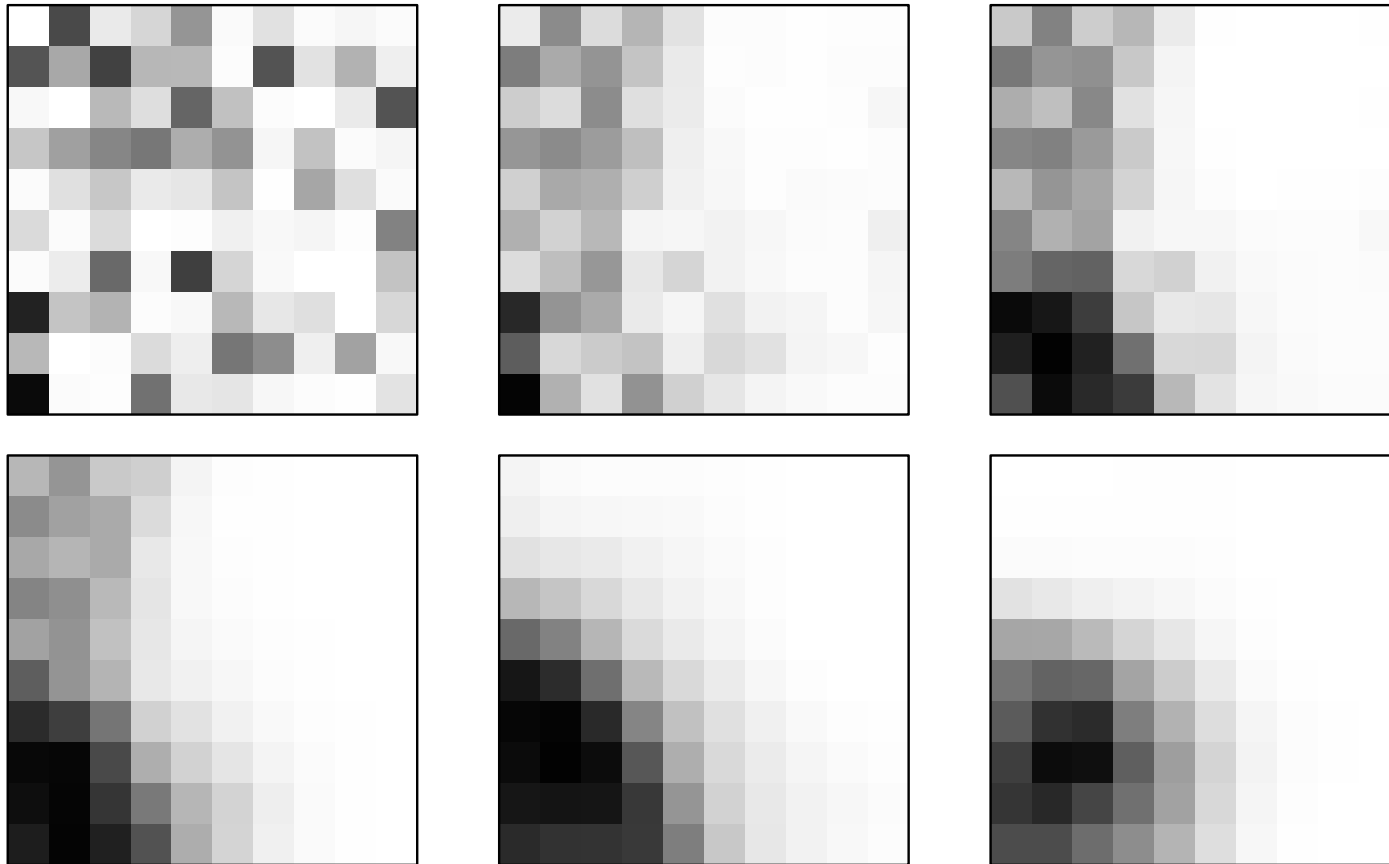
**Beispiel:** Entfalten einer zweidimensionalen SOM



Die Abbildungen (von links nach rechts, von oben nach unten) zeigen den jeweiligen Zustand der SOM (des Eingaberaums) nach 10, 20, 40, 80 und 160 Lernschritten. In jedem Schritt wird ein Trainingsmuster verarbeitet.

# Beispiele

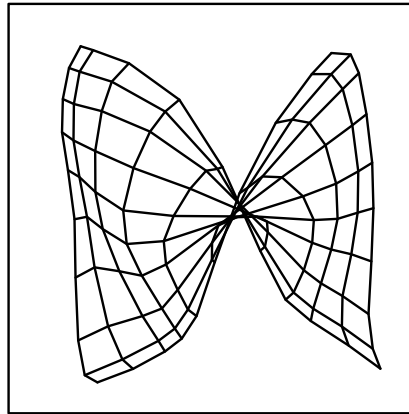
**Beispiel:** Entfalten einer zweidimensionalen SOM



Die Abbildungen verdeutlichen die Gitterstruktur der Ausgabeneuronen. Jedes Neuron wird durch ein kleines Quadrat dargestellt. Die Graustufe kodiert die Aktivierung des Ausgabeneurons für das Muster  $(-0.5, -0.5)$  bei Gaußscher Aktivierungsfunktion.

# Beispiele

**Beispiel:** Entfalten einer zweidimensionalen SOM

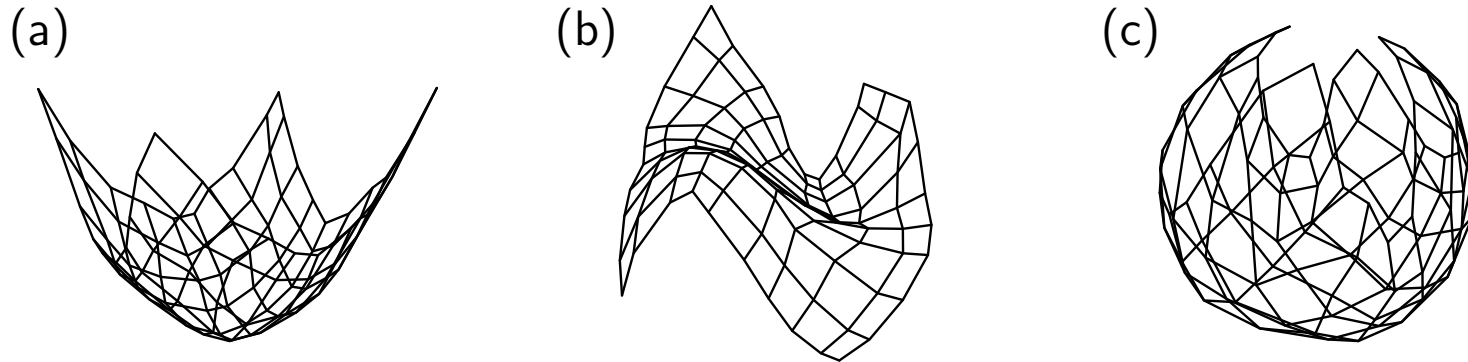


Das Trainieren einer SOM kann u.a. fehlschlagen, falls

- die Initialisierung ungünstig ist oder
- die (anfängliche) Lernrate zu klein gewählt ist oder
- die (anfängliche) Nachbarschaft zu klein gewählt ist.

# Beispiele

**Beispiel:** Entfalten einer zweidimensionalen SOM, Dimensionsreduktion



Als Lernstichprobe werden zufällige Punkte der Oberfläche einer Rotationsparabel (bzw. kubische Funktion, Kugel) gewählt, also drei Eingabeneuronen ( $x, y, z$ -Koordinaten).

Eine Karte mit  $10 \times 10$  Ausgabeneuronen wird trainiert.

Die 3D-Referenzvektoren der Ausgabeneuronen (mit Gitter) werden dargestellt.

Wegen 2D-Fläche (gekrümmt) klappt die Anpassung sehr gut.

In diesen Fällen haben Originalraum und Bildraum unterschiedliche Dimensionen.

Selbstorganisierende Karten können zur Dimensionsreduktion genutzt werden.



# Phonetische Schreibmaschine nach Finnischer Phonemkarte (Kohonen 1088)

Das aufgenommene Mikrofon Signal wird in eine spektrale Repräsentation mit 15 Kanälen konvertiert.

Der 15 dimensionale Eingaberaum wird mithilfe einer hexagonalen SOM angeordnet.

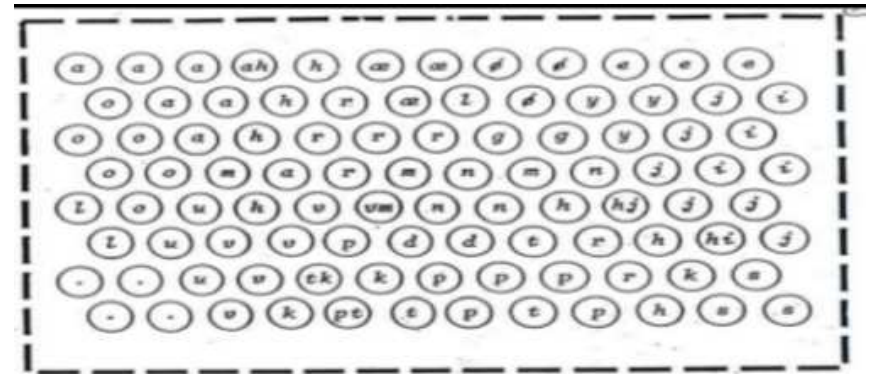


Abb. 2.6.7 Phonemkarte des Finnischen (nach [KOH88])

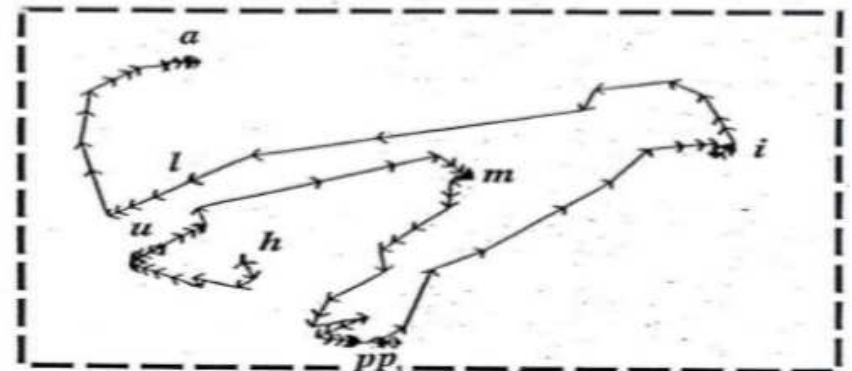
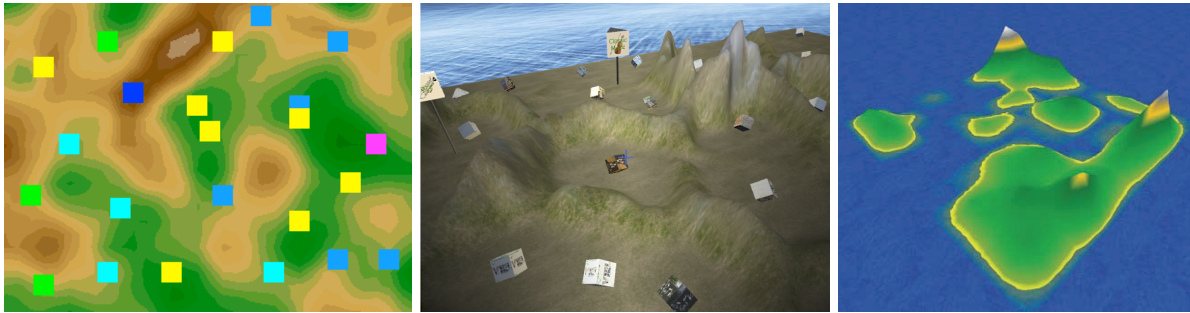


Abb. 2.6.8 Phonemsequenz für /humppila/ (nach [KOH88])

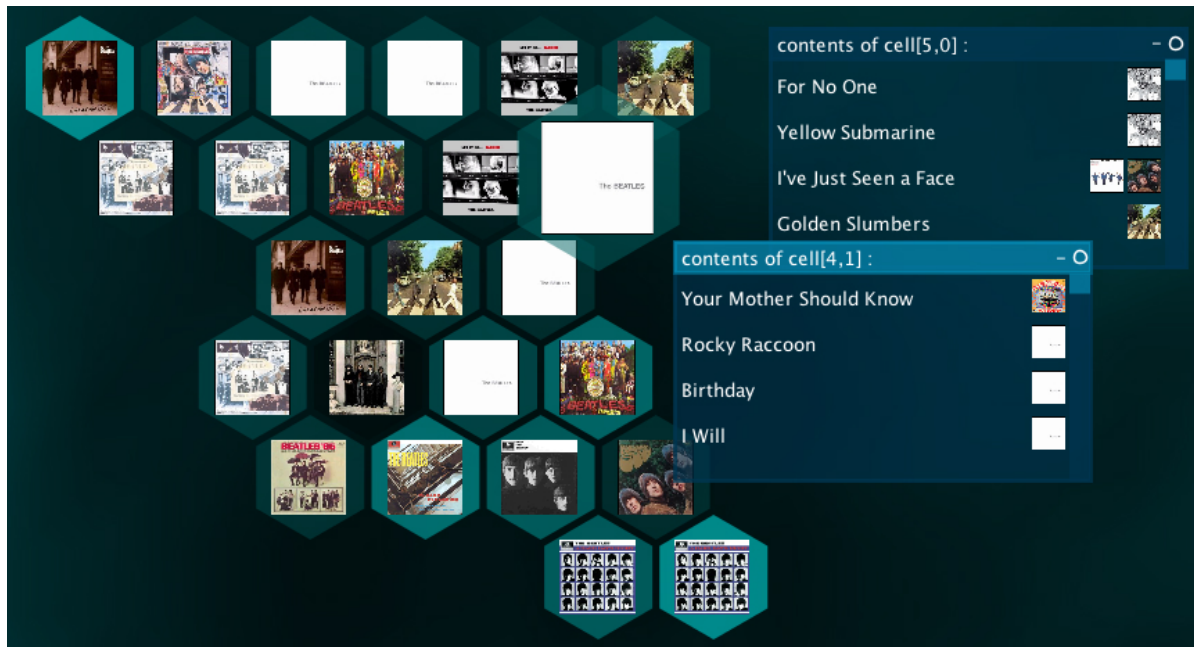
# **iCollizer**

## **Adaptive Strukturierung von Bildsammlungen**

# Self-Organizing Maps (for Music)



*MusicMiner*  
*SoniXplorer*  
*nepTune*



*BeatlesExplorer*

# Nutzeradaptive Strukturierung von Musikarchiven

<http://www.dke-research.de/aucoma>