

Adaptive Systeme

Prof. Rüdiger Brause
WS 2013

Organisation

„Einführung in adaptive Systeme“ B-AS-1, M-AS-1

- Vorlesung Dienstags 10-12 Uhr, SR11
- Übungen Donnerstags 12-13 Uhr, SR 9

„Adaptive Systeme“ M-AS-2 (Theorie)

- Vorlesung Donnerstags 10-12 Uhr, SR 9
- Übungen Donnerstags 13-14 Uhr, SR 9

• **Tutor:** [Markus Hildebrand](#) MarkHild@stud.uni-frankfurt.de

• **Gemeinsames Übungsblatt**, unterteilt in 2 Teile

Ausgabe: Dienstags, **Abgabe:** Dienstags per email

Besprechung: Donnerstags

Einführung

Grundlagen

Modellierung

Vorschau Themen

1. Einführung und Grundlagen
2. Lernen und Klassifizieren
3. Merkmale und lineare Transformationen
4. Lokale Wechselwirkungen: *Konkurrentes Lernen*
5. Netze mit RBF-Elementen
6. Fuzzy-Systeme
7. Evolutionäre und genetische Algorithmen
8. Schwarmalgorithmen

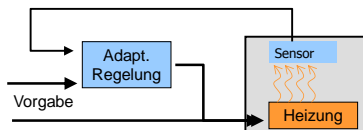
Arten von Adaptiven Systeme

- **Vorbild Gehirn**
 - Neuronale Netze
 - Psychologisch-kognitive Modelle
- **Biologische Systeme**
 - Evolutionäre Systeme
 - Schwarm-Intelligenz: Ameisen-Algorithmen,...
 - Molekular-genetische Selbstorganisation
- **Soziale Systeme**
 - Gruppenprozesse
 - Soziale Selbstordnung
- **Physikalische Systeme**
 - Synergieeffekte
- **Technische Systeme**

Einleitung: Was sind Adaptive Systeme?

- **Selbst-anpassende Systeme – statt programmieren**

Beispiel: Temperaturregler statt fester Heizeinstellung



- **„Lernende“ Systeme**

- Trainierte Systeme (Trainingsphase-Testphase)
- Selbstlernende Systeme (Orientierung an Daten)

Einsatzgebiete Adaptiver Systeme

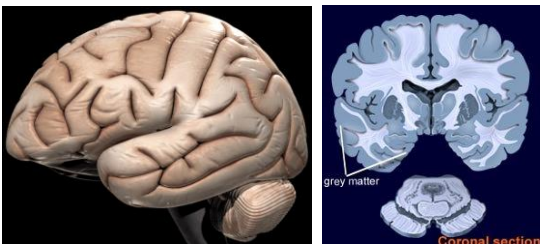
- **Echtzeitreaktionen**
Stahlwalzstraßen, Flugzeugsteuerung, ..
- **Analytisch unbekannte Abhängigkeiten**
Polymerchemie, DNA-Schätzungen, ..
- **Analytisch nicht zugängige Abhängigkeiten**
psychische Faktoren, ergebnisverändernde Messungen, ..
- **Analytisch nur unter großem Aufwand bearbeitbare, hochdimensionale Gesetzmäßigkeiten**
Wechselkursabhängigkeiten, ..
- **Statistische Analysen durch untrainierte Benutzer (!?)**

Einführung

Grundlagen

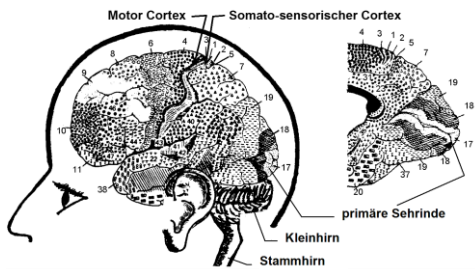
Modellierung

Vorbild Gehirn



Das Vorbild: Gehirnfunktionen

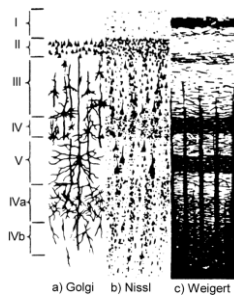
Unterteilung des Gehirns in funktionale Bereiche



Gehirn = 2-dim „Tuch“

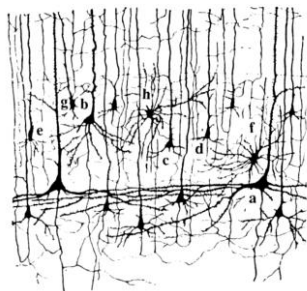
Das Vorbild: Gehirnfunktionen

Unterteilung der Neuronenschicht: Darstellungsarten



Das Vorbild: Gehirnfunktionen

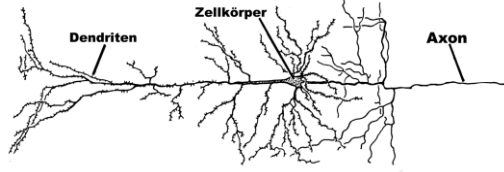
Neuronentypen



a)-c) Pyramidenzellen
f,h) Stern/Gliazellen

Das Vorbild: Gehirnfunktionen

Pyramidalzellen



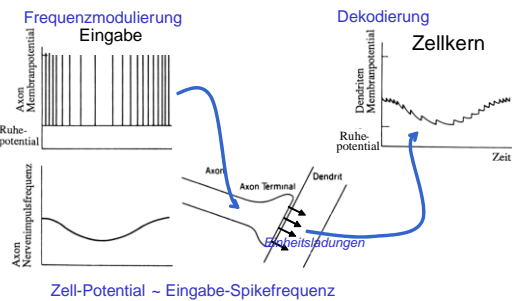
Das Vorbild: Gehirnfunktionen

Signalverarbeitung Output



Das Vorbild: Gehirnfunktionen

Signalverarbeitung Input

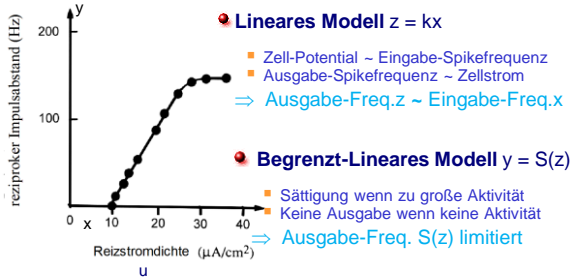


Zell-Potential - Eingabe-Spikefrequenz

Das Vorbild: Gehirnfunktionen

Signalverarbeitung Input-Output

Tintenfisch-Riesenneuron: Ausgabe-Spikefrequenz ~ Zellstrom



Frage

- Wie lautet die math. Schreibweise für die begrenzt-lineare Aktivität $y = S(z)$?

$$y = \begin{cases} z > s & Z_{\max} \\ -s < z < s & z \\ z < -s & -Z_{\max} \end{cases}$$

Einführung

Grundlagen

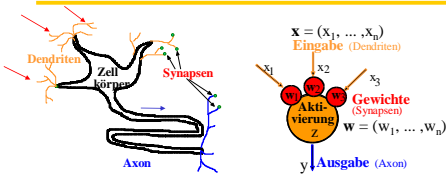
Modellierung

Modellierung

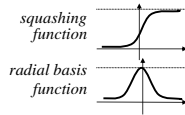
Informatik: Granularität Paralleler Aktivität

- **Grob:** Computer, Jobs (Lastverteilung) *wenig Komm.*
- **Fein:** Multi-CPU, Threads *viel Komm.*
- **Sehr fein:** formale Neuronen, Funktionen *sehr viel Komm.*

Modellierung formaler Neuronen



Ausgabefunktionen



$$y = S(z) \quad z = \sum_{i=1}^n w_i x_i = \mathbf{w}^T \mathbf{x}$$

Formale Neuronen

Code-Beispiel „formales Neuron“

```
float z(float w[], float x[]) {
    /* Sigma-Neuron: Aufsummieren aller Eingaben */
    float sum;

    sum = 0; /* Skalarprodukt bilden */
    for (int i = 0; i < x.length; i++) {
        sum = sum + w[i] * x[i];
    }
    return sum;
}
```

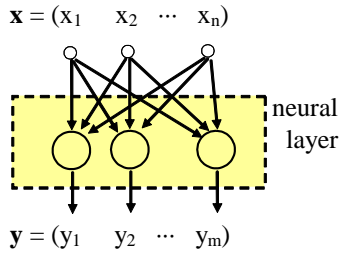
Aktivität

Ausgabe

```
float S(float z) {
    /* begrenzt-lineare Ausgabefunktion */
    float s = 1.0; float Zmax = 1; float k = Zmax / s;
    z = z * k;
    if (z > s) z = Zmax;
    if (z < -s) z = -Zmax;
    return z;
}
```

Schichten

DEF Schicht



Frage

Wie lautet der Code für eine ganze Schicht?

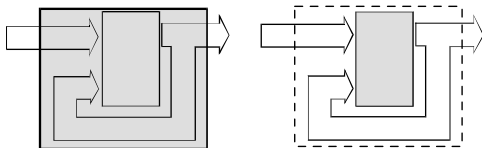
```
float [] Y (float w [], float x []) {  
    /* Für jedes Sigma-Neuron extra Aktivität bilden */  
    float [] y = new float[m];      float sum;  
  
    for (int k = 0; k < m; k++) {  
        sum = 0;          /* Skalarprodukt bilden */  
        for (int i = 0; i < x.length; i++) {  
            sum = sum + w[i]*x[i];  
        }  
        y[k] = S(sum);  
    }  
    return y;  
}
```

Modellierung der Netze

Feed-forward vs. Feedback-Netze

DEF *feedforward* Netz \Leftrightarrow der gerichtete Graph ist *zyklenfrei*

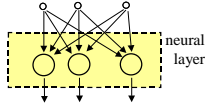
Problem: *feedforward* oder nicht?



Lineare Transformation mit NN

lineare Schicht

$$\mathbf{x} = (x_1 \quad x_2 \quad \dots \quad x_n)$$



$$\mathbf{y} = (y_1 \quad y_2 \quad \dots \quad y_m)$$

$$y_1 = (w_{11}, \dots, w_{1n}) \mathbf{x}$$

$$\vdots$$

$$y_m = (w_{m1}, \dots, w_{mn}) \mathbf{x}$$

$$\mathbf{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_m \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} w_{11} & \dots & w_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ w_{m1} & \dots & w_{mn} \end{bmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} = \mathbf{W} \cdot \mathbf{x} \quad \text{Matrix-Multiplikation}$$
