

Unterprogramme und Definitionen zum MATHCAD-Dokument

Neuronales_Netz_Buchstaben.mcd

Muss als Verweis (Einfügen -> Verweis) in das Hauptdokument eingefügt werden (siehe dort!!)

Dieses Mathcad-Dokument enthält diverse Definitionen, Hilfsfunktionen, Unterprogramme sowie den eigentlichen Backpropagation-Algorithmus.

Matrixdefinition der Zeichen:

Ihre grafische Darstellung ist gesperrt, damit sie nicht unabsichtlich verändert wird. Die Bedeutung der Zahlen 0 und 1 ist bei genauerem Hinsehen offensichtlich.

$$\begin{matrix}
 Z_0 := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} &
 Z_1 := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} &
 Z_2 := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} &
 Z_3 := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} &
 Z_4 := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}
 \end{matrix}$$

$$\begin{matrix}
 Z_5 := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} &
 Z_6 := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} &
 Z_7 := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} &
 Z_8 := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} &
 Z_9 := \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}
 \end{matrix}$$

$$\begin{matrix}
 Z_{10} := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} &
 Z_{11} := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix} &
 Z_{12} := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} &
 Z_{13} := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} &
 Z_{14} := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix}
 \end{matrix}$$

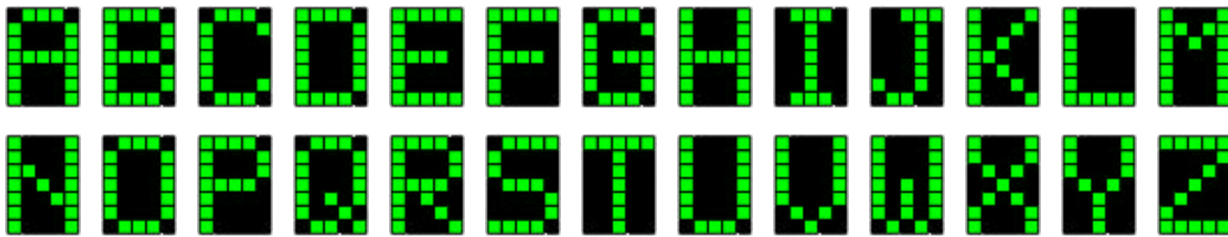
$$\begin{matrix}
 Z_{15} := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} &
 Z_{16} := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 1 \end{pmatrix} &
 Z_{17} := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} &
 Z_{18} := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} &
 Z_{19} := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}
 \end{matrix}$$

$$\begin{array}{c}
 Z_{20} := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad
 Z_{21} := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad
 Z_{22} := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \end{pmatrix} \quad
 Z_{23} := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \quad
 Z_{24} := \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}
 \end{array}$$

$$Z_{25} := \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

Zeichenzahl := länge(Z)

Zeichenzahl = 26



$f_rand_wv(x, y) := rnd(2) - 1$ Für die Initialisierung der Gewichtsmatrizen mit Zufallszahlen zwischen -1 und 1.

$f_null(x, y) := 0$

$mat_to_vek(mat) := \begin{cases} a \leftarrow mat^{(0)} \\ \text{for } j \in 1..spalten(mat) - 1 \\ a \leftarrow stapeln(a, mat^{(j)}) \\ a \end{cases}$

Wandelt die Matrixdarstellung des Zeichens in die Vektordarstellung um durch Übereinanderstapeln der einzelnen Matrixspalten.

$make_train(Zeichenzahl) := \begin{cases} train \leftarrow mat_to_vek(Z_0) \\ \text{for } j \in 1..Zeichenzahl - 1 \\ train \leftarrow erweitern(train, mat_to_vek(Z_j)) \\ train \end{cases}$

Erzeugt die Trainingsmatrix. Ihre Spalten enthalten die einzelnen Trainingsmuster.

$zeichen_auswertung(v) :=$

$mx \leftarrow \max(v)$ $for\ i \in 0.. zeilen(v) - 1$ $ break\ if\ mx = v_i$ i	Berechnet den Index jenes Zeichens, das zum größten Wert eines Ausgangsneurons gehört.
---	--

$akt(x) := \frac{1}{1 + exp(-x)}$
Aktivierungsfunktion

Das Hauptprogramm: der Backpropagation-Algorithmus.

Es wurde intensiver Gebrauch gemacht von in Mathcad eingebauten Matrixfunktionen, was die Formulierung recht kompakt, aber eher schwer verständlich macht; die Ausführungsgeschwindigkeit konnte dadurch (wie sich im Lauf der Programmentwicklung gezeigt hat) jedoch drastisch gesteigert werden.

$back_prop(w, v, train, y_s, \alpha, N, akt, \varepsilon) :=$

$z1 \leftarrow w^T \cdot train$ $z \leftarrow akt(z1)$ $y1 \leftarrow v^T \cdot z$ $y \leftarrow akt(y1)$ $diff \leftarrow y_s - y$ $diff2 \leftarrow (diff \cdot diff)$ $F_start \leftarrow \frac{1}{2} \cdot \sum_{k=0}^{Zeichenzahl-1} (diff^{<k>})^2$ $for\ n \in 0.. N - 1$ <table style="border-left: 1px solid black; border-right: 1px solid black; padding: 0 10px;"> <tr> <td style="border-right: 1px solid black; padding-right: 5px;"> $z1 \leftarrow w^T \cdot train$ $z \leftarrow akt(z1)$ $y1 \leftarrow v^T \cdot z$ $y \leftarrow akt(y1)$ $diff \leftarrow y_s - y$ $diff2 \leftarrow (diff \cdot diff)$ $F_akt \leftarrow \frac{1}{2} \cdot \sum_{k=0}^{Zeichenzahl-1} (diff^{<k>})^2$ $break\ if\ F_akt < \varepsilon$ $t \leftarrow [diff \cdot [y \cdot (1 - y)]]$ $\Delta v \leftarrow z \cdot t^T$ $v \leftarrow v + \Delta v \cdot \alpha$ $temp \leftarrow v \cdot t$ </td> <td style="padding-left: 5px;"> </td> </tr> </table>	$z1 \leftarrow w^T \cdot train$ $z \leftarrow akt(z1)$ $y1 \leftarrow v^T \cdot z$ $y \leftarrow akt(y1)$ $diff \leftarrow y_s - y$ $diff2 \leftarrow (diff \cdot diff)$ $F_akt \leftarrow \frac{1}{2} \cdot \sum_{k=0}^{Zeichenzahl-1} (diff^{<k>})^2$ $break\ if\ F_akt < \varepsilon$ $t \leftarrow [diff \cdot [y \cdot (1 - y)]]$ $\Delta v \leftarrow z \cdot t^T$ $v \leftarrow v + \Delta v \cdot \alpha$ $temp \leftarrow v \cdot t$		
$z1 \leftarrow w^T \cdot train$ $z \leftarrow akt(z1)$ $y1 \leftarrow v^T \cdot z$ $y \leftarrow akt(y1)$ $diff \leftarrow y_s - y$ $diff2 \leftarrow (diff \cdot diff)$ $F_akt \leftarrow \frac{1}{2} \cdot \sum_{k=0}^{Zeichenzahl-1} (diff^{<k>})^2$ $break\ if\ F_akt < \varepsilon$ $t \leftarrow [diff \cdot [y \cdot (1 - y)]]$ $\Delta v \leftarrow z \cdot t^T$ $v \leftarrow v + \Delta v \cdot \alpha$ $temp \leftarrow v \cdot t$			

$$\Delta w \leftarrow \text{train}(\overrightarrow{[z \cdot (1 - z) \cdot \text{temp}]})$$

$$w \leftarrow w + \Delta w \cdot \alpha$$

$$wv \leftarrow \text{stapeln}(w, v^T)$$

$$zei \leftarrow \text{zeilen}(wv)$$

$$wv_{zei, 0} \leftarrow n$$

$$wv_{zei, 1} \leftarrow F_start$$

$$wv_{zei, 2} \leftarrow F_akt$$

$$wv$$

Die Prozedur berechnet zuerst den Anfangsfehler und führt danach die Iterationen aus, wobei jedesmal der aktuelle Fehler berechnet wird. Bei Erreichen der maximalen Anzahl der Lernzyklen (N) oder wenn der Fehler die vorgegebene Fehlerschranke unterschreitet, wird die Berechnung abgebrochen.

Die beiden Gewichtsmatrizen, die Zahl der Iterationen, Anfangs- und Endfehler werden in eine einzige Matrix gepackt und zurückgegeben.