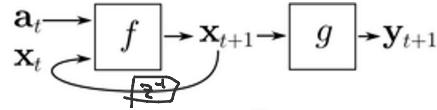


Αναγνώριση Χρονοσειρών με νευρωνικά δίκτυα



↓ unfold through time ↓

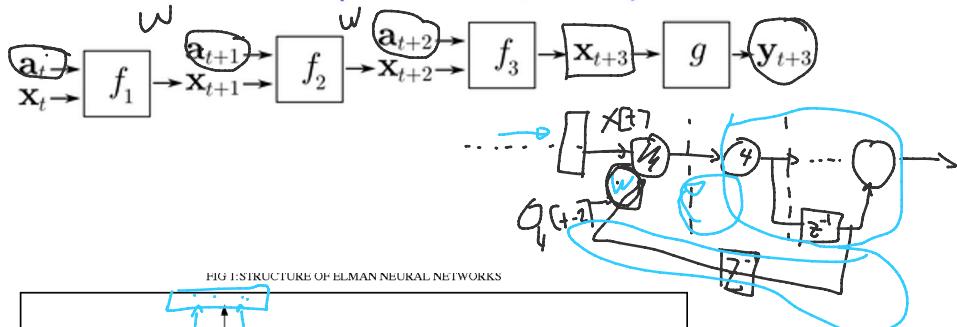
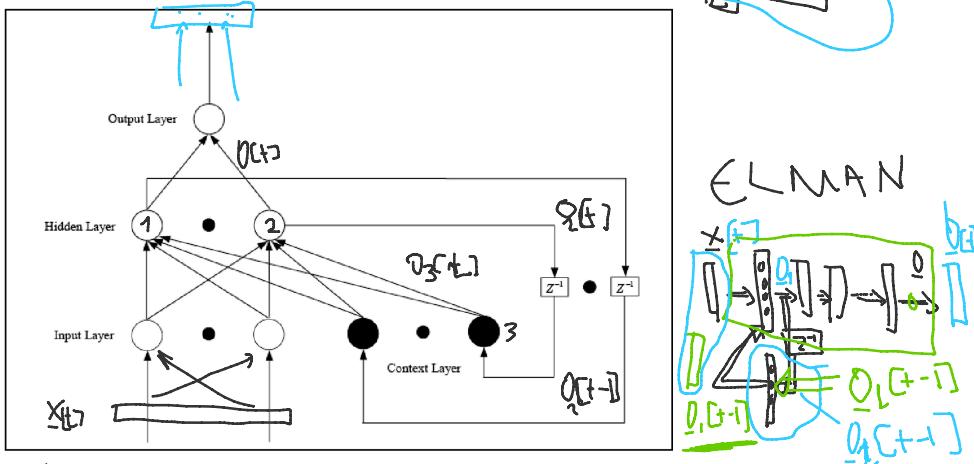


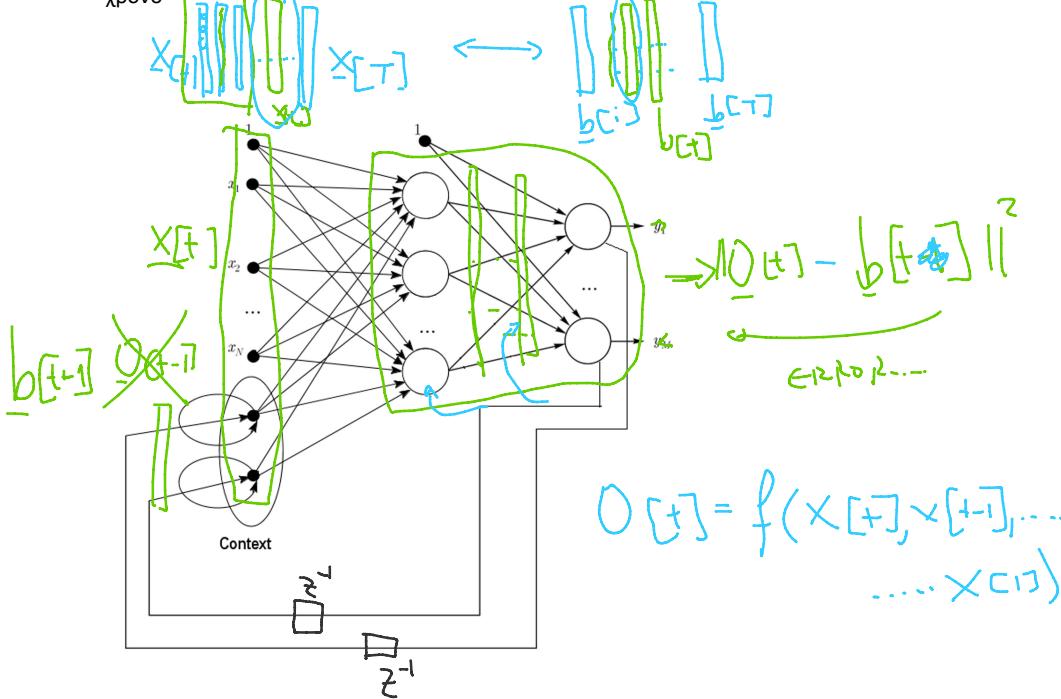
FIG 1: STRUCTURE OF ELMAN NEURAL NETWORKS



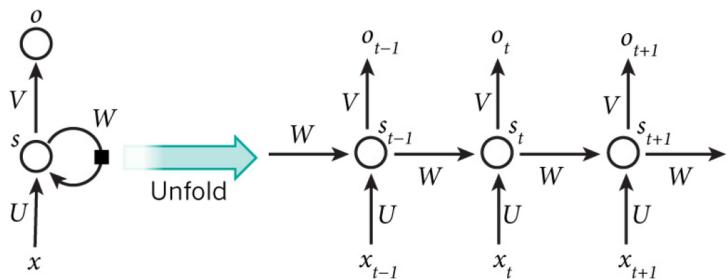
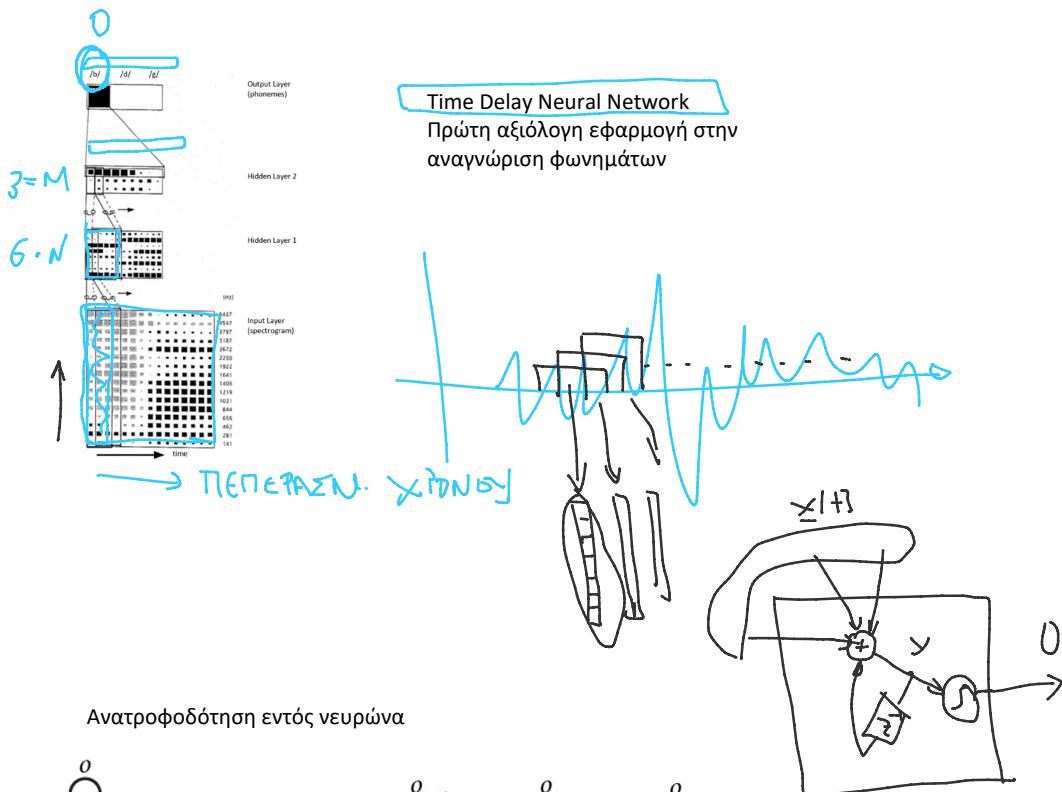
where Z^{-1} is a unit delay.

METHODS

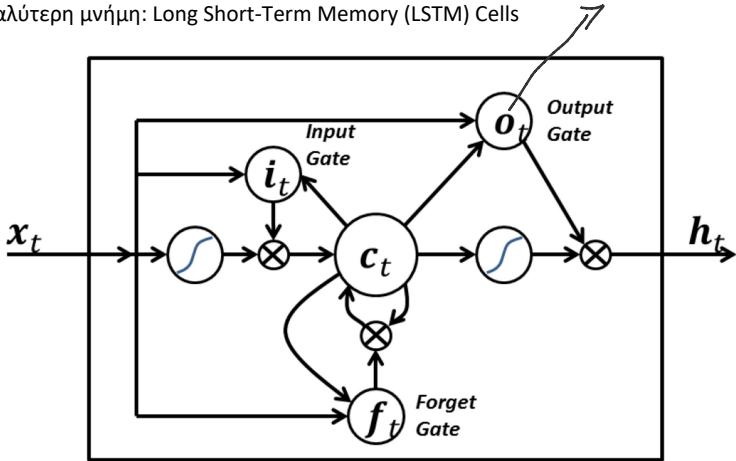
ΔΙΚΤΥΑ ELMAN - Εκπαίδευση: Οπισθοδρομική διάδοση του σφάλματος με αποσυνέλιξη στο χρόνο



ΔΙΚΤΥΑ JORDAN - Εκπαίδευση: Οπισθοδρομική διάδοση του σφάλματος



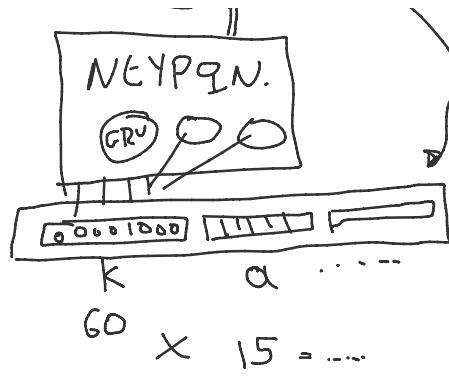
Καλύτερη μνήμη: Long Short-Term Memory (LSTM) Cells



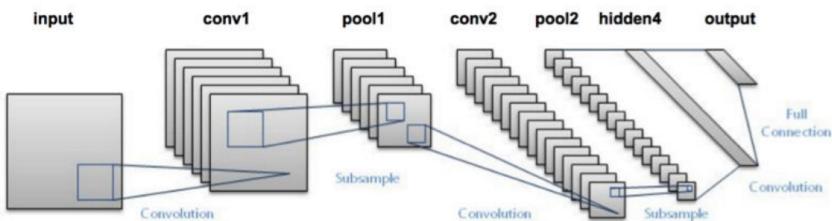
- » και στη σκληβή του αφτά στο γέρα του Πριάμου
- » το γιο τ Ατρέα ο γιος τ Ατριά γυρνώνε πρώτα ο γέρος,
- » στο στόμα του τ διό κοντά στους ώμους του Πριάμου
- » τι πια καλό μας έτσι εγώ στα πλοία να σου πάρω.
- » **Μα** αν δεν τον πάρεις και τους διό τους πρώτους πάλι.
- » Μα τώρα πια δεν έχω εγώ και τους λουπούς σου πάρει.
- » Τι τώρα αφτά το λόγο σου τον πρόβολε στα πλήθος.



» Μα αν δεν τον πάρεις και τους διό τους πρώτους πάλι.
 » Μα τώρα πια δεν έχω εγώ και τους λοιπούς σου πάρει.
 » Τι τώρα αφτά το λόγο σου τον πρόβολε στα πλήθος,
 » Μα αν δε με στέκει ο γιος του Πρίαμο κι ανάμε
 » και του, Πηλέα ο γιος, και του Διό το γιο του
 » τι είναι απ' τη στρατη του του Πηλιά το γιο του.
 » Μα εγώ όλα αφτά καν πια δεν τού παντούνε απάνου,
 » και σα σκοτώνει απάνου στο καράβι τ' άλλο πάντα
 » και τη δουλιά και στα καράβια το παιδί μου,
 » τι είπε στα χέρια των παντρώνει οι Τρώες
 » κι αφτοί σα διώξω τη φοβάρα απ' όλους πίσω,
 » κι ας τρέχεις τις παλιές, τι πρώτα εγώ τα πάντα
 » κι απ' το καστρί το δίνει του το γιο του αντάμα απάνου,
 » τι είπε στα χέρια του τη σπάθα του και πάντα
 » τα πλοία τ' άρματα του γιου της του Πηλιά το γι

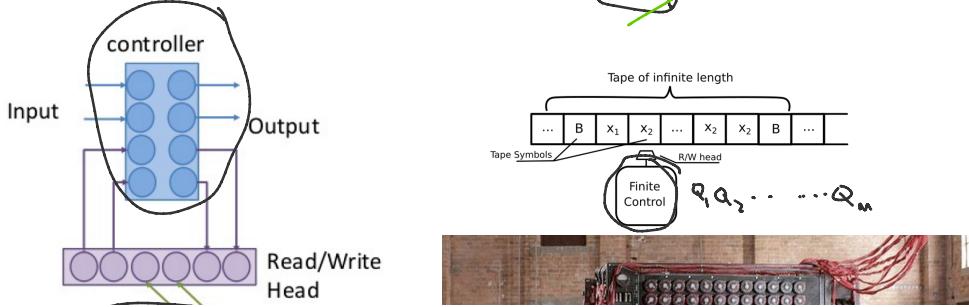
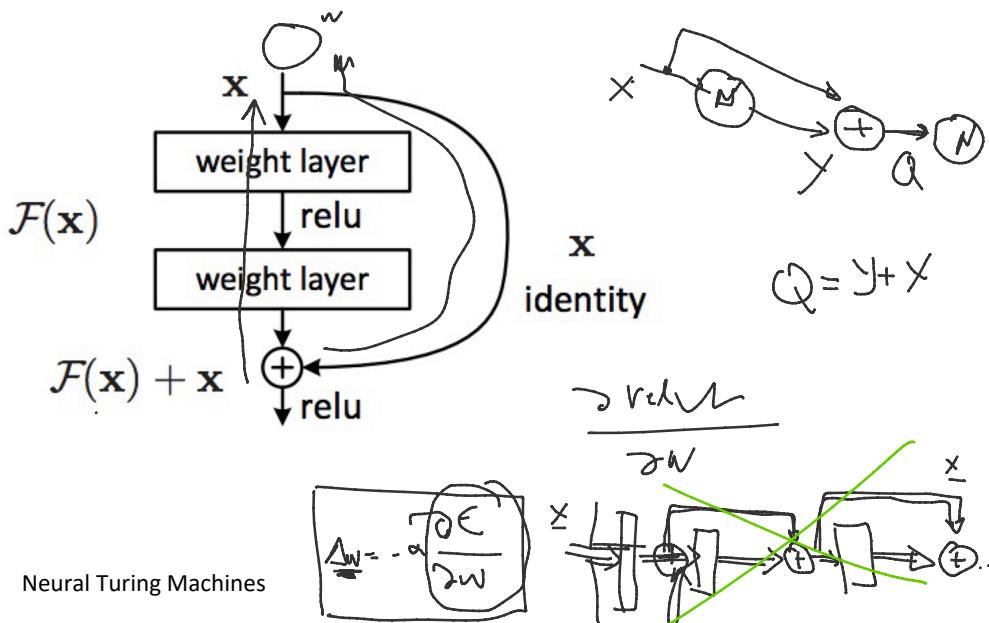


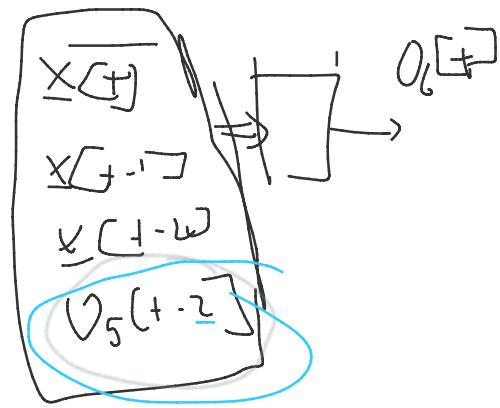
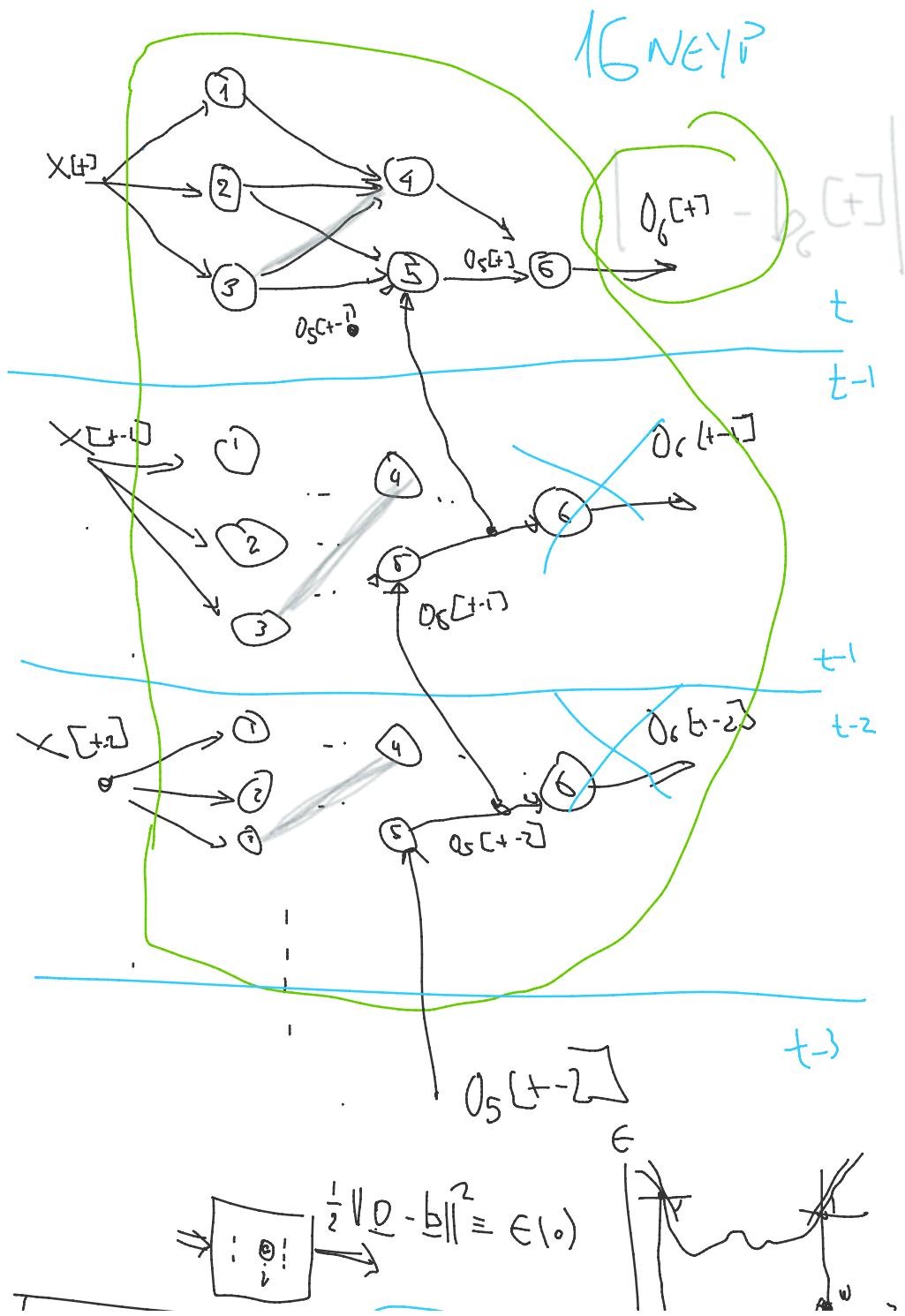
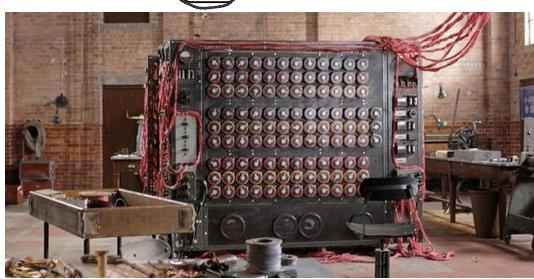
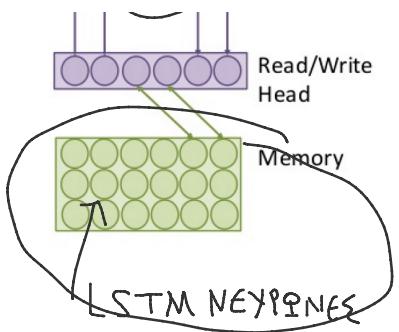
1988 - LeNet - Οπτική Αναγνώριση Χαρακτήρων

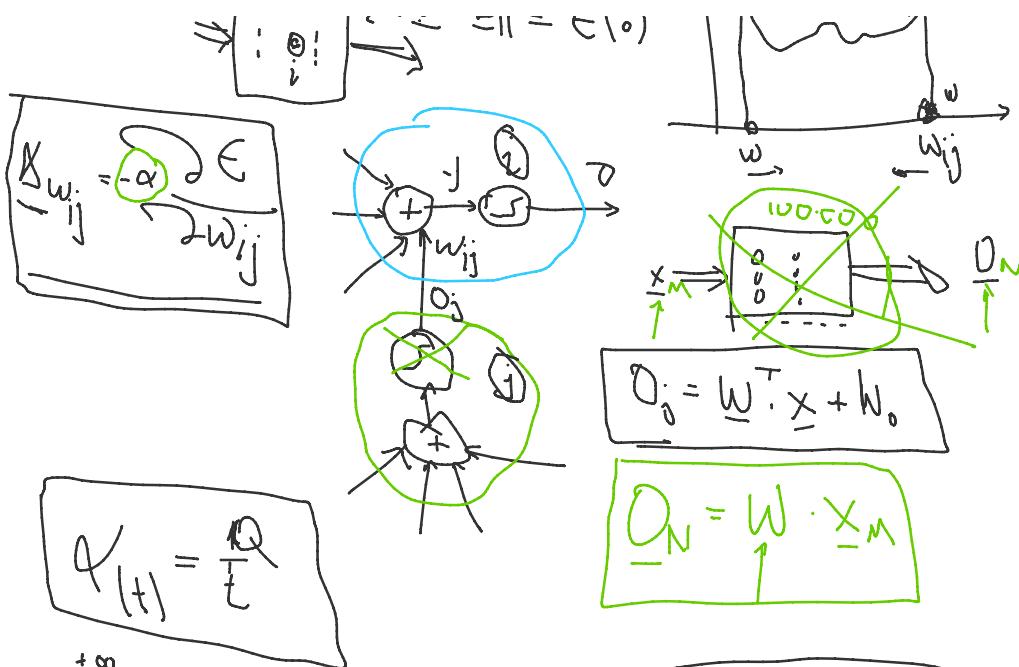


2012 - ResNet - Οπτική Αναγνώριση Αντικειμένων

Το πρόβλημα μηδενισμού (vanishing) της παραγώγου



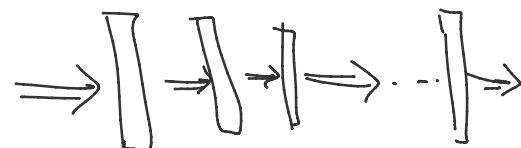




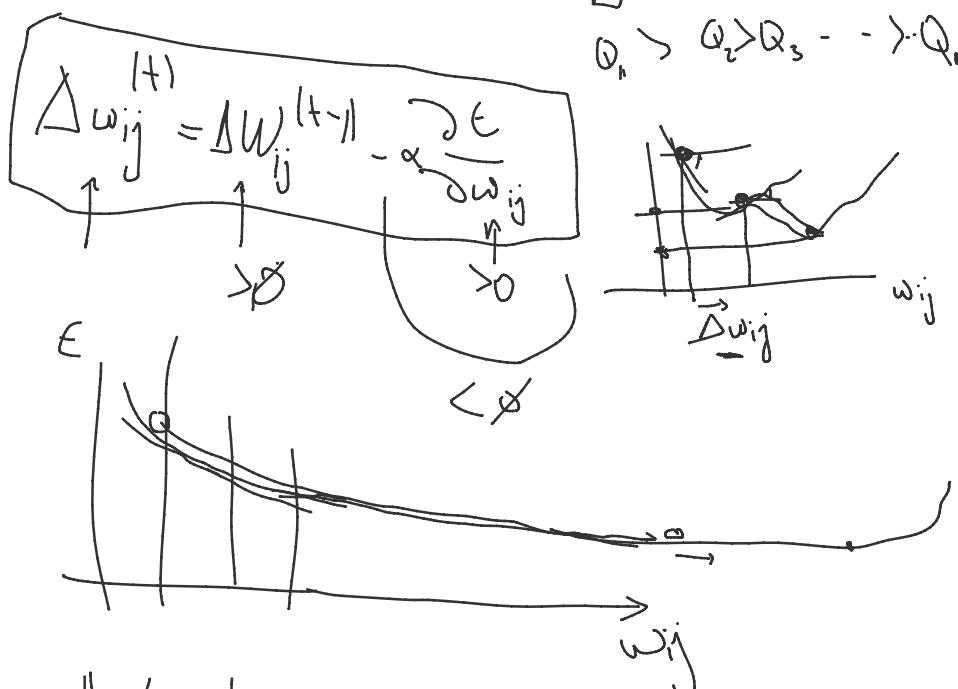
$$\sum_{t=0}^{+\infty} \alpha(t) = +\infty$$

$$\sum_{t=0}^{+\infty} \dot{\alpha}(t) = k, k \in \mathbb{R}^+$$

$$\Delta w_{ij} = -\frac{Q}{t} \frac{\partial E}{\partial w_{ij}}$$



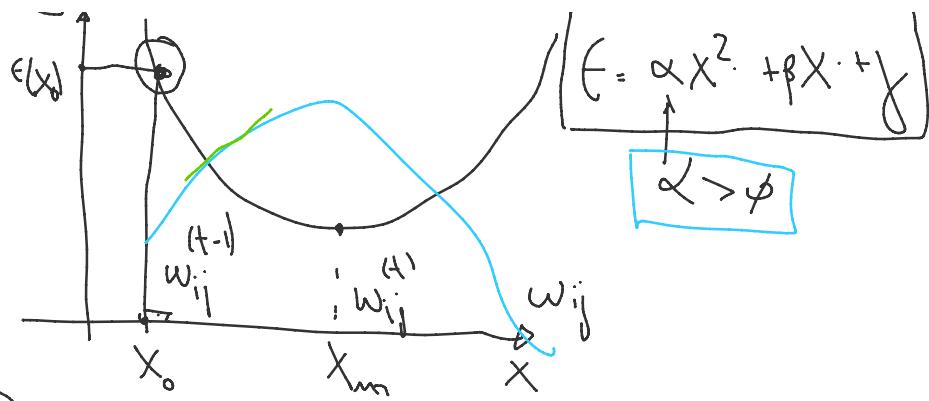
$$Q_1 > Q_2 > Q_3 \dots > Q_N$$



Newton



$$E = \alpha x^2 + \beta x + \gamma$$



$$\frac{\partial E}{\partial x} \Big|_{x=x_0} = E'(x_0) = 2\alpha x_0 + \beta \quad \frac{\partial E}{\partial x} \Big|_{x=x_m} = E'(x_m) = 2\alpha x_m + \beta = \phi$$

$$\frac{\partial^2 E}{\partial x^2} \Big|_{x=x_0} = E''(x_0) = 2\alpha$$

$$\beta = E'(x_0) - 2\alpha x_0 \cdot x_m + \beta = \phi \Rightarrow$$

$$\Rightarrow x_m = -\frac{\beta}{E''(x_0)} \Rightarrow x_m = -\frac{E'(x_0) - 2\alpha x_0}{E''(x_0)}$$

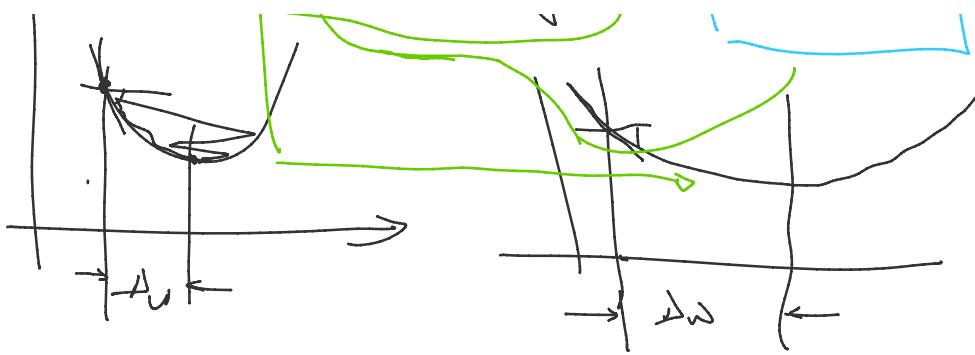
$$x_m = \frac{E'(x_0) \cdot x_0}{E''(x_0)} - \frac{E'(x_0)}{E''(x_0)} \Rightarrow$$

$$x_m \cdot x_0 = -\frac{1}{E''(x_0)} E'(x_0)$$

$$\Delta w_{ij}^{(t)} = w_{ij}^{(t)} - w_{ij}^{(t-1)} = -\frac{1}{\frac{\partial^2 E}{\partial w_{ij}^2}} \frac{\partial E(w_{ij})}{\partial w_{ij}}$$

$$\Delta w_{ij} = -\alpha \frac{\partial E(w_{ij})}{\partial w_{ij}}$$

$$\alpha = \frac{1}{\frac{\partial^2 E}{\partial w_{ij}^2}}$$



$$\Delta w_{ij} = -\alpha_i(t) \frac{\partial E}{\partial w_{ij}}$$

$\alpha_i(t) > \phi$
 $\phi_{\max} > \alpha_i(t) > x_{\min}$

$$\Delta \alpha_i(t) = q$$

$$\frac{\partial E(t)}{\partial w_{ij}} > \frac{\partial E(t-1)}{\partial w_{ij}} > b$$

Q

$$\left\{ \alpha_i \right\}$$

$$\frac{\partial E(t)}{\partial w_{ij}} < \phi$$

$$\alpha_i(t) = x_{\min}$$

