

## НЕЙРОМЕРЕЖЕВИЙ ОПТИМІЗАТОР ІЗ КОРИГУЮЧОЮ СКЛАДОВОЮ

Вінницький національний технічний університет

### *Анотація*

У даній роботі проаналізовано метод навчання нейромережі із коригуючою складовою.

**Ключові слова:** нейрон, нейромережа, оптимізація, навчання, коригуюча складова.

### *Abstract*

In this paper have been analyzed the features of neural set learning method with correction function.

**Keywords:** neuron, neural network, optimization, learning, correction function.

### Вступ

Використання нейромереж дозволяє наблизитися до можливостей обробки даних людським мозком, який представляє собою складний, нелінійний, паралельний комп'ютер, що використовує нейронні зв'язки. *Метою роботи* є аналіз методу оптимізації функції втрат нейронної мережі з коригуючою складовою.

### Результати дослідження

Сучасні нейронні мережі використовують метод *ADAM* для оптимізації функції втрат. У модифікації методу *ADAM* здійснюється накопичення значень градієнта та передбачається визначення частоти його зміни з використанням коригуючої функції. Правило оновлення ваг  $w$  нейромережі на  $(t+1)$ -ї ітерації задається у такому вигляді:

$$w_{t+1} = w_t - \eta \cdot \Delta_t = w_t - \eta \cdot \left( \beta_1 \cdot \frac{\hat{m}_t}{\sqrt{\hat{v}_t + \xi}} + \psi_t \right), \quad (1)$$

де  $\eta$  – швидкість навчання;  $\Delta_t = \beta_1 \cdot \frac{\hat{m}_t}{\sqrt{\hat{v}_t + \epsilon}} + \psi_t$ ;  $\psi_t = \Delta_t \cdot \text{sign}(g_t) \cdot (1 - \beta_1)$  – коригуюча складова, яка визначає напрямок руху;  $g_t$  – градієнт;  $\hat{m}_t, \hat{v}_t$  – калібрковані 1-й та 2-й моменти;  $\beta_1 = 0,9$ ;  $\xi = 10^{-8}$ .

Відбувається накопичення імпульсу за правилом: якщо ми деякий час рухаємося в певному напрямку, то, ймовірно, нам слід туди рухатися деякий час і в майбутньому. Основна ідея роботи в тому, щоб прискорити рух по тим координатам, в яких градієнт послідовно вказує один і той же напрям руху.

### Висновки

Представлений метод можна використовувати для розв'язання задачі навчання нейромереж у різноманітних системах, завдяки простоті та швидкості роботи.

### СПИСОК ВИКОРИСТАНОЇ ЛІТЕРАТУРИ

1. Dive into Deep Learning. Optimization Algorithms / A. Zhang, Z.C. Lipton, M. Li, A.J. Smola. 682 p.
2. Rumelhart D.E., Hinton G.E., Willian R.J. Learning Internal Representations by Error Propagation. 1986. pp. 318–362.
3. Kingma D.P., Ba J.L. Adam: A Method For Stochastic Optimization. 2014. pp. 1–15. URL: <https://arxiv.org/abs/1412.6980> (дата звернення 22.02.2024).

4. Adaptive Methods for Nonconvex Optimization / Z. Manzil, J.S. Reddi, D. Sachan et al. *Advances in neural information processing systems*. 2018. Vol. 31. pp 1–11.
5. Tato A.A.N., Nkambou N. Improving ADAM Optimizer. Workshop track ICLR. 2018. pp. 1–4.

**Яровий Ілля Костянтинович** — магістр кафедри автоматизації та інтелектуальних інформаційних технологій, Вінницький національний технічний університет, м. Вінниця.

**Іванов Юрій Юрійович** — канд. техн. наук, доцент кафедри автоматизації та інтелектуальних інформаційних технологій, Вінницький національний технічний університет, м. Вінниця, e-mail: Yura881990@i.ua.

*Iarovyi Illia K.* — master of Automation and Intelligent Information Technologies department, Vinnytsia National Technical University, Vinnytsia.

*Ivanov Yurii Yu.* — Cand. Sc. (Eng), Docent of Automation and Intelligent Information Technologies department, Vinnytsia National Technical University, Vinnytsia, e-mail: Yura881990@i.ua.