

# ÍNDICE

---

<b>PRÓLOGO .....</b>	<b>xv</b>
<b>PREFACIO DE LOTFI A. ZADEH .....</b>	<b>xix</b>
<b>FOREWORD BY LOTFI A. ZADEH .....</b>	<b>xi</b>
<b>INTRODUCCIÓN.....</b>	<b>xxiii</b>
1 El largo y tortuoso camino hacia la construcción de máquinas inteligentes .....	xxiii
2 Micropresesadores, computadores y cerebro .....	xxvi
3 Redes neuronales artificiales .....	xxx
4 Sistemas borrosos.....	xxxii
5 Redes neuronales y sistemas borrosos.....	xxxiii
<b>PARTE I. REDES NEURONALES .....</b>	<b>1</b>
<b>CAPÍTULO 1. FUNDAMENTOS DE LAS REDES NEURONALES ARTIFICIALES .....</b>	<b>3</b>
1.1 Breve introducción biológica .....	3
1.2 Estructura de un sistema neuronal artificial .....	10
1.3 Modelo de neurona artificial .....	13

1.3.1 Modelo general de neurona artificial .....	13
1.3.2 Modelo estándar de neurona artificial.....	18
1.4 Arquitecturas de redes neuronales.....	21
1.5 Modos de operación: recuerdo y aprendizaje .....	26
1.6 Clasificación de los modelos neuronales.....	30
1.7 Computabilidad neuronal .....	32
1.8 Un ejercicio de síntesis: sistemas conexiónistas.....	33
1.9 Realización y aplicaciones de los ANS.....	35
1.A Apéndice: de la neurona biológica a la artificial .....	37
<b>CAPÍTULO 2. REDES NEURONALES SUPERVISADAS.....</b>	<b>41</b>
2.1 Redes unidireccionales .....	41
2.2 El asociador lineal: aprendizaje hebbiano .....	42
2.3 El perceptrón simple (Rosenblatt, 1959). .....	47
2.3.1 Algoritmo de aprendizaje del perceptrón .....	51
2.4 La adalina (Widrow, 1961) .....	55
2.4.1 Regla LMS.....	56
2.5 El perceptrón multicapa (grupo PDP, 1986) .....	63
2.5.1 El MLP como aproximador universal de funciones .....	64
2.5.2 Aprendizaje por retropropagación de errores (BP) .....	66
2.5.3 Aceleración del aprendizaje BP. Otros algoritmos .....	69
2.6 Capacidad de generalización de la red .....	71
2.7 Pinceladas sobre la relación del MLP con los métodos estadísticos .....	76
2.8 Ejemplos de aplicación del MLP-BP .....	79
<b>CAPÍTULO 3. REDES AUTOORGANIZADAS .....</b>	<b>85</b>
3.1 Modelos neuronales no supervisados.....	85
3.2 Modelo de mapas autoorganizados (Kohonen, 1982). .....	88
3.2.1 Introducción a los mapas autoorganizados.....	88
3.2.2 Algoritmo de aprendizaje.....	92
3.2.3 Algunas variantes de los SOFM.....	98
3.3 Ejemplos de aplicaciones .....	100
3.4 SOFM: cuantificación óptima de vectores .....	106
3.5 Análisis formal del proceso de autoorganización.....	108
3.6 Modelos de neurona de Kohonen. Medidas de similitud.....	112
3.7 Modelos de aprendizaje en mapas autoorganizados.....	113

<b>CAPÍTULO 4. OTROS MODELOS DE REDES NEURONALES .....</b>	<b>121</b>
4.1 Redes neuronales realimentadas.....	121
4.2 Modelo de Hopfield .....	123
4.2.1 Modelo de neurona y arquitectura. Dinámicas.....	123
4.2.2 Memoria asociativa.....	127
4.2.3 Función energía de la red.....	129
4.3 Aprendizaje en la red de Hopfield.....	132
4.3.1 Regla de Hebb.....	133
4.3.2 Reglas óptimas.....	137
4.4 Ejemplo: reconocimiento de caracteres.....	140
4.5 Neuronas estocásticas. Máquina de Boltzmann.....	142
4.6 Modelo de Hopfield analógico (continuo) .....	145
4.6.1 Modelo de Hopfield de neuronas continuas.....	145
4.6.2 Aplicaciones del modelo de Hopfield analógico.....	148
4.7 Funciones de base radial (RBF) .....	152
4.8 LVQ .....	158
4.9 Otros modelos de redes neuronales.....	160
<b>CAPÍTULO 5 IMPLEMENTACIÓN DE REDES NEURONALES .....</b>	<b>161</b>
5.1 Introducción .....	162
5.2 Simulación (software) de ANS.....	163
5.3 Emulación (hardware) de ANS .....	166
5.4 Realización hardware de ANS .....	168
5.5 Neurocomputadores y chips neuronales .....	169
5.5.1 Especificaciones de un neuroprocesador.....	171
5.5.2 Aspectos generales de la realización VLSI .....	174
5.6 Bloques básicos en la realización de neuroprocesadores digitales .....	176
5.6.1 Sistema de control.....	176
5.6.2 Unidad de proceso .....	177
5.6.3 Unidad de almacenamiento.....	179
5.6.4 Unidad de comunicación.....	180
5.6.5 Arquitecturas reconfigurables .....	184
5.6.6 Realizaciones especiales: lógica de frecuencia de pulsos .....	185
5.7 Bloques básicos en la realización de neuroprocesadores analógicos.....	186
5.7.1 Unidad de proceso .....	187
5.7.2 Unidad de almacenamiento.....	190
5.8 ¿Realización analógica o digital? .....	193
5.9 Realizaciones analógicas de ANS .....	198

5.10 Realizaciones digitales de ANS .....	200
5.11 Ejemplo: neuroemulador basado en FPGA .....	203
5.12 Resumen. Situación comercial y tendencias.....	206
<b>CAPÍTULO 6 APPLICACIONES DE LAS REDES NEURONALES ARTIFICIALES .....</b>	<b>209</b>
6.1 Motivación e interés del empleo de ANS.....	209
6.2 Desarrollo de una aplicación con ANS .....	212
6.3 Programas de simulación de ANS.....	220
6.3.1 Programas comerciales .....	220
6.3.2 Programas de libre distribución .....	222
6.4 Comparación con otras técnicas .....	223
6.4.1 Redes neuronales e inteligencia artificial.....	223
6.4.2 Redes neuronales y estadística.....	225
6.4.3 Inconvenientes de las redes neuronales.....	227
6.5 Aplicaciones reales de los ANS .....	228
6.5.1 Informes sobre el estado de la aplicación de ANS .....	228
6.5.2 Listado de aplicaciones .....	229
6.6 Ejemplo de aplicación de ANS: previsión de la demanda de consumo eléctrico.	235
6.7 Conclusiones .....	239
<b>PARTE II. SISTEMAS BORROSOS.....</b>	<b>241</b>

<b>CAPÍTULO 7. LÓGICA BORROSA .....</b>	<b>243</b>
7.1 Introducción .....	244
7.2 Conjuntos borrosos.....	248
7.3 Funciones de inclusión de conjuntos borrosos.....	249
7.4 Variable lingüística .....	253
7.5 Particiones borrosas. ....	254
7.6 Medidas borrosas. ....	254
7.7 Operaciones borrosas .....	255
7.8 Inferencia borrosa.....	257
7.8.1 Principio de extensión.....	258
7.8.2 Relación borrosa. ....	258
7.8.3 <i>Modus Ponens</i> Generalizado y <i>Modus Tolens</i> Generalizado. .	259
7.8.4 Implicación borrosa. ....	260

7.9 Reglas borrosas .....	261
7.10 Dispositivos de inferencia borrosa. ....	262
7.11 Borrosificador ( <i>fuzzifier</i> ). ....	264
7.12 Desborrosificador ( <i>defuzzifier</i> ). ....	265
7.13 Desarrollo de sistemas borrosos .....	266
7.14 Borrosidad y probabilidad .....	268
<b>CAPÍTULO 8. SISTEMAS DE CONTROL BORROSO .....</b>	<b>269</b>
8.1 Introducción al control borroso .....	269
8.2 Un primer ejemplo. ....	271
8.3 Tipos de controladores borrosos.....	276
8.3.1 Controladores borrosos directos sin optimización .....	276
8.3.2 Controladores borrosos directos con optimización. ....	278
8.3.3 Controladores borrosos híbridos .....	281
<b>CAPÍTULO 9. APRENDIZAJE EN SISTEMAS BORROSOS .....</b>	<b>283</b>
9.1 Introducción. ....	283
9.2 Retropropagación (BP).....	284
9.3 Algoritmos genéticos.....	287
9.3.1 ¿Qué optimizar?.....	290
9.3.2 Codificación.....	293
9.3.3 Operadores cruzamiento y mutación.....	295
9.3.4 Diseño de la función de idoneidad. ....	297
9.4 Algoritmos genéticos desordenados. ....	299
9.4.1 Codificación.....	300
9.4.2 Operadores <i>corta</i> y <i>empalma</i> . ....	303
<b>CAPÍTULO 10. IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS BORROSOS .....</b>	<b>305</b>
10.1 Introducción. ....	305
10.2 Entornos de desarrollo.....	307
10.2.1 Entornos de tipo matemático.....	311
10.2.2 Entornos de lógica borrosa.....	316
10.3 Codificación en C.....	324
10.4 Codificación en C++ .....	326
10.4.1 El modelo ARS (Sistemas de Respuesta Autónoma). ....	326
10.4.2 Objeto <i>Vinculo</i> . ....	330
10.4.3 Objeto <i>World</i> .....	332

---

10.4.4 Objeto <i>FEN</i> (red borrosa equivalente) .....	332
10.4.5 Objeto <i>ANN</i> .....	334
10.5 Realización hardware de sistemas borrosos. Aceleradores .....	334
<b>CAPÍTULO 11. APLICACIONES DE LOS SISTEMAS BORROSOS.....</b>	<b>341</b>
11.1 Introducción. <i>Soft computing</i> , o imitando a la naturaleza .....	341
11.2 Interés del empleo de la lógica borrosa. Fusión de tecnologías.....	342
11.3 Algunas aplicaciones de los sistemas borrosos .....	344
11.4 Robots móviles y navegación autónoma .....	345
11.5 Conclusión final .....	348
<b>APÉNDICES</b>	
<b>A. CONTENIDO DEL CD-ROM.....</b>	<b>351</b>
<b>B. RECURSOS EN INTERNET .....</b>	<b>353</b>
<b>BIBLIOGRAFÍA .....</b>	<b>357</b>
<b>ÍNDICE ALFABÉTICO .....</b>	<b>391</b>