

Langkah 4 : Setiap unit tersembunyi (z_j ; $j = 1, \dots, p$) menjumlahkan bobot sinyal masukan,

$$z_in_j = v_{0j} + \sum_{i=1}^n x_i v_{ij}, \quad (3.1)$$

Digunakan fungsi aktivasi untuk menghasilkan keluaran

$$z_j = f(z_in_j). \quad (3.2)$$

Mengirimkan sinyal ini ke seluruh unit pada lapisan di atasnya (unit keluaran),

Langkah 5 : Tiap unit keluaran (y_k ; $k = 1, \dots, m$) menjumlahkan bobot sinyal masukannya,

$$y_in_k = w_{0k} + \sum_{j=1}^p z_j w_{jk}, \quad (3.3)$$

Digunakan fungsi aktivasi untuk menghasilkan keluaran

$$y_k = f(y_in_k). \quad (3.4)$$

Perambatan balik / Backward :

Langkah 6 : Tiap unit keluaran (y_k ; $k = 1, \dots, m$) menerima pola target yang saling berhubungan pada masukan pola pelatihan, hitung kesalahan informasinya,

$$\delta_k = (t_k - y_k) f'(y_in_k), \quad (3.5)$$

Menghitung koreksi bobotnya (digunakan untuk memperbarui w_{jk} nantinya)

$$\Delta w_{jk} = \alpha \delta_k z_j, \quad (3.6)$$

Menghitung koreksi biasnya (digunakan untuk memperbarui v_{0j} nantinya)

$$\Delta w_{0k} = \alpha \delta_k , \quad (3.7)$$

Mengirimkan δ_k ke unit-unit pada lapisan dibawahnya.

Langkah 7 : Tiap unit lapisan tersembunyi (z_j ; $j = 1, \dots, h_l$) menjumlahkan hasil perubahan masukannya (dari unit-unit lapisan diatasnya),

$$\delta_{in_j} = \sum_{k=1}^m \delta_k w_{jk} , \quad (3.8)$$

Mengalikan dengan turunan fungsi aktivasinya untuk menghitung informasi kesalahannya,

$$\delta_j = \delta_{in_j} f'(z_{in_j}) , \quad (3.9)$$

Menghitung koreksi bobotnya (digunakan untuk memperbarui v_{ij} nantinya)

$$\Delta v_{ij} = \alpha \delta_j x_i , \quad (3.10)$$

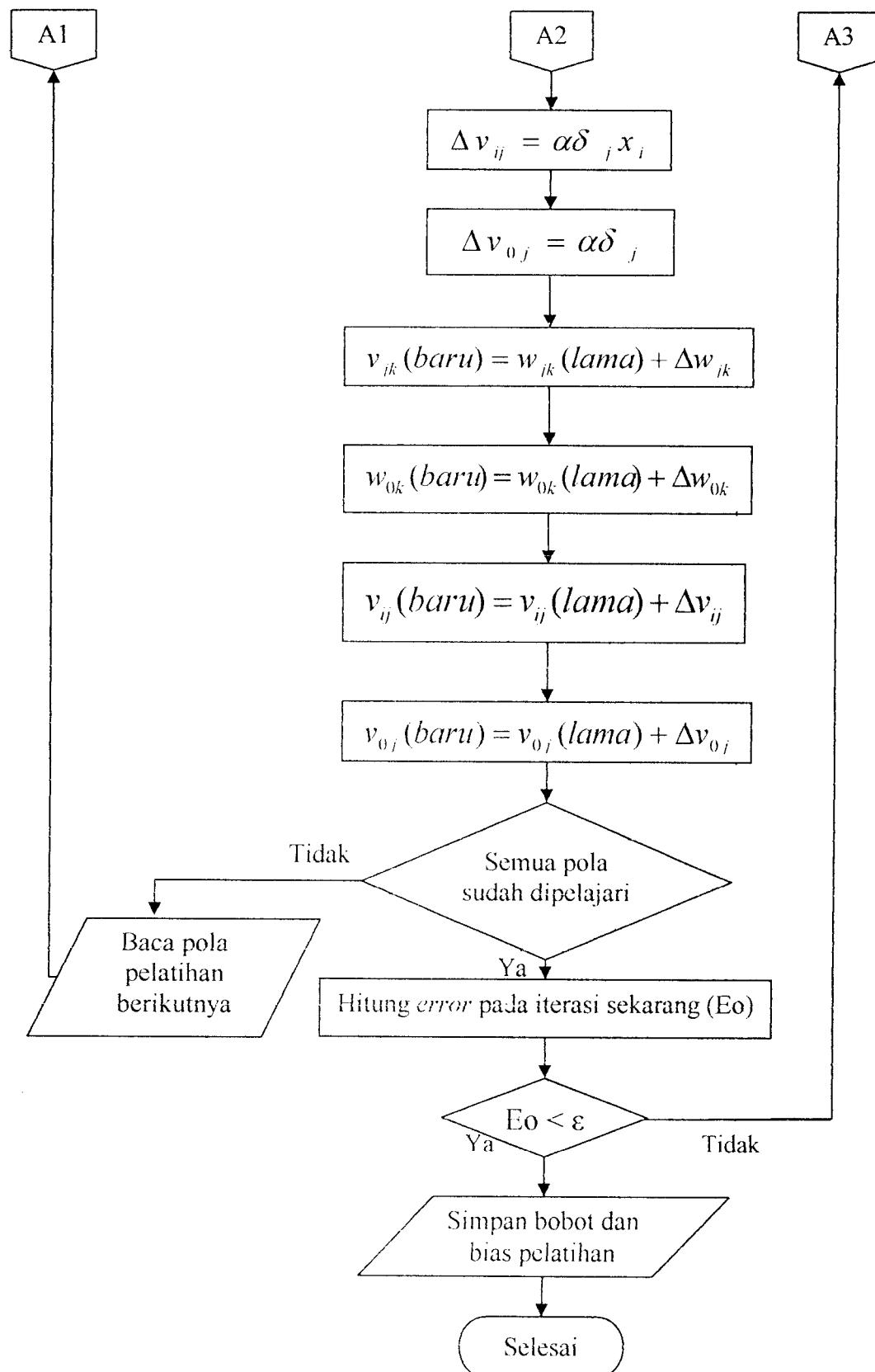
Menghitung koreksi biasnya (digunakan untuk memperbarui v_{0j} nantinya)

$$\Delta v_{0j} = \alpha \delta_j , \quad (3.11)$$

Perbaikan bobot dan bias :

Langkah 8 : Tiap unit keluaran (y_k ; $k = 1, \dots, m$) diperbaiki bobot dan biasnya ($j = 1, \dots, p$)

$$v_{jk}(\text{baru}) = w_{jk}(\text{lama}) + \Delta w_{jk} , \quad (3.12)$$



Gambar 3.5 Diagram alir/*flowchart* prosedur pelatihan