- Što možemo reći o odnosu  $a = f(\mathbf{x})$  i  $b = f(\mathbf{x} \delta \frac{df(\mathbf{x})}{d\mathbf{x}}^{\mathsf{T}})$ 
  - (a)  $b \ge a$  ako je  $\delta$  dovoljno mali
  - (b)  $b \le a$  ako je  $\delta$  dovoljno veliki
  - (c) a ≤ b
  - (d)  $b \le a$  ako je  $\delta$  dovoljno mali

- Uzorkovanje manjeg broja uzoraka (minigrupe) umjesto uporabe čitavog skupa uzoraka za učenje pri izračunu gradijenta opravdano je jer:
  - (a) preciznost određivanja gradijenta ne ovisi o broju uzoraka mini-grupe
  - (b) preciznost određivanja gradijenta raste kvadratno s brojem uzoraka
  - (c) preciznost određivanja gradijenta s povećanjem broja uzoraka raste ispodlinearno
  - (d) preciznost određivanja gradijenta nema nikakvog utjecaja na rad algoritma strojnog učenja

- Promotrimo funkciju koja opisuje stvaranje slike projiciranjem točaka scene na slikovnu ravninu. Navedite dimenzije Jakobijeve matrice te funkcije.
  - (a) 1×2
  - (b) 1×1
  - (c) ta funkcija nema derivaciju
  - (d) 2x3
- 4. Koju od ponuđenih tehnika ne ubrajamo u regularizaciju?
  - (a) normalizacija po grupi podataka
  - (b) učenje sa zaletom
  - (c) usrednjavanje predikcije većeg broja modela
  - (d) vezivanje parametara modela
- Označite razred koji ima metodu backward\_parameters:
  - (a) L2Regularizer
  - (b) SoftmaxCrossEntropyWithLogits
  - (c) MinPooling
  - (d) ReLU
- 6. Izraz za trojni gubitak jest:
  - (a)  $\max\{d(a,p)-d(a,n)+m,0\}$
  - (b) max{d(a,p)-d(p,n)+m,0}
  - (c)  $min\{d(a,p)+d(a,n)+m,0\}$
  - (d)  $min\{d(n,p)-d(p,n)+m,0\}$
- Koji od sljedećih izraza odgovara unakrsnoj entropiji?
  - (a) (Yoh\_\*logprobs).sum()
  - (b) torch.log\_softmax(h2)
  - (c) torch.relu(torch.matmul(hfc1, wfc2) bfc2)
  - (d) torch.matmul(hfc1, wfc2) + bfc2
- Transformaciju kojom modeliramo slučajne varijable s binomnom razdiobom možemo izraziti funkcijom:
  - (a)  $\sqrt{|s|}$
  - (b)  $A \cdot s + B$
  - (c)  $[\sum_{j} e_{j}^{s}/e_{i}^{s}]_{i=1}^{C}$
  - (d)  $e^{s}/(1+e^{s})$

- Navedite izraz za ažuriranje memorije LSTM ćelije:
  - (a)  $c[t] = f[t] + c[t-1] + i[t] + \hat{c}[t]$
  - (b)  $c[t] = f[t] \odot c[t-1] + i[t] \odot \hat{c}[t]$
  - (c)  $c[t] = f[t] \odot c[t-1]$
  - (d)  $c[t] = \tanh(c[t-1] + \hat{c}[t])$
- 10. Koji je odnos razreda nn.Sequential i nn.Module?
  - (a) nn.Sequential nasljeđuje nn.Module
  - (b) svaki objekt tipa nn.Module referencira objekte tipa nn.Sequential
  - (c) svi objekti tipa nn.Module sadrže barem jedan objekt tipa nn.Sequential
  - (d) nn.Module nasljeđuje nn.Sequential
- Razmatramo višerazrednu logističku regresiju s n značajki na ulazu. Ako prilikom učenja tog modela koristimo stohastičko izostavljanje značajki (dropout), jednim unaprijednim prolazom kroz tako naučeni model možemo dobiti:
  - (a) geometrijsku sredinu predikcije  $O(2^n)$  modela
  - (b) aritmetičku sredinu predikcije  $O(n^2)$  modela
  - (c) aritmetičku sredinu predikcije O(n) modela
  - (d) geometrijsku sredinu predikcije O(n) modela
- 12. Razmatramo L2 regulariziranu funkciju gubitka dubokog modela tijekom provedbe jednog koraka stohastičkog gradijentnog spusta. Negativni gradijent regularizacije pomiče model u smjeru:
  - (a) suprotnom od ishodišta prostora modela
  - (b) ne utječe na pomak modela
  - (c) ishodišta prostora modela
  - (d) okomitom na gradijent ne-regularizirane funkcije gubitka