1.- Aprendizaje Supervisado (1.5 puntos)

1.1- Responde a las siguientes preguntas (0.4 puntos):

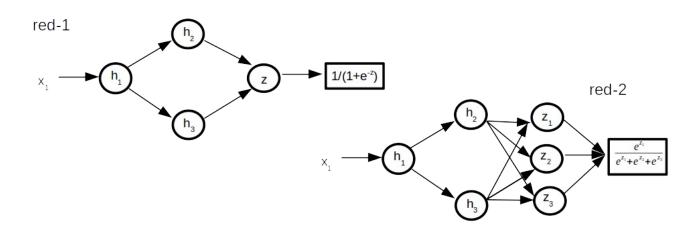
Nota Importante: Razona tu respuesta, si el razonamiento es correcto se contabilizará el valor de la pregunta pero si la respondes sin razonamiento o con razonamiento incorrecto se te descontará la puntuación que esta pregunta valga.

1 Teniendo un perceptrón simple, en cada actualización de los pesos, ¿la instancia que ha condicionado esa actualización sería bién etiquetada trás la actualización que acabamos de realizar?.
○ Siempre ○ Algunas Veces con perceptrón y siempre con MIRA ○ Nunca, solo sucederá si empleamos MIRA con el perceptrón no
2 Dadas la red-1 y la red-2:
¿Hay alguna que represente un aprendizaje multiclase?.
○ No, ninguna ○ Una ○ Ambas
3 Dadas la red-1 y la red-2:
¿Para qué se emplean las ReLUs?.
Para introducir una capa más y mejorar la predicción Para introducir no linearidad Para convertir una regresión en clasificación

4.- Dadas la red-1 y la red-2:

En la red-1 tras el sigmoide, ¿cuál será el punto de corte para determinar si la instancia pertenece o no a cada clase?. Quizás te sirva para razonar recordar que en el perceptrón el valor de corte es 0, intenta hacer un paralelismo.

 $\bigcirc 1 \bigcirc 0.5 \bigcirc 0$



1.2- Soluciona el siguiente problema (1.1 puntos)

Dada la siguiente red, sabiendo que los valores son los siguientes:

$$x_1=5$$
 \bigcirc 0.1 \bigcirc 0.01 0.05 \bigcirc 0.02 \bigcirc 1/(1+e^{-z}) \bigcirc MSE

$$y_{real} = 1$$

La función de activación a es en este caso es el sigmoide, es decir, $sigmoid(z) = \frac{1}{1+e^{-z}}$ (sabemos

$$que \quad \frac{\partial sigmoid(z)}{\partial z} = sigmoid(z) * (1 - sigmoid(z))$$

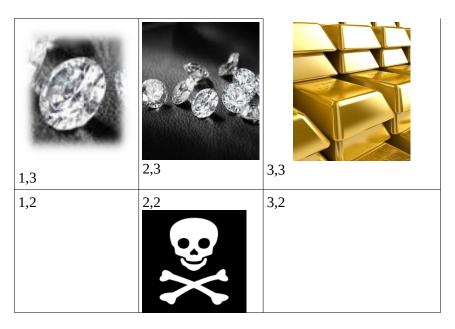
La función de error es el Mean Square Error $MSE:(y_{real}-y_{predicha})^2$ y su derivada $\frac{\partial MSE}{\partial a}$ = 2 * $(y_{real}-y_{predicha})$

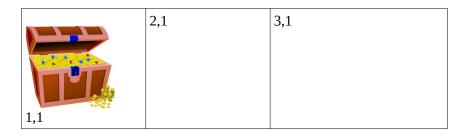
Calcula la actualización que se producirá con el descenso del gradiente para el peso $w_1^1(el\ peso\ 0.1\ en\ la\ representación\ matricial)$. Para ello deberás calcular el error (0.3 puntos), calcular el gradiente asociado a w_1^1 (0.7 puntos) y realizar su actualización con lr=0.01 (0.1 puntos)

2.- Aprendizaje por Refuerzo (1.5 puntos)

2.1-Iteración del Valor (0.75 puntos)

Suponiendo que disponemos de la siguiente cuadrícula (Grid):





Encontrar *un solo diamante* supone una recompensa de +0.06, encontrar *varios diamantes* de +0.2, *los lingotes de* +0.5, encontrar *el tesoro* supone una recompensa de +10 y *la muerte* -10 con la consecuente finalización del juego.

Sabemos que *los diamantes que están solos* están protegidos por el *espiritu de pirata solitario* que *aparece con una probabilidad de 0.5* y cuando aparece esconde el diamante, así que no obtenemos ninguna recompensa. En los lugares *con muchos diamantes* hay un dragón protegiendo la mitad de ellos. Este suele *estar dormido el 0.75* de las veces, y si el el caso *te deja cogerlos sin problema*, sin embargo *si está despierto* debes contar que *tu recompensa no será de 0.2* sino de la mitad porque no podrás hacerte con todos los diamantes. *El tesoro no está protegido* y por lo tanto podrás recibir la recompensa asociada a el en cuanto caigas en el lugar donde se encuentra. Por último, *la dama de la muerte* si caes en su casilla, te hará una pregunta que normalmente *responde correctamente el 0.6 de la gente*. Si la *aciertas el juego acaba, pero no te penalizan con -10*, sin embargo, *si no la aciertas*, *no solo finalizará el juego*, *sino que morirás y recibirás la penalización esperada de -10*.

Suponiendo una γ = 0.1 y sabiendo que la fórmula de Bellman para calcular el valor de un estado es:

$$\forall s \in S, \ V_{k+1}(s) \leftarrow \max_{a} \sum_{s'} T(s, a, s') [R(s, a, s') + \gamma V_k(s')]$$

Calcular el MDP, es decir:

- 1.- las probabilidades de transición y de premio
- 2.- una vez que las hemos identificado y disponemos de ellas, realizar 1 iteración (la 0) y determinar el valor de los estado tras esa iteración. Aplicaremos la versión sincrona.

2.2- Q-learning

En este caso supongamos que en el mismo escenario no disponemos de información sobre el entorno, es decir no conocemos ni la función de transición, ni la de recompensas, y por lo tanto no nos queda más remedio que aplicar aprendizaje-Q (Q-learning), exponinedo al agente al entorno para que éste a través de la experimentación determine cúal es la política que habrá de seguir.

Sabiendo que la fórmula de Bellman para calcular los valores Q es la siguiente y sabiendo que α =0.1 y una γ = 0.5.

$$NewQ(s,a) = Q(s,a) + \alpha[R(s,a) + \gamma \max_{\text{Reward for taking that action at that state}} | Reward for taking that action at that state} | Reward for taking that action at that state} | Reward for taking that action at that state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that action at that new state} | Reward for taking that action at that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that new state} | Reward for taking that action at that$$

Se dispone de los siguientes valores-Q (Q-values) tras X episodios,

	0.00			0.00			0.00	
0.00	\rightarrow	0.05	0.00	\rightarrow	0.25	0.00	\rightarrow	0.62
	0.00			0.00			0.00	
	0.01			0.00			0.25	
0.00	\searrow	0.00	0.00	\rightarrow	0.00	-0.9	><	0.00
	0.94			0.00			0.00	
	0.01			-0.9			0.15	
0.00	> <	0.00	0.01	\rightarrow	0.00	0.01	\rightarrow	0.00
	0.00			0.00			0.00	

Q Valores actuales

- **2.2.1 (0.1 puntos)** Generar la Tabla-Q (Q-table) asociada a estos valores transformando el dibujo Q Valores actuales en la Tabla-Q.
- **2.2.2 (0.4 puntos)** Suponiendo que el siguiente episodio sea partiendo del {1,2}: ({Arriba, Derecha, Abajo) actualizar los valores-Q (*Q-values*) asociados empleando la tabla-Q (*Q-table*) y escribir las operaciones realizadas a tal efecto.
- **2.2.3 (0.1 punto)** Explica cuando se emplea ϵ -greedy porque se suelen modificar a la vez la α y ϵ .
- **2.2.4 (0.15 punto)** Escribe el algoritmo Q-learning empleando ϵ -greedy eidentifica en qué paso del algoritmo se emplea el valor ϵ y que supondría tener un ϵ de 0.8.