Algoritmo BACKPROP

Entrada: Una topología, datos de entrenamiento S, un factor de aprendizaje ρ , pesos iniciales θ_{ij}^l $1 \le l \le L, 1 \le i \le M_l, 1 \le j \le M_{l-1}$ y condiciones de convergencia

Salidas: Pesos de las conexiones que minimizan el error cuadrático medio de S M'etodo:

Mientras no converja

Para $1 \leq l \leq L$, $1 \leq i \leq M_l$, $0 \leq j \leq M_{l-1}$, inicializar $\Delta \theta_{ij}^l = 0$ Fin-para Para toda muestra de aprendizaje $(\boldsymbol{x}, \boldsymbol{t}) \in S$

Desde la capa de entrada a la capa de salida (l = 1, ..., L):

Para
$$1 \leq i \leq M_l$$
: Calcular $\phi_i^l(\boldsymbol{x})$ y $s_i^l(\boldsymbol{x}) = g(\phi_i^l(\boldsymbol{x}))$ Fin-para

Desde la salida a la entrada ($l = L, \ldots, 1$),

Para cada nodo ($1 \le i \le M_l$)

$$\text{Calcular } \delta_i^l(\boldsymbol{x}) = \left\{ \begin{array}{ll} g'(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) \; (t_i - s_i^L(\boldsymbol{x})) & \text{si } l == L \\ g'(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) \; (\sum_r \delta_r^{l+1}(\boldsymbol{x}) \; \theta_{ri}^{l+1}) & \text{en otro caso} \end{array} \right.$$

Para
$$0 \le j \le M_{l-1}$$
: Calcular: $\Delta \theta_{ij}^l += \delta_i^l(\boldsymbol{x}) \ s_j^{l-1}(\boldsymbol{x})$ Fin-para

Fin-para cada nodo

Fin-para cada muestra

Para $1 \le l \le L$, $1 \le i \le M_l$, $0 \le j \le M_{l-1}$, Actualizar pesos: $\theta_{ij}^l += \rho \Delta \theta_{ij}^l$ Fin-para Fin-mientras

Algoritmo BACKPROP incremental

```
Entrada: Una topología, datos de entrenamiento S, un factor de aprendizaje \rho,
  pesos iniciales \theta_{ij}^l 1 \le l \le L, 1 \le i \le M_l, 1 \le j \le M_{l-1} y condiciones de convergencia
Salidas: Pesos de las conexiones que minimizan el error cuadrático medio de S
Método:
    Mientras no converja
        Para toda muestra de aprendizaje (x, t) \in S
           Desde la capa de entrada a la capa de salida (l = 1, ..., L):
           Para 1 \le i \le M_l, calcular \phi_i^l(\boldsymbol{x}) y s_i^l(\boldsymbol{x}) = g(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) Fin-para
           Desde la salida a la entrada (l = L, ..., 1),
                 Para cada nodo (1 \le i \le M_l)
                     \text{Calcular } \delta_i^l(\boldsymbol{x}) = \left\{ \begin{array}{ll} g'(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) \; (t_i - s_i^L(\boldsymbol{x})) & \text{si } l == L \\ g'(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) \; (\sum_r \delta_r^{l+1}(\boldsymbol{x}) \; \theta_{ri}^{l+1}) & \text{en otro caso} \end{array} \right. 
                     Para 0 \le j \le M_{l-1}, calcular: \Delta \theta_{ij}^l = \delta_i^l(\boldsymbol{x}) \ s_j^{l-1}(\boldsymbol{x}) Fin-para
                 Fin-para
           Para 1 \le l \le L, 1 \le i \le M_l, 0 \le j \le M_{l-1}: actualizar \theta_{ij}^l += \rho \Delta \theta_{ij}^l Fin-para
        Fin-para
    Fin-mientras
```

Algoritmo BACKPROP (batch) con momentum

```
Entrada: Una topología, datos de entrenamiento S, un factor de aprendizaje \rho, pesos iniciales \theta_{ij}^l
  1 \le l \le L, 1 \le i \le M_l, 1 \le j \le M_{l-1} y condiciones de convergencia
Salidas: Pesos de las conexiones que minimizan el error cuadrático medio de S
Método:
    Para 1 \leq l \leq L, 1 \leq i \leq M_l, 0 \leq j \leq M_{l-1}, inicializar \Delta \bar{\theta}^l_{ij} = 0 Fin-para
           /* \Delta \bar{\theta}_{ij}^l: almacenamiento de los incrementos para la iteración siguiente */
    Mientras no converja
         Para 1 \leq l \leq L, 1 \leq i \leq M_l, 0 \leq j \leq M_{l-1}, inicializar \Delta \theta_{ij}^l = 0 Fin-para
         Para toda muestra de aprendizaje (x, t) \in S
            Desde la capa de entrada a la capa de salida (l = 1, ..., L):
                   Para 1 \leq i \leq M_l: Calcular \phi_i^l(\boldsymbol{x}) y s_i^l(\boldsymbol{x}) = g(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) Fin-para
            Desde la salida a la entrada (l = L, ..., 1),
                   Para cada nodo (1 \le i \le M_l)
                       Calcular \delta_i^l(\boldsymbol{x}) = \left\{ \begin{array}{ll} g'(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) \; (t_i - s_i^L(\boldsymbol{x})) & \text{si } l == L \\ q'(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) \; (\sum_{\boldsymbol{x}} \delta_{\boldsymbol{x}}^{l+1}(\boldsymbol{x}) \; \theta_{\boldsymbol{x}i}^{l+1}) & \text{en otro caso} \end{array} \right.
                        Para 0 \le j \le M_{l-1} calcular: \Delta \theta_{ij}^l += \delta_i^l(\boldsymbol{x}) \ s_i^{l-1}(\boldsymbol{x}) Fin-para
                  Fin-para cada nodo
         Fin-para toda muestra
         Para 1 < l < L, 1 < i < M_l, 0 < j < M_{l-1}:
            Calcular \Delta \bar{\theta}_{ij}^l = \rho \ \Delta \theta_{ij}^l + \nu \ \Delta \bar{\theta}_{ij}^l /* Incremento para ser usado en la iteracion siguiente */
            Actualizar pesos: \theta_{ij}^l += \Delta \bar{\theta}_{ij}^l
         Fin-para
    Fin-mientras
```

Algoritmo BACKPROP (incremental) con momentum

```
Entrada: Una topología, datos de entrenamiento S, un factor de aprendizaje \rho, pesos iniciales \theta_{ij}^l
  1 < l < L, 1 < i < M_l, 1 < j < M_{l-1} y condiciones de convergencia
Salidas: Pesos de las conexiones que minimizan el error cuadrático medio de S
Método:
    Para 1 \leq l \leq L, 1 \leq i \leq M_l, 0 \leq j \leq M_{l-1}, inicializar \Delta \bar{\theta}_{ij}^l = 0 Fin-para
           /* \Delta \bar{\theta}_{ij}^l: almacenamiento de los incrementos para la iteración siguiente */
    Mientras no converja
         Para toda muestra de aprendizaje (x, t) \in S
            Desde la capa de entrada a la capa de salida (l = 1, ..., L):
                   Para 1 \leq i \leq M_l, calcular \phi_i^l(\boldsymbol{x}) y s_i^l(\boldsymbol{x}) = g(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) Fin-para
            Desde la salida a la entrada (l = L, ..., 1),
                   Para cada nodo (1 \le i \le M_l)
                        \text{Calcular } \delta_i^l(\boldsymbol{x}) = \left\{ \begin{array}{ll} g'(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) \; (t_i - s_i^L(\boldsymbol{x})) & \text{si } l == L \\ g'(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) \; (\sum_r \delta_r^{l+1}(\boldsymbol{x}) \; \theta_{ri}^{l+1}) & \text{en otro caso} \end{array} \right. 
                       Para 0 \le j \le M_{l-1} calcular: \Delta \theta_{ij}^l = \delta_i^l(\boldsymbol{x}) \ s_i^{l-1}(\boldsymbol{x}) Fin-para
                  Fin-para
            Para 1 < l < L, 1 < i < M_l, 0 < j < M_{l-1},
                Calcular \Delta \bar{\theta}^l_{ij} = \rho \ \Delta \theta^l_{ij} + \nu \ \Delta \bar{\theta}^l_{ij} /* Increm. para ser usado en la iteracion siguiente */
                Actualizar pesos: \theta_{ij}^l += \Delta \bar{\theta}_{ij}^l
            Fin-para
         Fin-para toda muestra
    Fin-mientras
```

Algoritmo BACKPROP (batch) con amortiguamiento

```
Entrada: Una topología, datos de entrenamiento S, un factor de aprendizaje \rho, pesos iniciales \theta_{ii}^l
  1 \le l \le L, 1 \le i \le M_l, 1 \le j \le M_{l-1} y condiciones de convergencia
Salidas: Pesos de las conexiones que minimizan el error cuadrático medio de S
Método:
    Mientras no converja
         Para 1 \leq l \leq L, 1 \leq i \leq M_l, 0 \leq j \leq M_{l-1}, inicializar \Delta \theta_{i,i}^l = 0 Fin-para
         Para toda muestra de aprendizaje (x, t) \in S
             Desde la capa de entrada a la capa de salida (l = 1, ..., L):
                   Para 1 < i < M_l, calcular \phi_i^l(\boldsymbol{x}) y s_i^l(\boldsymbol{x}) = g(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) Fin-para
             Desde la salida a la entrada (l = L, ..., 1),
                   Para cada nodo (1 \le i \le M_l)
                        \text{Calcular } \delta_i^l(\boldsymbol{x}) = \left\{ \begin{array}{ll} \overline{g'(\phi_i^l(\boldsymbol{x}))} \; (t_i - s_i^L(\boldsymbol{x})) & \text{si } l == L \\ g'(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) \; (\sum_r \delta_r^{l+1}(\boldsymbol{x}) \; \theta_{ri}^{l+1}) & \text{en otro caso} \end{array} \right. 
                        Para 0 \le j \le M_{l-1} calcular: \Delta \theta_{ij}^l += \delta_i^l(\boldsymbol{x}) \ s_j^{l-1}(\boldsymbol{x}) Fin-para
                  Fin-para
         Fin-para toda muestra
         Para 1 \le l \le L, 1 \le i \le M_l, 0 \le j \le M_{l-1},
            Actualizar pesos: \theta_{ij}^l += \rho \Delta \theta_{ij}^l + 2 \rho \lambda \theta_{ij}^l
         Fin-para
    Fin-mientras
```

Algoritmo BACKPROP (incremental) con amortiguamiento

```
Entrada: Una topología, datos de entrenamiento S, un factor de aprendizaje \rho, pesos iniciales \theta_{i,i}^l
  1 \le l \le L, 1 \le i \le M_l, 1 \le j \le M_{l-1} y condiciones de convergencia
Salidas: Pesos de las conexiones que minimizan el error cuadrático medio de S
Método:
    Mientras no converja
         Para toda muestra de aprendizaje (\boldsymbol{x}_n, \boldsymbol{t}_n) \in S
             Desde la capa de entrada a la capa de salida (l = 1, ..., L):
                    Para 1 \leq i \leq M_l, calcular \phi_i^l(\boldsymbol{x}) y s_i^l(\boldsymbol{x}) = g(\phi_i^l(\boldsymbol{x})) Fin-para
             Desde la salida a la entrada (l = L, ..., 1),
                    Para cada nodo (1 \le i \le M_l)
                         \text{Calcular } \delta_i^l(\boldsymbol{x}) = \left\{ \begin{array}{ll} \overline{g'(\phi_i^l(\boldsymbol{x}))} \; (t_i - s_i^L(\boldsymbol{x})) & \text{si } l == L \\ q'(\phi_i^l(\boldsymbol{x}_n)) \; (\sum_r \delta_r^{l+1}(\boldsymbol{x}_n) \; \theta_{ri}^{l+1}) & \text{en otro caso} \end{array} \right. 
                        Para 0 \leq j \leq M_{l-1}, calcular \Delta \theta_{ij}^l = \delta_i^l(\boldsymbol{x}) \ s_j^{l-1}(\boldsymbol{x}) Fin-para
                   Fin para
             Para 1 < l < L, 1 < i < M_l, 0 < j < M_{l-1}
                Actualizar pesos: \theta_{ij}^l += \rho \Delta \theta_{ij}^l + 2 \rho \lambda \theta_{ij}^l
             Fin-para
         Fin-para toda muestra
     Fin-mientras
```