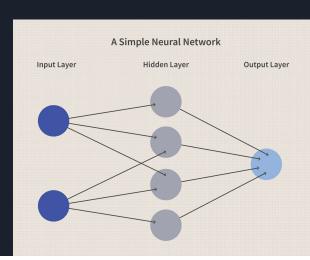
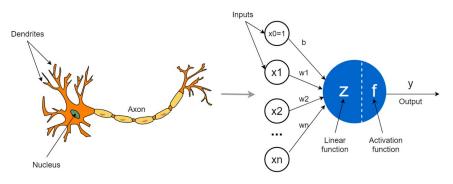
Ayudantía 10: Redes Neuronales (NN)

¿Qué es una Red Neuronal?

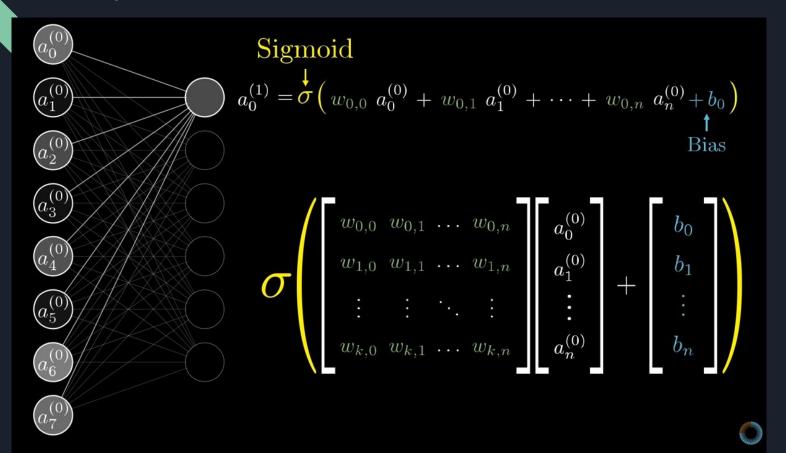
Redes Neuronales:

- Son un conjunto de nodos (neuronas) que intentan "imitar" el funcionamiento de un cerebro biológico
- Las neuronas están conectadas por flechas o enlaces, los cuales tienen un peso asociado
- Adicionalmente pueden haber bias que son simplemente valores constantes que se le aplican como input a una neurona
- Luego se hace la sumatoria de todos los inputs y eso se "pasa" por una función de activación
- Esto finalmente entrega un valor de activación para cada neurona





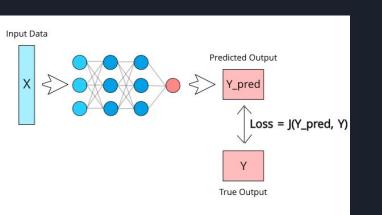
Respuesta

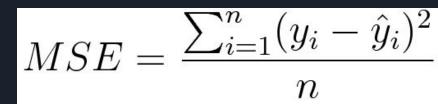


¿Cómo entrenamos a la Red?

Función de Costo o Loss

- Función que cuantifica la diferencia promedio entre los valores predecidos y los valores reales
- Sumatoria de las diferencias al cuadrado





Gradient Descent

- La idea es calcular el gradiente sobre la función Loss, con el objetivo de ir disminuyendo su valor de forma iterativa
- La NN predice \rightarrow calcula el Loss \rightarrow Obtiene su gradiente \rightarrow actualiza los parámetros \rightarrow repite

Batch mode Gradient Descent:

Do until satisfied

1. Compute the gradient $\nabla E_D[\vec{w}]$

2.
$$\vec{w} \leftarrow \vec{w} - \eta \nabla E_D[\vec{w}]$$

Incremental mode Gradient Descent:

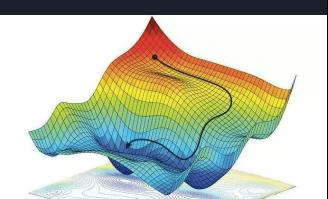
Do until satisfied

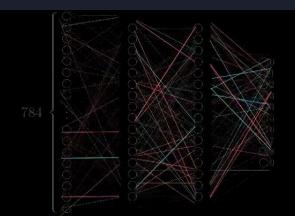
- \bullet For each training example d in D
 - 1. Compute the gradient $\nabla E_d[\vec{w}]$
 - 2. $\vec{w} \leftarrow \vec{w} \eta \nabla E_d[\vec{w}]$

$$E_D[\vec{w}] \equiv \frac{1}{2} \sum_{d \in D} (t_d - o_d)^2$$

$$E_d[\vec{w}] \equiv \frac{1}{2}(t_d - o_d)^2$$

Incremental Gradient Descent can approximate Batch Gradient Descent arbitrarily closely if η made small enough



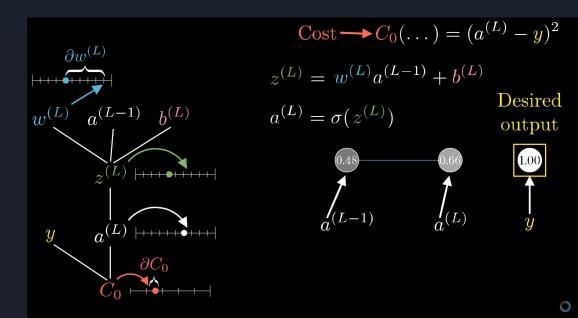


Backpropagation

• Backpropagation es simplemente aplicar la regla de la cadena a la función Loss

Lo que queremos es ver cómo afecta variar cada uno de los diferentes parámetros de la Red

Neuronal a la función Loss



Learning rate

- El **learning rate** es un parámetro que usamos como ponderador para el gradiente, en el SGD (comúnmente entre 0 y 1)
- Su función es hacernos descender por la función de Costo (Loss) de la forma más "eficiente" posible

Batch mode Gradient Descent: Do until satisfied

1. Compute the gradient $\nabla E_D[\vec{w}]$

$$2. \vec{w} \leftarrow \vec{w} - \eta \nabla E_D[\vec{w}]$$

Incremental mode Gradient Descent:

Do until satisfied

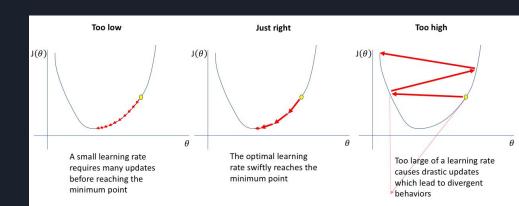
- \bullet For each training example d in D
- 1. Compute the gradient $\nabla E_d[\vec{w}]$

2.
$$\vec{w} \leftarrow \vec{w} - \eta \nabla E_d[\vec{w}]$$

$$E_D[\vec{w}] \equiv \frac{1}{2} \sum_{d \in D} (t_d - o_d)^2$$

$$E_d[\vec{w}] \equiv \frac{1}{2}(t_d - o_d)^2$$

Incremental Gradient Descent can approximate Batch Gradient Descent arbitrarily closely if η made small enough



Playlist de YouTube muy buena sobre NNs

Neural networks de 3Blue1Brown:

https://www.youtube.com/watch?v=aircAruvnKk&list=PLZHQObOWTQDNU6R1 67000Dx ZCJB-3pi

(harta info de la ay. sacada de ahí)