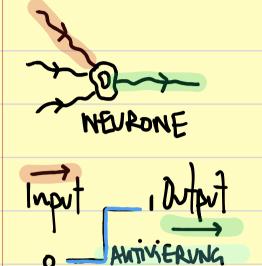
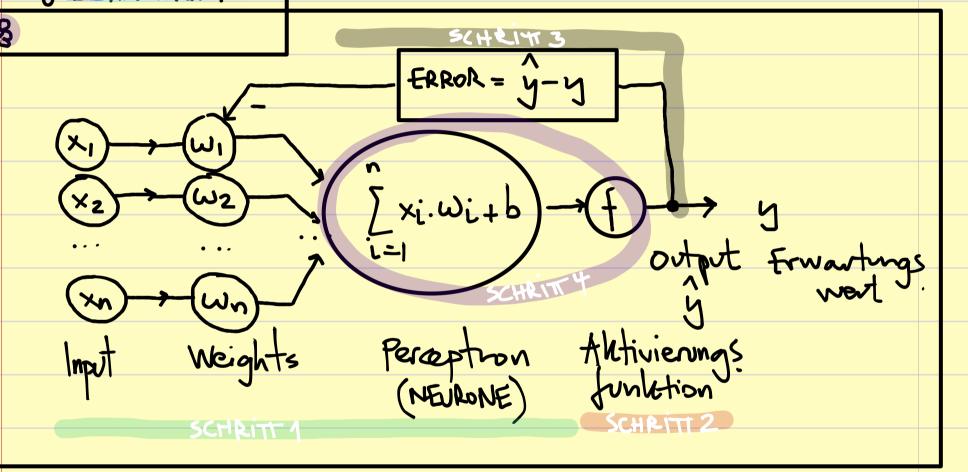
DEEP LEARNING .. by land

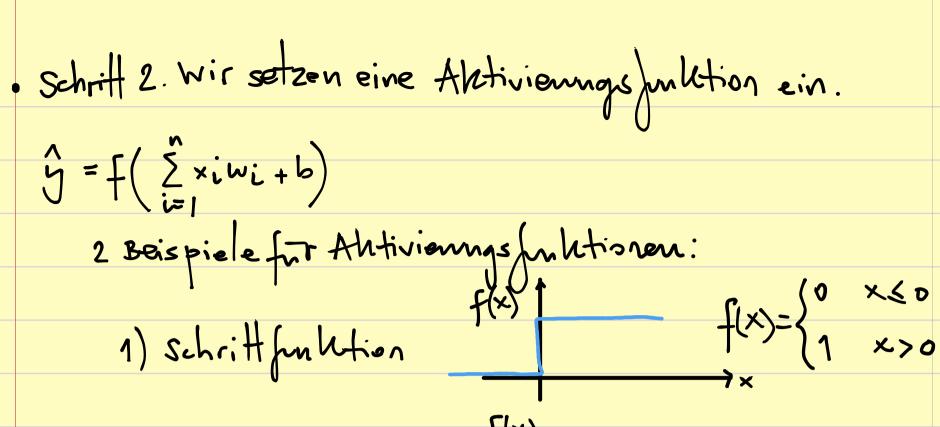


EINZELNEURONEN PERCEPTRON



Schriff 1. Forward Pass. Wir multiplizieren die Ingetsignale mit den Weights und addieren sie.

$$\sum_{i=1}^{n} x_i w_i + b$$
 $\sum_{i=1}^{n} x_i w_i$



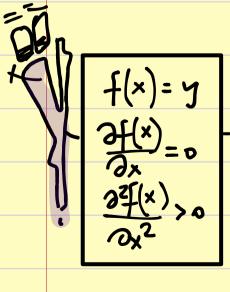
2) Rectifier linear Unit
$$f(x)$$
 $f(x) = \sqrt{2} \times \sqrt{2}$
 $f(x) = \sqrt{2} \times \sqrt{2}$

- Schriff 3. Wir wollen eine Kostenfuktion (ERADA)

 minimieren. Dahnit sich die Werte wicht gegenseitig

 concelu (positive & regative), rehmen wir den gradvatischen

 erfor: $C = \frac{1}{2}(y-\hat{y}) = \frac{1}{2}(y-f\left[\sum_{i=1}^{n}x_{i}w_{i}+b\right])$
- . Schriff 4. Unser Perception sucht die Werte von wi um einen Mirimum der Funktion C zu finden.

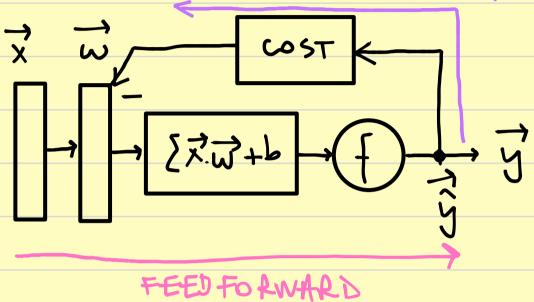


Beispie
$$y=x^2+2x+1$$

 $y=2x+2=0 \rightarrow x=-1$
 $x=-1$

GRADIENT:
$$\frac{\partial C}{\partial \omega_i} = \frac{1}{z} \cdot z \cdot \left[y - \omega_1 x_1 - \omega_2 x_2 - \dots - \omega_n x_n \right] (-x_i) i = 1,...,n$$

Um das Minimum zh jinden, machen wir kleine Anpassungen zh
diesen Ableitungen (GRADIENTS) i diese Anpassungen nevnen
wir LEARNING RATES. BACK PROPAGATION



Buispiel 1. EINZELNEURONE PERCEPTRON. FORWARDASS

$$\overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix} \times_{2} \qquad \overrightarrow{\omega} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{bmatrix} \underbrace{\omega_{2}}_{2} \qquad b = -5$$

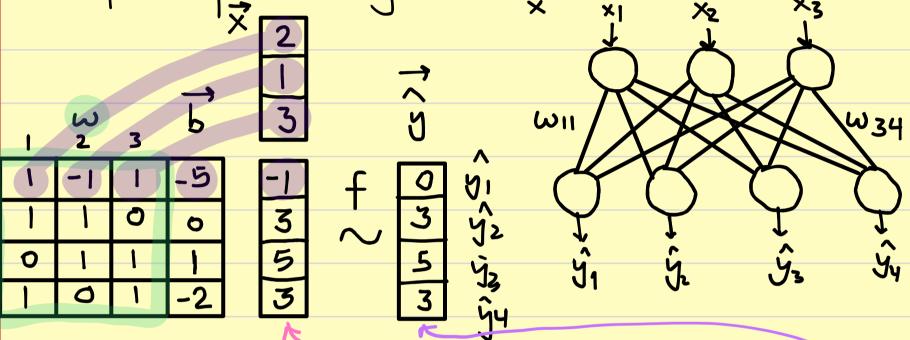
$$\overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} \underbrace{\omega_{2}}_{2} \qquad b = -5$$

$$\overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} \underbrace{\omega_{2}}_{2} \qquad b = -5$$

$$\overrightarrow{y} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{2} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3} \qquad \overrightarrow{x} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \times_{3$$

$$= \left\{ \begin{bmatrix} (-1) \\ -1 \end{bmatrix} = 0 = \hat{y} \right\}$$

Doispiel 2. Ermitteln Sie den Output des Forwar PASSes von 2 Perception Layers mit jeweils 3, und 4 Meuronen.



$$\hat{y} = f\left[\left(\sum_{i} x_{i} w_{i}\right) + b\right] = f\left[\left[2 \mid 3\right] \begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -5 \\ 0 \\ 1 \\ 3 \end{bmatrix} = f\left[\frac{3}{5} \right] = \begin{bmatrix} 3 \\ 5 \\ 3 \end{bmatrix}$$

•
$$2.1+1.(-1)+3.1+(-5)=-1$$