

$$\text{Sea } x^2(\vec{\theta}) = \sum_{i=1}^N \left( \frac{y_i - M(x_i, \vec{\theta})}{\sigma_i} \right)^2$$

Teniendo que  $\sigma_i = 1 \forall i$

$$\sum_{i=1}^N \left( \frac{y_i - M(x_i, \vec{\theta})}{1} \right)^2$$

Al ser la sumatoria lineal en todo el dominio, permite que la función sea suave y derivable, por ende se puede hallar la derivada parcial.

$$\frac{\partial x^2(\vec{\theta})}{\partial \theta_i} (y_i - M(x_i, \vec{\theta}))^2$$

$$= - \left( \frac{\partial M(x_i, \vec{\theta})}{\partial \theta_i} \right) \cdot 2 (y_i - M(x_i, \vec{\theta}))$$

Así, se reescribe la derivada parcial en la sumatoria, obteniendo:

$$\frac{\partial x^2(\vec{\theta})}{\partial \theta_i} = -2 \sum_{i=1}^N (y_i - M(x_i, \vec{\theta})) \frac{\partial M(x_i, \vec{\theta})}{\partial \theta_i}$$

Usando la def. de descenso gradiente:

$$\vec{X}^1 = \vec{X}^0 - \gamma \nabla F(\vec{X}^0)$$

$$X_{j+1} = X_j - \gamma \nabla F(X_j) \quad [\text{Generalización}]$$

Donde  $\nabla F(X_j) = \frac{\partial X^2(\vec{\theta})}{\partial \theta_i}$

Del ítem anterior se obtuvo que

$$\frac{\partial X^2(\vec{\theta})}{\partial \theta_i} = -2 \sum_{i=1}^N (y_i - M(X_i, \vec{\theta})) \left( \frac{\partial M(X_i, \vec{\theta})}{\partial \theta_i} \right)$$

Ahora,  $\frac{\partial M(X_i, \vec{\theta})}{\partial \theta_i}$  sería la derivada parcial de la función:

$$M(x; \vec{\theta}) = \frac{\theta_0}{\theta_1 + e^{-\theta_2 x}}$$

Debido a que hay 3 parámetros ( $\theta_0, \theta_1, \theta_2$ ), se obtienen 3 derivadas parciales (una por parámetro). Ergo,

$$\frac{\partial M(X_i, \vec{\theta})}{\partial \theta_i} = \nabla_{\theta} M(X_i, \vec{\theta})$$

$$= \left[ \frac{\partial M(X_i, \vec{\theta})}{\partial \theta_0}, \frac{\partial M(X_i, \vec{\theta})}{\partial \theta_1}, \frac{\partial M(X_i, \vec{\theta})}{\partial \theta_2} \right]$$