

1. На вход подается входное изображение и вектор поз, где каждый элемент — координата сустава (скелет представлен человеком из k вершин) - тренировочный датасет. Сеть возвращает нам вектор суставов.
2. Обучение RNN аналогично обучению обычной нейронной сети. Мы также используем алгоритм обратного распространения ошибки, но с небольшим изменением. Поскольку одни и те же параметры используются на всех временных этапах в сети, градиент на каждом выходе зависит не только от расчетов текущего шага, но и от предыдущих временных шагов. Например, чтобы вычислить градиент при $t = 4$, нам нужно было бы «распространить ошибку» на 3 шага и суммировать градиенты. Этот алгоритм называется «алгоритмом обратного распространения ошибки сквозь время»
3. Подобрать такие параметры, чтобы точность была максимальной.
4. Ничего не изменится.