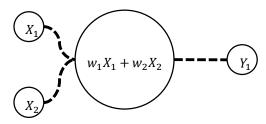
Parte 2

https://playground.tensorflow.org/

- Hasta ahora, hemos visto como usar redes neuronales para modelar información.
- Ya hemos visto que las neuronas pueden ser usadas fácilmente para resolver tareas de regresión o clasificación lineal.
- Incluso unimos varias neuronas para formar un red e incluimos las funciones de activación para realizar tareas más complejas.
- El detalle es nosotros debíamos modificar los parámetros de la red.

• Entre las décadas de 1950 y 1960 el científico Frank Rosenblatt creó el concepto de Perceptrón.



- Como ocurre con frecuencia, se pensó que el perceptrón ayudaría a resolver todos nuestros problemas.
- Pronto se empezaron a descubrir limitaciones (solo aplica a problemas lineales).

- En 1965 se propone el esquema de multi-capas, aparece el concepto de capas de entrada, oculta y salida.
- Lamentablemente, el valor de los pesos de cada neurona se asignaban manualmente.
- Cuantos más perceptrones en las capas, mucho más difícil conseguir los pesos para obtener salidas deseadas.

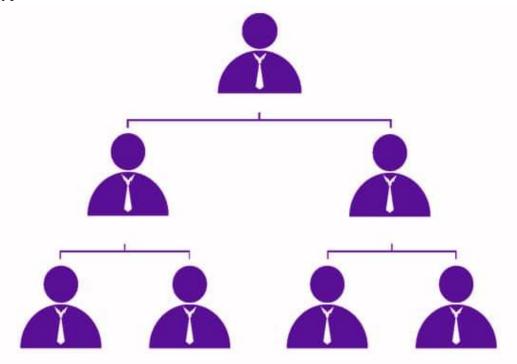
- En 1969, Marvin Minsky y Seymour Papert publican el libro "Perceptrons: an introduction to computational geometry".
- En este libro demuestran matemáticamente las fortalezas y las limitaciones del peceptrón.
- Una de las limitaciones estaba relacionada con el cálculo de algunos predicados, como la función XOR.

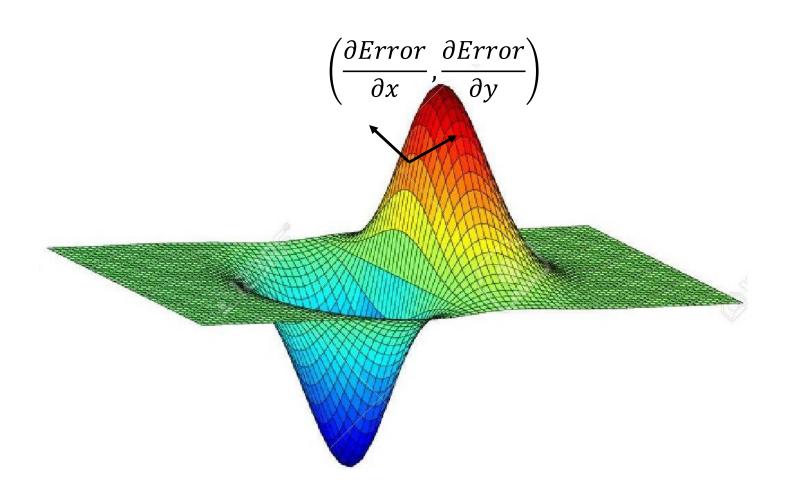
- A partir de su publicación y debate hubo un corte en el financiamiento al estudio de la inteligencia artificial, en particular a los relacionados con redes neuronales.
- Esto dio origen a un periodo de más de 15 años conocido como el invierno de la IA.

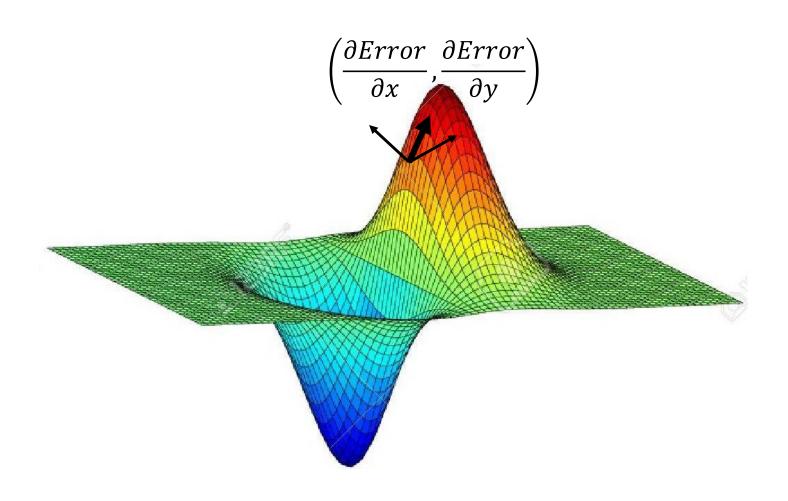
- Afortunadamente, en 1986, David E. Rumelhart, Geoffrey E. Hinton y Ronald J. Williams, publican el artículo "Learning representations by backpropagating errors".
- Básicamente, muestran un algoritmo de aprendizaje que le permite a una red neuronal auto-ajustar sus parámetros.
- El nombre del algoritmo fue backpropagation (retro-propagación).

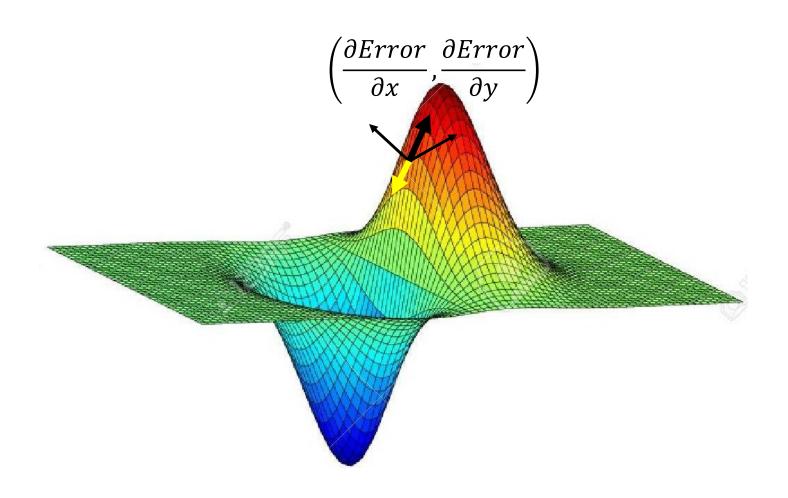
#### Ejemplo

 Explicar cómo mejorar el proceso productivo en una compañía ideal con una jerarquía bien detallada.

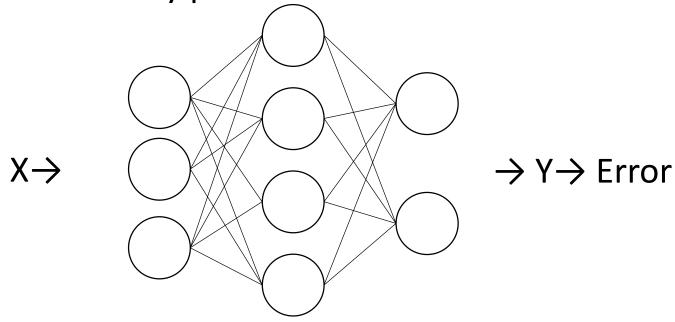




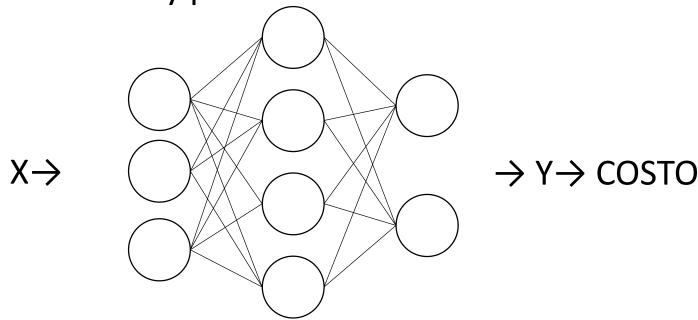




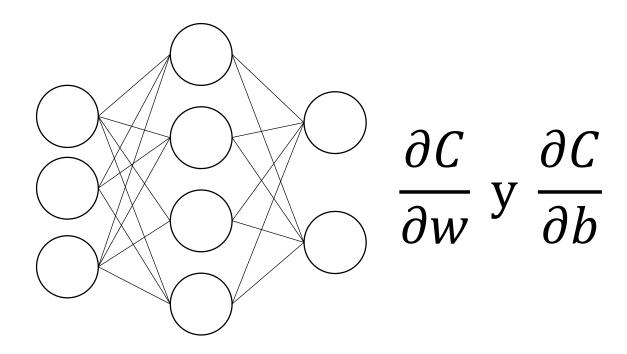
- Considere una red neuronal que inicia con parámetros aleatorios.
- Por lo tanto para los datos de entrada obtendremos salidas aleatorias y posiblemente un error alto



- Considere una red neuronal que inicia con parámetros aleatorios.
- Por lo tanto para los datos de entrada obtendremos salidas aleatorias y posiblemente un error alto



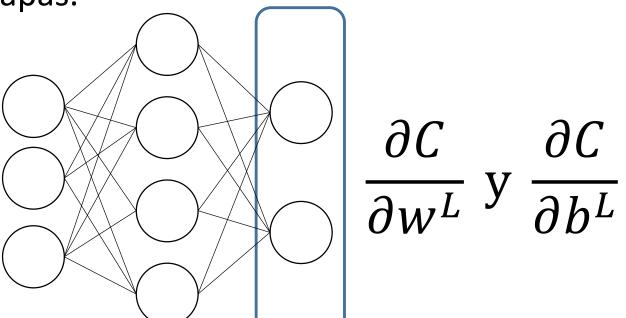
 Ahora, para tratar de mejorar el desempeño de la red, vamos a calcular las derivadas parciales de cada uno de los parámetros.



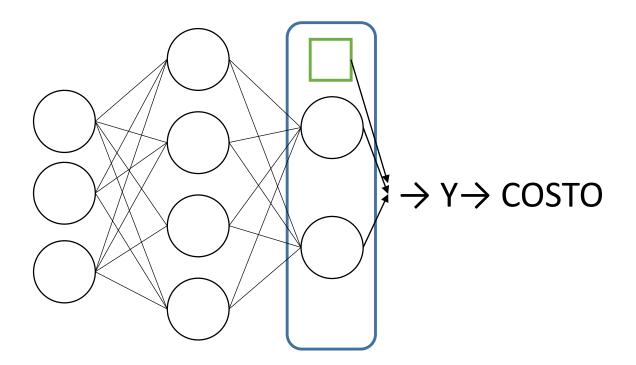
• Debemos empezar desde la última capa.

 Vamos a colocar un identificador para reconoces la capa en la cual estamos trabajando. Supongamos

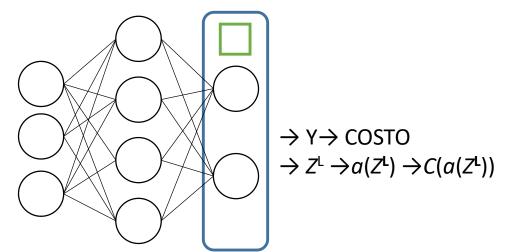
una red con L capas.



- Ahora veamos cómo calculamos las derivadas parciales.
- Empecemos con la última capa.



- Veamos, en la última capa se tendría la transformación lineal de la neurona.
- $Z^L = W^L X + b^L$
- Luego se aplicaría la función de activación
- $a(Z^L) = a(W^LX + b^L)$
- Por último, se calcula el costo o error
- $C(a(Z^L)) = Error$



- Recordemos que:
- $Z^L = W^L a^{L-1} + b^L$ ;  $C(a^L(Z^L))$
- Ahora podemos aplicar la regla de la cadena y obtener:

 Ahora podemos aplicar la regla de la cadena y obtener:

• 
$$\frac{\partial C}{\partial h^L} = \frac{\partial C}{\partial a^L} \frac{\partial a^L}{\partial z^L} \frac{\partial z^L}{\partial h^L}$$

Recordemos que:

• 
$$Z^L = W^L a^{L-1} + b^L$$
;  $C(a^L(Z^L))$ 

 Si la función de costo es el error cuadrático medio tenemos lo siguiente:

• 
$$C(a_j^L) = \frac{1}{2}\sum_j (y_j - a_j^L)^2$$

• Entonces,

• 
$$\frac{\partial C}{\partial a^L} = \left(a_j^L - y_j\right)$$

 Ahora podemos aplicar la regla de la cadena y obtener:

$$\bullet \ \frac{\partial C}{\partial w^L} = \frac{\partial C}{\partial a^L} \frac{\partial a^L}{\partial z^L} \frac{\partial z^L}{\partial w^L}$$

$$\bullet \ \frac{\partial C}{\partial b^L} = \frac{\partial C}{\partial a^L} \frac{\partial a^L}{\partial z^L} \frac{\partial z^L}{\partial b^L}$$

• Recordemos que:

• 
$$Z^L = W^L a^{L-1} + b^L$$
;  $C(a^L(Z^L))$ 

 Si la función de activación es la sigmoide tenemos lo siguiente:

• 
$$\frac{\partial a^L}{\partial z^L} = a^L(z^L)(1 - a^L z^L)$$

 Ahora podemos aplicar la regla de la cadena y obtener:

• 
$$\frac{\partial C}{\partial b^L} = \frac{\partial C}{\partial a^L} \frac{\partial a^L}{\partial z^L} \frac{\partial z^L}{\partial b^L}$$

- Recordemos que:
- $Z^L = W^L a^{L-1} + b^L$ ;  $C(a^L(Z^L))$

- Por último tenemos:
- $z^{L} = \sum_{i} a_{i}^{L-1} w_{i}^{L} + b^{L}$
- Por lo tanto,

• 
$$\frac{\partial z^L}{\partial b^L} = 1$$

• 
$$\frac{\partial z^L}{\partial w^L} = a_i^{L-1}$$

 Ahora podemos aplicar la regla de la cadena y obtener:

• 
$$\frac{\partial C}{\partial w^L} = \frac{\partial C}{\partial a^L} \frac{\partial a^L}{\partial z^L} a_i^{L-1}$$

• 
$$\frac{\partial C}{\partial b^L} = \frac{\partial C}{\partial a^L} \frac{\partial a^L}{\partial z^L} \mathbf{1}$$

- Recordemos que:
- $Z^L = W^L a^{L-1} + b^L$ ;  $C(a^L(Z^L))$

 Ahora veamos el error imputado a cada neurona:

• 
$$\frac{\partial C}{\partial z^L} = \frac{\partial C}{\partial a^L} \frac{\partial a^L}{\partial z^L} = \delta^L$$

- Si este valor es grande, significa que cambios en esa neurona afectan claramente el resultado final.
- Podemos re-escribir....

- Ahora podemos aplicar la regla de la cadena y obtener:
- $\frac{\partial C}{\partial w^L} = \delta^L a_i^{L-1}$

• 
$$\frac{\partial C}{\partial h^L} = \delta^L$$

- Recordemos que:
- $Z^L = W^L a^{L-1} + b^L$ ;  $C(a^L(Z^L))$

- Resumiendo:
- $\delta^L = \frac{\partial C}{\partial a^L} \frac{\partial a^L}{\partial z^L}$

$$\bullet \frac{\partial C}{\partial w^L} = \delta^L a_i^{L-1}$$

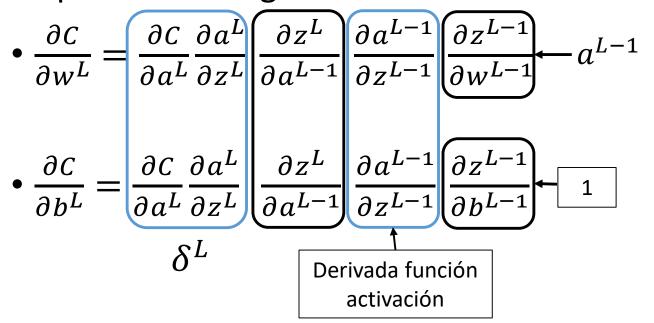
• 
$$\frac{\partial C}{\partial h^L} = \delta^L$$

- Con esto tenemos lo necesario para la última capa.
- Vamos por el resto...

 Para la capa L-1 y las anteriores, debemos considerar:

• 
$$C(a^{L}(W^{L}a^{L-1}(W^{L-1}a^{L-2}+b^{L-1})+b^{L}))$$

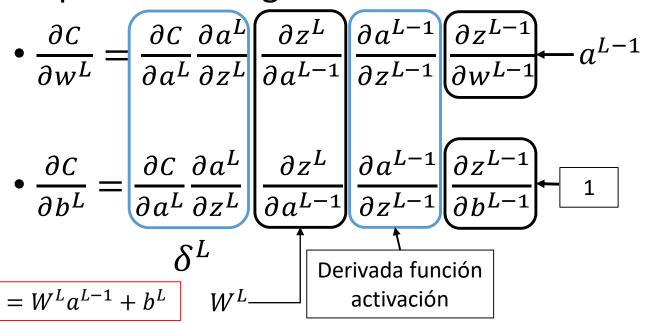
Aplicando la regla de la cadena



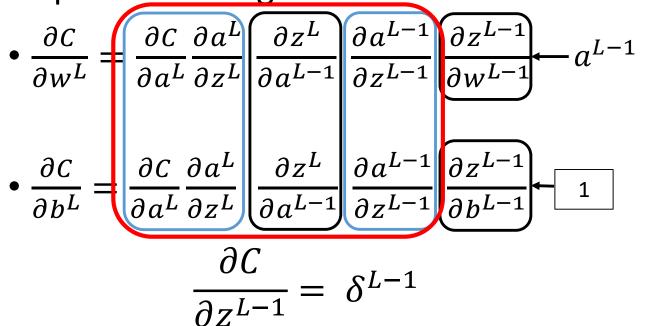
 Para la capa L-1 y las anteriores, debemos considerar:

• 
$$C(a^{L}(W^{L}a^{L-1}(W^{L-1}a^{L-2}+b^{L-1})+b^{L}))$$

Aplicando la regla de la cadena



- Para la capa L-1 y las anteriores, debemos considerar:
- $C(a^{L}(W^{L}a^{L-1}(W^{L-1}a^{L-2}+b^{L-1})+b^{L}))$
- Aplicando la regla de la cadena



Cómputo del error de la última capa

$$\delta^L = \frac{\partial C}{\partial a^L} \frac{\partial a^L}{\partial z^L}$$

• Retropropagación del error a la capa anterior

$$\delta^{l-1} = W^l \delta^l \frac{\partial a^{l-1}}{\partial z^{l-1}}$$

Calculo de las derivadas de la capa usando en error.

$$\frac{\partial C}{\partial b^{l-1}} = \delta^{l-1} \qquad \frac{\partial C}{\partial w^{l-1}} = \delta^{l-1} a^{l-2}$$