1. The course - technics for NLP - A big picture understanding of human languages + 计如 이전을 아유 - PyTorch을 이용한 NLP의 구요문제 이상 + 수천 2. Human language and word meanining 언어의 사원성 - 컴퓨터에게 어려운 이유 인간 언어는 굉장히 최근이 생김 부족의 다른 권성원과의 소등을 원발하 생등 살기 발할 - 거2를 덩이서 理 GPT - 3가 하는 일은 다음에 를 단미를 찾는지. SQL같은 언어도 유항 인터를 깨는데이기 아니시기기 - Common NLP solution: WordNet (유의여만 상위여가 한 set에 있는 사진)같은 thesaurus (유의어시전)를 안동 나 하게 : 상황에 다른 뉘엄스를 될 수 있음 단데의 새로요 의이는 / ㅋ 카루카(위비선 5등이 일이 필요 traditional NLP = 3211 - 단데가 낼게의 symbol로 여겨짐 one-hot encoding है राष्ट्रांग्य स्म अप अप सामा साहतह प्रामिता प्रदिशा Vector dimension of पति नार्थ = 단미의 수 게다가 vector 에길의 જimilarity를 표현를 방법X → (과서의시토) WordNet의 유의어 ZIC트를 이용하기보여 했으나 실패 - vector 자체에 similarity를 당는 방법을 내려보고나 < Distributional Semantics) '단어인 의에는 자꾸 옷장 내에서 가까이 쓰여는 단어들로 결정된다'는 아이디어에서 多些 banking = | 1.3 | 72 n-dimensional vector 2 4248 by 24182 of 300 이번 Word Vectorst Nord Embeddings. (neural) word representations 라오 낙급 유민이들기기 가가는 거그에 있도록 설정 OMI HE word I vec! 3. Word 2 vec Introduction center word c 가 주어졌을 때 context ("outside") words 0 가 T장 내미 나를 학물을 알아놓 मार्ध्य में पद्मा (य vector किला प्रम ० व vector है अंग्रे 고리고 0를 center word로 바꾸고 그 옆 단데를 context word로 정당 4. Word2 vec objective function gradients .. - we can be a similarly to R" > (0.1) " に softmax function コトリラ リス! (scaling おるはと 笑) objective function = J(θ) = - + log L(θ) 제원하니까 문 다를 강조하게 된 . max 의 일종 * Max = 31978 Yes 12 Softmax = 3785 2 7713 Yes goal: maximize the likelthood (= minimize the objective function) 5. Optimization basics 전 수학적으로 있는 vector gradients를 제안하 objective 수를 최근한하다 항 우리가 버워는 오덴에서 8는 word vector SHL 뿐 * 또 단어는 center vector와 context vector 외비를 가진다 아유: Hure 있으면 it 단어를 center vectorer contect vector로 되네 쓸 때 이불이 못 생겨장 계약 계산하다 보면 두 넥타는 비유해진다 (등일 x)

```
< Crradient>

J(0) = - L = E | Log P(Werj | We)

j#0
       P(o(c)) = \frac{\exp(u_o^{\mathsf{T}} v_c)}{\sum_{w=1}^{\mathsf{T}} \exp(u_w^{\mathsf{T}} v_c)} \times \exp(u) = e^{0}
\frac{\partial}{\partial v_c} \log_{w=1} \frac{\exp(u_o^{\mathsf{T}} v_c)}{\sum_{w=1}^{\mathsf{T}} \exp(u_w^{\mathsf{T}} v_c)} = \frac{\partial}{\partial v_c} \log_{w=1} \exp(u_o^{\mathsf{T}} v_c) - \frac{\partial}{\partial v_c} \log_{w=1} \exp(u_w^{\mathsf{T}} v_c)

\frac{\partial}{\partial V_{c}} = \frac{\partial}{\partial V_{c}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{1}} + U_{0_{2}} V_{c_{2}} + \dots + U_{0_{d}} V_{c_{d}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c}} = \frac{\partial}{\partial V_{c}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{1}} + U_{0_{2}} V_{c_{2}} + \dots + U_{0_{d}} V_{c_{d}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c}} = \frac{\partial}{\partial V_{c}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{1}} + U_{0_{2}} V_{c_{2}} + \dots + U_{0_{d}} V_{c_{d}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c}} = \frac{\partial}{\partial V_{c}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} + \dots + U_{0_{d}} V_{c_{d}} V_{c_{d}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c}} = \frac{\partial}{\partial V_{c}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{2}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{1}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{1}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{1}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{1}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{1}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{1}} \right)

\frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} = \frac{\partial}{\partial V_{c_{d}}} \left( U_{0_{1}} V_{c_{1}} \right)

\frac{\partial
                 \frac{\partial}{\partial V_c} \log p(o|c) = u_o - \sum_{x=1}^{V} \exp(u_x^T V_c) \cdot U_x
\frac{y}{w_c} \exp(u_w^T V_c)
                                                                                                                                                                                                                                            = u_o - \sum_{x=0}^{V} \underbrace{\frac{\exp(u_x^T v_c)}{\underbrace{x}_{u_x}}_{w_{z_1}} \exp(u_x^T v_c)}_{u_x} u_x
                                                                                                                                                                                                                                          = u_0 - \sum_{x=1}^{V} p(x|c)u_x expectation E[x] = p(x) \cdot x
                                                                                                                                                                                                                                            = observed - expected (=, y-ypred)
```