3. Aufsabenblatt

$$\begin{array}{ll}
\mathbb{O} & \mathbb{E}\left(\frac{\partial E}{\partial h}\right) \\
\frac{\partial E}{\partial h} = \frac{1}{2} \cdot \sum_{\mu=1}^{H} \left[2 \cdot \left(\frac{1}{\mu} - f(\mu \cdot x_{\mu} + b) \right) \cdot \left(-f'(\mu \cdot x_{\mu} + b) \right) \cdot \lambda^{\mu} \right] \\
\frac{\partial E}{\partial h} = \frac{1}{2} \cdot \sum_{\mu=1}^{H} \left[2 \cdot \left(\frac{1}{\mu} - f(\mu \cdot x_{\mu} + b) \right) \cdot \left(-f'(\mu \cdot x_{\mu} + b) \right) \cdot \lambda^{\mu} \right]
\end{array}$$

a) internatelle Version: S.78
$$\omega(t+1) = \omega(t+1) + 2 \ell(t) \cdot (T_{\mu} - y_{\mu}) \cdot f'(u_{\mu}) \cdot x_{\mu}$$

$$= \omega(t+1) + 2 \eta \quad (T_{\mu} - f(u_{\mu} + b)) \cdot f'(u_{\mu} + b) x_{\mu}$$

$$b(t+1) = b(t+1) + 2 \ell(t) \cdot (T_{\mu} - f(u_{\mu} + b)) \cdot f'(u_{\mu} + b)$$

$$= \eta$$

b) Batch-Vosion:

$$w(t+1) = w(t+1) + 2 l(t) \sum_{\mu=1}^{H} (T_{\mu} - y_{\mu}) f'(u_{\mu}) \cdot x_{\mu}$$

 $= w(t+1) + 2 \eta \sum_{\mu=1}^{H} (T_{\mu} - f(wx_{\mu}+b)) \cdot f'(wx_{\mu}+b) \cdot x_{\mu}$
 $b(t+1) = b(t+1) + 2 l(t) \sum_{\mu=1}^{H} (T_{\mu} - f(wx_{\mu}+b)) \cdot f'(wx_{\mu}+b)$
 $= \eta \qquad p=1$

- (4)

 Botch = Pfad 1: verlauft gerade

 intrementable Lenregal = Pfad 2: verlauft sprunghaft im

 Zichtach.

 nur 1 Daterpunkt Verwerden
- b) Batch besser als Intrementelle Lenregel, da mehr Daten verwendet werden (also genauer) und somit weniger sprunghaft. Kini - Batch besser, da wir weniger Daterpunkte verwenden & somit schnellere Rechenteit erzielen.
- (5) 1st die Lernrate graß => Wir haben graße Sprünge, welche schlecht sind, wenn das Ziel nach ist, da wir dann immer " um das Ziel herunhüpfen".

 => sprunghafte Fehlerrate mit vielen hohen Extremen.