

Gradient descent

- Päivitetään m ja b arvoja ja muutetaan best fit linen kaltevuutta ja leikkauspistettä
- Tavoitteena on minimoida error ja saada mahdollisimman hyvä viiva

- Error funktion kuvaaja on 3d-taso
- Yritetään löytää error funktion lokaali minimi
- Apuna käytetään osittaisderivaattaa -> derivoidaan $m:n$ ja $b:n$ suhteen