

# Control 2 CC50Q

## Teoría de la Información y Redes Neuronales

Pedro Ortega <peortega@dcc.uchile.cl>

16 de agosto de 2005

**Tiempo: 2 horas.** La nota depende del resultado y del procedimiento empleado para obtenerlo. *Argumente clara y rigurosamente.* Sin apuntes - con calculadora.

### Pregunta 1

**Parte a (2 pts):** Se tiene un conjunto de datos  $\mathcal{X} = \{\mathbf{x}^i\}_i \subset \mathbb{R}^2$  ilustrado en la figura 1 (la grilla es unitaria). Se desea ajustar un modelo que represente la densidad de probabilidad de estos puntos, dados por dos rectángulos  $R_1(\mathbf{p}_1, \mathbf{q}_1)$  y  $R_2(\mathbf{p}_2, \mathbf{q}_2)$ , donde  $\mathbf{p}_i$  y  $\mathbf{q}_i$  son la esquina superior-izquierda y la esquina inferior-derecha del rectángulo  $i$ -ésimo respectivamente. La densidad de un punto sería:

$$P(\mathbf{x}|R_1, R_2) = \begin{cases} 1/A_1 & \text{si } \mathbf{x} \in R_1 \wedge \mathbf{x} \notin R_2 \\ 1/A_2 & \text{si } \mathbf{x} \notin R_1 \wedge \mathbf{x} \in R_2 \\ 1/A_1 + 1/A_2 & \text{si } \mathbf{x} \in R_1 \wedge \mathbf{x} \in R_2 \\ 0 & \text{en caso contrario} \end{cases}$$

donde  $A_i$  es el área cubierta por el rectángulo  $i$ -ésimo. Encuentre la estimación de máxima verosimilitud para los parámetros del modelo.

**Parte b (4 pts):** Un problema puede modelarse por medio de tres variables binarias  $A, B, C$ . Dada la tabla de probabilidades conjuntas, construya la red Bayesiana asociada.

$x$	$ABC$	$AB\bar{C}$	$A\bar{B}C$	$A\bar{B}\bar{C}$	$\bar{A}BC$	$\bar{A}B\bar{C}$	$\bar{A}\bar{B}C$	$\bar{A}\bar{B}\bar{C}$
$P(x)$	0	1/8	0	3/8	1/32	3/32	3/32	9/32

### Pregunta 2

Considere que Ud. posee un conjunto de programas

$$P_n = \{p : p \text{ se detiene y es de largo } l(p) \leq n \text{ bits}\}$$

Estos programas escriben strings binarios que pueden ser interpretados como secuencias de acciones-estados  $y_1x_1y_2x_2y_3x_3 \dots$ . Ud. interpretará un bit  $y_t$  como una acción en el instante  $t$  y un bit  $x_t$  como el estado resultante tras haber ejecutado la acción  $y_t$  (hay dos acciones y dos estados).

**Parte a:** Construya la distribución de probabilidad  $P(y_1x_1y_2x_2\cdots)$  de que la secuencia generada por un programa  $p$  escogido al azar de  $P_n$  comience con el string  $y_1x_1y_2x_2\cdots y_mx_m$  ( $m \in \mathbb{N}$ ).

**Parte b:** Use (a) para definir la probabilidad condicional  $P(x_t|y_1x_1\cdots y_{t-1}x_{t-1}y_t)$ . Explique en qué casos existe.

**Parte c:** Suponga que posee una función de utilidad  $U$  definida sobre los  $x_t$ , tal que  $U(x_t) = x_t$  (es decir, los estados  $x_t = 1$  son recompensas y los  $x_t = 0$  no aportan). Indique la mejor decisión  $y_t$  en el instante  $t$ , dado que ha observado una historia  $y_1x_1\cdots y_{t-1}x_{t-1}$ , basada en la probabilidad  $P(\cdot)$ .

**Parte d:** ¿Qué relación tiene la *Navaja de Occam* con los conjuntos  $P_n$ ?

## Pregunta 3

**Parte a (3 pts):** Considere el problema multiclase de  $\mathbb{R}^2$  en  $\{a, b, c, d, e, f, g\}$  ilustrado en la figura 2. Construya una red neuronal que implemente esta clasificación.

**Parte b (3 pts):** Considere una neurona con función de activación *sigmoide logística* y criterio de error *entropía cruzada*, dado por

$$E = - \sum_{i=1}^N \left( d^i \ln y^i + (1 - d^i) \ln(1 - y^i) \right)$$

donde  $y^i \equiv y(\vec{x}, \vec{w})$ . Derive una regla de aprendizaje basada en el *descenso por el gradiente*. Entropía cruzada se utiliza como criterio de error para una *salida binaria*, i.e. cuando la salida  $y$  de la neurona modela la probabilidad condicional  $P(d = 1|\vec{x})$ . ¿Qué ocurre si la red entrega un resultado *contrario al deseado* para una entrada  $\vec{x}$ ?

## Solución Pregunta 1

**Parte 1:** A pesar de que la figura parece sugerir el encierro de cada nube de puntos por un rectángulo, el problema no tiene solución definida. Por ejemplo, consideremos la disposición de los rectángulos de la siguiente forma:

El rectángulo pequeño  $R_2$  puede hacerse tan pequeño uno quiere. Por lo tanto, la verosimilitud  $P(\{\mathbf{x}\}, R_1, R_2) = 1/A_1 + 1/A_2 = \text{cte.} + 1/A_2$  para ese punto crece indefinidamente. Por lo tanto, el problema no tiene solución, pues no existe un máximo para la función verosimilitud.

**Parte 2:** En general, no hay una red Bayesiana única para un set de probabilidades conjuntas dadas, pero existen algunas que son más compactas que otras (tienen menos dependencias). Por lo tanto, para no complicarse, aplicaremos la regla de la cadena:

$$P(a, b, c) = P(a)P(b|a)P(c|a, b)$$

Lo cual sugiere la red Bayesiana siguiente:

Calculemos entonces estas tablas:

$\frac{x}{P(x)}$	$\parallel$	$A$	$\mid$	$\bar{A}$	$\frac{x}{P(x)}$	$\parallel$	$B A$	$\mid$	$B \bar{A}$	$\mid$	$\bar{B} A$	$\mid$	$\bar{B} \bar{A}$
		16/32		16/32			4/32		4/32		12/32		12/32

  

$\frac{x}{P(x)}$	$\parallel$	$C AB$	$\mid$	$C A\bar{B}$	$\mid$	$C \bar{A}B$	$\mid$	$C \bar{A}\bar{B}$	$\mid$	$\bar{C} AB$	$\mid$	$\bar{C} A\bar{B}$	$\mid$	$\bar{C} \bar{A}B$	$\mid$	$\bar{C} \bar{A}\bar{B}$
		0		0		1/32		3/32		4/32		12/32		3/32		9/32

## Solución Pregunta 2

**Parte a:** Esta respuesta es muy sencilla:

$$P(y_1 x_1 y_1 x_1 \dots y_m x_m) = \begin{cases} \frac{|G_n|}{|P_n|} & \text{si } P_n \neq \emptyset \\ \text{indef.} & \text{si } P_n = \emptyset \end{cases}$$

con

$$G_n := \{p : p \in P_n, p \text{ genera } y_1 x_1 y_1 x_1 \dots y_m x_m \dots \in \{0, 1\}^*\},$$

obviamente definida sobre strings que terminan con un  $y$  o un  $x$ .

**Parte b:** Aquí aplicamos la definición de probabilidad condicional,

$$P(x_t | y_1 x_1 y_1 x_1 \dots y_t) = \frac{P(y_1 x_1 y_1 x_1 \dots y_t x_t)}{P(y_1 x_1 y_1 x_1 \dots y_t)}$$

donde ambos términos deben estar definidos y el denominador no puede valer cero.

**Parte c:** La respuesta es,

$$y_t^* = \arg \max_{y_t} \sum_{x_t} (U(x_t) + V(y_t x_t)) P(x_t | y_1 x_1 \dots y_t)$$

donde el *valor*  $V(\cdot)$  se define como

$$V(y_t x_t \dots y_m x_m) = 0, \quad \text{si } y_t x_t \dots y_m x_m \dots \notin P_n,$$

$$V(y_t x_t \dots y_{m-1} x_{m-1}) = \max_{y_m} \sum_{x_m} (U(x_m) + V(y_t x_t \dots y_m x_m)) P(x_m | y_1 x_1 \dots y_m).$$

Ésta es quizás la pregunta más difícil de control.

**Parte d:** Los programas en  $P_n$  pueden verse como modelos/descripciones de secuencias más largas, i.e. las secuencias generadas por los programas en  $P_n$ . Como las secuencias resultantes pueden ser de largo arbitrario, pero finito, entonces el conjunto  $P_n$  es una descripción comprimida o sencilla (requiere menos bits) de estas secuencias.

La probabilidad  $P(\cdot)$  será mayor que cero sólo para aquellas secuencias que tienen una ley generadora sencilla/corta. Más aún, hay secuencias que son el prefijo de secuencias de muchos programas en  $P_n$ , por lo que puede decirse que éstas son 'más fáciles de generar' o existe una mayor probabilidad de encontrar al azar una ley que las genere.

## Solución Pregunta 3

**Parte a:** Si codificamos las regiones como

entonces bastan 3 neuronas con activación escalón, que delimitan las regiones siguientes:

Observando que la frontera para la primera neurona está dada por una recta  $x_2 = x_1$ , es fácil ver que

$$w_{10} = 0, w_{11} = 1, w_{12} = 1.$$

Para la segunda neurona, observemos que  $x_2 = 2$  en la frontera de decisión, por lo tanto,

$$w_{20} = -2, w_{21} = 0, w_{22} = 1.$$

La tercera neurona es equivalente a la segunda pero con los ejes intercambiados,

$$w_{30} = -2, w_{31} = 1, w_{32} = 0.$$

La red resultante de una capa de pesos tiene la forma,

**Parte b:** La regla de aprendizaje basada en el descenso por el gradiente corresponde a:

$$w \leftarrow w - \mu \frac{\partial E}{\partial w}, \quad \text{o equivalentemente a} \quad w_j \leftarrow w_j - \mu \frac{\partial E}{\partial w_j}$$

donde  $\mu$  es el factor de aprendizaje. Falta calcular cuánto vale  $\partial E / \partial w_j$ . Dado que una neurona calcula la función

$$\text{sl}(a) := \frac{1}{1 + e^{-a}}, \quad \text{con} \quad a = \sum_j w_j x_j,$$

entonces,

$$\begin{aligned} \frac{\partial E}{\partial w_j} &= - \sum_{i=1}^N \left( \frac{d^i}{y^i} \frac{\partial y^i}{\partial w_j} - \frac{(1-d^i)}{(1-y^i)} \frac{\partial y^i}{\partial w_j} \right) = \sum_{i=1}^N \frac{y^i - d^i}{y^i(1-y^i)} \frac{\partial y^i}{\partial w_j} \\ &= \sum_{i=1}^N \frac{y^i - d^i}{y^i(1-y^i)} \cdot y^i(1-y^i) \cdot \frac{a}{\partial w_j} = \sum_{i=1}^N (y^i - d^i) x_j. \end{aligned}$$

Por lo tanto, la regla de aprendizaje es,

$$w_j \leftarrow w_j - \mu \sum_{i=1}^N (y^i - d^i) x_j$$

Si la red predice un resultado contrario al deseado, i.e. si  $y^i = 0, d^i = 1$ , o viceversa, se tiene que el término de la suma que constituye a la entropía cruzada vale

$$e^i = 1 \cdot \ln 0 + 0 \cdot \ln 1 \nearrow \infty$$