

---

## **Clase 135 — RNNs: neuronas recurrentes, BPTT**

Parte: 2 — Deep Learning · Fuente: Géron, cap. 15 § Recurrent Neurons and Layers.

Duración estimada: 70 min.

## Clase 135 — RNNs: neuronas recurrentes, BPTT

Parte: 2 — Deep Learning · Fuente: Géron, cap. 15 § Recurrent Neurons and Layers. Duración estimada: 70 min.

### Objetivo

Entender las redes recurrentes (RNN) — la primera arquitectura para secuencias: misma celda aplicada en cada timestep, estado oculto  $h_t$  que acumula contexto, y BPTT (Backpropagation Through Time) que entrena estos modelos. Reconocer sus limitaciones (vanishing en secuencias largas) que motivaron LSTM (clase 120) y eventualmente Transformers.

### Resultados de aprendizaje

Al finalizar, el estudiante podrá:

- Explicar la ecuación  $h_t = \tanh(W_h \cdot h_{t-1} + W_x \cdot x_t + b)$ .
- Usar `keras.layers.SimpleRNN(units=N, return_sequences=False|True)`.
- Diferenciar `return_sequences=False` (un único output al final) vs `True` (output por timestep).
- Implementar BPTT truncado (longitud máxima de window).
- Reconocer cuándo una RNN simple es suficiente (secuencias cortas, < 20 pasos) y cuándo necesitás LSTM/Transformer.

### Temas

- Estado oculto  $h_t$  como memoria.
- Unfolding: la RNN como red feedforward muy profunda en el tiempo.
- BPTT: gradientes a través de cada paso temporal.
- Vanishing/exploding en secuencias largas (compounding multiplicativo).
- BPTT truncado.

### Definiciones y características

- RNN cell: función  $(h_{t-1}, x_t) \rightarrow h_t$ .
- `return_sequences=True`: output (batch, T, units) — para apilar otra RNN o aplicar Dense a cada timestep.
- `return_state=True`: devuelve también el estado final (útil para encoder-decoder).
- BPTT: backprop estándar aplicado al grafo unfolded.
- Truncated BPTT: cortar el gradiente cada K pasos para evitar costo + vanishing.

### Dataset / recursos

- Serie temporal sintética (sumas, sine).
- Librerías: tensorflow, keras, numpy, matplotlib.

## Ejercicios

1. SimpleRNN básico: predecir el siguiente valor de  $\sin(t)$ . Modelo: SimpleRNN(20) → Dense(1). Entrenar y graficar predicciones.
2. `return_sequences=True`: apilar 2 RNN, primera con `return_sequences=True`, segunda sin. Verificar shapes.
3. Predicción de N pasos adelante: iterar prediciendo, alimentando la predicción anterior como nuevo input.
4. BPTT truncado: con secuencia de 200 pasos, comparar BPTT completo vs truncado a 20.
5. Vanishing demo: usar SimpleRNN con secuencias de 100 pasos. Las primeras observaciones casi no influyen en la última predicción.

## Homework verificable

Forecasting con SimpleRNN sobre  $\sin(t)$  + ruido:

1. Generar 5 000 pasos de  $\sin(0.01 \cdot t) + N(0, 0.05)$ .
2. Construir samples de longitud 50 → predecir el paso 51.
3. SimpleRNN [20] + Dense(1).
4. Evaluar MAE en test y graficar predicción vs realidad.

Criterio de aceptación:  $MAE < 0.1$ ; gráfico muestra la predicción siguiendo la sinusoide.

## Errores comunes

Síntoma / mensaje	Causa y cómo arreglar
Input shape error en RNN	RNN espera (batch, timesteps, features). F
Olvido <code>return_sequences=True</code> al apilar	Capa intermedia debe devolver toda la secu
Loss explota con secuencia larga	Exploding gradients. Fix: <code>clipnorm=1.0 + L</code>
Predicción autoregresiva diverge	Error acumulado. Fix: usar teacher forcing
<code>mask_zero</code> no soportado en SimpleRNN	Es para Embedding + LSTM/GRU. Fix: usar LS

## Preguntas frecuentes

¿RNN vs LSTM vs Transformer en 2026?

Para secuencias cortas y simples: SimpleRNN o LSTM. Para >50 pasos o NLP serio: Transformer. SimpleRNN ya casi no se usa en producción salvo casos muy específicos.

¿`return_state` para qué?

Para encoder-decoder: el estado final del encoder inicializa el decoder.

¿Bidireccional?

`Bidirectional(SimpleRNN(...))` corre la RNN forward y backward, concatenando. Mejor para tareas non-causales (clasificación, NER).

¿Cuántas units?

Empezá con 32-128. Más complejidad de secuencia → más units. RNNs no son tan parameter-hungry como

Transformers.

¿Predecir 1 paso o varios?

Modelos de "1 paso" suelen ser más precisos. Para "varios", entrenar con `return_sequences=True` y `target shifted`, o `seq2seq` (clase 124).

## Referencias

- Géron, cap. 15 — Recurrent Neural Networks.
- Pascanu et al. (2013), On the difficulty of training RNNs.
- Keras RNN guide.

## Siguiente clase

Clase 136 — Forecasting de series con RNN

## Apéndice: notebook (primer bloque)

Primera celda ejecutable del notebook de la clase.

```
# Imports y configuración inicial
```

## Archivos complementarios

- notebook.ipynb