

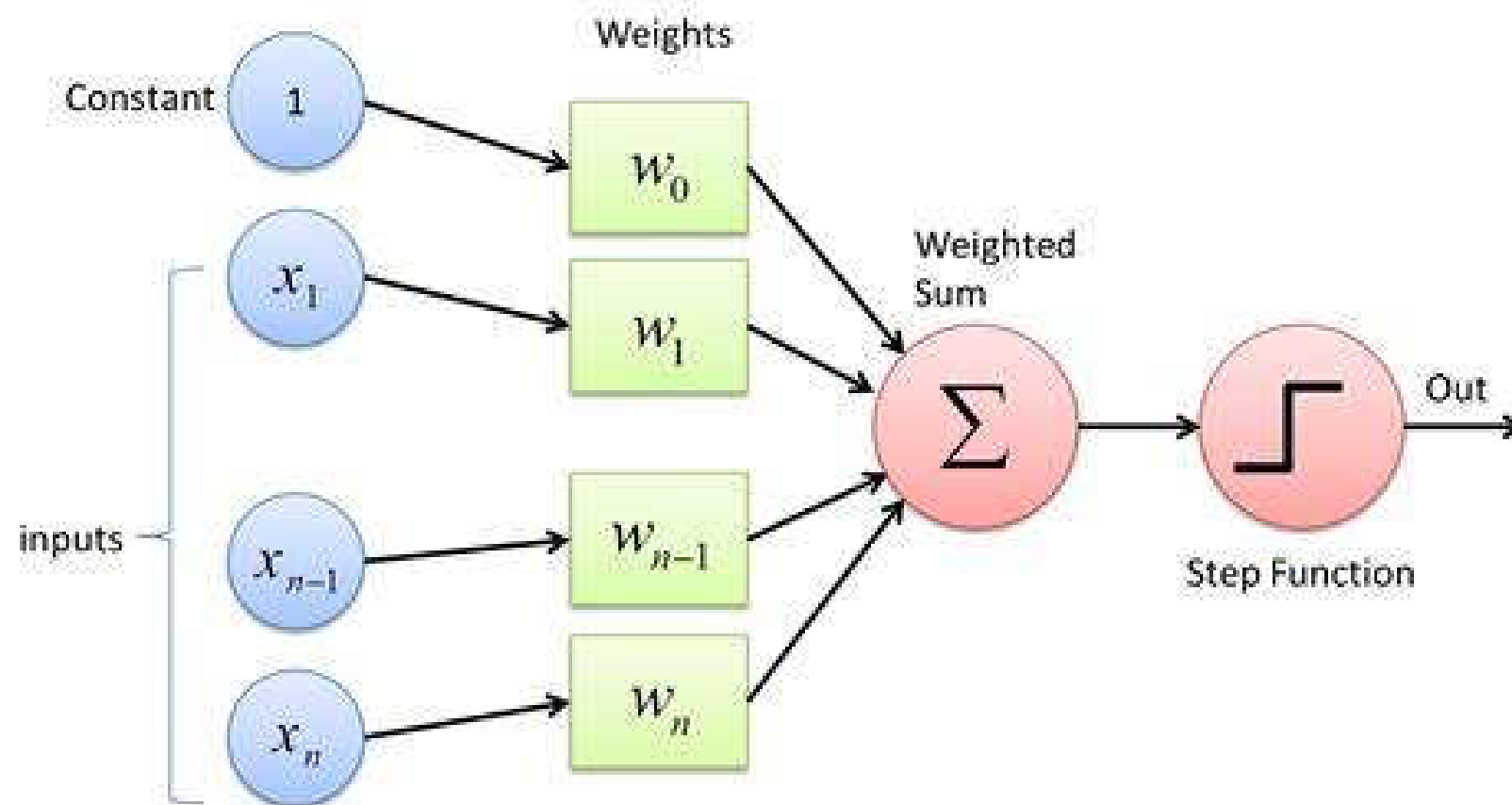
# 感知机

Peng Li

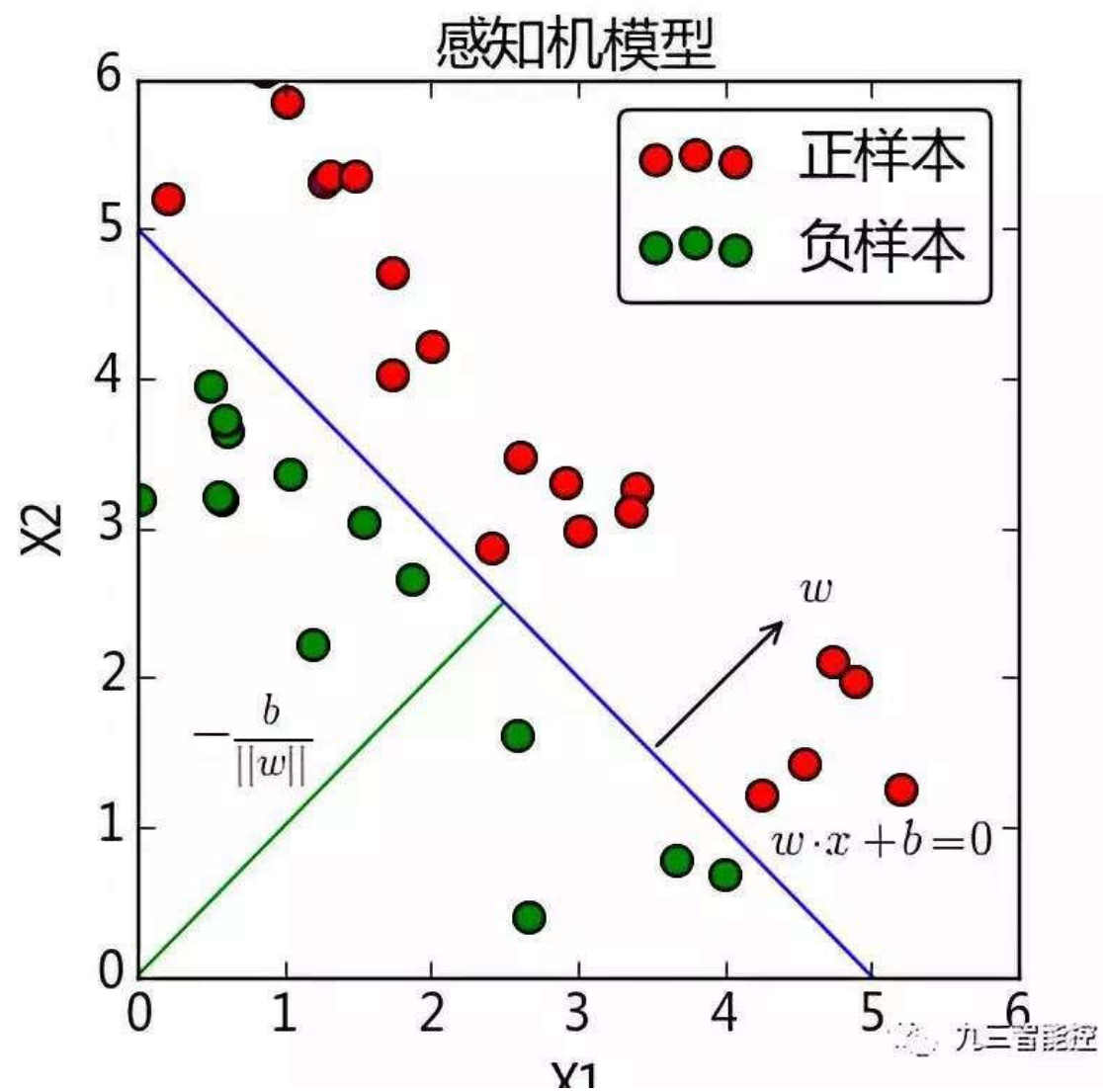
<https://simplelp.github.io/>

2019/06/03

# 感知机模型



# 感知机模型



# 感知机模型学习策略

- 对于线性可分的训练集中的误分类点:

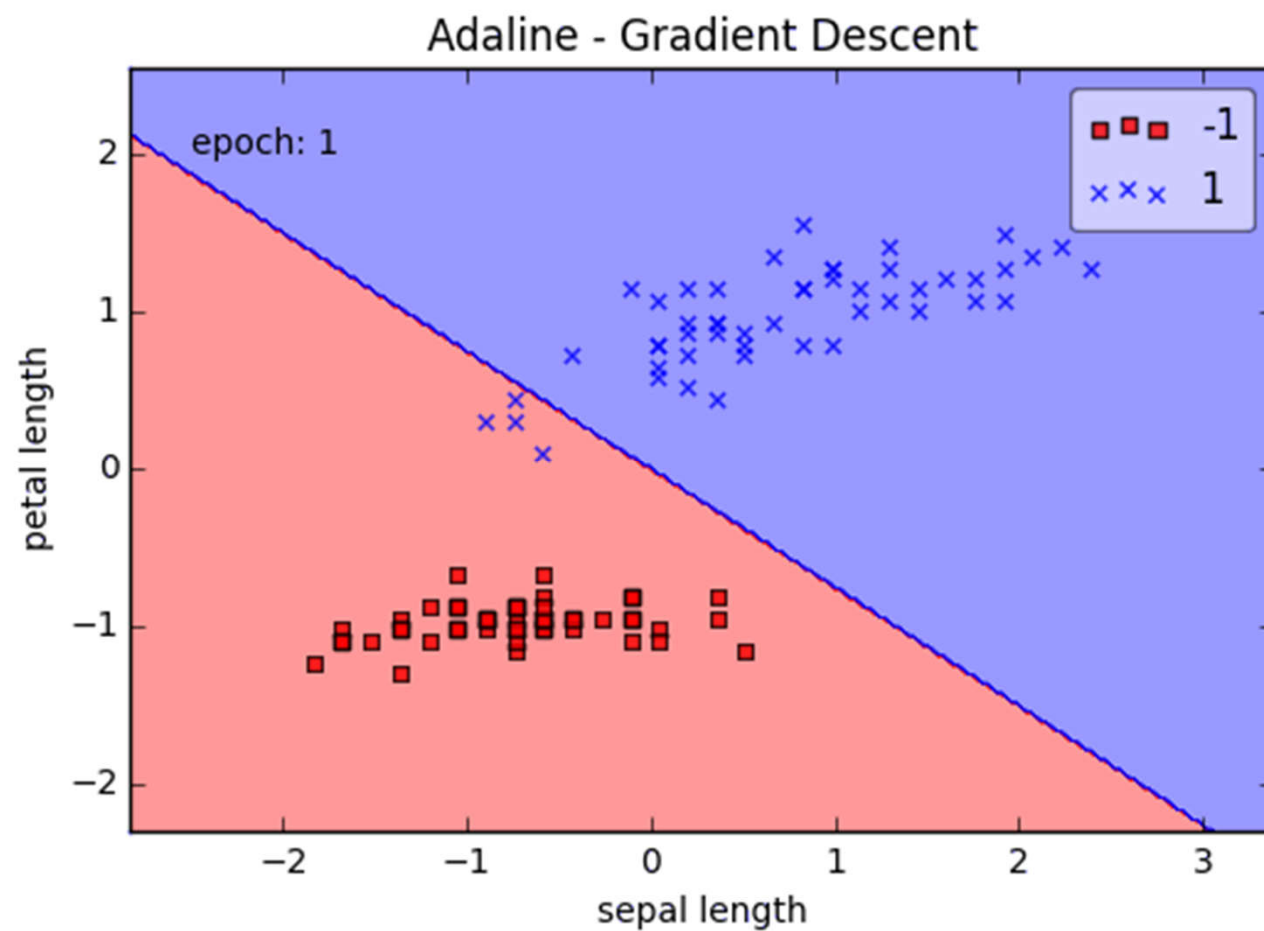
$$-\sum_{x_i \in M} \frac{y_i(w \cdot x_i + b)}{\|w\|}$$

# 感知机模型学习策略

- 感知机损失函数

$$L(w, b) = - \sum_{x_i \in M} y_i (w \cdot x_i + b)$$

# 感知机学习算法



# 感知机学习算法

**算法 2.1**（感知机学习算法的原始形式）

输入：训练数据集  $T = \{(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_N, y_N)\}$ ，其中  $x_i \in \mathcal{X} = \mathbf{R}^n$ ， $y_i \in \mathcal{Y} = \{-1, +1\}$ ， $i = 1, 2, \dots, N$ ；学习率  $\eta$  ( $0 < \eta \leq 1$ )；

输出： $w, b$ ；感知机模型  $f(x) = \text{sign}(w \cdot x + b)$ 。

(1) 选取初值  $w_0, b_0$

(2) 在训练集中选取数据  $(x_i, y_i)$

(3) 如果  $y_i(w \cdot x_i + b) \leq 0$

$$w \leftarrow w + \eta y_i x_i$$

$$b \leftarrow b + \eta y_i$$

(4) 转至 (2)，直至训练集中没有误分类点。



# 感知机学习算法

**定理 2.1 (Novikoff)** 设训练数据集  $T = \{(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_N, y_N)\}$  是线性可分的, 其中  $x_i \in \mathcal{X} = \mathbf{R}^n$ ,  $y_i \in \mathcal{Y} = \{-1, +1\}$ ,  $i = 1, 2, \dots, N$ , 则

(1) 存在满足条件  $\|\hat{w}_{\text{opt}}\| = 1$  的超平面  $\hat{w}_{\text{opt}} \cdot \hat{x} = w_{\text{opt}} \cdot x + b_{\text{opt}} = 0$  将训练数据集完全正确分开; 且存在  $\gamma > 0$ , 对所有  $i = 1, 2, \dots, N$

$$y_i(\hat{w}_{\text{opt}} \cdot \hat{x}_i) = y_i(w_{\text{opt}} \cdot x_i + b_{\text{opt}}) \geq \gamma \quad (2.8)$$

(2) 令  $R = \max_{1 \leq i \leq N} \|\hat{x}_i\|$ , 则感知机算法 2.1 在训练数据集上的误分类次数  $k$  满足不等式

$$k \leq \left( \frac{R}{\gamma} \right)^2 \quad (2.9)$$



# 感知机学习算法

算法 2.2（感知机学习算法的对偶形式）

输入：线性可分的数据集  $T = \{(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_N, y_N)\}$ ，其中  $x_i \in \mathbf{R}^n$ ， $y_i \in \{-1, +1\}$ ， $i = 1, 2, \dots, N$ ；学习率  $\eta$ （ $0 < \eta \leq 1$ ）；

输出： $\alpha, b$ ；感知机模型  $f(x) = \text{sign}\left(\sum_{j=1}^N \alpha_j y_j x_j \cdot x + b\right)$ 。

其中  $\alpha = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_N)^T$ 。

(1)  $\alpha \leftarrow 0$ ， $b \leftarrow 0$

(2) 在训练集中选取数据  $(x_i, y_i)$

(3) 如果  $y_i \left( \sum_{j=1}^N \alpha_j y_j x_j \cdot x_i + b \right) \leq 0$

$$\alpha_i \leftarrow \alpha_i + \eta$$

$$b \leftarrow b + \eta y_i$$

(4) 转至 (2) 直到没有误分类数据。



# 思考题

- 如何从加权、向量乘法的角度理解感知机模型？
- 一个点到超平面公式的证明？
- 为什么感知机学习可以用函数间隔？
- 感知机学习算法有没有公式解？
- 如何利用python实现感知机模型？
- 负梯度方向是损失函数降低最快的方向的证明？
- 证明感知机无法解决异或问题？
- 证明Novikoff定理？

**Thanks !**