

請實做以下兩種不同 feature 的模型，回答第 (1) ~ (3) 題：

1. 抽全部 9 小時內的污染源 feature 的一次項(加 bias)
2. 抽全部 9 小時內 pm2.5 的一次項當作 feature(加 bias)

備註：

- a. NR 請皆設為 0，其他的數值不要做任何更動
- b. 所有 advanced 的 gradient descent 技術(如: adam, adagrad 等) 都是可以用的

1. (2%)記錄誤差值 (RMSE)(根據 kaggle public+private 分數)，討論兩種 feature 的影響

RMSE(9hr):

All variable: 6.540106507

pm2.5: 6.576447856

拿全部的污染源當 feature 的表現會比只抽 PM2.5 表現較好，但差距卻不大。
代表 PM2.5 和結果有高度相關，對結果有極高的預測力。但其他的變因仍有其他擁有預測力的 feature，故抽全部的誤差會比僅抽 PM2.5 的誤差來得小。

2. (1%)將 feature 從抽前 9 小時改成抽前 5 小時，討論其變化

allvariable_5.csv just now by kelly wang add submission details	5.40813	7.63484
allvariable.csv 6 minutes ago by kelly wang add submission details	5.53788	7.40796
pm2.5_5.csv just now by kelly wang add submission details	5.77478	7.52774
pm2.5.csv a minute ago by kelly wang add submission details	5.61220	7.41637

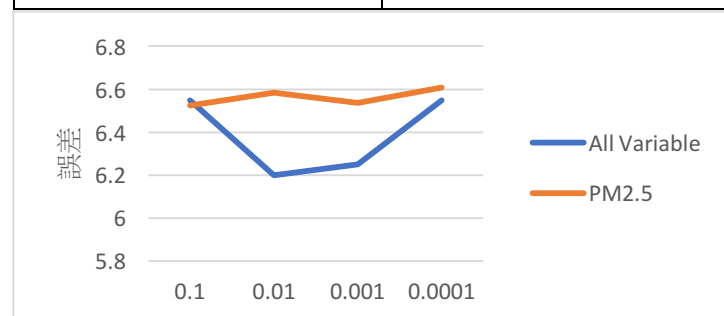
	RMSE(9hr)	RMSE(5hr)
All variable	6.540106507	6.615839022
PM2.5	6.576447856	6.708761195

從上述表格，我們取 9 小時來做訓練的效果比 5 小時好，這代表多的 4 個小時的 feature 仍有對結果有貢獻度；但至多也只有減少 0.3 的誤差，這代表主要預測的貢獻度仍集中後面的 5 個小時。

3. (1%)Regularization on all the weight with $\lambda=0.1$ 、0.01、0.001、0.0001，並作圖

allvariable_reg_4.csv 23 minutes ago by kelly wang add submission details	5.63623	7.34683
allvariable_reg_3.csv 23 minutes ago by kelly wang add submission details	5.73312	6.72948
allvariable_reg_2.csv 23 minutes ago by kelly wang add submission details	5.51478	6.81252
allvariable_reg_1.csv 35 minutes ago by kelly wang add submission details	5.76454	7.17193
pm2.5_reg_4.csv 2 minutes ago by kelly wang add submission details	5.60483	7.47597
pm2.5_reg_3.csv 3 minutes ago by kelly wang add submission details	5.58746	7.36209
pm2.5_reg_2.csv 3 minutes ago by kelly wang add submission details	5.64123	7.40714
pm2.5_reg_1.csv 3 minutes ago by kelly wang add submission details	5.56488	7.35690

λ	All Variable	PM2.5
0.1	6.547633147	6.522724393
0.01	6.197710351	6.583661553
0.001	6.251182528	6.535291823
0.0001	6.547633147	6.606975358



從上圖可以發現 Regularization 對於變數較多影響較多，同時 λ 太高或太小都無法優化此模型。

4. (1%)在線性回歸問題中，假設有 N 筆訓練資料，每筆訓練資料的特徵 (feature) 為一向量 x^i ，其標註(label)為一存量 y^i ，模型參數為一向量 w (此處忽略偏權值 b)，則線性回歸的損失函數(loss function)為 $\sum_{n=1}^N (y^n - x^n \cdot w)^2$ 。若將所有訓練資料的特徵值以矩陣 $X = [x^1 \ x^2 \ \dots \ x^N]^T$ 表示，所有訓練資料的標註以向量 $y = [y^1 \ y^2 \ \dots \ y^N]^T$ 表示，請問如何以 X 和 y 表示可以最小化損失函數的向量 w ？請寫下算式並選出正確答案。(其中 $X^T X$ 為 invertible)

- a. $(X^T X)X^T y$
- b. $(X^T X)^{-1} X^T y$
- c. $(X^T X)^{-1} X^T y$
- d. $(X^T X)^2 X^T y$

Ans: C

$$E = ||y - Xw||^2$$

E: error vector

$$\sum_{n=1}^N (y^n - x^n \cdot w)^2$$

$$E = ||y - Xw||^2$$

$$= \varepsilon^T \varepsilon$$

$$= (y - Xw)^T (y - Xw)$$

為求最小值，此發生於微分為 0 的地方

$$\frac{\partial}{\partial x} \varepsilon^T \varepsilon = 0$$

$$\frac{\partial}{\partial x} (y - Xw)^T (y - Xw) = 0$$

$$-2X^T (y - Xw) = 0$$

$$X^T y = (X^T X)w$$

$$w = (X^T X)^{-1} X^T y$$