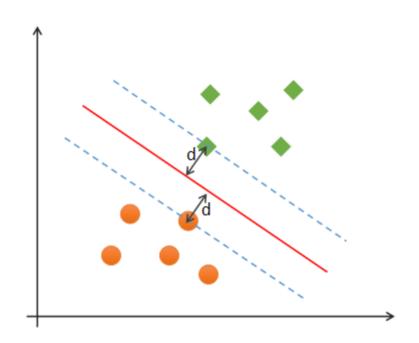
# 一、支持向量机

## 1. 基本概念

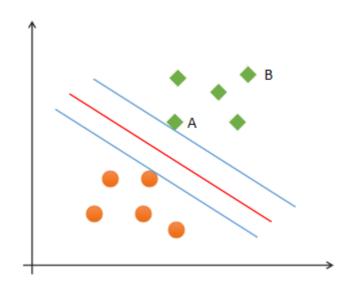
### 1) 什么是支持向量机

支持向量机(Support Vector Machines)是一种二分类模型,在机器学习、计算机视觉、数据挖掘中广泛应用,主要用于解决数据分类问题,它的目的是寻找一个超平面来对样本进行分割,分割的原则是间隔最大化(即数据集的边缘点到分界线的距离d最大,如下图),最终转化为一个凸二次规划问题来求解。通常SVM用于二元分类问题,对于多元分类可将其分解为多个二元分类问题,再进行分类。所谓"支持向量",就是下图中虚线穿过的边缘点。支持向量机就对应着能将数据正确划分并且间隔最大的直线(下图中红色直线)。



### 2) 最优分类边界

什么才是最优分类边界?什么条件下的分类边界为最优边界呢?



如图中的A,B两个样本点,B点被预测为正类的确信度要大于A点,所以SVM的目标是寻找一个超平面,使得离超平面较近的异类点之间能有更大的间隔,即不必考虑所有样本点,只需让求得的超平面使得离它近的点间隔最大。超平面可以用如下线性方程来描述:

$$w^T x + b = 0$$

其中,  $x = (x_1; x_2; ...; x_n)$ ,  $w = (w_1; w_2; ...; w_n)$ , b为偏置项. 可以从数学上证明, 支持向量到超平面距离为:

$$\gamma = rac{1}{||w||}$$

为了使距离最大,只需最小化||w||即可.

### 3) SVM最优边界要求

SVM寻找最优边界时,需满足以下几个要求:

(1) 正确性: 对大部分样本都可以正确划分类别;

(2) 安全性: 支持向量, 即离分类边界最近的样本之间的距离最远;

(3) 公平性: 支持向量与分类边界的距离相等;

(4) 简单性:采用线性方程(直线、平面)表示分类边界,也称分割超平面。如果在原始维度中无法做线性划分,那么就通过升维变换,在更高维度空间寻求线性分割超平面.从低纬度空间到高纬度空间的变换通过核函数进行。

### 4) 线性可分与线性不可分

① 线性可分

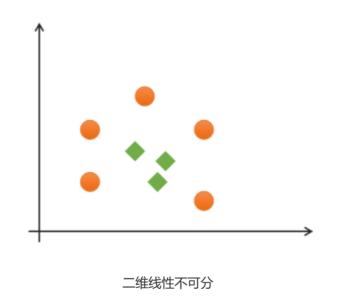
如果一组样本能使用一个线性函数将样本正确分类,称这些数据样本是线性可分的。那么什么是线性函数呢?在二维空间中就是一条直线,在三维空间中就是一个平面,以此类推,如果不考虑空间维数,这样的线性函数统称为超平面。

#### ② 线性不可分

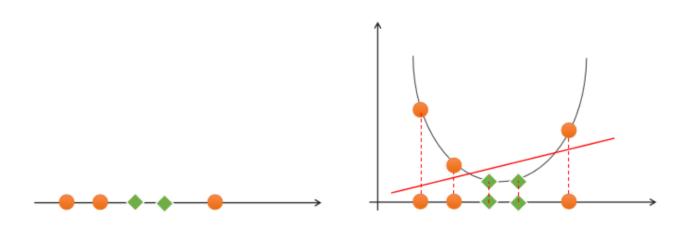
如果一组样本,无法找到一个线性函数将样本正确分类,则称这些样本线性不可分。以下是一个一维线性不可分的示例:



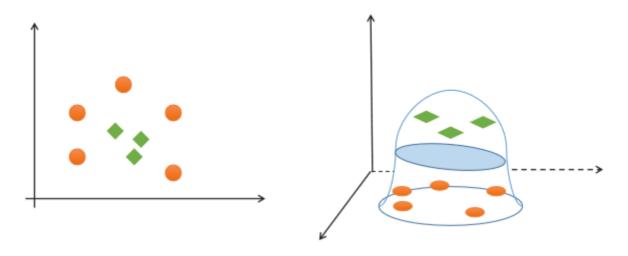
以下是一个二维不可分的示例:



对于该类线性不可分问题,可以通过升维,将低纬度特征空间映射为高纬度特征空间,实现线性可分,如下图所示:



一维空间升至二维空间实现线性可分



二维空间升至三维空间实现线性可分

那么如何实现升维?这就需要用到核函数。

## 2. 核函数

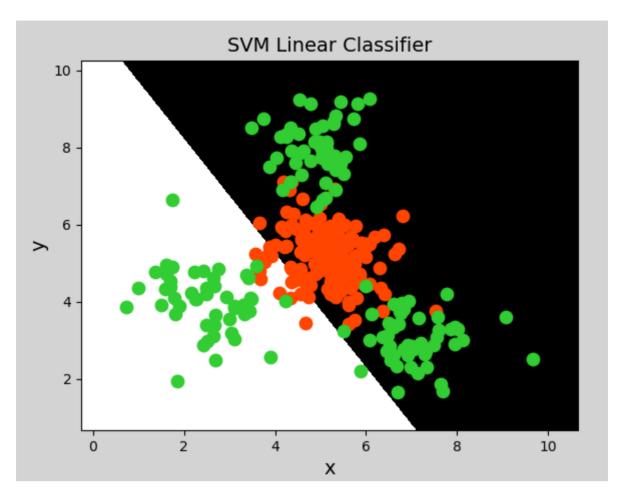
#### 1) 线性核函数

线性核函数(Linear)表示不通过核函数进行升维,仅在原始空间寻求线性分类边界,主要用于线性可分问题。 示例代码:

```
# 支持向量机示例
import numpy as np
import sklearn.model_selection as ms
import sklearn.svm as svm
import sklearn.metrics as sm
import matplotlib.pyplot as mp
x, y = [], []
with open("../data/multiple2.txt", "r") as f:
  for line in f.readlines():
    data = [float(substr) for substr in line.split(",")]
    x.append(data[:-1]) #输入
    y.append(data[-1]) #輸出
#列表转数组
x = np.array(x)
y = np.array(y, dtype=int)
#线性核函数支持向量机分类器
model = svm.SVC(kernel="linear") #线性核函数
# model = svm.SVC(kernel="poly", degree=3) # 多项式核函数
# print("gamma:", model.gamma)
# 径向基核函数支持向量机分类器
# model = svm.SVC(kernel="rbf",
```

```
gamma=0.01, # 概率密度标准差
          C=200) # 概率强度
model.fit(x, y)
# 计算图形边界
I, r, h = x[:, 0].min() - 1, x[:, 0].max() + 1, 0.005
b, t, v = x[:, 1].min() - 1, x[:, 1].max() + 1, 0.005
# 生成网格矩阵
grid_x = np.meshgrid(np.arange(l, r, h), np.arange(b, t, v))
flat_x = np.c_[grid_x[0].ravel(), grid_x[1].ravel()] #合并
flat_y = model.predict(flat_x) # 根据网格矩阵预测分类
grid_y = flat_y.reshape(grid_x[0].shape) # 还原形状
mp.figure("SVM Classifier", facecolor="lightgray")
mp.title("SVM Classifier", fontsize=14)
mp.xlabel("x", fontsize=14)
mp.ylabel("y", fontsize=14)
mp.tick_params(labelsize=10)
mp.pcolormesh(grid_x[0], grid_x[1], grid_y, cmap="gray")
C0, C1 = (y == 0), (y == 1)
mp.scatter(x[C0][:, 0], x[C0][:, 1], c="orangered", s=80)
mp.scatter(x[C1][:, 0], x[C1][:, 1], c="limegreen", s=80)
mp.show()
```

绘制图形:



## 2) 多项式核函数

多项式核函数(Polynomial Kernel)用增加高次项特征的方法做升维变换,当多项式阶数高时复杂度会很高,其表达式为:

$$K(x, y) = (\alpha x^T \cdot y + c)d$$

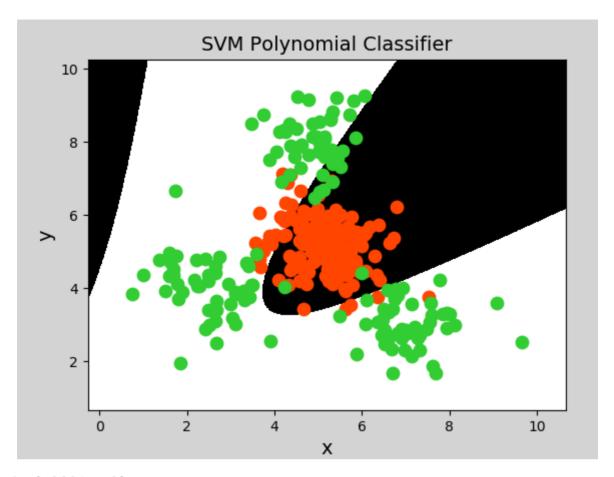
$$y=x_1+x_2 \ y=x_1^2+2x_1x_2+x_2^2 \ y=x_1^3+3x_1^2x_2+3x_1x_2^2+x_2^3$$

其中, α表示调节参数, d表示最高次项次数, c为可选常数。

示例代码(将上一示例中创建支持向量机模型改为一下代码即可):

model = svm.SVC(kernel="poly", degree=3) #多项式核函数

生成图像:



### 3) 径向基核函数

径向基核函数(Radial Basis Function Kernel)具有很强的灵活性,应用很广泛。与多项式核函数相比,它的参数少,因此大多数情况下,都有比较好的性能。在不确定用哪种核函数时,可优先验证高斯核函数。由于类似于高斯函数,所以也称其为高斯核函数。表达式如下:

示例代码(将上一示例中分类器模型改为如下代码即可):

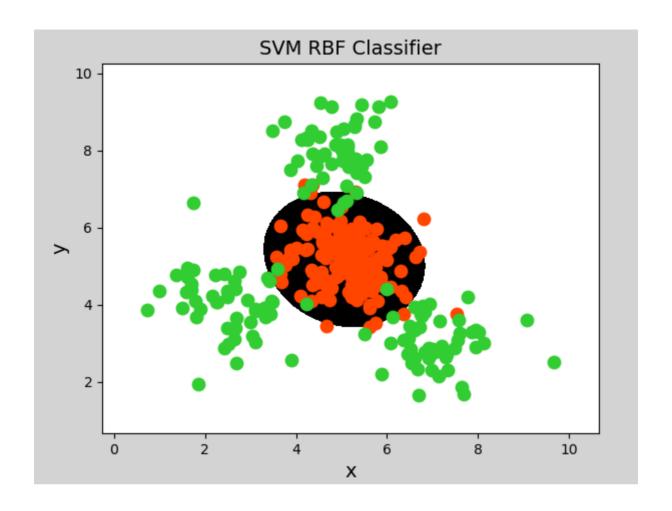
#### # 径向基核函数支持向量机分类器

model = svm.SVC(kernel="rbf",

gamma=0.01, # 概率密度标准差

C=600) # 概率强度,该值越大对错误分类的容忍度越小,分类精度越高,但泛化能力越差;该值越小,对错误分类容忍度越大,但泛化能力强

生成图像:



# 3. 总结

- (1) 支持向量机是二分类模型
- (2) 支持向量机通过寻找最优线性模型作为分类边界
- (3) 边界要求:正确性、公平性、安全性、简单性
- (4) 可以通过核函数将线性不可分转换为线性可分问题,核函数包括:线性核函数、多项式核函数、径向基核函数
- (5) 支持向量机适合少量样本的分类