# یادگیری ماشین

## نيمسال اول ۱۴۰۱ \_ ۱۴۰۰

مدت زمان آزمونک: ۲۵ دقیقه

سپوتر مدرس: دکتر بیگی

آزمونک سری چهارم

#### مسئلهی ۱. (۱۰ نمره)

الگوریتم پرسپترون را درنظر بگیرید. فرض کنید ۱ $\|x_t\|_1 = 1$  است و همچنین

 $\exists u \in \mathbb{R}^N, \|u\|_{Y}^{Y} = 1, \quad \forall t \quad y_t \langle \underline{u}, \underline{x}_t \rangle \geqslant \delta \quad \text{for some } \delta > \bullet$ 

اثبات كنيد تعداد خطاهاي الگوريتم حداكثر نه است.

# مسئلهی ۲. (۱۰ نمره)

فرض کنید g(.) خروجی الگوریتم Adaboost باشد. با فرض تعریف خطای تجربی به صورت

$$\hat{\operatorname{err}}(g) = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} \mathbf{1} \left\{ g\left(x_{i}\right) \neq y_{i} \right\}$$

اثبات كنيد

$$\hat{\operatorname{err}}(g) \leqslant \prod_{t=1}^{T} Z_t$$

(  $D_{T+1}(i) = \frac{\exp(-y_i g_T(x_i))}{m \prod_{t=1}^T Z_t}$  کنید الگوریتمهای  $\mathbf{1}(x \leqslant \mathbf{1})$  برقرار است. همچنین ابتدا اثبات کنید  $\mathbf{1}(x \leqslant \mathbf{1}) \leqslant e^{-x}$  ( شبه کد الگوریتمهای Adaboost و Perceptron در صفحه ی آینده آمده اند.)

```
ADABOOST(S = ((x_1, y_1), \dots, (x_m, y_m)))

1 for i \leftarrow 1 to m do

2 \mathcal{D}_1(i) \leftarrow \frac{1}{m}

3 for t \leftarrow 1 to T do

4 h_t \leftarrow base classifier in \mathcal{H} with small error \epsilon_t = \mathbb{P}_{i \sim \mathcal{D}_t} \left[ h_t(x_i) \neq y_i \right]

5 \alpha_t \leftarrow \frac{1}{2} \log \frac{1 - \epsilon_t}{\epsilon_t}

6 Z_t \leftarrow 2 \left[ \epsilon_t (1 - \epsilon_t) \right]^{\frac{1}{2}} \Rightarrow \text{normalization factor}

7 for i \leftarrow 1 to m do

8 \mathcal{D}_{t+1}(i) \leftarrow \frac{\mathcal{D}_t(i) \exp(-\alpha_t y_i h_t(x_i))}{Z_t}

9 f \leftarrow \sum_{t=1}^T \alpha_t h_t

10 return f
```

## Adaboost Algorithm :۱ شکل

```
PERCEPTRON(\mathbf{w}_0)

1 \mathbf{w}_1 \leftarrow \mathbf{w}_0 > typically \mathbf{w}_0 = \mathbf{0}

2 for t \leftarrow 1 to T do

3 RECEIVE(\mathbf{x}_t)

4 \widehat{y}_t \leftarrow \operatorname{sgn}(\mathbf{w}_t \cdot \mathbf{x}_t)

5 RECEIVE(y_t)

6 if (\widehat{y}_t \neq y_t) then

7 \mathbf{w}_{t+1} \leftarrow \mathbf{w}_t + y_t \mathbf{x}_t > more generally \eta y_t \mathbf{x}_t, \eta > 0.

8 else \mathbf{w}_{t+1} \leftarrow \mathbf{w}_t

9 return \mathbf{w}_{T+1}
```

شکل Perceptron Algorithm : ۲

موفق باشيد:)