學號:R07943150 系級:電子所一姓名:吳辰鋐

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 當作一次項(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
- c. 第 1-3 題請都以題目給訂的兩種 model 來回答
- d. 同學可以先把 model 訓練好, kaggle 死線之後便可以無限上傳。
- e. 根據助教時間的公式表示, (1) 代表 p = 9x18+1 而(2) 代表 p = 9*1+1
- 1. (2%)記錄誤差值 (RMSE)(根據 kaggle public+private 分數), 討論兩種 feature 的影響

Adam iteration = 50000 learning rate = 0.0001

	Public	private
全部 feature	5.73377	7.13710
只有 PM2.5	5.80832	7.12760

PM2.5 跟全部 feature 訓練後結果差不多,代表歷史 PM2.5 和預測 PM2.5 的直接相關性非常大,另外 public 都比 private 高,可見已經有一定程度的 overfit 發生

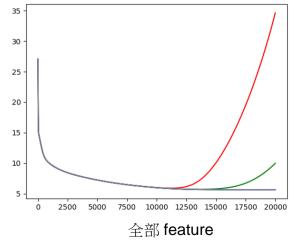
2. (1%)將 feature 從抽前 9 小時改成抽前 5 小時,討論其變化

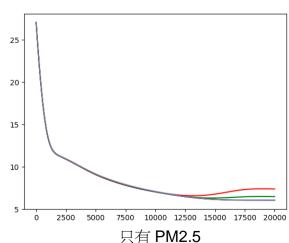
Adam iteration = 50000 learning rate = 0.0001

	Public	private
全部 feature	5.93787	7.10971
只有 PM2.5	6.18486	7.13044

若只取 5h,相較第一題的結果略為產生偏差,但仍可有一定準確度的預測

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





紅線為 lamda = 5

綠線為 lamda = 3

藍線為 lamda = 1

灰線為 lamda = 0.1 0.01 0.001 0.0001 的重合

- 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 \mathbf{x}^n ,其標註(label)為一純量 \mathbf{y}^n ,模型參數為一向量 \mathbf{w} (此處忽略偏權值 \mathbf{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 $\mathbf{X}=[\mathbf{x}^1\ \mathbf{x}^2\ ...\ \mathbf{x}^N]^\mathsf{T}$ 表示,所有訓練資料的標註以向量 $\mathbf{y}=[\mathbf{y}^1\ \mathbf{y}^2\ ...\ \mathbf{y}^N]^\mathsf{T}$ 表示,請問如何以 \mathbf{X} 和 \mathbf{y} 表示可以最小化損失函數的向量 \mathbf{w} ?請選出正確答案。(其中 $\mathbf{X}^\mathsf{T}\mathbf{X}$ 為 invertible)
 - (a) $(X^TX)X^Ty$
 - (b) $(X^TX)yX^T$
 - (c) $(X^TX)^{-1}X^Ty$
 - (d) $(X^{T}X)^{-1}yX^{T}$

(e)

Ans. (C)