

用梯度下降法拟合多项式

■ 算法说明

n 次多项式函数的形式为 $P(x; \theta) = \sum_{i=0}^n a_i \times x^i$, 其中 $\theta = (a_0, a_1, a_2, \dots, a_n)^T$ 是多项式的参数向量, 拟合多项式就是确定多项式参数的过程。假设观测到多项式曲线上的 m 个点: $D = (x^{(j)}, y^{(j)})_{j=1}^m$, 其中 $y^{(j)} = P(x^{(j)}; \theta) + \epsilon^{(j)}$, 即, 第 j 个观测点的函数值 $y^{(j)}$ 收到一个小噪声 $\epsilon^{(j)}$ 的污染, 因此 $y^{(j)} \neq P(x^{(j)}; \theta)$, 为了找到合适的参数 θ , 我们采用最小二乘准则, 即, 找一个合适的参数向量 θ 使得 $P(x; \theta)$ 在样本集 D 上的均方误差 (Mean Squared Error) $l(\theta; D)$ 最小, 均方误差定义为:

$$l(\theta; D) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (P(x^{(j)}; \theta) - y^{(j)})^2 \quad (1)$$

把上面的公式展开:

$$l(\theta; D) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m \left(\sum_{i=0}^n a_i \times (x^{(j)})^i - y^{(j)} \right)^2 \quad (2)$$

引入特征变换:

$$\begin{aligned} x &\rightarrow z = (z_0, z_1, z_2, \dots, z_n)^T \\ z_i &= x^i, i = 0, 1, \dots, n \\ z &= \phi(x) = (1, x, x^2, \dots, x^n)^T \in R^{n+1} \end{aligned} \quad (3)$$

那么, 多项式可以写为: $P(z; \theta) = \theta^T z$, 上述均方误差可以改写为:

$$l(\theta; D) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta^T z^{(j)} - y^{(j)})^2 = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m \left(\sum_{i=0}^n a_i \times z_i^{(j)} - y^{(j)} \right)^2 \quad (4)$$

用样本集 D 拟合 $P(x; \theta)$ 的梯度下降过程是一个迭代过程:

0. 在第 $t = 0$ 步, 初始化参数 $\theta^{(0)} = \mathbf{0} : a_i = 0, i = 0, 1, \dots, n$
1. 在第 $t + 1$ 步, 计算 $l(\theta; D)$ 相对于参数 $\theta^{(t)} = (a_0^{(t)}, a_1^{(t)}, \dots, a_n^{(t)})$ 的梯度:

$$\Delta a_k = \frac{\partial l(\theta^t; D)}{\partial a_k^{(t)}} = \frac{2}{m} \sum_{j=1}^m \left[\left(\sum_{i=0}^n a_i^{(t)} \times z_i^{(j)} - y^{(j)} \right) \times z_k^{(j)} \right]$$

在编码实现时, 可以先计算 $P(x; \theta^{(t)})$ 的预测误差:
 $e^{(j)} = P(x^{(j)}; \theta^{(t)}) - y^{(j)} = \sum_{i=0}^n a_i^{(t)} z_i^{(j)} - y^{(j)}$; 然后计算梯度:
 $\Delta a_k = \frac{2}{m} \sum_{j=1}^m e^{(j)} \times z_k^{(j)}$ 。

2. 更新参数:

$$a_k^{t+1} = a_k^t - \alpha \times \Delta a_k$$

其中, α 是一个常数, 表示梯度更新的速率, 可以自己调节, 你可以试一下 $\alpha = 0.01$ 。

3. 如果收敛, 结束, 否则转1。判断是否收敛可以通过比较 $l(\theta^t; D)$ 与 $l(\theta^{t+1}; D)$ 之间的差异实现, 如果 $|l(\theta^{t+1}; D) - l(\theta^t; D)| < \epsilon$, 就可以认为算法已经收敛, 停止迭代。 ϵ 是一个很小的值, 比如 $\epsilon = 1e - 6$ 。

■ 特征缩放

上面的算法中, 不同次幂的数值范围相差非常大, 给算法带来很大的困难, 因此要做一些预处理。普遍的做法是对输入向量 $z = (z_0, z_1, \dots, z_n)^T$ 的各个维度按如下方式做归一化, 然后用归一化的样本 $(z^{(j)}, y^{(j)})_{j=1}^m$ 拟合多项式。

$$\begin{aligned}
\mu_i &= \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m z_i^{(j)} \\
\sigma_i^2 &= \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (z_i^{(j)} - \mu_i)^2 \\
z_i^{(j)} &\leftarrow \frac{z_i^{(j)} - \mu_i}{\sigma_i + \eta}
\end{aligned} \tag{5}$$

注意：

- 1) 不要对 z_0 做归一化，因为 $z_0^j = 1, \forall j$;
- 2) 公式(4)中的 η 是一个很小的正实数，比如 $\eta = 1e - 3$ ，因为 σ_i 可能为0，为避免出现被0除，引入该常数。

■ 生成随机样本

本作业要求大家首先设定一个已知参数的多项式 $Q(x)$ ，然后生成一些随机数 $x^{(j)}$ 以及小幅度的噪声 $\epsilon^{(j)}$ ，得到 $y^{(j)} = Q(x^{(j)}) + \epsilon^{(j)}$ ，假设 $\epsilon^{(j)}$ 服从0均值的高斯分布，噪声方差由大家自己设定，不宜过大。

得到样本后，计算各个次幂，把 $x^{(j)}$ 转换为 $z^{(j)}$ ，并做特征缩放处理。然后使用上述迭代算法拟合多项式参数。

■ 计算拟合误差

使用拟合后的多项式系数 θ ，按照公式(4)计算 $l(\theta; D)$ ，得到拟合误差，误差的大小反映了拟合结果的好坏。