高级机器学习 (2021秋季学期)

一、基础

主讲教师: 詹德川

机器学习

智能化是信息科学技术发展的主流趋势,机器学习是实现智能化的关键

经典定义: 利用经验改善系统自身的性能 [T. Mitchell 教科书, 1997]



经验 🗕 数据



随着该领域的发展,目前主要研究<mark>智能数据分析</mark>的理论和方法,并已成为智能数据分析技术的源泉之一

图灵奖连续授予在该方面取得突出成就的学者



Leslie Valiant (1949 -) (Harvard Univ.)

"计算学习理论"奠基人



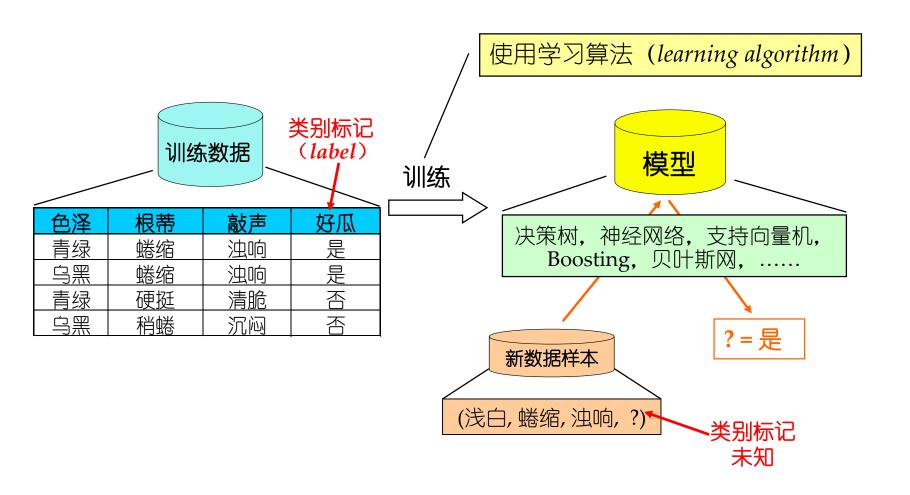


Judea Pearl (1936 -) (UCLA)

"图模型学习方法"先驱

2011 年度

典型的机器学习过程



大数据时代

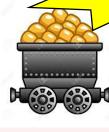












有效的数据分析



机器学习已经"无处不在"





生物特征识别

汽车自动驾驶

互联网搜索



火星机器人



美国总统选举



军事决策助手 (DARPA)

机器学习源自"人工智能"

Artificial Intelligence (AI), 1956 -



1956年夏 美国达特茅斯学院



J. McCarthy "人工智能之父" 图灵奖(1971)



M. Minsky 图灵奖(1969)



C. Shannon "信息论之父"



H. A. Simon 图灵奖(1975) 诺贝尔经济学奖(1978)



A. Newell 图灵奖(1975)

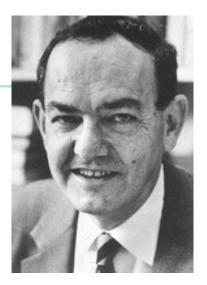
达特茅斯会议标志着人工智能这一学科的诞生

第一阶段:推理期

1956-1960s: Logic Reasoning

- ◆ 出发点: "数学家真聪明!"
- ◆ 主要成就:自动定理证明系统(例如, 西蒙与纽厄尔的"Logic Theorist" 系统)

渐渐地,研究者们意识到,仅有逻辑推理能力是不够的 •••



赫伯特•西蒙 (1916-2001) 1975年图灵奖



阿伦•纽厄尔 (1927-1992) 1975年图灵奖

第二阶段:知识期

1970s -1980s: Knowledge Engineering

- ◆ 出发点: "知识就是力量!"
- ◆ 主要成就: 专家系统(例如, 费根鲍姆等人的"DENDRAL"系统)



爱德华•费根鲍姆 (1936-) 1994年图灵奖

渐渐地,研究者们发现,要总结出知识再"教"给系统,实在太难了•••

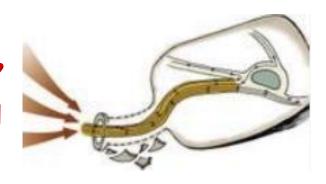
第三阶段:学习期

1990s -now: Machine Learning

◆ 出发点: "让系统自己学!"

◆ 主要成就: •••••

机器学习是作为"突破知识工程瓶颈"之利器而出现的



恰好在20世纪90年代中后期,人类发现自己淹没在数据的汪洋中,对自动数据分析技术——机器学习的需求日益迫切

今天的"机器学习"已经是一个 广袤的学科领域

例如,这是第33届 国际机器学习大会 (ICML 2016) 的"主题领域"

2006年,美国CMU (卡内基梅隆大学) 成立"机器学习系"

☐ Active Learning	Network and Graph Analysis
☐ Approximate Inference	☐ Neural Networks and Deep Learning
☐ Bayesian Nonparametric Methods	Neuroscience
☐ Bioinformatics	经常被谈到的"深度学习"
☐ Causal Inference	
☐ Clustering	(Deep Learning)仅是
\square Computational Learning Theory	机器学习中的一个小分支
Computational Social Sciences	Utner Models and Methods
☐ Computer Vision	\square Parallel and Distributed Learning
☐ Cost-Sensitive Learning	\square Planning and Control
☐ Digital Humanities	\square Privacy, Anonymity, and Security
☐ Economics and Finance	☐ Probabilistic Programming
☐ Ensemble Methods	\square Ranking and Preference Learning
\square Feature Selection and Dimensionality	Reduction Recommender Systems
☐ Gaussian Processes	\square Reinforcement Learning
☐ Graphical Models	Representation Learning
☐ Graphs and Social Networks	Resource Efficient Learning
☐ Health Care	Robotics
\square Inductive Logic Programming and Relational Learning \square Rule and Decision Tree Learning	
☐ Information Retrieval	☐ Semi-Supervised Learning
\square Information Theory	\square Sparsity and Compressed Sensing
☐ Kernel Methods	☐ Spectral Methods
☐ Large Scale Learning and Big Data	☐ Speech Recognition
☐ Latent Variable Models	\square Statistical Learning Theory
Learning and Game Theory	\square Statistical Relational Learning
Learning and Mechanism Design	☐ Structured Prediction
☐ Learning for Games ☐ Supervised Learning	

机器学习很强大,但是.....

并非"一切皆可学"

- ◆特征信息不充分
 - 例如, 重要特征信息没有获得
- ◆样本信息不充分
 - 例如,仅有很少的数据样本

机器学习有坚实的理论基础

计算学习理论

Computational learning theory

最重要的理论模型:

PAC (Probably Approximately Correct,

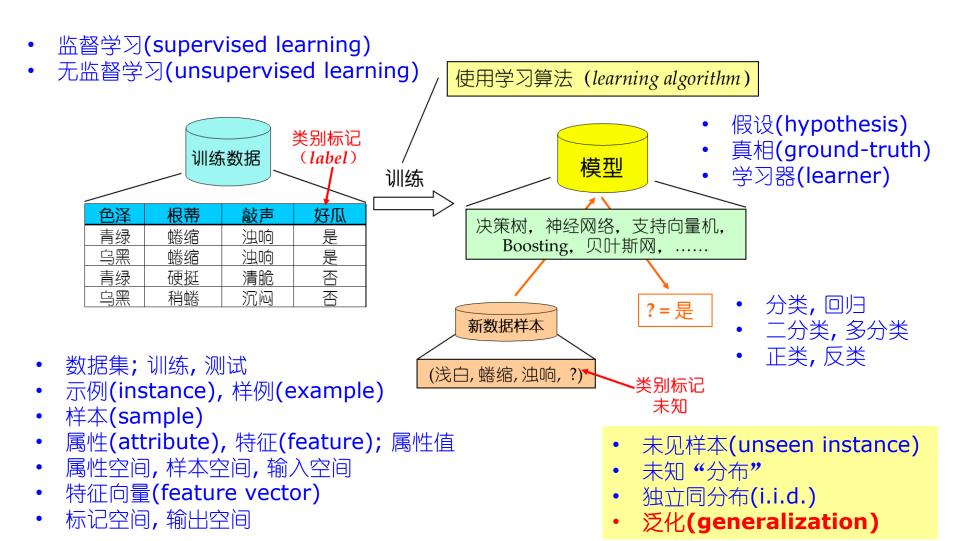
概率近似正确) learning model [Valiant, 1984]

$$P(|f(\boldsymbol{x}) - y| \le \epsilon) \ge 1 - \delta$$



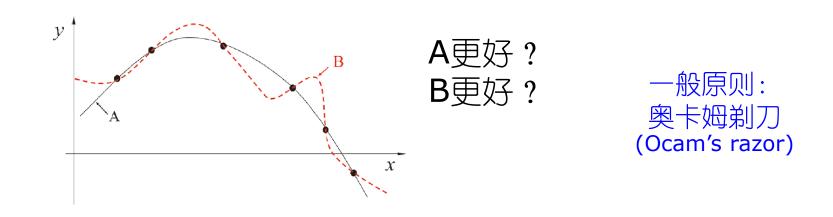
Leslie Valiant (莱斯利•维利昂特) (1949-) 2010年图灵奖

基本术语



归纳偏好 (inductive bias)

机器学习算法在学习过程中对某种类型假设的偏好



任何一个有效的机器学习算法必有其偏好

学习算法的归纳偏好是否与问题本身匹配,大多数时候直接决定了算法能否取得好的性能!

哪个算法更好?

没有免费的午餐!

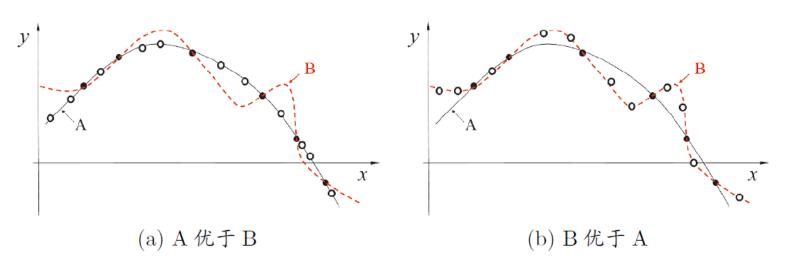


图 1.4 没有免费的午餐. (黑点: 训练样本; 白点: 测试样本)

NFL定理:一个算法 \mathfrak{L}_a 若在某些问题上比另一个算法 \mathfrak{L}_b 好,必存在另一些问题, \mathfrak{L}_b 比 \mathfrak{L}_a 好。

NFL定理的寓意

NFL定理的重要前提:

所有"问题"出现的机会相同、或所有问题同等重要

实际情形并非如此;我们通常只关注自己正在试图解决的问题

脱离具体问题,空泛地谈论"什么学习算法更好" 毫无意义!

具体问题,具体分析!

把机器学习的"十八般兵器"都弄熟, 逐个试一遍,是不是就OK了?

NO!

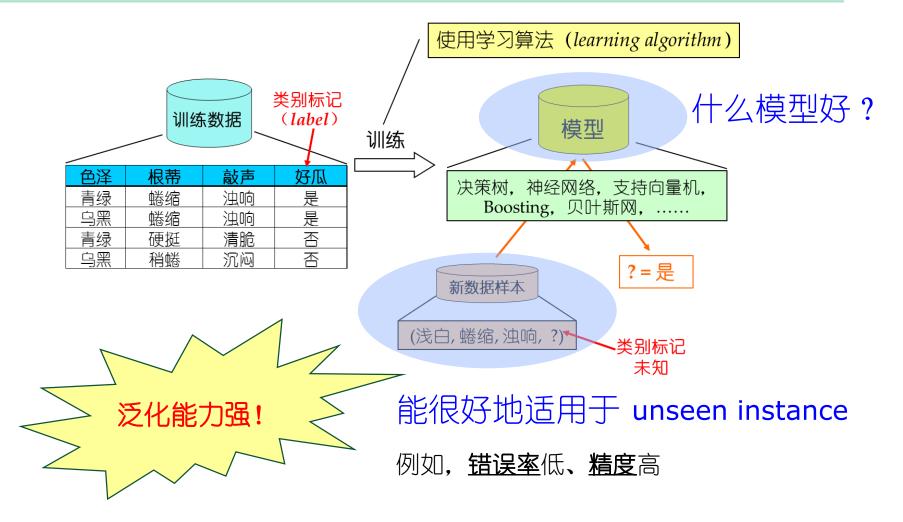
机器学习不是"十八般兵器"的堆积

在现实任务中,很少能"照搬"兵器取得好结果

按需设计、度身定制

模型评估与选择

典型的机器学习过程



然而,我们手上没有 unseen instance,

泛化误差 vs. 经验误差

泛化误差: 在"未来"样本上的误差

经验误差: 在训练集上的误差, 亦称"训练误差"

- □ 泛化误差越小越好
- □ 经验误差是否越小越好?

NO! 因为会出现 "过拟合" (overfitting)

过拟合 (overfitting) VS. 欠拟合 (underfitting)

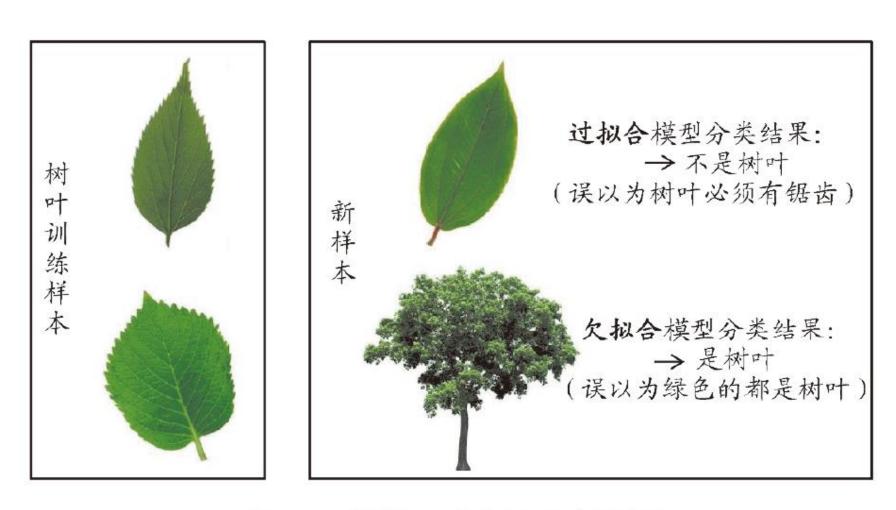


图 2.1 过拟合、欠拟合的直观类比

模型选择 (model selection)

三个关键问题:

■ 如何获得测试结果?



二〉 评估方法

■ 如何评估性能优劣?



二〉 性能度量

■ 如何判断实质差别? □ 比较检验



"误差"包含了哪些因素?

换言之,从机器学习的角度看,"误差"从何而来?

偏差-方差分解 (bias-variance decomposition)

对回归任务, 泛化误差可通过"偏差-方差分解"拆解为:

$$E(f;D)=\underline{bias^2\left(x\right)+var\left(x\right)+arepsilon^2}$$
 期望输出与真实 输出的差别
$$bias^2(x)=\left(ar{f}\left(x\right)-y\right)^2$$
 同样大小的训练集 的变动,所导致的 性能变化
$$var(x)=\mathbb{E}_D\left[\left(f\left(x;D\right)-ar{f}\left(x\right)\right)^2\right]$$

表达了当前任务上任何学习算法 所能达到的期望泛化误差下界

$$\varepsilon^2 = \mathbb{E}_D \left[(y_D - y)^2 \right]$$

泛化性能是由学习算法的能力、数据的充分性以及学习任务本身的难度共同决定

前往下一站.....

