

人工智能

ARTIFICIAL INTELLIGENCE

主讲: 鲍军鹏博士

西安交通大学电信学院计算机系

电子邮箱: dr.baojp@googlemail.com



版本: 2.0

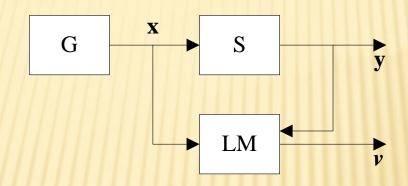
2010年1月

6.4 统计学习

- * 传统的统计学理论,即Fisher理论体系的前提条件
 - + 已知准确的样本分布函数
 - + 并且采样无穷多为
- × V. Vapnik提出小样本 (有限样本) 统计学习理论
 - + 小样本统计学习理论基于对学习错误(过学习, overfitting)和泛化能力之间关系的定量刻画,
 - + 不仅避免了对样本点分布的假设和数目要求,
 - +还产生了一种新的统计推断原理——结构风险最小化原理。

6.4.1 统计学习理论

* 函数估计模型



- (1) G表示产生器,用于产生输入向量x;
- (2) S表示被观测的系统或者称为训练器。训练器对每个输入x产生相应的输出y,并且输入和输出遵从某个未知联合概率F(x,y);
- (3) LM表示学习机。学习机能够实现一定的函数集f(x,a), a∈Λ, 其中Λ 是学习参数集合,学习参数既可能是向量也可能是函数。不同的a值就决 定了不同的学习函数。
- × 学习的问题就是从给定的函数集f(x,a),a∈Λ中选择出能最好地逼近训练器响应的函数。

期望风险

* 损失的数学期望值就称为风险泛函 (risk functional),也称为期望风险。

$$R(a) = \int L(y, f(x, a)) dF(x, y)$$

*学习的目标就是最小化风险泛函R(a),即风险最小化问题。

经验风险

* 实际问题中,联合概率F(x,y)是未知的,所以就 无法用风险泛函直接计算损失的期望值,也无 法最小化。于是实践中常用算术平均代替数学 期望,从而得到经验风险泛函

$$R_{emp}(a) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} L(y_i, f(x_i, a))$$

* 当N→∞时,经验风险Remp(a)才在概率意义下趋近于期望风险R(a)。传统的学习方法大多都是使经验风险最小化(Empirical risk minimization,ERM)。

小样本统计学习理论

- * 即使样本数目很大,也不能保证经验风险的最小值与期望风险的最小值相近。
- * 所以统计学习理论就要研究在样本数目有限的情况下, 经验风险与期望风险之间的关系。其核心内容包括一 下4点:
 - + 在什么条件下,当样本数目趋于无穷时,经验风险Remp(a)最优值趋于期望风险R(a)最优值(能够推广),其收敛速度又如何。也就是在经验风险最小化原则下的学习一致性条件。
 - + 如何从经验风险估计出期望风险的上界,即关于统计学习方法推广性的界。
 - + 在对期望风险界估计的基础上选择预测函数的原则,即小样本归纳推理原则。
 - + 实现上述原则的具体方法。例如支持向量机(Support vector machine, SVM)就是一个具体的方法。

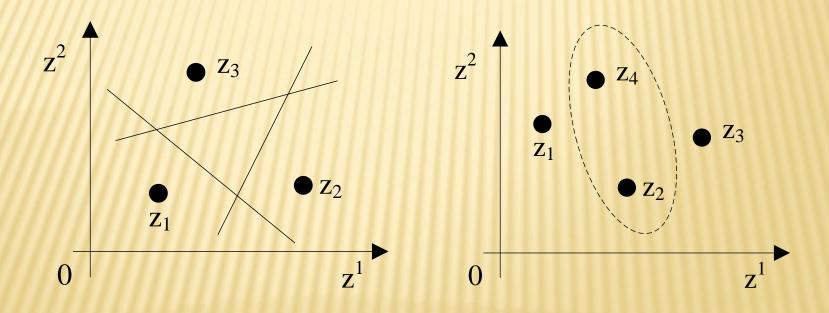


* VC维的直观定义:

- +对一个指示函数集,如果存在h个样本能够被函数集中的函数按所有可能的2h种形式分开,则称函数集能够把h个样本打散。函数集的VC维就是它能打散的最大样本数目h。
- * 所谓打散就是不管全部样本如何分布,总能在函数集中找到一个函数把所有样本正确地分为两类。
 - + 若对任意数目的样本都有函数能将它们打散,则函数集的 VC维是无穷大。
 - + 有界实函数的VC维可以通过用一定的阈值将它转化成指示函数来定义。

实数平面的VC维

*实际上n维超平面的VC维是n+1。



- * 定理6.2 对于Rⁿ中的m个点集,选择任何一个点作为原点,m个点能被超 平面打散当且仅当剩余点的位置向量是线性独立的。
- * 推论 Rn中有向超平面集的VC维是n+1。
 - + 因为总能找出n+1个点,选择其中一个作为原点,剩余n个点的位置向量是线性独立的。但无法选择n+2个这样的点,因为在Rn中没有n+2个向量是线性独立的。
- * VC维反映了函数集的学习能力
 - + VC维越大则学习机器越复杂,容量越大。
- * 线性函数的VC维等于其自由参数的个数。
 - + 但是一般来说,函数集的VC维与其自由参数的个数不相同。
- * 实际上,影响学习机器推广性能的是函数集的VC维,而不是其自由参数 个数。
 - + 这给我们克服"维数灾难"创造了一个很好的机会:用一个包含很多参数,但却有较小VC维的函数集为基础构造学习机器会实现较好的推广性。

结构风险

* 对于两类分类问题:

+ 指示函数集中的所有函数(包括使经验风险最小的函数), 经验风险Remp(a)和期望风险R(a)之间以至少1-η的概率满足如 下关系:

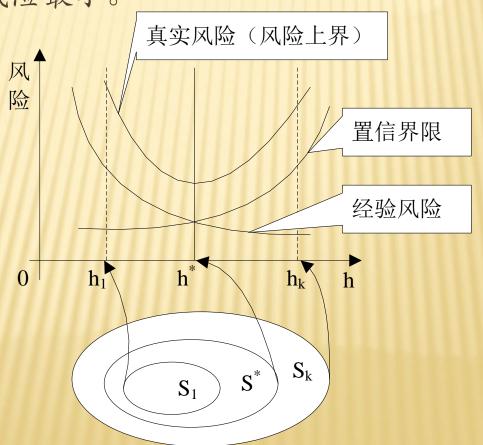
$$R(a) \le R_{emp}(a) + \sqrt{\frac{h(\ln(2N/h) + 1) - \ln(\eta/4)}{N}}$$

$$R(a) \le R_{emp}(a) + \Phi(h/N)$$

- * 它表明,在有限的训练样本下,学习机器的VC维越高, 复杂性越高,则置信范围越大,从而导致真实风险与 经验风险之间可能的差别越大。
- * 由以上结论可知, ERM原则在样本有限时是不合理的

结构风险最小化原则

* 在同一子集中置信界限相同;在每一个子集中寻找最小经验风险;最后在不同子集间综合考虑经验风险和置信界限,使得真实风险最小。



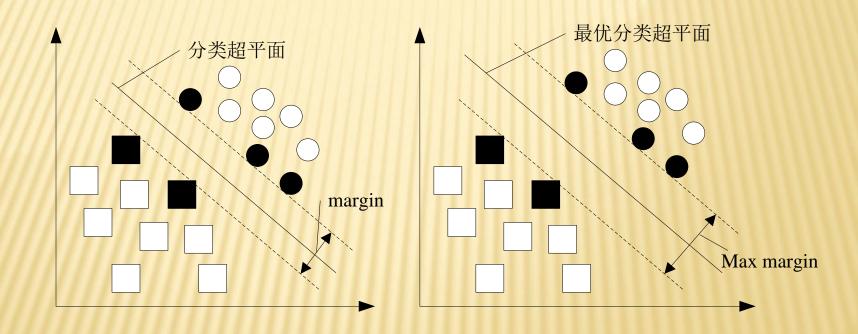
6.4.2 支持向量机

- * 采用了保持经验风险值固定而最小化置信界限的策略。
- × 1. 线性可分数据的最优分类超平面

$$(\mathbf{w} \times) - \mathbf{b} = 0$$

- * 最优分类超平面
 - + 训练数据可以被无错误地划分
 - + 并且每一类数据与超平面距离最近的向量距超平面之间的距离最大
- * 两类数据之间最近的距离称为分类边距(Margin)
 - + 对于上式分类边距等于2/||w||
 - + 最优超平面就是使分类边距最大的分类超平面

最优分类面



* 在线性可分情况下, 求解最优超平面, 需要求解下面的二次规划问题(最小化泛函)

$$\min_{w,b} \frac{1}{2} \parallel w \parallel^2$$

+ 约束条件为不等式 y_i[(**w x**_i)-b]-1≥0, i=1,2,...,N

* 这个优化问题的解由下面<u>拉格朗日函数的鞍点</u> 给出:

$$L(w,b,a) = \frac{1}{2} ||w||^2 - \sum_{i=1}^{N} a_i \{ y_i [(w \bullet x_i) - b] - 1 \}$$

+ 其中a;≥0为拉格朗日系数。L的极值点为鞍点,L求导可得w*和a*:

$$\frac{\partial L(w,b,a)}{\partial b} = 0 \quad \Rightarrow \quad \sum_{i=1}^{N} a_i^* y_i = 0$$

$$\frac{\partial L(w,b,a)}{\partial w} = 0 \quad \Rightarrow \quad w^* = \sum_{i=1}^{N} y_i a_i^* x_i$$

* 此时原目标函数的对偶问题 (最大化泛函) 为

$$W(a) = \sum_{i=1}^{N} a_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{N} a_i a_j y_i y_j (x_i \bullet x_j)$$

+ 其约束条件为

$$a_i \ge 0, \quad i = 1, 2, ..., N$$

$$\sum_{i=1}^{N} a_i y_i = 0$$

* 这是一个不等式约束下的二次函数极值问题, 且存在唯一解。根据Karush-Kuhn-Tucker (KKT) 条件,这个优化问题的解必须满足:

$$a_i(y_i[(\mathbf{w} \ \mathbf{x}_i) - b] - 1) = 0, i = 1, 2, ..., N$$

- * 由于多数样本所对应的a;将为0,这些样本对于分类超平面根本没有作用。
- * 只有当a;不为0时才对分类超平面有用,这些不为0的a;所对应的样本就是支持向量。
- * 也就是说<mark>最优分类超平面只用支持向量就决定</mark>了,即

$$w^* = \sum_{SV} y_i a_i^* x_i$$

*a*通过训练算法可显式求得。用支持向量样本又可以求得b*(阈值):

$$b^* = \frac{1}{2}[(w^* \bullet x_{+1}^*) + (w^* \bullet x_{-1}^*)]$$

- + 其中, X*+1表示属于第一类的某个(任意一个)支持向量, X*-1表示属于另一类的任意一个支持向量。
- * 最后基于最优超平面的分类规则就是下面的指示函数。

$$f(x) = \operatorname{sgn}((w^* \bullet x) - b^*) = \operatorname{sgn}\left(\sum_{SV} y_i a_i^* (x_i \bullet x) - b^*\right)$$

线性不可分数据

- × 2. 线性不可分数据的最优分类超平面
- ※ 引入非负松弛变量ξ≥0。
- * 线性约束条件转化为

$$y_i[(\mathbf{w} \ \mathbf{x}_i) - b] \ge 1 - \xi_i, i = 1, 2, ..., N$$

* 二次规划问题就变成

$$\min_{w,b} \left\{ \frac{1}{2} ||w||^2 + C \sum_{i=1}^{N} \xi_i \right\}$$

- + 其中C被称为惩罚因子。通过改变惩罚因子可以在最大分类间隔和误分率之间进行折衷。
- * 求解这个二次优化问题的方法与在可分情况下几乎相同,只是约束条件有一点小变化

$$0 \le a_i \le C, \quad i = 1, 2, \dots, N$$

$$\sum_{i=1}^{N} a_i y_i = 0$$

非线性数据

- × 3. 非线性数据的最优分类超平面
- * 非线性问题, SVM通过非线性变换把非线性数据映射 到另一个高维空间(特征空间)。
- * 即对于线性不可分的样本 $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^d$,作非线性变换 $\Phi: \mathbb{R}^d \to H$,使得 $\Phi(\mathbf{x}) \in H$ 在特征空间H中是线性可分的。
- * 下面的问题就转化成在高维空间H中求广义最优分类 超平面的问题,也就是用最大边距法解决高维空间 中的线性可分问题。

SVM解决思路

- × 直接寻求非线性变换Φ往往很复杂,一般很难实现。
- × 但是SVM巧妙地通过核函数 (Kernel function) 避开了这种分 线性变换。用特征向量Φ(x)代替输入向量x。

$$W(a) = \sum_{i=1}^{N} a_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{N} a_i a_j y_i y_j (\Phi(x_i) \bullet \Phi(x_j))$$

$$f(x) = \operatorname{sgn}\left((w^* \bullet \Phi(x)) - b^*\right) = \operatorname{sgn}\left(\sum_{SV} y_i a_i^* \left(\Phi(x_i) \bullet \Phi(x)\right) - b^*\right)$$

- × 令K(x_i, x_j)=Φ(x_i) Φ(x_j), K被称为核函数。
- * 根据泛函有关理论,只要一种核函数K(x_i, x_j)满足Mercer条件, 那么它就对应某一变换空间中的内积。

支持向量机与核函数

*在最优分类超平面中采用适当的核函数就可以 实现某一非线性变换后的线性分类,而计算复 杂度却没有增加。

$$W(a) = \sum_{i=1}^{N} a_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{N} a_i a_j y_i y_j K(x_i, x_j)$$

$$f(x) = \operatorname{sgn}\left(\sum_{SV} y_i a_i^* K(x_i, x) - b^*\right)$$

6.4.3 核函数

*思想:

+ 将样本空间的内积替换成了核函数,而运算实际 上是在样本空间中进行的,并未在特征空间中计 算高维向量内积。

×条件

+满足Mercer条件的函数K(x,y)必定是核函数,也就 是肯定存在着一个映射Φ使得K(x,y)=Φ(x)·Φ(y)。

MERCER条件

× 定理6.3 (Mercer条件)

+ 函数K(x,y)描述了某个空间中一个内积的充分必要 条件是,对于任意给定的函数g(x),当

$$\int g^2(x)dx < \infty$$

时,有

$$\iint K(x,y)g(x)g(y)dxdy \ge 0$$

常用的核函数

★ 多项式核函数 (Polynomial kernel function)

$$K(x, x_i) = [(x \bullet x_i) + 1]^q, \quad q = 1, 2, 3, \dots$$

* 径向基核函数 (Radial basis function, RBF)

$$K(x, x_i) = \exp\left\{-\frac{\parallel x - x_i \parallel^2}{\sigma^2}\right\}$$

× Sigmoid核函数

$$K(x, x_i) = \tanh(\gamma(x \bullet x_i) + c]$$

- * 并非任意的y、c参数值都使Sigmoid函数满足Mercer条件。
- * 多项式核和径向基核总是满足Mercer条件的。
- * 核函数的线性组合仍然是核函数。