基于模型的迁移学习

田鸿龙

LAMDA, Nanjing University

November 25, 2020





目录

引言

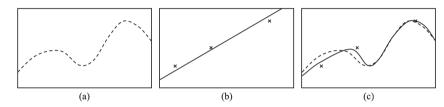
基于共享模型成分的迁移学习





基于模型的迁移学习

核心思想:在模型层次上原任务和目标任务共享部分通用知识。



- (a) Source model (the dash line)
- (b) Target model (the solid line) only with limited target data (the crosses)
- (c) The target model (the solid line) trans-ferred with the source model (the dash line) as a prior.





基于模型的迁移学习和多任务学习

相同点

- 都是通过模型共享知识
- 往往可以通过调整多任务学习算法得到对应的迁移学习算法

不同点

- 多任务学习是同时训练的,而迁移学习具有顺序性
- 多任务学习要求算法在多个任务上表现良好,而迁移学习只关注目标任务
- 多任务学习无法达到单个任务的最优,而迁移学习要求在目标任务上达到最优





分类

- 基于共享模型成分的迁移学习
- 基于正则化的迁移学习





目录

引言

基于共享模型成分的迁移学习 利用高斯过程的迁移学习





目录

引言

基于共享模型成分的迁移学习 利用高斯过程的迁移学习





统计学习中的回归问题定义

- 对于每个输入 \mathbf{x} ,对应一个输出 y,通过数据集 $\mathbf{X} = [\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_N]^T$, $\mathbf{y} = [y_1, y_2, \dots, y_N]^T$ 学习一个映射函数。
- y 往往是含有噪声的,也就是说我们的数据集并不完全准确,定义潜变量 z 为 x 对应的输出,我们的目标其实是学习映射函数 $f: x \to z$
- 根据数据集 X 和 y 得不到 $f: \mathbf{x} \to z$ 的有效信息,我们假定 $p(y \mid z) = N(z, \beta^{-1})$
- 其中 β 表示精度,它的倒数 β^{-1} 表示方差, β 可以被学习得到。





高斯过程回归

回归就是给一堆已知的 ${\bf x}$ 和 y,然后当拿出一个新 ${\bf x}$ 的时候,能够预测出对应的 y。高斯过程是一种贝叶斯方法,能够预测出新的 y 的分布来。

高斯过程的出发点就是,如果两个 x 比较近,那么对应的 y 一定是比较接近。给出的新 x,就看这个新的 x 与之前给出的一堆 x 有多近,从而知道新的 y 与之前的一堆 y 有多近,从而预测新 y 的值。

基于上面的出发点,高斯过程回归要解决的问题如下:

- 如何度量 x 之间有多近
- x 的 "近"又如何反应到 y 有多近





高斯先验

$$p(\mathbf{z} \mid \mathbf{X}, \theta) = N(\mathbf{0}, \mathbf{K})$$

- 高斯先验只和数据集中的 X 有关
- K 是 X 的相关系数(协方差矩阵),在这里相关系数用 Kernel 表示(假设有 N 个样本,则 Kernel 是 $N \times N$ 的矩阵,和传统意义上的协方差矩阵不同,见下页 Slide)
- 可以理解为,在算法没有"看到"y 时,根据 X 对 y 的相关性的假设
- 因为算法没有"看到"y, 高斯分布的均值设为 0





Kernel

$$K(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \sigma^2 \exp\left(-\frac{\|\mathbf{x} - \mathbf{x}'\|^2}{2\ell^2}\right)$$

- 上述(书中)使用的 Kernel 是高斯核,实际上不限于此
- Kernel 用来表示两个向量 x 和 x' 的某些关系, 高斯核往往用来描述两个向量 有多 "近"
- Kernel 实际上可以看作向量 x 在某个映射下的协方差矩阵





$$p(\mathbf{y}) = \int p(\mathbf{y} \mid \mathbf{z}) p(\mathbf{z}) d\mathbf{z} = N(\mathbf{y} \mid \mathbf{0}, \mathbf{C})$$

$$C(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m) = k(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m) + \beta^{-1} \delta_{nm}$$

用 y_N 表示原来的数据集(训练集),用 y_{N+1} 表示训练集和测试集的并集(不是一般性,假设测试集只有一个样本)

$$p(y_{N+1}) = \frac{p(\mathbf{y}_{N+1})}{p(\mathbf{y}_N)}$$





$$p(\mathbf{y}_{N+1}) = \mathcal{N}(\mathbf{y}_{N+1} \mid \mathbf{0}, \mathbf{C}_{N+1})$$

其中

$$\mathbf{C}_{N+1} = \left(\begin{array}{cc} \mathbf{C}_N & \mathbf{k} \\ \mathbf{k}^{\mathrm{T}} & c \end{array} \right)$$

k has elements $k(\mathbf{x}_n,\mathbf{x}_{N+1})$ and $n=1,\cdots,N$, $c=k(\mathbf{x}_{N+1},\mathbf{x}_{N+1})+\beta^{-1}$ 最后

$$p(y_{N+1} \mid \mathbf{y}_N) = N(m(\mathbf{x}_{N+1}), \sigma^2(\mathbf{x}_{N+1}))$$

其中

$$m(\mathbf{x}_{N+1}) = \mathbf{k}^{\mathrm{T}} \mathbf{C}_{N}^{-1} \mathbf{t}$$
$$\sigma^{2}(\mathbf{x}_{N+1}) = c - \mathbf{k}^{\mathrm{T}} \mathbf{C}_{N}^{-1} \mathbf{k}$$





多任务下的高斯过程

设多个任务对应的任务集为 $\{(\mathbf{X}_m,\mathbf{y}_m)\}$,联合概率分布 $\mathbf{y}=\left(\mathbf{y}_1^T,\ldots,\mathbf{y}_M^T\right)^T$ 的概率为

$$p(\mathbf{y} \mid \mathbf{X}, \theta) = \prod_{m=1}^{M} p(\mathbf{y}_{m} \mid \mathbf{X}_{m}, \theta)$$





参考文献



