學號:B04901015 系級: 電機三 姓名:傅子興

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的一次項(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
- 1. (2%)記錄誤差值 (RMSE)(根據kaggle public+private分數),討論兩種feature的影響 (public set err/private set err)

	(1)	(2)
error	7.49725/5.43869	7.47101/5.64620

Discussion: 在public set 中,只抽9小時內PM2.5的一次項feature效果比較好;不過在private set中卻是 反過來。兩模型的誤差各自做完平均後,(1) 6.46797 / (2) 6.558605 ,以抽取全部feature的training 所做出的模型error比較低。不過,因為我是以固定跑100萬次iteration作為termination的依據,所以時間上來說只抽取PM2.5會快很多。而且另外在自己實做的模型中,減少部相關的feature確實會使誤差減少。我自己試出最好的模型其實只有用到7個feature(其中五個是有到二次)。另外,檢測這結果發生的原因,可能單純是因為參數變多而使誤差下降,抽取全feature使誤差減小。

2. (1%)將feature從抽前9小時改成抽前5小時,討論其變化

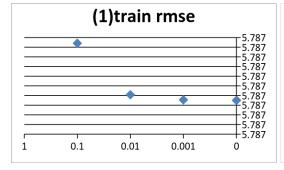
(public set err/private set err)

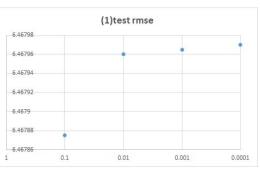
	(1)	(2)
9hr	7.49725/5.43869	7.47101/5.64620
5hr	7.67945/5.41822	7.59849/5.80119

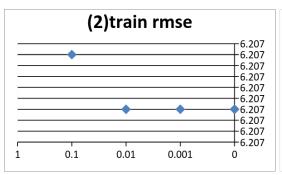
Discussion: 相比於9小時的兩個模型,5小時的兩個模型其實都相對誤差比較大,不論是在public 或是private set。推測其可能原因,有可能是因為參數變少使誤差上升,也有可能是因為6~9小時前的各項feature對於預測下一小時的PM2.5都有一定的相關性。整體而言,取較多小時的資料會使預測變精確,但同時也會使運算時間增長。此外,兩者的平均誤差: (1) 5hr: 6.54884 (2) 5hr: 6.69984 , (1) 的誤差上升比率1.25%, (2) 的誤差上升比率2.15%,以(1)上升較少。

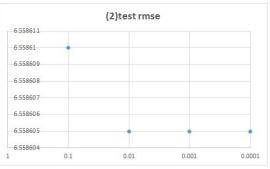
3. (1%)Regularization on all the weight with λ=0.1、0.01、0.001、0.0001,並作圖 (training set err/ testing set err(avg))

	(1)	(2)
0.1	5.78719881699/6.467875	6.20711447202/6.55861
0.01	5.78718816526/6.46796	6.20711447201/6.558605
0.001	5.78718710541/6.467965	6.20711447201/6.558605
0.0001	5.78718699948/6.46797	6.20711447201/6.558605









Discussion: 隨著 λ 越來越高,代表輸出的回歸線要越平滑,因此在training set 的error會越來越大;然而,在(2)中test set 上竟然也越來越大,這個與理論所學不甚相符,究所學應該會有最佳的 λ test set error最小,但是在這次作業中似乎無法觀察到此現象。而在(1),就比較符合預期的結果,有成功使 test set 的error隨著 λ 上升而減少。

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 x^n ,其標註(label)為一存量 y^n ,模型參數為一向量w (此處忽略偏權值 b),則線性回歸的損失函數(loss function)為 $\sum\limits_{n=1}^{N} (y^n-x^n\cdot w)^2$ 。若將所有訓練資料的特徵值以矩陣 $X=[x^1\ x^2\ ...\ x^N]^T$ 表示,所有訓練資料的標註以向量 $y=[y^1\ y^2\ ...\ y^N]^T$ 表示,請問如何以 X 和 y 表示可以最小化損失函數的向量 w ?請寫下算式並選出正確答案。(其中 X^TX 為invertible) Ans: (C)

- (a) $(X^TX)X^Ty$
- (b) $(X^{T}X)^{-0}X^{T}y$
- (c) $(X^{T}X)^{-1}X^{T}y$
- (d) $(X^{T}X)^{-2}X^{T}y$

let
$$\hat{g} = X \cdot \omega$$

$$\sum_{j} (\hat{g}(x_{j}) - y_{j})^{2} = (\hat{g}(x_{i}) - y_{i}) \dots \hat{g}(x_{n}) - y_{n}) \begin{pmatrix} \hat{g}(x_{i}) - y_{i} \end{pmatrix} = (\hat{g} - y)^{T}(\hat{y} - y_{i})$$

$$X \hat{y} = \begin{pmatrix} \hat{g}(x_{i}) \\ \vdots \\ \hat{g}(x_{n}) \end{pmatrix} = X \cdot \omega \qquad \Rightarrow \qquad \sum_{j} (\hat{g}(x_{j}) - y_{j})^{2} = (X\omega - y)^{T}(X\omega - y_{j})$$

$$\frac{\partial}{\partial \omega} (X\omega - y)^{T}(X\omega - y_{j}) = \frac{\partial}{\partial \omega} (\omega^{T} X^{T} X \omega - \omega^{T} X^{T} y - y^{T} X \omega + y^{T} y_{j})$$

$$= 2X^{T} X \omega - 2X^{T} y = 0 \qquad \Rightarrow \qquad X^{T} X \omega - X^{T} y = 0$$

$$\Rightarrow \qquad \omega = (X^{T} X)^{T} X^{T} y \qquad (if X^{T} X \text{ is invertible})$$