

Introduction to AI

lecture 1

- Active learning: It's about how much you think and learn.
- Collective study: Let us study together!
- Study Objectives and Assessment
 - Object 1: Agent
 - Object 2: 人工智能, 机器学习, 深度学习
 - Object 3: Engage AI to our life

lecture 2

- 什么是AI?
 - science & engineering of making intelligent machines & programs.
 - The study and design of intelligent agents.
 - AI is a developing concept. -> AI是不断发展改变的概念。
- 什么是Agent?
 - An intelligent agent is a system that
 - perceives its environment* -> 感知环境
 - takes actions* -> 采取行动
 - maximize its chances of success* -> 最大化成功概率
 - e.g:
 - human agent
 - robotic agent
 - software agent
- 三类AI:
 - Narrow AI:
 - Dedicated to assist with or take over specific tasks.
 - 可以协助或接管一些特定的工作任务
 - General AI:
 - Takes knowledge from one domain and transfers to other domain.
 - 可以迁移知识, 解决综合实际的问题。
 - Super AI:
 - Smarter than human.

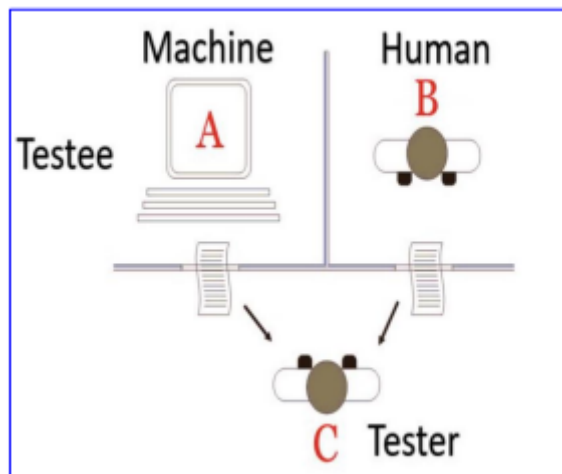
lecture 3

- Computer Algorithm
 - It produces the correct output -> 产生正确的答案
 - It uses defined operations -> 采取特定的操作
 - It finishes in finite time -> 在有限的时间内完成
- AI, ML, DL
 - Artificial Intelligence: 1956年提出
 - Machine Learning: 1980s~2010s

- Deep Learning: 2010s~

lecture 4

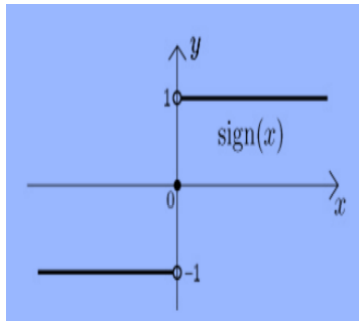
- AI algorithms
 - Electronic Brain -> 1943
 - A simple model of a neuron as computing machine 计算工具
 - *computes a weighted sum of its inputs*
 - *output 1 if sum \geq threshold (else output 0)*
 - $$y = f\left(\sum_m w_m x_m - b\right) \quad f(x) = \begin{cases} 1 & \text{if } x \geq 0; \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$
 - MCP Neuron
 - Weights are adjusted not learned.
 - 通过简单的计算细胞连接在一起试图理解大脑
 - 注意! 如果 $z = 0$ 认为应有 $g(z) = 1$
 - 感知机:
 - 是一种最简单的人工神经网络 (简单的前馈神经网络)
 - 一般认为感知机指单层神经网络, 与多层感知机区分。
 - 缺点: 不能处理线性不可分问题。
 - 图灵测试: 1943
 - 用于测试机器是否具有智能
 - 2 people, 1 machine



- 如果30%的情况下欺骗受试者 -> 具有智能
- 2000年被通过
- 应保持质疑态度

lecture 5

- 感知机:
 - 每个神经元: 输入 x_i , 权重 w_i , 偏置 b , 激活函数 $f(z)$, $z = b + \sum_{i=1}^n (x_i w_i)$
 - 相比较于MCP神经元, 感知机神经元的权重是通过 **学习** 得到的!
 - 使用阶跃函数, 把输入分为两类: 0和1 (二元线性分类器)
- 如何学习?
 -

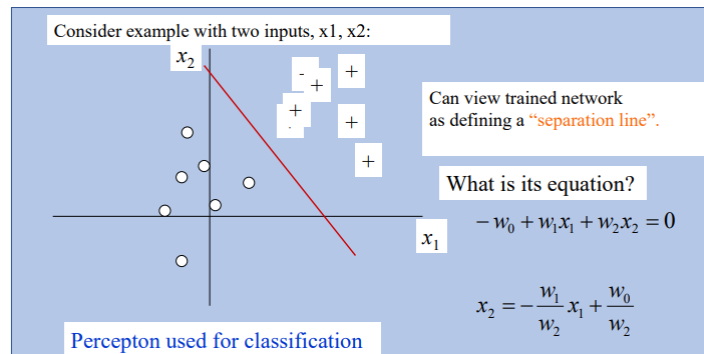


- Perception Learning Rule
 - $New\ w_i = w_i + \eta * x_i * E$
 - η : 学习率, x_i : 输入, $E : (ExpOut - CurOut)$
- Linear separable 线性可分
 - A function -> 其输出可以被线性函数分割

lecture 8

- perceptron -> Decision Surface (可以将训练的神经网络看作一个分割线/面)

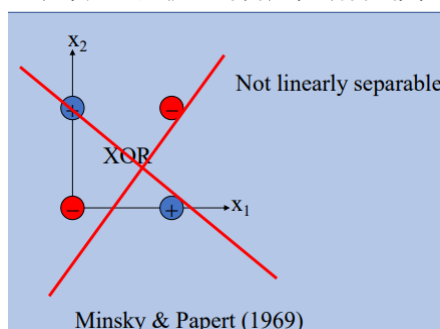
- 作为一条线: $x_2 = -\frac{w_1}{w_2}x_1 + \frac{\theta}{w_2}$



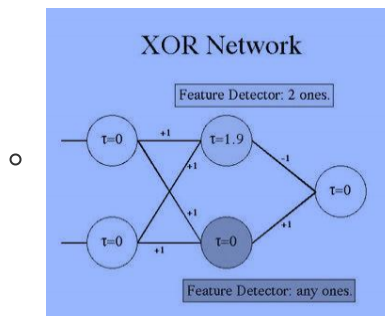
- 不断训练, 不断更新
- 记清楚: $New\ w_i = w_i + \eta(t - o)x_i$
- ADALINE: Adaptive Linear Neuron
 - 相比感知机的用预测label来更新, 我们在ADALINE中用output来更新, 它可以告诉我们的: "by how much we were right or wrong"
 - the iterations of ADALINE networks don't break, it converges by reducing the least mean square error (最小均方差)

lecture 10

- Perceptron XOR problem
 - XOR问题不满足线性可分
 - 可以采用感知机的计算方程或者画图证明



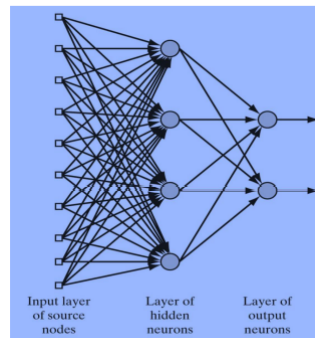
- 但是XOR可以通过多层感知机来实现!



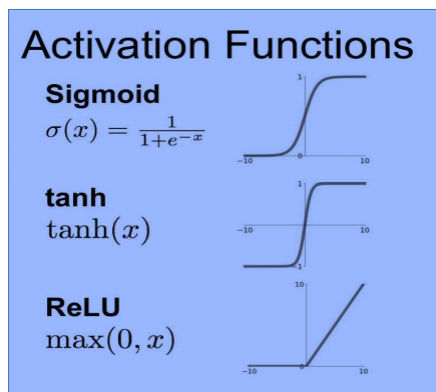
- 常见神经网络构造
 - 单层前馈神经网络
 - 多层前馈神经网络(Multi Layer Feed Forward Network)

General Network Architecture 2 – Multi Layer Feed Forward Network

- - View an NN as a connected, directed graph, which defines its architecture
 - Feed forward nets: loop-free graph
 - (10-4-2 2 layer network)



- 循环神经网络
- 激活函数的扩增!



- sigmoid: $\text{sigmoid}(z) = \frac{1}{1+e^{-z}}$

lecture 11

- 理论上讲, 有一个隐藏层的神经网络可以拟合一切函数。
- 2006年是 *Deep Learning* 的分界线。在此之前, 浅层神经网络 is more favored, 在此之后人们开始大量转向更深的网络。
- 关于 *loss functions*
 - Quadratic Loss: 均方误差
 - $MSE: J = \frac{1}{2n} \sum_{i=1}^n (y_i - y_i^*)^2$, 分母上的2便于求导。
 - Cross-Entropy: 交叉熵误差
 - $Cross\ Entropy: J = y^* \log y + (1 - y^*) \log(1 - y)$
- 多分类问题: Softmax

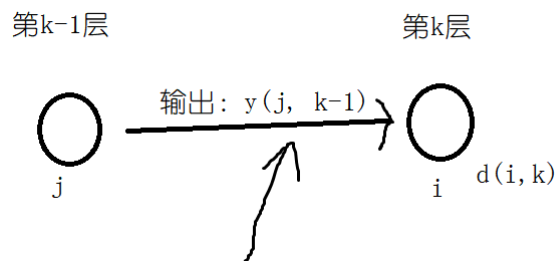
$$y_k = \frac{e^{b_k}}{\sum_l (e^{b_l})}$$

- RELU与sigmoid:

- RELU可以避免梯度消失, Sigmoid相对平滑
- 实践中RELU表现出了较好的效果

- BP如何实际操作?

- 设置初始权值 (权重和偏置)
- 选择少量样本 X_{ans} and Y_{ans}
- 前向传播, 得到 Y_{calc}
- 计算误差 $e_i = Y_{ans,i} - Y_{calc,i}$
- 更新权重: 本题中以sigmoid求导反向传播为例
 - 对于第k层: $\Delta w_{i,j,k} = -\alpha d_{i,k} y_{j,k-1}$
 - $\Delta w_{i,j,k}$ 是第 $k-1$ 层第 j 个到第 k 层第 i 个的权值变化量
 - $y_{j,k-1}$ 是第 $k-1$ 层第 j 个的前向传播输出
 - $d_{i,k}$ 是 $\sum_t \frac{\delta L}{\delta d_{i+1,t}}$, 也就是到损失函数值求导到目前节点的结果
 - (目前节点的变化对损失函数的贡献率)



$\delta W(i, j, k)$ 是这里的更新量。
 原先权值: $W(i, j, k)$
 更新后: $W(i, j, k) + \delta W(i, j, k)$

α : 学习率

- 注意在反向传播中链式法则的应用

- 反向传播和感知机的区别:

- 反向传播使用了非线性的激活函数
- 反向传播使用求梯度进行更新来最小化误差
- 反向传播不可以使用感知机的更新方法, 因为对于隐藏层我们没有有效的更新方法 (因为感知机是单层网络, 它的更新方法是直接取结果的差值来更新, 可是对有隐藏层的多层网络, 隐藏层是没有这种“结果的差值”可以使用的。)

- GD/Mini-batch GD/SGD

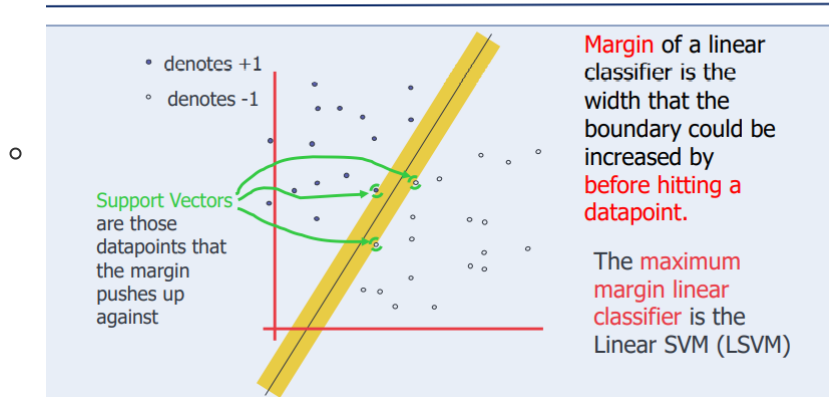
- GD: 把所有数据一次喂进神经网络进行学习
- Mini-batch GD: 把数据分成小的块分次丢进神经网络学习
- SGD: 随机取一些小的块代替整体进行学习

lecture 12

- SVM: 支持向量机

- 通过特定算法进行的监督学习
- generally speaking: 要把空间中的一些点分开, 而且离分割线/面越远越好。

$$f(x,w,b) = \text{sign}(w \cdot x + b)$$

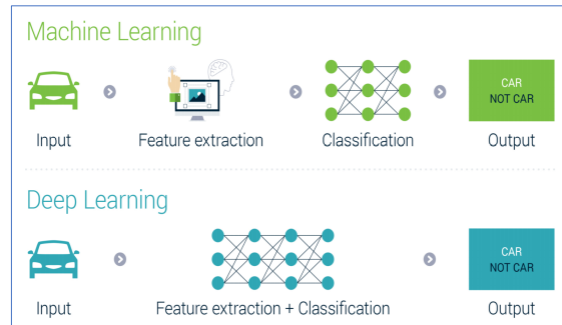


- margin: 分类线距离最近的分类点的宽度
- support vectors: 支持向量 (顶在Margin上的点们)
- 最大化这个margin的分类器就是Linear SVM
- 一个点 (向量) $X(x_0, y_0)$ 到超平面 $w \cdot x + b = 0$ 的几何距离怎么计算?
 - 对于二维的情况, 我们有 $l: Ax + By + C = 0$, $dis = \frac{|Ax_0 + By_0 + C|}{\sqrt{A^2 + B^2}}$.
 - 而事实上, $w = (A, B)$ 就是 l 的法向量。 (l 对应方向向量: $v = (-B, A)$)
 - 原式因此可以推广改写: $dis = \frac{|X \cdot w + b|}{\sqrt{\sum_{i=1}^d w_i^2}}$, 从而得到多维空间中点到超平面的距离公式。
 - 假定在两个类的支持向量上, 与 l 平行的直线分别为 $w \cdot X + b = 1$ 和 $w \cdot X + b = -1$ 所以 margin 长度实际上为 $m = \frac{2}{\|w\|}$
 - 所以事实上应当完成的事情就是 Minimize $\|w\|^2 / 2$
- hinge loss
 - 用于训练分类器的损失函数
 - $l(y) = \max(0, 1 - ty)$: y 是输出, t 是目标结果 (± 1)
- Soft Margins:
 - 添加一个惩罚值 $C \cdot \sum_{n=1}^N \xi_n$, 让边缘 “变软”
- Non-Linear SVM with Kernel Mapping: 未知
- SVM 和 NN 的关系:
 - Similarity:
 - 都把数据投射到高维空间进行划分
 - 都是非线性的
 - Differences:
 - data (SVM 所需样本少于 NN)
 - time (SVM 快于 NN)
 - mode (SVM 一般使用 GD, NN 使用 QP)
 - initialization (NN 更依赖于好的初始参数)
- K-means clustering
 - 步骤:
 - 基于 k 的值, 随机初始化 k 个中心点
 - 把 n 个点分别归类进入最近的中心点分为 k 类
 - 重新计算每一类中心点
 - 再次分类
 - P-Norm Distances
 - $= (\sum_{i=1}^n |x_i - y_i|)^{1/p}$

lecture 15

- *deep learning*

- 是机器学习的一个分支，分为监督，半监督和无监督，使用特征学习
- 特征学习是什么？
 - 让一个系统自主地发现数据中的特征，而非手动提取。



- **三个要点** -> Key Drivers For Deep Learning
 - Big data
 - Better Algorithms
 - GPU Acceleration
- 卷积相关：
 - 具体原理和公式略
 - 卷积层的特征：
 - Local connectivity -> 局部点之间的连通性
 - Spatial arrangement -> 点的空间特征
 - Parameter sharing -> 不同的点在卷积过程中共享参数
 - $output\ size = \frac{N-F+2*Pad}{stride} + 1$
 - 池化层：提取，抽象，综合卷积层的信息
 - 全连接层：处理空间内所有点之间的关联（而非仅近点）
 - 主要计算量在全连接层
- LeNet -> 1998 开山鼻祖
- AlexNet -> 2006 改进LeNet
- ResNet -> 残差神经网络（跃层连接）
- GAN -> 生成数据的神经网络
- AlphaFold -> 处理蛋白质的神经网络（加入注意力机制后效果大大改善）
- 未来的可预见方向：无监督学习