

מבוא למערכות לומדות (236756)

2024 סמסטר חורף תשפ"ד – 09 ביוני

מרצה: ד"ר יונתן בלינקוב

מבחן מסכם מועד ב' – <u>פתרון חלקי</u>

שימו לב: הפתרונות המופיעים כאן הם <u>חלקיים</u> בלבד ומובאים בשביל לעזור לכם בתהליך הלמידה.

ייתכנו כאן חוסרים / ליקויים / טעויות של ממש.

בהצלחה!

נק'] 18] Generative models שאלה 1: רגרסיה לינארית ו

 $s_i \sim \mathcal{N}(0,1)$ נורמלי: i.i.d. עם רעש אקראי מפילוג $y_i = \mathbf{w}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_i + \varepsilon_i$ שהגיע ממודל ליניארי $S = \{(\mathbf{x}_i, y_i)\}_{i=1}^m$ עם רעש אקראי מפילוג $\mathbf{x}_i \in \mathbb{R}^d$ שימו לב: הדוגמאות $\mathbf{x}_i \in \mathbb{R}^d$ והתיוגים $y_i \in \mathbb{R}$ נתונים. וֶקְטור המשקלים $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d$ לא ידוע ואותו אנו רוצים ללמוד. תזכורת: הוכחנו שתחת הנחות אלה ה-likelihood שווה ל:

$$L(\mathbf{w}; S) = \Pr\left(\left\{\left(\mathbf{x}_{i}, y_{i}\right)\right\}_{i} \middle| \mathbf{w}\right) = \prod_{i=1}^{m} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \exp\left\{-\frac{1}{2}\left(\mathbf{w}^{\mathsf{T}}\mathbf{x}_{i} - y_{i}\right)^{2}\right\}$$

 $\mathbf{\Sigma} \succ \mathbf{0}_{d imes d}$ ושונות $\mathbf{\mu} \in \mathbb{R}^d$ ושונות בנוסף שווקטור המשקלים הלא ידוע ש נדגם מהתפלגות גאוסיאנית רב ממדית בתוחלת וניח בנוסף שווקטור המשקלים הלא ידוע

$$\mathbf{w} \sim \mathcal{N}(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma}) \implies f(\mathbf{w}) = (2\pi |\boldsymbol{\Sigma}|)^{-1/2} \exp \left\{ -\frac{1}{2} (\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu})^{\mathsf{T}} \boldsymbol{\Sigma}^{-1} (\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu}) \right\}$$

,argmax $\Pr(\mathbf{w} \mid S, \mathbf{\mu}, \mathbf{\Sigma})$ משמע על המשקלים, משמע עם אוסיאני רב-ממדי על ההנחות, אוסיאני ההנחות, אוסיאני ההנחות, אוסיאני פארים, משמע אוסיאני ההנחות, אוסיאני רב-ממדי שתחת בלל ההנחות, אוסיאני רב-ממדי על המשקלים, משמע אוסיאני ווער אוסיאני אוסיאני רב-ממדי על המשקלים, משמע אוסיאני ווער איני ווער

 $(\mathbf{z} \in \mathbb{R}^d, \mathbf{M} > \mathbf{0}_{d \times d}, \lambda > 0$ הבאה (עבור Regularized LS-שקול לבעיית ה

$$\widehat{\mathbf{w}} = \operatorname*{argmin}_{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d} \left(\frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (\mathbf{w}^\mathsf{T} \mathbf{x}_i - y_i)^2 + \lambda (\mathbf{w} - \mathbf{z})^\mathsf{T} \mathbf{M} (\mathbf{w} - \mathbf{z}) \right)$$

 μ, Σ ב מתאימים לבלול פיתוח פורמלי מנומק. יש להתייחס ל- $S, \lambda, M, \mathbf{z}$ כנתונים ולמצוא ערכים מתאימים ל-

$$\begin{aligned} & \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmax}} \Pr(\mathbf{w} \mid S, \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma}) &= \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmax}} \frac{\Pr(S \mid \mathbf{w}, \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma}) \Pr(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})}{\Pr(S \mid \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})} = \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmax}} \frac{\Pr(S \mid \mathbf{w}) \Pr(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})}{\Pr(S \mid \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})} \\ & \underset{\mathbf{m} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmax}} \Pr(S \mid \mathbf{w}) \Pr(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma}) &= \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmax}} \ln(\Pr(S \mid \mathbf{w}) \Pr(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})) \\ &= \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmix}} \left(-\ln\left(L(\mathbf{w}; S)\right) - \ln(\Pr(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma}))\right) \\ &= \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmix}} \left(-\ln\left(\prod_{i=1}^m \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \exp\left\{-\frac{1}{2}(\mathbf{w}^\mathsf{T}\mathbf{x}_i - y_i)^2\right\}\right) - \ln\left(\frac{1}{\sqrt{2\pi|\Sigma|}} \exp\left\{-\frac{1}{2}(\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu})^\mathsf{T}\boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu})\right\}\right)\right) \\ &= \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmix}} \left(\frac{m}{2} \ln(2\pi) + \frac{1}{2} \ln(2\pi|\Sigma|) + \frac{1}{2} \sum_{i=1}^m (\mathbf{w}^\mathsf{T}\mathbf{x}_i - y_i)^2 + \frac{1}{2} (\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu})^\mathsf{T}\boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu})\right) \\ &= \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmix}} \left(\sum_{i=1}^m (\mathbf{w}^\mathsf{T}\mathbf{x}_i - y_i)^2 + (\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu})^\mathsf{T}\boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu}) \right) \\ &= \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmix}} \left(\sum_{i=1}^m (\mathbf{w}^\mathsf{T}\mathbf{x}_i - y_i)^2 + (\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu})^\mathsf{T}\boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu}) \right) \\ &= \underset{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d}{\operatorname{argmix}} \left(\sum_{i=1}^m (\mathbf{w}^\mathsf{T}\mathbf{x}_i - y_i)^2 + (\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu})^\mathsf{T}\boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\mathbf{w} - \boldsymbol{\mu}) \right) \end{aligned}$$

ב. [5 נק'] יהי $\widehat{m{w}}$ פתרון בעיית הרגולריזציה המוכללת כפי שהגדרנו לעיל. יהי $\widehat{m{w}}_{
m LS}$ פתרון ה-Least Squares ללא רגולריזציה. בטענה שלפניכם, כתבו את היחס (=,<,<,>,=) המדויק <u>ביותר</u> כך שתהיה נכונה <u>בהכרח</u>:

$$\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} (\widehat{\mathbf{w}}^{\mathsf{T}} \mathbf{x} - y_i)^2 \ge \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} (\widehat{\mathbf{w}}_{\mathsf{LS}}^{\mathsf{T}} \mathbf{x} - y_i)^2$$

. ולכן לא ייתכן ש $\widehat{\mathbf{w}}$ מביא שגיאה נמוכה יותר MSE, ולכן אייתכן ש $\widehat{\mathbf{w}}_{\mathrm{LS}}$ מביא שגיאה נמוכה יותר הסבירו

עם זאת, יכול להתקבל שיוויון ב-datasets בהם בהם משיג שגיאת אימון (MSE) אפסית.

<u>שאלה 2: Kernel SVM [2 נק']</u>

$$K: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \to \mathbb{R}$$
, $K(x_i, x_j) = \exp\left(-\gamma \big(x_i - x_j\big)^2\right)$ כמדי: Gaussian kernel לקלט חד-ממדי: $\gamma > 0$ נגדיר את ה-

$$K(x_i, x_j) = \exp\left(-\gamma (x_i - x_j)^2\right) = \exp\left(-\gamma (x_i^2 + x_j^2)\right) \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(2\gamma)^n (x_i x_j)^n}{n!}$$

תכונה אלגברית 1:

א. [6 נק'] הציעו פונקציית מיפוי $\phi:\mathbb{R} \to \mathbb{R}^p$ והוכיחו בעזרתה שהפונקציה K מהווה קרנל חוקי (בחד ממד). שימו לב: יש לבחור $p\in\mathbb{N}\cup\{\infty\}$ מתאים, סופי או אינסופי. כדאי להשתמש בתכונה הנתונה.

תשובה: נגדיר מיפוי בממד אינסופי $p o \infty$. נגדיר כל כניסה באופן הבא:

$$\forall n \in \mathbb{N} \cup \{0\}: \phi_n(x) = \exp(-\gamma x^2) \frac{(2\gamma)^{n/2} x^n}{\sqrt{n!}}$$

ומתקיים כנדרש

$$\phi(x_i)^{\mathsf{T}}\phi(x_j) = \sum_{n=0}^{\infty} \exp(-\gamma x_i^2) \frac{(2\gamma)^{n/2} x_i^n}{\sqrt{n!}} \exp(-\gamma x_j^2) \frac{(2\gamma)^{n/2} x_j^n}{\sqrt{n!}}$$
$$= \sum_{n=0}^{\infty} \exp(-\gamma (x_i^2 + x_j^2)) \frac{(2\gamma)^n x_i^n x_j^n}{n!} = K(x_i, x_j)$$

.dual problem ובצורת primal problem ניתן לפתור בצורת SVM ניתן לפתור בצורת

עם זאת, בגלל קושי מובנה בפתרון ה-primal problem עם ה-feature mapping מהסעיף הקודם (חִשָּׁבוּ מה הקושי), היינו רוצים לפתור את ה-dual problem במקום. כפי שנראה עתה, גם זה עלול להיות בעייתי.

עם K עם M שהוגדר. $S=\{(x_i,y_i)\}_{i=1}^{10,000}$ עם M שהוגדר. $S=\{(x_i,y_i)\}_{i=1}^{10,000}$ עם M שהוגדר.

. בין כל הזוגות, ויש $0(10^8)$ כאלה. kernel- הסבירו בקצרה: בפיתרון הבעיה נדרשים לחשב את ה

כמו כן פונקציית המטרה בניסוח הדואלי תכיל $O(10^8)$ מחוברים.

 $K(x_i,x_j) pprox K'(x_i,x_j) \triangleq rac{1}{500} \sum_{n=1}^{500} 2 \cdot \cos(w_n x_i + b_n) \cdot \cos(w_n x_j + b_n)$ פעם אחת ומשתמשים בהם לחישוב K' לכל הזוגות K' פעם אחת ומשתמשים בהם לחישוב $W_n \sim \mathcal{N}(0,2\gamma), \ b_n \sim \mathrm{Uniform}[0,2\pi]$

ג. $\psi: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^p$ מהווה קרנל חוקי. $\psi: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^p$ והוכיחו בעזרתה שהפונקציה M' מהווה קרנל חוקי. $p \in \mathbb{N} \cup \{\infty\}$ מתאים, סופי או אינסופי.

$$. orall n \in [500]$$
: $\psi_n(x) = rac{\cos(w_n x + b_n)}{\sqrt{250}}$ לפי $\psi : \mathbb{R} o \mathbb{R}^{500}$ תשובה: ניצור מיפוי

$$.\psi(x_i)^{ op}\psiig(x_jig)=rac{1}{250}\sum_{n=1}^{500}\cos(w_nx_i+b_n)\cdot\cosig(w_nx_j+b_nig)=K'ig(x_i,x_jig)$$
 נשים לב שמתקיים כנדרש

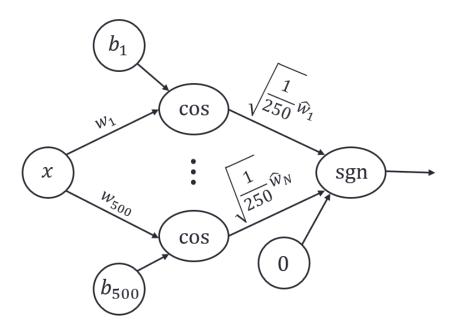
ד. $(5 \, \text{tgr})$ נתון מדגם אימון $(S = \{(x_i, y_i)\}_{i=1}^{10,000}$ נפתור בעיית SVM ד. $S = \{(x_i, y_i)\}_{i=1}^{10,000}$ נחון מדגם אימון primal problem. בצורת ה-primal problem נסמן את הפתרון בתור

הציעו <u>השמה</u> לרשת נוירונים עם שכבה חבויה אחת, כך שפעולתה על $x\in\mathbb{R}$ שרירותי תהיה <u>זהה</u> לזו של <u>המסווג</u> הלינארי המוגני שמושרה ע"י $\widehat{m{w}}$ (ומחזיר $t\pm$).

ּכִּתְבוּ במפורש על הקשתות המתאימות בתרשים את המשקלים ועל הצמתים את ערכי ה-bias ופונקציות האקטיבציה. <u>הבהרה</u>: בהשמה תוכלו להשתמש בקבועים, פונקציות ו/או בנתונים שהתקבלו עד כה:

$$S = \{(x_i, y_i)\}_{i=1}^{10,000}, w_1, ..., w_{500}, b_1, ..., b_{500}, \widehat{\mathbf{w}}, K', \gamma$$

.(חִשְׁבוּ מדוע). בערשים. ניתן היה לוותר על הכפל ב $\sqrt{rac{1}{250}}$ בשכבה השנייה (חִשְׁבוּ מדוע).



שאלה 3: PAC learnability [29] נק']

.i.i.d באופן \mathcal{D} באופן מהתפלגות שדוגמים m דוגמאות מהתפלגות \mathcal{D} באופן $S{\sim}\mathcal{D}^m$

א. [4 נק'] להלן הגדרת ה-PAC-למידות במקרה ה-realizable.

השלימו את החסר (בשורה האחרונה):

יכך ש: $m_{\mathcal{H}}$: מחלקת היפותזות סופית \mathcal{H} היא PAC למידה אם קיימים פונקציה אוריתם $m_{\mathcal{H}}$: מחלקת היפותזות סופית אוריתם למידה אם אורימים פונקציה אוריתם למידה אוריתם ל

- \mathcal{H} ע"י realizable ע"י $\varepsilon, \delta \in (0,1)$ לכל
 - $L_{\mathcal{D}}(h)$ נסמן את שגיאת ההכללה של היפותזה h ע"י \bullet
- , משמע, (ϵ,δ)-PAC עבור גודל מדגם מחזיר האלגוריתם $m\geq m_{\mathcal{H}}(\epsilon,\delta)$. משמע

$$\underbrace{\Pr_{S \sim \mathcal{D}^m} [L_{\mathcal{D}}(A(S)) > \epsilon]}_{\text{השלימו}} \leq \delta$$

-ב. [5 נק'] יהי מרחב דוגמאות **סופי** $\mathcal X$ כלשהו. תהי מחלקת היפותזות סופית $\mathcal H$ שרירותית שהיא

יטענה: אלגוריתם למידה $M_{\mathcal{H}}\colon (0,1) o \mathbb{N}$ כך שA כך שימים בהכרח פונקציה ש

- \mathcal{H} ע"י realizable עלכל $\epsilon \in (0,1)$ והתפלגות $\epsilon \in (0,1)$
 - $m \geq m_{\mathcal{H}}(\epsilon)$ שמקיים $S{\sim}\mathcal{D}^m$ עבור מדגם •
- $L_{\mathcal{D}}(A(S)) \leq \epsilon$ האלגוריתם מחזיר היפותזה עם שגיאת הכללה חסומה, משמע: •

סמנו את האפשרות הנכונה בהכרח לגבי הטענה שלעיל.

- .a הטענה נכונה כי היא נובעת מהגדרת ה-PAC למידות.
- . הטענה נכונה כי תמיד ניתן לבחור $m_{\mathcal{H}}(\epsilon)$ גדול מספיק שמבטיח שגיאה קטנה כרצוננו במרחב דוגמאות סופי.
 - .c הטענה שגויה כי היא אינה נובעת מהגדרת ה-PAC למידות.
 - .d הטענה שגויה כי לא ייתכן $m_{\mathcal{H}}(\epsilon)$ שמבטיח שהמדגם מכסה את המרחב כולו. (הסבר: לא ניתן להבטיח באופן <u>דטרמיניסטי</u> שרואים את כל הדוגמאות, זה מוסבר בתחילת תרגול 5

 $|\mathcal{X}| \geq 10$ הנחיות לסעיפים הבאים: יהי מרחב אים יהי ונניח אוניח הבאים:

תהי התפלגות \mathcal{D} לפיה ההסתברות להגריל $\mathcal{X}\in\mathcal{X}$ כלשהו נתונה ע"י $\mathcal{D}(x)>0$ (משמע, לכל $x\in\mathcal{X}$ יש הסתברות חיובית ממש). $h^0(x)=0$ וכן $h_z(x)=\begin{cases} 1, & x=z\\ 0, & x\neq z\end{cases}$ נגדיר $x,z\in\mathcal{X}$ נגדיר $\mathcal{H}_{\mathrm{single}}=\{h_z:z\in\mathcal{X}\}\cup\{h^0\}$ וכן $h_z(x)=0$ ידוע שיש בדיוק דוגמה אחת במרחב \mathcal{X} שמתויגת חיובית. נסמן אותה ע"י $h_z(x)=0$

- .(i.i.d. עבור $S{\sim}\mathcal{D}^m$ עבור אימון ERM עבור ERM עבור אלגוריתם למידה שיבצע אלגוריתם למידה שיבצע
 - a. [4 נק'] השלימו את האלגוריתם.

...ארת. המתוארת המהתפלגות שנדגם $\mathcal{S} = \{(x_i, y_i)\}_{i=1}^m$ מדגם קלט: מדגם $S = \{(x_i, y_i)\}_{i=1}^m$

 $.h_{S}$ ומסומן בתור ERM בעזרת שנלמד בעזרת מסווג שנלמד

אלגוריתם:

- $h_S = h_{x+}$ אזי $x_+ \in S$ -
- $h_S = h^0$ אחרת,
 - h_S נחזיר את -

b. [4 נק'] הסבירו בקצרה מדוע מדובר באלגוריתם ERM.

הסבר: שגיאת <u>האימון</u> של האלגוריתם המוצע היא תמיד 0.

:(יתן להשתמש ב- \mathcal{D}, S, x_+ ללא הוכחה); לקין פֿרְעָבוּ ביטוי מתמטי לשגיאת ההכללה של האלגוריתם שהצעתם (ניתן להשתמש ב-

$$L_{\mathcal{D}}(h_{\mathcal{S}}) = \begin{cases} 0, & x_{+} \in \mathcal{S} \\ \mathcal{D}(x_{+}), & x_{+} \notin \mathcal{S} \end{cases}$$

ד. [8] נק'] מצאו ביטוי מפורש לפונקציה $m_{\mathcal{H}_{\mathrm{single}}}(\epsilon,\delta)$ של האלגוריתם שהצעתם בסעיף הקודם. (ϵ,δ) -PAC שיבטיח את פעולת האלגוריתם במובני sample complexity. תשובה משמע, מצאו את ה-לויה ב ϵ,δ בלבד. תשובה שתלויה גם ב- \mathcal{D},S,x_+ (חלקם או כולם) תקבל ניקוד חלקי. הראו את צעדי הפיתוח בצורה מנומקת.

. תשובה ופיתוח: נתחיל את הפיתוח בהנחה שאנחנו יודעים את (x_+) (וזה לא המצב באופן כללי).

 $L_{\mathcal{D}}(h_{\mathrm{S}}) > \epsilon > \mathcal{D}(x_{+})$ ולכן המצב, ולכן המצב בלתי אפשרי (ומספיק ומספיק בלתי הקודם $L_{\mathcal{D}}(h_{\mathrm{S}}) > \epsilon > \mathcal{D}(x_{+})$

: δ י"י אותה רוצים אחתה רוצים אותה אותה וואים אותה במדויק את ההסתברות אותה רוצים אותה רוצים אותה רוצים אותה רוצים אותה י"י $\epsilon \leq \mathcal{D}(x_+)$

$$\Pr_{S \sim \mathcal{D}^m}[L_{\mathcal{D}}(h_S) > \epsilon] = \Pr_{S \sim \mathcal{D}^m}[x_+ \notin S] = (1 - \mathcal{D}(x_+))^m$$

דרך א' (ניקוד חלקי):

$$\left(1 - \mathcal{D}(x_+)\right)^m \overset{\text{CTCIW}}{\underset{\text{i.i.i.}}{\leq}} \delta \iff m \underbrace{\ln\left(1 - \mathcal{D}(x_+)\right)}_{<0} \leq \ln \delta \iff m \geq \frac{\ln(\delta)}{\ln\left(1 - \mathcal{D}(x_+)\right)} \Rightarrow m_{\mathcal{H}_{\text{single}}}(\epsilon, \delta) = \left[\frac{\ln(\delta)}{\ln\left(1 - \mathcal{D}(x_+)\right)}\right]$$

דרך ב' (ניקוד מלא): בגלל שעוסקים במקרה ש- $\epsilon \leq \mathcal{D}(x_+)$, נדרוש דרישה חזקה יותר

$$\Pr_{S \sim \mathcal{D}^m}[L_{\mathcal{D}}(h_S) > \epsilon] = \left(1 - \mathcal{D}(x_+)\right)^m \leq \left(1 - \epsilon\right)^m \leq \delta \iff m \underbrace{\ln(\epsilon)}_{\leq 0} \leq \ln \delta \iff m \geq \frac{\ln(\delta)}{\ln(1 - \epsilon)}$$

$$m_{\mathcal{H}_{\text{single}}}(\epsilon, \delta) = \left\lceil \frac{\ln(\delta)}{\ln(1 - \epsilon)} \right\rceil \geq \begin{cases} 1, & \epsilon > \mathcal{D}(x_+) \\ \frac{\ln(\delta)}{\ln(1 - \epsilon)}, & \epsilon \leq \mathcal{D}(x_+) \end{cases}$$
כעת קל להיפטר מ-(x_+)

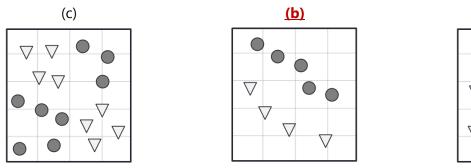
שאלה 4: צירופים של מסווגים לינאריים [27 נק']

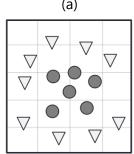
עבור $d\in\mathbb{N}$ עבור $y=\{-1,+1\}$ ומרחב התיוגים הוא $\mathcal{X}=\mathbb{R}^d$ עבור ארירותי שרירותי.

עבור אשונה: מחלקת אבירותי, נגדיר שרירותי אבור $K \geq 1$

$$\mathcal{H}_{1}^{(K)} = \left\{ h_{\theta} \middle| \theta = \left(\underbrace{\mathbf{w}_{1}, \dots, \mathbf{w}_{K}}_{\in \mathbb{R}^{d}}, \underbrace{b_{1}, \dots, b_{K}}_{\in \mathbb{R}^{K}}, \underbrace{\boldsymbol{\alpha}}_{\in \mathbb{R}^{K}} \right) \right\}, \quad \text{where} \quad h_{\theta}(\mathbf{x}) = \text{sign} \left(\sum_{k=1}^{K} \alpha_{k} \left(\mathbf{w}_{k}^{\mathsf{T}} \mathbf{x} + b_{k} \right) \right)$$

א. $\mathcal{H}_1^{(K)}$ הדו-ממדיים הבאים ניתן לסווג באופן מושלם עם היפותזות מהמחלקה ממדיים הבאים ניתן לסווג אילו מה-datasets הדו-ממדיים הבאים ניתן לסווג באופן מושלם עם היפותזות מהמחלקה מספיק)? הקיפו בבירור את האותיות המתאימות והסבירו בקצרה.





 $\operatorname{sign}\left(\sum_{k=1}^K \alpha_k \left(\mathbf{w}_k^\mathsf{T} \mathbf{x} + b_k\right)\right) = \operatorname{sign}\left(\left(\sum_{k=1}^K \alpha_k \mathbf{w}_k\right)^\mathsf{T} \mathbf{x} + \sum_{k=1}^K \alpha_k b_k\right)$ הסבר: המסווג לינארי, שהרי

 $.\mathbf{w}_1,lpha_1$ של הבא, נגדיר גרסה "פשוטה" של הבא ללא איז של "פשוטה" של הבא, נגדיר גרסה "פשוטה" איז איז איז איז אוויי של הבא. אוויי הוי מהצורה: ההיפותזות הן מהצורה: משמע, ההיפותזות הן מהצורה:

ב. $S = \{(\mathbf{x}_i, y_i)\}_{i=1}^m$ פשוטה" פשוטה" ללמידת פונקציה ללמידת (גדיר בעיית אופטימיזציה לעיל: $S = \{(\mathbf{x}_i, y_i)\}_{i=1}^m$. $\min_{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d, \alpha \in \mathbb{R}} \sum_{i=1}^m \max \left(0, \ 1 - y_i(\alpha \mathbf{w}^\mathsf{T} \mathbf{x}_i)\right)$

 $\ell(\mathbf{w}, \alpha) = \max(0, 1 - y(\alpha \mathbf{w}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}))$ ע"י בחינת ע"י בחינת (לפי \mathbf{w}, α יחדיו) ע"י בחינת של הבעיה (לפי

:מתקיים: $\mathbf{t} \in [0,1]$ ולכל $\mathbf{w}_1, \mathbf{w}_2 \in \mathbb{R}^d$, $\alpha_1, \alpha_2 \in \mathbb{R}$ מתקיים: $t \cdot \ell(\mathbf{w}_1, \alpha_1) + (1-t) \cdot \ell(\mathbf{w}_2, \alpha_2) \geq \ell(t\mathbf{w}_1 + (1-t)\mathbf{w}_2, \ t\alpha_1 + (1-t)\alpha_2)$

הוכחה צריכה להיות פורמלית. $\ell(\mathbf{w}, \alpha)$ **אינה** אונקציה $\ell(\mathbf{w}, \alpha)$

. כלליים \mathbf{x}, y מסוימים לבחירתכם או להוכיח עבור \mathbf{x}, y כלליים.

תשובה: כדי להוכיח צריך להראות בחירה אחת שלא מקיימת את אי-השיוויון.

$$\mathbf{w}_1 = rac{1}{y\|\mathbf{x}\|^2}\mathbf{x} = -\mathbf{w}_2$$
 נבחר $t=0.5$ ו ו- $lpha_1=1, lpha_2=-1$ למשל, נבחר

$$\ell(t\mathbf{w}_1 + (1-t)\mathbf{w}_2, \ t\alpha_1 + (1-t)\alpha_2) = \ell(\mathbf{0}, \ 0) = \max(0, \ 1 - y(0 \cdot \mathbf{0}^\mathsf{T}\mathbf{x})) = 1$$
 מצד אחד,

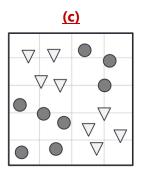
$$t\ell(\mathbf{w}_1,\alpha_1) + (1-t)\ell(\mathbf{w}_2,\alpha_2) = \frac{\ell(\mathbf{w}_1,1) + \ell(-\mathbf{w}_1,-1)}{2} = \frac{2\max(0,\ 1-y\mathbf{w}_1^\mathsf{T}\mathbf{x})}{2} = \max\left(0,\ 1-\frac{y\mathbf{x}^\mathsf{T}\mathbf{x}}{\underbrace{\frac{y\|\mathbf{x}\|^2}{2}}}\right) = 0$$
ומצד שני,

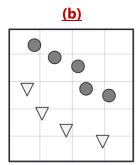
. הפונקציה קמורה האלה הפרמטרים האלה אחד מהפרמטרים, $\mathbf{w}_1 = \mathbf{w}_2$ או $\alpha_1 = \alpha_2$ הפונקציה האלה הערה: לא תיתכן דוגמה נגדית שבה

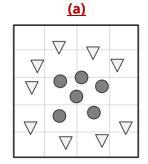
עבור $K \geq 1$ שרירותי, נגדיר מחלקת היפותזות שנייה:

$$\mathcal{H}_{2}^{(K)} = \left\{ h_{\theta} \middle| \theta = \left(\underbrace{\mathbf{w}_{1}, \dots, \mathbf{w}_{K}}_{\in \mathbb{R}^{d}}, \underbrace{b_{1}, \dots, b_{K}}_{\in \mathbb{R}^{K}}, \underbrace{\boldsymbol{\alpha}}_{\in \mathbb{R}^{K}} \right) \right\}, \quad \text{where} \quad h_{\theta}(\mathbf{x}) = \operatorname{sign}\left(\sum_{k=1}^{K} \alpha_{k} \operatorname{sign}\left(\mathbf{w}_{k}^{\mathsf{T}} \mathbf{x} + b_{k} \right) \right)$$

ג. $(4 \, ext{tgr}) \, \mathcal{H}_2^{(K)}$ הדו-ממדיים הבאים ניתן לסווג באופן מושלם עם היפותזות מהמחלקה לעבור $(4 \, ext{tgr}) \, \mathcal{H}_2^{(K)}$ (עבור $(4 \, ext{tgr}) \, \mathcal{H}_2^{(K)}$ אילו מה-מתאימות המתאימות והסבירו בקצרה.







הוא מפריד לינארי. sign $(\mathbf{w}_k^{\mathsf{T}}\mathbf{x} + oldsymbol{b}_k)$ הסבר קצר: זוהי מחלקה עשירה מאוד. כל אחד מהרכיבים

לכן מדובר ב-ensemble של מסווגים לינאריים (יותר עשירים decision stumps).

threshold אפשר גם להסתכל על המחלקה כרשתות נוירונים עם שכבה חבויה אחת ואקטיבציה מסוג

וראינו בהרצאה על למידה עמוקה הדגמות שמראות שזה מאפשר לעשות fit לדאטה מורכב.

: $\mathcal{H}_2^{(K)}$ - בהינתן מדגם ללמידת גדיר בעיית אופטימיזציה (גדיר בעיית א $\mathcal{S} = \{(\mathbf{x}_i, y_i)\}_{i=1}^m$ ד. (13) ד. בהינתן מדגם אופטימיזציה ללמידת פונקציה מ

$$\min_{\substack{\mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_K \in \mathbb{R}^d, \\ \alpha_1, \dots, \alpha_K \in \mathbb{R}}} \sum_{i=1}^m \max \left(0, \ 1 - y_i \left(\sum_{k=1}^K \alpha_k \mathrm{sign} \left(\mathbf{w}_k^\mathsf{T} \mathbf{x}_i + b_k \right) \right) \right)$$

במטרה ללמוד עם gradient descent, נגזור את הרכיב של פונקציית המטרה שתלוי בדוגמה ה-*i* לפי פרמטרים שונים. **הקלה:** בכל מקום בו יש לגזור פונק' שאינה גזירה בנקודה יחידה, תוכלו להתעלם מנק' זו ולהניח שלעולם לא נגיע אליה.

. עבור $j \in [K]$ נתון, כתבו את הנגזרת לפי $lpha_j$. נדרשת תשובה <u>סופית</u> בלבד (לרשותכם דפי טיוטה בסוף הגיליון).

$$\frac{\partial}{\partial \alpha_{j}} \max \left(0, 1 - y_{i} \left(\sum_{k=1}^{K} \alpha_{k} \operatorname{sign}(\mathbf{w}_{k}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_{i} + b_{k})\right)\right) =$$

$$= \begin{cases} 0, & 1 < y_{i} \left(\sum_{k=1}^{K} \alpha_{k} \operatorname{sign}(\mathbf{w}_{k}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_{i} + b_{k})\right) \\ -y_{i} \operatorname{sign}(\mathbf{w}_{j}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_{i} + b_{j}), & 1 \ge y_{i} \left(\sum_{k=1}^{K} \alpha_{k} \operatorname{sign}(\mathbf{w}_{k}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_{i} + b_{k})\right) \end{cases}$$

. עבור $j \in [K]$ נתון, כתבו את הגרדיינט לפי יש. נדרשת תשובה $j \in [K]$.b

$$\nabla_{\mathbf{w}_{j}} \max \left(0, 1 - y_{i} \left(\sum_{k=1}^{K} \alpha_{k} \operatorname{sign}(\mathbf{w}_{k}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_{i} + b_{k})\right)\right) =$$

$$= \begin{cases}
\mathbf{0}_{d}, & 1 < y_{i} \left(\sum_{k=1}^{K} \alpha_{k} \operatorname{sign}(\mathbf{w}_{k}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_{i} + b_{k})\right) \\
\nabla_{\mathbf{w}_{j}}(1) - y_{i} \alpha_{j} \nabla_{\mathbf{w}_{j}} \operatorname{sign}(\mathbf{w}_{j}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_{i} + b_{j}), & 1 \ge y_{i} \left(\sum_{k=1}^{K} \alpha_{k} \operatorname{sign}(\mathbf{w}_{k}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_{i} + b_{k})\right) \\
= \begin{cases}
\mathbf{0}_{d}, & 1 < y_{i} \left(\sum_{k=1}^{K} \alpha_{k} \operatorname{sign}(\mathbf{w}_{k}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_{i} + b_{k})\right) \\
\lambda_{d} = \sum_{k=1}^{K} \alpha_{k} \operatorname{sign}(\mathbf{w}_{k}^{\mathsf{T}} \mathbf{x}_{i} + b_{k})
\end{cases} = \mathbf{0}_{d}$$

.c בהינתן התשובות לעיל (וללא קשר לקמירות), מה הבעייתיות במינימיזציה של הבעיה עם gradient descent?

. יהיו תמיד אפסים (b_k biases- וגם לפי (וגם לפי המשקל אפסים) אפסים לפי וקטורי המשקל