

1. Linear regression function by Gradient Descent.

This is my core linear regression code (using momentum).

```

1. while True:
2.     # one training epoch
3.
4.     # reset temp variables
5.     loss = 0
6.     b_grad = 0
7.     w_grad = np.zeros((x_row_num, x_col_num))
8.
9.     # calculate loss and gradient over all training data
10.    for month in range(12):
11.        for hour in range(470):
12.            # extract x and y from training data
13.            # train_array_months is a list of 12 arrays
14.            # x will be an ?x9 numpy array. '?' depends on how we process training
            data
15.            x = train_array_months_processed[month][:, hour:hour+9]
16.            y_data = train_array_months[month][9, hour+9]
17.
18.            # calculate y from x, w, b
19.            y_pred= einsum('ij,ij', x, w) + b
20.
21.            # update loss
22.            diff = y_data - y_pred
23.            loss += diff * diff
24.
25.            # update gradient of b and w
26.            mult = 2 * diff * (-1)
27.            b_grad += mult
28.            w_grad += mult * x # 2 * diff * (-1) * x
29.
30.        # calculate rms error
31.        loss = sqrt(loss/(12*470))
32.
33.        # save model
34.        if total_epoch % 100 == 0:
35.            model_file_info = "epo" + str(total_epoch) + "_los" + str(loss)[:6]
36.            print(model_file_info)
37.            np.savez(MODEL_FOLDER + model_file_info, b=b, w=w, vb=vb, vw=vw, lr=lr, total_epoch=total_epoch)
38.
39.            # stop training in some cases
40.            if loss < 6:
41.                break
42.
43.        # update parameters
44.        vb = lr * b_grad + gamma * vb
45.        vw = lr * w_grad + gamma * vw
46.        b = b - vb
47.        w = w - vw
48.        total_epoch += 1
49.
50. print('end of training')

```

2. Describe your method.

- Linear Regression
 - 在本次作業中，我只有嘗試 Linear Regression 一個方法，沒有嘗試其他方法。但也嘗試了很多種最佳化的策略，以下一一介紹。
- Pre-process training data
 - 我嘗試過四種方式來構成 x ：
 1. 只使用 PM2.5 的資料，成為 1×9 的陣列。
 2. 使用全部 data，成為 18×9 的矩陣。
 3. 從 18 列中抽出與 PM2.5 較相關的 11 列，成為 11×9 的矩陣。
(我判斷相關性的方法是把每一列跟 PM2.5 那列算相關係數 (Pearson r) 的絕對值，再取出前 11 高的。)
 4. 承 2，再將 PM2.5 取平方形成新的列，成為 12×9 的矩陣。
 - 結果：
 - 用第 1 種方法就可以超過 baseline 了
 - 用第 2 種方法可以得到不錯的結果，但第 3、4 種方法更快
 - 我的最佳結果出自第 4 種方法。
- Gradient Descent Optimization
 - 我嘗試過以下幾種方式來更新 w, b
 1. 單純的根據 $\text{learning_rate} * \text{gradient}$
 2. 使用 $\text{momentum} = 0.9$
 3. 使用 Adagrad
 - 結果：
 - 只要設對 learning rate，用 1 就能得出不錯的結果。
 - 用 2 明顯比 1 快。
 - 根據我的測試結果，Adagrad 收斂的速度跟 momentum 差不多，但因為我 Adagrad 比較晚寫出來，所以我的最佳結果出自花比較多時間跑的 momentum。
- 結論
 - 我的最佳結果使用的是 Linear Regression，資料用與 PM2.5 最相關的 11 列 (含 PM2.5 那一列) 以及 PM2.5 的平方，更新參數的方法用 momentum，train 了 190 萬個 iterations。
 - 最佳的分數是 public score = 5.68834, private score = 6.81155，排名 37/348。

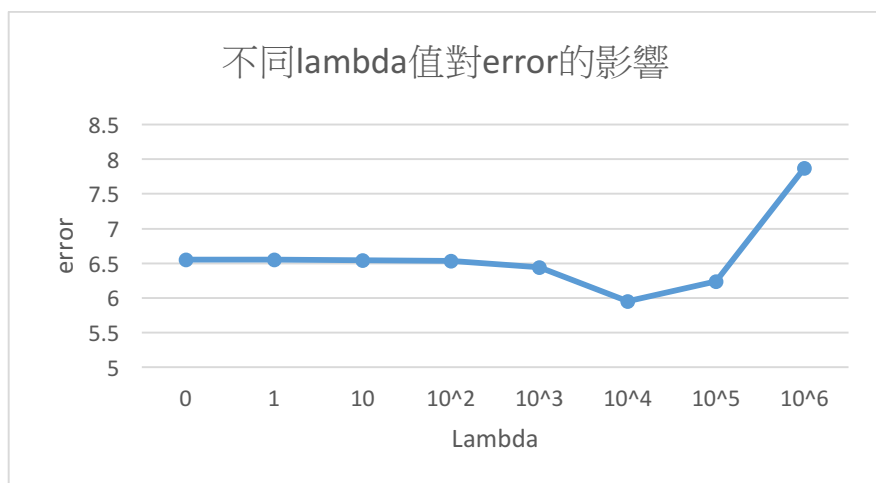
3. Discussion on regularization.

我另外寫了一個程式 (hw_linear-regression_part-data_try-regularization) 來測試 regularization 的效果。使用相同的初始參數。使用的 data 是前面所述的抽出 11 列的版本。使用的 learning rate 是 $4 * 10^{(-9)}$

測試的 lambda 的值有 0, 1, 10, ..., 10^6 ，共 8 個。

我使用不同的 Lambda 值跑 1000 個 iterations 後得到以下結果

| lambda | 0 | 1 | 10 | 10^2 | 10^3 | 10^4 | 10^5 | 10^6 |
|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|
| error | 6.5504 | 6.5502 | 6.5459 | 6.5354 | 6.4380 | 5.9578 | 6.2418 | 7.8717 |



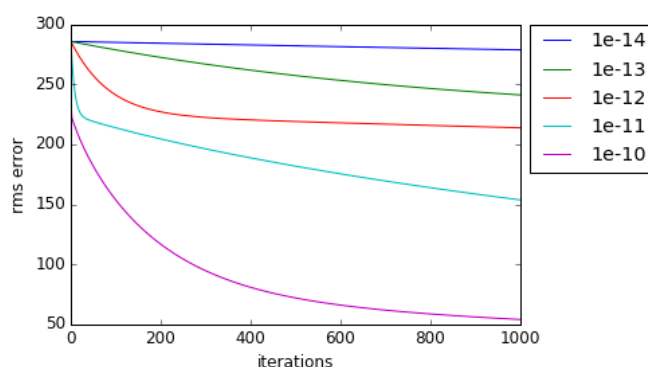
可見在相同的 iteration 次數之下，加上 regularization 以及適當的 lambda (10^4) 後，可以加快收斂速度，得到更低的 error。大於或小於那個適當的 lambda 值，都會使 error 增加。原因是 Regularization 藉由在 Loss function 裡加上 $+\lambda \sum (w_i)^2$ 這一項，強迫壓低 w ，當壓低的程度適中的時候，可以減少對 training data 的 overfit，但壓低太多 (lambda 太大) 會使得 w 過小，無法正確走到最佳的 w 。

4. Discussion on learning rate.

我另外寫了一個程式 (hw_linear-regression_all-data_try-lr.ipynb) 來測試適合的 Learning Rate，x 使用 18×9 的 matrix，沒有做額外處理。測試的 Learning Rate 有 $1, 10^{-1}, \dots, 10^{-14}$ ，共 15 個。

測試結果是：

- 當 Learning Rate $\geq 10^{-9}$ ，每更新一次 w, b ，error 就會不斷擴大，無法收斂。這部分沒有畫在下圖中
- 當 Learning Rate $\leq 10^{-10}$ ，error 可以收斂且 10^{-10} 的收斂速度最快，且 Learning Rate 越小，收斂的越慢，如下圖



可見對於原始資料而言，最適合的起始 Learning Rate 在 10^{-10} 附近。值得注意的是，Learning Rate 只要低於會發散的臨界值 (10^{-9})，就會直接到接近最佳的 Learning Rate (10^{-10} 左右)。