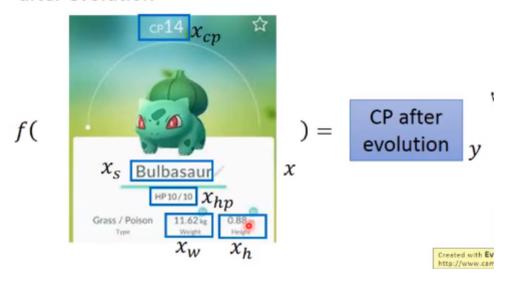
举例

- 1. 模型确立
- 2. 样本确立
- 3. 构建损失函数
- 4. 挑选最优函数模型
- 5. 梯度下降 (Gradient Descent)
- 5. 正则化

举例

Example Application

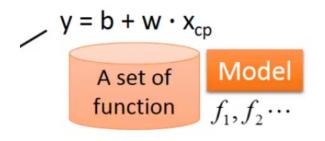
• Estimating the Combat Power (CP) of a pokemon after evolution



1. 模型确立

假设初始创建模型如下类的表示,则有无穷多的模型公式

Step 1: Model



w and b are parameters (can be any value)

$$f_1$$
: y = 10.0 + 9.0 · x_{cp}

$$f_2$$
: y = 9.8 + 9.2 · x_{cp}

$$f_3$$
: y • - 0.8 - 1.2 · x_{cp}

..... infinite

而线性模型可以视为

$$y=b+\sum_{i=1}^n w_i x_i$$

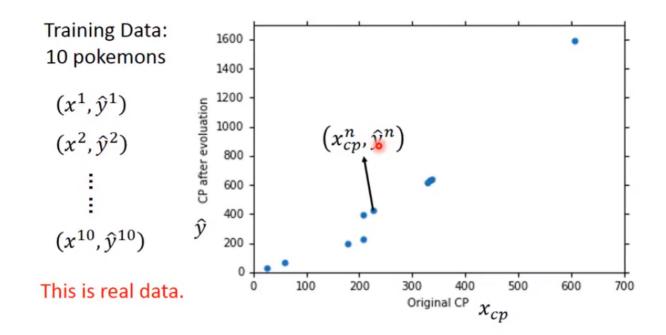
 $x_i: xcp, xhp, xw, xh....$

2. 样本确立

符号说明:

 x^i 表示第i个训练样本的自变量 y^i 表示第i个训练样本的标签 x_j 表示自变量的第j个元素

Step 2: Goodness of Function



3. 构建损失函数

而在得到了训练数据集,以及确定了某些函数模型(function),就需要用损失函数(loss function)来衡量这些模型。 我们假设所创建的模型为

$$y = b + w * x_{cp}$$

则损失函数可以设定为

$$L(f) = \sum i = 1^{10} \left(y^n - f(xcp^n) \right)^2$$

即通过标签 y^n \$与函数 $f(x_{cp}^n)$ \$所预测出的值进行减法处理获取差异值。 得到所有样本的差异值的平方相加则为损失函数的值。

而L(f) 中的f表示的是函数模型集中的

$$y = b + w * x_{cn}$$

其中的变量有关的是w, b,因此可以将损失函数改动为L(w, b)。

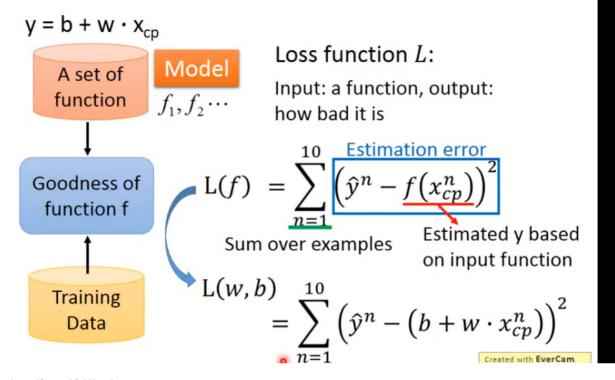
则损失函数的公式为:

$$L(f)=\sum i=1^{10}ig(y^n-(b+w*xcp^n)ig)^2$$

其中的变量有关的是w、b, 因此可以将损失函数改动为L(w,b)。则损失函数的公式为:

$$L(f)=\sum i=1^{10}ig(y^n-(b+w*xcp^n)ig)^2$$

Step 2: Goodness of Function



4. 挑选最优函数模型

在创建了损失函数之后,我们按照损失函数对所有的模型进行测试 并确定不同参数下损失函数的值。根据这个值来挑选最优的函数模型。

已知损失函数确立后,最优的函数模型的损失函数值最小。 因此我们可以创建一个函数 \$f^*\$ 来求得使损失函数值最小化的函数模型:

$$f^* = argmin_f L(f)$$

其中 f 表示的 $y = b + w * x_{cp}$ 。

因此我们可以等价替换为

$$w^*, b^* = argmin_{(w,b)}L(w,b)$$

即求能将损失函数最小化的\$w, b\$的值。

$$egin{aligned} w^*,b^* &= argmin_{(w,b)}L(w,b) \ &= argmin(w,b)\sum i = 1^{10}ig(y^n - (b+w*x_{cp}^n)ig)^2 \end{aligned}$$

5. 梯度下降 (Gradient Descent)

梯度下降的方法步骤:

(假设只有一个参数\$w\$)

- 随机挑选一个初值\$\$
- 计算

$$rac{dL}{dw}|w=w^0$$
 $(対 w^0 设置一个初值 $)$$

,并且更迭

$$w^1 \leftarrow w^0 - \eta rac{dL}{dw}|_{w=w^0}$$

(其中的 η 被称作学习率)

• 计算

$$rac{dL}{dw}|w=w^1,$$
并且更迭 $w^2 \leftarrow w^1 - \eta rac{dL}{dw}|w=w^1$

-多次迭代
- 得到最终优化参数值

(假设有两个参数\$w,b\$)

- 随机挑选一个初值\$w^0,b^0\$
- 计算

$$egin{aligned} rac{\partial L}{\partial w}|w=w^0,b=b^0\ rac{\partial L}{\partial b}|w=w^0,b=b^0 \end{aligned}$$

,并且更迭

$$egin{aligned} w^1 \leftarrow w^0 - \eta rac{\partial L}{\partial w}|_{w=w^0,b=b^0} \ b^1 \leftarrow b^0 - \eta rac{\partial L}{\partial b}|_{w=w^0,b=b^0} \end{aligned}$$

(其中的 \$\eta\$被称作学习率)

• 计算

$$rac{\partial L}{\partial w}|w=w^1,b=b^1\$,\$rac{\partial L}{\partial b}|w=w^1,b=b^1$$

,并且更迭

$$egin{aligned} w^2 \leftarrow w^1 - \eta rac{\partial L}{\partial w}|_{w=w^1,b=b^1} \ b^2 \leftarrow b^1 - \eta rac{\partial L}{\partial b}|_{w=w^1,b=b^1} \end{aligned}$$

•多次迭代 *得到最终优化参数值

根据原式:

$$L(w,b) = \sum i = 1^{10} \left(y^n - (b+w*xcp^n)\right)^2$$

我们可以对其进行偏微分:

$$egin{aligned} rac{\partial L}{\partial w} &= \sum i = 1^{10}2ig(y^n - (b+w*xcp^n)ig)*(-x^n_{cp}) \ rac{\partial L}{\partial b} &= \sum i = 1^{10}2ig(y^n - (b+w*xcp^n)ig)*(-1) \end{aligned}$$



越复杂的模型在测试数据上并不总是表现得越好

A more complex model does not always lead to better performance on *testing data*.

因此我们发现当变量幂的次数为3时,对测试数据有更好的拟合效果。

—Training —Testing

5. 正则化

正则化表示如下:

$$L = \sum_{i=1} ig(y^n - (b + \sum w_i * x_i)ig)^2 + \sum (w_i)^2$$

通过 $\sum (w_i)^2$ 将 L 函数变得更平滑。

选用正则化的原因是: 因为在大多数情况下更平滑的函数更趋于正确