```
输入: 训练集 D = \{(\boldsymbol{x}_1, y_1), (\boldsymbol{x}_2, y_2), \dots, (\boldsymbol{x}_m, y_m)\};
                 基学习算法 £:
                 训练轮数T.
过程:
 1: \mathcal{D}_1(\boldsymbol{x}) = 1/m.
 2: for t = 1, 2, ..., T do
 3: h_t = \mathfrak{L}(D, \mathcal{D}_t);
 4: \epsilon_t = P_{\boldsymbol{x} \sim \mathcal{D}_t}(h_t(\boldsymbol{x}) \neq f(\boldsymbol{x}));
 5: if \epsilon_t > 0.5 then break
6: \alpha_t = \frac{1}{2} \ln \left( \frac{1 - \epsilon_t}{\epsilon_t} \right);
7: \mathcal{D}_{t+1}(\boldsymbol{x}) = \frac{\mathcal{D}_t(\boldsymbol{x})}{Z_t} \times \left\{ \begin{array}{l} \exp(-\alpha_t), & \text{if } h_t(\boldsymbol{x}) = f(\boldsymbol{x}) \\ \exp(\alpha_t), & \text{if } h_t(\boldsymbol{x}) \neq f(\boldsymbol{x}) \end{array} \right.
                                    =\frac{\mathcal{D}_t(\boldsymbol{x})\exp(-\alpha_t f(\boldsymbol{x})h_t(\boldsymbol{x}))}{Z}
 8: end for
输出: H(\boldsymbol{x}) = \operatorname{sign}\left(\sum_{t=1}^{T} \alpha_t h_t(\boldsymbol{x})\right)
```

Adaboost 例 给定如下表所示训练数据。假设个体学习器由x (输入)和y (输出)产生,其阈值v (判定正反 例的分界线) 使该分类器在训练数据集上分类误差率最低。(y=1为正例, y=-1为反例)

序号	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
x	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
У	1	1	1	-1	-1	-1	1	1	1	-1

#### 第一个个体学习器:

我们首先认为  $x_i$  (i=1,2,...,10)的权重是一样的,即每一个数据同等重要。(权重是用来计算误差 的)

 $D_1$ 

х	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
w	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1
у	1	1	1	-1	-1	-1	1	1	1	-1

(a) 在权值分布为  $D_1$  的训练数据上,阈值v取2.5(红线)时分类误差率最低(此时x=6,7,8的数 据被错分为反例,误差为它们的权重之和  $e_1$  =0.1+0.1+0.1=0.3,误差率小于  $\frac{1}{2}$  才有意义),故

个体学习器为 
$$G_1(x)=\left\{egin{array}{ll} 1 & x<2.5, \ -1 & x>2.5. \end{array}
ight.$$

(b) 根据误差 
$$e_1$$
 计算系数  $\alpha_1$  =0.4236(公式:  $\alpha_i=\frac{1}{2}log\frac{1-e_i}{e_i}$  ,可以发现只有当  $e_i<\frac{1}{2}$  时,  $\alpha_i$  >0,这样个体学习器才是有意义的)

(c) 更新训练数据的权值分布 (公式:

$$w_{m+1,i}=rac{w_{m,i}}{Z_m}exp\left(-lpha_m y_i G_m\left(x_i
ight)
ight),i=1,2,\cdots,N$$
, $Z_m=\sum_{i=1}^N w_{m,i}exp\left(-lpha_m y_i G_m\left(x_i
ight)
ight),Z_m$ 是为了保证每次权值总和为1)

(通过指数损失函数  $exp\left(x\right)$  调整权重,分类正确的降低权重(  $y_i$  和  $G_m\left(x_i\right)$  同号则  $y_iG_m\left(x_i\right)>0$ ,一 $\alpha_my_iG_m\left(x_i\right)<0$ ),分类错误的增加权重):

```
>>> import math
>>> a = 0.5*math.log((1-0.3)/0.3, math.e)
>>> a
0.42364893019360184

>>> zm=0.1*math.e**(-0.4236)*7+0.1*math.e**(0.4236)*3
>>> zm
0.9165151400883117
>>> wi1 = 0.1/zm*math.e**(-0.4236)
>>> wi2 = 0.1/zm*math.e**(0.4236)
>>> wi1, wi2
(0.07143206644239734, 0.1666585116344062)
```

 $D_2$  (权重之和始终为1)

х	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
w	0.07143	0.07143	0.07143	0.07143	0.07143	0.07143	0.16667	0.16667	0.16667	0.07143
у	1	1	1	-1	-1	-1	1	1	1	-1

可以看到x=6,7,8的数据的权重变大了,而其他数据的权重降低了,这是希望能把之前经常分类错误 (经常分类错误会出现权重不断变大)的数据能在下一个个体学习器分类正确 (记住:权重是用来 计算误差的,为了降低误差,选择阈值时会倾向把权重大的分类正确)

$$f_1(x)=lpha_1G_1(x)=0.4236G_1(x) \ 0.4236G_1(x)=egin{cases} 0.4236*1 & x<2.5, \ 0.4236*(-1) & x>2.5. \ sign[f_1(x)]=egin{cases} 1 & x<2.5, \ -1 & x>2.5. \ \end{pmatrix}$$

集成学习器  $sign[f_1(x)]$  (第一次集成,只有一个个体学习器)在训练数据集上有3个误分类点

第二个个体学习器:

 $D_2$ 

>>> a = 0.5\*math.log((1-0.2143)/0.2143, math.e) 0.6495990688511224

х	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
w	0.07143	0.07143	0.07143	0.07143	0.07143	0.07143	0.16667	0.16667	0.16667	0.07143
У	1	1	1	-1	-1	-1	1	1	1	-1

(a) 在权值分布为  $D_2$  的训练数据上,阈值v取8.5时分类误差率最低(此时x=3,4,5的数据被错分 为正例,误差为它们的权重之和 $e_2$  =0.07143+0.07143+0.07143=0.2143,误差率降低了!),

故个体学习器为
$$G_2(x)=egin{cases} 1 & x<8.5,\ -1 & x>8.5. \end{cases}$$

- (b) 根据误差  $e_2$  计算系数  $\alpha_2=0.6496$
- (c) 更新训练数据的权值分布(在 $D_2$ 的基础上调整 $D_3$ ,分类正确的降低权重,分类错误的增 加权重):

#### $D_3$

х	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
w	0.0455	0.0455	0.0455	0.16667	0.16667	0.16667	0.1060	0.1060	0.1060	0.0455
У	1	1	1	-1	-1	-1	1	1	1	-1

对比 $D_2$ 可以看到x=3,4,5的数据的权重变大了,而其他权重降低了。

$$egin{align*} 0.4236G_1(x) &= egin{cases} 0.4236*1 & x < 2.5, \ 0.4236*(-1) & x > 2.5. \end{cases} \ 0.6496G_2(x) &= egin{cases} 0.6496*1 & x < 8.5, \ 0.6496*(-1) & x > 8.5. \end{cases} \ f_2(x) &= lpha_1G_1(x) + lpha_2G_2(x) = 0.4236G_1(x) + 0.6496G_2(x) \ f_2(x) &= egin{cases} 0.4236*1 + 0.6496*1 = 1.0732 & x < 2.5, \ 0.4236*(-1) + 0.6496*1 = 0.226 & 2.5 < x < 8.5, \ 0.6496*(-1) = -0.6496 & x > 8.5, \end{cases} \ imes < 2.5 ext{bl}, \ ext{th} < 8.5, \ sign[f_2(x)] &= egin{cases} 1 & x < 8.5, \ -1 & x > 8.5, \end{cases} \ \end{cases}$$

 $D_3$ 

х	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
w	0.0455	0.0455	0.0455	0.16667	0.16667	0.16667	0.1060	0.1060	0.1060	0.0455
У	1	1	1	-1	-1	-1	1	1	1	-1

(a) 在权值分布为  $D_3$  的训练数据上,阈值v取5.5时分类误差率最低( $e_3$  =0.1820,误差率又降低了! x=0,1,2,9被分类错误),故个体学习器为  $G_3(x)=egin{cases} -1 & x<5.5, \\ 1 & x>5.5. \end{cases}$ 

- (b) 根据误差 $e_3$  计算系数 $lpha_3=0.7514$
- (c) 更新训练数据的权值分布:

 $D_4$ 

х	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
w	0.125	0.125	0.125	0.102	0.102	0.102	0.065	0.065	0.065	0.125	
у	1	1	1	-1	-1	-1	1	1	1	-1	1

$$f_3(x) = lpha_1 G_1(x) + lpha_2 G_2(x) + lpha_3 G_3(x) \ f_3(x) = egin{cases} 0.3218 & x < 2.5, \ -0.5254 & 2.5 < x < 5.5, \ 0.9774 & 5.5 < x < 8.5, \ -0.3218 & x > 8.5. \end{cases} \ sign[f_3(x)] = egin{cases} 1 & x < 2.5, \ -1 & 2.5 < x < 5.5, \ 1 & 5.5 < x < 8.5, \ -1 & x > 8.5. \end{cases}$$

#### 最终结果:

х	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
w	0.125	0.125	0.125	0.102	0.102	0.102	0.065	0.065	0.065	0.125
у	1	1	1	-1	-1	-1	1	1	1	-1

分类器  $sign[f_3(x)]$  在训练数据集上有0个误分类点(amazing!)

- 对比三个个体学习器可以发现,权值很低的数据从侧面说明,它们在前面的学习器经常被分类正确,也就是说它们被分类正确的票数就比较多(a相当于每个分类器的票数),那么之后的个体学习器把它们分类错也影响不大,反正总票数是分类正确的票数多就可以了。例如x=1,前面两次分类对了,获得正确票数0.4236+0.6496=1.0732,第三次错了,获得错误票数0.7514,正确票数多,最终还是分类正确了。
- 为了想办法让分类错误的数据变为分类正确的,后面的个体学习器也在努力。如x=6,第一次分类错误的票数为0.4236,第二次分类正确的票数0.6496,可以看到为了让前面分类错误的数据变为分类正确的,后面个体学习器的重要性(a)需要比前面的大。

