# Esercizio 15\* del Foglio 1

Lorenzo Soligo 2101057, Tommaso Ceron 2101045, Dennis Parolin 2113203, Giuliano Banchieri 2101081

Marzo 2025

### 1 Introduzione

Il **Gradient Descent** è un algoritmo di ottimizzazione iterativo utilizzato per trovare il minimo di una funzione, affrontato nel corso di Introduzione al *Machine Learning* del professor **Ballan**. Nel contesto della regressione lineare, l'obiettivo è minimizzare la funzione di errore quadratico medio, definita come:

$$\phi(a,b) = \sum_{i=1}^{n} (y_i - (a \cdot x_i + b))^2$$

dove  $(x_i, y_i)$  sono i dati del campione e a e b sono i coefficienti della retta di regressione  $y = a \cdot x + b$ .

### 2 Giustificazione Matematica

Per trovare il minimo di  $\phi(a,b)$ , calcoliamo le derivate parziali rispetto a a e b:

$$\frac{\partial \phi}{\partial a} = -2\sum_{i=1}^{n} x_i (y_i - (a \cdot x_i + b))$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial b} = -2\sum_{i=1}^{n} (y_i - (a \cdot x_i + b))$$

Queste derivate rappresentano la direzione di massima crescita della funzione  $\phi(a,b)$ . Per minimizzare la funzione, ci muoviamo nella direzione opposta al gradiente, aggiornando a e b come segue:

$$a_{\text{new}} = a_{\text{old}} - \alpha \cdot \frac{\partial \phi}{\partial a}$$

$$b_{\text{new}} = b_{\text{old}} - \alpha \cdot \frac{\partial \phi}{\partial b}$$

dove  $\alpha$  è il **learning rate**, un parametro che controlla la dimensione dei passi dell'aggiornamento. Questo parametro è fondamentale per garantire che il metodo converga. Se infatti assumesse un valore troppo grande il rischio è che il passo risulti troppo grande portando alla divergenza del metodo. Questo perchè la funzione in questione è convessa e quindi un passo troppo ampio porterebbe a risalire la parabola invece che portare alla "naturale" convergenza per valori  $0 < \alpha < 1/maxAutovalore$ .

E' anche necessario che il passo  $\alpha$  non sia però troppo piccolo perchè in tal caso il metodo potrebbe convergere troppo lentamente.

#### 3 Pseudocodice

Lo pseudocodice per il Gradient Descent è il seguente:

Input: Vettori x e y, learning rate , numero di iterazioni T
Output: Coefficienti a e b della retta di regressione

- 1. Inizializza a = 0 e b = 0
- 2. Ripeti per T iterazioni:

```
a. Calcola le derivate parziali:
/a = -2 * (x_i * (y_i - (a * x_i + b)))
/b = -2 * (y_i - (a * x_i + b))
b. Aggiorna a e b:
a = a - * /a
b = b - * /b
3. Restituisci a e b
```

### 4 Spiegazione dello Pseudocodice

- Inizializzazione: I coefficienti a e b sono inizializzati a zero.
- Calcolo del gradiente: Ad ogni iterazione, le derivate parziali  $\frac{\partial \phi}{\partial a}$  e  $\frac{\partial \phi}{\partial b}$  sono calcolate utilizzando i valori correnti di a e b.
- Aggiornamento dei parametri: I coefficienti a e b sono aggiornati spostandosi nella direzione opposta al gradiente, con un passo proporzionale al learning rate  $\alpha$ .
- Convergenza: Dopo un numero sufficiente di iterazioni T, i valori di a e b convergono ai coefficienti ottimali della retta di regressione.

### 5 Risultati

I risultati ottenuti applicando il Gradient Descent ai campioni (Tmin, Tmed) e (Tmin, Ptot) sono mostrati nei grafici seguenti:

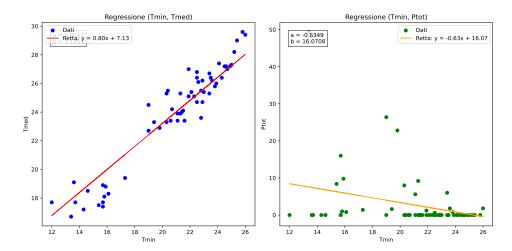


Figure 1: Diagrammi di dispersione con le rette di regressione ottenute tramite Gradient Descent.

I valori ottimali dei coefficienti sono:

Punto di minimo per 
$$(Tmin, Tmed): a^* = \texttt{0,8043}, b^* = \texttt{7,125}$$
  
Punto di minimo per  $(Tmin, Ptot): a^* = \texttt{-0,6349}, b^* = \texttt{16,0708}$ 

### 6 Conclusioni

Il Gradient Descent è un metodo efficace per trovare il minimo della funzione di errore quadratico medio nella regressione lineare. La scelta del learning rate  $\alpha$  e del numero di iterazioni T è cruciale per garantire una convergenza rapida e stabile.

## 7 Covarianza

Vengono qui riportate le due matrici ricavate dall'analisi dei dati:

| MATRICE DIAGONALE DI AUTOVALORI $(\lambda)$ : | 72.4721 | 0.0000  | 0.0000 | [00000] |
|---|---------|---------|--------|---------|
|   | 0.0000  | 30.3224 | 0.0000 | 0.0000  |
|   | 0.0000  | 0.0000  | 1.7106 | 0.0000  |
|   | 0.0000  | 0.0000  | 0.0000 | 0.1237  |

 $\begin{array}{c} \text{MATRICE ORTONORMALE DI AUTOVETTORI:} \\ \begin{bmatrix} 0.2544 & 0.5123 & -0.7127 & -0.4060 \\ 0.2453 & 0.5217 & -0.0029 & 0.8171 \\ 0.2463 & 0.5291 & 0.7013 & -0.4093 \\ -0.9025 & 0.4306 & -0.0103 & -0.0041 \end{bmatrix} \end{array}$