

# SVM优化建模方法调研

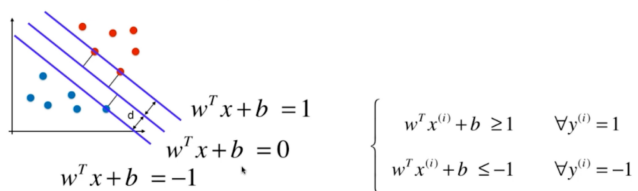
计试001 王嘉禾 2193211079

2022 年 10 月 6 日

## 1 经典SVM

支持向量机是1992年由Bell实验室的vladimir Vapnik和他的同事首次提出的。对于一个二分类问题，对每一个待分类结点进行一个向量表示，并寻找一个超平面，似的两个分类的结点分别处于超平面两边。为了使超平面具有鲁棒性，我们倾向于寻找一个距离所有结点的距离整体最远的超平面，使得二分类的依据更加明显。公式化的表达是，使得超平面距离所有结点的距离中最小的一个最大，也就是超平面上的点距离结点的最小距离中的最小值最大。

### 支撑向量机 SVM



为达到将两类结点尽量分开的目的，我们可以令两种标签的点分别在超平面 $\mathbf{w}\mathbf{x} + b > 1$ 之上和超平面 $\mathbf{w}\mathbf{x} + b < -1$ 之下，并通过调整比例求出 $\mathbf{w}$ 和 $b$ 的值，从直觉的角度来说，我们用一个最厚的“超平板”将两类结点分开，公式化的表达如下所示

$$\begin{aligned} \mathbf{w}\mathbf{x}_i + b &> 1, y_i = 1 \\ \mathbf{w}\mathbf{x}_i + b &< -1, y_i = -1 \end{aligned} \quad (1)$$

而令超平面距离所有结点距离的最小值最大的过程则相当于令这个“超平板”最厚，也就是超平面 $\mathbf{w}\mathbf{x} + b > 1$ 和超平面 $\mathbf{w}\mathbf{x} + b < -1$ 之间的距离最大，并且这里直接将 $y_i$ 的信息与不等式进行合并，可得

$$\begin{aligned} \min_{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d, b \in \mathbb{R}} \left\{ \frac{2}{|\mathbf{w}|} \right\} \\ y_i(\mathbf{w}\mathbf{x}_i + b) > 1 \end{aligned} \quad (2)$$

## 2 带松弛条件的SVM

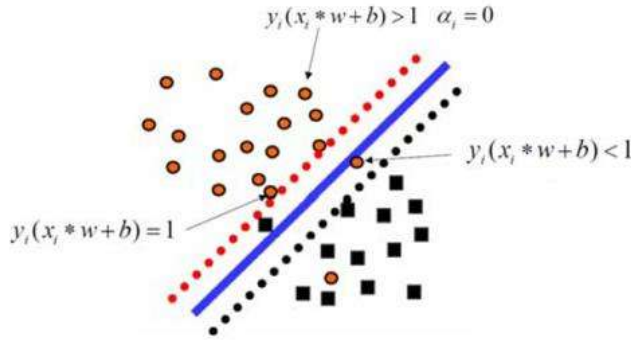
然而，由于超平面的分类能力有限，并不是所有的二分类问题都可以做到完全线性可分。此时，若遇到在超平面附近有小规模接触的情况，整体仍然是不严格的“线性可分”的，则可引入松弛因子 $\xi_i$ ，令

$$\begin{aligned} \mathbf{w}\mathbf{x}_i + b &> 1 - \xi_i, y_i = 1 \\ \mathbf{w}\mathbf{x}_i + b &< -1 + \xi_i, y_i = -1 \end{aligned} \quad (3)$$

合并后的问题变为

$$\begin{aligned} \min_{\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d, b \in \mathbb{R}} \left\{ \frac{2}{|\mathbf{w}|} + c \sum_{i=1}^n \xi_i \right\} \\ y_i(\mathbf{w}\mathbf{x}_i + b) > 1 - \xi_i \end{aligned} \quad (4)$$

我们仍可以用刚才“超平板”的角度来解释松弛因子，这相当于分类并不是将所有结点都分在超平板的两侧，而是超平板两侧明确分类，而处在超平板中的结点不做要求，并且，由于每个点各对应一个松弛因子，因此这实际上是一个趋近于超平面的超曲面



### 3 支持向量机的核函数

这是用支持向量机解决线性不可分问题的另一种方式，线性不可分有时是因为维数不足或特征的表示方式无法利用，可通过扩展至更高的维度或进行变换以实现线性可分。例如，对与一维空间中的点 $x_i$ ，我们构造映射函数

$$\phi(x_i) = \begin{bmatrix} x_i \\ x_i^2 \\ x_i^3 \end{bmatrix} \quad (5)$$

有或者对于三维空间中的点 $\mathbf{x}_i$ ,构造映射函数

$$\phi(\mathbf{x}_i) = \begin{bmatrix} x_1 x_2 \\ x_2 x_3 \\ x_3^3 \end{bmatrix} \quad (6)$$

则我们分别将一维空间映射至一个三维空间，和将一个三维空间中的结点的特征进行了同维度上的重新表示。在这个(新的)三维空间上可能实现线性可分。我们希望将得到的特征映射后的特征应用于SVM分类，而不是最初的特征。下面将核函数形式化定义，假设原始的内积是 $\langle \mathbf{x}, \mathbf{z} \rangle$ ,则映射之后的内积为 $\langle \phi(\mathbf{x}), \phi(\mathbf{z}) \rangle$ ,这里计算复杂度会提高很多，不仅是内积双方的维数变高，单纯计算映射也有不小的复杂度。但由于所有的分

类都是计算一次内积，于是我们把这个内积定义出来，令其为核函数 $K(\mathbf{x}, \mathbf{z}) = \phi(x)^T \phi(z)$ ，将核函数进行展开重合并或者代换等，可以实现算法复杂度的降低。