WebHW2

PB18000268 曾勇程

1.计算题

```
PB18000768 當勇程 Web HW2
- 计算题
1.1 (1) Wed = Wft, d. Logro aft N= 811400
       Wf end = [ 1+ log, tf e, d . tf t. d >0 otherwise
 POCI 4: 217 Car: Wt.d = (Hlogio 34). logio 811400 = 4.135
 Auto Wed = (1+log, 3). log, 811400 = 3.476
Insurance: tf+d=0 . Wf+d=0

Best: Wf+,d=(1+hog1018).hog10 40014 - 2.948
按同样的为法计算其他的 of-idf值.
              tf-idf@Doc|tf-idf@Doc2 tf-idf@Doc3
            4.135 3.109 4.092

3.476 5.60 0.000

0.000 4.404 2.892

2.948 0.000 2.763
 Car
 Auts
 Insurance
  Best
```

12) Doc1 对应的历史 1;=(4.135, 3.476, 0, 2.948) 0向量的: ガニ(0,0,0,0) 区文式设色落: dist(17,-0)= √4.135°+3.476° +2.968° ≈ 6.154

新欧大为一代的人,处理目的同量化为分别。 Vni = distly,可·Vi = (0.672, 0.565, 0,0.479)

 $Poc 2: \vec{V}_2 = (3.10), 5.60, 4.404, 0)$ $\vec{V}_{n2} = \frac{\vec{V}_2}{dist(\vec{V}_2, \vec{o})} = (0.400, 0.720, 0.567, 0)$

Docs: V3 = (4.092,0,2.892, 2.763) $V_{n_3} = \frac{V_n}{d(st(V_n, \vec{v}))} = (0.715, 0, 0.505, 0.483)$

上处雅后的向量考录的:

3) 彭尚" car insurance" 同量益。 区 - (1,0,1,0)

 $(\cos(\vec{q}, \vec{d})) = \frac{\sum_{i=1}^{|V|} q_i d^i}{dist(\vec{q}, \vec{p}) \cdot dist(\vec{d}, \vec{p})}$

处理后的向量为方法:

Pocl: Vn. = (0.672, 0.565, 0,0.479)

 $D_{0}C_{2}$: $\overline{V_{n2}} = (0.400, 0.720, 0.567, 0)$ $D_{0}C_{3}$: $\overline{V_{n3}} = (0.715, 0, 0.505, 0.483)$

Cos(Q, Vni) = 1x0.672+ 1x0 = 0.475

COS(Q, Vn2) = 1x0.400+0.567 = 0.684

 $CO3(\vec{Q}, \vec{V}_{n3}) = \frac{0.715 + 0.55}{\sqrt{2}} = 0.863$

0.863 > 0.684> 0.475

· 对于查询"Car insurance", Doc3的得合(相似度) 大于 Doc2 的得台(抽做度)大步Doc1的得名(抽做度)

别安美和安:

$$M=R= \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1/3 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1/2 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 1/2 & 1/3 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1/3 & 1/2 & 0 & 0 & 1/3 \\ 0 & 0 & 0 & 1/2 & 0 & 0 & 1/3 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1/2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1/2 & 0 & 1/3 \end{bmatrix}$$

Z) 武 仏 Maybov 紀年的 科語 3布 方=(ス。 ス, ス, ス, ス, ス, ス, ス, ス) T : is Maybov 紀述以付稿 宏 好 有
カラステン ステン ステスリー ステスリーのミション
解得: 另二(0.055, b.037,0.117, 0.244, 0.211, 0.037, 0.302) ^T PPI名文即年明设定的 PegePank同量为 [0.055, 0.037, 0.117, 0.244, 0.211, 0.037, 0.34) ^T

3)将邻接矩阵中"节点 2 指向节点 3"和"节点 6 指向节点 3"的两条边权重设为 0,其它不 变。请计算该矩阵所对应的 Hub 值和 Authority 值向量。

答: 法一: 手算法:

由
$$\vec{h}\leftarrow M\vec{a}$$
 $\vec{a}\leftarrow M^T\vec{h}$ 得到 $\vec{h}\leftarrow MM^T\vec{h}$ 得到 $\vec{a}\leftarrow M^TM\vec{a}$ 将 \leftarrow 替换成 $=$ 号,得 $\vec{h}=\frac{1}{\lambda_h}MM^T\vec{h}$ $\vec{a}=\frac{1}{\lambda_a}M^TM\vec{a}$ 其中, λ_h 和 λ_a 分别为矩阵 MM^T 和 M^TM 的特征值

因此, 计算过程为:

- 1) 得到邻接矩阵M, 计算 MM^T 和 M^TM ;
- 2) 计算 MM^T 和 M^TM 的特征值,从而求得他们的主特征向量,从而得到最后的Hub值向量和Authority 值向量。

[但由于本题7阶矩阵太大,即使它可以拆成一个3阶矩阵和一个4阶矩阵,但4阶矩阵特征值的精确值也求不出来,故采用下面的第二种方法:编程法]

法二:编程法:

邻接矩阵M为:

0	0	1	0	0	0	0
0	1	1	0	0	0	0
1	0	1	0	0	0	0
0	0	0	1	1	0	0
0	0	0	0	0	0	1
0	0	0	0	0	1	1
0	0	0	0	1	0	1

计算方法:
$$a_{k+1} = M^T h_k$$
 $h_{k+1} = M a_{k+1}$ $a_0 = h_0 = (1,1,1,1,1,1)^T$

代码如下:

```
13 \mid M = np.array(m)
14 \mid H = np.array(h)
15 \mid A = np.array(a)
16 | for i in range(10000):
       A = np.matmul(np.transpose(M), H) # 根据公式迭代计算 Authority 值向量
17
18
       Len\_A = np.sqrt((A*A).sum())
19
       A = A/Len_A
                                      # 归一化
                                      # 根据公式迭代计算 Hub 值向量
20
      H = np.matmul(M, A)
21
       Len_H = np.sqrt((H*H).sum())
22
       H = H/Len_H
                                      # 归一化
23 print("Authority:", A)
24 print("Hub:", H)
```

最终的迭代10000次后的结果为:

```
Authority: [[3.95252517e-323]
  [3.95252517e-323]
  [1.03753786e-322]
  [1.68457870e-001]
  [4.98011193e-001]
  [2.72570559e-001]
  [8.05799037e-001]]
Hub: [[5.43472210e-323]
  [7.41098469e-323]
  [7.41098469e-323]
  [3.35070080e-001]
  [4.05118802e-001]
  [5.42154779e-001]
  [6.55495991e-001]]

Process finished with exit code 0
```

```
\mathbb{E} Authority = (0, 0, 0, 0.168, 0.498, 0.273, 0.806) Hub = (0, 0, 0, 0.335, 0.405, 0.542, 0.655)
```

2.问答题

2.1

请简述解决以下问题的思路:

a) 如何从多源情境信息(如手机的多种传感器信息)中,抽象出用户当前所处的状态或行为模式?

答:例如,可以根据**感知查询的上下文**(搜索历史)、查询时的**环境信息**,判断用户所处的状态(真实意图)。

现如今,随着移动终端的发展(手机、平板、笔记本等),移动情境数据的感知和收集逐渐依赖于这些移动终端的多种传感器,如GPS、Wi-Fi、蓝牙、麦克风等系统。因此可以利用这些感知器抽象出用户当前所处的状态或行为模式。例如

1. 显著地点和轨迹挖掘:

- 显著地点挖掘:利用GPS传感器,挖掘用户的个性化显著地点(个人生活基本地点:家或单位等)和根据大众记录挖掘特定公共区域(旅游名胜或商业中心等)。根据室内无GPS信号这一特点,利用GPS信号消失或重现的规律,结合已有的人工标注和时间的情境信息,标注用户所处的个性化显著地点。而基于多用户轨迹序列,和GPS标注,推理出用户所处的特定公共区域。
- 轨迹模式挖掘:利用GPS感知器和第三方数据源(如谷歌地图等),结合每个地点的相关语义信息,推理出用户的行为模式,例如获得3个停顿地点分别表示"购物广场→餐厅→电影院"结合时间、语义可理解为用户正在周末度假。
- 2. 用户行为模式挖掘(揭示了用户的生活规律和个人偏好的基础性信息):
 - 关联规则挖掘:针对多用户情境日志挖掘公共的行为规律,再将这些公共规律映射到单个用户上,例如,下午在咖啡厅浏览社交网站(也可根据Wi-Fi、蓝牙等传感器推理出用户每天所处的位置和所干的事)。
 - **序列模式挖掘**:在**序列化的数据库**中发现**频繁子序列**(时间序列模式),分析和预测用户的当前和下一步行为变化趋势。

b) 在上述过程中,如何既体现用户的个性化因素,又减少用户个人记录稀疏的负面影响?

答:一种折中的方案是,以主题(行为的共同规律)为中介,基于**多用户情境日志**,提取出公共的行为规律,再将这些公共规律映射到单个用户的个性化因素上。或者说是聚类。类中心体现共性,类之间的差异体现个性。例如,基于大众的评价和建议,结合用户的个性化因素,从数据库中提取出相关度比较高的主题(行为的共同规律),从而对该用户给出特定的推荐。

2.2

用户在浏览网页时,可能通过点击"后退"按钮回到上一次浏览的页面。用户的这种回退行为(包括连续回退行为)能否用马尔科夫链进行建模?为什么?

答:不能,用户的回退行为不能被建模为马尔科夫链。这是因为用户的回退行为在语义上为释放了到达那个点(网页)的路径,并且连续的回退行为要涉及到之前的若干状态,而这不是马尔科夫过程的。

2.3

如何在网页排序的同时提升结果的多样化水平? 如何在实现这一目的的同时保障算法的效率?

答: 多样化排序的过程总体上可以看作一个"顺序选择"的过程。 采用MMR(最大边界相关性)方法: 采取 贪心策略, 生成 top K 结果列表。第一次, 先选取相关度最高的物品。然后, 每次选取和查询 query 匹配度高、和已经选取的物品最大相似度低的物品。可以定义一个新的排序函数, 它被定义为**文档**与查询的相关性得分和在给定已选择文档的情况下当前文档的新颖性得分的总和。并依赖于这个排序函数进行多样化排序, 以提升结果的多样化水平。

保障算法的效率:可以考虑采用贪心算法,比如首先生成 top K 结果列表,选取与查询相关度最高的 网页,然后更新迭代排序函数(这里可以当作是每个文档的属性)的值,再次贪心选择和查询匹配度高、和已经选取的网页最大相似度低的网页。