

4.4 感知器

1. 判别函数

增广样本向量

$$g(y) = a^T y, \quad y \text{ is } [1, x_1, \dots, x_d]^T$$
$$a \text{ is } [w_0, w_1, \dots, w_d]^T$$

2. 准则

$$J_p(a) = \sum_{a^T y_k^1 \leq 0} (-a^T y_k^1)$$

3. 优化算法

梯度下降法

$$g(y) \geq 0 \quad \left\{ \begin{array}{l} y \in W_1 \\ y \in W_2 \end{array} \right.$$

$$y_i' = \begin{cases} y_i, & \text{if } y_i \in W_1 \\ -y_i, & \text{if } y_i \in W_2 \end{cases}$$

规范化增广样本向量

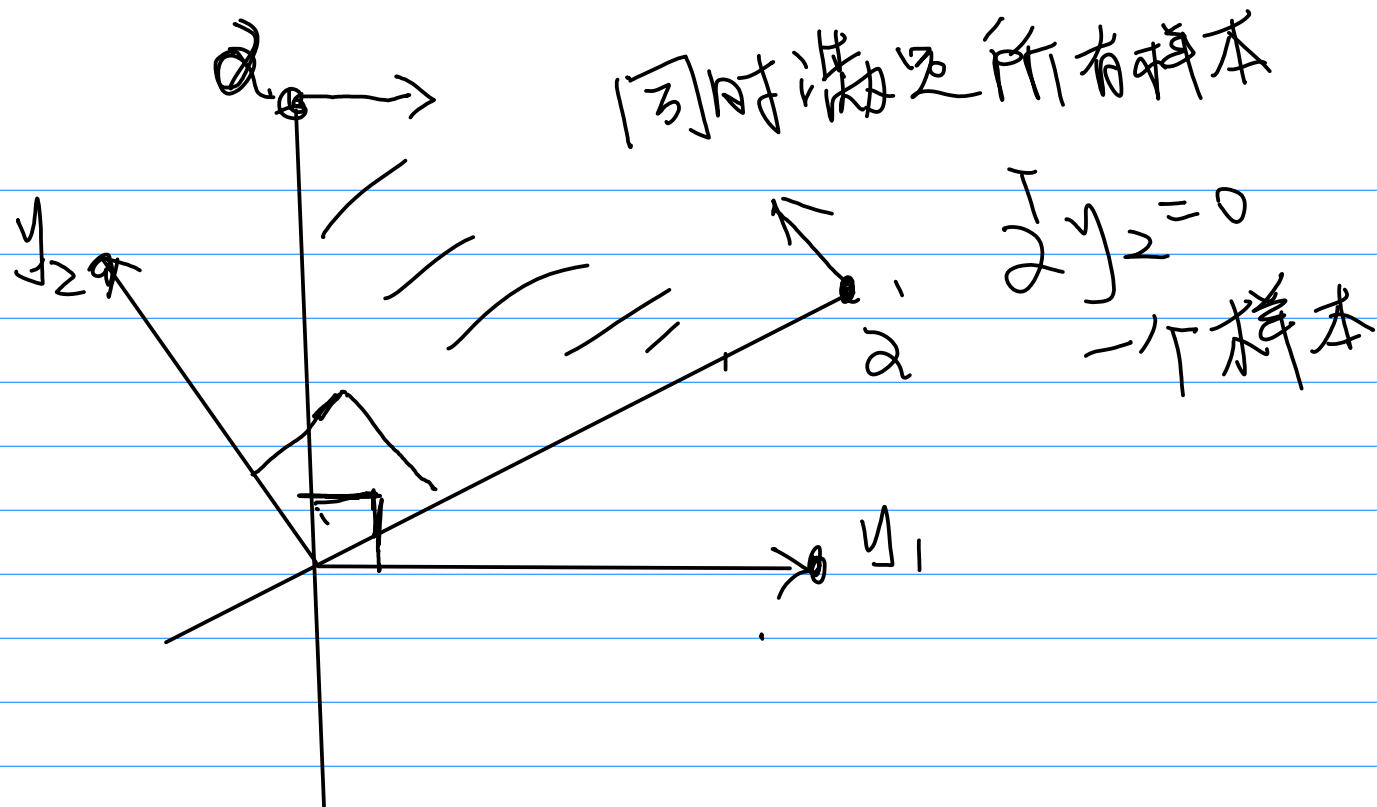
样本可分性条件

$$\alpha^T y_i' > 0$$

此方法适应于线性可分的样本，即在样本特征空间中，至少存在一个线性分类面能够把两类样本没有错误的分开

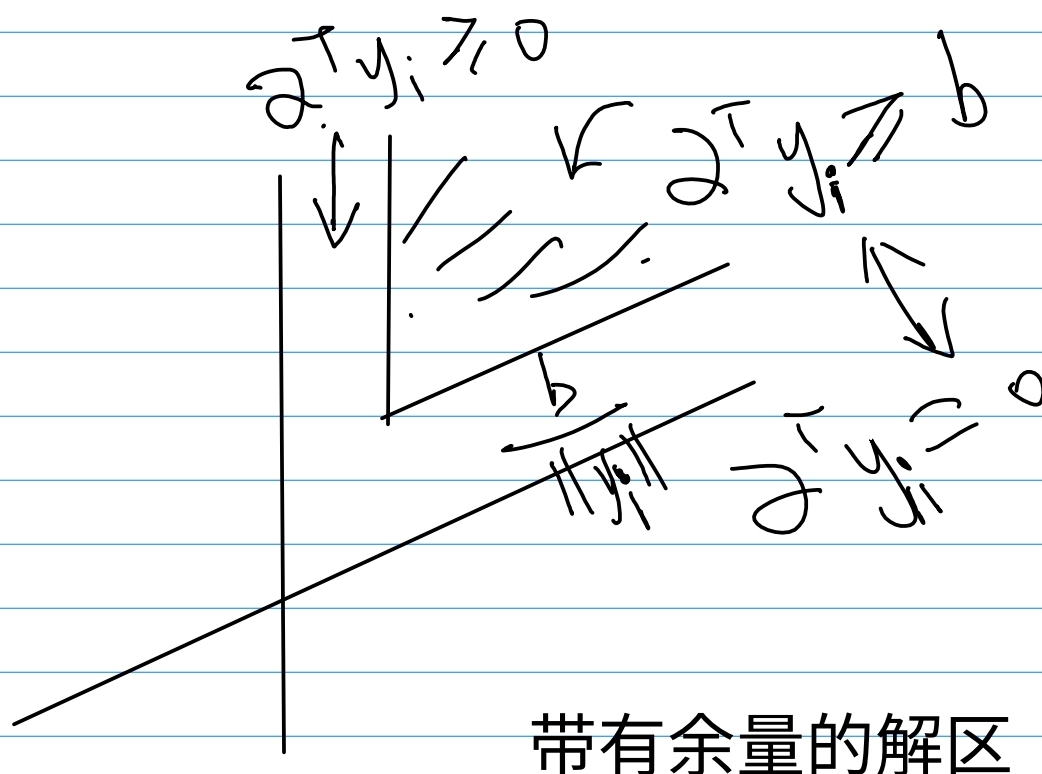
$$\alpha^T y_i' > 0, i = 1, 2, \dots, N$$

α^* 为一个解向量



什么是解向量和解区？

如何选取更可靠的解向量？



如何优化准则函数？

$$J_p(\alpha^*) = \min J_p(\alpha) = 0$$

即 α^* 将所有样本分对

梯度下降法迭代求解

$$\alpha(t+1) = \alpha(t) - \rho_t \nabla J_p(\alpha)$$

$$\nabla J_p(\alpha) = \frac{\partial J_p(\alpha)}{\partial \alpha} = \sum_{\alpha^T y_k \leq 0} (-y_k)$$

$$\alpha(t+1) = \alpha(t) + \rho_t \sum_{\alpha^T y_k \leq 0} y_k$$

一次将所有错误样本都进行修正的做法并不是效率最高的，更常用的是在一次只修正一个样本的固定增量法。

(1) 任意选择初始的权向量 $\lambda(0)$, $\sum_{t=0}^{\infty} \lambda(t) = 0$

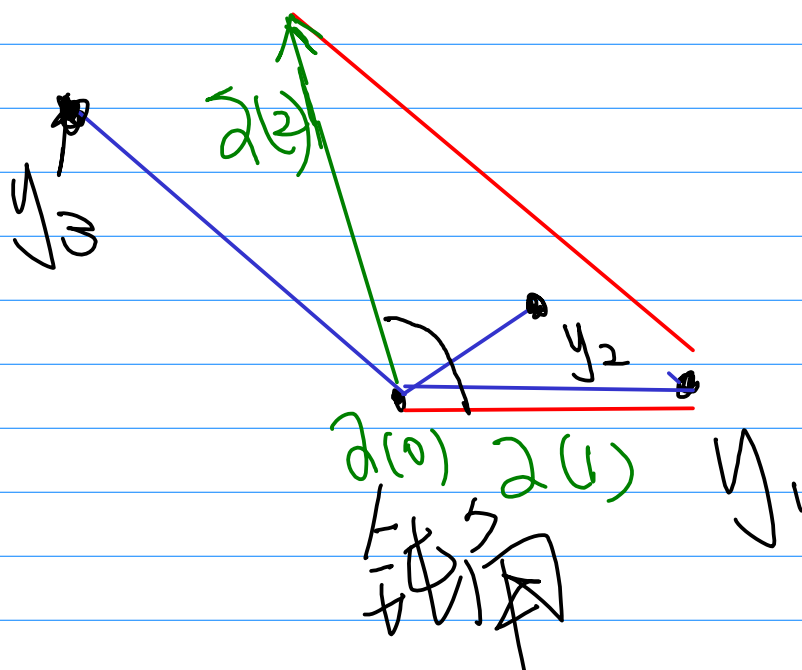
(2) 考察样本 y_j , 若 $\lambda(t)^T y_j \leq 0$ 则

$\lambda(t+1) = \lambda(t) + y_j$, 否则继续, $\boxed{p_t = 1}$

(3) 若拿另一个样本, 重复(2), 直

至所有样本都有 $\lambda(t)^T y_j > 0$,

即 $J_p(\lambda) = 0$, $(\lambda(t)^T y_j \leq 0)$
错分指数冗余量



对于线性可分的样本集迭代下去会收敛，
对于线性不可分的样本集则不会收敛

$$\rho_t = \frac{|a^{(k)T} y_j|}{\|y_j\|^2}$$

对 ρ_t 改进.

4.5最小平方误差判别准则

线性不可分情况下，方程个数大于未知数，属于矛盾方程组，求解方程组的最小平方误差解

$a^T y_i > 0$ ，不等式组不能同时满足

希望求解一个 a^* 使得被错分的样本尽可能少

$$a^T y_i = b_i > 0$$

$$Y a = b$$

$$Y = \begin{bmatrix} y_1^T \\ y_2^T \\ \vdots \\ y_N^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \\ \text{---} \end{bmatrix}$$

$$b = [b_1, \dots, b_N]^T$$

$N > d$, dimension

最小二乘法 $e = Y\alpha - b$

$$\min J_s(\alpha) = \|Y\alpha - b\|^2$$

$$= \sum_{i=1}^N (\alpha^T y_i - b_i)^2$$

伪逆法求解

$$\nabla_{\alpha} J(\alpha) = 2Y^T(Y\alpha - b) = 0$$

$$\alpha^* = (Y^T Y)^{-1} Y^T b$$

$(Y^T Y)^{-1} Y^T$ 是 Y 的伪逆

梯度下降法求解

- (1) 任意选择初始的权向量 $\alpha(0)$, $\alpha(0)$
- (2) 按照梯度下降的方向迭代更新权向量

$$\alpha(t+1) = \alpha(t) - \rho_t Y^T(Y\alpha - b)$$

$$\nabla J_3(\alpha) \leq \epsilon \quad \text{或}$$

$$\|\alpha(t+1) - \alpha(t)\| \leq \epsilon$$

$$\|\alpha\| \leq \frac{1}{\sqrt{b}}$$

$$\alpha(t+1) = \alpha(t) + \rho_t (b_k - \alpha(t)^T y_k) y_k$$

$$\text{其中 } \alpha(t)^T y_k \neq b$$

Widrow-Hoff算法

后面讨论了关于选择b的问题，选不同的b，MSE的解等价于Fisher线性判别的解或者贝叶斯判别函数的最小平方误差逼近。