學號: B06901020 系級: 電機二 姓名: 張恆瑞

請實做以下兩種不同 feature 的模型,回答第(1)~(3)題:

- (1) 抽全部 9 小時內的污染源 feature 當作一次項(加 bias)
- (2) 抽全部 9 小時內 pm2.5 的一次項當作 feature(加 bias)

備註:

- a. NR 請皆設為 0,其他的數值不要做任何更動
- b. 所有 advanced 的 gradient descent 技術(如: adam, adagrad 等) 都是可以用的
- c. 第 1-3 題請都以題目給訂的兩種 model 來回答
- d. 同學可以先把 model 訓練好, kaggle 死線之後便可以無限上傳。
- e. 根據助教時間的公式表示,(1) 代表 $p = 9 \times 18 + 1$ 而(2) 代表 $p = 9 \times 1 + 1$

1. (2%)記錄誤差值 (RMSE)(根據 kaggle public+private 分數),討論兩種 feature 的影響

	$p = 9 \times 18 + 1$	$p = 9 \times 1 + 1$
public	5.48861	5.80086
private	7.03200	7.10380

使用較少 feature 之 model 不論在 public 還是 private data set 上表現都較差,可見其他的 汙染物也和 PM2.5 有關係,也就是說,把其他汙染物考慮進預測模型,則可得到更好的預測結果。

2. (1%)將 feature 從抽前 9 小時改成抽前 5 小時,討論其變化下表為抽前 5 小時之結果(抽前 9 小時之結果在上一題)

	$p = 9 \times 18 + 1$	$p = 9 \times 1 + 1$
public	5.92162	6.17484
private	7.13021	7.10928

不論是在 public、private 或是抽 18 個 feature、1 個 feature 的結果,表現都很明顯降低了許多,可見如果知道更多先前的資料更能夠預測接下來的 PM2.5 量。

3. (1%)Regularization on all the weight with $\lambda = 0.1 \cdot 0.01 \cdot 0.001 \cdot 0.0001$, 並作圖

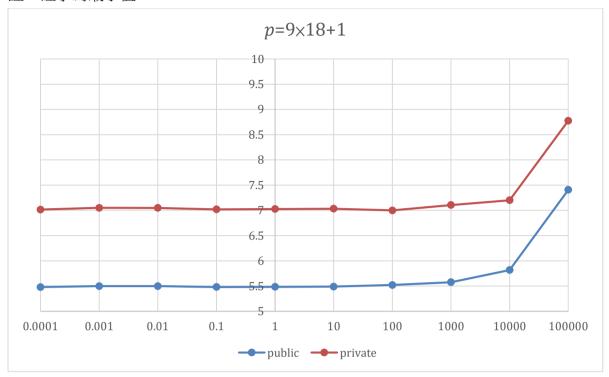
$p = 9 \times 18 + 1$:

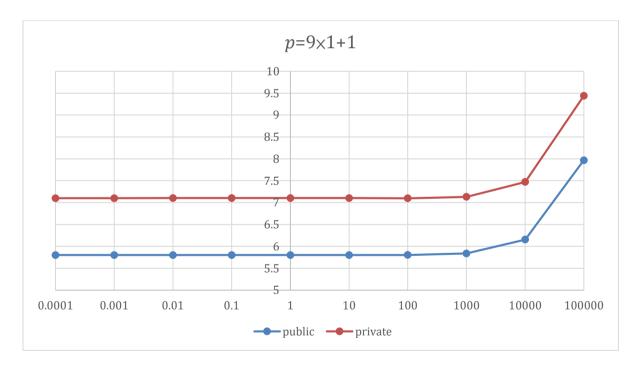
	0.0001	0.001	0.01	0.1	1	10	100	1000	10000	100000
public	5.47893	5.49892	5.49824	5.48142	5.48405	5.48861	5.52034	5.57541	5.81772	7.40728
private	7.01496	7.04982	7.04886	7.02044	7.02571	7.03200	6.99904	7.10547	7.20117	8.77545

$p = 9 \times 1 + 1$:

	0.0001	0.001	0.01	0.1	1	10	100	1000	10000	100000
public	5.80052	5.80052	5.80078	5.80078	5.80079	5.80086	5.80241	5.83756	6.15334	7.96774
private	7.10006	7.10006	7.10411	7.10411	7.10408	7.10380	7.09883	7.13065	7.47044	9.43974

註:紅字為最小值





從結果得知, λ 在很小時對於 public data 較有利,但在稍大時對 private data 較有利,然而在 λ 過大時就使得 model 的精確度降低很多。

4. (1%)在線性回歸問題中,假設有 N 筆訓練資料,每筆訓練資料的特徵 (feature) 為一向量 x^n ,其標註(label)為一純量 y^n ,模型參數為一向量w (此處忽略偏權值 b),則線性回歸的損失函數(loss function)為 $\sum_{n=1}^N (y^n-x^n\cdot w)^2$ 。若將所有訓練資料的特徵值以矩陣 $X=[x^1\ x^2\ \cdots\ x^N]^T$ 表示,所有訓練資料的標註以向量 $y=[y^1\ y^2\ \cdots\ y^N]^T$ 表示,請問如何以 X 和 y 表示可以最小化損失函數的向量 w ?請選出正確答案。(其中 X^TX 為 invertible)

(c) $(X^T X)^{-1} X^T y$