

第一次组会记录:

内容: 1. 讨论了三种方法用于误差分析

笔记: 问题描述: 考虑 \mathbb{R}^m 上的光滑变换:

$$f_\gamma: \mathbb{R}^m \rightarrow \mathbb{R}^m \quad (\gamma \in \mathbb{R} \text{ 为参数})$$

$$x \mapsto f_\gamma(x)$$

对于 $x_0 \in \mathbb{R}^m$, 记 $x_1 = f_\gamma(x_0)$, $x_2 = f_\gamma(x_1)$, \dots

如此类推, 即 $x_n = f_\gamma^n(x_0)$

我们想知道: γ 对于 $x_1, x_2, \dots, x_n, \dots$ 的影响有多大?

问题求解思路: 1. Path Perturbation (路径扰动)

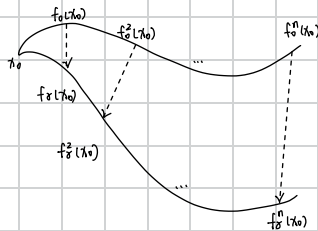
2. Divergence Method (散度法)

3. kernel Differential (核微分)

我要做的内容

① Path Perturbation:

选择 "path" \rightarrow 引入微小扰动 \rightarrow 评估性能



2.3 用到的公式: $S(Lp f^*)^N p_0 = \sum_{n=1}^N (Lp f^*)^{N-n-1} (S(Lp f^*)) (Lp f^*)^n p_0$

2. Divergence Method:

在 $x_0 \xrightarrow{f} x_1$ 过程中: $x_1 = \underbrace{f(x_0)}_{\text{真实结果}} + \underbrace{y_1}_{\text{误差?}}$

$$E[\phi(x_1)] = \int \phi(x_1) p(y_1) p_0(x_0) dy_1 \frac{dx_1}{df(x_0)} \quad \text{期望}$$

3. kernel Differential

$$E[\phi(x_1)] = \int \phi(x_1) p(y_1) p_0(x_0) dx_0 dy_1$$

$$\underline{SE[\phi(x_1)]} = - \int \phi(x_1) \frac{dp(y_1)}{p(y_1)} \cdot \int \underline{f(x_0)} p_0(x_0) dx_0 dy_1 p(y_1)$$

E 随误差而变化

likelihood ration?