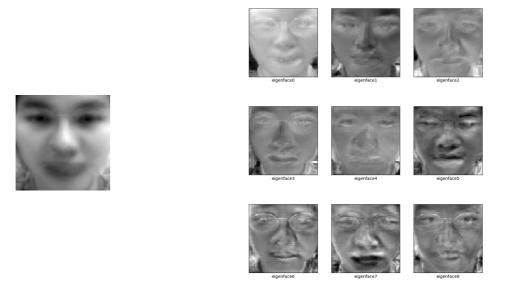
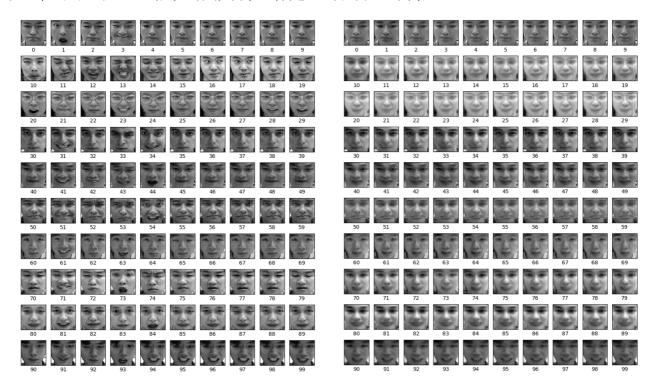
學號:B02902044 系級:資工四 姓名:陳映紅

1.1. Dataset 中前 10 個人的前 10 張照片的平均臉和 PCA 得到的前 9 個 eigenfaces:

答:(左圖平均臉,右圖為 3x3 格狀 eigenfaces, 順序為左到右再上到下)



1.2. Dataset 中前 10 個人的前 10 張照片的原始圖片和 reconstruct 圖 (用前 5 個 eigenfaces): 答:(左右各為 10x10 格狀的圖,順序一樣是左到右再上到下)



1.3. Dataset 中前 10 個人的前 10 張照片投影到 top k eigenfaces 時就可以達到 < 1% 的 reconstruction error.

答: (回答 k 是多少)

1% * 255 = 2.55

使用 60 個 eigenfaces 時,RMSE = 2.4776269501197086

使用 59 個 eigenfaces 時,RMSE = 2.5518673845707722

因此 k 應為 60。

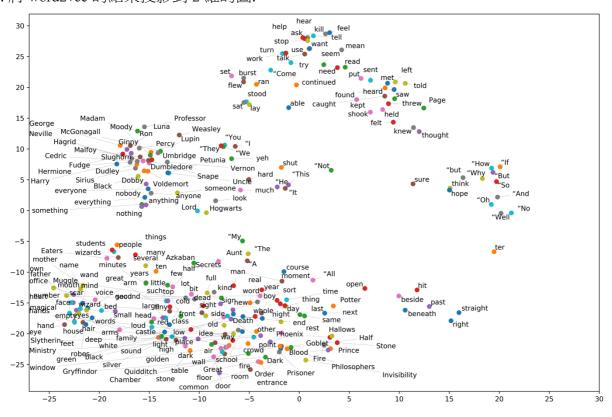
2.1. 使用 word2vec toolkit 的各個參數的值與其意義:

答:word2vec.word2vec的預設使用方式及我的參數使用方式如下

參數	使用之數值	参數功能解釋
train	all.txt	訓練模型的文字庫路徑(不影響結果)
output	all.bin	模型路徑(不影響結果)
size	150	訓練產出向量的維度大小,過小無法正確分隔語意,過大 則可能使 TSNE 降維效果不佳
window	2	skip gram 中的最大 skip 長度,將此值由預設值 5 降為 2 後 發現動詞現在式及過去式的 cluster 較接近,故使用 2
sample	0	將出現頻率高於此值的字任意降低頻率。使用建議值 1e-5 後發現 cluster 較不明顯,故使用 0
hs	1	使用 Hierarchical Softmax 加快運算速度
negative	5	使 window 內與外的字分開,使用建議值 5
min_count	50	忽略出現頻率小於此值的字,使用 50 是不想讓圖表太複雜
cbow	1	是否使用 skip gram

註:未使用 threads(是否使用多條執行續)、debug(除錯模式)、binary(將模型存為binary 格式)、save_vocab(訓練後之字彙的儲存路徑)、read_vocab(訓練時使用此文字庫而不使用 train)、verbose(印出訓練過程)、iter_(訓練次數)、alpha(learning rate)

2.2. 將 word2vec 的結果投影到 2 維的圖:



2.3. 從上顯視覺化的圖中觀察到了什麼?

答:有幾個明顯的 cluster:[-3:5, 23:29]的原形動詞,原形動詞附近([-7:12, 13, 22])有動詞的過去式,人稱代名詞(I、You、They 等)[-8:-6, 10:11],人名[-18:-13, -5:14],人名附近([-17:-13, 0:4])有不定代名詞,疑問詞、助詞或開頭的連接詞[15:22, 0:8],另外在人名附近有一大區[-25:-5, -25:-5]為名詞。

註:我選取 700 個出現頻率最高的字來畫圖。

3.1. 請詳加解釋你估計原始維度的原理、合理性,這方法的通用性如何? 答:

- 方法:我先將每個 dataset 裡的資料 flatten 成一維,計算每個 dataset 各自的 variance 後,利用 kmeans 將每個 dataset 依照其 variance 分成 60 個 cluster,再利用 60 個 cluster 的 center 由小至大排序,依序將 cluster 內的每個 dataset 對應至維度 1 至 60。
- 原理:對一個 dataset 來說,若原始維度很小,增至一百維後,大部分的資料會有較低的 亂度,所以 variance 較低。而若原始維度大,增維後亂度仍大,因此 variance 會較大。
- 合理性及通用性:此方法必須知道原始維度的範圍,才能依這個範圍做 clustering,且若 dataset 數量不夠,則 kmeans 可能不精確(甚至不能使用),因此無法找到單一 dataset 的原始維度。

3.2. 將你的方法做在 hand rotation sequence dataset 上得到什麼結果?合理嗎?請討論之。答:

- 方法及結果: 我先將手轉杯裡所有資料 imresize 成 16*15 維,再用 PCA 降至 100 維。將 這個 dataset 作為第 201 個 dataset,利用 3.1 的方法,求得原始為度為 23。(見 rotate.py)
- 合理性:手轉杯 dataset 降維後的維度應該三、四維,23 維偏離合理值很多。因所有 dataset 的差異性很大,所以在沒有此 dataset 其他資訊的情況下,直接套用 3.1 的方法時 將不會有好結果。