學號:B05902018 系級: 資工三 姓名:張凱程

- 1. (2%)記錄誤差值 (RMSE)(根據 kaggle public+private 分數), 討論兩種 feature 的影響
 - (1) 全部 feature: 5.51664 + 7.07990
 - (2) PM2.5 feature: 5.79583 + 7.17286

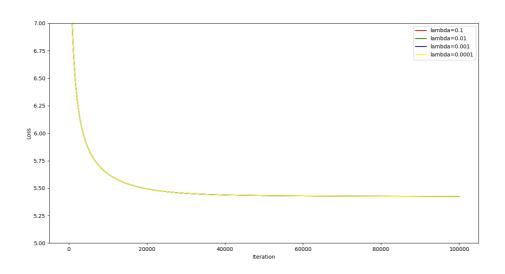
因為(1)的 feature 比(2)多,可以做參考的項目會比較多,因此前者會去找非 PM2.5 的 feature 跟 PM2.5 的相關性,會增加其準確率。

附註:(1)是選沒有被選到但是比較好的結果。

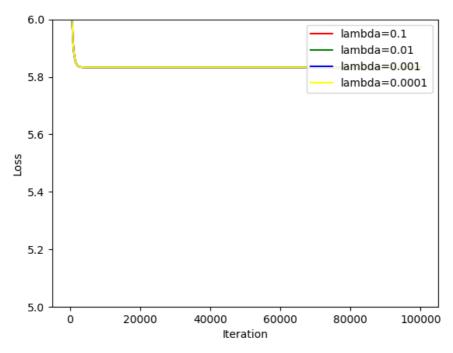
- 2. (1%)將 feature 從抽前 9 小時改成抽前 5 小時,討論其變化
 - (1) 全部 feature: 5.51664 + 7.07990 → 5.88784 + 7.11336
 - (2) PM2.5 feature: $5.79583 + 7.17286 \rightarrow 6.16914 + 7.15599$

由於剩下的 4 小時還是有其參考性,他們的 weight 也需要進行學習,所以 正確率會比較差。

3. (1%)Regularization on all the weight with λ =0.1、0.01、0.001、0.0001,並作圖 (1)



基本上四項是重疊的,因為誤差極小,差距大概10的-8至-9次方。



一樣四項都很接近,且收斂速度很快。

兩者的差別在,前者做 100000 次 iteration 時 loss 還是會稍作更新,後者 loss 完全不變。

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

- a. $(X^TX)X^Ty$
- $b. \quad (X^{\scriptscriptstyle T} X) y X^{\scriptscriptstyle T}$
- c. $(X^TX)^{-1}X^Ty$
- d. $(X^TX)^{-1}yX^T$

Answer: c.