

### شبكههاي عصبي مصنوعي

جلسه دهم:

شبکه با تابع پایه شعاعی (۱)

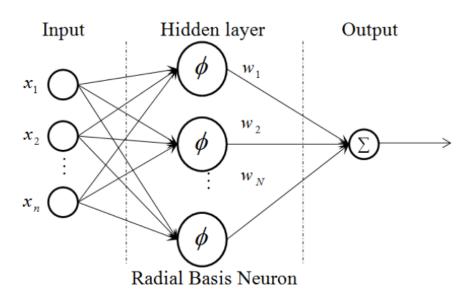
(Radial-Basis Function Network = RBF Net)

- شبکه با تابع پایه شعاعی (Radial-Basis Function Network) از دسته شبکههای عصبی است که به آنها شبکههای هستهمبنا (Kernel-Based) می گویند.

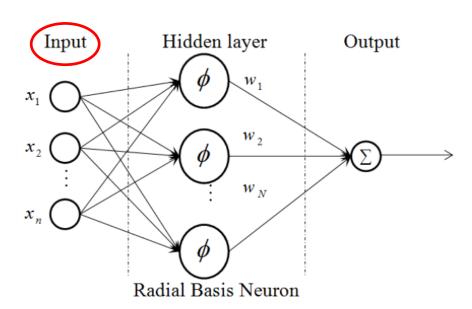
- شبکه با تابع پایه شعاعی (Radial-Basis Function Network) از دسته شبکههای عصبی است که به آنها شبکههای هستهمبنا (Kernel-Based) می گویند.
- اگرچه این دسته شبکهها (همانند MLP) قادر به حل دسته وسیعی از مسایل هستند، ولی مبنای عملکرد آنها متفاوت از MLP است.

- شبکه با تابع پایه شعاعی (Radial-Basis Function Network) از دسته شبکههای عصبی است که به آنها شبکههای هستهمبنا (Kernel-Based) می گویند.
- اگرچه این دسته شبکهها (همانند MLP) قادر به حل دسته وسیعی از مسایل هستند، ولی مبنای عملکرد آنها متفاوت از MLP است.
  - آموزش شبکههایی که تا کنون بررسی کردیم، از نوع با نظارت بود. ولی در شبکه RBF می توان از دو روش با نظارت و بدون نظارت در یک شبکه استفاده کرد.

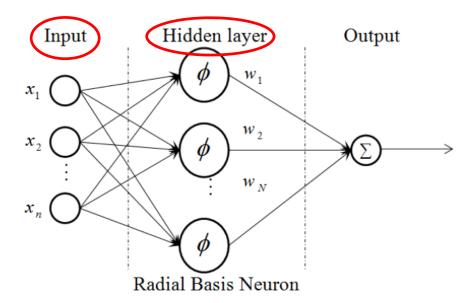
- شبکه RBF دارای سه لایه میباشد:



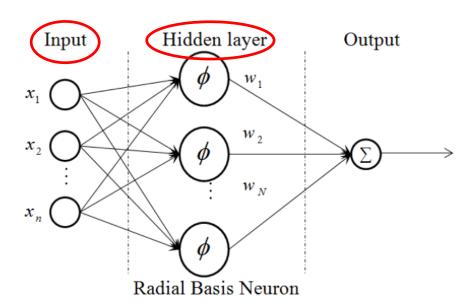
- شبکه RBF دارای سه لایه میباشد: ۱- لایه ورودی که متشکل از گرههای منبع است.



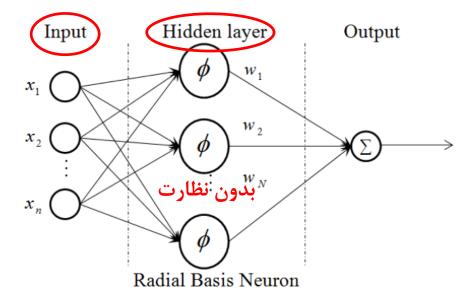
- شبکه RBF دارای سه لایه میباشد:
- ۱- لایه ورودی که متشکل از گرههای منبع است.
- ۲- لایه پنهان (که فضای ویژگی را تشکیل میدهد) شامل سلولهای غیرخطی است.
   وظیفه این سلولها متفاوت از سلولهای MLP است.



- شبکه RBF دارای سه لایه میباشد:
- ۱- لایه ورودی که متشکل از گرههای منبع است.
- ۲- لایه پنهان (که فضای ویژگی را تشکیل میدهد) شامل سلولهای غیرخطی است.
   وظیفه این سلولها متفاوت از سلولهای MLP است.
- در این لایه (که معمولا تعداد سلولهای آن زیاد است) تبدیل غیرخطی از فضای ورودی به فضای پنهان (ویژگیها) به دادهها اعمال میکند.

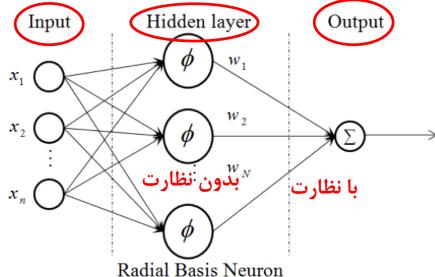


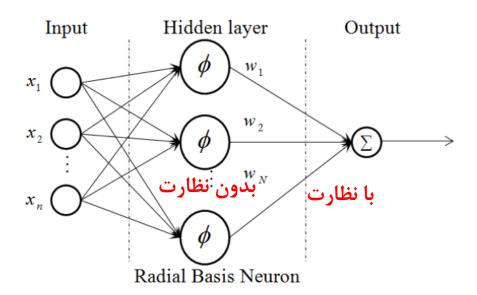
- شبکه RBF دارای سه لایه میباشد:
- ۱- لایه ورودی که متشکل از گرههای منبع است.
- ۲- لایه پنهان (که فضای ویژگی را تشکیل میدهد) شامل سلولهای غیرخطی است.
   وظیفه این سلولها متفاوت از سلولهای MLP است.
- در این لایه (که معمولا تعداد سلولهای آن زیاد است) تبدیل غیرخطی از فضای ورودی به فضای پنهان (ویژگیها) به دادهها اعمال میکند.
  - آموزش در این لایه به صورت بدون نظارت می تواند انجام شود.

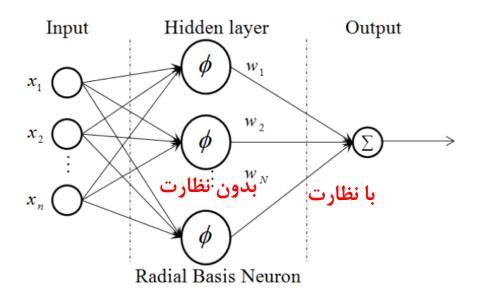


- شبکه RBF دارای سه لایه میباشد:
- ۱- لایه ورودی که متشکل از گرههای منبع است.
- ۲- لایه پنهان (که فضای ویژگی را تشکیل میدهد) شامل سلولهای غیرخطی است.
   وظیفه این سلولها متفاوت از سلولهای MLP است.
- در این لایه (که معمولا تعداد سلولهای آن زیاد است) تبدیل غیرخطی از فضای ورودی به فضای پنهان (ویژگیها) به دادهها اعمال میکند.
  - آموزش در این لایه به صورت بدون نظارت می تواند انجام شود.

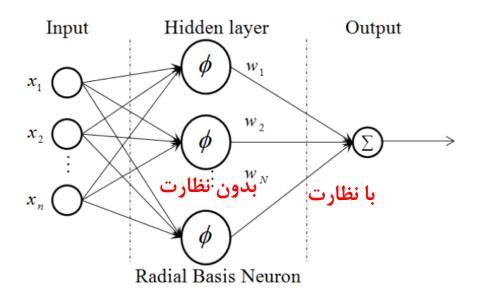
۳- لایه خروجی که شامل سلولهای خطی است. آموزش در این لایه به صورت با نظارت انجام می شود.





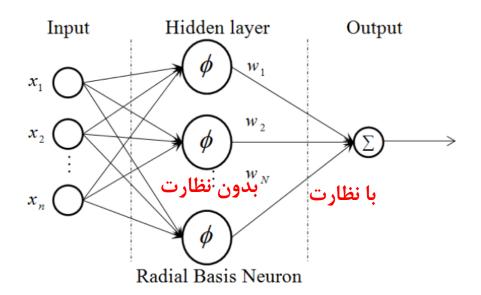


نگاشت از فضای ورودی به فضای پنهان (ویژگیها) غیرخطی است و نگاشت از فضای پنهان به فضای خروجی، خطی است.



نگاشت از فضای ورودی به فضای پنهان (ویژگیها) غیرخطی است و نگاشت از فضای پنهان به فضای خروجی، خطی است.

این نکته در کلاسهبندی کردن الگوهای پیچیده کاربرد مهمی دارد.



نگاشت از فضای ورودی به فضای پنهان (ویژگیها) غیرخطی است و نگاشت از فضای پنهان به فضای خروجی، خطی است.

این نکته در کلاسهبندی کردن الگوهای پیچیده کاربرد مهمی دارد.

قضیه کاور (Cover) در مورد جداسازی الگوها: با انتقال غیرخطی الگوها از فضای ورودی به فضایی با ابعاد بالاتر، احتمال جداشدن خطی الگوها وجود دارد.

– فرض کنید فضای ورودی به دو کلاس  $\mathbf{X}^+$  و  $\mathbf{X}^-$  تقسیم شده باشد و هرکدام از بردارهای  $\mathbf{X}_N$  متعلق به یکی از این دو کلاس باشد.

- از بردارهای  $X^-$  فرض کنید فضای ورودی به دو کلاس  $X^+$  و  $X^-$  تقسیم شده باشد و هرکدام از بردارهای  $X_N$  ، . . .  $X_1$ 
  - براى هر الگوى x، تابع غيرخطى به صورت زير تعريف مى كنيم:

$$\underline{\varphi}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} \varphi_1(\mathbf{x}) & \varphi_2(\mathbf{x}) & \cdots & \varphi_M(\mathbf{x}) \end{bmatrix}^T$$

- از بردارهای  $X^-$  فرض کنید فضای ورودی به دو کلاس  $X^+$  و  $X^-$  تقسیم شده باشد و هرکدام از بردارهای  $X_N$  ، . . .  $X_1$ 
  - براى هر الگوى X، تابع غيرخطى به صورت زير تعريف مى كنيم:

$$\underline{\phi}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} \varphi_1(\mathbf{x}) & \varphi_2(\mathbf{x}) & \cdots & \varphi_M(\mathbf{x}) \end{bmatrix}^T$$
وابع پنهان  $\varphi_i(\mathbf{x})$ 

- از بردارهای  $X^-$  فرض کنید فضای ورودی به دو کلاس  $X^+$  و  $X^-$  تقسیم شده باشد و هرکدام از بردارهای  $X_N$  ، . . .  $X_1$ 
  - براى هر الگوى X، تابع غيرخطى به صورت زير تعريف مى كنيم:

$$\underline{\varphi}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} \varphi_1(\mathbf{x}) & \varphi_2(\mathbf{x}) & \cdots & \varphi_M(\mathbf{x}) \end{bmatrix}^T$$
وابع پنهان  $\varphi_i(\mathbf{x})$ 

بردار  $\underline{arphi(\mathbf{x})}$  نقاط در فضای p-بعدی ورودی را به نقاط در فضای M-بُعدی جدید نگاشت می کند.

- از بردارهای  $X^-$  فرض کنید فضای ورودی به دو کلاس  $X^+$  و  $X^-$  تقسیم شده باشد و هرکدام از بردارهای  $X_N$  ، . . .  $X_1$ 
  - براى هر الگوى x، تابع غيرخطى به صورت زير تعريف مى كنيم:

$$\underline{\varphi}(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} \varphi_1(\mathbf{x}) & \varphi_2(\mathbf{x}) & \cdots & \varphi_M(\mathbf{x}) \end{bmatrix}^T$$
وابع پنهان  $\varphi_i(\mathbf{x})$ 

- بردار  $\underline{\varphi}(\mathbf{x})$  نقاط در فضای p-بعدی ورودی را به نقاط در فضای M-بُعدی جدید نگاشت می کند.
  - برطبق تعریف تقسیم بندی باینری، فضای ورودی  $oldsymbol{W}$  ،  $oldsymbol{Y}$  جداشونده (  $oldsymbol{\phi ext{-separable}}$  ) است چنانچه برداری M-بُعدی مثل  $oldsymbol{w}$  وجود داشته باشد بهطوری که

- از بردارهای  $X^-$  فرض کنید فضای ورودی به دو کلاس  $X^+$  و  $X^-$  تقسیم شده باشد و هرکدام از بردارهای  $X_N$  ، . . .  $X_1$ 
  - براى هر الگوى X، تابع غيرخطى به صورت زير تعريف مى كنيم:

$$\underline{\phi}(\mathbf{x}) = egin{bmatrix} \varphi_1(\mathbf{x}) & \varphi_2(\mathbf{x}) & \cdots & \varphi_M(\mathbf{x}) \end{bmatrix}^T$$
 وابع پنهان  $\varphi_i(\mathbf{x})$ 

- بردار  $\underline{\varphi}(\mathbf{x})$  نقاط در فضای p-بعدی ورودی را به نقاط در فضای M-بُعدی جدید نگاشت می کند.
  - $\phi ext{-separable}$  برطبق تعریف تقسیم بندی باینری، فضای ورودی  $\phi ext{-separable}$  برطبق تعریف تقسیم بندی باینری، فضای ورودی  $\phi ext{-separable}$  است چنانچه برداری  $\phi ext{-m}$ بعدی مثل  $\phi ext{-m}$  وجود داشته باشد بهطوری که

$$\mathbf{w}^T \underline{\varphi}(\mathbf{x}) \ge 0 \quad \mathbf{x} \in X^+$$
  
 $\mathbf{w}^T \varphi(\mathbf{x}) < 0 \quad \mathbf{x} \in X^-$ 

از بردارهای  $X^-$  فرض کنید فضای ورودی به دو کلاس  $X^+$  و  $X^-$  تقسیم شده باشد و هرکدام از بردارهای  $X_N$  ،...  $X_1$ 

- براى هر الگوى x، تابع غيرخطى به صورت زير تعريف مى كنيم:

$$\underline{\varphi}(\mathbf{x}) = egin{bmatrix} \varphi_1(\mathbf{x}) & \varphi_2(\mathbf{x}) & \cdots & \varphi_M(\mathbf{x}) \end{bmatrix}^T$$
 وابع پنهان  $\varphi_i(\mathbf{x})$ 

بردار  $\varphi(\mathbf{x})$  نقاط در فضای p-بعدی ورودی را به نقاط در فضای M-بُعدی جدید نگاشت می کند.

 $\phi ext{-separable}$  برطبق تعریف تقسیم بندی باینری، فضای ورودی  $\phi ext{-separable}$  برطبق تعریف تقسیم بندی باینری، فضای ورودی  $\phi ext{-separable}$  است چنانچه برداری  $\phi ext{-M}$ بعدی مثل  $\phi ext{-M}$  وجود داشته باشد بهطوری که

$$\mathbf{w}^T \underline{\varphi}(\mathbf{x}) \ge 0 \quad \mathbf{x} \in X^+$$
 $\mathbf{w}^T \underline{\varphi}(\mathbf{x}) < 0 \quad \mathbf{x} \in X^-$ 

مفحه  $\mathbf{w}^T \underline{arphi}(\mathbf{x}) = 0$  توصیف کننده سطح جداکننده (مرز تصمیم گیری) در فضای  $\underline{arphi}$  میباشد.

مثال: مساله XOR:

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,0)	1
(0,0)	0
(1,1)	0

مثال: مساله XOR:

$x_1, x_2$	у
(0,1)	1
(1,0)	1
(0,0)	0
(1,1)	0

- دو تابع پنهان گوسی بهصورت زیر تعریف میکنیم:

$$\varphi_1(\mathbf{x}) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_1\|^2}, \quad \mathbf{t}_1 = [1, 1]^T$$

$$\varphi_2(\mathbf{x}) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_2\|^2}, \quad \mathbf{t}_2 = [0, 0]^T$$

مثال: مساله XOR:

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,0)	1
(0,0)	0
(1,1)	0

- دو تابع پنهان گوسی بهصورت زیر تعریف میکنیم:

$$\begin{aligned} & \varphi_1(\mathbf{x}) = e^{-\left\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_1\right\|^2}, \quad \mathbf{t}_1 = [1, 1]^T \\ & \varphi_2(\mathbf{x}) = e^{-\left\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_2\right\|^2}, \quad \mathbf{t}_2 = [0, 0]^T \end{aligned}$$

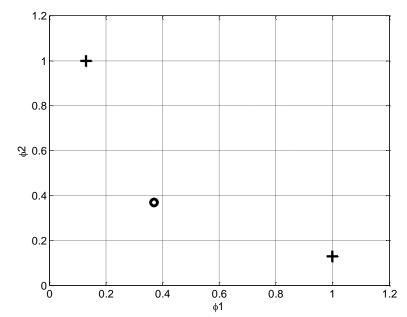
$x_1, x_2$	$\varphi_1(\mathbf{x})$	$\varphi_2(\mathbf{x})$
(0,1)	0.37	0.37
(1,0)	0.37	0.37
(0,0)	0.13	1
(1,1)	1	0.13

مثال: مساله XOR:

$x_1, x_2$	у
(0,1)	1
(1,0)	1
(0,0)	0
(1,1)	0

$$\varphi_1(\mathbf{x}) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_1\|^2}, \quad \mathbf{t}_1 = [1, 1]^T$$
$$\varphi_2(\mathbf{x}) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_2\|^2}, \quad \mathbf{t}_2 = [0, 0]^T$$

$x_1,x_2$	$\varphi_1(\mathbf{x})$	$\varphi_2(\mathbf{x})$
(0,1)	0.37	0.37
(1,0)	0.37	0.37
(0,0)	0.13	1
(1,1)	1	0.13

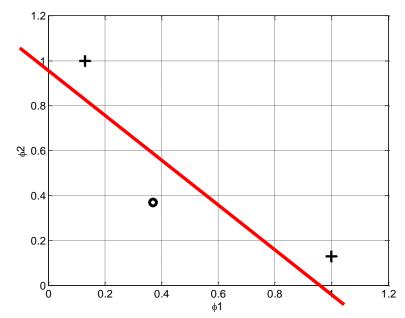


مثال: مساله XOR:

$x_1, x_2$	у
(0,1)	1
(1,0)	1
(0,0)	0
(1,1)	0

$$\varphi_1(\mathbf{x}) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_1\|^2}, \quad \mathbf{t}_1 = [1, 1]^T$$
$$\varphi_2(\mathbf{x}) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_2\|^2}, \quad \mathbf{t}_2 = [0, 0]^T$$

$x_1, x_2$	$\varphi_1(\mathbf{x})$	$\varphi_2(\mathbf{x})$
(0,1)	0.37	0.37
(1,0)	0.37	0.37
(0,0)	0.13	1
(1,1)	1	0.13

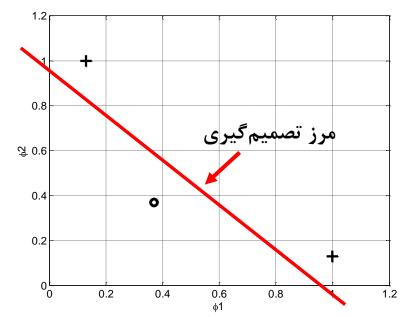


مثال: مساله XOR:

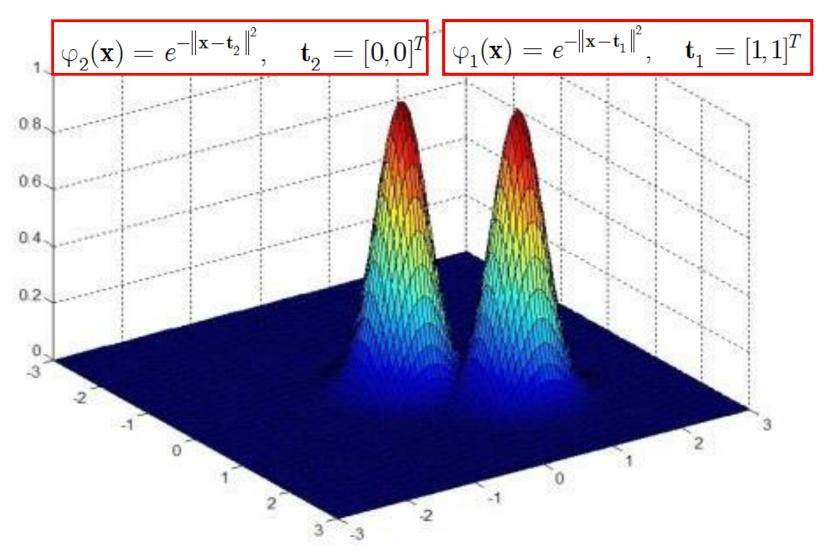
$x_1, x_2$	у
(0,1)	1
(1,0)	1
(0,0)	0
(1,1)	0

$$\varphi_1(\mathbf{x}) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_1\|^2}, \quad \mathbf{t}_1 = [1, 1]^T$$
$$\varphi_2(\mathbf{x}) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_2\|^2}, \quad \mathbf{t}_2 = [0, 0]^T$$

$x_1, x_2$	$\varphi_1(\mathbf{x})$	$\varphi_2(\mathbf{x})$
(0,1)	0.37	0.37
(1,0)	0.37	0.37
(0,0)	0.13	1
(1,1)	1	0.13



#### توابع گوسی چندمتغیره



- ایده کلی تقریب تابع توسط شبکه عصبی RBF:

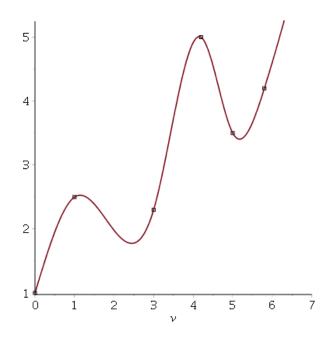
- ایده کلی تقریب تابع توسط شبکه عصبی RBF:

جمع محدود و ضریبداری از توابع گوسی

- ایده کلی تقریب تابع توسط شبکه عصبی RBF:

جمع محدود و ضریبداری از توابع گوسی

- بررسی این ایده از دیدگاهی متفاوت: مساله درونیابی نقاط داده شده



$$\mathcal{T} = \{\mathbf{x}(n), \mathbf{d}(n)\}_{n=1}^{N}$$

#### مساله درونيابي:

- شبکه RBF را درنظربگیرید که در آن نگاشتی غیرخطی از فضای ورودی به فضای پنهان و نگاشتی خطی از فضای پنهان به فضای خروجی صورت می گیرد:

#### مساله درونیابی:

- شبکه RBF را درنظربگیرید که در آن نگاشتی غیرخطی از فضای ورودی به فضای پنهان و نگاشتی خطی از فضای پنهان به فضای خروجی صورت می گیرد:
- چنانچه فضای ورودی دارای ابعاد p و فضای خروجی دارای ابعاد واحد باشد، در این صورت، نگاشت:

$$S \colon \mathbb{R}^p \to \mathbb{R}^1$$

 $(\Gamma \subset \mathbb{R}^{p-1})$  عبارت است از سطحی در فضای (p-1)بُعدی

#### مساله درونيابي:

- شبکه RBF را درنظربگیرید که در آن نگاشتی غیرخطی از فضای ورودی به فضای پنهان و نگاشتی خطی از فضای پنهان به فضای خروجی صورت می گیرد:
- چنانچه فضای ورودی دارای ابعاد p و فضای خروجی دارای ابعاد واحد باشد، در این صورت، نگاشت:

$$S \colon \mathbb{R}^p \to \mathbb{R}^1$$

 $(\Gamma \subset \mathbb{R}^{p-1})$  عبارت است از سطحی در فضای (p-1)بُعدی

- در شبکه RBF، این سطح در دو گام تشکیل می شود:

#### مساله درونيابي:

- شبکه RBF را درنظربگیرید که در آن نگاشتی غیرخطی از فضای ورودی به فضای پنهان و نگاشتی خطی از فضای پنهان به فضای خروجی صورت می گیرد:
- چنانچه فضای ورودی دارای ابعاد p و فضای خروجی دارای ابعاد واحد باشد، در این صورت، نگاشت:

$$S \colon \mathbb{R}^p \to \mathbb{R}^1$$

 $(\Gamma \subset \mathbb{R}^{p-1})$  عبارت است از سطحی در فضای (p-1)بُعدی

- در شبکه RBF، این سطح در دو گام تشکیل می شود:
- ا گام آموزش: که عبارت است از برازش کردن سطح  $\Gamma$  به اطلاعات داده شده به شبکه درقالب الگوهای ورودی خروجی

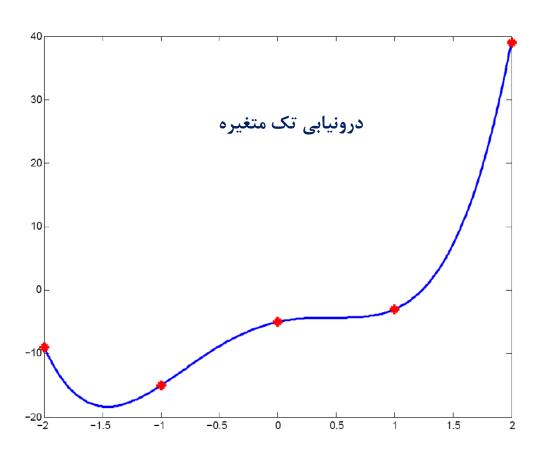
#### مساله درونیابی:

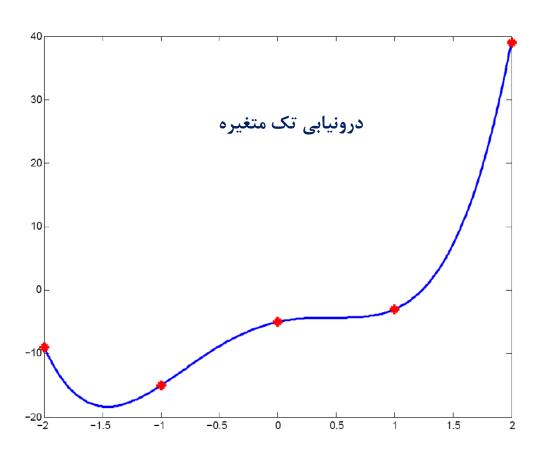
- شبکه RBF را درنظربگیرید که در آن نگاشتی غیرخطی از فضای ورودی به فضای پنهان و نگاشتی خطی از فضای پنهان به فضای خروجی صورت می گیرد:
- چنانچه فضای ورودی دارای ابعاد p و فضای خروجی دارای ابعاد واحد باشد، در این صورت، نگاشت:

$$S \colon \mathbb{R}^p \to \mathbb{R}^1$$

 $(\Gamma \subset \mathbb{R}^{p-1})$  عبارت است از سطحی در فضای (p-1)بُعدی

- در شبکه RBF، این سطح در دو گام تشکیل می شود:
- ا گام آموزش: که عبارت است از برازش کردن سطح  $\Gamma$  به اطلاعات داده شده به شبکه درقالب الگوهای ورودی خروجی
- $m{7}$  گام عمومیتدادن: که مترادف است با عمل درونیابی بین نقاط داده شده به عنوان تقریب بهینه به سطح  $\Gamma$





- در حالی که در شبکه عصبی RBF بادرونیابی چندمتغیره مواجه هستیم، که پیچیده تر از تکمتغیره است.

مساله درونیابی چندمتغیره:

### مساله درونیابی چندمتغیره:

 $\{d_i\in\mathbb{R}^1\mid i=1,\dots,N\}$  نقطه متفاوت  $\{\mathbf{x}_i\in\mathbb{R}^p\mid i=1,\dots,N\}$  و X نقطه حقیقی X نقطه متفاوت Y نقطه متفاوت است. مطلوب است یافتن تابع Y نقطه Y به طوری که شرط درونیابی زیر را بر آورده کند:

#### مساله درونیابی چندمتغیره:

 $\{d_i\in\mathbb{R}^1\mid i=1,\dots,N\}$  نقطه متفاوت  $\{\mathbf{x}_i\in\mathbb{R}^p\mid i=1,\dots,N\}$  و N نقطه حقیقی N نقطه متفاوت مطلوب است یافتن تابع  $F:\mathbb{R}^p\to\mathbb{R}^1$  به طوری که شرط درونیابی زیر را بر آورده کند:

$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1, \dots, N$$

#### مساله درونیابی چندمتغیره:

 $\{d_i\in\mathbb{R}^1\mid i=1,\dots,N\}$  نقطه متفاوت  $\{\mathbf{x}_i\in\mathbb{R}^p\mid i=1,\dots,N\}$  و N نقطه حقیقی N نقطه متفاوت مطلوب است یافتن تابع  $F:\mathbb{R}^p\to\mathbb{R}^1$  به طوری که شرط درونیابی زیر را بر آورده کند:

$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1, \dots, N$$

- در مورد شبکه RBF، مساله عبارت است از یافتن تابعی به صورت زیر:

$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i \, \varphi(\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_i\|)$$

#### مساله درونیابی چندمتغیره:

 $\{d_i\in\mathbb{R}^1\mid i=1,\dots,N\}$  نقطه متفاوت  $\{\mathbf{x}_i\in\mathbb{R}^p\mid i=1,\dots,N\}$  و N نقطه حقیقی N نقطه متفاوت و نیابی زیر را بافتن تابع  $F:\mathbb{R}^p\to\mathbb{R}^1$  به طوری که شرط درونیابی زیر را بر آورده کند:

$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1, \dots, N$$

- در مورد شبکه RBF، مساله عبارت است از یافتن تابعی به صورت زیر:

$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i \, \phi ig( \left\| \mathbf{x} - \mathbf{x}_i 
ight\| ig)$$
تابع پایه شعاعی (RBF)

#### مساله درونیابی چندمتغیره:

 $\{d_i\in\mathbb{R}^1\mid i=1,\dots,N\}$  نقطه متفاوت  $\{\mathbf{x}_i\in\mathbb{R}^p\mid i=1,\dots,N\}$  و N نقطه حقیقی N نقطه متفاوت و نیابی زیر را باختن تابع  $F:\mathbb{R}^p\to\mathbb{R}^1$  به طوری که شرط درونیابی زیر را بر آورده کند:

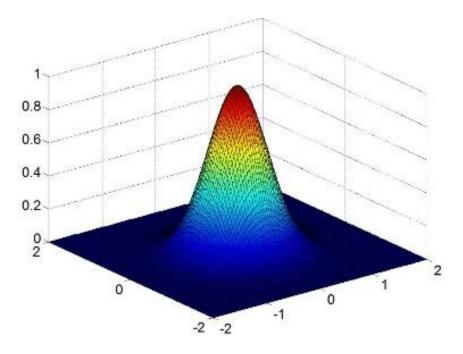
$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1, \dots, N$$

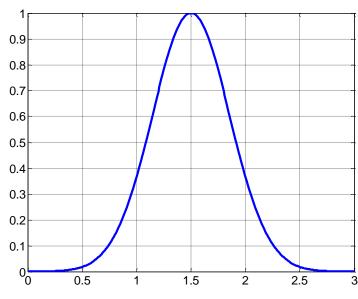
- در مورد شبکه RBF، مساله عبارت است از یافتن تابعی به صورت زیر:

$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^N w_i \, \phi ig( \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_i\| ig)$$
نقاط داده شده تابع پایه شعاعی (RBF) مرکز تابع = مرکز تابع

#### مساله درونیابی چندمتغیره:

$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i \, \varphi \left( \left\| \mathbf{x} - \mathbf{x}_i \right\| \right)$$





مساله درونیابی چندمتغیره:

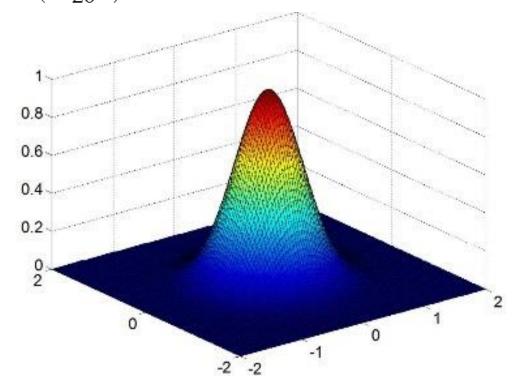
- انواع توابع RBF:

مساله درونیابی چندمتغیره:

- انواع توابع RBF:

$$\varphi(r) = \exp\left(-\frac{r^2}{2\sigma^2}\right), \quad \sigma > 0 \text{ and } r \in \mathbb{R}$$

تابع گوسی

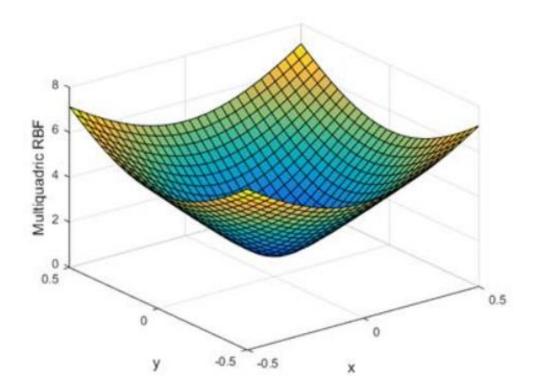


مساله درونیابی چندمتغیره:

- انواع توابع RBF:

$$\varphi(r) = (r^2 + c^2)^{1/2}, \quad c > 0 \text{ and } r \in \mathbb{R}$$

تابع چندمربعی (Multiquadratic)

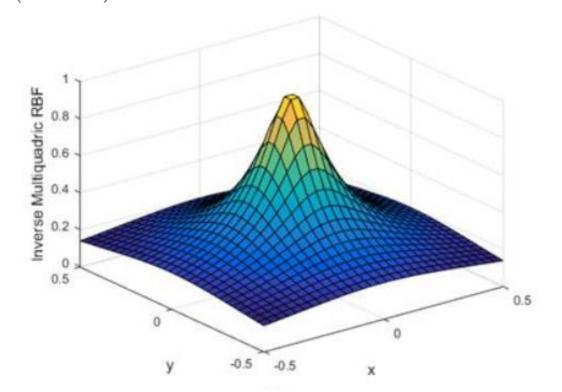


مساله درونیابی چندمتغیره:

- انواع توابع RBF:

$$\varphi(r) = \frac{1}{(r^2 + c^2)^{1/2}}, \quad c > 0 \text{ and } r \in \mathbb{R}$$

تابع چندمربعی وارون (Inverse Multiquadratic)



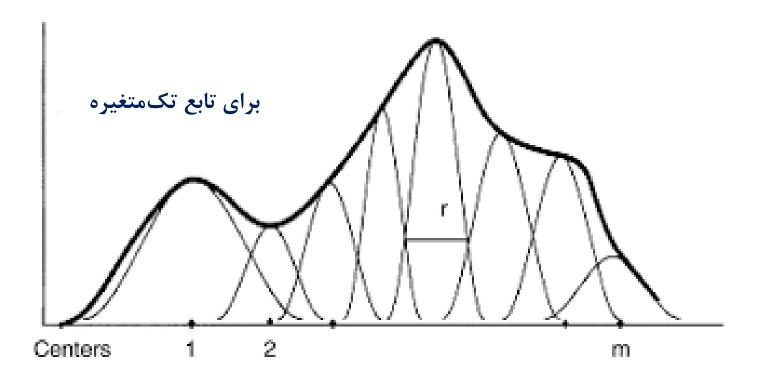
مساله درونیابی چندمتغیره:

$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1, ..., N$$
 
$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i \, \varphi\left(\left\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_i\right\|\right)$$

مساله درونیابی چندمتغیره:

$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1,...,N$$
 
$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i \, \varphi \left( \left\| \mathbf{x} - \mathbf{x}_i \right\| \right)$$

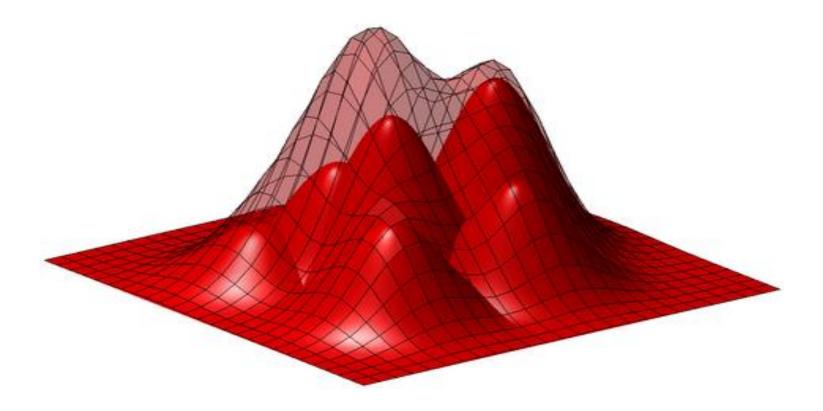
- نکتهای که قبلا گفته شد: جمع محدود و ضریبداری از توابع RBF برای تقریب تابع:



مساله درونیابی چندمتغیره:

$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1,...,N$$
 
$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i \, \varphi \left( \left\| \mathbf{x} - \mathbf{x}_i \right\| \right)$$

- نکتهای که قبلا گفته شد: جمع محدود و ضریب داری از توابع RBF برای تقریب تابع:



### مساله درونیابی چندمتغیره:

$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1, \dots, N \tag{1}$$

$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i \, \varphi(\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_i\|) \tag{Y}$$

#### مساله درونیابی چندمتغیره:

$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1, \dots, N \tag{1}$$

$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i \, \varphi(\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_i\|) \tag{7}$$

برای یافتن مقدار مناسب وزنها، با قراردادن شرط درونیابی (۱) در معادله N برای N نقطه داده شده، N معادله خطی حاصل می شود:

$$\begin{bmatrix} \varphi_{11} & \dots & \varphi_{1N} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \varphi_{N1} & \dots & \varphi_{NN} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d_1 \\ \vdots \\ d_N \end{bmatrix} \quad \varphi_{ji} = \varphi \left( \left\| \mathbf{x}_j - \mathbf{x}_i \right\| \right), \quad j, i = 1, \dots, N$$

#### مساله درونیابی چندمتغیره:

$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1, \dots, N \tag{1}$$

$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i \, \varphi(\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_i\|) \tag{7}$$

برای یافتن مقدار مناسب وزنها، با قراردادن شرط درونیابی (۱) در معادله (۲) برای N نقطه داده شده، N معادله خطی حاصل می شود:

$$\begin{bmatrix} \varphi_{11} & \dots & \varphi_{1N} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \varphi_{N1} & \dots & \varphi_{NN} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d_1 \\ \vdots \\ d_N \end{bmatrix} \quad \varphi_{ji} = \varphi \left( \left\| \mathbf{x}_j - \mathbf{x}_i \right\| \right), \quad j, i = 1, \dots, N$$

 $\Phi \mathbf{w} = \mathbf{d}$ 

بهصورت خلاصه

مساله درونیابی چندمتغیره:

$$F(\mathbf{x}_i) = d_i, \quad i = 1, \dots, N \tag{1}$$

$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i \, \varphi(\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_i\|) \tag{(Y)}$$

برای یافتن مقدار مناسب وزنها، با قراردادن شرط درونیابی (۱) در معادله (۲) برای N نقطه داده شده، N معادله خطی حاصل می شود:

$$\begin{bmatrix} \varphi_{11} & \dots & \varphi_{1N} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \varphi_{N1} & \dots & \varphi_{NN} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} d_1 \\ \vdots \\ d_N \end{bmatrix} \quad \varphi_{ji} = \varphi \left( \left\| \mathbf{x}_j - \mathbf{x}_i \right\| \right), \quad j, i = 1, \dots, N$$

$$\Phi \mathbf{w} = \mathbf{d}$$

بهصورت خلاصه

بنابراین، جواب مساله درونیابی برابر است با

$$\mathbf{w} = \Phi^{-1} \mathbf{d}$$

مساله درونیابی چندمتغیره:

مشكلات اين روش؟

مساله درونیابی چندمتغیره:

مشكلات اين روش؟

 $\Phi$  تکین یا نزدیک به تکینبودن ماتریس  $\Phi$ 

مساله درونیابی چندمتغیره:

مشكلات اين روش؟

 $\Phi$  تکین یا نزدیک به تکینبودن ماتریس  $\Phi$ 

۲ – بزرگشدن ماتریس 🕁 برای تعداد داده بسیار زیاد

مساله درونیابی چندمتغیره:

مشكلات اين روش؟

 $\Phi$  تکین یا نزدیک به تکینبودن ماتریس  $\Phi$ 

۲- بزرگشدن ماتریس 春 برای تعداد داده بسیار زیاد

- برای برطرف کردن این مشکلات از نظریه تنطیم کننده (Regularization Theory) تیخونوف (Tikhonov) استفاده می کنیم.

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برطبق این نظریه، جواب مساله با شرایط نامطلوب (Ill-conditioned) را می توان به کمک چند مقدار غیرمنفی پایدار کرد.

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برطبق این نظریه، جواب مساله با شرایط نامطلوب (Ill-conditioned) را می توان به کمک چند مقدار غیرمنفی پایدار کرد.
  - برای مثال، فرض کنید داده های ورودی خروجی به صورت زیر تعریف شده باشد:

$$\{\mathbf{x}_{i} \in \mathbb{R}^{p} \mid i = 1,...,N\} \quad \{d_{i} \in \mathbb{R}^{1} \mid i = 1,...,N\}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برطبق این نظریه، جواب مساله با شرایط نامطلوب (Ill-conditioned) را می توان به کمک چند مقدار غیرمنفی پایدار کرد.
  - برای مثال، فرض کنید دادههای ورودی خروجی به صورت زیر تعریف شده باشد:

$$\{\mathbf{x}_i \in \mathbb{R}^p \mid i = 1,...,N\} \quad \{d_i \in \mathbb{R}^1 \mid i = 1,...,N\}$$

همچنین، فرض کنید تابع مورد تقریب زدن با  $F(\mathbf{x})$  نشان داده شود. -

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برطبق این نظریه، جواب مساله با شرایط نامطلوب (Ill-conditioned) را می توان به کمک چند مقدار غیرمنفی پایدار کرد.
  - برای مثال، فرض کنید دادههای ورودی خروجی به صورت زیر تعریف شده باشد:

$$\{\mathbf{x}_i \in \mathbb{R}^p \mid i = 1,...,N\} \quad \{d_i \in \mathbb{R}^1 \mid i = 1,...,N\}$$

- همچنین، فرض کنید تابع مورد تقریب زدن با  $F(\mathbf{x})$  نشان داده شود. -
- برطبق نظریه تنظیم کننده، تابع  $F(\mathbf{x})$  با کمینه کردن تابع هزینه زیر که دارای دو جمله است، به دست می آید:

- برطبق این نظریه، جواب مساله با شرایط نامطلوب (Ill-conditioned) را می توان به کمک چند مقدار غیرمنفی پایدار کرد.
  - برای مثال، فرض کنید داده های ورودی خروجی به صورت زیر تعریف شده باشد:

$$\{\mathbf{x}_i \in \mathbb{R}^p \mid i = 1,...,N\} \quad \{d_i \in \mathbb{R}^1 \mid i = 1,...,N\}$$

- همچنین، فرض کنید تابع مورد تقریب زدن با  $F(\mathbf{x})$  نشان داده شود. -
- برطبق نظریه تنظیم کننده، تابع  $F(\mathbf{x})$  با کمینه کردن تابع هزینه زیر که دارای دو جمله است، به دست می آید:
  - ۱- جمله خطای استاندارد: فاصله بین پاسخ دلخواه و پاسخ واقعی

$$E_S(F) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} (d_i - y_i)^2 = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i))^2$$

#### نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

- برطبق این نظریه، جواب مساله با شرایط نامطلوب (Ill-conditioned) را می توان به کمک چند مقدار غیرمنفی پایدار کرد.
  - برای مثال، فرض کنید دادههای ورودی خروجی به صورت زیر تعریف شده باشد:

$$\{\mathbf{x}_{i} \in \mathbb{R}^{p} \mid i = 1,...,N\} \quad \{d_{i} \in \mathbb{R}^{1} \mid i = 1,...,N\}$$

- .همچنین، فرض کنید تابع مورد تقریب زدن با  $F(\mathbf{x})$  نشان داده شود.
- برطبق نظریه تنظیم کننده، تابع  $F(\mathbf{x})$  با کمینه کردن تابع هزینه زیر که دارای دو جمله است، به دست می آید:
  - ۱- جمله خطای استاندارد: فاصله بین پاسخ دلخواه و پاسخ واقعی

$$E_S(F) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} (d_i - y_i)^2 = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i))^2$$

۲- جمله تنظیم کننده: که به فرم F بستگی دارد

$$E_C(F) = \frac{1}{2} \|PF\|^2$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$E_C(F) = \frac{1}{2} \|PF\|^2$$

اپراتور خطی مشتق گیر است و آن را اپراتور تنظیم کننده مینامند. P

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$E_C(F) = \frac{1}{2} \|PF\|^2$$

اپراتور خطی مشتق گیر است و آن را اپراتور تنظیم کننده مینامند. P

بنابراین، تابع هزینه کل برابر است با

$$\begin{split} E(F) &= E_S(F) + \lambda E_C(F) \\ &= \frac{1}{2} \sum\nolimits_{i=1}^N \! \left( d_i - F(\mathbf{x}_i) \right)^2 + \frac{1}{2} \lambda \|PF\|^2 \end{split}$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$E_C(F) = \frac{1}{2} \|PF\|^2$$

اپراتور خطی مشتق گیر است و آن را اپراتور تنظیم کننده مینامند. P

بنابراین، تابع هزینه کل برابر است با

$$\begin{split} E(F) &= E_S(F) + \lambda E_C(F) \\ &= \frac{1}{2} \sum\nolimits_{i=1}^N \! \left( d_i - F(\mathbf{x}_i) \right)^2 + \frac{1}{2} \lambda \|PF\|^2 \end{split}$$

صورت مساله تنظيم كننده:

مطلوب است تعیین تابع  $F(\mathbf{x})$  به طوری که تابع هزینه بالا کمینه شود.

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

برای یافتن کمینه تابع هزینه از مشتق فریشه (Fréchet) استفاده می کنیم

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

برای یافتن کمینه تابع هزینه از مشتق فریشه (Fréchet) استفاده می کنیم



برای درک بهتر مشتق فریشه، ابتدا مشتق عادی را درنظربگیرید:

$$f'(x) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

#### برای درک بهتر مشتق فریشه، ابتدا مشتق عادی را درنظربگیرید:

$$f'(x) = \lim_{\Delta x \to 0} \frac{f(x + \Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

#### حال مقایسه کنید با مشتق فریشه:

$$E'(F(x))dF \triangleq dE(F(x), dF) = \lim_{\beta \to 0} \frac{E(F(x) + \beta h(x)) - E(F(x))}{\beta}$$
$$= \frac{dE(F(x) + \beta h(x))}{d\beta} \Big|_{\beta = 0}$$

x تابعی معین از h(x)

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برای یافتن کمینه تابع هزینه از مشتق فریشه (Fréchet) استفاده می کنیم

$$dE(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = \left[\frac{d}{d\beta}E(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x}))\right]_{\beta=0}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برای یافتن کمینه تابع هزینه از مشتق فریشه (Fréchet) استفاده می کنیم

$$dE(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = \left[\frac{d}{d\beta}E(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x}))\right]_{\beta=0}$$

- در نتیجه، بااعمال مشتق فریشه (Fréchet) به تابع هزینه و برابر صفرقرادادن، مساله تنظیم کننده حل خواهدشد:

$$dE(F,h) = dE_S(F,h) + \lambda dE_C(F,h) = 0$$

$$E_S(F) = rac{1}{2} {\sum}_{i=1}^N ig( d_i - F(\mathbf{x}_i) ig)^2$$
 جمله خطای استاندارد –۱

$$E_S(F) = rac{1}{2} {\sum}_{i=1}^N ig( d_i - F(\mathbf{x}_i) ig)^2$$
 جمله خطای استاندارد – ۱

$$dE_S(F,h) = \left[\frac{d}{d\beta}E_S(F+\beta h)\right]_{\beta=0}$$

$$E_S(F) = rac{1}{2} {\sum}_{i=1}^N ig( d_i - F(\mathbf{x}_i) ig)^2$$
 جمله خطای استاندارد – ۱

$$\begin{split} dE_S(F,h) &= \left[ \frac{d}{d\beta} E_S(F + \beta h) \right]_{\beta=0} \\ &= \left\{ \frac{1}{2} \frac{d}{d\beta} \sum_{i=1}^{N} \left[ d_i - F(\mathbf{x}_i) - \beta h(\mathbf{x}_i) \right]^2 \right\}_{\beta=0} \end{split}$$

$$E_S(F) = rac{1}{2} {\sum}_{i=1}^N ig( d_i - F(\mathbf{x}_i) ig)^2$$
 جمله خطای استاندارد –1

$$\begin{split} dE_S\left(F,h\right) &= \left[\frac{d}{d\beta}E_S\left(F+\beta h\right)\right]_{\beta=0} \\ &= \left\{\frac{1}{2}\frac{d}{d\beta}\sum\nolimits_{i=1}^N \left[d_i - F(\mathbf{x}_i) - \beta h(\mathbf{x}_i)\right]^2\right\}_{\beta=0} \\ &= -\sum\nolimits_{i=1}^N \left[d_i - F(\mathbf{x}_i) - \beta h(\mathbf{x}_i)\right]h(\mathbf{x}_i)\Big|_{\beta=0} \end{split}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$E_S(F) = rac{1}{2} {\sum}_{i=1}^N ig( d_i - F(\mathbf{x}_i) ig)^2$$
 جمله خطای استاندارد –۱

$$\begin{split} dE_S(F,h) &= \left[ \frac{d}{d\beta} E_S(F + \beta h) \right]_{\beta=0} \\ &= \left\{ \frac{1}{2} \frac{d}{d\beta} \sum_{i=1}^{N} \left[ d_i - F(\mathbf{x}_i) - \beta h(\mathbf{x}_i) \right]^2 \right\}_{\beta=0} \\ &= -\sum_{i=1}^{N} \left[ d_i - F(\mathbf{x}_i) - \beta h(\mathbf{x}_i) \right] h(\mathbf{x}_i) \Big|_{\beta=0} \end{split}$$

درنتيجه

$$dE_S(F,h) = -\sum_{i=1}^{N} [d_i - F(\mathbf{x}_i)]h(\mathbf{x}_i)$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$E_S(F) = rac{1}{2} {\sum}_{i=1}^N ig( d_i - F(\mathbf{x}_i) ig)^2$$
 جمله خطای استاندارد – ۱

$$\begin{split} dE_S\left(F,h\right) &= \left[\frac{d}{d\beta}E_S\left(F+\beta h\right)\right]_{\beta=0} \\ &= \left\{\frac{1}{2}\frac{d}{d\beta}\sum\nolimits_{i=1}^N \left[d_i - F(\mathbf{x}_i) - \beta h(\mathbf{x}_i)\right]^2\right\}_{\beta=0} \\ &= -\sum\nolimits_{i=1}^N \left[d_i - F(\mathbf{x}_i) - \beta h(\mathbf{x}_i)\right]h(\mathbf{x}_i)\Big|_{\beta=0} \end{split}$$

درنتيجه

$$dE_S(F,h) = -\sum_{i=1}^{N} [d_i - F(\mathbf{x}_i)] h(\mathbf{x}_i)$$

- این رابطه را می توان به صورت ضرب داخلی در فضای هیلبرت نوشت.

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$E_S(F) = rac{1}{2} {\sum}_{i=1}^N ig( d_i - F(\mathbf{x}_i) ig)^2$$
 جمله خطای استاندارد – ۱

$$\begin{split} dE_S(F,h) &= \left| \frac{d}{d\beta} E_S(F + \beta h) \right|_{\beta=0} \\ &= \left\{ \frac{1}{2} \frac{d}{d\beta} \sum_{i=1}^{N} \left[ d_i - F(\mathbf{x}_i) - \beta h(\mathbf{x}_i) \right]^2 \right\}_{\beta=0} \\ &= -\sum_{i=1}^{N} \left[ d_i - F(\mathbf{x}_i) - \beta h(\mathbf{x}_i) \right] h(\mathbf{x}_i) \Big|_{\beta=0} \end{split}$$

درنتيجه

$$dE_S(F,h) = -\sum_{i=1}^{N} [d_i - F(\mathbf{x}_i)] h(\mathbf{x}_i)$$

- این رابطه را می توان به صورت ضرب داخلی در فضای هیلبرت نوشت.



- برطبق تعریف، فضای هیلبرت، فضای کامل ضرب داخلی میباشد.

- برطبق تعریف، فضای هیلبرت، فضای کامل ضرب داخلی میباشد.
- فضای ضرب داخلی H کامل نامیده می شود چنانچه هر نُرم (اندازه) در حد، داخل H قرارگیرد.

- برطبق تعریف، فضای هیلبرت، فضای کامل ضرب داخلی میباشد.
- فضای ضرب داخلی H کامل نامیده می شود چنانچه هر نُرم (اندازه) در حد، داخل H قرارگیرد.

- دراین جا، ضرب داخلی به صورت زیر تعریف می شود:

$$(h(\mathbf{x}), F(\mathbf{x}))_{\mathbf{H}} = \int_{\mathbb{R}^N} h(\mathbf{x}) F(\mathbf{x}) d\mathbf{x}$$

- برطبق تعریف، فضای هیلبرت، فضای کامل ضرب داخلی میباشد.
- فضای ضرب داخلی H کامل نامیده می شود چنانچه هر نُرم (اندازه) در حد، داخل H قرارگیرد.

- دراین جا، ضرب داخلی به صورت زیر تعریف می شود:

$$(h(\mathbf{x}), F(\mathbf{x}))_{\mathbf{H}} = \int_{\mathbb{R}^N} h(\mathbf{x}) F(\mathbf{x}) d\mathbf{x}$$

- که این ضرب داخلی برای مساله مورد نظر خواهدشد:

- برطبق تعریف، فضای هیلبرت، فضای کامل ضرب داخلی میباشد.

– فضای ضرب داخلی H کامل نامیده می شود چنانچه هر نُرم (اندازه) در حد، داخل H قرارگیرد.

- دراین جا، ضرب داخلی به صورت زیر تعریف می شود:

$$(h(\mathbf{x}), F(\mathbf{x}))_{\mathbf{H}} = \int_{\mathbb{R}^N} h(\mathbf{x}) F(\mathbf{x}) d\mathbf{x}$$

- که این ضرب داخلی برای مساله مورد نظر خواهدشد:

$$\Big(h(\mathbf{x}), \sum\nolimits_{i=1}^{N} \Big(d_i - F(\mathbf{x})\Big) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i) \Big)_{\!\!\!\text{H}} = \int_{\mathbb{R}^N} \!\! h(\mathbf{x}) \!\! \sum\nolimits_{i=1}^{N} \!\! \Big(d_i - F(\mathbf{x})\Big) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i) d\mathbf{x}$$

- برطبق تعریف، فضای هیلبرت، فضای کامل ضرب داخلی میباشد.

– فضای ضرب داخلی H کامل نامیده می شود چنانچه هر نُرم (اندازه) در حد، داخل H قرارگیرد.

- دراین جا، ضرب داخلی به صورت زیر تعریف می شود:

$$(h(\mathbf{x}), F(\mathbf{x}))_{\mathbf{H}} = \int_{\mathbb{R}^N} h(\mathbf{x}) F(\mathbf{x}) d\mathbf{x}$$

- که این ضرب داخلی برای مساله مورد نظر خواهدشد:

$$\Big(h(\mathbf{x}), \sum\nolimits_{i=1}^{N} \Big(d_i - F(\mathbf{x})\Big) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i) \Big)_{\mathbf{H}} = \int_{\mathbb{R}^N} h(\mathbf{x}) \sum\nolimits_{i=1}^{N} \Big(d_i - F(\mathbf{x})\Big) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i) d\mathbf{x}$$

$$\left(h(\mathbf{x}), \sum_{i=1}^{N} \left(d_i - F(\mathbf{x})\right) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\right)_{\mathsf{H}} = \sum_{i=1}^{N} \left(d_i - F(\mathbf{x}_i)\right) h(\mathbf{x}_i)$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

۱- جمله خطای استاندارد

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

۱- جمله خطای استاندارد

بنابراین، برای جمله خطای استاندارد

$$dF_S\left(F(\mathbf{x}),h(\mathbf{x})\right) = -\Big(h(\mathbf{x}),\sum\nolimits_{i=1}^N \Big(d_i - F(\mathbf{x})\Big)\delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\Big)_{\!\!\mathrm{H}}$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$E_C(F) = \frac{1}{2} \|PF\|^2$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$E_C(F) = \frac{1}{2} \|PF\|^2$$

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = \left[\frac{d}{d\beta}E_C(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x}))\right]_{\beta=0}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

۲- جمله تنظیم کننده

$$E_C(F) = \frac{1}{2} \|PF\|^2$$

$$\begin{aligned} dE_C\left(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})\right) &= \left|\frac{d}{d\beta} E_C\left(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})\right)\right|_{\beta=0} \\ &= \frac{1}{2} \frac{d}{d\beta} \int_{\mathbb{R}^N} \left[P\left(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})\right)\right]^2 d\mathbf{x} \bigg|_{\beta=0} \end{aligned}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

۲- جمله تنظیم کننده

$$E_C(F) = \frac{1}{2} \|PF\|^2$$

$$dE_{C}(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = \left| \frac{d}{d\beta} E_{C}(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})) \right|_{\beta=0}$$

$$= \frac{1}{2} \frac{d}{d\beta} \int_{\mathbb{R}^{N}} \left[ P(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})) \right]^{2} d\mathbf{x} \Big|_{\beta=0}$$

$$= \int_{\mathbb{R}^{N}} P[F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})] Ph(\mathbf{x}) d\mathbf{x} \Big|_{\beta=0}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

۲- جمله تنظیم کننده

$$E_C(F) = \frac{1}{2} \|PF\|^2$$

$$\begin{split} dE_{C}\left(F(\mathbf{x}),h(\mathbf{x})\right) &= \left[\frac{d}{d\beta}E_{C}\left(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})\right)\right]_{\beta=0} \\ &= \frac{1}{2}\frac{d}{d\beta}\int_{\mathbb{R}^{N}}\left[P\left(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})\right)\right]^{2}d\mathbf{x}\bigg|_{\beta=0} \\ &= \int_{\mathbb{R}^{N}}P\left[F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})\right]Ph(\mathbf{x})d\mathbf{x}\bigg|_{\beta=0} \\ &= \int_{\mathbb{R}^{N}}PF(\mathbf{x})Ph(\mathbf{x})d\mathbf{x} \end{split}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

۲- جمله تنظیم کننده

$$E_C(F) = \frac{1}{2} \|PF\|^2$$

$$\begin{split} dE_{C}\left(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})\right) &= \left[\frac{d}{d\beta}E_{C}\left(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})\right)\right]_{\beta=0} \\ &= \frac{1}{2}\frac{d}{d\beta}\int_{\mathbb{R}^{N}}\left[P\left(F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})\right)\right]^{2}d\mathbf{x}\bigg|_{\beta=0} \\ &= \int_{\mathbb{R}^{N}}P\left[F(\mathbf{x}) + \beta h(\mathbf{x})\right]Ph(\mathbf{x})d\mathbf{x}\bigg|_{\beta=0} \\ &= \int_{\mathbb{R}^{N}}PF(\mathbf{x})Ph(\mathbf{x})d\mathbf{x} \\ &= \left(Ph(\mathbf{x}), PF(\mathbf{x})\right)_{\mathcal{H}} \end{split}$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (Ph(\mathbf{x}), PF(\mathbf{x}))_{\mathsf{H}}$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

۲- جمله تنظیم کننده

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (Ph(\mathbf{x}), PF(\mathbf{x}))_{\mathbf{H}}$$

این ضرب داخلی را می توان با استفاده از اپراتور الحاقی به صورت زیر نوشت:

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (h(\mathbf{x}), P^*PF(\mathbf{x}))_{H}$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

۲- جمله تنظیم کننده

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (Ph(\mathbf{x}), PF(\mathbf{x}))_{\mathbf{H}}$$

این ضرب داخلی را می توان با استفاده از اپراتور الحاقی به صورت زیر نوشت:

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (h(\mathbf{x}), P^*PF(\mathbf{x}))_{H}$$



$$(Ph, F)_{\mathrm{H}} = (h, P^*F)_{\mathrm{H}}$$

$$(Ph, F)_{\mathrm{H}} = (h, P^*F)_{\mathrm{H}}$$

$$(Ph, F)_{\mathrm{H}} = (h, P^*F)_{\mathrm{H}}$$

مثال ۱: چنانچه اپراتور P ماتریس باشد، دراین صورت  $P^*$  ترانهاده آن ماتریس است:

$$(Ph, F)_{\mathrm{H}} = (h, P^*F)_{\mathrm{H}}$$

مثال ۱: چنانچه اپراتور P ماتریس باشد، دراین صورت  $P^*$  ترانهاده آن ماتریس است:

$$(\mathbf{A}\mathbf{x}, \mathbf{z})_{\mathrm{H}} = \mathbf{z}^{T}(\mathbf{A}\mathbf{x}) = (\mathbf{A}^{T}\mathbf{z})^{T}\mathbf{x} = (\mathbf{x}, \mathbf{A}^{T}\mathbf{z})_{\mathrm{H}}$$

ا عریف کردکه خاصیت زیر را دارد: (adjoint operator)  $P^*$  جرای اپراتور P می توان اپراتور الحاقی  $P^*$  دیر را دارد: ( $P^*$  جرای)

$$(Ph, F)_{\mathrm{H}} = (h, P^*F)_{\mathrm{H}}$$

مثال ۱: چنانچه اپراتور P ماتریس باشد، دراین صورت  $P^*$  ترانهاده آن ماتریس است:

$$(\mathbf{A}\mathbf{x},\mathbf{z})_{\mathsf{H}} = \mathbf{z}^T(\mathbf{A}\mathbf{x}) = (\mathbf{A}^T\mathbf{z})^T\mathbf{x} = (\mathbf{x},\mathbf{A}^T\mathbf{z})_{\mathsf{H}} \implies P^* = \mathbf{A}^T$$

$$(Ph, F)_{\mathbf{H}} = (h, P^*F)_{\mathbf{H}}$$

مثال ۱: چنانچه اپراتور P ماتریس باشد، دراین صورت  $P^*$  ترانهاده آن ماتریس است:

$$(\mathbf{A}\mathbf{x}, \mathbf{z})_{\mathrm{H}} = \mathbf{z}^{T}(\mathbf{A}\mathbf{x}) = (\mathbf{A}^{T}\mathbf{z})^{T}\mathbf{x} = (\mathbf{x}, \mathbf{A}^{T}\mathbf{z})_{\mathrm{H}} \implies P^{*} = \mathbf{A}^{T}$$

 $:P^*=-P$  مثال ۲: چنانچه اپراتور P مشتق گیر باشد، دراین صورت

$$(Ph, F)_{\mathrm{H}} = (h, P^*F)_{\mathrm{H}}$$

مثال ۱: چنانچه اپراتور P ماتریس باشد، دراین صورت  $P^*$  ترانهاده آن ماتریس است:

$$(\mathbf{A}\mathbf{x}, \mathbf{z})_{\mathsf{H}} = \mathbf{z}^T (\mathbf{A}\mathbf{x}) = (\mathbf{A}^T \mathbf{z})^T \mathbf{x} = (\mathbf{x}, \mathbf{A}^T \mathbf{z})_{\mathsf{H}} \implies P^* = \mathbf{A}^T$$

$$(Pf,g)_{\mathrm{H}} = \int_a^b f'(x)g(x)dx$$

$$(Ph, F)_{\mathrm{H}} = (h, P^*F)_{\mathrm{H}}$$

مثال ۱: چنانچه اپراتور P ماتریس باشد، دراین صورت  $P^*$  ترانهاده آن ماتریس است:

$$(\mathbf{A}\mathbf{x},\mathbf{z})_{\mathsf{H}} = \mathbf{z}^T(\mathbf{A}\mathbf{x}) = (\mathbf{A}^T\mathbf{z})^T\mathbf{x} = (\mathbf{x},\mathbf{A}^T\mathbf{z})_{\mathsf{H}} \implies P^* = \mathbf{A}^T$$

$$(Pf,g)_{H} = \int_{a}^{b} f'(x)g(x)dx$$
$$= f(x)g(x)\Big|_{a}^{b} - \int_{a}^{b} f(x)g'(x)dx$$

ا عریف کردکه خاصیت زیر را دارد: (adjoint operator) جرای اپراتور P می توان اپراتور الحاقی  $P^*$  الحاقی  $(Ph,F)_{_{
m H}}=\left(h,P^*F\right)_{_{
m H}}$ 

مثال ۱: چنانچه اپراتور P ماتریس باشد، دراین صورت  $P^*$  ترانهاده آن ماتریس است:

$$(\mathbf{A}\mathbf{x},\mathbf{z})_{\mathsf{H}} = \mathbf{z}^T(\mathbf{A}\mathbf{x}) = (\mathbf{A}^T\mathbf{z})^T\mathbf{x} = (\mathbf{x},\mathbf{A}^T\mathbf{z})_{\mathsf{H}} \implies P^* = \mathbf{A}^T$$

$$(Pf,g)_{H} = \int_{a}^{b} f'(x)g(x)dx$$

$$= f(x)g(x)\Big|_{a}^{b} - \int_{a}^{b} f(x)g'(x)dx$$

$$= -\int_{a}^{b} f(x)g'(x)dx$$

عریف کردکه خاصیت زیر را دارد: (adjoint operator) جرای اپراتور P می توان اپراتور الحاقی  $P^*$  الحاقی  $(Ph,F)_{_{
m H}}=ig(h,P^*Fig)_{_{
m H}}$ 

مثال ۱: چنانچه اپراتور P ماتریس باشد، دراین صورت  $P^*$  ترانهاده آن ماتریس است:

$$(\mathbf{A}\mathbf{x},\mathbf{z})_{\mathsf{H}} = \mathbf{z}^T(\mathbf{A}\mathbf{x}) = (\mathbf{A}^T\mathbf{z})^T\mathbf{x} = (\mathbf{x},\mathbf{A}^T\mathbf{z})_{\mathsf{H}} \implies P^* = \mathbf{A}^T$$

$$(Pf,g)_{H} = \int_{a}^{b} f'(x)g(x)dx$$

$$= f(x)g(x)\Big|_{a}^{b} - \int_{a}^{b} f(x)g'(x)dx$$

$$= -\int_{a}^{b} f(x)g'(x)dx$$

$$= (f, P^{*}g)_{H}$$

$$(Ph, F)_{\mathrm{H}} = (h, P^*F)_{\mathrm{H}}$$

مثال ۱: چنانچه اپراتور P ماتریس باشد، دراین صورت  $P^*$  ترانهاده آن ماتریس است:

$$(\mathbf{A}\mathbf{x},\mathbf{z})_{\mathsf{H}} = \mathbf{z}^T(\mathbf{A}\mathbf{x}) = (\mathbf{A}^T\mathbf{z})^T\mathbf{x} = (\mathbf{x},\mathbf{A}^T\mathbf{z})_{\mathsf{H}} \implies P^* = \mathbf{A}^T$$

$$(Pf,g)_{H} = \int_{a}^{b} f'(x)g(x)dx$$

$$= f(x)g(x)\Big|_{a}^{b} - \int_{a}^{b} f(x)g'(x)dx$$

$$= -\int_{a}^{b} f(x)g'(x)dx$$

$$= (f, P^{*}g)_{H} \implies P^{*} = -P$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

۲- جمله تنظیم کننده

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (Ph(\mathbf{x}), PF(\mathbf{x}))_{\mathbf{H}}$$

این ضرب داخلی را می توان با استفاده از اپراتور الحاقی به صورت زیر نوشت:

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (h(\mathbf{x}), P^*PF(\mathbf{x}))_{H}$$

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

۲- جمله تنظیم کننده

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (Ph(\mathbf{x}), PF(\mathbf{x}))_{\mathbf{H}}$$

این ضرب داخلی را می توان با استفاده از اپراتور الحاقی به صورت زیر نوشت:

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (h(\mathbf{x}), P^*PF(\mathbf{x}))_{H}$$

- بنابراین، کل تابع هزینه خواهدشد

$$dE(F,h) = dE_S(F,h) + \lambda dE_C(F,h) = 0$$

$$-\left(h(\mathbf{x}), \sum_{i=1}^{N} \left(d_i - F(\mathbf{x})\right) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\right)_{\mathbf{H}} + \lambda \left(h(\mathbf{x}), P^* P F(\mathbf{x})\right)_{\mathbf{H}} = 0$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

۲- جمله تنظیم کننده

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (Ph(\mathbf{x}), PF(\mathbf{x}))_{\mathbf{H}}$$

این ضرب داخلی را می توان با استفاده از اپراتور الحاقی به صورت زیر نوشت:

$$dE_C(F(\mathbf{x}), h(\mathbf{x})) = (h(\mathbf{x}), P^*PF(\mathbf{x}))_{H}$$

- بنابراین، کل تابع هزینه خواهدشد

$$dE(F,h) = dE_S(F,h) + \lambda dE_C(F,h) = 0$$

$$-\left(h(\mathbf{x}), \sum_{i=1}^{N} \left(d_i - F(\mathbf{x})\right) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\right)_{\mathbf{H}} + \lambda \left(h(\mathbf{x}), P^* P F(\mathbf{x})\right)_{\mathbf{H}} = 0$$

- با ترکیب دو ضرب داخلی، نتیجه میشود

$$2\Big(h(\mathbf{x}), \lambda P^*PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\Big)_{\mathbf{H}} = 0$$

### نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$2\left(h(\mathbf{x}), \lambda P^* PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^{N} \left(d_i - F(\mathbf{x})\right) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\right)_{\mathsf{H}} = 0$$

- این ضرب داخلی تحت چه شرایطی صفر میشود؟

$$2\left(h(\mathbf{x}), \lambda P^* PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^{N} \left(d_i - F(\mathbf{x})\right) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\right)_{\mathbf{H}} = 0$$

- این ضرب داخلی تحت چه شرایطی صفر میشود؟
  - جمله دوم باید صفر شود

$$2\left(h(\mathbf{x}), \lambda P^* PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^{N} \left(d_i - F(\mathbf{x})\right) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\right)_{\mathbf{H}} = 0$$

- این ضرب داخلی تحت چه شرایطی صفر میشود؟
  - جمله دوم باید صفر شود

$$\lambda P^* PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i) = 0$$

$$2\left(h(\mathbf{x}), \lambda P^* PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^{N} \left(d_i - F(\mathbf{x})\right) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\right)_{\mathsf{H}} = 0$$

- این ضرب داخلی تحت چه شرایطی صفر میشود؟
  - جمله دوم باید صفر شود

$$\lambda P^* PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i) = 0$$

$$P^* PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$2\Big(h(\mathbf{x}), \lambda P^*PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^N \Big(d_i - F(\mathbf{x})\Big)\delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\Big)_{\mathbf{H}} = 0$$

- این ضرب داخلی تحت چه شرایطی صفر میشود؟
  - جمله دوم باید صفر شود

$$\lambda P^* PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i) = 0$$

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$



E(F) معادله اویلر – Vگرانژ برای تابع هزینه

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$2\Big(h(\mathbf{x}), \lambda P^*PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^N \Big(d_i - F(\mathbf{x})\Big)\delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)\Big)_{\mathbf{H}} = 0$$

- این ضرب داخلی تحت چه شرایطی صفر میشود؟
  - جمله دوم باید صفر شود

$$\lambda P^* PF(\mathbf{x}) - \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i) = 0$$

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

اپراتور خودالحاقی مشتق گیر $P^*P$  (Self-adjoint differential operator)



E(F) معادله اویلر –Vگرانژ برای تابع هزینه

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

- برای حل این معادله دیفرانسیل از تابع گرین (Green) استفاده می کنیم.

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

- برای حل این معادله دیفرانسیل از تابع گرین (Green) استفاده می کنیم.
  - تعریف تابع گرین

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

- برای حل این معادله دیفرانسیل از تابع گرین (Green) استفاده می کنیم.

- تعریف تابع گرین

تابع گرین تابعی است که چنانچه اپراتور خودالحاقی مشتق گیر به آن اعمال شود، نتیجه تابع دیراک دلتا شود

$$P^*PG(\mathbf{x};\mathbf{x}_i) = \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

$$\delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i) = \begin{cases} 1 & \text{if } \mathbf{x} = \mathbf{x}_i \\ 0 & \text{if } \mathbf{x} \neq \mathbf{x}_i \end{cases}$$

مرکز تابع گرین  $\mathbf{x}_i$ 

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- مى توان نشان داد كه توابع كرنل RBF از نوع گرين هستند.

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- می توان نشان داد که توابع کرنل RBF از نوع گرین هستند.

- بنابراین

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$
$$P^*PG(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i) = \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- می توان نشان داد که توابع کرنل RBF از نوع گرین هستند.

- بنابراین

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

$$P^*PG(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i) = \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) P^*PG(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- می توان نشان داد که توابع کرنل RBF از نوع گرین هستند.

- بنابراین

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

$$P^*PG(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i) = \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) P^*PG(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

$$F(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) G(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- می توان نشان داد که توابع کرنل  $\mathrm{RBF}$  از نوع گرین هستند.

- بنابراین

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

$$P^*PG(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i) = \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) P^*PG(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

$$F(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) G(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

- جواب قضیه تنظیم کننده برای مساله درونیابی:

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- می توان نشان داد که توابع کرنل RBF از نوع گرین هستند.

- بنابراین

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x})) \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

$$P^*PG(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i) = \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_i)$$

$$P^*PF(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) P^*PG(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

$$F(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) G(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

- جواب قضیه تنظیم کننده برای مساله درونیابی:

تابع  $F(\mathbf{x})$  با جمع آثار N تابع گرین با ضریب  $H(\mathbf{x}_i)$  بهدست می آید.

$$F(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) G(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$F(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) G(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

 $F(\mathbf{x})$  در مورد استفاده از شبکه RBF برای یافتن تابع ( $\mathbf{x}_N \ldots \mathbf{x}_2$  ، $\mathbf{x}_1$  در مورد استفاده از شبکه از شبکه کابی درونیابی از کابی تابعی برای درونیابی برای درونیابی برای درونیابی برای درونیابی برای درونیابی درونیابی برای درونیابی درونی

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$F(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) G(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

 $F(\mathbf{x})$  در مورد استفاده از شبکه RBF برای یافتن تابع ( $\mathbf{x}_N \ldots \mathbf{x}_2 \cdot \mathbf{x}_1$  در مورد استفاده از شبکه N نقطه داده شده ایم تابعی برای درونیابی

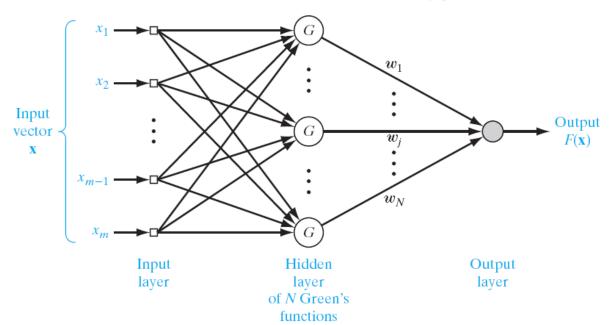
$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i G(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i) \quad w_i = \frac{1}{\lambda} (d_i - F(\mathbf{x}_i))$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$F(\mathbf{x}) = \frac{1}{\lambda} \sum_{i=1}^{N} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) G(\mathbf{x}; \mathbf{x}_i)$$

 $F(\mathbf{x})$  جر مورد استفاده از شبکه RBF برای یافتن تابع ( $\mathbf{x}_N \ldots \mathbf{x}_2 \cdot \mathbf{x}_1$  تقطه داده شده N نقطه درونیابی (پعنی تابعی برای درونیابی

$$F(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{N} w_i G(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i) \quad w_i = \frac{1}{\lambda} (d_i - F(\mathbf{x}_i))$$



نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

#### نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$F(\mathbf{x}_{i}) = \sum_{i=1}^{N} w_{i} G(\mathbf{x}_{i}; \mathbf{x}_{i}) \quad j = 1, ..., N$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$\begin{split} F(\mathbf{x}_j) &= \sum\nolimits_{i=1}^N & w_i G(\mathbf{x}_j; \mathbf{x}_i) \quad j = 1, \dots, N \\ \mathbf{F} &= \begin{bmatrix} F(\mathbf{x}_1) & \cdots & F(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}^T \end{split}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$\begin{split} F(\mathbf{x}_j) &= \sum\nolimits_{i=1}^N & w_i G(\mathbf{x}_j; \mathbf{x}_i) \quad j = 1, \dots, N \\ \mathbf{F} &= \begin{bmatrix} F(\mathbf{x}_1) & \cdots & F(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{d} &= \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & d_N \end{bmatrix}^T \end{split}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$\begin{split} F(\mathbf{x}_j) &= \sum\nolimits_{i=1}^N & w_i G(\mathbf{x}_j; \mathbf{x}_i) \quad j = 1, \dots, N \\ \mathbf{F} &= \begin{bmatrix} F(\mathbf{x}_1) & \cdots & F(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{d} &= \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & d_N \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{G} &= \begin{bmatrix} G(x_1; x_1) & \ldots & G(x_1; x_N) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N; x_1) & \ldots & G(x_N; x_N) \end{bmatrix} \end{split}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$\begin{split} F(\mathbf{x}_j) &= \sum\nolimits_{i=1}^N & w_i G(\mathbf{x}_j; \mathbf{x}_i) \quad j = 1, \dots, N \\ \mathbf{F} &= \begin{bmatrix} F(\mathbf{x}_1) & \cdots & F(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{d} &= \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & d_N \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{G} &= \begin{bmatrix} G(x_1; x_1) & \ldots & G(x_1; x_N) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N; x_1) & \ldots & G(x_N; x_N) \end{bmatrix} \end{split}$$

$$\mathbf{w} = \begin{bmatrix} w_1 & \cdots & w_N \end{bmatrix}^T$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$\begin{split} F(\mathbf{x}_j) &= \sum\nolimits_{i=1}^N & w_i G(\mathbf{x}_j; \mathbf{x}_i) \quad j = 1, \dots, N \\ \mathbf{F} &= \begin{bmatrix} F(\mathbf{x}_1) & \cdots & F(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{d} &= \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & d_N \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{G} &= \begin{bmatrix} G(x_1; x_1) & \ldots & G(x_1; x_N) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N; x_1) & \ldots & G(x_N; x_N) \end{bmatrix} \end{split}$$

$$egin{aligned} \mathbf{w} &= egin{bmatrix} w_1 & \cdots & w_N \end{bmatrix}^T \ w_i &= rac{1}{\lambda} ig( d_i - F(\mathbf{x}_i) ig) \end{aligned}$$

#### نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$\begin{split} F(\mathbf{x}_j) &= \sum\nolimits_{i=1}^N & w_i G(\mathbf{x}_j; \mathbf{x}_i) \quad j = 1, \dots, N \\ \mathbf{F} &= \begin{bmatrix} F(\mathbf{x}_1) & \cdots & F(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{d} &= \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & d_N \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{G} &= \begin{bmatrix} G(x_1; x_1) & \ldots & G(x_1; x_N) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N; x_1) & \ldots & G(x_N; x_N) \end{bmatrix} \end{split}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{w} &= \begin{bmatrix} w_1 & \cdots & w_N \end{bmatrix}^T \\ w_i &= \frac{1}{\lambda} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) \end{aligned} \Longrightarrow \mathbf{w} = \frac{1}{\lambda} (\mathbf{d} - \mathbf{F}) \end{aligned}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$\begin{split} F(\mathbf{x}_j) &= \sum\nolimits_{i=1}^N w_i G(\mathbf{x}_j; \mathbf{x}_i) \quad j = 1, \dots, N \\ \mathbf{F} &= \begin{bmatrix} F(\mathbf{x}_1) & \cdots & F(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{d} &= \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & d_N \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{G} &= \begin{bmatrix} G(x_1; x_1) & \ldots & G(x_1; x_N) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N; x_1) & \ldots & G(x_N; x_N) \end{bmatrix} \end{split}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{w} &= \begin{bmatrix} w_1 & \cdots & w_N \end{bmatrix}^T \\ w_i &= \frac{1}{\lambda} \big( d_i - F(\mathbf{x}_i) \big) & \Longrightarrow & \mathbf{w} &= \frac{1}{\lambda} (\mathbf{d} - \mathbf{F}) \\ \mathbf{F} &= \mathbf{G} \mathbf{w} \end{aligned}$$

#### نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$\begin{split} F(\mathbf{x}_j) &= \sum\nolimits_{i=1}^N w_i G(\mathbf{x}_j; \mathbf{x}_i) \quad j = 1, \dots, N \\ \mathbf{F} &= \begin{bmatrix} F(\mathbf{x}_1) & \cdots & F(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{d} &= \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & d_N \end{bmatrix}^T \\ \mathbf{G} &= \begin{bmatrix} G(x_1; x_1) & \ldots & G(x_1; x_N) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N; x_1) & \ldots & G(x_N; x_N) \end{bmatrix} \end{split}$$

$$\mathbf{w} = \begin{bmatrix} w_1 & \cdots & w_N \end{bmatrix}^T \\ w_i = \frac{1}{\lambda} (d_i - F(\mathbf{x}_i)) & \longrightarrow \mathbf{w} = \frac{1}{\lambda} (\mathbf{d} - \mathbf{F}) \\ \mathbf{F} = \mathbf{G} \mathbf{w} & \longrightarrow \mathbf{w} = \frac{1}{\lambda} (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w})$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$\mathbf{w} = \frac{1}{\lambda} (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w})$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$\mathbf{w} = \frac{1}{\lambda} (\mathbf{d} - \mathbf{G}\mathbf{w})$$

$$\mathbf{w} = (\mathbf{G} + \lambda \mathbf{I})^{-1} \mathbf{d}$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$\mathbf{w} = \frac{1}{\lambda} (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w})$$

$$\mathbf{w} = (\mathbf{G} + \lambda \mathbf{I})^{-1} \mathbf{d}$$

- مقايسه با رابطه قبلي:

$$\mathbf{w} = \Phi^{-1} \mathbf{d}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$\mathbf{w} = \frac{1}{\lambda} (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w})$$

$$\mathbf{w} = (\mathbf{G} + \lambda \mathbf{I})^{-1} \mathbf{d}$$

- مقايسه با رابطه قبلي:

$$\mathbf{w} = \Phi^{-1} \mathbf{d}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف، با اضافه کردن مقادیری مثبت (  $\lambda>0$  ) به درایههای قطری ماتریس G، جواب مساله ناپایدار را پایدار کرد.

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$\mathbf{w} = \frac{1}{\lambda} (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w})$$

$$\mathbf{w} = (\mathbf{G} + \lambda \mathbf{I})^{-1} \mathbf{d}$$

- مقايسه با رابطه قبلي:

$$\mathbf{w} = \Phi^{-1} \mathbf{d}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف، با اضافه کردن مقادیری مثبت (  $\lambda>0$  ) به درایههای قطری ماتریس G، جواب مساله ناپایدار را پایدار کرد.

- عيب اين روش:

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$\mathbf{w} = \frac{1}{\lambda} (\mathbf{d} - \mathbf{G}\mathbf{w})$$

$$\mathbf{w} = (\mathbf{G} + \lambda \mathbf{I})^{-1} \mathbf{d}$$

- مقايسه با رابطه قبلي:

$$\mathbf{w} = \Phi^{-1} \mathbf{d}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف، با اضافه کردن مقادیری مثبت (  $\lambda>0$  ) به درایههای قطری ماتریس  ${f G}$ ، جواب مساله ناپایدار را پایدار کرد.

عیب این روش: چنانچه تعداد نمونههای ورودی (N) خیلی زیاد باشد، نیاز به وارون کردن میب این روش:  $N \times N$  خواهد بود.

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برای برطرف کردن این عیب، باید مصالحه ای در دقت تقریب انجام داد. یعنی به جای N سلول در لایه پنهان از M < N سلول استفاده کرد.

$$\hat{F}(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{M} w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برای برطرف کردن این عیب، باید مصالحه ای در دقت تقریب انجام داد. یعنی به جای N سلول در لایه پنهان از M < N سلول استفاده کرد.

$$\hat{F}(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{M} w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برای برطرف کردن این عیب، باید مصالحه ای در دقت تقریب انجام داد. یعنی به جای N سلول در لایه پنهان از M < N سلول استفاده کرد.

$$\hat{F}(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{M} w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)$$

$$\mathbf{t}_i = ?$$
 ہے ہے۔  $M = N$  زیرا در حالت  $-$ 

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برای برطرف کردن این عیب، باید مصالحه ای در دقت تقریب انجام داد. یعنی به جای N سلول در لایه پنهان از M < N سلول استفاده کرد.

$$\hat{F}(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{M} w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)$$

$$\mathbf{t}_i = \mathbf{x}_i$$
 هر حالت  $M = N$  زيرا در حالت –

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- برای برطرف کردن این عیب، باید مصالحه ای در دقت تقریب انجام داد. یعنی به جای N سلول در لایه پنهان از M < N سلول استفاده کرد.

$$\hat{F}(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{M} w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)$$

$$\mathbf{t}_i = \mathbf{x}_i$$
 د ریرا در حالت  $M = N$ 

- به این مساله بعدا خواهیم پرداخت.
- فعلا ببینیم وزنها چگونه بهدست می آیند. زیرا ماتریس  ${f G}$  دیگر مربعی نیست.

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- دوباره از تابع هزینه شروع می کنیم:

$$E(F) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \left( d_i - \sum_{j=1}^{M} w_j G(\mathbf{x}_i; \mathbf{t}_j) \right)^2 + \frac{1}{2} \lambda \|P\hat{F}\|^2$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- دوباره از تابع هزینه شروع می کنیم:

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- دوباره از تابع هزینه شروع می کنیم:

$$E(F) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \left( d_i - \sum_{j=1}^{M} w_j G(\mathbf{x}_i; \mathbf{t}_j) \right)^2 + \frac{1}{2} \lambda \|P\hat{F}\|^2$$
 الط $\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w}\|^2$  عمله خطای استاندارد: 
$$\mathbf{d} = \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & d_N \end{bmatrix}^T$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- دوباره از تابع هزینه شروع میکنیم:

$$E(F) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \left( d_i - \sum_{j=1}^{M} w_j G(\mathbf{x}_i; \mathbf{t}_j) \right)^2 + \frac{1}{2} \lambda \|P\hat{F}\|^2$$
 عمله خطای استاندارد: 
$$\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w}\|^2 \qquad \qquad :\mathbf{d} = \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & d_N \end{bmatrix}^T$$

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} G(x_1;t_1) & \dots & G(x_1;t_M) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N;t_1) & \dots & G(x_N;t_M) \end{bmatrix}_{N\times M}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- دوباره از تابع هزینه شروع میکنیم:

$$E(F) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \left( d_i - \sum_{j=1}^{M} w_j G(\mathbf{x}_i; \mathbf{t}_j) \right)^2 + \frac{1}{2} \lambda \|P\hat{F}\|^2$$
 عمله خطای استاندارد: 
$$\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w}\|^2 \qquad \qquad :\mathbf{d} = \begin{bmatrix} d_1 & \cdots & d_N \end{bmatrix}^T$$

$$\begin{aligned} \mathbf{G} &= \begin{bmatrix} G(x_1; t_1) & \dots & G(x_1; t_M) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(x_N; t_1) & \dots & G(x_N; t_M) \end{bmatrix}_{N \times M} \\ \mathbf{w} &= \begin{bmatrix} w_1 & \dots & w_M \end{bmatrix}^T \end{aligned}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

- جمله تنظیم کننده:

$$\|P\hat{F}\|^2 = (P\hat{F}, P\hat{F})_{H} = (\hat{F}, P^*P\hat{F})_{H}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- جمله تنظیم کننده:

$$\|P\hat{F}\|^2 = (P\hat{F}, P\hat{F})_{H} = (\hat{F}, P^*P\hat{F})_{H}$$

$$\|P\hat{F}\|^2 = \left(\sum_{i=1}^{M} w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i), P^* P \sum_{i=1}^{M} w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)\right)_{\mathbf{H}}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- جمله تنظیم کننده:

$$\|P\hat{F}\|^2 = (P\hat{F}, P\hat{F})_{H} = (\hat{F}, P^*P\hat{F})_{H}$$

$$\begin{split} \|P\hat{F}\|^2 &= \left(\sum\nolimits_{i=1}^M \! w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i), P^* P \sum\nolimits_{i=1}^M \! w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)\right)_{\!\!\!\mathbf{H}} \\ \|P\hat{F}\|^2 &= \left(\sum\nolimits_{i=1}^M \! w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i), \sum\nolimits_{i=1}^M \! w_i P^* P G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)\right)_{\!\!\!\mathbf{H}} \end{split}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- جمله تنظیم کننده:

$$\|P\hat{F}\|^2 = (P\hat{F}, P\hat{F})_{H} = (\hat{F}, P^*P\hat{F})_{H}$$

$$\begin{split} &\|P\hat{F}\|^2 = \Big(\sum\nolimits_{i=1}^M & w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i), P^*P\sum\nolimits_{i=1}^M & w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)\Big)_{\mathrm{H}} \\ &\|P\hat{F}\|^2 = \Big(\sum\nolimits_{i=1}^M & w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i), \sum\nolimits_{i=1}^M & w_i P^*PG(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)\Big)_{\mathrm{H}} \\ &\|P\hat{F}\|^2 = \Big(\sum\nolimits_{i=1}^M & w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i), \sum\nolimits_{i=1}^M & w_i \delta(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)\Big)_{\mathrm{H}} \end{split}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- جمله تنظیم کننده:

$$\|P\hat{F}\|^2 = (P\hat{F}, P\hat{F})_{H} = (\hat{F}, P^*P\hat{F})_{H}$$

$$\begin{split} \|P\hat{F}\|^2 &= \left(\sum_{i=1}^M w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i), P^* P \sum_{i=1}^M w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)\right)_{\mathrm{H}} \\ \|P\hat{F}\|^2 &= \left(\sum_{i=1}^M w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i), \sum_{i=1}^M w_i P^* P G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)\right)_{\mathrm{H}} \\ \|P\hat{F}\|^2 &= \left(\sum_{i=1}^M w_i G(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i), \sum_{i=1}^M w_i \delta(\mathbf{x}; \mathbf{t}_i)\right)_{\mathrm{H}} \\ \|P\hat{F}\|^2 &= \sum_{j=1}^M \sum_{i=1}^M w_i w_j G(\mathbf{t}_j; \mathbf{t}_i) \end{split}$$

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- جمله تنظیم کننده:

$$\|P\hat{F}\|^2 = \sum_{j=1}^{M} \sum_{i=1}^{M} w_i w_j G(\mathbf{t}_j; \mathbf{t}_i)$$

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- جمله تنظیم کننده:

$$\begin{aligned} \|P\hat{F}\|^2 &= \sum_{j=1}^M \sum_{i=1}^M w_i w_j G(\mathbf{t}_j; \mathbf{t}_i) \\ \|P\hat{F}\|^2 &= \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w} \end{aligned}$$

نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- جمله تنظیم کننده:

$$\begin{split} \|P\hat{F}\|^2 &= \sum\nolimits_{j=1}^M \sum\nolimits_{i=1}^M w_i w_j G(\mathbf{t}_j; \mathbf{t}_i) \\ \|P\hat{F}\|^2 &= \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w} \\ \mathbf{G}_0 &= \begin{bmatrix} G(t_1; t_1) & \dots & G(t_1; t_M) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(t_M; t_1) & \dots & G(t_M; t_M) \end{bmatrix}_{M \times M} \end{split}$$

### نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

- جمله تنظیم کننده:

$$\begin{split} \|P\hat{F}\|^2 &= \sum\nolimits_{j=1}^M \sum\nolimits_{i=1}^M w_i w_j G(\mathbf{t}_j; \mathbf{t}_i) \\ \|P\hat{F}\|^2 &= \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w} \end{split}$$

$$\mathbf{G}_0 = \begin{bmatrix} G(t_1;t_1) & \dots & G(t_1;t_M) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(t_M;t_1) & \dots & G(t_M;t_M) \end{bmatrix}_{M \times M}$$

- در نتیجه، تابع هزینه بهشکل زیر در می آید:

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{d} - \mathbf{G}\mathbf{w}\|^2 + \frac{1}{2} \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w}$$

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

- جمله تنظیم کننده:

$$\begin{split} \|P\hat{F}\|^2 &= \sum\nolimits_{j=1}^M \sum\nolimits_{i=1}^M w_i w_j G(\mathbf{t}_j; \mathbf{t}_i) \\ \|P\hat{F}\|^2 &= \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w} \end{split}$$

$$\mathbf{G}_0 = \begin{bmatrix} G(t_1;t_1) & \dots & G(t_1;t_M) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ G(t_M;t_1) & \dots & G(t_M;t_M) \end{bmatrix}_{M \times M}$$

- در نتیجه، تابع هزینه بهشکل زیر در می آید:

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{d} - \mathbf{G}\mathbf{w}\|^2 + \frac{1}{2} \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w}$$

- توجه کنید که این بار تابع هزینه را برحسب بردار وزن نوشتیم. F نیز بنویسیم.

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{d} - \mathbf{G}\mathbf{w}\|^2 + \frac{1}{2} \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{d} - \mathbf{G}\mathbf{w}\|^2 + \frac{1}{2} \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w}$$

$$dE(\mathbf{w}, \mathbf{h}) = dE_S(\mathbf{w}, \mathbf{h}) + \frac{\lambda}{2} dE_C(\mathbf{w}, \mathbf{h})$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{d} - \mathbf{G}\mathbf{w}\|^2 + \frac{1}{2} \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w}$$

$$\begin{split} dE(\mathbf{w}, \mathbf{h}) &= dE_S(\mathbf{w}, \mathbf{h}) + \frac{\lambda}{2} dE_C(\mathbf{w}, \mathbf{h}) \\ &= -\mathbf{h}^T \mathbf{G}^T (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w}) + \lambda \mathbf{h}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w} = 0 \end{split}$$

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{d} - \mathbf{G}\mathbf{w}\|^2 + \frac{1}{2} \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w}$$

$$\begin{split} dE(\mathbf{w}, \mathbf{h}) &= dE_S(\mathbf{w}, \mathbf{h}) + \frac{\lambda}{2} dE_C(\mathbf{w}, \mathbf{h}) \\ &= -\mathbf{h}^T \mathbf{G}^T (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w}) + \lambda \mathbf{h}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w} = 0 \\ &- \mathbf{G}^T (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w}) + \lambda \mathbf{G}_0 \mathbf{w} = 0 \end{split}$$

#### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{d} - \mathbf{G}\mathbf{w}\|^2 + \frac{1}{2} \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w}$$

$$\begin{split} dE(\mathbf{w}, \mathbf{h}) &= dE_S(\mathbf{w}, \mathbf{h}) + \frac{\lambda}{2} dE_C(\mathbf{w}, \mathbf{h}) \\ &= -\mathbf{h}^T \mathbf{G}^T (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w}) + \lambda \mathbf{h}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w} = 0 \\ &- \mathbf{G}^T (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w}) + \lambda \mathbf{G}_0 \mathbf{w} = 0 \\ &\left( \mathbf{G}^T \mathbf{G} + \lambda \mathbf{G}_0 \right) \mathbf{w} = \mathbf{G}^T \mathbf{d} \end{split}$$

### نظریه تنظیمکننده تیخونوف:

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{d} - \mathbf{G}\mathbf{w}\|^2 + \frac{1}{2} \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w}$$

- با به کاربردن مشتق فریشه برروی این تابع هزینه:

$$\begin{split} dE(\mathbf{w}, \mathbf{h}) &= dE_S(\mathbf{w}, \mathbf{h}) + \frac{\lambda}{2} dE_C(\mathbf{w}, \mathbf{h}) \\ &= -\mathbf{h}^T \mathbf{G}^T (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w}) + \lambda \mathbf{h}^T \mathbf{G}_0 \mathbf{w} = 0 \\ &- \mathbf{G}^T (\mathbf{d} - \mathbf{G} \mathbf{w}) + \lambda \mathbf{G}_0 \mathbf{w} = 0 \\ &\left( \mathbf{G}^T \mathbf{G} + \lambda \mathbf{G}_0 \right) \mathbf{w} = \mathbf{G}^T \mathbf{d} \end{split}$$

- بنابراین، معادله یافتن بردار وزنها

$$\mathbf{w} = \left(\mathbf{G}^T\mathbf{G} + \lambda \mathbf{G}_0\right)^{-1} \mathbf{G}^T \mathbf{d}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$\mathbf{w} = \left(\mathbf{G}^T\mathbf{G} + \lambda \mathbf{G}_0\right)^{-1} \mathbf{G}^T \mathbf{d}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$\mathbf{w} = \left(\mathbf{G}^T\mathbf{G} + \lambda \mathbf{G}_0\right)^{-1} \mathbf{G}^T \mathbf{d}$$

با فرض  $\lambda=0$  ، یعنی نیاز به تنظیم کنندگی نباشد -

$$\mathbf{w} = \left(\mathbf{G}^T \mathbf{G}\right)^{-1} \mathbf{G}^T \mathbf{d}$$

نظریه تنظیم کننده تیخونوف:

$$\mathbf{w} = \left(\mathbf{G}^T\mathbf{G} + \lambda \mathbf{G}_0\right)^{-1} \mathbf{G}^T \mathbf{d}$$

با فرض  $\lambda=0$  ، یعنی نیاز به تنظیم کنندگی نباشد -

$$\mathbf{w} = \left(\mathbf{G}^T \mathbf{G}\right)^{-1} \mathbf{G}^T \mathbf{d}$$

- این معادله، در واقع جواب مساله کمترین مربعات (Least Square) است.

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,1)	0
(1,0)	1
(0,0)	0

مثال: مساله XOR:

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,1)	0
(1,0)	1
(0,0)	0

- تابع گرین به صورت زیر درنظر گرفته شده:

$$G(\mathbf{x} - \mathbf{t}_i) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_i\|^2}$$

$$\mathbf{t}_1 = [0,1]^T, \ \mathbf{t}_2 = [1,0]^T$$

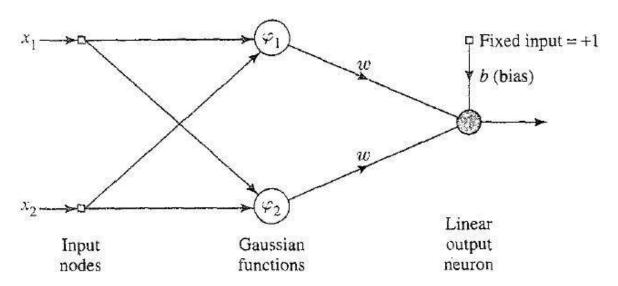
مثال: مساله XOR:

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,1)	0
(1,0)	1
(0,0)	0

- تابع گرین به صورت زیر درنظر گرفته شده:

$$G(\mathbf{x} - \mathbf{t}_i) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_i\|^2}$$

$$\mathbf{t}_1 = [0,1]^T, \ \mathbf{t}_2 = [1,0]^T$$



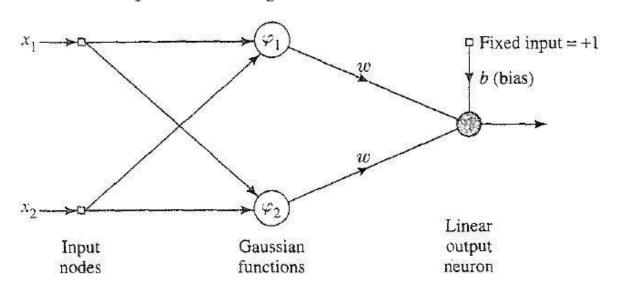
مثال: مساله XOR:

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,1)	0
(1,0)	1
(0,0)	0

- تابع گرین به صورت زیر درنظر گرفته شده:

$$G(\mathbf{x} - \mathbf{t}_i) = e^{-\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_i\|^2}$$

$$\mathbf{t}_1 = [0,1]^T, \ \mathbf{t}_2 = [1,0]^T$$



– وزنهای مورد نظر

$$\mathbf{w} = \begin{bmatrix} w_1 & w_2 & b \end{bmatrix}^T$$

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,1)	0
(1,0)	1
(0,0)	0

مثال: مساله XOR:

- ابعاد ماتریس G؟

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,1)	0
(1,0)	1
(0,0)	0

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,1)	0
(1,0)	1
(0,0)	0

$$\mathbf{G} = egin{bmatrix} g_{11} & g_{12} & 1 \ g_{21} & g_{22} & 1 \ g_{31} & g_{32} & 1 \ g_{41} & g_{42} & 1 \end{bmatrix} \qquad egin{array}{l} g_{ji} & = G(\left\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i 
ight\|), \ j & = 1, 2, 3, 4, \quad i = 1, 2 \end{cases}$$

ابعاد ماتریس 
$$\mathbf{G}$$
  $=G(\left\|\mathbf{x}_{j}-\mathbf{t}_{i}\right\|),$ 

مثال: مساله XOR:

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,1)	0
(1,0)	1
(0,0)	0

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} g_{11} & g_{12} & 1 \\ g_{21} & g_{22} & 1 \\ g_{31} & g_{32} & 1 \\ g_{41} & g_{42} & 1 \end{bmatrix} \qquad \begin{array}{l} g_{ji} = G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i\|), \\ j = 1, 2, 3, 4, \quad i = 1, 2 \end{array}$$

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} 1 & 0.14 & 1 \\ 0.37 & 0.37 & 1 \\ 0.14 & 1 & 1 \\ 0.37 & 0.37 & 1 \end{bmatrix}$$

 $\mathbf{G}$ ابعاد ماتریس  $\mathbf{G}$ 

$$g_{ji} = G(||\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i||),$$
  
 $j = 1, 2, 3, 4, \quad i = 1, 2$ 

$x_1, x_2$	y
(0,1)	1
(1,1)	0
(1,0)	1
(0,0)	0

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} g_{11} & g_{12} & 1 \\ g_{21} & g_{22} & 1 \\ g_{31} & g_{32} & 1 \\ g_{41} & g_{42} & 1 \end{bmatrix} \qquad \begin{array}{l} g_{ji} = G(\|\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i\|), \\ j = 1, 2, 3, 4, \quad i = 1, 2 \end{array}$$

$$\mathbf{G} = egin{bmatrix} g_{11} & g_{12} & 1 \ g_{21} & g_{22} & 1 \ g_{31} & g_{32} & 1 \ g_{41} & g_{42} & 1 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{G} = \begin{bmatrix} 1 & 0.14 & 1 \\ 0.37 & 0.37 & 1 \\ 0.14 & 1 & 1 \\ 0.37 & 0.37 & 1 \end{bmatrix}$$

$$\cdot \mathbf{G}$$
 ابعاد ماتریس  $-$ 

$$g_{ji} = G(||\mathbf{x}_j - \mathbf{t}_i||),$$
  

$$j = 1, 2, 3, 4, \quad i = 1, 2$$

$$\lambda = 0$$
 برای -

$$\mathbf{w} = \left(\mathbf{G}^T\mathbf{G}\right)^{-1}\mathbf{G}^T\mathbf{d} = \mathbf{G}^+\mathbf{d}$$

$$\mathbf{G}^{+} = \begin{bmatrix} 1.66 & -1.16 & 0.63 & -1.16 \\ 0.63 & -1.16 & 1.66 & -1.16 \\ -0.85 & 1.30 & -0.85 & 1.30 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{G}^{+} = \begin{bmatrix} 1.66 & -1.16 & 0.63 & -1.16 \\ 0.63 & -1.16 & 1.66 & -1.16 \\ -0.85 & 1.30 & -0.85 & 1.30 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{w} = \mathbf{G}^{+}\mathbf{d} = \begin{bmatrix} 1.66 & -1.16 & 0.63 & -1.16 \\ 0.63 & -1.16 & 1.66 & -1.16 \\ -0.85 & 1.30 & -0.85 & 1.30 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2.29 \\ 2.29 \\ -1.7 \end{bmatrix}$$

مثال: مساله XOR:

$$\mathbf{G}^{+} = \begin{bmatrix} 1.66 & -1.16 & 0.63 & -1.16 \\ 0.63 & -1.16 & 1.66 & -1.16 \\ -0.85 & 1.30 & -0.85 & 1.30 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{w} = \mathbf{G}^{+}\mathbf{d} = \begin{bmatrix} 1.66 & -1.16 & 0.63 & -1.16 \\ 0.63 & -1.16 & 1.66 & -1.16 \\ -0.85 & 1.30 & -0.85 & 1.30 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2.29 \\ 2.29 \\ -1.7 \end{bmatrix}$$

- خروجي واقعي شبكه

$$y(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{2} w_i G(\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_i\|) + b$$

مثال: مساله XOR:

$$\mathbf{G}^{+} = \begin{bmatrix} 1.66 & -1.16 & 0.63 & -1.16 \\ 0.63 & -1.16 & 1.66 & -1.16 \\ -0.85 & 1.30 & -0.85 & 1.30 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{w} = \mathbf{G}^{+}\mathbf{d} = \begin{bmatrix} 1.66 & -1.16 & 0.63 & -1.16 \\ 0.63 & -1.16 & 1.66 & -1.16 \\ -0.85 & 1.30 & -0.85 & 1.30 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2.29 \\ 2.29 \\ -1.7 \end{bmatrix}$$

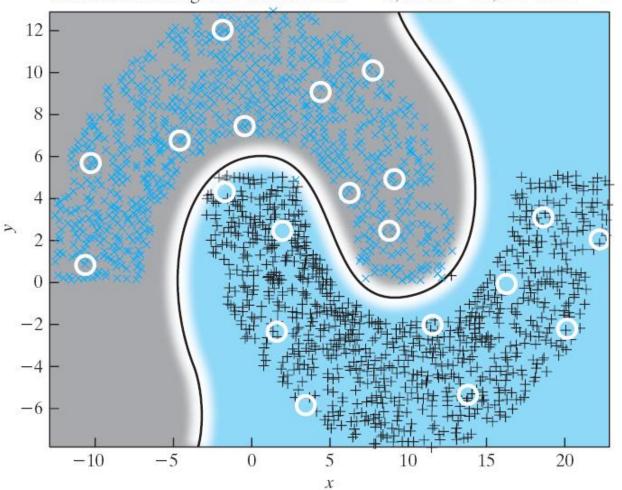
$x_1, x_2$	d	у
(0,1)	1	0.9
(1,1)	0	-0.01
(1,0)	1	0.9
(0,0)	0	-0.01

- خروجي واقعي شبكه

$$y(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{2} w_i G(\|\mathbf{x} - \mathbf{t}_i\|) + b$$

مثال: مساله كلاسهبندى الكوهاى ماهشكل

Classification using RBF with distance = -5, radius = 10, and width = 6



مثال: مساله كلاسهبندى الگوهاى ماهشكل

