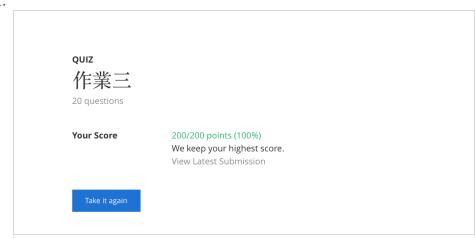
Machine Learning Foundation HW3

B04902004 王佑安

1.



2.
$$H^2 = X(X^TX)^{-1}(X^TX(X^TX)^{-1})X^T = X(X^TX)X^{-1} = H$$

 $\Rightarrow (I - H)^2 = I - 2H + H^2 = I - H$

3.
$$sign(w^Tx) = y$$

 $err(w) = 0, \nabla err(w) = 0 \Rightarrow w_{t+1} \leftarrow w_t \text{ (same as PLA)}$
 $sign(w^Tx) \neq y$
 $err(w) = -yw^Tx, \nabla err(w) = -yx \Rightarrow w_{t+1} \leftarrow w_t + yx \text{ (same as PLA)}$

4. To minimize
$$\hat{E}_2(\Delta u, \Delta v)$$
, $\nabla \hat{E}_2(\Delta u, \Delta v)$

$$= \nabla (E(u, v) + (\Delta u, \Delta v) \nabla E(u, v) + \frac{1}{2} ((\Delta u, \Delta v) (\nabla E(u, v)))^2)$$

$$= \nabla E(u, v) + (\Delta u, \Delta v) (\nabla^2 (u, v)) = 0$$

$$\Rightarrow (\Delta u, \Delta v) = -(\nabla^2 E(u, v))^{-1} \nabla E(u, v)$$

5.
$$\max_{w} likelihood(w) \propto \prod_{n=1}^{N} h_{y_n}(x_n)$$

$$\Rightarrow \min_{w} \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} -ln(h_{y_n}(x_n))$$

$$= \min_{w} \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} ln(\sum_{i=1}^{K} exp(w_i^T x_n)) - ln(exp(w_{y_n}^T x_n))$$

$$= \min_{w} \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} ln(\sum_{i=1}^{K} exp(w_i^T x_n)) - w_{y_n}^T x_n$$

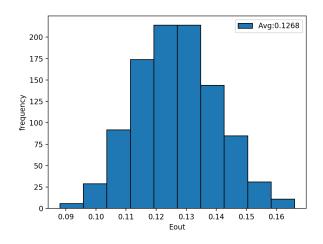
6.
$$\frac{\partial}{\partial w_{i}} \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} ln(\sum_{i=1}^{K} exp(w_{i}^{T}x_{n})) - w_{y_{n}}^{T}x_{n}$$

$$= \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \frac{x_{n} exp(w_{i}^{T}x_{n})}{\sum_{i=1}^{K} exp(w_{i}^{T}x_{n})} - [y_{n} = i]x_{n}$$

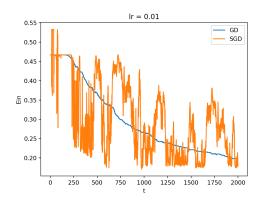
$$= \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} x_{n}h_{y_{n}}(x_{n}) - [y_{n} = i]x_{n}$$

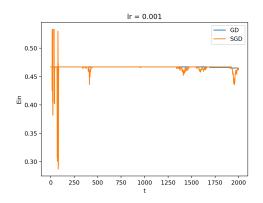
$$= \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (h_{y_{n}}(x_{n}) - [y_{n} = i])x_{n}$$

7.



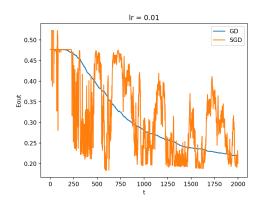
8.

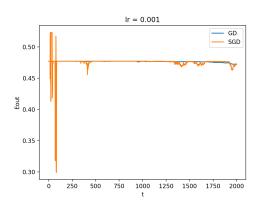




首先可以發現 SGD 震盪的幅度比 GD 大很多,可以推論是因為 SGD 每次只看一筆 data 所以每次 update 不一定能讓整體的 error 降低。再來觀察 lr 的影響,可以發現 0.01 的 error 降低得比 0.001 快,更仔細觀察甚至會發現 0.001 的曲線跟 0.01 的前 200 形狀很接近,可以推論初始的 w 跟 minimal 差很多,每次 update 在大部分維度上的 gradient 方向都相同,所以把 lr 開大可以讓 error 更快降下去。

9.





跟上一題比較後發現, Eout 跟 Ein 變化的趨勢幾乎一樣, 差別只在於 Eout 稍微高的了一點, 因此可以推論這份 data 的 training set 跟 testing set 的 correlation 很高, 在相同的 hypothesis 下 Ein 跟 Eout 成正比。

10. (a)
$$\mathbf{X}^T \mathbf{X} \mathbf{w}_{lin} = \mathbf{X}^T (\mathbf{U} \mathbf{\Gamma} \mathbf{V}^T) (\mathbf{V} \mathbf{\Gamma}^{-1} \mathbf{U}^T) y$$

$$=\mathbf{X}^T\mathbf{X}\mathbf{w}_{lin}=\mathbf{X}^T(\mathbf{U}(\Gamma(\mathbf{V}^T\mathbf{V})\Gamma^{-1})\mathbf{U}^T)y$$

$$=\mathbf{X}^T\mathbf{X}\mathbf{w}_{lin}=\mathbf{X}^T(\mathbf{U}(\Gamma\Gamma^{-1})\mathbf{U}^T)y$$

$$=\mathbf{X}^T\mathbf{X}\mathbf{w}_{lin}=\mathbf{X}^T(\mathbf{U}\mathbf{U}^T)y$$

$$=\mathbf{X}^T\mathbf{X}\mathbf{w}_{lin}=\mathbf{X}^Ty$$