

# 先端データ解析論 (杉山将先生・本多淳也先生)

## 第9回レポート

ashiato45

2017 年 6 月 13 日

### 宿題 1

C++ と Eigen による実装 (表示には Python を用いた) は付録 1 にある。結果、図 1 を得た。

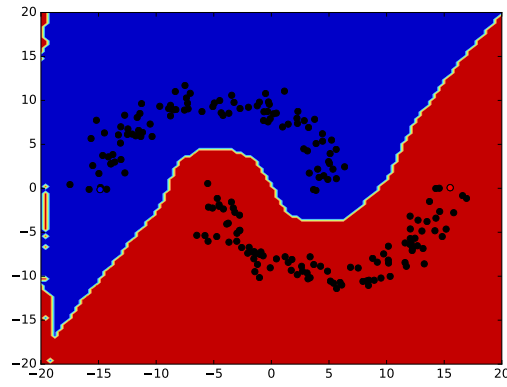


図 1

### 宿題 2

$$J(\pi) = 2\mathbb{E}_{x' \sim p_{\text{test}}, x \sim q_\pi} \|x' - x\| - \mathbb{E}_{x, \tilde{x} \sim q_\pi} \|x - \tilde{x}\| + \text{Const.} \quad (1)$$

が成り立つ。それぞれの項を計算する。

$$\mathbb{E}_{x' \sim p_{\text{test}}, x \sim q_\pi} \|x' - x\| = \pi \mathbb{E}_{x' \sim p_{\text{test}}, x \sim p_{\text{train}}(x|y=+1)} \|x' - x\| + (1 - \pi) \mathbb{E}_{x' \sim p_{\text{test}}, x \sim p_{\text{train}}(x|y=-1)} \|x' - x\| \quad (2)$$

$$= \pi b_{+1} - \pi b_{-1} + \text{Const.} \quad (3)$$

$$\mathbb{E}_{x, \tilde{x} \sim q_\pi} \|x - \tilde{x}\| = \pi^2 \mathbb{E}_{x \sim p_{\text{train}}(x|y=+1), \tilde{x} \sim p_{\text{train}}(x|y=+1)} \|x - \tilde{x}\| \quad (4)$$

$$+ 2\pi(1 - \pi) \mathbb{E}_{x \sim p_{\text{train}}(x|y=+1), \tilde{x} \sim p_{\text{train}}(x|y=-1)} \|x - \tilde{x}\| \quad (5)$$

$$+ (1 - \pi)^2 \mathbb{E}_{x \sim p_{\text{train}}(x|y=-1), \tilde{x} \sim p_{\text{train}}(x|y=-1)} \|x - \tilde{x}\| \quad (6)$$

$$= \pi^2 A_{+1,+1} + 2\pi A_{+1,-1} - 2\pi^2 A_{+1,-1} - 2\pi A_{-1,-1} + \pi^2 A_{-1,-1} + \text{Const.} \quad (7)$$

これらをまとめて、

$$J(\pi) = (2A_{+1,-1} - A_{+1,+1} - A_{-1,-1})\pi^2 - 2(A_{+1,-1} - A_{-1,-1} - b_{+1} + b_{-1})\pi + \text{Const.} \quad (8)$$

を得る。

### 宿題 3

C++ と Eigen による実装 (表示には Python を用いた) は付録 2 にある。結果、図 2,3 を得た。図 2 は学習データとそれに対する重みなし最小二乗法の結果であり、図 3 はテストデータとそれに対するクラス比重み付き最小二乗法の結果である。

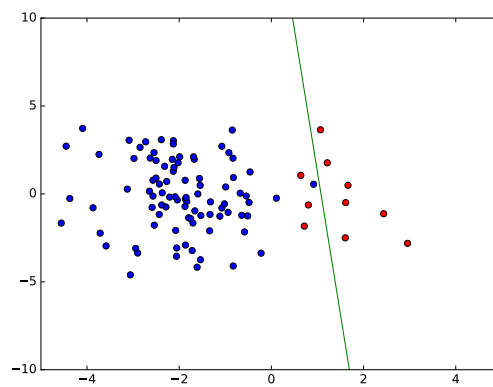


図 2

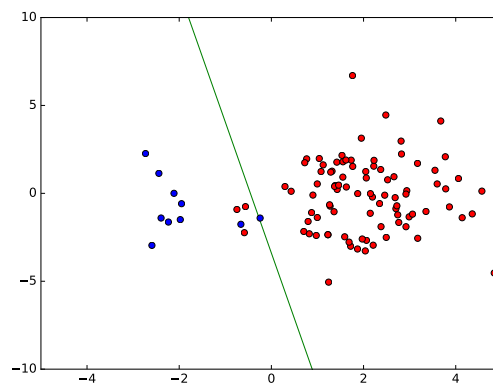


図 3

### 付録 1

#### 学習プログラム

```
#include <iostream>
#include <Eigen/Dense>
#include <cmath>
#include <random>
```

```

#include <string>
#include <fstream>
#define M_PI 3.1416

#define print(var) \
    std::cout<<#var"= "<<std::endl<<(var)<<std::endl

using Eigen::MatrixXd;

void save_mat(std::string& name, const MatrixXd& mat){
    std::ofstream file(name);
    file << *mat << std::endl;
}

float k(const MatrixXd& x, const MatrixXd& c){
    float hh = std::pow(2*M_PI, 2);
    auto d = (x - c).norm();
    return std::exp(-d*d/hh);
}

int main()
{
    std::mt19937 engine;
    std::normal_distribution<> dist(0, 1);

    MatrixXd a(100, 1);
    for(int i=0; i < 100; i++){
        a(i) = M_PI*i/100;
    }
    MatrixXd x(2, 200);
    for(int i=0; i < 100; i++){
        x(0, i) = -10*(std::cos(a(i)) + 0.5) + dist(engine);
        x(1, i) = 10*std::sin(a(i)) + dist(engine);
        x(0, i + 100) = -10*(std::cos(a(i)) - 0.5) + dist(engine);
        x(1, i + 100) = -10*std::sin(a(i)) + dist(engine);
    }
    MatrixXd y(1, 200);
    y(0) = -1;
    y(199) = 1;
    MatrixXd yy(1, 2);
    yy(0) = -1;
    yy(1) = 1;

    /* Learn */
    MatrixXd phi(200, 200);
    for(int i=0; i < 200; i++){
        for(int j=0; j < 200; j++){
            phi(i, j) = k(x.col(i), x.col(j));
        }
    }
    MatrixXd phit(2, 200);
    for(int j=0; j < 200; j++){
        phit(0, j) = k(x.col(0), x.col(j));
        phit(1, j) = k(x.col(199), x.col(j));
    }
    MatrixXd w = phi;
    MatrixXd d(200, 200);
    for(int i=0; i < 200; i++){
        d(i, i) = w.col(i).sum();
    }
    MatrixXd l = d - w;

    MatrixXd A = phit.transpose()*phit + MatrixXd::Identity(200, 200) + 2*phi.transpose()*l*phi;
    MatrixXd b = phit.transpose()*yy.transpose();
    MatrixXd theta = A.colPivHouseholderQR().solve(b);

    /* Output */
    MatrixXd out(100, 100);
    for(int i=0; i < 100; i++){
        for(int j=0; j < 100; j++){
            float mx = -20*(1.0 - i/100.0) + 20*(i/100.0);
            float my = -20*(1.0 - j/100.0) + 20*(j/100.0);
            for(int kk = 0; kk < 200; kk++){
                MatrixXd xx(2, 1);
                xx << mx, my;
                out(j, i) += theta(kk)*k(x.col(kk), xx);
            }
        }
    }

    std::ofstream file("x");
    file << x << std::endl;
    std::ofstream fileout("out");
    fileout << out << std::endl;
    //std::cout << m << std::endl;
}

```

## 表示プログラム

```

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

x = np.loadtxt("x")

v2 = np.loadtxt("out")

plt.axis([-20, 20, -20, 20])
lsp = np.linspace(-20, 20, 100)
plt.contourf(lsp, lsp, np.sign(v2))
plt.plot(x[0, :], x[1, :], 'ko')
plt.plot(x[0, 0], x[1, 0], 'bo')
plt.plot(x[0, 199], x[1, 199], 'ro')
plt.show()

```

## 付録 2

### 学習プログラム

```
#include <iostream>
#include <Eigen/Dense>
#include <cmath>
#include <random>
#include <string>
#include <fstream>
#include <algorithm>
#define M_PI 3.1416

#define print(var) \
std::cout<<#var"= "<<std::endl<<(var)<<std::endl

using Eigen::MatrixXd;

float gk(const MatrixXd& x, const MatrixXd& c){
    float hh = std::pow(2*1, 2);
    auto d = (x - c).norm();
    return std::exp(-d*d/hh);
}

int main()
{
    std::mt19937 engine;
    std::normal_distribution<> dist(0, 1);

    /* Making data */
    MatrixXd px(3, 100);
    MatrixXd py(1, 100);
    for(int i=0; i < 90; i++){
        px(0, i) = dist(engine) - 2;
        px(1, i) = 2*dist(engine);
        px(2, i) = 1;
        py(i) = -1;
    }
    for(int i=90; i < 100; i++){
        px(0, i) = dist(engine) + 2;
        px(1, i) = 2*dist(engine);
        px(2, i) = 1;
        py(i) = 1;
    }
    MatrixXd tx(3, 100);
    for(int i=0; i < 10; i++){
        tx(0, i) = dist(engine) - 2;
        tx(1, i) = 2*dist(engine);
        tx(2, i) = 1;
    }
    for(int i=10; i < 100; i++){
        tx(0, i) = dist(engine) + 2;
        tx(1, i) = 2*dist(engine);
        tx(2, i) = 1;
    }

    /* Learn */
    float hat_a_11 = 0;
    int nn_11 = 0;
    float hat_a_12 = 0;
    int nn_12 = 0;
    float hat_a_22 = 0;
    int nn_22 = 0;
    for(int i=0; i < 100; i++){
        for(int j=0; j < 100; j++){
            if(py(i) == -1 && py(j) == -1){
                hat_a_11 += (px.col(i) - px.col(j)).norm();
                nn_11++;
            }else if(py(i) == -1 && py(j) == 1){
                hat_a_12 += (px.col(i) - px.col(j)).norm();
                nn_12++;
            }else if(py(i) == 1 && py(j) == 1){
                hat_a_22 += (px.col(i) - px.col(j)).norm();
                nn_22++;
            }
        }
    }
    hat_a_11 /= (float)nn_11;
    hat_a_12 /= (float)nn_12;
    hat_a_22 /= (float)nn_22;
    float hat_b_1 = 0;
    int ndn_1 = 0;
    float hat_b_2 = 0;
    int ndn_2 = 0;
    for(int i=0; i < 100; i++){
        for(int j=0; j < 100; j++){
            if(py(j) == -1){
                hat_b_1 += (tx.col(i) - px.col(j)).norm();
                ndn_1++;
            }else if(py(j) == 1){
                hat_b_2 += (tx.col(i) - px.col(j)).norm();
                ndn_2++;
            }
        }
    }
    hat_b_1 /= (float)ndn_1;
    hat_b_2 /= (float)ndn_2;

    float til_pi = (hat_a_12 - hat_a_11 - hat_b_2 + hat_b_1)/(2*hat_a_12 - hat_a_22 - hat_a_11);
    float hat_pi = std::min(1.0f, std::max(0.0f, til_pi));

    /* Learn */
    std::cout << hat_pi << std::endl;
    MatrixXd til_w(100, 100);
    for(int i=0; i < 100; i++){
        if(py(i) == 1){
            til_w(i, i) = hat_pi;
        }else{
            til_w(i, i) = 1.0 - hat_pi;
        }
    }
}
```

```

}
MatrixXd phi = px.transpose();
MatrixXd theta = (phi.transpose()*til_w*phi).colPivHouseholderQR().solve(phi.transpose()*til_w*py.transpose());
MatrixXd theta2 = (phi.transpose()*phi).colPivHouseholderQR().solve(phi.transpose()*py.transpose());

/* Output */
std::ofstream pxfile("px");
pxfile << px << std::endl;
std::ofstream txfile("tx");
txfile << tx << std::endl;
std::ofstream thetafile("theta");
thetafile << theta << std::endl;
std::ofstream theta2file("theta2");
theta2file << theta2 << std::endl;
//std::cout << m << std::endl;
}

```

## 表示プログラム

```

import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

theta = np.loadtxt("theta")
theta2 = np.loadtxt("theta2")

tx = np.loadtxt("tx")
px = np.loadtxt("px")

plt.axis([-5, 5, -10, 10])
p = np.linspace(-5, 5, 10)
plt.plot(p, -(theta[2] + p*theta[0])/theta[1], 'g-')
plt.plot(px[0, 0:90], px[1, 0:90], 'bo')
plt.plot(px[0, 90:], px[1, 90:], 'ro')
plt.show()

plt.axis([-5, 5, -10, 10])
p = np.linspace(-5, 5, 10)
plt.plot(p, -(theta[2] + p*theta[0])/theta[1], 'g-')
plt.plot(tx[0, 0:10], tx[1, 0:10], 'bo')
plt.plot(tx[0, 10:], tx[1, 10:], 'ro')
plt.show()

```