

Machine Learning 2019 Fall

HW1 Report

b05902105 資工四 余友竹

1. (1%)記錄誤差值 (RMSE)(根據kaggle public+private分數)，討論兩種feature的影響

	PUBLIC	PRIVATE
PM2.5	5.98437	5.89846
All	5.60406	5.57277

本次實驗單獨探討使用的feature數對結果的影響，兩個model的有做data preprocessing，並採用助教提供的minibatch求出最佳解。

根據上表，可以看出，使用全部18個資料，比單獨使用PM2.5做預測來的更精準，似乎可以解釋，PM2.5不僅跟歷史紀錄有關，也受到當下其他的環境數據的影響。

2. (1%)解釋什麼樣的data preprocessing 可以improve你的training/testing accuracy，ex. 你怎麼挑掉你覺得不適合的data points。請提供數據(RMSE)以佐證你的想法。

由於Linear Regression 的 Error Function (RMSE)是一個Convex Function，收斂到最小值(0)時的 w , b 理論上一定是固定的。

因此，本次作業要得到良好預測的關鍵其實在於Data Preprocessing，而非Gradient Descent的實作。

Note: 避免浪費Kaggle上傳次數，底下將以：

- Training Error (E_{in})
- 10-fold cross validation error (E_{val})

做為比較依據。

首先，列出完全沒做Data Preprocessing 的Error，作為Baseline。

	E_{in}	E_{val}
PM2.5	38.69072	38.22786
ALL	37.89876	40.86500

(1). 使用前、後一小時的數據補足缺失項

在本次測驗的Training Data中，有大量的缺失項，因此如何補齊這些缺失項是一大哉問。

考慮到此次作業提供的數據都屬於時序性的數據，因此，我的直覺是使用前後一小時的資料來補齊缺失項。

	E_{in}	E_{val}
PM2.5	38.65485	37.93288
ALL	37.74840	41.10642

由表可知，Training Error 略有降低，但老實說，這是一個非常糟糕的想法。

在實際上傳到Kaggle後，我發現Training Error雖然如此之高，最後的Testing Error卻僅有7.11左右。

會造成Training Error 與Testing Error如此大相逕庭的原因在於，助教已經事先清過Testing Data了，而在Training Data上，許多資料都是由腦補的方式取得，相當的不精準。

(2). 將所有的缺失項全部以0填補，並將PM2.5項怪異的值去除

有缺失的項就代表當天的統計資料其實是有缺漏、或者是不精準的。

考慮到我們的Training Data其實不算少，其實直接將不精準的數據直接剔除才是最好的設計。

因此我將缺失項以0填補，而PM2.5值不論再低，都不該為過低；同時，PM2.5值不論再高，都不應該超過100，所以在Data Preprocessing的部分，我只保留所有 $2 < \text{PM2.5} \leq 100$ 的數據。

	E_{in}	E_{val}
PM2.5	4.72659	4.72840
ALL	4.45382	4.56207

可以看到顯著地進步，由此判斷，Training Data上的確有許多不精準的數據。

值得注意的是，在測試時，我另外測試了僅考慮 > 0 的值，卻得到跟baseline差不多的結果，反而是加上 ≤ 100 的限制後，才得到如此好的結果。

(3). 考慮(2)的結果，並剔除所有 ≤ 0 的值(final result)

由上表的進步幅度可以得知，問題的確出在不精準的資料，因此我將限制範圍擴大到所有的data上。

除了降雨量外，所有的環境資料的量測都不該為0，因此我將所有 ≤ 0 的data全部剔除，不予以採用。

同時，延續上個Trial的結果，對PM2.5的值做限制，並套用到相同屬性的數據PM10上。

	E_{in}	E_{val}
PM2.5	4.44609	4.45383
ALL	4.12393	4.21948

3. Math Problem(見下頁)

1. Closed-Form Linear Regression Solution

考慮簡化版 linear regression (without bias).

$$\Rightarrow \min \sum_{i=1}^n (\vec{w}^T \vec{x}_i - y_i)^2, \quad \vec{w}, \vec{x}_i \in \mathbb{R}^{k \times 1}, \quad y_i \in \mathbb{R}, \quad \forall i=1, \dots, n$$

$$\therefore \vec{x}_i, \vec{w} \in \mathbb{R}^{k+1} \quad \therefore \vec{w}^T \vec{x}_i = \vec{x}_i^T \vec{w} = \langle \vec{w}, \vec{x}_i \rangle, \quad \forall i=1, \dots, n$$

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^n (\vec{w}^T \vec{x}_i - y_i)^2 = \sum_{i=1}^n (\vec{w}^T \vec{x}_i - y_i) (\vec{w}^T \vec{x}_i - y_i)$$

$$= \begin{bmatrix} \vec{x}_1^T \vec{w} - y_1 \\ \vdots \\ \vec{x}_n^T \vec{w} - y_n \end{bmatrix}^T \begin{bmatrix} \vec{x}_1^T \vec{w} - y_1 \\ \vdots \\ \vec{x}_n^T \vec{w} - y_n \end{bmatrix} = \left\langle \begin{bmatrix} \vec{x}_1^T \vec{w} - y_1 \\ \vdots \\ \vec{x}_n^T \vec{w} - y_n \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} \vec{x}_1^T \vec{w} - y_1 \\ \vdots \\ \vec{x}_n^T \vec{w} - y_n \end{bmatrix} \right\rangle$$

$$= \left\| \begin{bmatrix} \vec{x}_1^T \vec{w} - y_1 \\ \vdots \\ \vec{x}_n^T \vec{w} - y_n \end{bmatrix} \right\|^2 = \left\| \begin{bmatrix} \vec{x}_1^T \\ \vdots \\ \vec{x}_n^T \end{bmatrix}^T \vec{w} - \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} \right\|^2$$

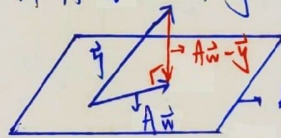
$$\frac{1}{\sqrt{n}} \begin{bmatrix} x_1^T \\ \vdots \\ x_n^T \end{bmatrix} = A \in \mathbb{R}^{n \times k}, \quad \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} = \vec{y} \in \mathbb{R}^{n \times 1}.$$

$$\min_{\vec{w}} \left| \argmin_{\vec{w}} \sum_{i=1}^n (\vec{w}^T \vec{x}_i - y_i)^2 \right| \Leftrightarrow \argmin_{\vec{w}} \|A\vec{w} - \vec{y}\|^2 \Leftrightarrow \argmin_{\vec{w}} \|A\vec{w} - \vec{y}\|$$

$$\text{claim: } \arg\min_{\vec{w}} \|\vec{A}\vec{w} - \vec{y}\| \Leftrightarrow \text{求解 } \vec{A}^T \vec{A} \vec{w} = \vec{A}^T \vec{y}$$

pf:

$$\min \|A\vec{w} - \vec{y}\|$$



A 的 column space

$$\Leftrightarrow A\vec{w} - \vec{y} \perp CS(A), \quad CS(A) = \{A\vec{b} \mid \vec{b} \in \mathbb{R}^{k \times 1}\}$$

$$\Leftrightarrow A\vec{w} - \vec{y} \perp A\vec{b}, \quad \forall \vec{b} \in \mathbb{R}^{k \times 1}$$

$$\Leftrightarrow \langle A\vec{w} - \vec{y}, A\vec{b} \rangle = 0, \forall \vec{b} \in \mathbb{R}^{k \times 1}$$

$$\Leftrightarrow \vec{b}^T A^T (A\vec{w} - \vec{y}) = 0$$

$$\Leftrightarrow b^T (A^T A \bar{u} - A^T \bar{y}) = 0$$

$$\Leftrightarrow \langle A^T A \vec{w} - A^T \vec{y}, \vec{b} \rangle = 0, \quad \forall \vec{b} \in \mathbb{R}^{k \times 1}$$

$$\Leftrightarrow A^T A \hat{z} - A^T y = \vec{0}$$

$$\Leftrightarrow A^T A \underline{z} = A^T \underline{y} \quad \#$$

$$\therefore \arg \min_{\vec{w}} \sum_{i=1}^n (\vec{w}^T \vec{x}_i - y_i)^2 \Leftrightarrow \text{求解 } A^T A \vec{w} = A^T \vec{y}$$

$$a. \arg\min_{w, b} \sum_{i=1}^5 (w \cdot x_i + b - y_i)^2, \quad \text{令 } A = \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \\ 5 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \vec{x} = \begin{bmatrix} w \\ b \end{bmatrix}, \quad \vec{y} = \begin{bmatrix} 1.2 \\ 2.4 \\ 3.5 \\ 4.1 \\ 5.6 \end{bmatrix}.$$

所求 \Leftrightarrow 求解 $A^T A \vec{x} = A^T \vec{y}$.

$$\Rightarrow \vec{x} = (A^T A)^{-1} A^T \vec{y} = \begin{bmatrix} 55 & 15 \\ 15 & 5 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1.2 \\ 2.4 \\ 3.5 \\ 4.1 \\ 5.6 \end{bmatrix}$$

$$= \dots = \begin{bmatrix} 1.05 \\ 0.21 \end{bmatrix} \quad (\text{計算略})$$

$$\Rightarrow w = 1.05, \quad b = 0.21 \text{ 也}.$$

$$b. \text{ 令 } X' = \begin{bmatrix} \vec{x}_1^T & 1 \\ \vec{x}_2^T & 1 \\ \vdots & \vdots \\ \vec{x}_n^T & 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times (k+1)}, \quad \vec{w}' = \begin{bmatrix} \vec{w} \\ b \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{(k+1) \times 1}$$

則所求 \Leftrightarrow 求解 $(X'^T X') \vec{w}' = X'^T \vec{y}$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} \vec{x}_1 & \dots & \vec{x}_n \\ 1 & \dots & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \vec{x}_1^T \\ \vdots \\ \vec{x}_n^T \\ 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \vec{w} \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{x}_1 & \dots & \vec{x}_n \\ 1 & \dots & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}.$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} \sum_{i=1}^n \vec{x}_i \vec{x}_i^T & \sum_{i=1}^n \vec{x}_i \\ \sum_{i=1}^n \vec{x}_i^T & n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \vec{w} \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \sum_{i=1}^n \vec{x}_i \cdot y_i \\ \sum_{i=1}^n y_i \end{bmatrix}.$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \sum_{i=1}^n \vec{x}_i \vec{x}_i^T \cdot \vec{w} + \sum_{i=1}^n \vec{x}_i \cdot b = \sum_{i=1}^n \vec{x}_i \cdot y_i & \text{--- ①} \\ \sum_{i=1}^n \vec{x}_i^T \cdot \vec{w} + nb = \sum_{i=1}^n y_i & \text{--- ②} \end{cases}$$

由②得：

$$b = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i - \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \vec{x}_i^T \cdot \vec{w}$$

$$\text{令 } \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i = \bar{y}, \quad \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \vec{x}_i = \bar{x}, \quad \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \vec{x}_i^T = \bar{x}^T = \bar{x}^T$$

$$\text{則 } b = \bar{y} - \bar{x}^T \cdot \vec{w} \text{ 代回 ①}$$

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^n \vec{x}_i \vec{x}_i^T \cdot \vec{w} + (\bar{y} - \bar{x}^T \vec{w}) \cdot \sum_{i=1}^n \vec{x}_i = \sum_{i=1}^n \vec{x}_i \cdot y_i$$

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^n (\vec{x}_i \vec{x}_i^T \vec{w} - \vec{x}_i \cdot \bar{x}^T \vec{w}) = \sum_{i=1}^n \vec{x}_i \cdot y_i - \bar{y} \cdot \sum_{i=1}^n \vec{x}_i$$

$$\Rightarrow \left[\sum_{i=1}^n \vec{x}_i (\vec{x}_i^T - \bar{x}^T) \right] \vec{w} = \sum_{i=1}^n \vec{x}_i (y_i - \bar{y})$$

$$\Rightarrow \vec{w} = \left[\sum_{i=1}^n \vec{x}_i (\vec{x}_i^T - \bar{x}^T) \right]^{-1} \left(\sum_{i=1}^n \vec{x}_i (y_i - \bar{y}) \right)$$

$$\left\{ \begin{aligned} b &= \bar{y} - \bar{x}^T \vec{w} \quad (\text{由上式 } \vec{w} \text{ 代回即可求解}) \end{aligned} \right.$$

$$\text{令 } X = \begin{bmatrix} \vec{x}_1^T \\ \vdots \\ \vec{x}_n^T \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times k},$$

$$\text{則 } \begin{cases} \vec{w} = [X^T X - n \cdot \bar{x} \bar{x}^T]^{-1} (X^T y - n \bar{y} \bar{x}) \\ b = \bar{y} - \bar{x}^T \vec{w} \quad (\vec{w} \text{ 由上式代回}) \# \end{cases}$$

$$c. \operatorname{argmin}_{w, b} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - (\vec{w}^T \vec{x}_i + b))^2 + \frac{\lambda}{2} \|\vec{w}\|^2$$

因 $L_{\text{reg}}(w, b)$ 為 convex function, 求最小值時的 w, b .

\Rightarrow 求解 $\nabla_w (L_{\text{reg}}(w, b)) = \vec{0}$, $\nabla_b (L_{\text{reg}}(w, b)) = 0$.

$$\frac{\partial L}{\partial w} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - (\vec{w}^T \vec{x}_i + b)) \cdot (-\vec{x}_i) + \lambda \vec{w}$$

$$\Rightarrow \frac{1}{n} \left(\sum_{i=1}^n \vec{x}_i \cdot \vec{x}_i^T \vec{w} \right) + \lambda \vec{w} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (\vec{x}_i \cdot y_i - b \cdot \vec{x}_i)$$

$$\Rightarrow \frac{1}{n} X^T X \vec{w} + \lambda \vec{w} = \frac{1}{n} (X^T y - n b \bar{x})$$

$$\Rightarrow \left(\frac{1}{n} X^T X + \lambda I \right) \vec{w} = \frac{1}{n} (X^T y - n b \bar{x})$$

$$\Rightarrow \vec{w} = \left(\frac{1}{n} X^T X + \lambda I \right)^{-1} \cdot \frac{1}{n} (X^T y - n b \bar{x})$$

$$\frac{\partial L}{\partial b} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - (\vec{w}^T \vec{x}_i + b)) \cdot (-1)$$

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^n (\vec{w}^T \vec{x}_i + b) = \sum_{i=1}^n y_i$$

$$\Rightarrow b = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i - \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \vec{x}_i^T \vec{w} = \bar{y} - \bar{x}^T \vec{w}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \vec{w} = \left(\frac{1}{n} X^T X + \lambda I \right)^{-1} \cdot \frac{1}{n} (X^T y - n b \bar{x}) & \text{--- ③} \\ b = \bar{y} - \bar{x}^T \vec{w} & \text{--- ④} \end{cases}$$

④代③.

$$\Rightarrow \left(\frac{1}{n} X^T X + \lambda I \right) \vec{w} = \frac{1}{n} X^T y - (\bar{y} - \bar{x}^T \vec{w}) \bar{x}$$

$$\Rightarrow \left(\frac{1}{n} X^T X + \lambda I \right) \vec{w} = \frac{1}{n} X^T y - \bar{y} \bar{x} + \bar{x} \bar{x}^T \vec{w}$$

$$\Rightarrow \left(\frac{1}{n} X^T X + \lambda I - \bar{x} \bar{x}^T \right) \vec{w} = \frac{1}{n} X^T y - \bar{y} \bar{x}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \vec{w} = \left(\frac{1}{n} X^T X - \bar{x} \bar{x}^T + \lambda I \right)^{-1} \left(\frac{1}{n} X^T y - \bar{y} \bar{x} \right) \\ b = \bar{y} - \bar{x}^T \vec{w} \quad (\vec{w} \text{ 由上式代回即得}) \# \end{cases}$$

$$\begin{aligned}
2. \quad \tilde{L}_{sq} &= E \left[\frac{1}{2N} \sum_{i=1}^N (f_{w,b}(\vec{x}_i + \vec{\eta}_i) - y_i)^2 \right] \\
&= E \left[\frac{1}{2N} \sum_{i=1}^N (\vec{w}^T (\vec{x}_i + \vec{\eta}_i) + b - y_i)^2 \right] \\
&= E \left[\frac{1}{2N} \left(\sum_{i=1}^N (\vec{w}^T \vec{x}_i + b - y_i)^2 + 2 \sum_{i=1}^N (\vec{w}^T \vec{x}_i + b - y_i) (\vec{w}^T \vec{\eta}_i) + \sum_{i=1}^N (\vec{w}^T \vec{\eta}_i)^2 \right) \right] \\
&= \frac{1}{2N} \left(\sum_{i=1}^N E[(f_{w,b}(\vec{x}_i) - y_i)^2] + 2 \sum_{i=1}^N E[(\vec{w}^T \vec{x}_i + b - y_i)(\vec{w}^T \vec{\eta}_i)] + \sum_{i=1}^N E[(\vec{w}^T \vec{\eta}_i)^2] \right) \\
&= \frac{1}{2N} \left(\sum_{i=1}^N (f_{w,b}(\vec{x}_i) - y_i)^2 + 2 \sum_{i=1}^N (\vec{w}^T \vec{x}_i + b - y_i) (\vec{w}^T E[\vec{\eta}_i]) + \sum_{i=1}^N E[(\vec{w}^T \vec{\eta}_i)^2] \right) \\
&= \frac{1}{2N} \left(\sum_{i=1}^N (f_{w,b}(\vec{x}_i) - y_i)^2 + 0 + \sum_{i=1}^N E[(\vec{w}^T \vec{\eta}_i)^2] \right)
\end{aligned}$$

其中, $\sum_{i=1}^N E[(\vec{w}^T \vec{\eta}_i)^2]$

$$= \sum_{i=1}^N E \left[\left(\sum_{j=1}^K w_j \eta_{ij} \right)^2 \right]$$

$$= \sum_{i=1}^N E \left[\sum_{j=1}^K \sum_{j'=1}^K w_j w_{j'} \eta_{ij} \eta_{ij'} \right]$$

$$= \sum_{i=1}^N \left(\sum_{j=1}^K \sum_{j'=1}^K w_j w_{j'} E[\eta_{ij} \eta_{ij'}] \right)$$

$$= \sum_{i=1}^N \left(\sum_{j=1}^K \sum_{j'=1}^K w_j w_{j'} \delta_{ij} \delta_{ij'} \sigma^2 \right), \text{ 其中, } \delta_{ii}=1, \delta_{ij'} = \begin{cases} 1 & \text{if } i=j' \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$= \sum_{i=1}^N \left(\sum_{j=1}^K w_j w_j \sigma^2 \right)$$

$$= \sum_{i=1}^N \sigma^2 \left(\sum_{j=1}^K w_j^2 \right) = \sum_{i=1}^N \sigma^2 \|\vec{w}\|^2 = \sigma^2 \|\vec{w}\|^2 \cdot N$$

$$\Rightarrow \tilde{L}_{sq} = \frac{1}{2N} \left(\sum_{i=1}^N (f_{w,b}(\vec{x}_i) - y_i)^2 + N \cdot \sigma^2 \|\vec{w}\|^2 \right)$$

$$= \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^N (f_{w,b}(\vec{x}_i) - y_i)^2 + \frac{\sigma^2}{2} \|\vec{w}\|^2$$

3.

$$a. \quad e_k = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (g_k(\vec{x}_i) - y_i)^2$$

$$= \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (g_k(\vec{x}_i)^2 - 2g_k(\vec{x}_i) \cdot y_i + y_i^2)$$

$$= \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (g_k(\vec{x}_i)^2) - \frac{2}{N} \sum_{i=1}^N g_k(\vec{x}_i) \cdot y_i + \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N y_i^2$$

$$= s_k - \frac{2}{N} \sum_{i=1}^N g_k(\vec{x}_i) \cdot y_i + e_0$$

$$\Rightarrow \sum_{i=1}^N g_k(\vec{x}_i) \cdot y_i = \frac{N}{2} (s_k - e_k + e_0)$$

$$b. \quad \text{令 } G(\vec{x}_i) = \sum_{k=1}^K \alpha_k g_k(\vec{x}_i) = [g_1(\vec{x}_i) \cdots g_K(\vec{x}_i)] \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_K \end{bmatrix}$$

$$\text{令 } \vec{G}_i = \begin{bmatrix} g_1(\vec{x}_i) \\ \vdots \\ g_K(\vec{x}_i) \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{K \times 1}, \quad \vec{\alpha} = \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_K \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{K \times 1}$$

$$\text{则 } G(\vec{x}_i) = \vec{G}_i^T \vec{\alpha}$$

$$\begin{aligned}
&\Rightarrow \arg\min_{\alpha_1, \dots, \alpha_k} \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N \left(\sum_{k=1}^K \alpha_k g_k(\vec{x}_i) - y_i \right)^2 \\
&= \arg\min_{\alpha_1, \dots, \alpha_k} \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (G(\vec{x}_i) - y_i)^2 \\
&= \arg\min_{\vec{\alpha}} \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (G_i^T \vec{\alpha} - y_i)^2 \\
&= \arg\min_{\vec{\alpha}} \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (G_i^T \vec{\alpha})^2 - \frac{2}{N} \sum_{i=1}^N (G_i^T \vec{\alpha} \cdot y_i) + \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N y_i^2 \quad \text{變 } \alpha \text{ 無關} \\
&= \arg\min_{\vec{\alpha}} \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (G_i^T \vec{\alpha})^2 - \frac{2}{N} \sum_{i=1}^N (G_i^T \vec{\alpha} \cdot y_i)
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\text{其中: } \sum_{i=1}^N (G_i^T \vec{\alpha})^2 &= \sum_{i=1}^N (G_i^T \vec{\alpha}) (G_i^T \vec{\alpha}) \\
&= \sum_{i=1}^N \vec{\alpha}^T G_i G_i^T \vec{\alpha} \\
&= \vec{\alpha}^T G_1 G_1^T \vec{\alpha} + \dots + \vec{\alpha}^T G_N G_N^T \vec{\alpha} \\
&= [\alpha_1 \dots \alpha_k] [G_1 \dots G_N] \begin{bmatrix} G_1^T \\ \vdots \\ G_N^T \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_k \end{bmatrix}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\text{而 } \sum_{i=1}^N (G_i^T \vec{\alpha} \cdot y_i) &= G_1^T \vec{\alpha} \cdot y_1 + \dots + G_N^T \vec{\alpha} \cdot y_N \\
&= \vec{\alpha}^T G_1 y_1 + \dots + \vec{\alpha}^T G_N y_N \\
&= [\alpha_1 \dots \alpha_k] [G_1 \dots G_N] \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_N \end{bmatrix}
\end{aligned}$$

$$\text{令 } X = \begin{bmatrix} G_1^T \\ \vdots \\ G_N^T \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{N \times k}, \quad \vec{y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_N \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{N \times 1}$$

$$\begin{aligned}
&\Rightarrow \arg\min_{\vec{\alpha}} \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N (G_i^T \vec{\alpha})^2 - \frac{2}{N} \sum_{i=1}^N (G_i^T \vec{\alpha} \cdot y_i) \\
&= \arg\min_{\vec{\alpha}} \frac{1}{N} (\vec{\alpha}^T X^T X \vec{\alpha}) - \frac{2}{N} \vec{\alpha}^T X^T \vec{y}
\end{aligned}$$

將原式對 α 做偏微分

$$\begin{aligned}
&\frac{\partial}{\partial \alpha} \left(\frac{1}{N} (\vec{\alpha}^T X^T X \vec{\alpha}) - \frac{2}{N} \vec{\alpha}^T X^T \vec{y} \right) \\
&= \frac{\partial}{\partial \alpha} \left(\frac{1}{N} \|X \vec{\alpha}\|^2 - \frac{2}{N} \vec{y}^T X \vec{\alpha} \right) \\
&= \frac{2}{N} X^T X \vec{\alpha} - \frac{2}{N} X^T \vec{y}
\end{aligned}$$

$$\text{求解 } \nabla_{\alpha} L_{\text{test}} \left(\sum_{k=1}^K \alpha_k g_k \right) = 0.$$

$$\Rightarrow \frac{2}{n} X^T X \vec{\alpha} - \frac{2}{n} X^T \vec{y} = 0$$

$$\Rightarrow X^T X \vec{\alpha} = X^T \vec{y}$$

$$\Rightarrow \vec{\alpha} = (X^T X)^{-1} X^T \vec{y}$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_k \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} g_1(\vec{x}_1) & \dots & g_1(\vec{x}_n) \\ \vdots & & \vdots \\ g_k(\vec{x}_1) & \dots & g_k(\vec{x}_n) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} g_1(\vec{x}_1) & \dots & g_k(\vec{x}_1) \\ \vdots & & \vdots \\ g_1(\vec{x}_n) & \dots & g_k(\vec{x}_n) \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} g_1(\vec{x}_1) & \dots & g_1(\vec{x}_n) \\ \vdots & & \vdots \\ g_k(\vec{x}_1) & \dots & g_k(\vec{x}_n) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} g_1(\vec{x}_1) & \dots & g_1(\vec{x}_n) \\ \vdots & & \vdots \\ g_k(\vec{x}_1) & \dots & g_k(\vec{x}_n) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} g_1(\vec{x}_1) & \dots & g_k(\vec{x}_1) \\ \vdots & & \vdots \\ g_1(\vec{x}_n) & \dots & g_k(\vec{x}_n) \end{bmatrix}^{-1} \cdot \frac{n}{2} \begin{bmatrix} s_1 - e_1 + e_0 \\ \vdots \\ s_k - e_k + e_0 \end{bmatrix} \#$$