

27/3/20 - 1

תרגול #2

הנושאים: 1. Level sets

2. שטח

3. ערכים

4. הערכה פנימית

5. היעקוביאן

6. תהליך

נדבר על פונק'  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  שמצדה נחשבת למשל אל הפונק' ה-1.

בומר נמצא אל  $\arg \min_{w \in \mathbb{R}^n} f(w)$   $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$

אם ממשלים פונק' סקאלרית? אם הפונק' חלקה אם אזורים ומשוליים

אזכר, נק' אלו הן נק' הקצון ואם נסווג נק' מינ, מקס או אולי.

מהן נק' אל נק' המינימום (פוקלי).

★ נעשה אל אמו הדבר, נק' שהקוצנה יהיו וקטורים.

Level sets (1)

level sets:  $f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$  פונק' עבור כל  $c \in \mathbb{R}$  ה-1  
הקוצנה:  $\{x \mid f(x) = c\}$

תרגיל 1: נמצא אל ה-1 level set  $f(x,y) = x^2 + y^2$

עבור  $c \in \mathbb{R}$ :  $f(x,y) = x^2 + y^2 = c$  מאמר מלח מנדיום  $\sqrt{c}$  סקים (סל).

זק "קווי העקבה", סאג אומרג ה-level sets יהיו ל המלגלים (אלו).

שטח (2)

שטח: גרמ  $f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  פונק' סקאלרית. העשר ל  $f$  ה- $x \in \mathbb{R}$

$$\frac{df(x)}{dx} = \lim_{a \rightarrow 0} \frac{f(x+a) - f(x)}{a} \quad \text{ה-1}$$

בזל: פונק' ה-ReLU:  $f(x) = x^+ = \max(0, x)$ .  $\frac{df(x)}{dx} = \begin{cases} 0 & : x < 0 \\ 1 & : x > 0 \end{cases}$

### ③ גרדיאנט

• נגזרת חלקית:  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  הנגזרת החלקית  $f$  ב-  $x \in \mathbb{R}^n$

$$\frac{\partial f(x)}{\partial x_i} = \lim_{a \rightarrow 0} \frac{f(x + a e_i) - f(x)}{a} \quad : e_i, x_i, i$$

$$\frac{\partial f(x)}{\partial x_i} = \begin{cases} 0 & : \text{אם } f(x) = \max(x_1, \dots, x_n) \\ 1 & : i = \arg \max(x_1, \dots, x_n) \end{cases}$$

$$\frac{\partial f(x_0, y_0)}{\partial x} = 2x_0 + y_0 \quad : f(x, y) = x^2 + xy + y^2$$

$$\frac{\partial f(x_0, y_0)}{\partial y} = 2y_0 + x_0 \quad (\Rightarrow \nabla f(x_0, y_0) = (2x_0 + y_0, 2y_0 + x_0)^T)$$

• גרדיאנט:  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  הוא וקטור הנגזרת החלקית ב-  $x \in \mathbb{R}^n$

$$\nabla f(x) = \begin{pmatrix} \frac{\partial f(x)}{\partial x_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial f(x)}{\partial x_n} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^n$$

בהנחה ש-  $x$  הוא נקודה שבה  $f$  היא פונקציה חלקית (כלומר,  $f$  היא פונקציה חלקית ב-  $x$ ).

$$f(x) = b^T x = \sum_{i=1}^d b_i x_i \quad : b \in \mathbb{R}^d, f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$$

$$\frac{\partial f}{\partial x_j} = b_j \Rightarrow \nabla f(x) = \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_d \end{pmatrix} = b$$

$$\nabla f(x) = 2x \quad : f(x) = \|x\|^2 = \sum_{i=1}^d x_i^2, f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$$

• נגזרת חלקית:  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  גבוהה ב-  $x_0$  (כלומר,  $f$  היא פונקציה חלקית ב-  $x_0$ ) אם ורק אם  $\nabla f(x_0) = 0$ .

### ④ קירוב ליניארי

$$T(x_0 + x) = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{f^{(n)}(x_0)}{n!} x^n \quad : f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

★ נכון ש-  $f(x) \approx f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$  כאשר  $x$  קרוב ל-  $x_0$ .

ואם  $f$  היא פונקציה חלקית ב-  $x_0$ , אז  $f(x) \approx f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$ .

כלומר,  $f(x) \approx f(x_0) + f'(x_0)(x - x_0)$  כאשר  $x$  קרוב ל-  $x_0$ .

$$f(x_0 + x) \approx f(x_0) + f'(x_0) \cdot x$$



קירוב ליניארי (הכלל טור טיילור למקרה זה - 3 מ"מ) :  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  ו  $p_0 \in \mathbb{R}^n$  :  
 $f(p_0) + \langle \nabla f(p_0), (p-p_0) \rangle$  : קירוב ליניארי של  $f$  ב  $p_0$   
 $f(p_0+p) \approx f(p_0) + \langle \nabla f(p_0), p \rangle$  :  $p_0$  של  $p$  הסחה

דוגמה 3 :  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  ,  $p_0 = (x_0, y_0)$

$$f(x_0+x, y_0+y) \approx f(x_0, y_0) + x \cdot \frac{\partial f(x_0, y_0)}{\partial x} + y \cdot \frac{\partial f(x_0, y_0)}{\partial y}$$

דוגמה 4 :  $f(x) = b^T x = \sum_{i=1}^d b_i x_i$  ,  $f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$  ,  $b \in \mathbb{R}^d$  .

$$f(p_0) + \langle \nabla f(p_0), (p-p_0) \rangle \stackrel{i=1}{=} b^T p_0 + \langle b, (p-p_0) \rangle = b^T (p_0 + (p-p_0)) = f(p)$$

★ כל שהקירוב ליניארי של פונקציה ליניארית הוא הפונקציה עצמה (כמובן).

דוגמה 5 :  $p_0 = (3, 4)$  :  $f(x, y) = \sqrt{x^2 + y^2}$  של קירוב ליניארי של  $f$  ב  $p_0$

$$f(3+x, 4+y) \approx 5 + \frac{3}{5}x + \frac{4}{5}y$$

$$(*) \nabla f(3, 4) = \left( \frac{x_0}{\sqrt{x_0^2 + y_0^2}}, \frac{y_0}{\sqrt{x_0^2 + y_0^2}} \right)^T_{(3, 4)} = \left( \frac{3}{5}, \frac{4}{5} \right)^T$$

★ הערכאות מורה על הכיוון שבו נמקם את הציר הסנטי  $f$  .  $\nabla f$  ?

$$\nabla f(p_0) \cdot p = \|\nabla f(p_0)\|_2 \|p\|_2 \cos \theta$$

$\theta$  הזווית בין  $\nabla f(p_0)$  ו  $p$  .  $\cos \theta \in [-1, 1]$  , כלומר הפיטור מקבל ערך בין  $-1$  ל  $1$  ,  $\cos \theta = 1$

כלומר כאשר  $\theta = 0^\circ$  . הפיטור מני' כאשר  $\cos \theta = -1$  , כלומר כאשר  $\theta = 90^\circ$  .

$$p = \frac{\nabla f(p_0)}{\|\nabla f(p_0)\|_2} : \text{והכיוון שבו נמקם את הציר הסנטי} , p = \frac{-\nabla f(p_0)}{\|\nabla f(p_0)\|_2} : \text{הכיוון הנגדי}$$

הערכאות (5)

דוגמה 6 :  $f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^m$  ,  $f(x) = (f_1(x), \dots, f_m(x))$  :  $x \in \mathbb{R}^d$  ו  $f_i: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$  :  $i \in [m]$  .

הערכאות :  $f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^m$  :  $J_X(f) \in M_{m \times d}$  :  $X$  נקודה

$$J_X(f) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1(x)}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_1(x)}{\partial x_d} \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_m(x)}{\partial x_1} & \dots & \frac{\partial f_m(x)}{\partial x_d} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \nabla f_1(x)^T \\ \vdots \\ \nabla f_m(x)^T \end{bmatrix}$$

דוגמה 7 :  $f: \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}$  ,  $f(x) = x_1^2 + x_2^2$  :  $\frac{\partial f}{\partial x_1} = 2x_1$  ,  $\frac{\partial f}{\partial x_2} = 2x_2$  :  $J_X = (2x_1, 2x_2)$  :  $X = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix}$



$$f(x) = \begin{pmatrix} f_1(x) \\ \vdots \\ f_m(x) \end{pmatrix} \quad \text{p. 1c} \quad f(x) = Ax, \quad f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m, \quad A \in \mathbb{R}^{m \times n}$$

$$\text{p. 2c}, \quad i \in [m] \quad f_i(x) = \sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \quad \text{p. 3c}$$

$$J_x(f) = A \quad \text{p. 1c}, \quad \frac{\partial f_i}{\partial x_j} = a_{ij} \quad \text{p. 1c}$$

$f \circ g: \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^m: p \mapsto f(p), g: \mathbb{R}^k \rightarrow \mathbb{R}^d, f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^m$  1.11:  $\text{Im}(f \circ g) \subseteq \text{Im}(f)$   
 $\{c\} \cap x \in \mathbb{R}^k: p \mapsto f \circ g$   $\text{Im}(f \circ g) \subseteq \text{Im}(f)$

$$J_x(f \circ g) = J_{g(x)}(f) J_x(g) = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial g_1}(g(x)) & \dots & \frac{\partial f_1}{\partial g_d}(g(x)) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial g_1}(g(x)) & \dots & \frac{\partial f_m}{\partial g_d}(g(x)) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \frac{\partial g_1}{\partial x_1}(x) & \dots & \frac{\partial g_1}{\partial x_k}(x) \\ \vdots & & \vdots \\ \frac{\partial g_d}{\partial x_1}(x) & \dots & \frac{\partial g_d}{\partial x_k}(x) \end{bmatrix}$$

$$f(g(x)) = \|Ax\|^2$$

5/c .  $f(x) = \|x\|^2$ ,  $g(x) = Ax$  : 13

$$J_{g(x)}(f) = 2x^T A^T, \quad J_x(g) = A \Rightarrow J_x(f \circ g) = 2x^T A^T A$$

$(x \in \mathbb{R}^n \setminus \{0\}) \quad \frac{1}{2} \|A^T x - y\|^2 \quad \text{w.r.t. } y \text{ s.t. } p.s. : \text{MSE}$

$\frac{1}{2} \|A^T x - y\|^2 = \frac{1}{2} ((x^T A - y^T)(A^T x - y)) = \frac{1}{2} x^T A A^T x - y^T A^T x + \frac{1}{2} \|y\|^2$   
 (Note: The original image has some corrections and annotations in Hebrew, including "Tver" and "0-1" with arrows pointing to the terms.)

ע- $x$  הפגיון זכיר פקיס אל המשולב:  $A A^T x = A y$

$y = f(x) \in (0, 1)$  where  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^1$  Softmax function.

$$y_j = \frac{e^{a_j}}{\sum_{k=1}^n e^{a_k}} \leftarrow \sigma(N_j) \quad : \tilde{y} \in \mathbb{R}^n \text{ s.t. } \sum_{i=1}^n \tilde{y}_i = 1 \quad : \text{pdf}$$

(מסמן  $\varphi$ ) שהמשקל, מן בסדר  $\varphi$ . הלא קיחם כן  $\varphi$  הסונק:  $\varphi$

$$f(x) = \max_{i \in [n]} (x_i) \quad : \text{hard max}$$

$$\frac{\partial y_i}{\partial a_j} = \frac{\partial}{\partial a_j} \frac{e^{a_i}}{\sum_{k=1}^n e^{a_k}} = \frac{\partial}{\partial a_j} \frac{g_i}{h} \quad \text{where } g_i = e^{a_i}, h = \sum_{k=1}^n e^{a_k} \quad \text{: } |N_O|$$

$$\frac{\partial}{\partial a_j} \frac{e^{a_i}}{h} = \frac{g_i \cdot h - g_j \cdot g_i}{h^2} = \frac{g_i}{h} \cdot \frac{h - g_i}{h} = \dots : i=j \quad (1)$$

$$= y_i (1 - y_i)$$

شروط :  $i \neq j$  (2)

6) הסימן

הסימן:  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ . הסימן רב-ממדי של הפונקציה  $f$ .  
 סימן ההסימן  $M_n \ni H_f$  של פונקציה  $f$  מוגדר על ידי:

$$H_f = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2} & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1} & \dots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n^2} \end{bmatrix}$$

דוגמה:  $f(x,y) = x^2 + xy + y^2$ .  
 $\frac{\partial f(x,y)}{\partial x} = 2x + y$ ,  $\frac{\partial f(x,y)}{\partial y} = x + 2y$ .  
 $\frac{\partial^2 f(x,y)}{\partial x^2} = 2$ ,  $\frac{\partial^2 f(x,y)}{\partial^2 y} = 2$ ,  $\frac{\partial^2 f(x,y)}{\partial x \partial y} = \frac{\partial^2 f(x,y)}{\partial y \partial x} = 1$

ונקבל:  $H_f = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix}$

7) סימן הפונקציה

\* פונקציה (בין היתר): מאפשר להבין אם נק' קצוץ היא מקסימום או מינימום.  
 דקדוק, או אולי, ע"י בדיקת הסימן של  $H_f$ .