
從爬山演算法開始學習人工智慧的優化算法

A PREPRINT

陳鍾誠*
金門大學資訊工程系
ccc@nqu.edu.tw

June 5, 2019

Abstract

我們使用爬山演算法，結合編譯器技術，創造了一個自動求的符號的解方程式套件 eq6.js，雖然並非所有方程式都能求得符號解，但是對《線性方程組、多項式與常係數微分方程式》而言，通常可以求得正確解答，而對其他更複雜的微分方程或偏微分方程，則無法保證能得到正確解答。

Keywords 方程式求解 · 符號微分 · 人工智慧

1 簡介

測是測試！

爬山演算法 (Hill Climbing) 是一種非常簡單的優化算法，該方法模擬人類爬山時的行為，因此稱為爬山演算法。

程式究竟要怎麼爬山呢？且讓我們用一張圖來看看。假如我們在 Google 裏輸入一個算式，Google 會幫我們畫出該函數。舉例而言，如果我在 Google 輸入 $x^2 + 3x + 5$ 這個算式，您會看到如圖 ?? 所示的結果。

這時您可以移動滑鼠，圖形會出現一個可移動的小藍點，該點會沿著曲線移動，上圖中 (x, y) 座標顯示為 x:6.07202181, y:60.0855143，就是那個小藍點所在的位置。如果我們想要寫程式尋找這個函數的最低點，那我們應該怎麼找呢？

其實方法很簡單，就是一直往低的地方走，一直走到最低點，然後你會看到左右兩邊都沒辦法更低了，於是就停止尋找，傳回該最低點作為答案。這個方法，就像是水往低處流一樣，不斷的往更低的方向流，最後一定會流到一個山谷，然後就積成一個湖了。

但是、既然這樣，那為甚麼叫做爬山演算法，而不叫「流水下山演算法」呢？其實、只要反過來看就行了，如果我們想要找的是最高點，而不是最低點，那整個行為就會像爬山一樣，只是最後爬到山頂就會停了。

*使用註腳來進一步說明

$(x-5)*(x-3)*(2*x+5)*(x+3)$ 的圖表

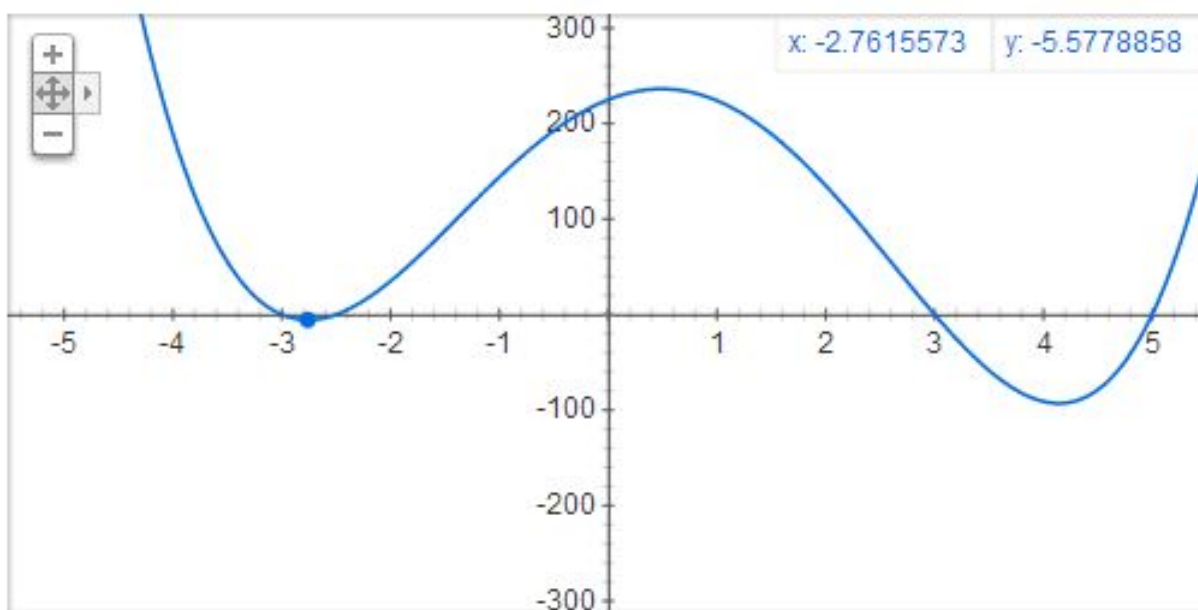


Figure 1: 在 Google 輸入 $x^2 + 3x + 5$ 後顯示的函數圖

採用這種想法，若我們想找 $x^2 + 3x + 5$ 這個函數的最高，我們可以在 Google 輸入 $-(x^2 + 3x + 5)$ 就可以看到那座山了，圖 ?? 是 Google 顯示的結果：

2 方法

假如我們在上圖中左邊的山谷，那麼怎麼能知道右邊還有一個更低的山谷呢？這就是「流水下山演算法」的困難之所在了！

當然、也有人試圖提出一些企圖找到更深的谷，或爬到更高的山的演算法，這些演算法往往是以爬山演算法為基礎，然後再作一些改良，像是「模擬退火演算法」(Simulated Annealing Algorithm) 或大洪水演算法 (Great Deluge algorithm) 等等，這些方法都是企圖讓「流水下山演算法」有機會跳出山谷而設計的方法。

當然、您也可以企圖加上「衝力」之類的想法讓「流水下山演算法」可以衝出低谷，但是到底要衝多久，還有該往哪個方向衝才對呢？那這種方法是否該改叫「衝山演算法」呢？

當然、我是沒有聽過這種名稱啦！

另外、對於上述的單變數函數而言，不是往左邊走就是往右邊走，但是如果有兩個變數，例如像 $x^2 + y^2 + 3x + 5y + 6$ ，但是只有一個山谷，那麼我們該修改哪個變數呢？舉例而言，以下就是 Google 所畫出的 $x^2 + y^2 + 3x + 5y + 6$ 之圖形 ??。

在上述的雙變數情形中，我們可以隨機的挑一個變數，然後向左或向右移動一小步，只要移動後的點更低就接受，如果連續很多次移動都沒辦法找到更低的點，就認為已經到達山谷，這樣的方法其實還蠻有效

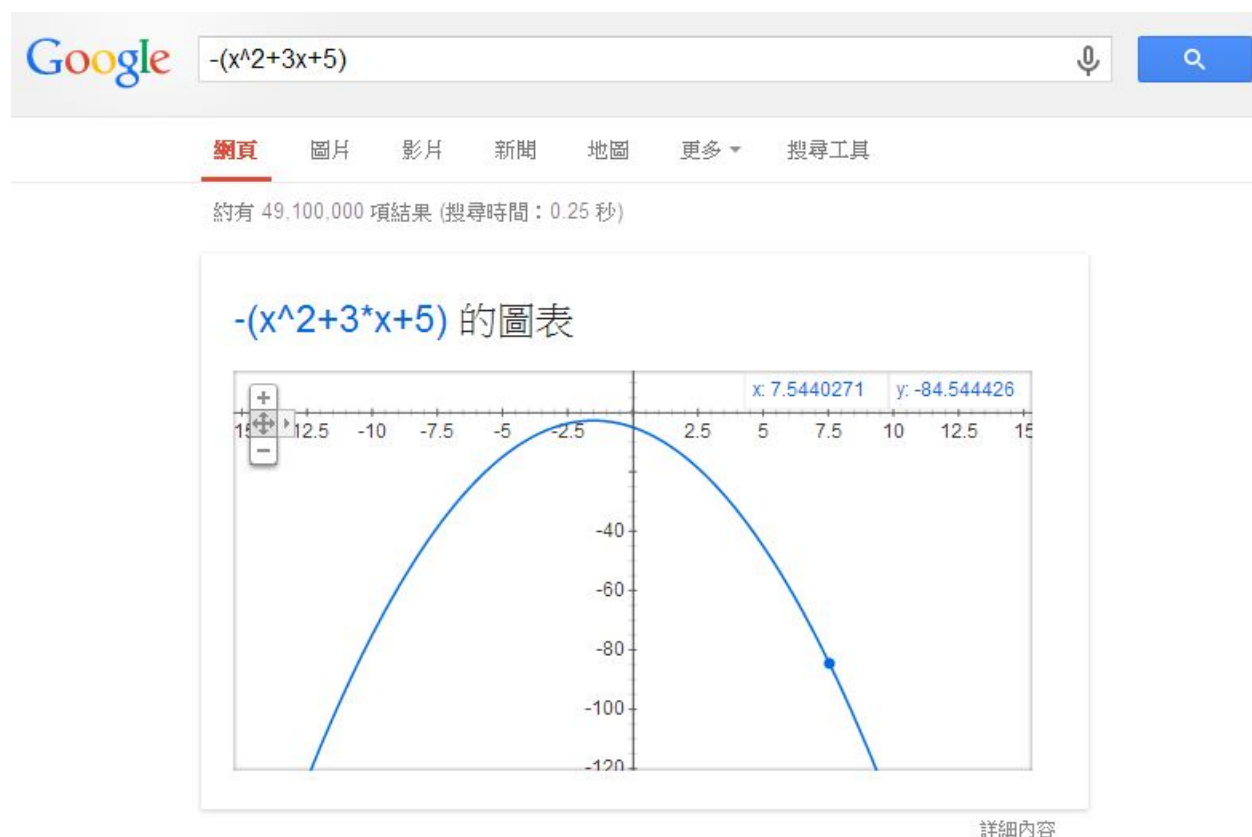


Figure 2: 在 Google 輸入 $-(x^2 + 3x + 5)$ 後顯示的函數圖

的，這種方法可以稱為「隨機下山演算法」(反過來英文中以爬山的角度來看，所以稱為隨機爬山演算法 Stochastic Hill Climbing Algorithm)。在上圖中，底下的平面上所畫的向量，就是上面那個曲面在該點的梯度，換句話說某一點的梯度其實是一個向量。梯度的計算公式如下：

$$\nabla f = \frac{\partial f}{\partial x_1} \vec{e}_1 + \cdots + \frac{\partial f}{\partial x_n} \vec{e}_n \quad (1)$$

如果我們可以計算某函數之梯度的話，那麼就可以不用透過隨機的方式去亂走了，只要朝著梯度的方向走去，就是最快下降的道路了。

如果我們採用這種沿著梯度方向往下走的方法，就稱為「梯度下降法」(Gradient Descent)，這種方法可以說是一種「貪婪演算法」(Greedy Algorithm)，因為它每次都朝著最斜的方向走去，企圖得到最大的下降幅度。

在「神經網路」中的「反傳遞演算法」，其實就是一種梯度下降法，所以才會有下列這段程式：

```
function sigmoid(x) {
  return ml.tanh(x);
}
```

```
function dsigmoid(y) {
```

$x^2+y^2+3x+5y+6$ 的圖表

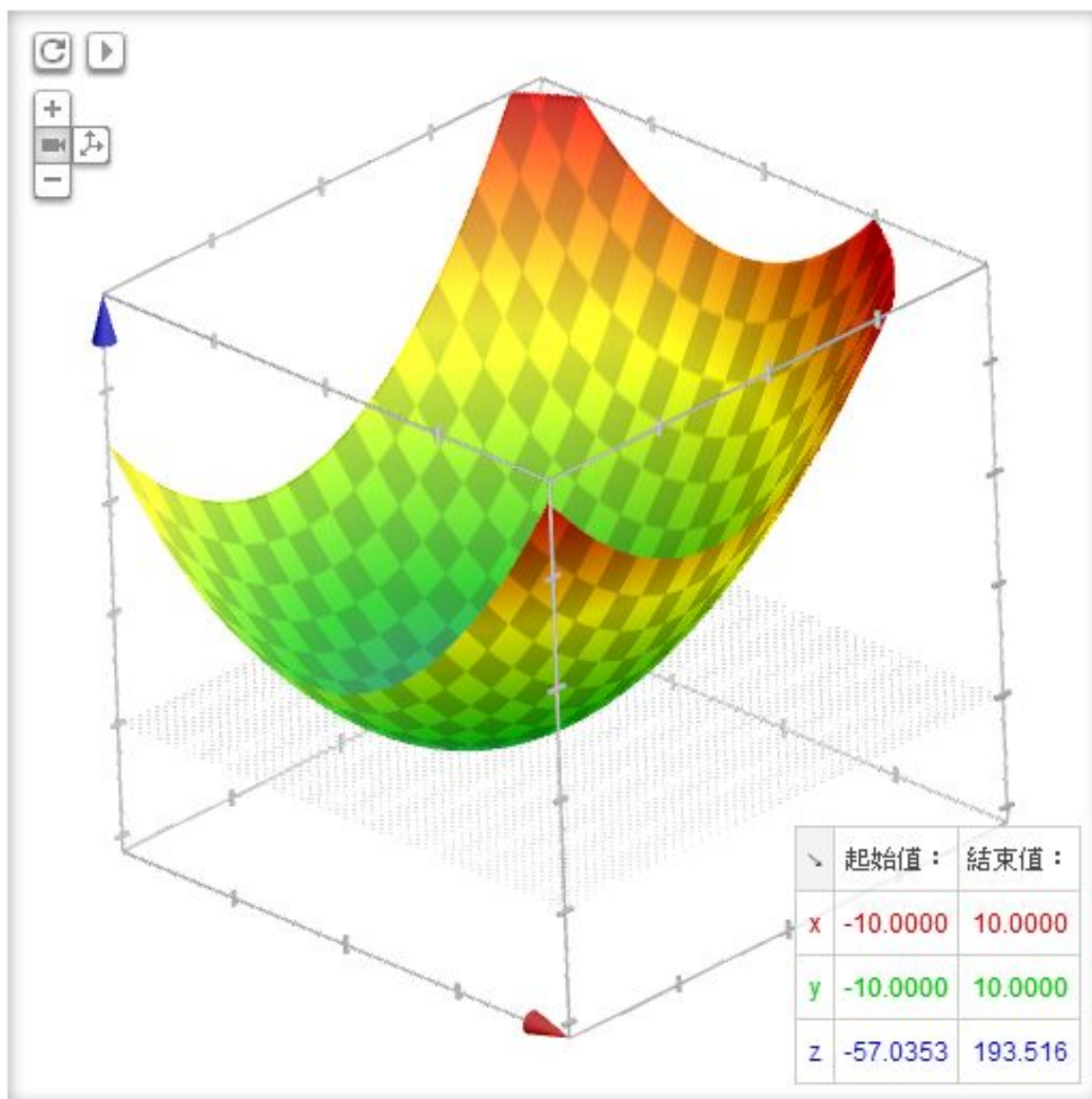


Figure 3: Google 所畫出的 $x^2 + y^2 + 3x + 5y + 6$ 之圖形

```

    return 1.0 - y*y;
}

```

其中的 $\text{sigmoid}(x)$ 設定為 $\tanh(x)$ 這個函數， $\tanh(x)$ 的數學定義如下：

$$\sinh x = \frac{e^x - e^{-x}}{2} \quad \cosh x = \frac{e^x + e^{-x}}{2} \quad \tanh x = \frac{\sinh x}{\cosh x} \quad (2)$$

而 $\text{dsigmoid}(y)$ 中的 $1.0 - y*y$ 則是 $y=\tanh(x)$ 的微分式，對每個 $y=\tanh(x)$ 都取微分式的時候，其實就是梯度的方向，因此「反傳遞演算法」事實上是一種梯度下降法啊！

這時，或許各位會想起，「貪婪演算法」怎麼感覺有點熟悉，似乎在哪裡學過？

如果各位學過演算法課程，或許想起像「最小擴展樹」(Minimal Spanning Tree) 的演算法，您會想到這種方法也很貪婪，因為每次都找最小的邊來加入，那也是一種「貪婪演算法」，但這與此處的貪婪演算法之概念顯然有些差距了。

References

- [1] 陳鍾誠 爬山演算法 (2017) github pages, e103.
- [2] Meurer, Aaron and Smith, Christopher P. and Paprocki, Mateusz SymPy: symbolic computing in Python, (2017) SymPy: symbolic computing in Python. PeerJ Computer Science 3:e103.
- [3] George Kour and Raid Saabne. Real-time segmentation of on-line handwritten arabic script. In *Frontiers in Handwriting Recognition (ICFHR), 2014 14th International Conference on*, pages 417–422. IEEE, 2014.
- [4] George Kour and Raid Saabne. Fast classification of handwritten on-line arabic characters. In *Soft Computing and Pattern Recognition (SoCPaR), 2014 6th International Conference of*, pages 312–318. IEEE, 2014.
- [5] Guy Hadash, Einat Kermany, Boaz Carmeli, Ofer Lavi, George Kour, and Alon Jacovi. Estimate and replace: A novel approach to integrating deep neural networks with existing applications. *arXiv preprint arXiv:1804.09028*, 2018.