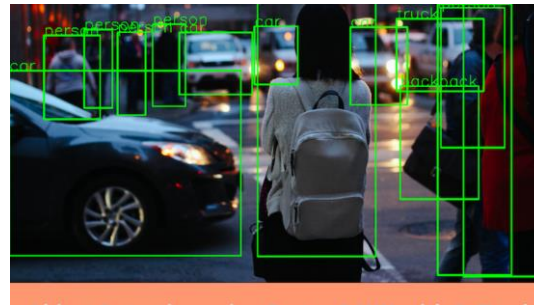
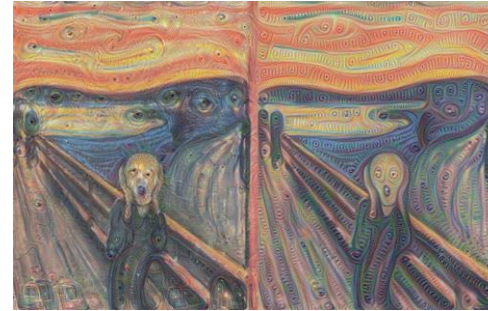
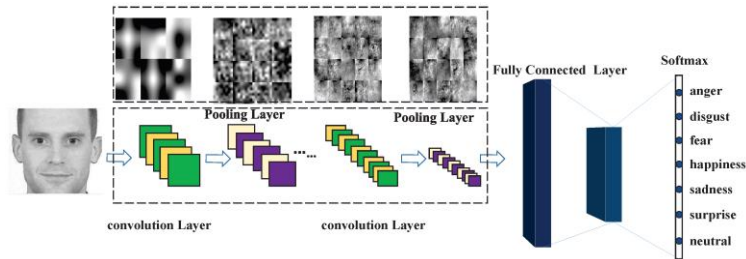


ОСНОВЫ ИСКУССТВЕННОГО ИНТЕЛЛЕКТА



Лекция 2

Основы прикладной математики для машинного обучения

к.ф.-м.н., доцент кафедры ИСиЦТ
Корнаева Е.П.

Основы прикладной математики для машинного обучения

Основные величины в линейной алгебре (ЛА) и операции над ними

Матрица (M_a) – прямоугольная таблица чисел с компонентами a_{ij}

$$M_a = \left((a_{ij}) \right) \text{ или } M_a = (a_{ij})$$

Понятие **тензорной** величины в ЛА отождествляется с ее физическими и геометрическими аналогами



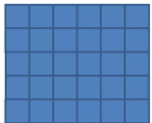
Тензором нулевого ранга (скаляром) в N -мерном пространстве называется математическая величина, характеризующаяся одной ($N^0=1$) компонентой a , которая инвариантна относительно поворота множества координат.
Физические аналоги: ?



Тензором первого ранга (вектором) в N -мерном пространстве называется математическая величина, характеризующаяся N ($N^1=N$) компонентами a_i , которая при повороте множества координат с помощью матрицы косинусов $M_\alpha = \left((\alpha_{ij}) \right)$ преобразуется по закону:

$$a'_i = \alpha_{ij} a_j$$

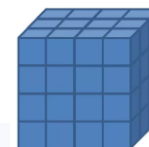
Физические аналоги: ?



Тензором второго ранга (тензором) в N -мерном пространстве называется математическая величина, характеризующаяся N^2 компонентами a_{ij} , каждая из которых при повороте множества координат с помощью матрицы косинусов преобразуется по закону:

$$a'_{ij} = \alpha_{ip} \alpha_{jq} a_{pq}$$

Физические аналоги: ?



$$\vec{T}_a = (a_{ijk})$$

В машинном обучении тензор отождествляется с многомерным массивом!!!*

* Гудфеллоу Я., Бенджио И., Курвилль А. Глубокое обучение / пер. с англ. А. А. Слинкина. – 2-е изд., испр. – М.: ДМК Пресс, 2018. – 652с.

Форма записи. Правило Эйнштейна и исключение Лурье.

$M_a = (a_{ij})$ – матрица M_a с компонентами a_{ij}

i – номер строки

j – номер столбца

Правило Эйнштейна: если в одночлене (например, $a_i b_i$ или $k f_k$, или $c_j d_j$ и т.п.), содержащем индексированные переменные, встречаются повторяющиеся индексы или одинаковые с индексами буквы, то по этим индексам или индексам и буквам производится суммирование.

Например:

Исключение Лурье: суммирование в одночлене по повторяющимся индексам или индексам и одинаковым с ними буквам не производится, если такие индексы или буквы в любом виде встречаются с обеих сторон знака равенства (неравенства, тождества и т.п.) в уравнениях или равенствах (неравенствах, тождествах и т.п.).

Например:

Основные алгебраические операции над матрицами в ЛА

Операция	Матричная форма	Скалярная форма*	Примечание
Умножение матрицы на скаляр	$\lambda \mathbf{M}_a$	λa_{ij}	
Транспонирование	$\mathbf{M}_c = \mathbf{M}_a^T$	$c_{ij} = a_{ji}$	
Сложение (вычитание) матриц одинаковой размерности	$\mathbf{M}_c = \mathbf{M}_a \pm \mathbf{M}_b$	$c_{ij} = a_{ij} \pm b_{ij}$	$\mathbf{M}_a[m \times n], \mathbf{M}_b[m \times n], \mathbf{M}_c[m \times n]$

Основы прикладной математики для машинного обучения

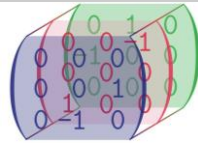
Основные алгебраические операции над матрицами в ЛА

Операция	Матричная форма	Скалярная форма*	Примечание
Умножение матриц	$\mathbf{M}_c = \mathbf{M}_a \mathbf{M}_b$	$c_{ij} = a_{ik} b_{kj}$	$\mathbf{M}_{a[m \times p]}$, $\mathbf{M}_{b[p \times n]}$, $\mathbf{M}_{c[m \times n]}$ Операция не коммутативна!!!

Пример: Найти произведение матриц, используя покомпонентную форму записи: $c_{ij} = a_{ik} b_{kj}$

Основы прикладной математики для машинного обучения

Основные алгебраические операции над матрицами в ЛА

Операция	Матричная форма	Скалярная форма*	Примечание
Определитель матрицы	$c = \mathbf{M}_a $ $c = \left \mathbf{M}_{a_{[2 \times 2]}} \right $ $c = \left \mathbf{M}_{a_{[3 \times 3]}} \right $	$c = \epsilon_{ij3} a_{1i} a_{2j}$ $c = \epsilon_{ijk} a_{1i} a_{2j} a_{3k}$	c – скаляр, ϵ_{ijk} - символ Леви-Чивиты 

Пример: Найти определитель матрицы [3x3], используя покомпонентную форму записи: $c = \epsilon_{ijk} a_{1i} a_{2j} a_{3k}$

Основы прикладной математики для машинного обучения

Тензорная и скалярная (покомпонентная) форма записи

Величина	Тензорная форма	Скалярная форма
Тензор нулевого ранга (скаляр)	$\overset{0}{\mathbf{T}} = a$	a
Тензор первого ранга (вектор)	$\overset{1}{\mathbf{T}}_a = \vec{a} = \llbracket a_i \rrbracket$	a_i $i = 1, \dots, n$
Тензор второго ранга	$\overset{2}{\mathbf{T}}_a = \llbracket a_{ij} \rrbracket$	a_{ij}
Тензор третьего ранга	$\overset{3}{\mathbf{T}}_a = \llbracket a_{ijk} \rrbracket$	a_{ijk}
...		

Основы прикладной математики для машинного обучения

Основные операции над тензорами в ЛА

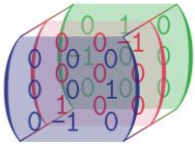
Пример: Найти скалярное произведение векторов

Операция	Тензорная форма	Скалярная форма*	Примечание
Умножение тензора на скаляр	$\lambda \mathbf{T}_a$	$\lambda a,$ $\lambda a_i,$ $\lambda a_{ij},$ \dots	для тензора нулевого ранга, для тензора первого ранга, для тензора второго ранга, \dots
Транспонирование	$\mathbf{T}_c = \mathbf{T}_a^T$	$c_{ij} = a_{ji}$	
Сложение (вычитание) тензоров одного ранга одинаковой размерности	$\mathbf{T}_c = \mathbf{T}_a \pm \mathbf{T}_b$	$c_{ij} = a_{ij} \pm b_{ij}$	$\mathbf{T}_a[m \times n], \mathbf{T}_b[m \times n], \mathbf{T}_c[m \times n]$ аналогично для тензоров любого ранга одинаковой размерности
Скалярное произведение тензоров одного ранга	$c = \vec{a} \cdot \vec{b}$ $c = \mathbf{T}_a \cdot \mathbf{T}_b$ \dots	$c = a_i b_i$ $c = a_{ij} b_{ij}$ \dots	c - скаляр
Скалярное произведение тензоров различного ранга	$\mathbf{T}_c = \mathbf{T}_a \cdot \mathbf{T}_b$ $\mathbf{T}_d = \mathbf{T}_b \cdot \mathbf{T}_a$	$r_a = 2, r_b = 3: c_k = a_{ij} b_{ijk}$ $r_a = 2, r_b = 3: d_k = b_{ijk} a_{jk}$	$r = \begin{cases} r_b - r_a & \text{if } r_a < r_b \\ r_a - r_b & \text{if } r_b < r_a \end{cases}$ Операция не коммутативна!!!

Пример: Найти скалярное произведение тензоров

Основные операции над тензорами в ЛА

Операция	Тензорная форма	Скалярная форма*	Примечание
Тензорное произведение тензоров	$\overset{z}{T}_c = \overset{z_a}{T}_a \otimes \overset{z_b}{T}_b$	$c_{ij} = a_i b_j$ $c_{ijk} = a_{ij} b_k$...	$r = r_a + r_b$
Векторное произведение тензоров первого	$\vec{c} = \vec{a} \times \vec{b}$	$c_i = \epsilon_{ijk} a_j a_k$	ϵ_{ijk} - символ Леви-Чивиты



Пример: Найти тензорное произведение тензоров

Понятие градиента скалярной и векторной функции

$f = f(\mathbf{X})$ - скалярная функция, $\mathbf{X} = (x_i), i = 1, \dots n$

$\mathbf{F} = \mathbf{F}(\mathbf{X})$ - векторная функция, $\mathbf{X} = (x_i), i = 1, \dots n$

$\nabla = [\frac{\partial}{\partial x_i}]$ – оператор Гамильтона, $i = 1, \dots n$

Операция	Тензорная форма	Скалярная форма*	Примечание
Градиент скалярной функции	$\nabla f(x)$	$\left[\left[\frac{\partial f}{\partial x_i} \right] \right]$	$i = 1, \dots n$ результат - вектор
Градиент векторной функции	$\nabla \otimes \mathbf{F}$	$\left[\left[\frac{\partial F_j}{\partial x_i} \right] \right]$	$i = 1, \dots n, j = 1, \dots n$ результат – тензор 2го ранга
Производная векторной функции по векторному аргументу	$\mathbf{F} \otimes \nabla$	$\left[\left[\frac{\partial F_i}{\partial x_j} \right] \right]$	$i = 1, \dots n, j = 1, \dots n$ результат – тензор 2го ранга

Пример: градиент функции $f(\mathbf{X}) = 2x_1 + x_1x_2^2$

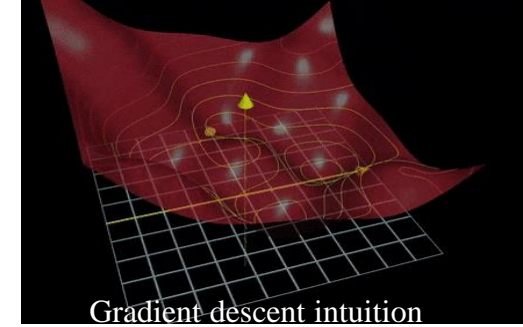
Пример: градиент функции $\mathbf{F}(\mathbf{X}) = \left[\begin{matrix} 2x_1 + x_2^2 \\ x_1x_2 \end{matrix} \right]$

Основы прикладной математики для машинного обучения

Метод градиентного спуска

$f = f(\mathbf{X})$ - скалярная функция, $\mathbf{X} = (x_j), i = 1, \dots, n$

$f_{min} = f(\mathbf{X}^*)$ - минимум (экстремум) функции, \mathbf{X}^* - точка минимума (экстремума)



Инициализация:

- α - шаг градиентного спуска (скорость обучения);
- $\mathbf{X}^0 = (x_j^0)$ - начальное приближение точки минимума;
- $f^0 = f(\mathbf{X}^0)$ - начальное значение экстремума;
- $\nabla f^0 = \left[\left[\frac{\partial f(\mathbf{X})}{\partial x_j} \right] \right]^0$ - значение градиента в начальной точке.

Градиентный спуск:

- Шаг градиентного спуска:

$$x_j^{l+1} = x_j^l - \alpha \frac{\partial f}{\partial x_j} |_l \text{ или } \mathbf{X}^{l+1} = \mathbf{X}^l - \alpha \nabla f |_l$$

- Компоненты градиента и значение функции на текущем шаге l :

$$\nabla f^{l+1} = \left[\left[\frac{\partial f(\mathbf{X})}{\partial x_j} \right] \right]^{l+1}, \quad f^{l+1} = f(\mathbf{X}^{l+1})$$

Условие останова:

$$opt = [\mathbf{X}^{l+1}, f^{l+1}] \text{ if } \|\nabla f^{l+1}\| < \varepsilon$$

