# Dimostrazione della non influenza del coefficiente $\eta$ , quando l'algoritmo Perceptron viene inizializzato con il vettore dei pesi nullo

Federico Zanardo 28 Ottobre 2020

# 1 Perceptron

## 1.1 Introduzione

Un **perceptron** è un classificatore *binario* che prende come input un vettore di valori e restituisce 1 se il risultato è maggiore rispetto ad una certa soglia, -1 altrimenti. Più precisamente, dati i valori di input  $x_1, \ldots, x_n$  (che indicheremo con  $\vec{x}$ ), l'output  $\sigma$  sarà:

$$\sigma(\vec{w}, \vec{x}) = \begin{cases} 1 & \text{se } w_0 + w_1 \cdot x_1 + w_2 \cdot x_2 + \dots + w_n \cdot x_n > 0 \\ -1 & \text{altrimenti} \end{cases}$$

dove  $\vec{w}$  sono dei pesi. In particolare, la funzione  $\sigma$  può essere riscritta come:

$$\sigma(\vec{w}, \vec{x}) = sign(\vec{w} \cdot \vec{x})$$

dove

$$sign(z) = \begin{cases} 1 & \text{se } z > 0 \\ -1 & \text{altrimenti} \end{cases}$$

L'apprendimento di un perceptron implica la scelta dei valori per i pesi  $\vec{w}$ .

# 1.2 Algoritmo

Sia l'insieme di apprendimento  $S = \{x, t\}$ , con  $x \in \mathbb{R}^{(n+1)}$  e  $t \in \{-1, +1\}$ . Sia  $\eta > 0$  il learning rate, ovvero, un coefficiente per rendere più stabile l'apprendimento, in modo da evitare che il vettore dei pesi  $\vec{w}$  possa subire delle brusche variazioni durante l'aggiornamento dei pesi stessi.

L'algoritmo esegue i seguenti passi:

- 1. Inizializza il vettore dei pesi  $\vec{w}$  con dei valori randomici;
- 2. Ripeti
  - (a) Seleziona un esempio  $(x, t) \in \mathcal{S}$ ;
  - (b) Se  $o = sign(\vec{w} \cdot \vec{x}) \neq t$ , allora

$$\vec{w} = \vec{w} + \eta \cdot (t - o) \cdot \vec{x}$$

# 2 Teorema

In questa relazione, si vuole dimostrare la non influenza del learning rate  $\eta$  nell'apprendimento dell'algoritmo Perceptron, quando il vettore iniziale dei pesi  $w^{(0)}$  è nullo.

**Teorema**: Sia l'insieme di apprendimento  $\mathcal{S} = \{x,t\}, \ x \in \mathbb{R}^{(n+1)}, \ t \in \{-1,+1\}$ , il learning rate  $\eta > 0$  e  $\vec{w}^{(0)} \in \mathbb{R}^{(n+1)}$  il vettore iniziale dei pesi. Se il vettore iniziale dei pesi  $\vec{w}^{(0)} = 0$  (nullo), allora il learning rate  $\eta$  non influenza l'apprendimento.

## 2.1 Dimostrazione

Per induzione si dimostri che per un qualsiasi vettore dei pesi  $\vec{w}$  dopo k passi di apprendimento dell'algoritmo Perceptron, per ogni k >= 1,  $\vec{w}^{(k)} \in \mathbb{R}^{(n+1)}$  e  $\vec{r}^{(k)} \in \mathbb{R}^{(n+1)}$ , se  $\vec{w}^{(0)}$  è nullo, allora  $\vec{w}^{(k)} = \eta \cdot \vec{r}^{(k)}$  e  $\vec{r}^{(k)}$  non dipende da  $\eta$ .

1. Caso base: k=1

$$\begin{split} \vec{w}^{(1)} &= \vec{w}^{(0)} + \eta(t^{(1)} - sign(\vec{w}^{(0)} \cdot \vec{x}^{(1)}) \cdot \vec{x}^{(1)}) \\ &= 0 + \eta(t^{(1)} - 0) \cdot \vec{x}^{(1)} \\ &= \eta \cdot t^{(1)} \cdot \vec{x}^{(1)} \end{split}$$

Quindi,

$$\vec{w}^{(1)} = n \cdot \vec{r}^{(1)}$$

con  $\vec{r}^{(1)} = t^{(1)} \cdot \vec{x}^{(1)}$ . É possibile notare come  $\vec{r}^{(1)}$  non dipende dal learning rate  $\eta$ . Quindi, la proprietà è valida nel caso base;

- 2. **Passo induttivo**: assumo che la proprietà valga per k. Dimostro che la proprietà continui a valere anche per k+1.
  - (a) **Ipotesi induttiva**: per un qualsiasi vettore di pesi  $\vec{w} \in \mathbb{R}^{(n+1)}$ , per ogni k >= 1 e  $\vec{r}^{(k)} \in \mathbb{R}^{(n+1)}$ ,  $\vec{w}^{(k)} = \eta \cdot \vec{r}^{(k)}$  e  $\vec{r}^{(k)}$  non dipende da  $\eta$ ;
  - (b) **Tesi**:

$$\vec{w}^{(k+1)} = \vec{w}^{(k)} + \eta(t^{(k+1)} - sign(\vec{w}^{(k)} \cdot \vec{x}^{(k+1)})) \cdot \vec{x}^{(k+1)}$$

Applicazione dell'ipotesi induttiva:

$$\begin{split} &= \eta \cdot \vec{r}^{(k)} + \eta(t^{(k+1)} - sign(\eta \cdot \vec{r}^{(k)} \cdot \vec{x}^{(k+1)})) \cdot \vec{x}^{(k+1)} \\ &= \eta(\vec{r}^{(k)} + (t^{(k+1)} - sign(\eta \cdot \vec{r}^{(k)} \cdot \vec{x}^{(k+1)})) \cdot \vec{x}^{(k+1)}) \\ &= \eta \cdot \vec{r}^{(k+1)} \end{split}$$

con

$$\vec{r}^{(k+1)} = \vec{r}^{(k)} + (t^{(k+1)} - sign(\eta \cdot \vec{r}^{(k)} \cdot \vec{x}^{(k+1)})) \cdot \vec{x}^{(k+1)}$$

in quanto il termine  $sign(\eta \cdot \vec{r}^{(k)} \cdot \vec{x}^{(k+1)})$  è sempre maggiore di zero e pertanto il learning rate  $\eta$  non influisce sull'apprendimento in alcun modo. Quindi,

$$\vec{w}^{(k+1)} = \eta \cdot \vec{r}^{(k+1)}$$

Giunti a questo punto,  $\vec{r}^{(k+1)}$  non dipende in alcun modo da  $\eta$ . Pertanto, la proprietà è stata dimostrata anche per il passo induttivo.