

# 人工智能与自动化学院

# 模式识别



# 第八讲 对偶支撑向量机与核支撑向量机(Dual SVM & Kernel SVM)



- 8.1 对偶支撑向量机动机(Motivation of Dual SVM)
- 8.2 对偶支撑向量机的拉格朗日分析(Lagrange Dual SVM)
- 8.3 求解对偶支撑向量机最佳值(Solving Dual SVM)
- 8.4 对偶支撑向量机讨论(Messages behind Dual SVM)
- 8.5 核函数支撑向量机(Kernel SVM)

#### 人工智能与自动化学院

# 8.1 对偶支撑向量机动机



# 线性支撑向量机模型

最佳的
$$(w,b)$$
 =?

$$\min_{\mathbf{w}} \frac{1}{2} \mathbf{w}^T \mathbf{w}$$

Subject to 
$$y_n(\mathbf{w}^T\mathbf{x}_n + \mathbf{b}) \ge 1$$

for 
$$n = 1, 2, ... N$$

$$\mathbf{a}_n^T = y_n[1 \quad \mathbf{x}_n^T], \quad c_n = 1,$$

③ 返回最终的b和w作为学到的gsvm

# 人工智能与自动化学院

3

# 8.1 对偶支撑向量机动机



# 非线性支撑向量机模型

最佳的
$$(w,b)$$
 =?

$$\min_{w} \frac{1}{2} w^{T} w$$

Subject to 
$$y_n(\mathbf{w}^T\mathbf{z}_n + b) \ge 1$$

$$\phi(\mathbf{x}_n)$$

for n = 1, 2, ... N

$$\mathbf{a}_n^T = y_n[1 \quad \mathbf{x}_n^T], \quad c_n = 1,$$

③ 返回最终的b和w作为学到的 $g_{SVM}$ 

如果  $\tilde{d}$  很大, 甚至 无穷大, 挑战巨大 QP针对 $(\tilde{d} + 1)$  个变量和N 个约束条件求解

目的: SVM算法求解可以不依赖于 « 吗?

#### 人工智能与自动化学院

# 8.1 对偶支撑向量机动机



# 将有约束条件下的寻优转变为无约束条件下的寻优问题

$$\min_{\mathbf{w}} \frac{1}{2} \mathbf{w}^{T} \mathbf{w}$$
Subject to 
$$y_{n}(\mathbf{w}^{T} \mathbf{z}_{n} + b) \ge 1$$

$$for n = 1,2,...N$$

用Lagrange乘子  $\alpha_n$  构造Lagrange函数

Subject to 
$$y_n(\mathbf{w}^T\mathbf{z}_n + b) \ge 1$$

$$for n = 1.2 \quad N$$

$$\mathcal{L}(b, \mathbf{w}, \alpha) = \frac{1}{2}\mathbf{w}^T\mathbf{w} + \sum_{n=1}^{N} \alpha_n(1 - y_n(\mathbf{w}^T\mathbf{z}_n + b))$$

# 约束项隐含在max中

SVM 
$$\equiv \min_{b,w} (\max_{all \ \alpha_n \ge 0} \mathcal{L}(b, w, \alpha)) = \min_{b,w} (\infty \ if \ violating, \ \frac{1}{2} w^T w \ if \ feasible) = \frac{1}{2} w^T w$$

• 任何 "violating" 
$$(b, \mathbf{w})$$
: 
$$\max_{all \ \alpha_n \ge 0} \left( \blacksquare + \sum_n \alpha_n (- 些正数) \right) \longrightarrow \infty$$

• 任何 "feasible" 
$$(b, w)$$
: 
$$\max_{all \ \alpha_n \geq 0} \left( \blacksquare + \sum_n \alpha_n (所有非正数) \right) = \blacksquare$$

#### 工智能与自动化学院

5

# 第八讲 对偶支撑向量机与核支撑向量机(Dual SVM & Kernel SVM) ......



- 8.1 对偶支撑向量机动机(Motivation of Dual SVM)
- 8.2 对偶支撑向量机的拉格朗日分析(Lagrange Dual SVM)
- 8.3 求解对偶支撑向量机最佳值(Solving Dual SVM)
- 8.4 对偶支撑向量机讨论(Messages behind Dual SVM)
- 8.5 核函数支撑向量机(Kernel SVM)

#### 工智能与自动化学院



在所有的 $\alpha_n \geq 0$ 的中挑选<mark>任意</mark>一个 $\alpha'$  (:  $max \geq any$ )

$$\min_{b,\mathbf{w}} \left( \max_{all \ \alpha_n \geq 0} \mathcal{L}(b,\mathbf{w},\mathbf{\alpha}) \right) \geq \min_{b,\mathbf{w}} (\mathcal{L}(b,\mathbf{w},\mathbf{\alpha}'))$$

如果 $\alpha' \geq 0$ 是上式右边  $\max_{all \ \alpha_n \geq 0} \mathcal{L}(b, \mathbf{w}, \alpha)$ 中的最佳值 ( $: best \ is \ one \ of \ any$ )

$$\min_{b,w} \left( \max_{all \ \alpha_n \ge 0} \mathcal{L}(b,w,\alpha) \right) \ge \max_{\substack{all \ \alpha'_n \ge 0}} \left( \min_{b,w} (\mathcal{L}(b,w,\alpha')) \right)$$

$$Lagrange \ Dual \ Problem$$

原问题(求解b, w)与拉格朗日对偶问题(求解 $\alpha$ )的关系

人工智能与自动化学院

7

# 8.2 对偶支撑向量机的拉格朗日分析



二次规划(QP)满足强对偶特性

$$\min_{b,w} \left( \max_{all \ \alpha_n \ge 0} \mathcal{L}(b,w,\alpha) \right) \ge \max_{\substack{all \ \alpha_n \ge 0 \\ b,w}} \left( \min_{b,w} (\mathcal{L}(b,w,\alpha)) \right)$$

$$= quiv.to \ original \ SVM$$

$$Primal \ Problem$$

$$Lagrange \ Dual \ Problem$$

- "≥"是一种弱对偶关系(weak duality)
- "="是一种强对偶关系(strong duality),如果满足:

#### 二次规划(QP)问题



- 原问题是凸函数
- 原问题存在可行解
- 约束条件为线性的

非线性变换 $\phi(\mathbf{x}_n)$ 

#### 人工智能与自动化学院



# 二次规划(QP)满足强对偶特性

$$\min_{b,w} \left( \max_{\substack{all \ \alpha_n \ge 0}} \mathcal{L}(b,w,\alpha) \right) = \max_{\substack{all \ \alpha_n \ge 0}} \left( \min_{\substack{b,w}} (\mathcal{L}(b,w,\alpha)) \right)$$
equiv.to original SVM
Primal Problem

等式两边对原问题求解和对对偶问题求解都能得到最优(b,  $\mathbf{w}$ ,  $\alpha$ )

- "≥"是一种弱对偶关系(weak duality)
- "="是一种强对偶关系(strong duality),如果满足:

# 二次规划(QP)问题



- 原问题是凸函数
- 原问题存在可行解
- 约束条件为线性的

非线性变换 $\phi(\mathbf{x}_n)$ 

人工智能与自动化学院

9

# 8.2 对偶支撑向量机的拉格朗日分析



#### 对偶问题求解

$$\max_{all \; \alpha_n \geq 0} \left( \min_{b, w} \left( \frac{1}{2} w^T w + \sum_{n=1}^{N} \alpha_n (1 - y_n (w^T \mathbf{z}_n + b)) \right) \right) \mathcal{L}(b, w, \alpha)$$

• "括号"内的问题(inner problem)是无约束条件的优化问题

$$\frac{\partial \mathcal{L}(b, \mathbf{w}, \boldsymbol{\alpha})}{\partial b} = -\sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n = 0$$

$$\max_{all \; \alpha_n \geq 0, \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0} \left( \min_{b, w} (\frac{1}{2} w^T w + \sum_{n=1}^N \alpha_n (1 - y_n (w^T \mathbf{z}_n)) - \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n b) \right)$$

#### 工智能与自动化学院



#### 对偶问题求解

$$\max_{all \; \boldsymbol{\alpha_n} \geq 0} \left( \min_{b, w} \left( \frac{1}{2} w^T w + \sum_{n=1}^{N} \boldsymbol{\alpha_n} (1 - y_n (w^T \mathbf{z}_n + b)) \right) \right)$$

$$\mathcal{L}(b, w, \boldsymbol{\alpha})$$

"括号"内的问题(inner problem)是无约束条件的优化问题

$$\frac{\partial \mathcal{L}(b, \mathbf{w}, \boldsymbol{\alpha})}{\partial b} = -\sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n = 0$$

"括号"内的问题**b**取最佳解时:

问题
$$b$$
取最佳解时:
$$\max_{\substack{all \ \alpha_n \geq 0, \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0}} \left( \min_{\substack{t \geq 0}} (\frac{1}{2} \mathbf{w}^T \mathbf{w} + \sum_{n=1}^N \alpha_n (1 - y_n (\mathbf{w}^T \mathbf{z}_n)) \right)$$

## 人工智能与自动化学院

11

# 8.2 对偶支撑向量机的拉格朗日分析



#### 对偶问题求解

$$\max_{all \; \boldsymbol{\alpha_n \ge 0, \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n = 0}} \left( \min_{\boldsymbol{\beta, w}} (\frac{1}{2} \boldsymbol{w^T w} + \sum_{n=1}^{N} \alpha_n (1 - y_n(\boldsymbol{w^T z_n})) \right)$$

"括号"内的问题(inner problem)是无约束条件的优化问题

$$\frac{\partial \mathcal{L}(b, \mathbf{w}, \boldsymbol{\alpha})}{\partial b w_i} = w_i - \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n z_{n,i} = 0 \quad \Longrightarrow \quad \mathbf{w} = \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n$$

"括号"内的问题**W**取最佳解时:

的问题
$$w$$
取最佳解时:
$$\max_{all \; \alpha_n \geq 0, \; \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0, \; w = \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n z_n} \left( \min_{\substack{b \in \mathbb{Z} \\ b = 1}} \left( \frac{1}{2} w^T w + \sum_{n=1}^N \alpha_n - w^T w \right) \right)$$

#### 工智能与自动化学院



#### 对偶问题求解

$$\max_{all \; \alpha_n \geq 0, \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n = 0} \left( \min_{p, \mathbf{w}} \left( \frac{1}{2} \mathbf{w}^T \mathbf{w} + \sum_{n=1}^{N} \alpha_n (1 - y_n(\mathbf{w}^T \mathbf{z}_n)) \right) \right)$$

"括号"内的问题(inner problem)是无约束条件的优化问题

$$\frac{\partial \mathcal{L}(b, \mathbf{w}, \boldsymbol{\alpha})}{\partial b w_i} = w_i - \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n z_{n,i} = 0 \quad \Longrightarrow \quad \mathbf{w} = \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n$$

"括号"内的问题**W**取最佳解时:

内的问题
$$w$$
取最佳解时:
$$\max_{\substack{all \ \alpha_n \geq 0, \ \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0, \ w = \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n \mathbf{z}_n}} \left( \min_{\substack{b,w}} \left( -\frac{1}{2} w^T w + \sum_{n=1}^N \alpha_n \right) \right)$$

#### **【工智能与自动化学院**

13

# 8.2 对偶支撑向量机的拉格朗日分析



#### 对偶问题求解

$$\max_{all \; \boldsymbol{\alpha}_n \geq \mathbf{0}, \sum_{n=1}^{N} \boldsymbol{\alpha}_n y_n = \mathbf{0}} \left( \min_{\boldsymbol{\beta}, \boldsymbol{w}} \left( \frac{1}{2} \boldsymbol{w}^T \boldsymbol{w} + \sum_{n=1}^{N} \boldsymbol{\alpha}_n (1 - y_n(\boldsymbol{w}^T \mathbf{z}_n)) \right) \right)$$

"括号"内的问题(inner problem)是无约束条件的优化问题

$$\frac{\partial \mathcal{L}(b, \mathbf{w}, \boldsymbol{\alpha})}{\partial b w_i} = w_i - \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n z_{n,i} = 0 \quad \Longrightarrow \quad \mathbf{w} = \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n \mathbf{z}_n$$

内的问题
$$w$$
取最佳解时:
$$\max_{\substack{all \ \alpha_n \geq 0, \ \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0, \ w = \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n z_n}} \left( -\frac{1}{2} \left\| \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n z_n \right\|^2 + \sum_{n=1}^N \alpha_n \right)$$

#### C智能与自动化学院



#### KKT条件

$$\max_{all \; \alpha_n \geq 0, \; \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0, \; w = \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n z_n} \left( -\frac{1}{2} \left\| \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n z_n \right\|^2 + \sum_{n=1}^N \alpha_n \right)$$

如果 $(b, \mathbf{w}, \boldsymbol{\alpha})$ 是原问题-对偶问题的最佳解 $(primal-dual \ optimal)$ :

- 原问题可行解(primal feasible):  $y_n(\mathbf{w}^T\mathbf{z}_n + b) \ge 1$
- 对偶问题可行解(dual feasible):  $\alpha_n \geq 0$
- 对偶"括号"内优化解(dual-inner optimal):  $\sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n = 0$ ,  $w = \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n z_n$
- 原问题"括号"内优化解(primal-inner optimal):  $\alpha_n(1-y_n(\mathbf{w}^T\mathbf{z}_n+b)=0$

人工智能与自动化学院

15

# 第八讲 对偶支撑向量机与核支撑向量机(Dual SVM & Kernel SVM)



- 8.1 对偶支撑向量机动机(Motivation of Dual SVM)
- 8.2 对偶支撑向量机的拉格朗日分析(Lagrange Dual SVM)
- 8.3 求解对偶支撑向量机最佳值(Solving Dual SVM)
- 8.4 对偶支撑向量机讨论(Messages behind Dual SVM)
- 8.5 核函数支撑向量机(Kernel SVM)

#### 人工智能与自动化学院

# 8.3 求解对偶支撑向量机最佳值



# 支撑向量机的对偶问题求解

置かは対対に対対に対し、  

$$\max_{\substack{all \ \alpha_n \geq 0, \ \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0, \ w = \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n z_n}} \left( -\frac{1}{2} \left\| \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n z_n \right\|^2 + \sum_{n=1}^N \alpha_n \right)$$

# 标准的硬间隔SVM的对偶问题----求解最佳 $\alpha$ :

$$\min_{\alpha} \quad \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{N} \sum_{m=1}^{N} \alpha_n \alpha_m y_n y_m \mathbf{Z}_n^T \mathbf{Z}_m - \sum_{n=1}^{N} \alpha_n$$

$$\sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n = 0$$

 $\alpha_n \geq 0$ , for n = 1, 2, ..., N

- □ ➤ α的目标函数是二次函 数、凸函数! N个变量
  - 数! N+1个约束条件

----二次规划(qP)问题!

! QP有成熟方便的办法求 优化解!

人工智能与自动化学院

17

# 8.3 求解对偶支撑向量机最佳值



## SVM对偶问题的一般求解:

最佳的
$$\alpha = ?$$
min  $\frac{1}{2} \sum_{n=1}^{N} \sum_{m=1}^{N} \alpha_n \alpha_m y_n y_m \mathbf{Z}_n^T \mathbf{Z}_m - \sum_{n=1}^{N} \alpha_n$ 
Subject to  $\sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n = 0$ 
 $\alpha_n \ge 0$ , for  $n = 1, 2, ..., N$ 

$$\mathbf{u} = \begin{bmatrix} \alpha_{1} & \cdots & \alpha_{n} & \cdots & \alpha_{N} \end{bmatrix}^{T} \quad \mathbf{p} = -\mathbf{1}_{N}$$

$$\mathbf{Q} = \begin{bmatrix} y_{1}y_{1}\mathbf{z}_{1}^{T}\mathbf{z}_{1} & \cdots & y_{1}y_{N}\mathbf{z}_{1}^{T}\mathbf{z}_{N} \\ \vdots & y_{n}y_{m}\mathbf{z}_{n}^{T}\mathbf{z}_{m} & \vdots \\ y_{N}y_{1}\mathbf{z}_{N}^{T}\mathbf{z}_{1} & \cdots & y_{N}y_{N}\mathbf{z}_{N}^{T}\mathbf{z}_{N} \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{a}_{1}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{1}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{1}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{1}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{1}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{2}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{2}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{2}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{2}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{2}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{2}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{2}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{3}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}^{T} = \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, \quad \alpha_{4}$$

工智能与自动化学院

## · 二次规划(QP)的求解:

# 最佳的 $\mathbf{u} \leftarrow QP(\mathbf{Q}, \mathbf{p}, \mathbf{A}, \mathbf{c})$

$$\min_{\mathbf{u}} \quad \frac{1}{2} \mathbf{u}^{T} \mathbf{Q} \mathbf{u} + \mathbf{p}^{T} \mathbf{u}$$

$$Subject \ to \quad \mathbf{a}_{m}^{T} \mathbf{u} \ge c_{m}$$

$$for \ m = 1, 2, ... M$$

$$\mathbf{a}_{\geq}^{T} = [y_1 \quad \cdots \quad y_n \quad \cdots \quad y_N], \qquad c_{\geq} = 0$$

$$\mathbf{a}_{\leq}^T = \begin{bmatrix} -y_1 & \cdots & -y_n & \cdots & -y_N \end{bmatrix}, \quad c_{\leq} = 0$$

$$\mathbf{a}_1^T = [1 \quad \cdots \quad 0 \quad \cdots \quad 0],$$

$$\mathbf{a}_n^T = [0 \quad \cdots \quad 1 \quad \cdots \quad 0], \quad c_n = 0, \quad M = N$$

$$\mathbf{a}_N^T = [0 \quad \cdots \quad 0 \quad \cdots \quad 1],$$

# 8.3 求解对偶支撑向量机最佳值



## 利用二次规划(QP)实现支撑向量机对偶问题求解

$$\mathbf{Q} = \begin{bmatrix} y_1 y_1 \mathbf{z}_1^T \mathbf{z}_1 & \cdots & y_1 y_N \mathbf{z}_1^T \mathbf{z}_N \\ \vdots & y_n y_m \mathbf{z}_n^T \mathbf{z}_m & \vdots \\ y_N y_1 \mathbf{z}_N^T \mathbf{z}_1 & \cdots & y_N y_N \mathbf{z}_N^T \mathbf{z}_N \end{bmatrix}, \quad \mathbf{p} = -\mathbf{1}_N,$$

$$\mathbf{a}_{n}^{T} = \begin{bmatrix} 0 & \cdots & 1 & \cdots & 0 \end{bmatrix}, & c_{n} = 0,$$

$$\mathbf{a}_{\geq}^{T} = \begin{bmatrix} y_{1} & \cdots & y_{n} & \cdots & y_{N} \end{bmatrix}, & c_{\geq} = 0,$$

$$\mathbf{a}_{\leq}^{T} = \begin{bmatrix} -y_{1} & \cdots & -y_{n} & \cdots & -y_{N} \end{bmatrix}, & c_{\leq} = 0,$$

- ③ 返回最终的α

#### 人工智能与自动化学院

19

# 8.3 求解对偶支撑向量机最佳值



#### 求解最佳的(b, w)

如果 $(b, w, \alpha)$ 是原问题-对偶问题的最佳解 $(primal-dual \ optimal)$ :

- 原问题可行解(primal feasible):  $y_n(\mathbf{w}^T\mathbf{z}_n + b) \ge 1$
- 对偶问题可行解(dual feasible):  $\alpha_n \ge 0$
- 对偶"括号"内优化解(dual-inner optimal):  $\sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n = 0$ ,  $w = \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n \mathbf{Z}_n$
- 原问题"括号"内优化解(primal-inner optimal):  $\alpha_n(1-y_n(\mathbf{w}^T\mathbf{z}_n+b)=0$
- ----称为KKT条件,为优化的充要条件

挑选任意一个  $\alpha_n > 0$  的样本,  $b = y_n - \mathbf{w}^T \mathbf{z}_n$   $\alpha_n > 0$  的样本是支撑向量

## 人工智能与自动化学院

# 第八讲 对偶支撑向量机与核支撑向量机(Dual SVM & Kernel SVM)



- 8.1 对偶支撑向量机动机(Motivation of Dual SVM)
- 8.2 对偶支撑向量机的拉格朗日分析(Lagrange Dual SVM)
- 8.3 求解对偶支撑向量机最佳值(Solving Dual SVM)
- 8.4 对偶支撑向量机讨论(Messages behind Dual SVM)
- 8.5 核函数支撑向量机(Kernel SVM)

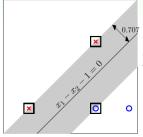
### 人工智能与自动化学院

21

# 7.3 支撑向量机



# 为什么叫支撑向量机?



$$\begin{bmatrix} X = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 2 & 2 \\ 2 & 0 \\ 3 & 0 \end{bmatrix} y = \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \\ +1 \\ +1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\min_{w} \quad \frac{1}{2} w^{T} w$$

Subject to

$$y_n(\mathbf{w}^T\mathbf{x}_n + \mathbf{b}) \ge 1, \text{ for all } n$$

#### 优化得到的解为:

$$w_1 = 1$$
,  $w_2 = -1$ ,  $b = -1$ 

$$g(\mathbf{x}) = \operatorname{sign}(x_1 - x_2 - 1)$$

$$\operatorname{margin}(\boldsymbol{w}) = \frac{1}{\|\boldsymbol{w}\|} = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

- 分类面由边界上的样本确定,其 他样本不起作用
- ▶ 边界上的样本被称为支撑向量(候选)

支撑向量机(SVM)—Support Vector Machine ----借助支撑向量学到间隔最大分类面

#### 人工智能与自动化学院

# 8.4 对偶支撑向量机讨论



#### SVM原问题

- > 分类面由边界上的样本确定, 其他样本不起作用
- ▶ 边界上的样本被称为支撑向量(候选)

#### SVM对偶问题

人工智能与自动化学院

- $> \alpha_n > 0$  的样本落在分类面的边界上
- $\alpha_n > 0$  的样本( $\mathbf{z}_n, y_n$ )被称为支撑向量(**SV**)  $SV(\alpha_n > 0$ 的样本)  $\subseteq SV($ 边界上的样本)

求解 $\boldsymbol{w}$ 时,只需要支撑向量:  $\boldsymbol{w} = \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n = \sum_{SV} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n$  求解 $\boldsymbol{b}$ 时,只需要任一个支撑向量 $(\mathbf{z}_n, y_n)$ :  $\boldsymbol{b} = y_n - \boldsymbol{w}^T \mathbf{z}_n$ 

X 1, 10 0

SVM ----利用对偶问 题的最佳解确定 支撑向量,从而 找到间隔最大的 分类面

23

# 8.4 对偶支撑向量机讨论



SVM:

$$\mathbf{w}_{SVM} = \sum_{n=1}^{N} \alpha_n (y_n \mathbf{z}_n)$$

 $\alpha_n$ 由对偶问题的解确定

PLA:

$$\mathbf{w}_{PLA} = \sum_{n=1}^{N} \beta_n(\mathbf{y}_n \mathbf{z}_n)$$

 $\beta_n$ 由分错的样本确定

- w 是  $y_n \mathbf{Z}_n$  的线性组合
- w 被数据  $y_n z_n$  所表达
- w 体现出"模式"

SVM: 仅通过SV表达w

dog frog horse ship truck

# 人工智能与自动化学院

# 8.4 对偶支撑向量机讨论



#### SVM的原问题求解:

$$\min_{\mathbf{w}} \frac{1}{2} \mathbf{w}^{T} \mathbf{w}$$
Subject to 
$$y_{n} (\mathbf{w}^{T} \mathbf{z}_{n} + b) \ge 1$$

$$for n = 1, 2, ... N$$

- (ã + 1) 个变量和N 个约束条件
- 求解最佳(b,w)

#### SVM的对偶问题求解:

$$\min_{\alpha} \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{N} \sum_{m=1}^{N} \alpha_n \alpha_m y_n y_m \mathbf{z}_n^T \mathbf{z}_m - \sum_{n=1}^{N} \alpha_n$$
Subject to 
$$\sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n = 0$$

$$\alpha_n \ge 0, \text{ for } n = 1, 2, ..., N$$

- N 个变量和 N+1 个约束条件
- 求解最佳α,确定支撑向量

两种方法都能得到最佳解 $(b, \mathbf{w})$ 获得最大间隔分类面 $g_{SVM} = \text{sign}(\mathbf{w}^T \mathbf{\phi}(\mathbf{x}_n) + b)$ 

人工智能与自动化学院

25

# 第八讲 对偶支撑向量机与核支撑向量机(Dual SVM & Kernel SVM)



- 8.1 对偶支撑向量机动机(Motivation of Dual SVM)
- 8.2 对偶支撑向量机的拉格朗日分析(Lagrange Dual SVM)
- 8.3 求解对偶支撑向量机最佳值(Solving Dual SVM)
- 8.4 对偶支撑向量机讨论(Messages behind Dual SVM)
- 8.5 核函数支撑向量机(Kernel SVM)

# 人工智能与自动化学院



### 研究对偶SVM的动机是不想依赖ã

$$\min_{\boldsymbol{\alpha}} \qquad \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{N} \sum_{m=1}^{N} \alpha_{n} \alpha_{m} y_{n} y_{m} \mathbf{Z}_{n}^{T} \mathbf{Z}_{m} - \sum_{n=1}^{N} \alpha_{n}$$

$$Subject \ to \qquad \sum_{n=1}^{N} \alpha_{n} y_{n} = 0$$

$$\alpha_{n} \geq 0, for \ n = 1, 2, ..., N$$

#### **【工智能与自动化学院** 曹治国

27

# 8.5 核函数支撑向量机



# 研究对偶SVM的动机是不想依赖 $\tilde{d}$ ,对偶SVM真的不依赖于 $\tilde{d}$ ?

$$\min_{\alpha} \qquad \frac{1}{2} \alpha^T \mathbf{Q} \alpha - \mathbf{1}^T \alpha$$

Subject to 
$$\mathbf{y}^T \boldsymbol{\alpha} = 0$$

$$\alpha_n \ge 0$$
, for  $n = 1, 2, ..., N$ 

$$\mathbf{Q} = \begin{bmatrix} y_1 y_1 \mathbf{z}_1^T \mathbf{z}_1 & \cdots & y_1 y_N \mathbf{z}_1^T \mathbf{z}_N \\ \vdots & y_n y_m \mathbf{z}_n^T \mathbf{z}_m & \vdots \\ y_N y_1 \mathbf{z}_N^T \mathbf{z}_1 & \cdots & y_N y_N \mathbf{z}_N^T \mathbf{z}_N \end{bmatrix}$$

- N 个变量和 N+1 个约束条件
- 对偶问题的Q 是个稠密矩阵
- 每个元素 $q_{n,m} = y_n y_m \mathbf{z}_n^T \mathbf{z}_m$ 都要 做内积运算, 计算代价O(d)

能提高  $\mathbf{z}_n^T \mathbf{z}_m = \Phi(\mathbf{x}_n)^T \Phi(\mathbf{x}_m)$ 计算效率吗?

#### 工智能与自动化学院



二次多项式 $\Phi_2(x)$ 的快速内积计算

$$\boldsymbol{\Phi}_{2}(\mathbf{x}) = (1, x_{1}, x_{2}, \dots, x_{d}, x_{1}^{2}, x_{1}x_{2}, \dots, x_{1}x_{d}, x_{2}x_{1}, x_{2}^{2}, \dots, x_{2}x_{d}, x_{d}x_{1}, x_{d}x_{2}, \dots, x_{d}^{2})$$

$$\mathbf{\Phi}_{2}^{T}(\mathbf{x})\mathbf{\Phi}_{2}(\mathbf{x}') = 1 + \sum_{i=1}^{d} x_{i}x_{i}' + \sum_{i=1}^{d} \sum_{j=1}^{d} x_{i}x_{j}x_{i}'x_{j}'$$

$$= 1 + \sum_{i=1}^{d} x_{i}x_{i}' + \sum_{i=1}^{d} x_{i}x_{i}' \sum_{j=1}^{d} x_{j}x_{j}'$$

$$= 1 + \mathbf{x}^{T}\mathbf{x}' + (\mathbf{x}^{T}\mathbf{x}')(\mathbf{x}^{T}\mathbf{x}')$$

# 计算复杂度从 $O(\tilde{d})$ 下降到O(d)

#### 人工智能与自动化学院

29

# 8.5 核函数支撑向量机



核函数:  $\Phi$ 变换+内积计算  $\longrightarrow$   $K_{\Phi}(\mathbf{x},\mathbf{x}') = \Phi^{T}(\mathbf{x})\Phi(\mathbf{x}')$ 

$$K_{\mathbf{\Phi}_2}(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \mathbf{\Phi}_2^T(\mathbf{x})\mathbf{\Phi}_2(\mathbf{x}') = 1 + \mathbf{x}^T\mathbf{x}' + (\mathbf{x}^T\mathbf{x}')(\mathbf{x}^T\mathbf{x}')$$

$$q_{n,m} = y_n y_m \mathbf{z}_n^T \mathbf{z}_m = y_n y_m \mathbf{\Phi}^T(\mathbf{x}_n) \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}_m) = y_n y_m K_{\mathbf{\Phi}}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m)$$

$$\mathbf{w} = \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n = \sum_{SV} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n$$

支撑SV(
$$\mathbf{z}_m, y_m$$
):  $b = y_m - \mathbf{w}^T \mathbf{z}_m = y_m - (\sum_{SV} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n)^T \mathbf{z}_m$ 

输入测试样本  $\mathbf{x}$ :  $g_{SVM} = \text{sign}(\mathbf{w}^T \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}) + \mathbf{b})$ 

#### 人工智能与自动化学院



核函数:  $\Phi$ 变换+内积计算  $\longrightarrow$   $K_{\phi}(\mathbf{x},\mathbf{x}') = \Phi^{T}(\mathbf{x})\Phi(\mathbf{x}')$ 

$$K_{\mathbf{\Phi}_2}(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \mathbf{\Phi}_2^T(\mathbf{x})\mathbf{\Phi}_2(\mathbf{x}') = 1 + \mathbf{x}^T\mathbf{x}' + (\mathbf{x}^T\mathbf{x}')(\mathbf{x}^T\mathbf{x}')$$

$$q_{n,m} = y_n y_m \mathbf{z}_n^T \mathbf{z}_m = y_n y_m \mathbf{\Phi}^T(\mathbf{x}_n) \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}_m) = y_n y_m K_{\mathbf{\Phi}}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m)$$

$$\mathbf{w} = \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n = \sum_{SV} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n$$

支撑SV(
$$\mathbf{z}_m, y_m$$
):  $b = y_m - \mathbf{w}^T \mathbf{z}_m = y_m - \sum_{SV} \alpha_n y_n \mathbf{\Phi}^T (\mathbf{x}_n) \mathbf{\Phi} (\mathbf{x}_m)$ 

输入测试样本  $\mathbf{x}$ :  $g_{SVM} = \text{sign}(\mathbf{w}^T \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}) + b)$ 

#### 人工智能与自动化学院

31

## 8.5 核函数支撑向量机



核函数:  $\Phi$ 变换+内积计算  $\longrightarrow$   $K_{\Phi}(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \Phi^{T}(\mathbf{x})\Phi(\mathbf{x}')$ 

$$K_{\mathbf{\Phi}_2}(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \mathbf{\Phi}_2^T(\mathbf{x})\mathbf{\Phi}_2(\mathbf{x}') = 1 + \mathbf{x}^T\mathbf{x}' + (\mathbf{x}^T\mathbf{x}')(\mathbf{x}^T\mathbf{x}')$$

$$q_{n,m} = y_n y_m \mathbf{z}_n^T \mathbf{z}_m = y_n y_m \mathbf{\Phi}^T(\mathbf{x}_n) \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}_m) = y_n y_m K_{\mathbf{\Phi}}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m)$$

$$\mathbf{w} = \sum_{n=1}^{N} \frac{\alpha_n y_n \mathbf{z}_n}{\alpha_n y_n \mathbf{z}_n} = \sum_{SV} \frac{\alpha_n y_n \mathbf{z}_n}{\alpha_n y_n \mathbf{z}_n}$$

支撑SV(
$$\mathbf{z}_m, y_m$$
):  $b = y_m - \mathbf{w}^T \mathbf{z}_m = y_m - \sum_{\mathbf{x}y} \alpha_n y_n K_{\mathbf{\Phi}}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m)$ 

输入测试样本 
$$\mathbf{x}$$
:  $g_{SVM} = \text{sign}(\mathbf{w}^T \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}) + b) = sign((\sum_{SV} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n)^T \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}) + b)$ 

#### 人工智能与自动化学院



核函数:  $\Phi$ 变换+内积计算  $\longrightarrow$   $K_{\phi}(\mathbf{x},\mathbf{x}') = \Phi^{T}(\mathbf{x})\Phi(\mathbf{x}')$ 

$$K_{\mathbf{\Phi}_2}(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \mathbf{\Phi}_2^T(\mathbf{x})\mathbf{\Phi}_2(\mathbf{x}') = 1 + \mathbf{x}^T\mathbf{x}' + (\mathbf{x}^T\mathbf{x}')(\mathbf{x}^T\mathbf{x}')$$

$$q_{n,m} = y_n y_m \mathbf{z}_n^T \mathbf{z}_m = y_n y_m \mathbf{\Phi}^T(\mathbf{x}_n) \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}_m) = y_n y_m K_{\mathbf{\Phi}}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m)$$

$$\mathbf{w} = \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n = \sum_{SV} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n$$

支撑SV(
$$\mathbf{z}_m, y_m$$
):  $b = y_m - \mathbf{w}^T \mathbf{z}_m = y_m - \sum_{SV} \alpha_n y_n K_{\mathbf{\Phi}}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m)$ 

输入测试样本  $\mathbf{x}$ :  $g_{SVM} = \text{sign}(\mathbf{w}^T \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}) + b) = sign(\sum_{SV} \alpha_n y_n \mathbf{\Phi}^T(\mathbf{x}_n) \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}) + b)$ 

#### 人工智能与自动化学院

33

# 8.5 核函数支撑向量机



核函数:  $\Phi$ 变换+内积计算  $\longrightarrow$   $K_{\Phi}(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \Phi^{T}(\mathbf{x})\Phi(\mathbf{x}')$ 

$$K_{\mathbf{\Phi}_2}(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \mathbf{\Phi}_2^T(\mathbf{x})\mathbf{\Phi}_2(\mathbf{x}') = 1 + \mathbf{x}^T\mathbf{x}' + (\mathbf{x}^T\mathbf{x}')(\mathbf{x}^T\mathbf{x}')$$

$$q_{n,m} = y_n y_m \mathbf{z}_n^T \mathbf{z}_m = y_n y_m \mathbf{\Phi}^T(\mathbf{x}_n) \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}_m) = y_n y_m K_{\mathbf{\Phi}}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m)$$

$$\mathbf{w} = \sum_{n=1}^{N} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n = \sum_{SV} \alpha_n y_n \mathbf{z}_n$$

利用核函数,将 计算复杂度从  $O(\tilde{d})$ 下降到O(d)避免依赖 $\tilde{d}$ 

支撑SV(
$$\mathbf{z}_m, y_m$$
):  $b = y_m - \mathbf{w}^T \mathbf{z}_m = y_m - \sum_{SV} \alpha_n y_n K_{\mathbf{\Phi}}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m)$ 

输入测试样本 
$$\mathbf{x}$$
:  $g_{SVM} = \text{sign}(\mathbf{w}^T \mathbf{\Phi}(\mathbf{x}) + b) = \text{sign}(\sum_{SV} \alpha_n y_n K_{\mathbf{\Phi}}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}) + b)$ 

#### 人工智能与自动化学院



# 利用二次规划(QP)实现核函数支撑向量机求解

- ①  $q_{n,m} = y_n y_m K_{\Phi}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m)$ ,  $\mathbf{p} = -\mathbf{1}_N$ ,由约束条件得到(A, C)
- $\bigcirc$   $\alpha \leftarrow QP(\mathbf{Q}, \mathbf{p}, \mathbf{A}, \mathbf{c})$
- ③ 任选一支撑SV( $\mathbf{x}_m, y_m$ ):  $\mathbf{b} \leftarrow (y_m \sum_{SV} \alpha_n y_n K_{\mathbf{\phi}}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m))$
- ④ 对于测试样本  $\mathbf{x}$ :  $g_{SVM} = sign(\sum_{SV} \alpha_n y_n K_{\Phi}(\mathbf{x}_{n_s} \mathbf{x}) + b)$
- 步骤①的时间复杂度: O(N<sup>2</sup>)·(kernel evaluation)
- 步骤②的开销 : *N*个变量, *N* + 1个约束
- 步骤③和④的复杂度: 0(#SV)·(kernel evaluation)

#### 人工智能与自动化学院

35

# 8.5 核函数支撑向量机



## 二次多项式核函数的一般表达式

$\boldsymbol{\Phi}_2(\mathbf{x})$	$K_2(\mathbf{x},\mathbf{x}')$
$(1, x_1, \dots, x_d, x_1^2, x_1 x_2, \dots, x_d^2)$	$1 + \mathbf{x}^T \mathbf{x}' + (\mathbf{x}^T \mathbf{x}')^2$
$(1, \sqrt{2}x_1, \dots, \sqrt{2}x_d, x_1^2, x_1x_2, \dots, x_d^2)$	$1 + \frac{2}{3}\mathbf{x}^T\mathbf{x}' + (\mathbf{x}^T\mathbf{x}')^2$
$(1, \sqrt{2\gamma}x_1, \dots, \sqrt{2\gamma}x_d, x_1^2, x_1x_2, \dots, x_d^2)$	$1 + \frac{2\gamma \mathbf{x}^T \mathbf{x}'}{2} + \frac{\gamma^2}{2} (\mathbf{x}^T \mathbf{x}')^2$

$$K_2(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = (1 + \gamma \mathbf{x}^T \mathbf{x}')^2 \qquad \gamma > 0$$

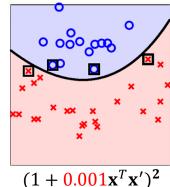
不同的二次多项式变换:

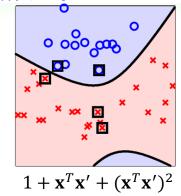
- 升维次数相同
- 内积结果不同 → 分类面不同

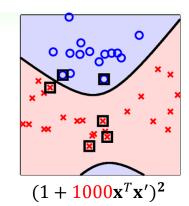
#### 人工智能与自动化学院



#### 二次多项式核函数的一般表达式







▶核函数不同•

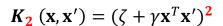
- 支撑向量( $SV_S$ )不同,分类面( $g_{SVM}$ )不同
- 核函数变化 Margin也会变化

人工智能与自动化学院

37

# 8.5 核函数支撑向量机

# 多项式核函数的一般表达式



$$\gamma > 0, \zeta \ge 0$$

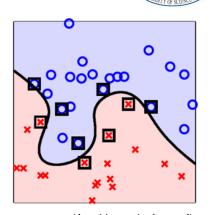
$$K_3(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = (\zeta + \gamma \mathbf{x}^T \mathbf{x}')^3$$

$$\gamma > 0, \zeta \geq 0$$

$$K_{\mathbf{Q}}(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = (\zeta + \gamma \mathbf{x}^T \mathbf{x}')^{\mathbf{Q}}$$

$$\gamma > 0, \zeta \geq 0$$

- Q、 $\gamma$ 、 $\zeta$  确定了多项式核函数的形式
- 利用核函数可不依赖于ã 获得大间隔分类面



Margin为1的10次多项式

SVM + Polynomial Kernel = Polynomial SVM

<u>C智能与自动化学院</u>



#### 核函数能实现无穷维变换?

当 $\phi(x)$ 为无穷维变换时,借助核函数K(x,x') 技巧仍可进行有效计算为简单起见,考虑一维变量,即: x = (x)

$$K(x,x') = \exp(-(x-x')^2) = \exp(-(x)^2)\exp(-(x')^2)\exp(2xx')$$

$$= \exp(-(x)^2)\exp(-(x')^2)(\sum_{i=0}^{\infty} \frac{(2xx')^i}{i!})$$

$$= \sum_{i=0}^{\infty} (\exp(-(x)^2)\exp(-(x')^2)\sqrt{\frac{2^i}{i!}}\sqrt{\frac{2^i}{i!}}(x)^i(x')^i)$$

$$\Phi(x) = \exp(-(x)^2) \cdot (1, \sqrt{\frac{2^1}{1!}}x, \sqrt{\frac{2^2}{2!}}x^2, \sqrt{\frac{2^3}{3!}}x^3, ..., ...)$$



# 8.5 核函数支撑向量机

#### 核函数能实现无穷维变换?

当 $\phi(x)$ 为无穷维变换时,借助核函数K(x,x') 技巧仍可进行有效计算为简单起见,考虑一维变量,即: x = (x)

$$K(x,x') = \Phi(x)^T \Phi(x') = \exp(-(x-x')^2) = \exp(-(x)^2) \exp(-(x')^2) \exp(2xx')$$

高斯核函数
$$K(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$$
 的一般式 
$$K(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \exp(-\gamma ||\mathbf{x} - \mathbf{x}'||^2)$$
  $\gamma > 0$ 

$$= \exp(-(x)^{2}) \exp(-(x')^{2}) \left( \sum_{i=0}^{\infty} \frac{(2xx')^{i}}{i!} \right)$$

$$= \sum_{i=0}^{\infty} (\exp(-(x)^{2}) \exp(-(x')^{2}) \sqrt{\frac{2^{i}}{i!}} \sqrt{\frac{2^{i}}{i!}} (x)^{i} (x')^{i})$$

$$\Phi(x) = \exp(-(x)^2) \cdot (1, \sqrt{\frac{2^1}{1!}} x, \sqrt{\frac{2^2}{2!}} x^2, \sqrt{\frac{2^3}{3!}} x^3, \dots, \dots)$$

人工智能与自动化学院



#### 高斯核函数SVM

$$K(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \exp(-\gamma \|\mathbf{x} - \mathbf{x}'\|^2) \qquad \gamma > 0$$

输入测试样本 
$$\mathbf{x}$$
:  $g_{SVM} = sign(\sum_{SV} \alpha_n y_n K_{\Phi}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}) + b)$ 
$$= sign(\sum_{SV} \alpha_n y_n \exp(-\gamma ||\mathbf{x} - \mathbf{x}_n||^2) + b)$$

- 以所有支撑向量 x, 为中心的高斯函数的线性组合
- 也被称之为径向基核函数(Radial Basis Function, RBF)

高斯核函数SVM: 通过求取 $\alpha_n$ 确定所有支撑向量 $\mathbf{x}_n$ ,构造以支撑向量为中心的高斯函数的线性组合,实现在无穷维空间获得最大间隔分类面

人工智能与自动化学院

41

# 第八讲 对偶支撑向量机与核支撑向量机(Dual SVM & Kernel SVM)



8.1 对偶支撑向量机动机(Motivation of Dual SVM)

希望不依赖于非线性变换后升维的《d

- 8.2 对偶支撑向量机的拉格朗日分析(Lagrange Dual SVM) 通过KKT 条件 将原问题和对偶问题相关联获得最佳分类面
- 8.3 求解对偶支撑向量机最佳值(Solving Dual SVM)

仍然是二次规划问题,可以方便求解

8.4 对偶支撑向量机讨论(Messages behind Dual SVM)

由支撑向量确定最大间隔分类面

8.5 核函数支撑向量机(Kernel SVM)

利用核函数避免了对升维后 d 的依赖,且高效求解

#### 人工智能与自动化学院