

شبکه‌های عصبی مصنوعی

۱۰-۷۱۳-۱۱-۳۴

بخش چهارم



دانشگاه شهید بهشتی

دانشکده‌ی مهندسی و علوم کامپیوتر

زمستان ۱۴۰۰

احمد محمودی ازناوه

فهرست مطالب

- ماشین بردار پشتیبان (SVM)
 - تاریخچه
 - معرفی
 - داده‌های جدایی‌پذیر خطي
- Soft Margin
- مجموعه‌های جدایی‌ناپذیر خطي
 - نگاشت به فضایی با ابعاد بالا
- Inner product kernel
- مثال XOR
- Matlab در SVM



تاریخچه

- نسخه اولیه SVM توسط آقای Vladimir Vapnik با همکاری خانم Corinna Cortes استادارد کنونی SVM را در سال ۱۹۹۵ پایه‌ریزی کرده و در سال ۱۹۹۵ منتشر نمودند.



دانشکده
بیهقی

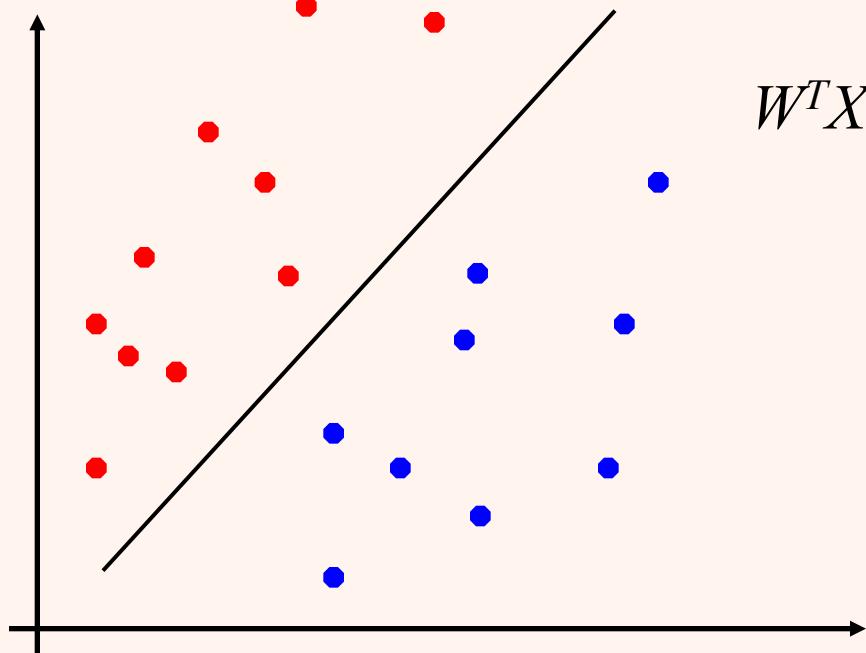
Cortes, C. and V. Vapnik (1995). "Support-vector networks." *Machine Learning* 20(3): 273-297.

- یک جداینده‌ی خطی را می‌توان همانند شکل زیر در نظر گرفت.

$$W^T X + B > 0$$

$$W^T X + b = 0$$

$$W^T X + b < 0$$



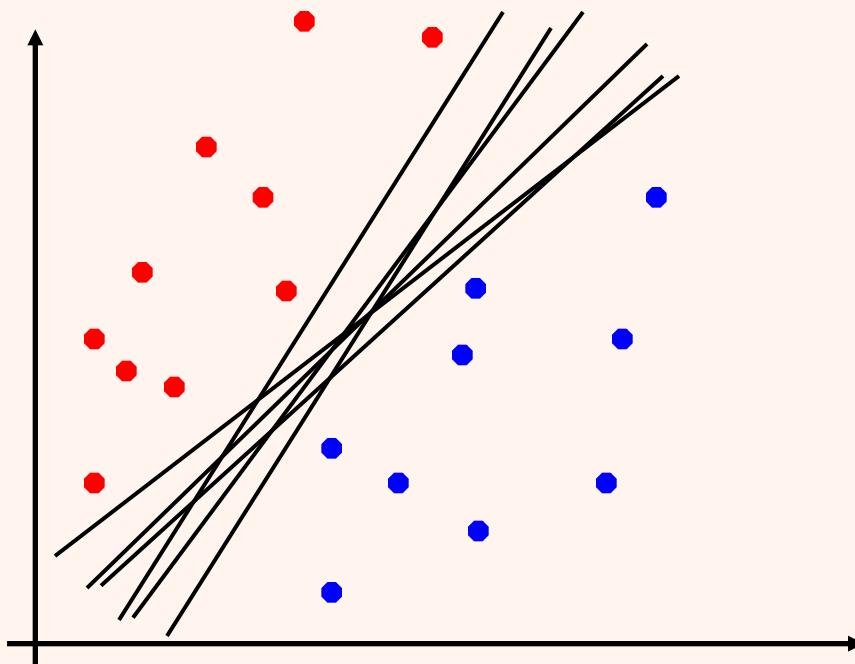
$$F(X) = \text{SIGN}(W^T X + b)$$



مرز بهینه

- سوال

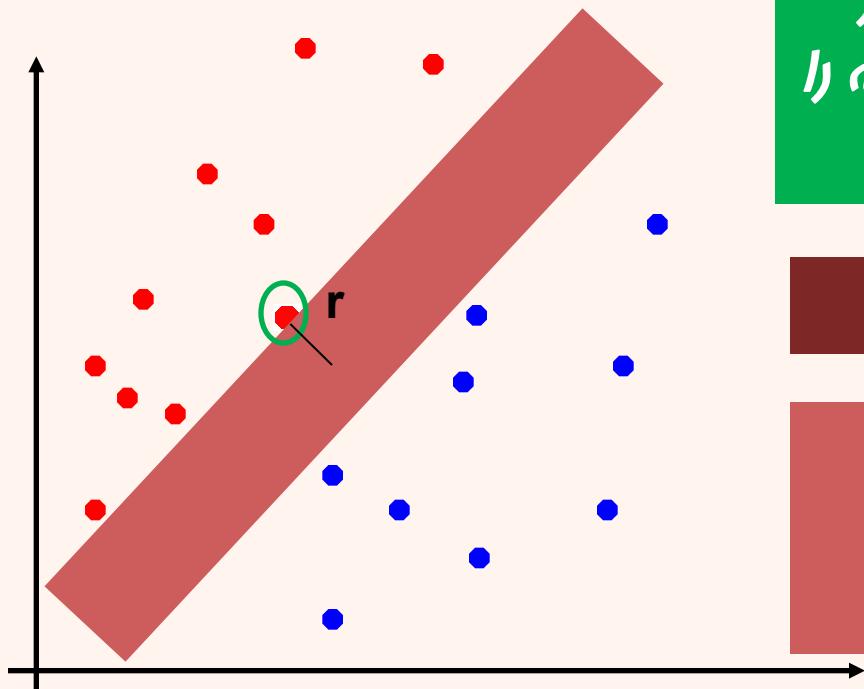
- گذاه یک از مرزها، مرزی بهینه برای جداسازی است؟



مرز جداسازی

- هی فوایدیم به گونه‌ای بهترین مرز جداسازی را

Margin of separation



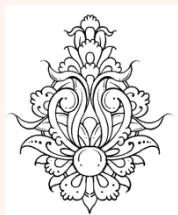
فرض کنیم نزدیک‌ترین نقطه به مرز جداسازی در نظر گرفته شده و فاصله را r بنامیم.

هدف ماکزیمم نمودن r است.

یک ماشین مشخص می‌کنیم هر مرزی که ماشینی پهن‌تری را تیجه دهد، بهتر است.

ماشینی ماکزیمم

- ماکزیمم نمودن ماشین (Margin) ایده‌ی خوبی است جهت چهارسازی خطا، این شیوه را **LSVM** یا **Linear SVM** می‌نامند.
- در این حالت نمونه‌هایی که به روی مرز ماشین هستند، از اهمیت ویژه‌ای برخوردارند.
- بدین‌وسیله می‌توان از نمونه‌های دیگر صرفنظر کرد و تنها به نمونه‌های درون روی مرز ماشین پرداخت.

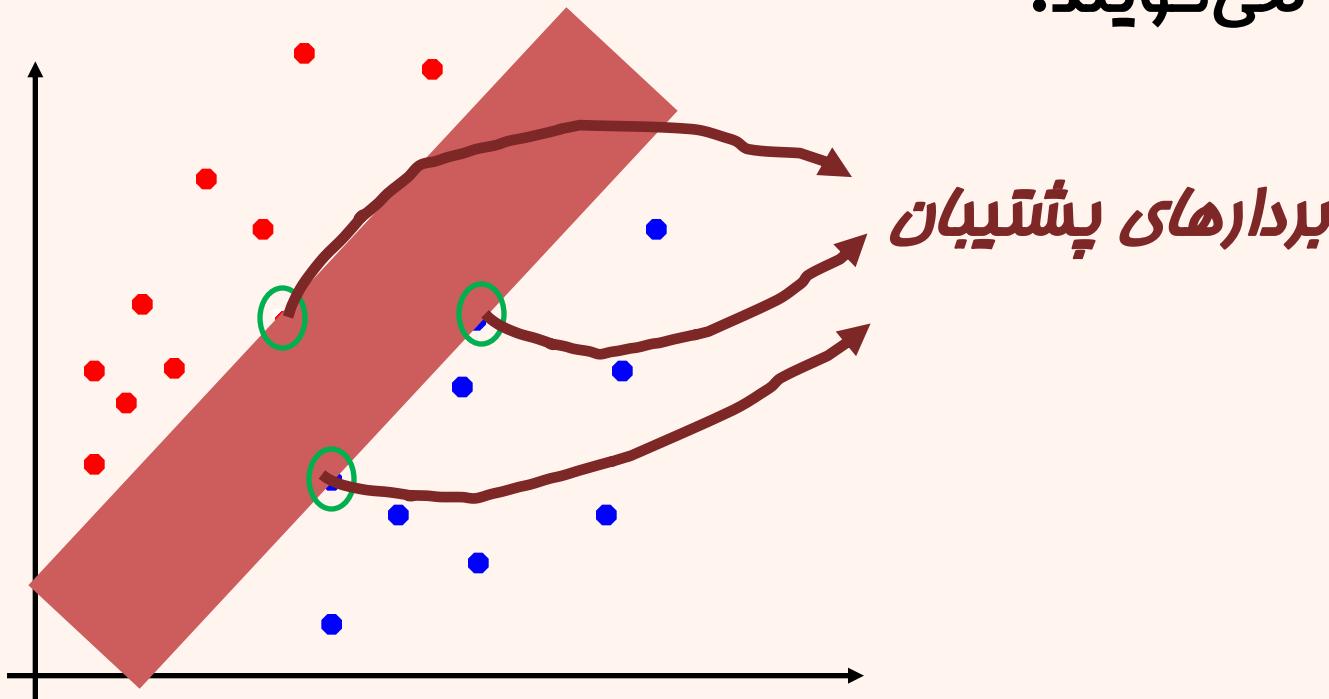


دانشکده
سینمایی
بهشتی

Support Vector

بردار پشتیبان

- به نمونه‌های (وی مرز حاشیه «بردار پشتیبان») می‌گویند.



دانشکده
سینمای
بهره‌بری

۸

مرز چداسازی

- برای معادلهٔ مرز چداسازی داشتیم:

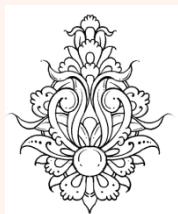
$$W^T X + b = 0$$

$$(X_i, d_i = +1) \quad W^T X_i + b > 0$$

$$(X_i, d_i = -1) \quad W^T X_i + b < 0$$

- فرض کنیم مرز بهینه توسط b_{op} و W_{op} مشخص شود.

- فرض: فرض کنیم نزدیک‌ترین نقطه به مرز چداسازی را در نظر گرفته، فاصلهٔ را « r » بنامید.



دانشکده
سینمایی

مرز جداسازی (ادامه...)

- هدف

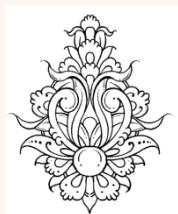
- مراکزیمهم نمودن فاصله یا همان $\rho = 2r$ است.
- برای نقاط (وی مرز جداسازی بجهت داریم):

$${W_{op}}^T X + b_{op} = 0$$

- برای نقاط خارج از مرز داریم:

$$g(X) = {W_{op}}^T X + b_{op}$$

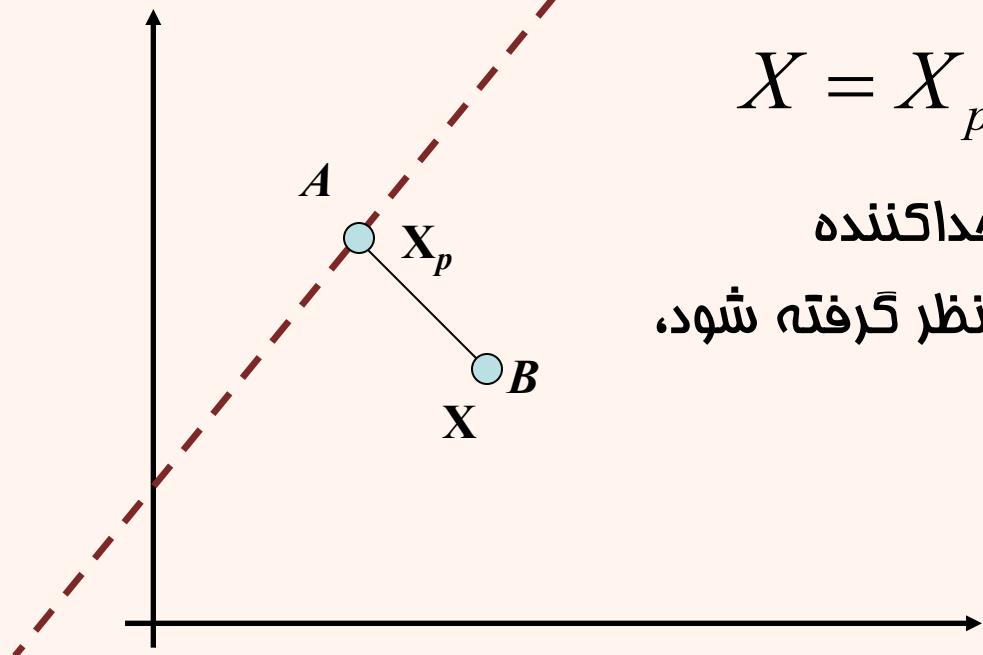
- $g(X)$ می‌تواند مثبت یا منفی باشد.



دانشگاه
سینمایی
بهشتی

مرز چداسازی (ادامه...)

- در صورتی که X بودار پشتیبان باشد، طبق شکل زیر خواهیم داشت:



$$X = X_p + \xrightarrow{AD}$$

- AB در جهت عمود بر مرز چداسازی نداشته باشد
- اگر اندازه‌ی بردار $AB=r$ در نظر گرفته شود، خواهیم داشت:

$$X = X_p + r \frac{W_{op}}{\|W_{op}\|} \xrightarrow{AD} r \frac{V_{op}}{\|W_{op}\|}$$



دانشکده
سینمایی

هز جداسازی (ادامه...)

$$g(X) = W_{op}^T X + b_{op}$$

- داشتید:

$$X = X_p + r \frac{W_{op}}{\|W_{op}\|}$$

$$g(X) = W_{op}^T [X_p + r \frac{W_{op}}{\|W_{op}\|}] + b_{op}$$

$$g(X) = W_{op}^T X_p + b_{op} + r \frac{W_{op}}{\|W_{op}\|} W_{op}^T$$

روی هر دو متریس برابر با صفر

$$g(X) = r \frac{\|W_{op}\|^2}{\|W_{op}\|}$$

$$g(X) = r \|W_{op}\|$$



دانشکده
سینمایی

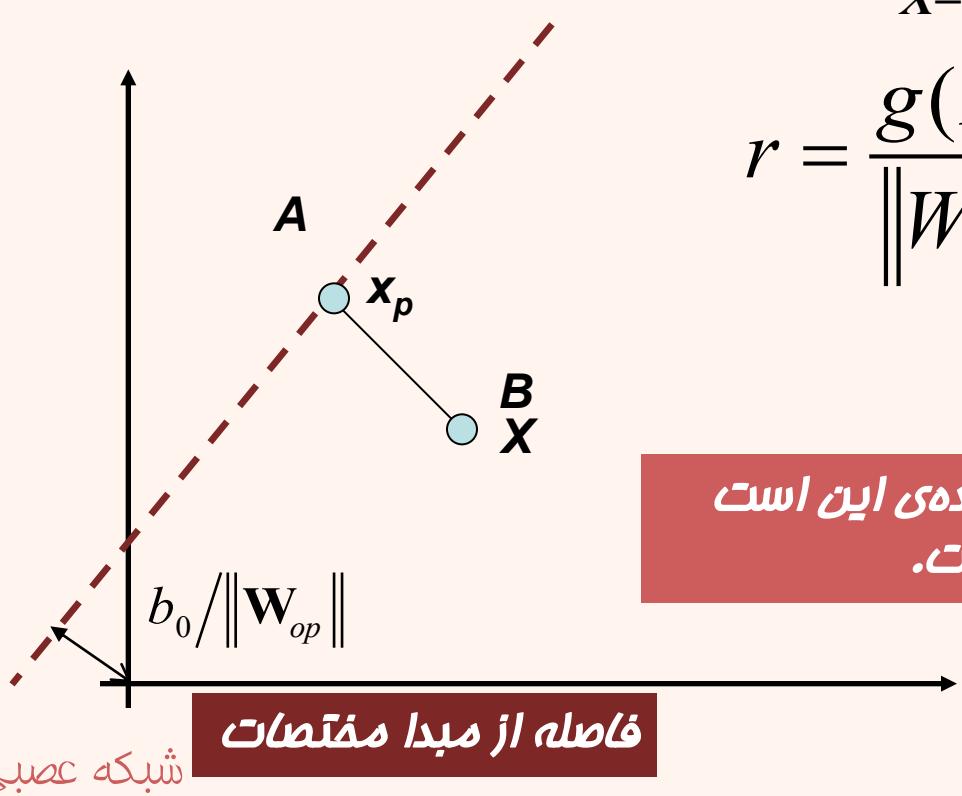
مرز چداسازی (ادامه...)

$$g(X) = r \|W_{op}\|$$

هدف ماکزیمم نمودن r است.

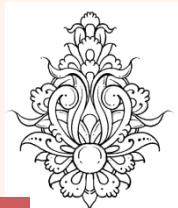
$$r = \frac{g(x)}{\|W_{op}\|}$$

در این مالت تمثیل شرایطی میباید W کمینه گردد.



$$r = \frac{g(X)}{\|W_{op}\|} = \frac{b_{op}}{\|W_{op}\|}$$

متبت یا منفی بودن b_{op} نشان دهنده این است
که مبدأ در کدام سمت خط مرزی است.



دانشکده
سینمای
بهرستانی

مرز چداسازی (ادامه...)

صلحه یا خشن $\bar{a}/b_{op}, W_{op}$

- چداساز فطی را به صورت زیر در نظر می‌گیریم:

$$(X_i, +1) \quad W_{op}^T X_i + b_{op} \geq 1 \quad \text{for } d_i = +1$$

$$(X_i, -1) \quad W_{op}^T X_i + b_{op} \leq -1 \quad \text{for } d_i = -1$$

به صورت کلی داریم:

$$d_i(W_{op}^T X + b_{op}) \geq 1$$

- ابتهی بالا برای تمایی الگوهای آموختشی برقرا ر است.



- و در نتیجه برای بزرگارهای پشتیبان

$$g(X^s) = W_{op}^T X^s + b_{op} = \pm 1$$



مرز جداسازی (ادامه...)

$$g(X^s) = W_{op}^T X^s + b_{op} = \pm 1$$

$$r = \frac{g(X^s)}{\|W_{op}\|} = \begin{cases} \frac{1}{\|W_{op}\|} \\ -\frac{1}{\|W_{op}\|} \end{cases}$$

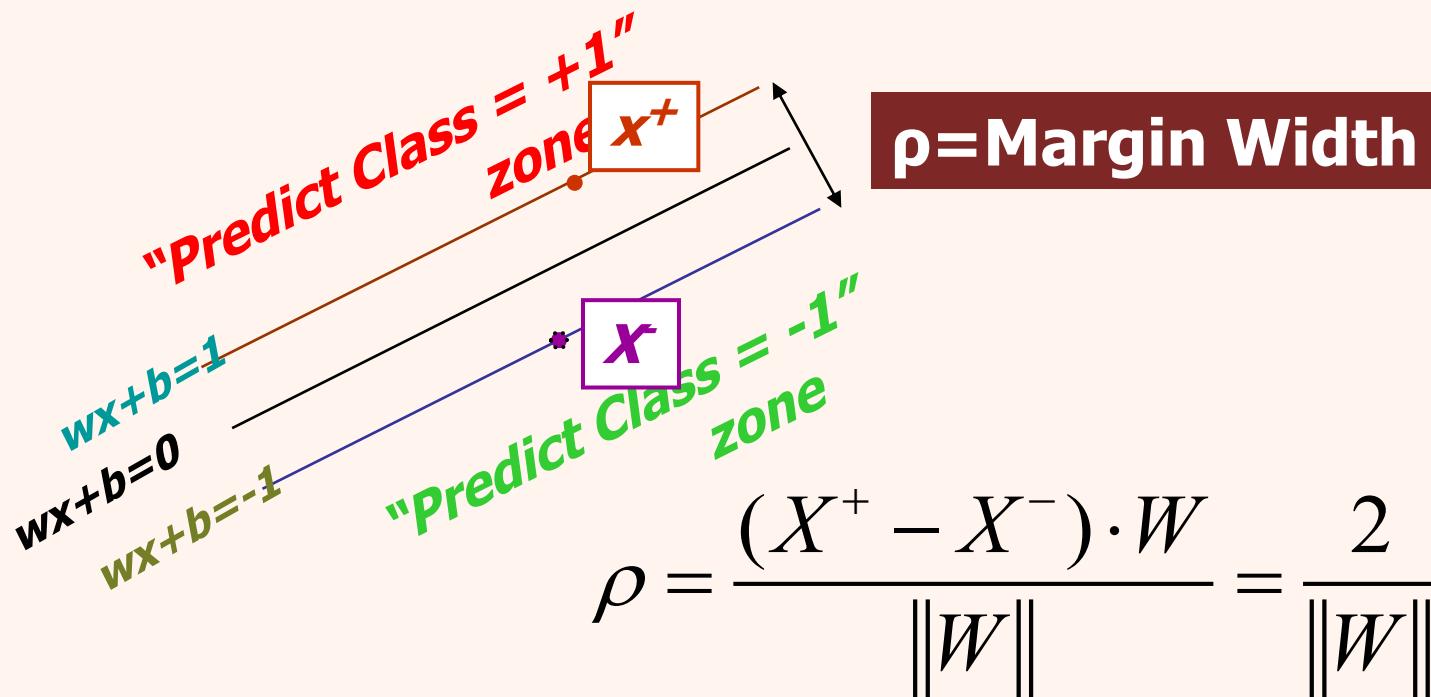
- در نتیجه فاصله‌ی دو بردار پشتیبان در دو طرف مرز:

$$\rho = 2r = \frac{2}{\|W_{op}\|}$$



دانشکده
سینمای
بهره‌بری

جدایی پذیر خطي



هی دانیدم:

- $W \cdot X^+ + b = +1$
- $W \cdot X^- + b = -1$
- $W \cdot (X^+ - X^-) = 2$



دانشگاہ
سینئریو
بھیٹی

جدایی پذیر خطي

$$\rho = 2r = \frac{\|\pm 2\|}{\|W_{op}\|}$$

$$d_i(W_{op}^T X + b_{op}) \geq 1$$

• با توجه به دو ابطه‌ی
بـ این نتیجه هـی (سـیم کـه W_{op} مـی بـاید مـینـیمم
گـردد).

• اـین مـسـأـله مـعـاـدل مـینـیمم کـرـدن

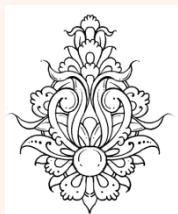
$$\Phi(W) = \frac{1}{2} W^T W$$

• یـک تـابـع مـحـدـب (Convex Function) است.

– طـبق اـبـطـهـی $d_i(W_{op}^T X_i + b_{op}) \geq 1$ برـای N الـگـوـی
آـمـوزـشـی شـرـط زـیر مـی بـایـد برـقـار باـشـد:

$$\sum_{i=1}^N [d_i(W_{op}^T X_i + b_{op}) - 1]$$

ایـن مـیـزان بـزرـگـترـی موـی صـفـراتـ



دانشگاه
بهشتی

وزن‌ها و بیاس را به گونه‌ای بیابید که:

$$\rho = \frac{2}{\|W\|} \text{ is maximized}$$

and for all (X_i, d_i) , $i=1..n$: $d_i(W^T X_i + b) \geq 1$



وزن‌ها و بیاس را به گونه‌ای بیابید که:

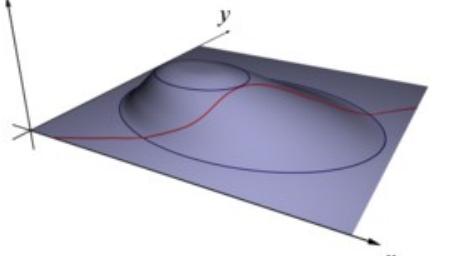
$$\Phi(W) = 1/2 \|W\|^2 = 1/2 W^T W \text{ is minimized}$$

and for all (X_i, d_i) , $i=1..n$: $d_i (W^T X_i + b) \geq 1$



دانشکده
سینمای
بهرستانی

یافتن (ویهی) بهینه



- ابظهای لاگرانژ زیر تعریف می‌شود به شکل زیر:
هر دو قید ذکر شده را پوشش دهد:

$$J(W, b, \alpha) = \frac{1}{2} W^T W - \sum_{i=1}^N \alpha_i [d_i (W^T X_i + b) - 1]$$

Lagrange multiplier(**nonnegative**)

- برای بدست آوردن b_{op} و W_{op} نسبت به هر دو مشتق می‌گیریم.

$$\frac{\partial J}{\partial W} = 0 \Rightarrow W - \sum_{i=1}^N \alpha_i d_i X_i = 0 \quad \Rightarrow$$

$$W_{op} = \sum_{i=1}^N \alpha_i d_i X_i$$

$$\frac{\partial J}{\partial b} = 0 \Rightarrow -\sum_{i=1}^N \alpha_i d_i = 0 \quad \Rightarrow$$

b_{op} به درست نموده باشد

$$\sum_{i=1}^N \alpha_i d_i = 0$$

ولی یک قید محدود



دانشکده
سینمایی
بهشتی

یافتن (ویی) بهینه

$$\left\{ \begin{array}{l} \sum_{i=1}^N \alpha_i d_i = 0 \\ \alpha_i [d_i (W^T X_i + b) - 1] = 0 \end{array} \right.$$

صفر
غیر صفر

Karush–Kuhn–Tucker(KKT)
condition of optimization theory

- به ازای هر α_i برای الگوهای آموزشی متناظر با SVها رابطه‌ی زیر برقرار است:

$$d_i (W_{op}^T X_i + b_{op}) - 1 = 0$$

- در نتیجه α_i متناظر با بردارهای پشتیان غیرصفر خواهد بود.



یافتن (ویی) بهینه

$$J(W, b, \alpha) = \frac{1}{2} \|W\|^2 - \sum_{i=1}^N \alpha_i [d_i (W^T X_i + b) - 1]$$

$$J(W, b, \alpha) = \frac{1}{2} W^T W - \sum_{i=1}^N \alpha_i d_i W^T X_i - \sum_{i=1}^N \alpha_i d_i b + \sum_{i=1}^N \alpha_i$$

- برای مقادیر بهینه داشتیم:

$$W_{op} = \sum_{i=1}^N \alpha_i d_i X_i$$

$$\sum_{i=1}^N \alpha_i d_i = 0$$

Duality theorem

- پس خواهیم داشت:

$$J(W_{op}, b_{op}, \alpha) = \frac{1}{2} W_{op}^T W_{op} - W_{op}^T W_{op} + 0 + \sum_{i=1}^N \alpha_i$$



دانشکده
بیهقی

Dual Problem

$$J(W_{op}, b_{op}, \alpha) = \frac{1}{2} W_{op}^T W_{op} - W_{op}^T b_{op} + 0 + \sum_{i=1}^N \alpha_i$$

$$\left\{ \begin{array}{l} = \sum_{i=1}^N \alpha_i - \frac{1}{2} W_{op}^T W_{op} \\ \sum_{i=1}^N \alpha_i d_i = 0 \end{array} \right. = Q(\alpha)$$

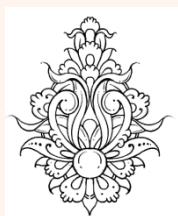
مینیمم نمودن W همانند ماکریم نمودن Q است زیرا
در W_{op} مقدار W کمترین میزان است و در این صورت
است که کل عبارت ماکریم می‌شود.



یافتن (ویی) بهینه

$$\begin{aligned}
 Q(\alpha) &= \sum_{i=1}^N \alpha_i - \frac{1}{2} W_{op}^T W_{op} \\
 &= \sum_{i=1}^N \alpha_i - \frac{1}{2} \left[\sum_{i=1}^N \alpha_i d_i X_i \right]^T \left[\sum_{j=1}^N \alpha_j d_j X_j \right] \\
 &= \sum_{i=1}^N \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \alpha_i d_i \alpha_j d_j X_i^T X_j
 \end{aligned}$$

$$\left\{
 \begin{array}{l}
 = \sum_{i=1}^N \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \alpha_i d_i \alpha_j d_j X_i^T X_j \\
 \sum_{i=1}^N \alpha_i d_i = 0 \\
 \alpha_i \geq 0 \text{ for } i = 0, 1, \dots, N
 \end{array}
 \right.$$



دانشکده
سینمایی

یافتن (ویی) بهینه

$$= \sum_{i=1}^N \alpha_i - \frac{1}{2} \left[\sum_{i=1}^N \alpha_i d_i X_i \right]^T \left[\sum_{j=1}^N \alpha_j d_j X_j \right]$$

بدون در نظر گرفتن قیود، جهت مماسی ها می توان نسبت به α_k مشتق گرفته برابر با صفر قرار داد.

$$\frac{\partial Q(\alpha)}{\partial \alpha_k} = 1 - \sum_{\substack{i=1 \\ i \neq k}}^N \alpha_i d_i d_k X_i^T X_k - \alpha_k d_k^2 X_k^T X_k = 0$$

$$M_{i,j} = X_i^T X_j$$

ضرب داخلی

محاذل و N مجموع



$$\frac{\partial Q(\alpha)}{\partial \alpha_k} = 1 - d_k \sum_{i=1}^N \alpha_i d_i M_{i,k} = 0$$



یافتن (ویژه) بهینه

- پس از به دست آوردن α خواهیم داشت:

$$W_{op} = \sum_{i=1}^N \alpha_i d_i X_i$$

$$X^s = X^{\text{support vector}} \quad \longrightarrow \quad W_{op}^T X^s + b_{op} = \pm 1$$

$$\longrightarrow \quad b_{op} = \pm 1 - W_{op}^T X^s$$



دانشکده
سینما
بهریتی

یافتن (ویهی) بهینه

$$W = \sum \alpha_i d_i X_i \quad b = d_k - W^T X_k \text{ for any } X_k \text{ such that } \alpha_k \neq 0$$

هر α_i مخالف صفر، نشان دهنده این است که متناظر شیک بردار پشتیبان است.

در این حالت تابع جداگانه همانند زیر است:

$$g(X) = \sum \alpha_i d_i \underbrace{X_i^T X}_\text{ضرب داخلی دو بردار} + b$$

توجه:

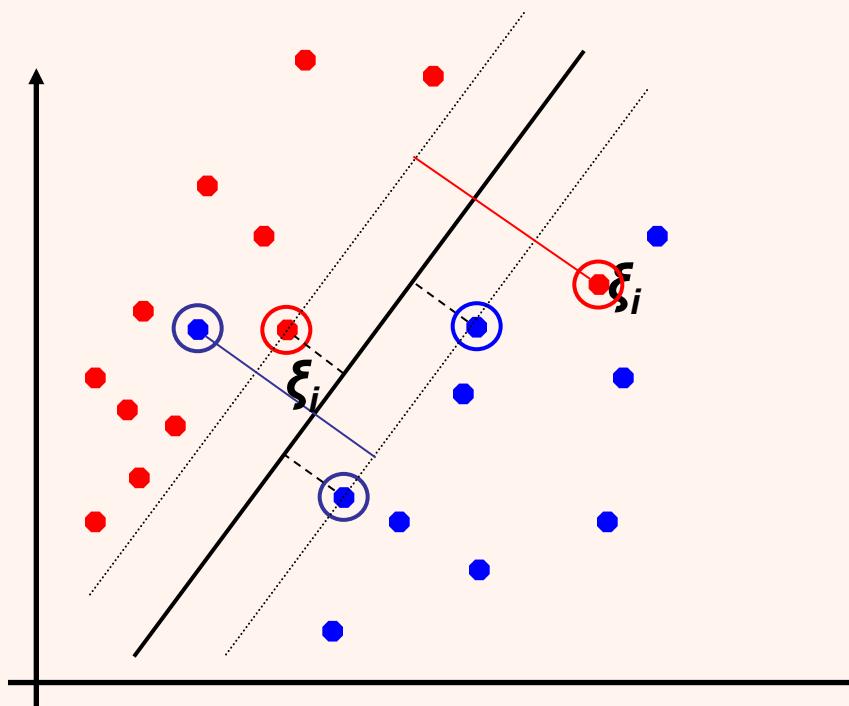
حل مساله بهینه‌سازی وابسته به محاسبه ضرب داخلی بین تماهى نمونه‌های آموزشی است.



دانشکده
سینمایی
بهینه‌سازی

Soft Margin

- SVM برای داده‌های جدایی‌پذیر فطی مورد بررسی قرار گرفت.
- حال اگر مجموعه‌ی داده‌های آموزش قابلیت جداسازی را نداشته باشند، چه خواهد شد؟ به بیان بهتر صحبت در مورد مسئله جدایی‌پذیر است که با نویز همراه هستند.



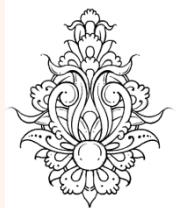
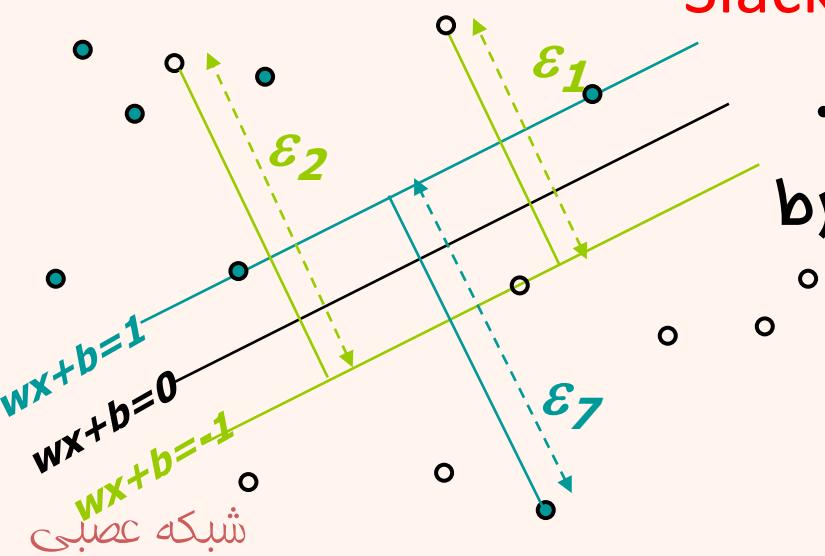
دانشکده
سینمایی

Soft Margin

- مسئله‌ی Hard Margin را تبدیل به مل مسئله‌ی Soft Margin می‌شود.
- حاسیه‌ی جداسازی soft گفته می‌شود، در صورتی که برای برخی داده‌ها شرط زیر نقض شود:

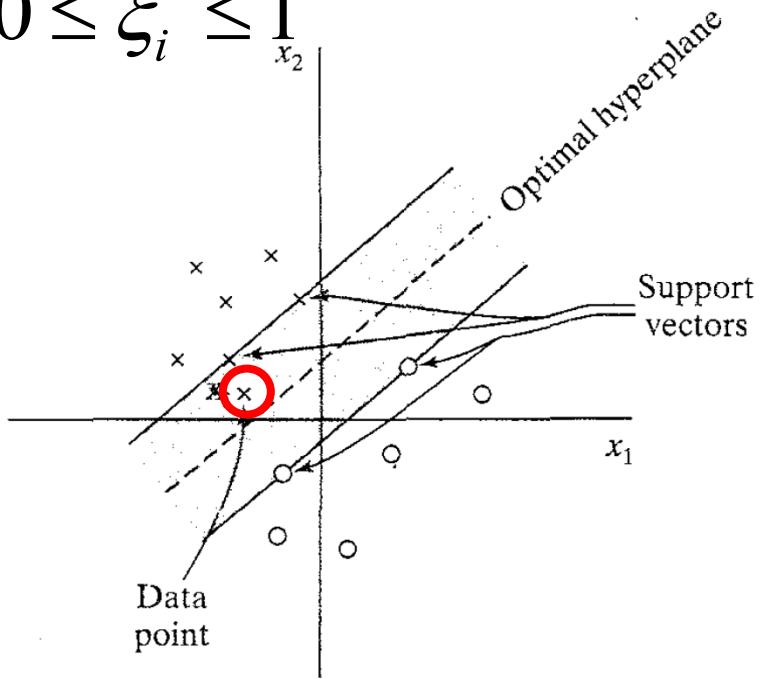
$$d_i(W_{op}^T X + b_{op}) \geq 1$$

- با اضافه کردن یک Slack Variable مسئله را باز دیگر بررسی می‌کنیم.
- این متغیر میزان انحراف از شرط فوق را نشان می‌دهد.

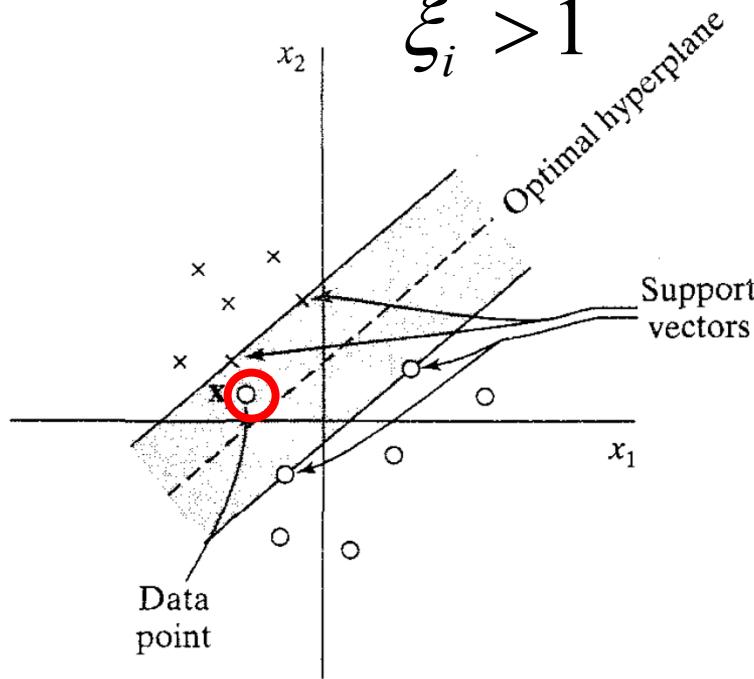


Soft Margin Classification

$$0 \leq \xi_i \leq 1$$



$$\xi_i > 1$$



- دو حالت ممکن است (خ دهد):
 - دادهی در کلاس درست ولی در حاشیه قرار گیرد.
 - دادهی آموزشی به اشتباه دسته‌بندی شود.



دانشکده
بهشتی

$$d_i(W_{op}^T X + b_{op}) \geq 1 - \xi_i, \quad i = 1, 2, \dots$$

Soft Margin Classification

$$d_i(\mathbf{W}_{op}^T \mathbf{X} + b_{op}) \geq 1 - \xi_i, \quad i = 1, 2, \dots$$

- در این حالت بردارهای پشتیبان آن‌هایی هستند که در رابطه‌ی تساوی در عبارت بالا صدق می‌کنند، حتی با وجود $\xi > 0$
- در صورتی که داده‌های نویزی از مجموعه خارج شود، رویه‌ی جداگانده تغییر فواهد کرد.
- هدف یافتن «رویه‌ای جداگانده» است که در آن خطای طبقه‌بندی نادرست در آن مینیمم شود:

$$\Phi(\xi) = \sum_{i=1}^N I(\xi_i - 1) \quad I(\xi) = \begin{cases} 0 & \text{if } \xi \leq 0 \\ 1 & \text{if } \xi > 0 \end{cases}$$



دانشکده
سینمایی
بهشتی

Soft Margin Classification

- با توجه به این که کمینه کردن چنین تابعی یک مسئله‌ی بهینه‌سازی **nonconvex** است و در این دستگیری NP-complete تقریب می‌زند:

$$\Phi(\xi) = \sum_{i=1}^N \xi_i$$

- و در کل هدف مینیمم کردن عبارت زیر است:

$$\Phi(W, \xi) = \frac{1}{2} W^T W + C \sum_{k=1}^R \xi_k$$

regularization parameter



این پارامتر نوعی مصواحت می‌شود که محدودیت‌های مانند خط برعکار منع نمود. هرچه C بیشتر شود تر باشد به این معناست که خط اهمیت نه تنها دارد و در نتیجه حاشیه بزرگ‌تر منشود. و هرچه بزرگ‌تر باشد، مانند **hard margin** ترین ترکیب شود.

دانشکده
سینما
بکیشی

Soft Margin

- براي داشتنیه Hard Margin

Find W and b such that

$\Phi(W) = \frac{1}{2} W^T W$ is minimized and for all $\{(X_i, d_i)\}$

$$d_i (W^T X_i + b) \geq 1$$

- با اضافه کردن داریه Slack Variable

Find W and b such that

$\Phi(W) = \frac{1}{2} W^T W + C \sum \xi_i$ is minimized and for all $\{(X_i, d_i)\}$

$$d_i (W^T X_i + b) \geq 1 - \xi_i \quad \text{and} \quad \xi_i \geq 0 \text{ for all } i$$



یافتن (ویژه) بهینه

- ابتهای لگرانج زیر تعریف می‌شود به گونه‌ای که همهی نیازمندی‌ها را پوشش دهد:

$$J(W, b, \xi, \alpha, \mu) = \frac{1}{2} W^T W + C \sum_i \xi_i - \sum_{i=1}^N \alpha_i [d_i (W^T X_i + b) - 1 + \xi_i] - \sum_i \mu_i \xi_i$$

- بخش آفر از این رو اضافه شده است که تا نامنفی بودن ξ را تضمین کند.



دانشکده
سینمای
بهره‌برداری

Soft Margin Classification

در نهایت ضرایب کاراکتر از عبارت زیر محاسبه خواهد شد:

$$Q(\alpha) = \sum_{i=1}^N \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \alpha_i \alpha_j d_i d_j X_i^T X_j$$

با در نظر گرفتن صيود زير

$$\sum_{i=1}^N \alpha_i d_i = 0$$

$$0 \leq \alpha_i \leq C$$

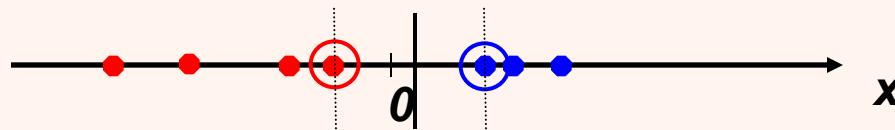
بعين مراحل ماتن حالت قبل خواهد بود:

$$W_{op} = \sum_{i=1}^{N_s} \alpha_i d_i X_i$$

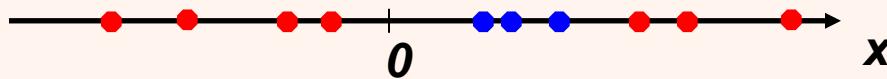


SVM غیرخطی

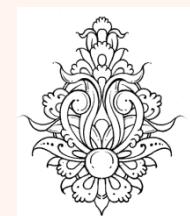
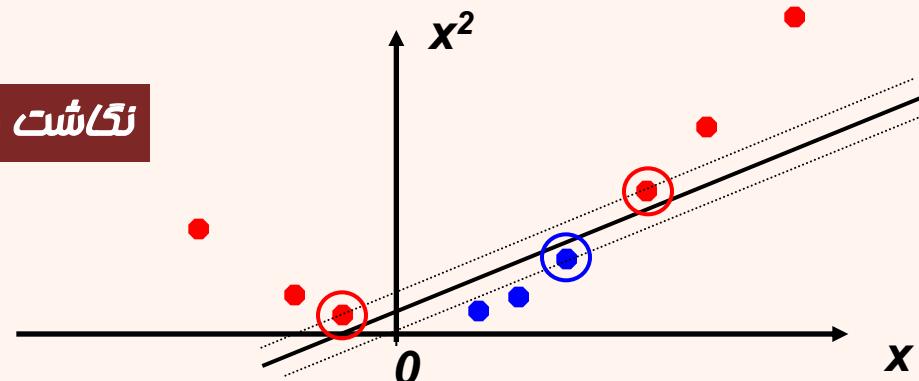
- برای داده‌هایی که قابلیت جداسازی خطی دارند، عملکرد سیستم بسیار خوب است.



- اگر داده‌ها به صورت‌های زیر باشند، مسئله چگونه حل می‌شود؟



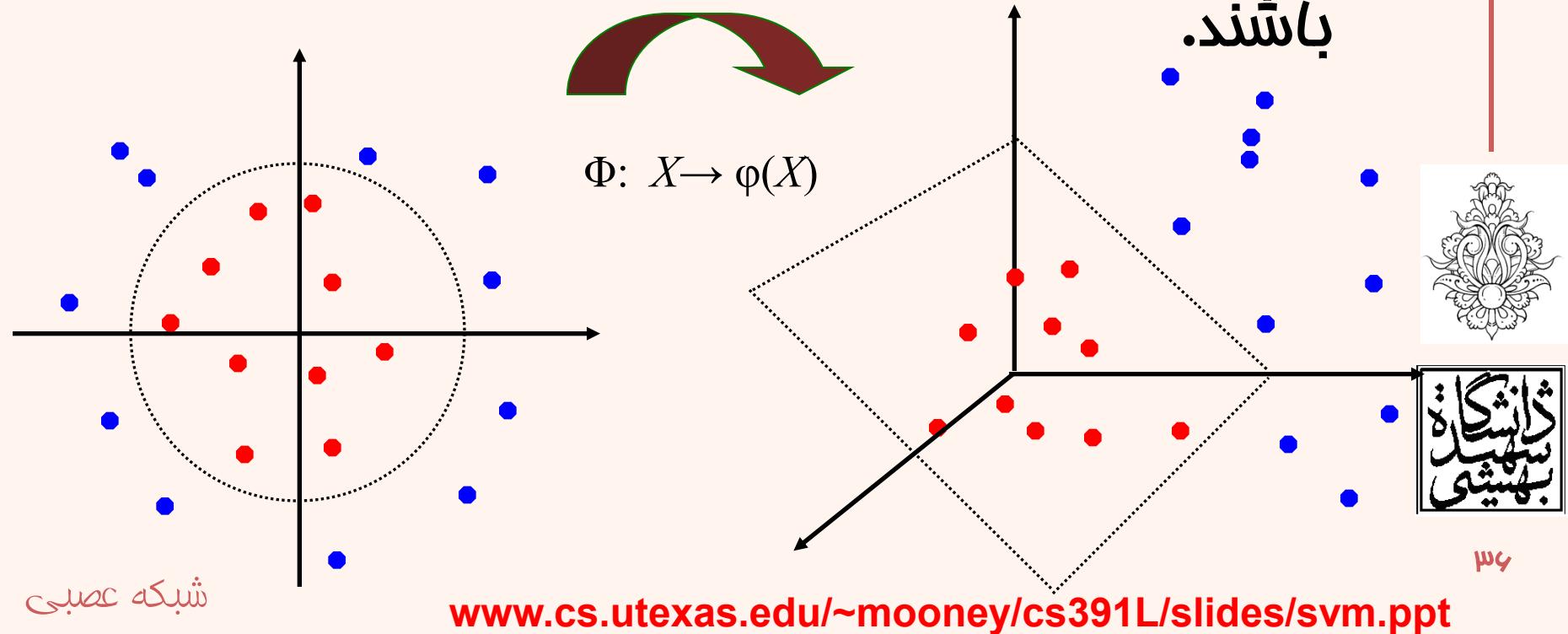
نگاشت به یک فضای



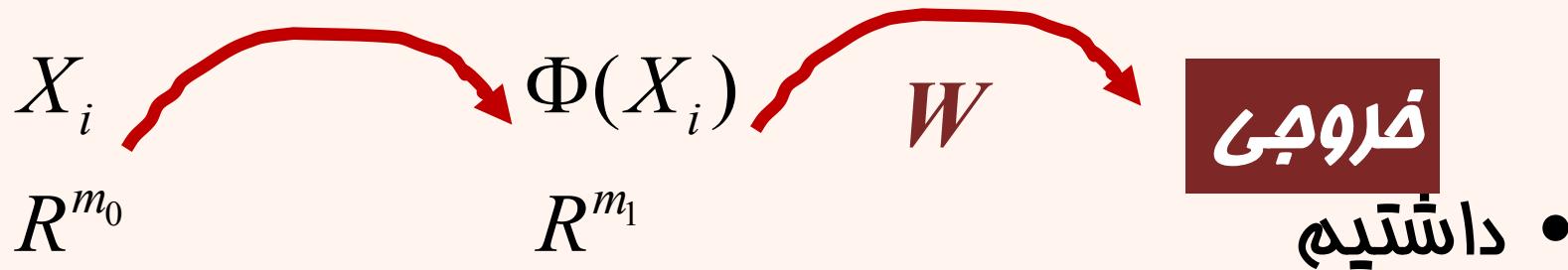
دانشکده
سینمای
بهمیتی

نگاشت به فضای بالاتر

- همواره فضای ورودی می‌تواند به فضایی با ابعاد بالاتر نگاشت گردد.
- این نگاشت می‌تواند به صورتی باشد که در این فضای جدید ورودی‌ها قابلیت جداسازی داشته باشند.



نگاشت به فضای بالاتر



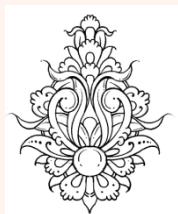
$$W^T X + b = 0$$

- هندگاهی که ورودی‌ها به فضای دیگری نگاشت شوند، برای نگاشت جدید فواهیم داشت:

$$\Phi(X) = [\varphi_1(X), \varphi_2(X), \dots, \varphi_{m_1}(X)]^T$$

- در این حالت هدف یافتن رویه‌ی جداسازی است به گونه‌ای که

$$\sum_{j=1}^{m_1} w_j \varphi_j(X) + b = 0$$



دانشکده
سینمایی

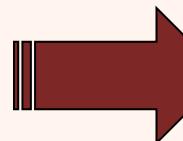
نگاشت به فضای بالاتر

$$\sum_{j=1}^{m1} w_j \varphi_j(X) + b = 0$$

- با فرض $\varphi_0(\mathbf{X}) = 1$

- خواهیم داشت:

$$\sum_{j=0}^{m1} w_j \varphi_j(X) = 0$$



$$W^T \Phi(X) = 0$$

$$\Phi(X) = [1, \Phi(X)]^T$$



$$W = [b = w_0, w_1, w_2, \dots, w_{m1}]^T$$

دانشکده
سینمای
بهریتی

نگاشت به فضای بالاتر

- در این مرحله تماشی شروط و قیودی که برای جداسازی فطی در نظر گرفته شده وجود دارد تنها به ازای X_i ها $\Phi(X_i)$ می شود:

$$d_i \sum_{j=0}^{m_1} w_j \varphi_j(X_i) - 1 \geq 0$$

$$W_{opt} = \sum_{i=1}^N \alpha_i \cdot d_i(\Phi(X_i))$$

↓
اسکالر

$m_1 \times 1$

$$\mathbf{W}_{opt}^T \Phi(\mathbf{X}) = 0 \quad \Rightarrow \quad \sum_{i=1}^N \alpha_i \cdot d_i \Phi^T(\mathbf{X}_i) \Phi(\mathbf{X}) = 0$$



دانشکده
سینمای
بهره‌بری

نگاشت به فضای بالاتر

$$\sum_{i=1}^N \alpha_i \cdot d_i \Phi^T(X_i) \Phi(X) = 0$$

$$K(X_i, X_j) = \varphi(X_i)^T \varphi(X_j)$$

$$\sum_{i=1}^N \alpha_i \cdot d_i K(X_i, X) = 0$$

$$Q(\alpha) = \sum_{i=1}^N \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \alpha_i \alpha_j d_i d_j K(X_i, X_j)$$

تابع kernel، تبعی اسَتَ که معاوِل ضرب داخلی دوبردار خصیصه اسَتَ.



مثال

$\mathbf{x} = [x_1 \ x_2];$

$$K(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) = (1 + \mathbf{x}_i^T \mathbf{x}_j)^2,$$

$$K(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) = \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}_i)^T \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}_j):$$

$$\begin{aligned} K(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) &= (1 + \mathbf{x}_i^T \mathbf{x}_j)^2 = 1 + x_{i1}^2 x_{j1}^2 + 2 x_{i1} x_{j1} x_{i2} x_{j2} + x_{i2}^2 x_{j2}^2 + 2 x_{i1} x_{j1} + 2 x_{i2} x_{j2} \\ &= [1 \ x_{i1}^2 \ \sqrt{2} x_{i1} x_{i2} \ x_{i2}^2 \ \sqrt{2} x_{i1} \ \sqrt{2} x_{i2}]^T [1 \ x_{j1}^2 \ \sqrt{2} x_{j1} x_{j2} \ x_{j2}^2 \ \sqrt{2} x_{j1} \ \sqrt{2} x_{j2}] \\ &= \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}_i)^T \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}_j), \end{aligned}$$

$$\text{where } \boldsymbol{\phi}(X) = [1 \ x_1^2 \ \sqrt{2} x_1 x_2 \ x_2^2 \ \sqrt{2} x_1 \ \sqrt{2} x_2]$$

Mercer's theorem:
Every semi-positive definite symmetric function is a kernel

| $K(X_1, X_1)$ | $K(X_1, X_2)$ | $K(X_1, X_3)$ | ... | $K(X_1, X_n)$ |
|---------------|---------------|---------------|-----|---------------|
| $K(X_2, X_1)$ | $K(X_2, X_2)$ | $K(X_2, X_3)$ | | $K(X_2, X_n)$ |
| ... | ... | ... | ... | ... |
| $K(X_n, X_1)$ | $K(X_n, X_2)$ | $K(X_n, X_3)$ | ... | $K(X_n, X_n)$ |



نگاشت به فضای بالاتر

$$Q(\alpha) = \sum_{i=1}^N \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=j=1}^{N N} \alpha \alpha_{ij} d_i K(X_i, X_j) d_j K(X_i, X_j)$$

$$K_{N \times N} = \left\{ K(X_i, X_j) \right\}_{i,j=1}^N$$

ماتریس متقارن

حدف یا ختن ضرایب گراثر یعنی در عبارت زیر است:

$$Q(\alpha) = \sum_{i=1}^N \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N \alpha_i \alpha_j d_i d_j K(X_i, X_j)$$

$$\sum_{i=1}^N \alpha_i d_i = 0$$

ب در نظر گرفتن صيود زير

$$0 \leq \alpha_i \leq C$$

kernel trick

در صورت یا ختن تابع **kernel** مناسب بدون این که در میں مخلوقات فضایی با آبعاد بالا (نسبت ابعاد) شویم، تنها از نتیجه این گشت بصره می بردیم.



$$g(X) = \sum \alpha_i d_i K(X_i, X) + b$$

TABLE 6.1 Summary of Mercer Kernels

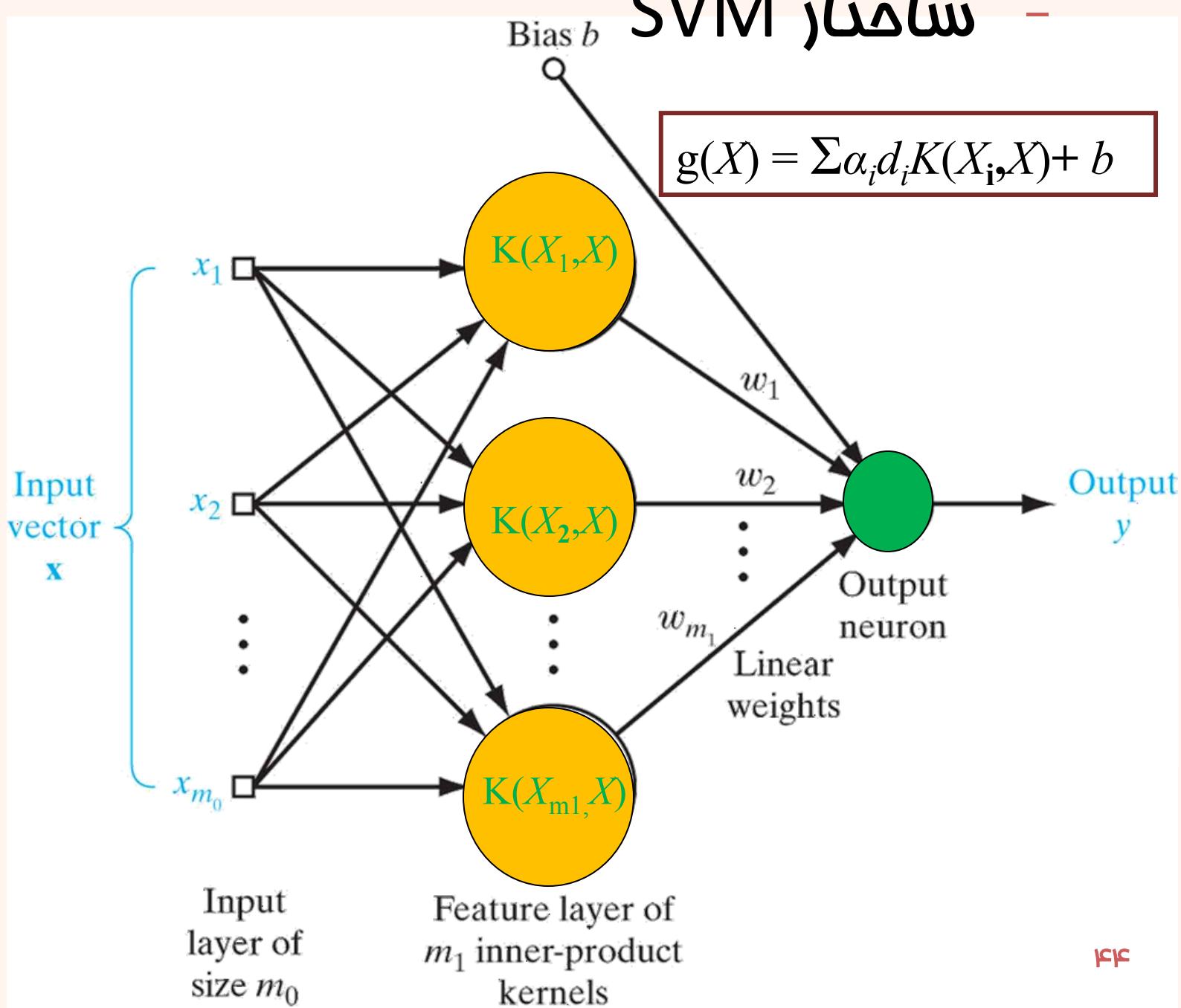
| Type of support vector machine | Mercer kernel $k(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i), i = 1, 2, \dots, N$ | Comments |
|--------------------------------|---|--|
| Polynomial learning machine | $(\mathbf{x}^T \mathbf{x}_i + 1)^p$ | Power p is specified <i>a priori</i> by the user |
| Radial-basis-function network | $\exp\left(-\frac{1}{2\sigma^2} \ \mathbf{x} - \mathbf{x}_i\ ^2\right)$ | The width σ^2 , common to all the kernels, is specified <i>a priori</i> by the user |
| Two-layer perceptron | $\tanh(\beta_0 \mathbf{x}^T \mathbf{x}_i + \beta_1)$ | Mercer's theorem is satisfied only for some values of β_0 and β_1 |

chi-squared kernel

$$k(x, y) = 1 - \sum_{i=1}^n \frac{(x_i - y_i)^2}{\frac{1}{2}(x_i + y_i)}$$



SVM ساختار



- SVM به گونه‌ای است که به شیوه‌های (ایچ برای طراحی شبکه‌های MLP و RBF نیازی ندارد.
- در SVM، ابعاد فضای خصیصه توسط بردارهای پشتیبان مشخص می‌شود.
- تعداد توابع شعاعی مورد استفاده و مرکز آن به صورت خودکار مشخص می‌گردد (RBF network).
- تعداد لایه‌های مخفی و وزن‌ها به صورت خودکار مشخص می‌شود. (two-layer perceptron).
- پیمیدگی مسئله به ابعاد داده‌ها بستگی ندارد.



دانشکده
سینما
بهریتی

XOR Problem مثال

$$X_1 = [-1 \ -1] \rightarrow d_1 = -1$$

$$X_2 = [-1 \ 1] \rightarrow d_2 = +1$$

$$X_3 = [1 \ -1] \rightarrow d_3 = +1$$

$$X_4 = [1 \ 1] \rightarrow d_4 = -1$$

$$N = 4$$

$$K(X, X_i) = \Phi^T(X) \cdot \Phi(X_i)$$

$$K(X, X_i) = (1 + X^T X_i)^2$$

- نمونه‌های آموزشی دو بعدی هستند.



دانشکده
سینما
بهریتی

XOR Problem

$$X_i = [x_{i1} \ x_{i2}]$$

$$X = [x_1 \ x_2]$$

$$K(X, X_i) = (1 + X^T X_i)^2$$

$$\begin{aligned} &= (1 + [x_{i1} \ x_{i2}] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \end{bmatrix})^2 = (1 + x_{i1}x_1 + x_{i2}x_2)^2 \\ &= 1 + x_1^2 x_{i1}^2 + 2x_1 x_2 x_{i1} x_{i2} + x_{i2}^2 x_2^2 + 2x_1 x_{i1} + 2x_2 x_{i2} \end{aligned}$$

- حال اگر بخواهیم پاسخ بدست آمد را با ضرب داخلی دو بردار $\phi(X_i)$ و $\phi(X)$ نشان دهیم خواهیم داشت:



دانشکده
سینما
بهره‌بری

XOR Problem

$$= 1 + x_1^2 x_{i1}^2 + 2x_1 x_2 x_{i1} x_{i2} + x_{i2}^2 x_{i2}^2 + 2x_1 x_{i1} + 2x_2 x_{i2}$$

$$\Phi(X) = [1, x_1^2, \sqrt{2}x_1 x_2, x_{i2}^2, \sqrt{2}x_1, \sqrt{2}x_2]^T$$

$$\Phi(x_i) = [1 + x_{i1}^2, \sqrt{2}x_{i1} x_{i2}, x_{i2}^2, \sqrt{2}x_{i1}, \sqrt{2}x_{i2}]^T \quad i=1,2,3,4$$



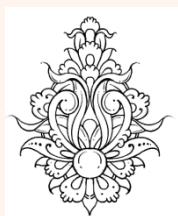
دانشکده
سینمایی

XOR Problem

$$\Phi(\mathbf{x}) = [1, x_1^2, \sqrt{2}x_1x_2, x_2^2, \sqrt{2}x_1, \sqrt{2}x_2]^T$$

$$\Phi(x_i) = [1 + x_{i1}^2, \sqrt{2}x_{i1}x_{i2}, x_{i2}^2, \sqrt{2}x_{i1}, \sqrt{2}x_{i2}]^T \quad i=1,2,3,4$$

$$X_1 = [-1 -1] \begin{bmatrix} 1 & 1 & \sqrt{2} & 1 & -\sqrt{2} & -\sqrt{2} \end{bmatrix}$$
$$X_2 = [-1 1] \begin{bmatrix} 1 & 1 & -\sqrt{2} & 1 & -\sqrt{2} & \sqrt{2} \end{bmatrix}$$
$$X_3 = [1 -1] \begin{bmatrix} 1 & 1 & -\sqrt{2} & 1 & \sqrt{2} & -\sqrt{2} \end{bmatrix}$$
$$X_4 = [1 1] \begin{bmatrix} 1 & 1 & \sqrt{2} & 1 & \sqrt{2} & \sqrt{2} \end{bmatrix}$$



دانشکده
سینمایی

XOR Problem

$$K_{4 \times 4} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & \sqrt{2} & 1 & -\sqrt{2} & -\sqrt{2} \\ 1 & 1 & -\sqrt{2} & 1 & -\sqrt{2} & \sqrt{2} \\ 1 & 1 & -\sqrt{2} & 1 & \sqrt{2} & -\sqrt{2} \\ 1 & 1 & \sqrt{2} & 1 & \sqrt{2} & \sqrt{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ \sqrt{2} & -\sqrt{2} & -\sqrt{2} & \sqrt{2} \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ -\sqrt{2} & -\sqrt{2} & \sqrt{2} & \sqrt{2} \\ -\sqrt{2} & \sqrt{2} & -\sqrt{2} & \sqrt{2} \end{bmatrix}$$

$$K(X, X_i) = (1 + X^T X_i)^2$$

$$K_{4 \times 4} = \begin{bmatrix} 9 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 9 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 9 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 9 \end{bmatrix}$$



دانشکده
سینمایی

XOR Problem

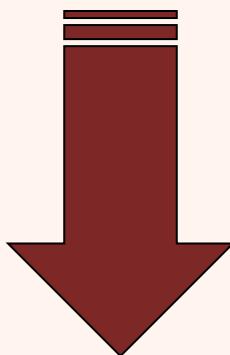
$$N = 4$$

$$Q(\alpha) = \sum_{i=1}^4 \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^4 \sum_{j=1}^4 \alpha_i \alpha_j d_i d_j K(X_i, X_j)$$

$$Q(\alpha) = \alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4$$

$$-\frac{1}{2}(9\alpha_1^2 + 9\alpha_2^2 + 9\alpha_3^2 + 9\alpha_4^2 - 2\alpha_1\alpha_2 - 2\alpha_1\alpha_3 + 2\alpha_1\alpha_4 + 2\alpha_2\alpha_3 - 2\alpha_2\alpha_4 - 2\alpha_3\alpha_4)$$

- دست آوردن α_i ها بهینه مذکور به (وابط زیر می‌شود):



دانشگاه
سینمایی

XOR Problem

$$1 - 9\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4 = 0$$

$$1 + \alpha_1 - 9\alpha_2 - \alpha_3 + \alpha_4 = 0$$

$$1 + \alpha_1 - \alpha_2 - 9\alpha_3 - \alpha_4 = 0$$

$$1 - \alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 - 9\alpha_4 = 0$$

$$\alpha_i = \frac{1}{8}$$

$$Q(\alpha) = \frac{1}{4}$$



- بنابراین هر چهار عددی، بردار پشتیبان هستند.
- پس از محاسبه α را محاسبه می‌کنیم:

XOR Problem

- جهت محسوبی اندازه‌ی وزن بهینه داریم:

$$\frac{1}{2} \|\mathbf{W}_{\text{opt}}\|^2 = \frac{1}{4} \quad \Rightarrow \quad \|\mathbf{W}_{\text{opt}}\| = \frac{1}{\sqrt{2}}$$

$$W_{\text{opt}} = \sum_{i=1}^N \alpha_i \cdot d_i(\varphi_j(X_i))$$

- داستیم:

$$\begin{aligned}\mathbf{w}_o &= \frac{1}{8} [-\varphi(\mathbf{x}_1) + \varphi(\mathbf{x}_2) + \varphi(\mathbf{x}_3) - \varphi(\mathbf{x}_4)] \\ &= \frac{1}{8} \left[-\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ \sqrt{2} \\ 1 \\ -\sqrt{2} \\ -\sqrt{2} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \\ -\sqrt{2} \\ \sqrt{2} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ -\sqrt{2} \\ 1 \\ \sqrt{2} \\ -\sqrt{2} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ \sqrt{2} \\ 1 \\ \sqrt{2} \\ \sqrt{2} \end{bmatrix} \right] \\ &= \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ -1/\sqrt{2} \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}\end{aligned}$$



دانشکده
سینمایی

XOR Problem

- (ویژی بجهینه به وسیله‌ی رابطه‌ی زیر مطابق
نمی‌شود:

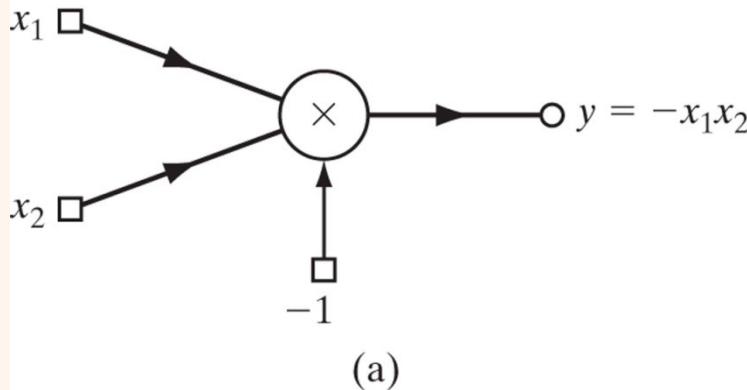
$$W_{opt}^T \varphi(X) = 0$$

$$\left[0, 0, \frac{-1}{\sqrt{2}}, 0, 0, 0 \right] \begin{bmatrix} 1 \\ x_1^2 \\ \sqrt{2}x_1x_2 \\ x_2^2 \\ \sqrt{2}x_1 \\ \sqrt{2}x_2 \end{bmatrix} = 0 \quad \Rightarrow \quad -x_1x_2 = 0$$



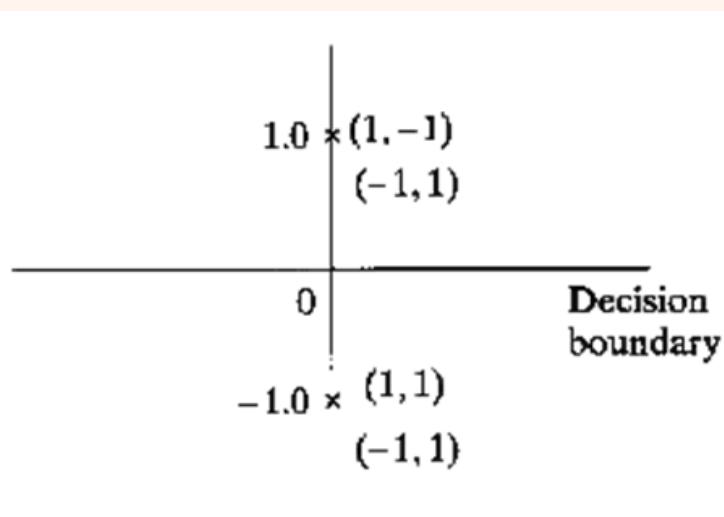
دانشکده
سینمایی
بهشتی

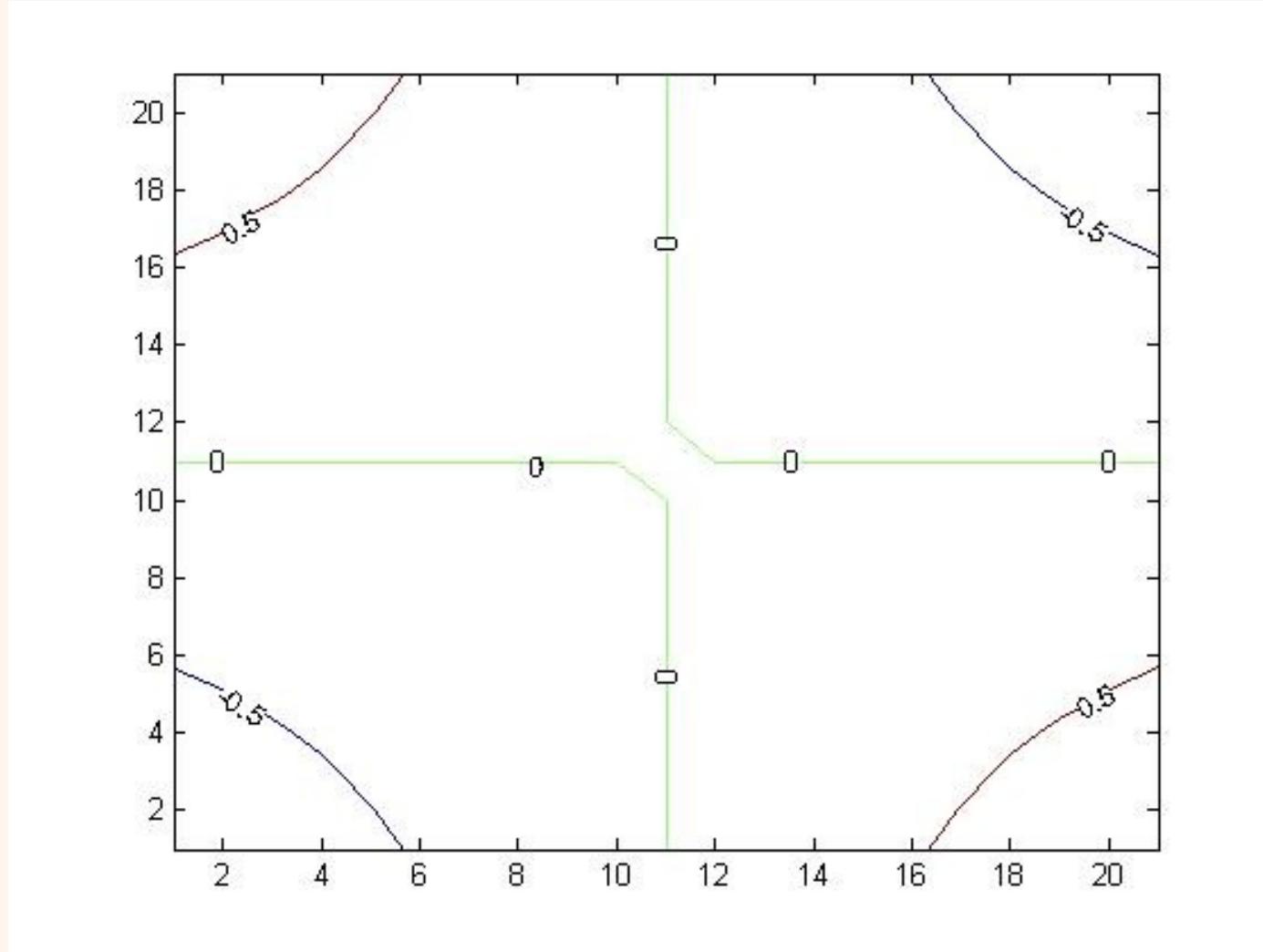
XOR Problem



(a)

(a) Polynomial machine for solving the XOR problem. (b) Induced images in the feature space due to the four data points of the XOR problem.





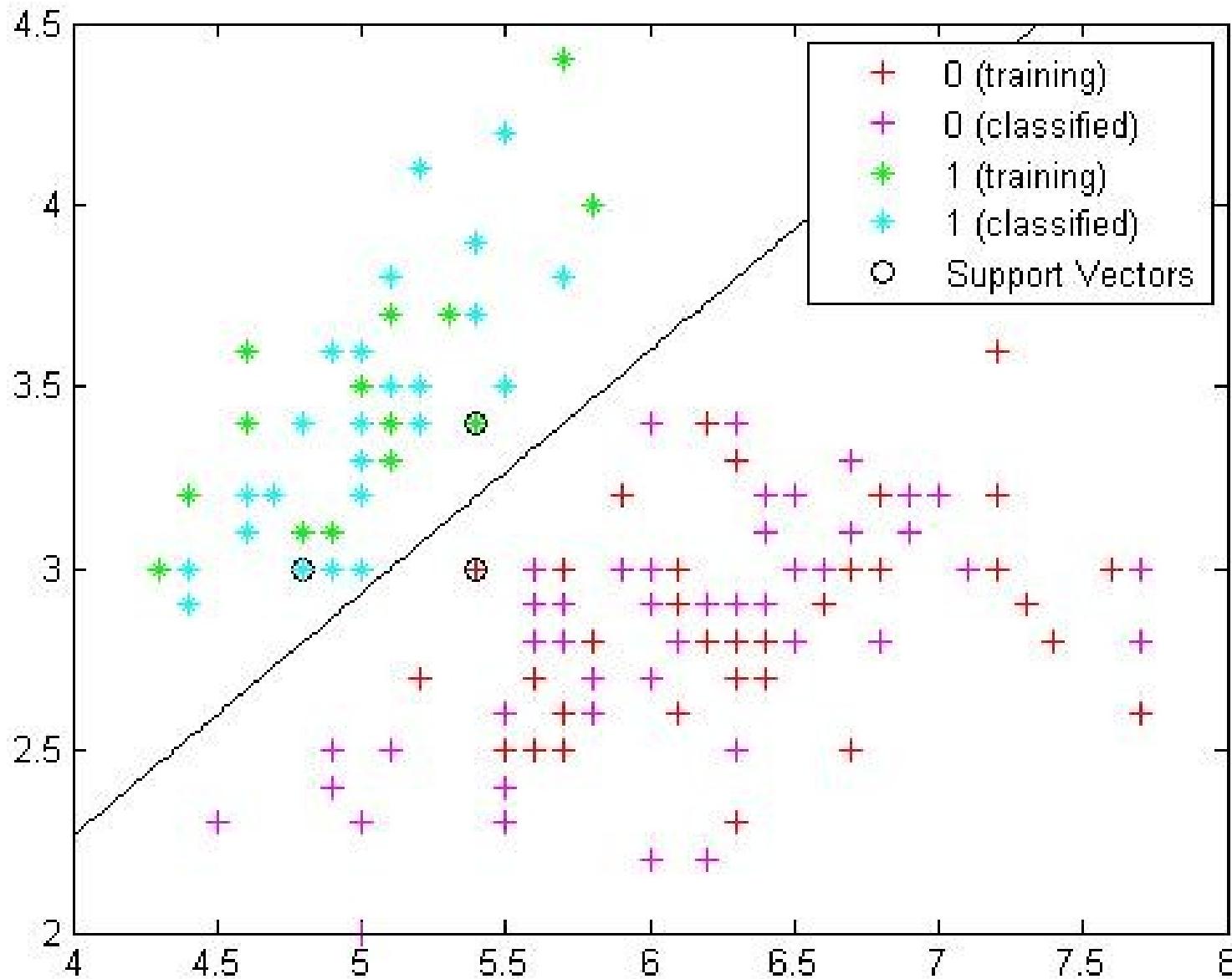
دانشکده
سینمایی

```

clear all;
close all;
load fisheriris
data = [meas(:,1), meas(:,2)];
groups = ismember(species,'setosa');
[train, test] = crossvalind('holdOut',groups);
cp = classperf(groups);
svmStruct =
svmtrain(data(train,:),groups(train),'showplot',true,'boxconstraint',1e6);
title(sprintf('Kernel Function: %s',...
    func2str(svmStruct.KernelFunction)),...
    'interpreter','none');
classes = svmclassify(svmStruct,data(test,:),'showplot',true);
classperf(cp,classes,test);
cp.CorrectRate

```





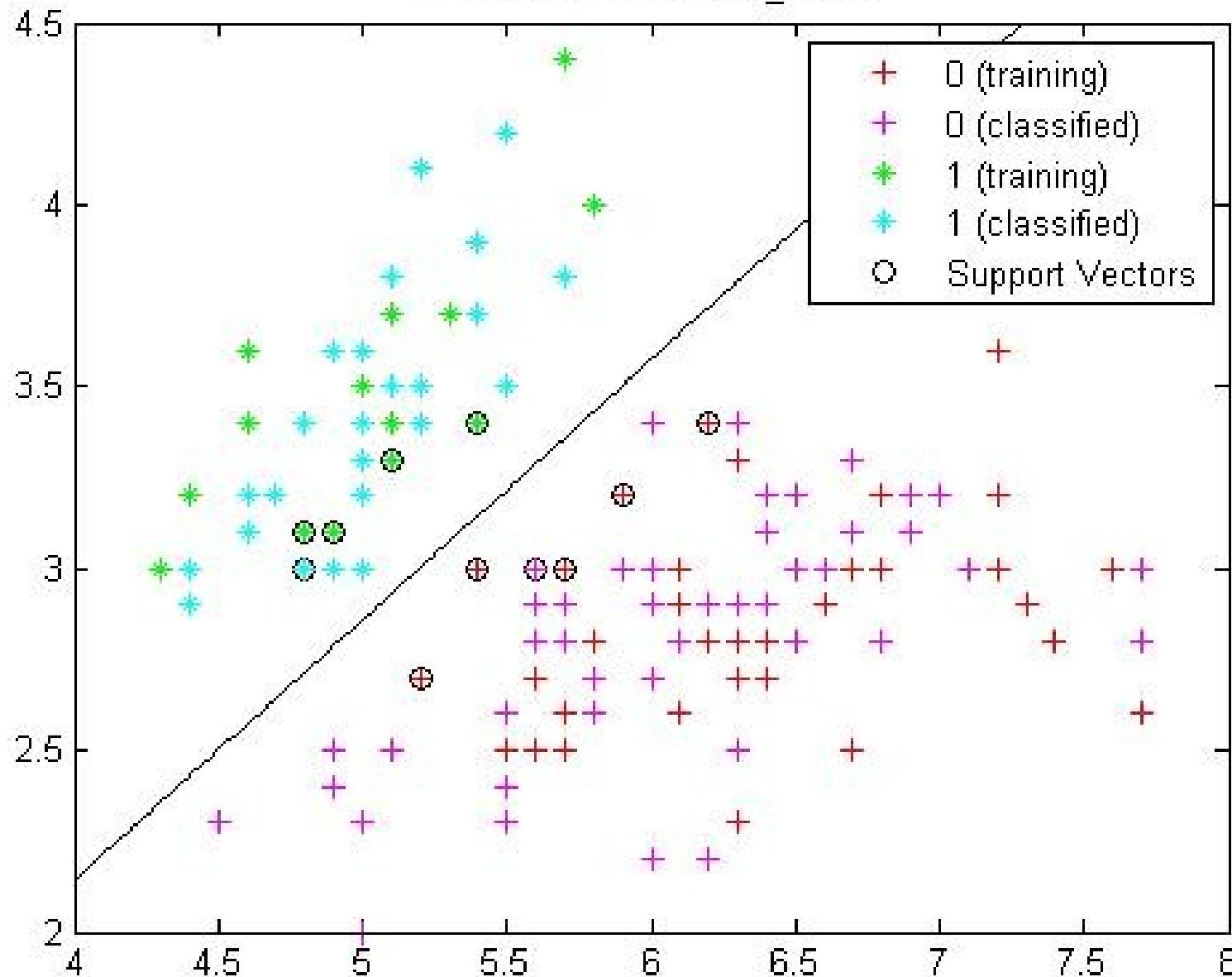
```

clear all;
close all;
load fisheriris
data = [meas(:,1), meas(:,2)];
groups = ismember(species,'setosa');
[train, test] = crossvalind('holdOut',groups);
cp = classperf(groups);
svmStruct = svmtrain(data(train,:),groups(train),'showplot',true);
title(sprintf('Kernel Function: %s',...
    func2str(svmStruct.KernelFunction)),...
    'interpreter','none');
classes = svmclassify(svmStruct,data(test,:),'showplot',true);
classperf(cp,classes,test);
cp.CorrectRate

```



Kernel Function: linear_kernel





```
r = sqrt(rand(100,1)); % radius
t = 2*pi*rand(100,1); % angle
data1 = [r.*cos(t), r.*sin(t)]; % points
r2 = sqrt(3*rand(100,1)+1); % radius
t2 = 2*pi*rand(100,1); % angle
data2 = [r2.*cos(t2), r2.*sin(t2)]; % points
plot(data1(:,1),data1(:,2),'r.')
plot(data2(:,1),data2(:,2),'b.')
axis equal
data3 = [data1;data2];
theclass = ones(200,1);
theclass(1:100) = -1;
cl = svmtrain(data3,theclass,'Kernel_Function','rbf',...
    'boxconstraint',Inf,'showplot',true);
hold on
axis equal
```



