

レポート No.1

目次

1.	応用]数学	. 2
	1.1.	線形代数学	. 2
	1.2.	統計学	. 5
	1.3.	情報科学	. 9
2.	機械	(学習	. 9
	2.1.	線形回帰モデル	. 9
	2.2.	非線形回帰モデル	17
	2.3.	ロジスティック回帰モデル	27
	2.4.	主成分分析	45
	2.5.	アルゴリズム	51
	2.6.	サポートベクターマシン	54
3.	深層	学習(前編1)	64
	3.1.	Section1:入力層~中間層	64
	3.2.	Section2:活性化関数	68
	3.3.	Section3: 出力層	73
	3.4.	Section4:勾配降下法	79
	3.5.	Section5: 誤差逆伝播法	82
4.	修了	[*] テスト	85
	4.1.	修了課題	85
	4.2.	修了課題の確認について	85
	4.3.	実装	85
	4 4	NN の構造図について	89

1. 応用数学

1.1. 線形代数学

スカラーとベクトルの違い

スカラー:四則演算ができる

ベクトル:大きさや向きを表せる、数字の組み合わせ

• 行列

ベクトルの変換ができる

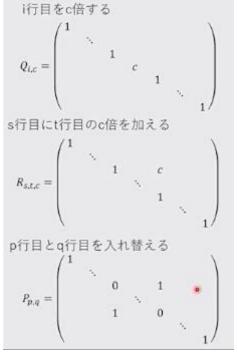
連立1次方程式を行列で表現できる、連立1次方程式の係数 行列の積:行と列の積で新たな成分を作る

例題

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 4 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \times 1 + 1 \times 3 & 2 \times 3 + 1 \times 1 \\ 4 \times 1 + 1 \times 3 & 4 \times 3 + 1 \times 1 \end{pmatrix}$$
$$= \begin{pmatrix} 5 & 7 \\ 7 & 13 \end{pmatrix}$$

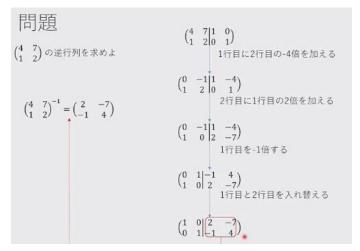
行基本変形

- 1、i行目をC倍
- 2、s 行目に t 行目の C 倍を加える
- 3、p行目とq行目を入れ替える



逆行列 インバース 単位行列

はきだし法



逆行列が存在しない条件

・解が1組に定まらない。(傾きが同じ、本質的に同じ式)

 $\begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$ a:b \neq c:d の時は逆行列を持つ、

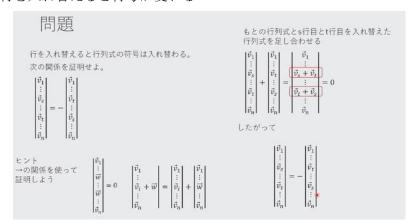
a:b=c:d の時に逆行列をもたない

ad=bc :同じ傾きだから解が定まらない

ad-bc=0

行列式 同じベクトルを含むとゼロ

1つのベクトルが λ 倍されると行列式は λ 倍 他の成分が全部同じで 1 番目のベクトルだけ違う場合、行列の和 行を入れ替えると符号が変わる



行列式の求め方

・固有値・固有ベクトルの求め方

 $A\vec{x} = \lambda \vec{x}$

固有値 λは1つ

固有ベクトルは一つではない、~~の定数倍

固有値λから求める

• 固有值分解

分解によって、似たような特徴でてくる。

固有値は NxN の行列であれば、N 個ある。 行列は割り算しない、逆行列を掛ける。

日日日日 $\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 0 & 6 \end{pmatrix}$ を固有値分解せよ $\begin{pmatrix} A\vec{x} = \lambda\vec{x} \\ (A - \lambda I)\vec{x} = \vec{0} \\ \vec{x} \neq \vec{0} & \vec{x} & 0 \\ |A - \lambda I| = 0 \\ |A -$

- ・特異値・特異ベクトルの概要 正方行列以外の固有値分解
- 特異値分解

固有値分解の親戚のように分解できる 長方形の行列を転置してかけると固有値分解できる 特異値分解でできることは固有値分解でもできる 画像をぼかしてデータ量の削減ができる。

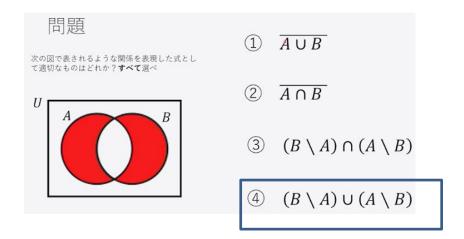
1.2. 統計学

•集合

 $S=\{a,b,c,d,e,f,g\}$

 $a \in S$

- 和集合 AUB (AカップB)
- ・共通部分 A∩B (AキャップB)
- ・絶対補 自分以外 $U YA = \bar{A}$
- ・相対補 B¥A 差集合 BからAを除く



確率

頻度確率(客観確率)発生する頻度、きちんと測定する ベイズ確率(主観確率)信念の度合い いろいろな条件をもとに導き出す 確率=P(A)=事象Aが起こる確率/すべての事象の数 :(ゼロ〜最大でも1)

 $P(A \cap B) = P(A)P(B|A)$ A と B の共通部分

 $P(A \cap B) = P(B \cap A)$

P(A)P(B|A) = P(B)P(A|B)

「条件付き確率」上記の縦棒

・ある事情 B が与えられた下で、A となる確率

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

独立な事象の同時確率、お互いの発生には因果関係がない

 $P(A \cap B) = P(B)P(A|B) = P(A)P(B)$:掛け算のような

 $P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B)$:2 重に数えているので、引く

ベイズ則

P(飴玉)=1/4 P(笑顔 | 飴玉)=1/2 P(笑顔)=1/3

 $P(笑顔 | 飴玉) \times P(飴玉) = P(笑顔, 飴玉) 1/2 \times 1/4 = 1/8$

P(笑顔, 飴玉)=P(飴玉, 笑顔)

P(飴玉, 笑顔)=P(飴玉 | 笑顔)×P(笑顔)

1/8 = P(飴玉 | 笑顔) ×1/3

P(飴玉 | 笑顔) = 3/8

• 統計

記述統計=集団の性質を要約して記述

推測統計=集団から一部を取り出し元の母集団の性質を推測

確率変数=事象と結び付けられた数値

確率分布=事象の発生する確率の分布

期待値=平均、「ありえそうな値」

確率×確率変数の平均 連続した値も求められる

分散=データの散らばり具合、期待値(平均)からのズレの 2 乗、(2 乗なので単位が違う) 共分散=2 つのデータ系列の傾向の違い

分散
$$Var(f)$$

= $E\left(\left(f_{(X=x)} - E_{(f)}\right)^2\right)$
= $E\left(f_{(X=x)}^2\right) - \left(E_{(f)}\right)^2$

共分散
$$Cov(f,g)$$

= $E\left(\left(f_{(X=x)} - E(f)\right)\left(g_{(Y=y)} - E(g)\right)\right)$
= $E(fg) - E(f)E(g)$

標準偏差=分散のルート、(元の単位に戻る)

確率分布

- ・ベルヌーイ分布=コイントス、裏表だけ
- ・マルチヌーイ (カテゴリカル) 分布=サイコロ、いろんな面がある
- ・二項分布=ベルヌーイ分布の多試行
- ・ガウス分布=釣鐘型の連続分布、サンプルが多ければ正規分布に近づく 面積が1になるようにしてある

推定=母集団を特徴づける母数(パラメータ)を統計学的に推測

点推定=1つの値に推定

区間推定=範囲(区間)を推定

推定量=estimator、関数みたいなもの、推定関数

推定値=estimate、実際に試行して定まった値、

真の値に対して ^(ハット)を付けて区別する

標本平均=母集団から取り出した標本の平均値 サンプル数が多ければ母集団に近づく、一致性 サンプル数が多くても期待値は母集団の値と同様、不偏性

標本分散=一致性はある、不偏性はない

数が小さいと分散が大きいか小さいか

不偏分散= $\frac{1}{n-1}\sum_{i=1}^{n}(xi-\bar{x})^2$ n-1 がある

1.3. 情報科学

増加の「比率」の例。情報の増え方のわかりやすさ。

自己情報量=エントロピーと似ている、情報のめずらしさ 底が e のときの単位 nat(ナット)、2 のときの単位 bit

 $I(x) = -\log(P(x)) = \log(W(x))$

シャノンエントロピー=情報量の期待値(平均)

シャノンエントロピーが最大になるところを探す、誤差関数の使い道

カルバック・ライブラー ダイバージェンス =距離に近い

同じ事象・確率変数における異なる確率分布 P,Q の違いを表す 想定した分布 Q、実際の分布 P、それぞれの分布がどれだけ似ているか シャノンエントロピーに似ている

交差エントロピー=KL ダイバージェンスの一部分 Q の自己情報量を P の分布で平均。

2. 機械学習

問題設定->データ選定->データの前処理-> ->機械学習モデルの選定->モデルの学習(パラメータ推定)->モデルの評価

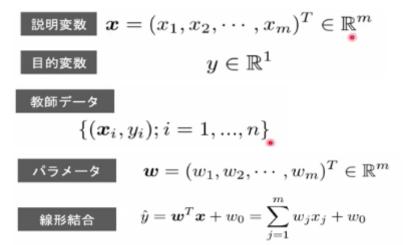
ルールベースモデルと機械学習モデルの違い

機械学習とは:トム・ミッチェル 1997 の定義

2.1. 線形回帰モデル

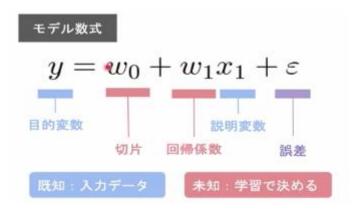
入力:説明変数、特徴量、m 次元のベクトル

出力:目的変数、スカラー値



予測値はハットを付ける

パラメータは未知:最小二乗法により推定



汎化性能測定:データの分割

平均二乗誤差(残差平方和) MSE

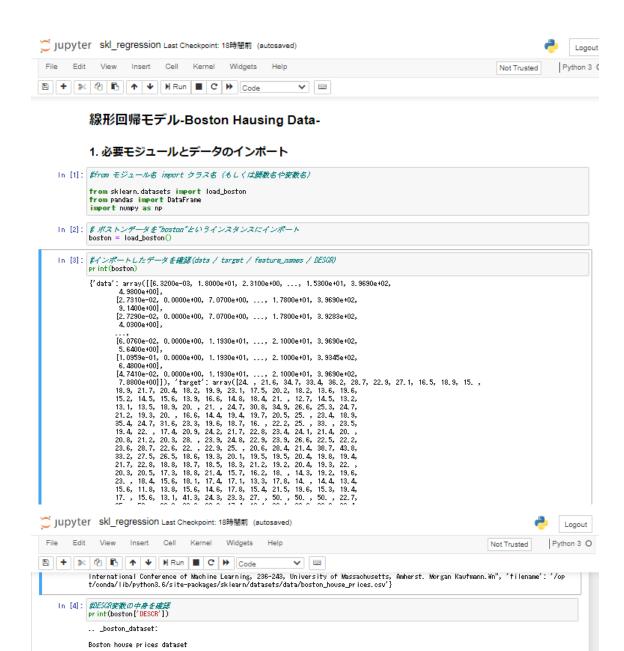
$$\text{MSE}_{\text{train}} = \frac{1}{n_{\text{train}}} \sum_{i=1}^{n_{\text{train}}} (\hat{y}_i^{(\text{train})} - \underline{y}_i^{(\text{train})})^2$$

最尤法(さいゆうほう)でも同じようにできる。尤度関数の最大化を利用。 「最尤法の解」と「最小二乗法の解」は一致する。

Scikit-learn (さいきっとらーん)

ハンズオン(実装演習)

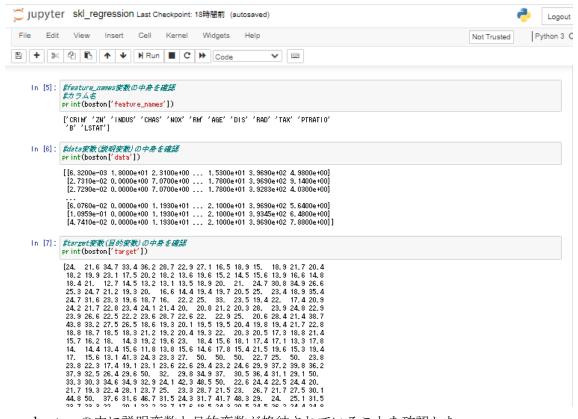
ボストンハウジングデータを用いて、線形単回帰を行う



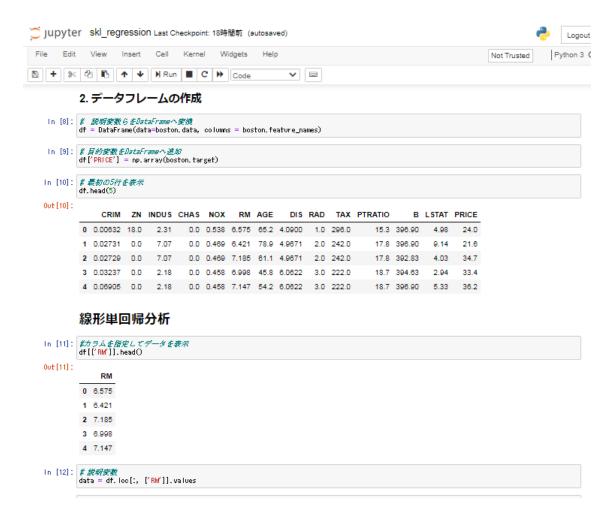
:Number of Attributes: 13 numeric/categorical predictive. Median Value (attribute 14) is usually the target.

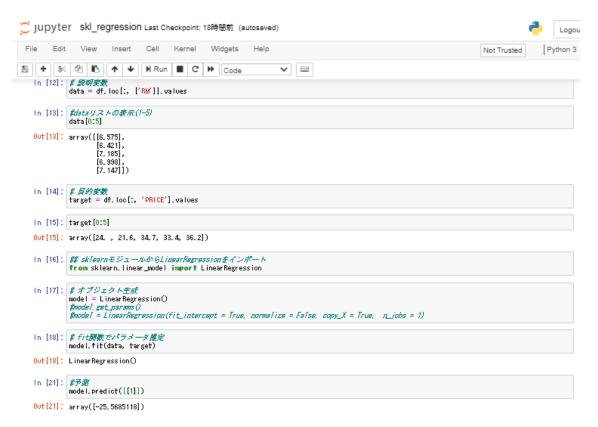
***Oata Set Characteristics:**
 :Number of Instances: 506

:Attribute Information (in order):

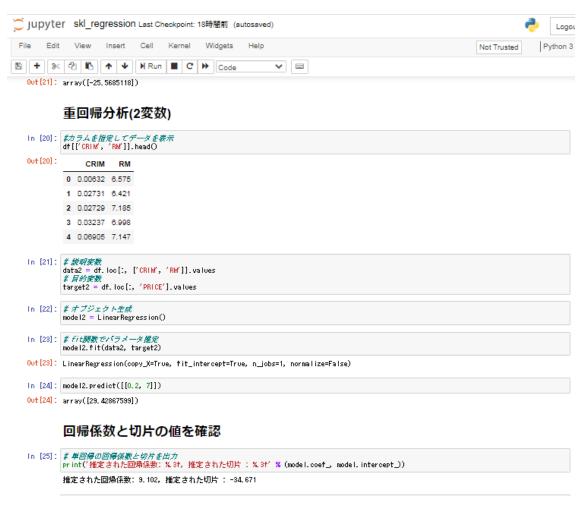


boston の中に説明変数と目的変数が格納されていることを確認した。





単回帰での予測が行えた。



重回帰での予測が行えた。

```
In [26]: # 重回帰の回帰係数と切片を出力
print(model.coef_)

[9. 10210898]
-34. 67062077643857
```

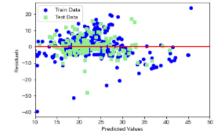
モデルの検証

1. 決定係数

決定係数

print('単回帰決定係数: %.3f, 重回帰決定係数: %.3f % (model.score(data,target), model2.score(data2,target2)))

```
In [29]: # matplotlibをインボート
import matplotlib.pyplot as plt
# Jupyterを利用していたら、以下のおまじないを書くとnotabook上に図が表示
Mmatplotlib inline
# 学習用、検証用それぞれで残差をブロット
plt.scatter(y_train_pred, y_train_pred - y_train, c = 'blue', marker = 'o', label = 'Train Data')
plt.scatter(y_train_pred, y_train_pred - y_train, c = 'lightgreen', marker = 's', label = 'Test Data')
plt.xlabel('Predioted Values')
plt.xlabel('Predioted Values')
plt.ylabel('Residuals')
# 凡例を上上に表示
plt.legend(loc = 'upper left')
# y = 0/に直破を引く
plt.hlines(y = 0, xmin = -10, xmax = 50, lw = 2, color = 'red')
plt.xlim([10, 50])
plt.xlim([10, 50])
plt.xlow()
```



```
In [30]: 賃 平均二乗無差を経備するためのメソッドを呼び出し
from sklearn.metrics import mean_squared_error
賃 学習用、検証用データに関して平均二乗無差を出力
print('MSE Irain: %.3f, Test: %.3f' % (mean_squared_error(y_train, y_train_pred), mean_squared_error(y_test, y_test_pred)))
賃 学習用、検証用データに関して不2を出力
print('R<sup>2</sup> Train: %.3f, Test: %.3f' % (model.score(X_train, y_train), model.score(X_test, y_test)))

MSE Train: 44.983, Test: 40.412
R<sup>2</sup> Train: 0.500, Test: 0.434
```

K 2 Irain . 0.300, Test . 0.434

In []:

残差の可視化を行えた。

2.2. 非線形回帰モデル

基底展開法:最小2乗法や最尤法により推定

多項式関数、ガウス型基底関数、スプライン関数/B スプライン関数 ガウス型基底関数=正規分布、バンド幅

多項式 (1~9次)

$$\phi_j = x^j$$

ガウス型基底

$$\phi_j(x) = \exp\left\{\frac{(x-\mu_j)^2}{2h_j}\right\}$$

2次元ガウス型基底関数

$$\phi_j(oldsymbol{x}) = \exp\left\{rac{(oldsymbol{x} - oldsymbol{\mu}_j)^T(oldsymbol{x} - oldsymbol{\mu}_j)}{2h_j}
ight\}$$

説明変数

$$oldsymbol{x}_i = (x_{i1}, v_{i2}, \cdots, x_{im}) \in \mathbb{R}^m$$
 基底関

非線形関数ベクトル

$$\phi(\mathbf{x}_i) = (\phi_1(\mathbf{x}_i), \phi_2(\mathbf{x}_i), \cdots, \phi_k(\mathbf{x}_i))^T \in \mathbb{R}^k$$

非線形関数の計画行列

$$\Phi^{(train)} = (\boldsymbol{\phi}(\boldsymbol{x}_1), \boldsymbol{\phi}(\boldsymbol{x}_2), \cdots, \boldsymbol{\phi}(\boldsymbol{x}_n))^T \in \mathbb{R}^{n \times k}$$

最尤法による予測値

$$\hat{\boldsymbol{y}} = \boldsymbol{\Phi}(\boldsymbol{\Phi}^{(train)T}\boldsymbol{\Phi}^{(train)})^{-1}\boldsymbol{\Phi}^{(train)T}\boldsymbol{y}^{(train)}$$

未学習=表現力の低いモデル、学習データに対して、

十分小さな誤差が得られていないモデル

⇒対策:表現力の高いモデルを利用する

過学習=表現力の高いモデル、小さな誤差は得られたけど、

テスト集合誤差との差が大きいモデル

⇒対策:学習データを増やす

⇒対策:不要な基底関数(変数)を削除して表現力を抑止

⇒対策:正規化法を利用して表現力を抑止

基底関数(変数)の数、位置やバンド幅によってモデルの複雑さが変化

正則化法 (罰則化法)

リッジ推定量=縮小推定、最小2乗推定量、L1 ノルムを利用 パラメータをゼロに近づけるよう推定

ラッソ推定量=スパース推定

いくつかのパラメータを正確にゼロに推定 変数を選択する指標にも使える

正則化項 (罰則項)

無い→最小 2 乗推定量、L2 ノルム利用→リッジ、L1 ノルムを利用→ラッソ 正則化パラメータ

小さく→制約面が大きく、大きく→制約面が小さく

非線形回帰モデルのパラメータ

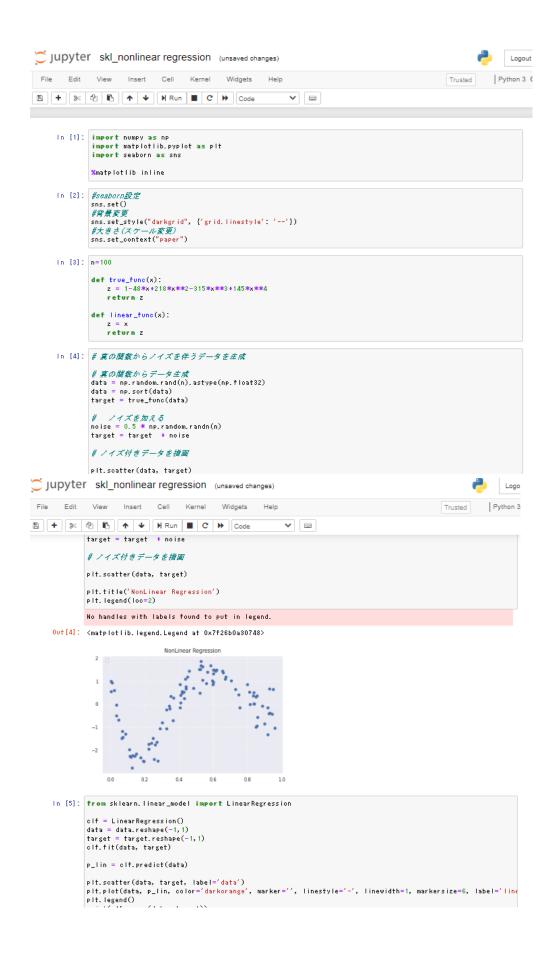
基底関数の個数、基底関数の位置、基底関数のバンド幅、正則化パラメータ 汎化性能=汎化誤差が小さいものが良い

ホールドアウト法

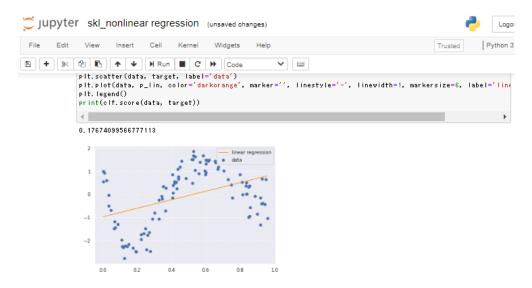
クロスバリデーション(交差検証)→CV値

ハンズオン (実装演習)

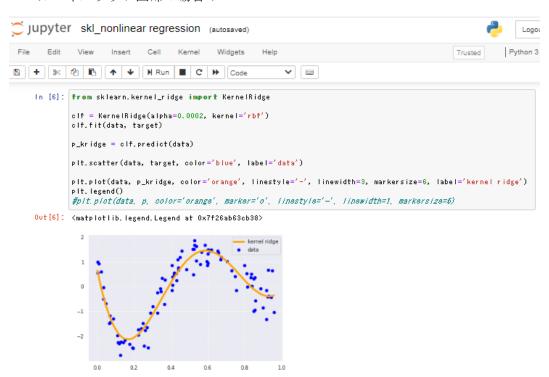
データを作成して、非線形回帰を行う



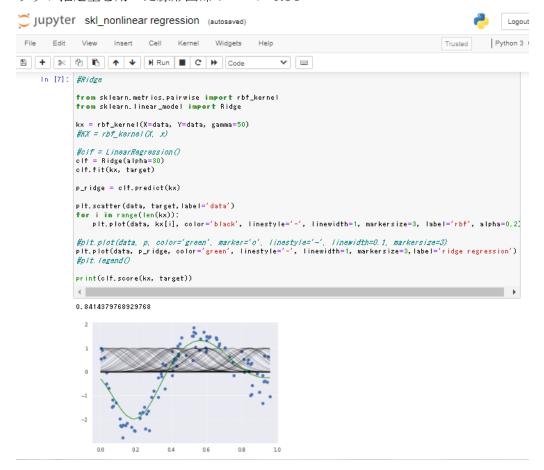
線形モデルの場合:曲線にはならない、スコア 0.17



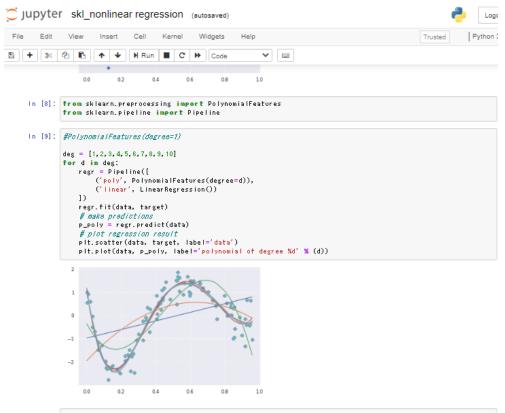
カーネルリッジ回帰の場合:



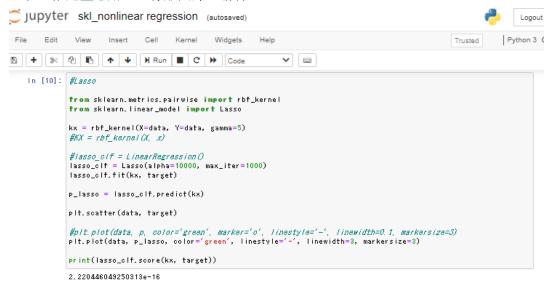
リッジ推定量を用いた線形回帰:スコア 0.84

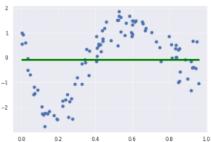


多項式回帰の場合:

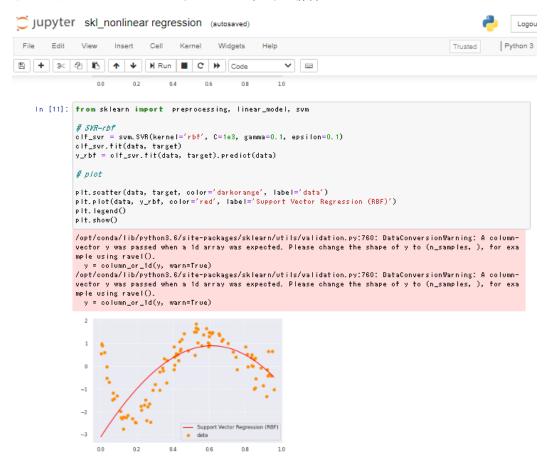


ロッソ推定量を用いた線形回帰の場合:スコア 0.000000000000000222

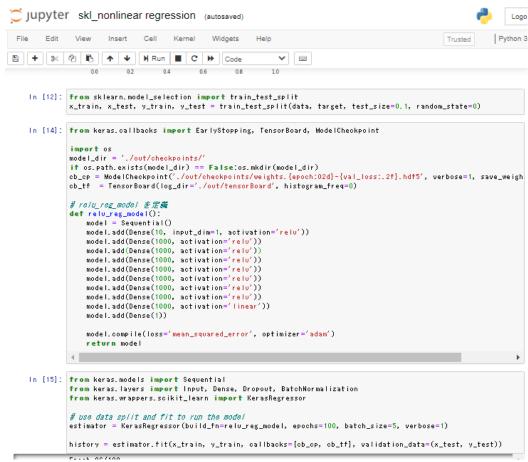


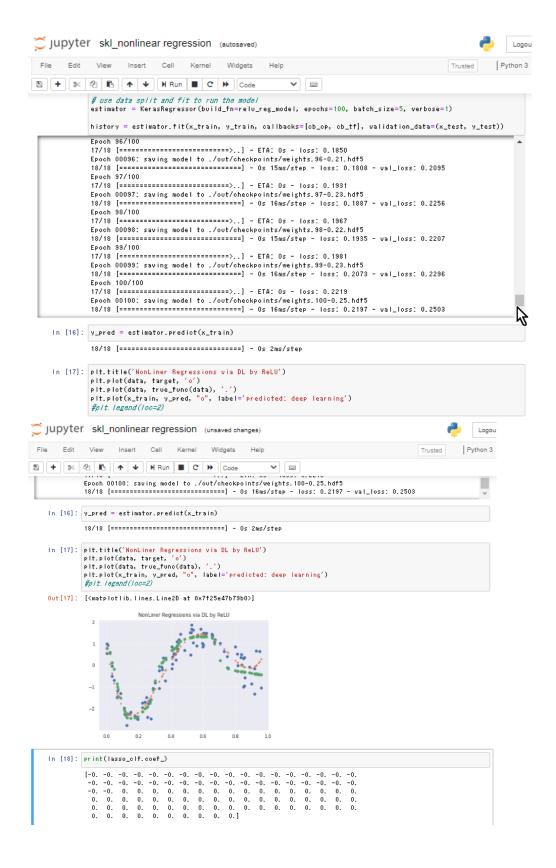


サポートベクターマシーン(RBF カーネル)の場合:



重回帰を用いた場合:





2.3. ロジスティック回帰モデル

分類問題(クラス分類)で利用する。回帰ではない。

説明変数
$$oldsymbol{x}=(x_1,x_2,\cdots,x_m)^T\in\mathbb{R}^m$$
目的変数 $oldsymbol{y}\in\{0,1\}$ のか1

教師データ

$$\{(\boldsymbol{x}_i, y_i); i = 1, ..., n\}$$

シグモイド関数:出力は必ずゼロか1。単調増加関数。 パラメータが変わるとシグモイド関数の形が変わる。

a を増加→x=0 付近の曲線の勾配が増加

バイアス変化は段差の位置

シグモイド関数の微分は、シグモイド関数自身で表現できる

求めたい値
$$rac{\circ}{eta}$$
 $P(Y=1|m{x})=\sigma(w_0+w_1x_1+\cdots+w_mx_m)$ $rac{\circ}{eta}$ $rac{\circ}{eta}$

ロジスティック回帰モデルでは、ベルヌーイ分布を用いる ベルヌーイ分布のパラメータの推定は、最尤推定 確率変数は独立である=確率の掛け算

尤度関数を最大化する=最尤推定

対数を取ると微分の計算が簡単になる

対数尤度関数が最大化=尤度関数が最大化

尤度関数にマイナスを掛けて最小化(最小2乗法の最小化と合わせる)

勾配降下法

線形回帰モデル(最小 2 乗法) \rightarrow MSE のパラメータに関するゼロになる値 ロジスティック回帰モデル(最尤法) \rightarrow 対数尤度関数をパラメータで微分して ゼロになる値 \rightarrow 困難。

パラメータ更新するのに N 個全てのデータ和が必要 N が大きい場合メモリ不足になる。確率的勾配降下法を用いる。

確率的勾配降下法(SGD)

データをランダムに確率的に選んでパラメータを更新

モデルの評価

混同行列

成果率=(TP+TN)/(TP+FN+FP+TN)

再現率 (Recall) = TP/(TP+FN)

適合率 (Precision) =TP/(TP+FP)

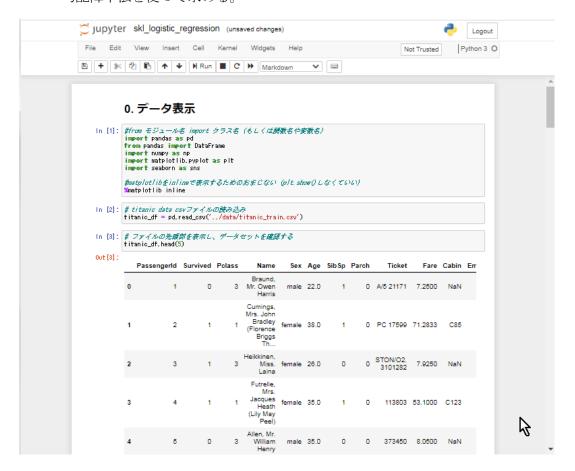
F 値=再現率と適合率の調和平均

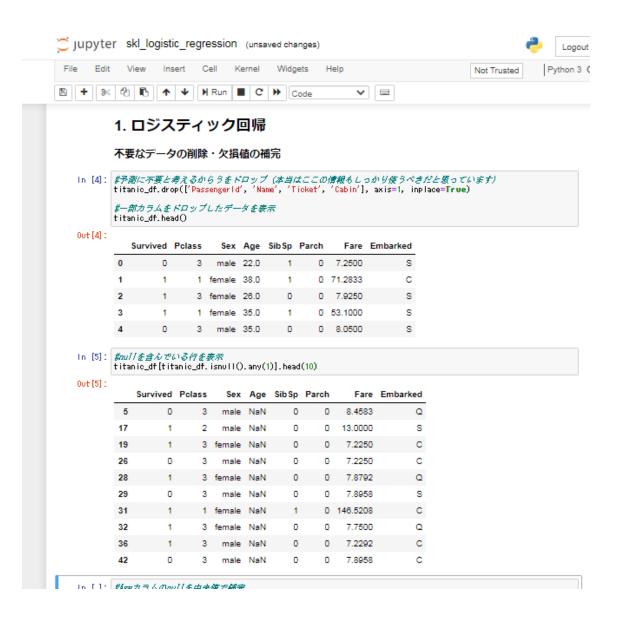
ハンズオン (実装演習)

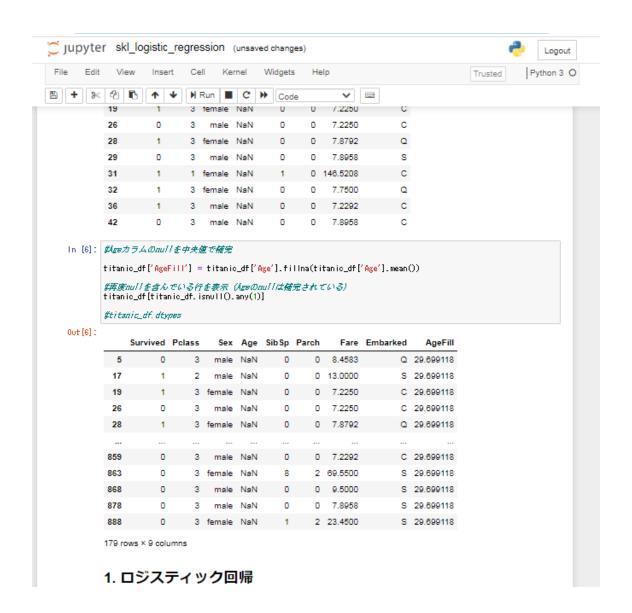
タイタニックのデータを用いる。

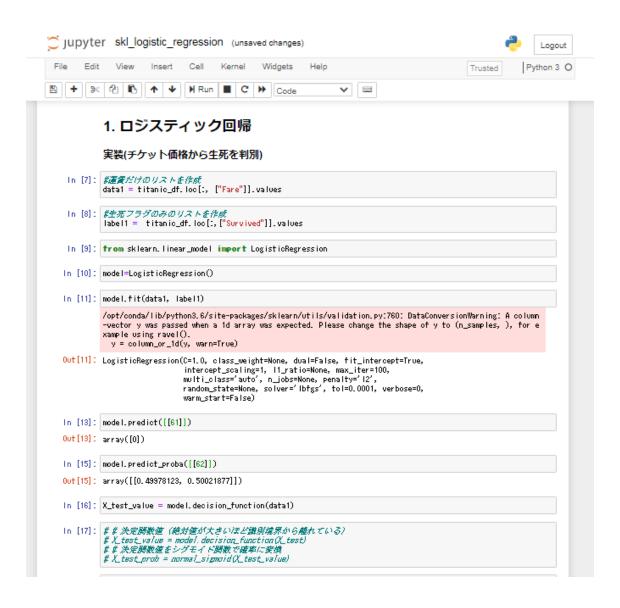
シグモイド関数を作る、同時確率を作る、尤度関数を作る、

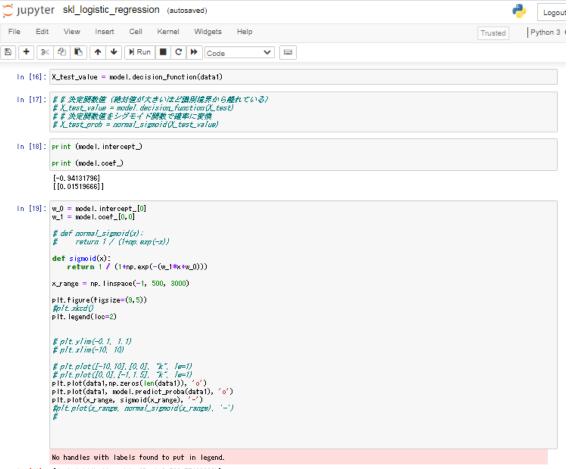
尤度関数を最大にするような点 \mathbf{W} 重みを付ける、微分してゼロになるところを勾配降下法を使って求める。



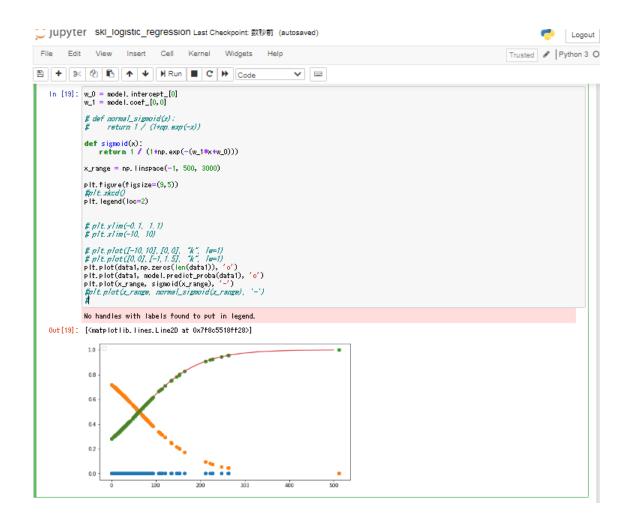


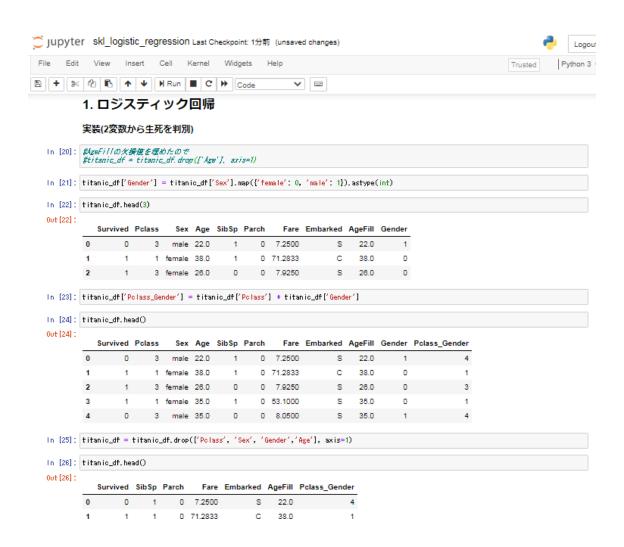


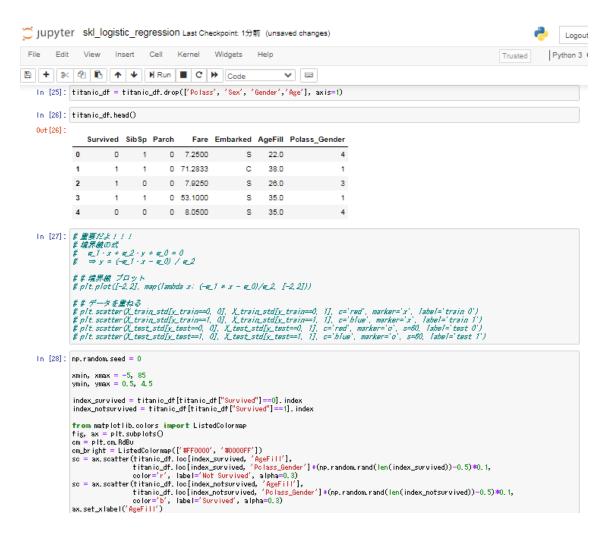


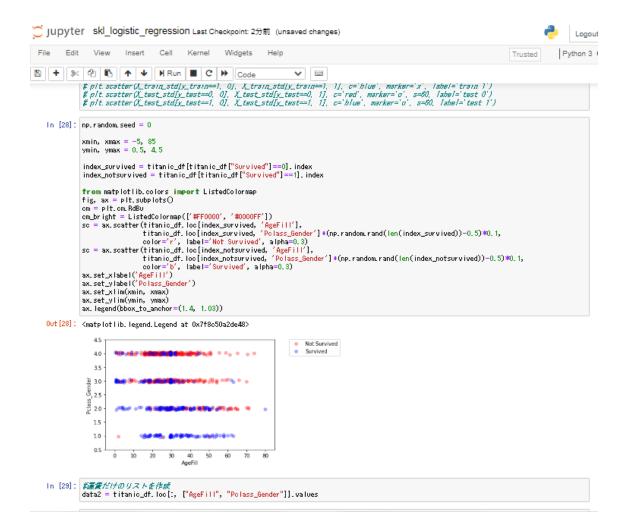


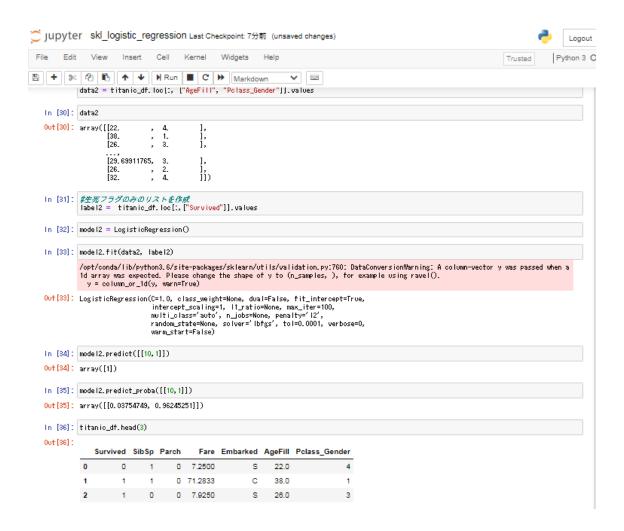
Out[19]: [<matplotlib.lines.Line2D at 0x7f8c5518ff28>]

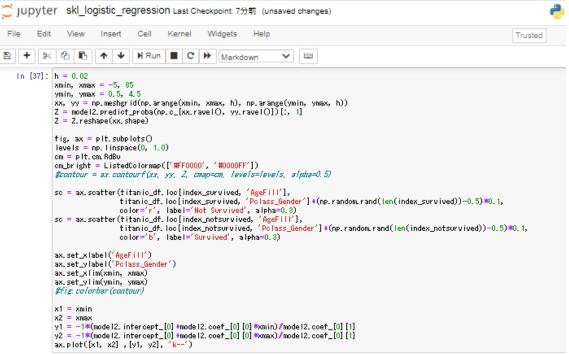




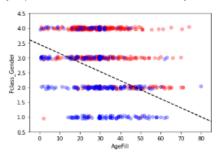


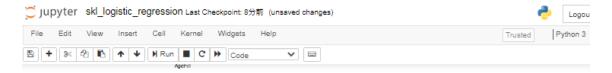






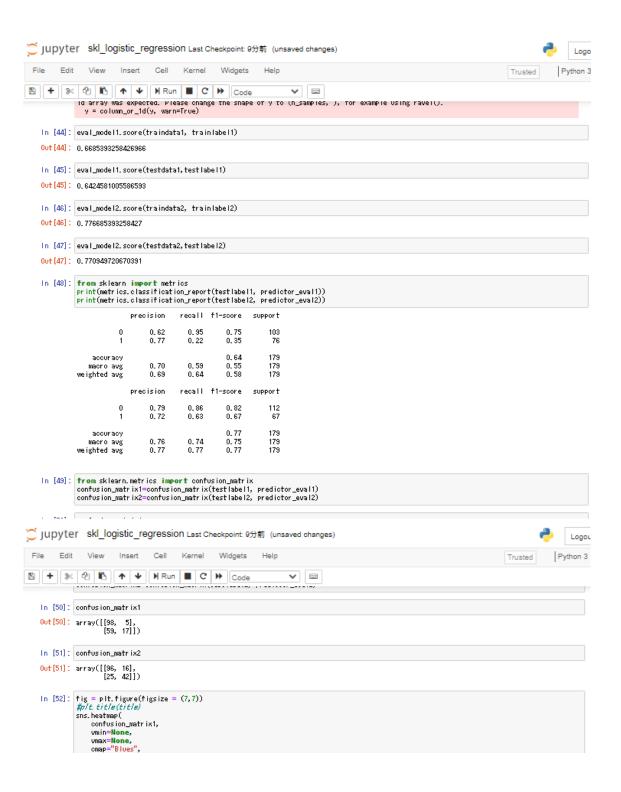
Out[37]: [<matplotlib.lines.Line2D at 0x7f8c509e35f8>]





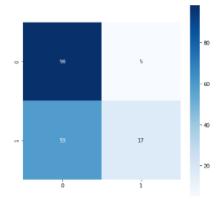
2. モデル評価

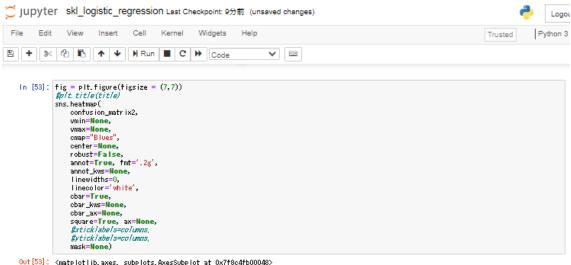
混同行列とクロスバリデーション



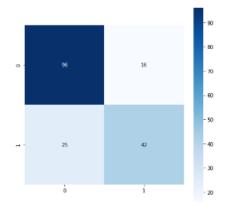


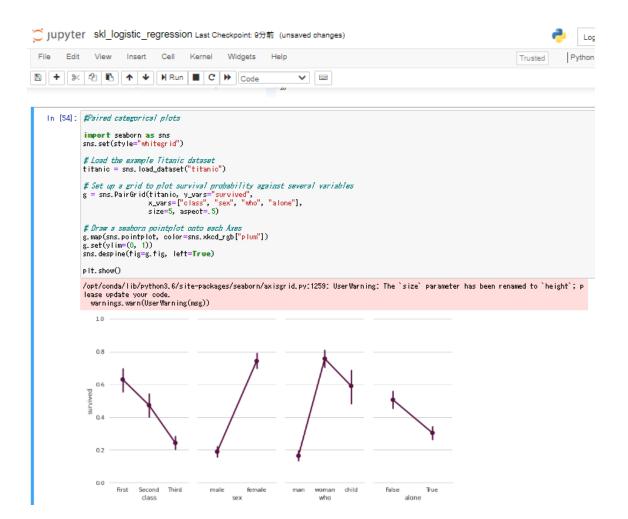
Out [52]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x7f8c4fb82e80>

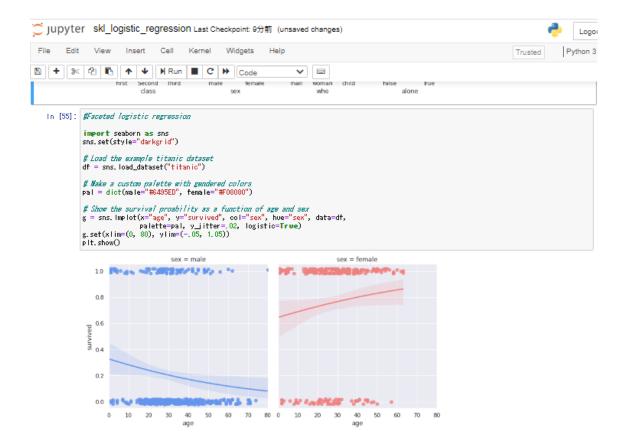




Out [53]: <matplotlib.axes._subplots.AxesSubplot at 0x7f8c4fb00048>

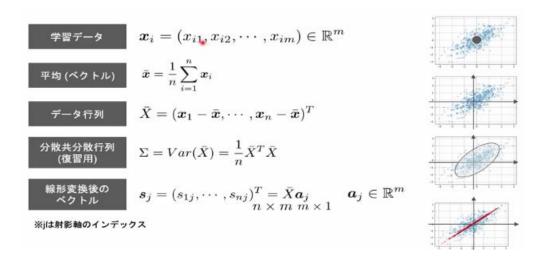




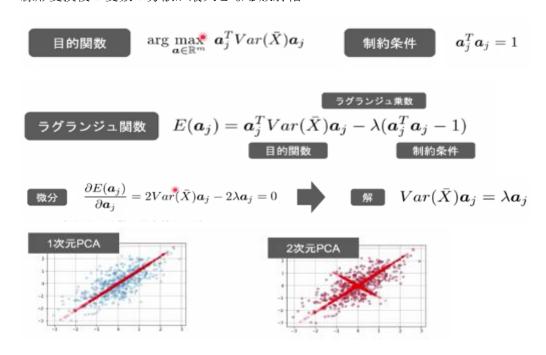


2.4. 主成分分析

次元の圧縮、情報の損失をなるべく小さくする



線形変換後の変数の分散が最大となる放射軸



分散共分散行列を計算、固有値問題を解く

寄与率:圧縮した結果、情報がどれだけロスしたか。

第k主成分の分散の全文さんに対する割合

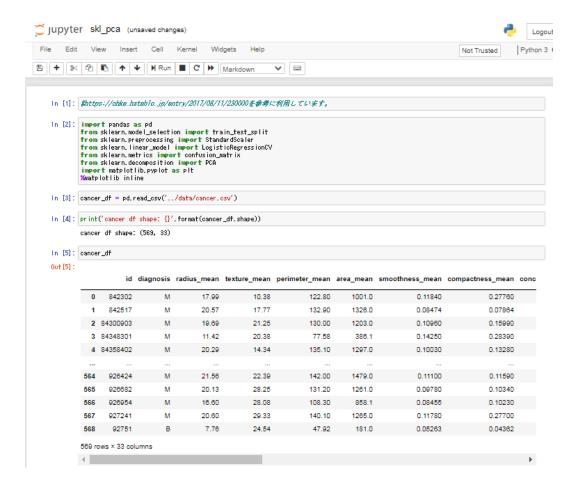
累積寄与率:第1-k 主成分まで圧縮した際の情報損失量の割合

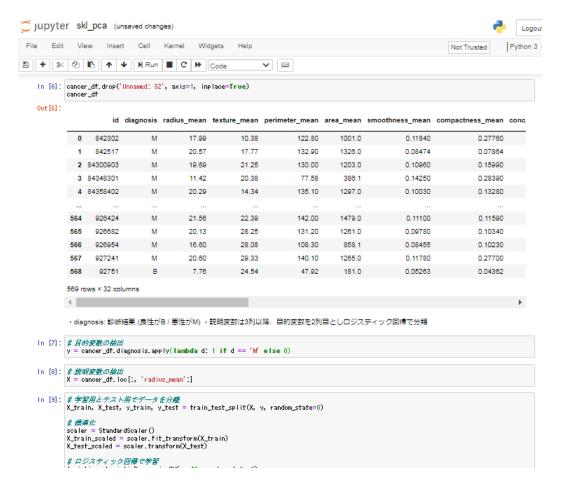


オートエンコーダも次元圧縮に使える場合がある。

ハンズオン(実装演習)

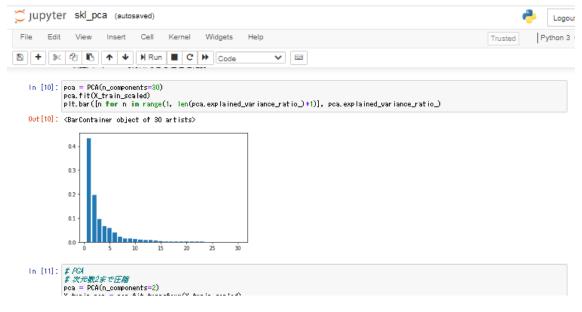
乳がんデータを用いる。



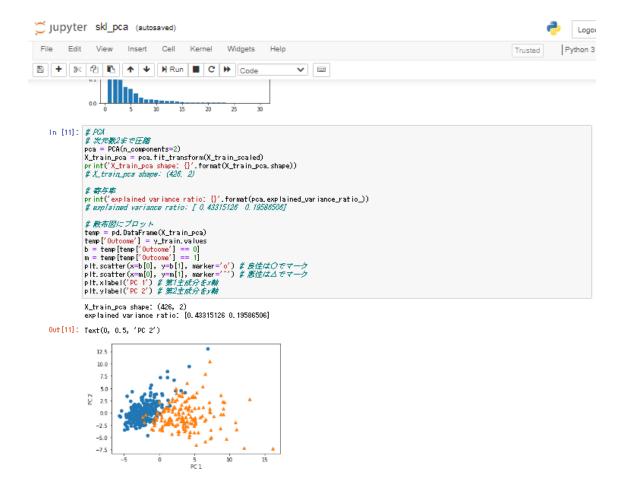


・diagnosis: 診断結果 (良性がB / 悪性がM) ・説明変数は3列以降、目的変数を2列目としロジスティック回帰で分類

・検証スコア97%で分類できることを確認



上位2位で、65%程度の情報量となる。

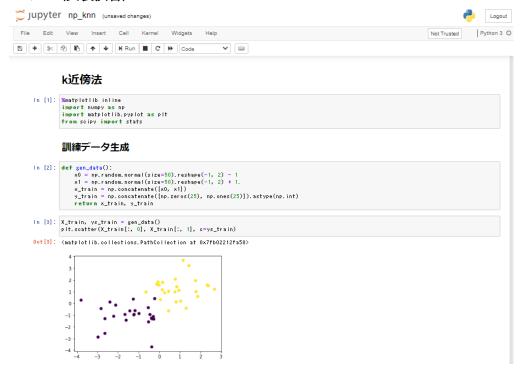


2.5. アルゴリズム

・k 近傍法 (kNN)k はパラメータ、増えると過学習に近くなる

・k-平均法(k-means) クラスタリング
 kはパラメータ、クラスタの数
 クラスタの再割りあて、中心の更新を繰り返す。
 初期値の決め方で変わる。k-means++

ハンズオン (実装演習)



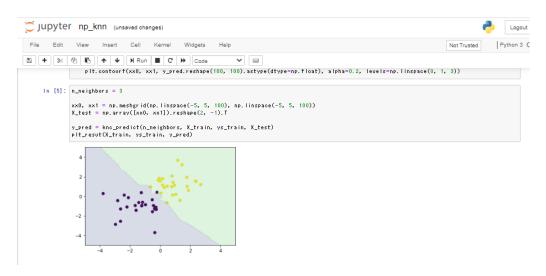


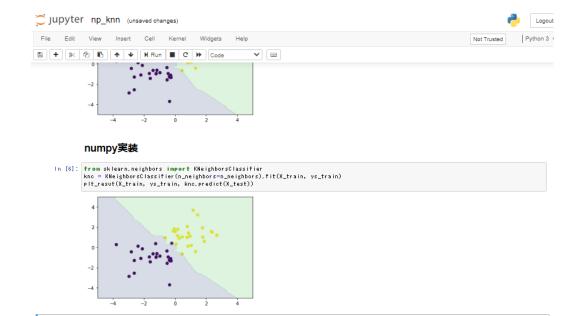
学習

陽に訓練ステップはない

予測

予測するデータ点との、距離が最も近いk個の、訓練データのラベルの最頻値を割り当てる





2.6. サポートベクターマシン

正負で2値分類 マージンが最大となる線形判別関数 目的関数

$$\max_{\boldsymbol{w},b}[\min_i \frac{t_i(\boldsymbol{w}^{\mathrm{T}}\boldsymbol{x}_i + b)}{||\boldsymbol{w}||}]$$

マージンが最大となる直線(パラメータ)を探す

 $\max_{\boldsymbol{w},b} \frac{1}{||\boldsymbol{w}||}$

マージンで正規化すると 成り立つ

マージン 1/||w||の最大化のために。 最小化問題、二次計画問題

SVMの主問題

主問題の目的関数と制約条件

目的関数

 $\min_{\boldsymbol{w},b}\frac{1}{2}||\boldsymbol{w}||^2$

制約条件

$$t_i(\boldsymbol{w}^{\mathrm{T}}\boldsymbol{x}_i + b) \ge 1$$
 $(i = 1, 2, ..., n)$

双対問題:制約条件のもと別の等価な関数に置き換えて解決

- ・ラグランジュ未定乗数法:問題を解くための手法
- ・KKT 条件 Karush-Kuhn-Tucker 条件:問題において最適解が満たす条件

補問題: ラグランジュ未定乗数法を用いて定義したラグランジュ関数を最大化する 主問題の最適解と双対問題の最適解は一対一対応

ハードマージン SVM: クラスが完全に線形分離可能、マージン最大化を満たす

ソフトマージン SVM:線形分離できない場合、ノイズを含む

制約条件が違う、Cが小さい時:誤差許容

非線形分離、非線形 SVM:線形分離できない場合

特徴空間に写像し、その空間で線形分離

・カーネルトリック: K(xi,xj)

目的関数は以下のように変わる

$$\max_{m{a}} \sum_{i=1}^n a_i - rac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_i a_j t_i t_j \underline{\phi(m{x}_i)^{\mathrm{T}} \phi(m{x}_j)}$$
 ここのみ変化

- ・高次元ベクトルの内積をスカラー関数で表す
- ・特徴空間が高次元でも計算コストが少ない

非線形カーネル: 非線形分離できる

・放射基盤関数カーネル (RFB カーネル、ガウシアンカーネル)

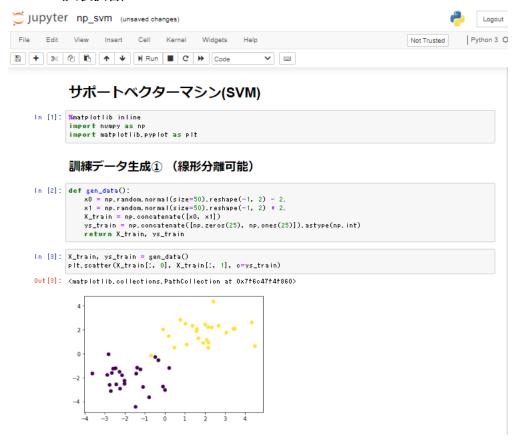
$$k(oldsymbol{x}_i, oldsymbol{x}_j) = \exp{(-rac{||oldsymbol{x}_i - oldsymbol{x}_j||^2}{2\sigma^2})}$$

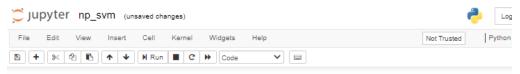
σ:分布データの分散

多項式カーネル: K(xi,xj)=(xixj+C)d

d:入力データ次元、C:重みパラメータ

ハンズオン (実装演習)





学習

特徴空間上で線形なモデル $y(x) = w\phi(x) + b$ を用い、その正負によって2値分類を行うことを考える。

サポートベクトターマシンではマージンの最大化を行うが、それは結局以下の最適化問題を解くことと同じである。

ただし、訓練データを
$$X = [\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_n]^T, \mathbf{t} = [t_1, t_2, \dots, t_n]^T (t_i = \{-1, +1\})$$
とする。

 $\min_{\boldsymbol{w},b} \frac{1}{2} ||\boldsymbol{w}||^2$

subject to $t_i(\mathbf{w}\phi(\mathbf{x}_i) + b) \ge 1 \quad (i = 1, 2, \dots, n)$

ラグランシュ乗数法を使うと、上の最適化問題はラグランジュ乗数 $\mathbf{a}(\geq 0)$ を用いて、以下の目的関数を最小化する問題となる。

$$L(\boldsymbol{w}, b, \boldsymbol{a}) = \frac{1}{2} ||\boldsymbol{w}||^2 - \sum_{i=1}^{n} a_i t_i(\boldsymbol{w} \phi(\boldsymbol{x}_i) + b - 1) \qquad \cdots (1)$$

目的関数が最小となるのは、w.bに関して偏微分した値が0となるときなので、

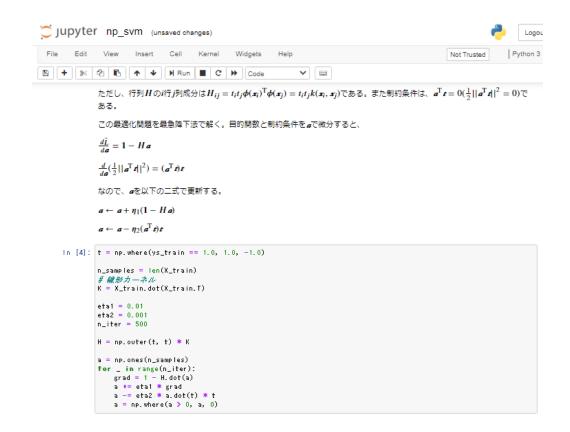
$$\frac{\partial L}{\partial w} = w - \sum_{i=1}^{n} a_i t_i \phi(\mathbf{x}_i) = \mathbf{0}$$

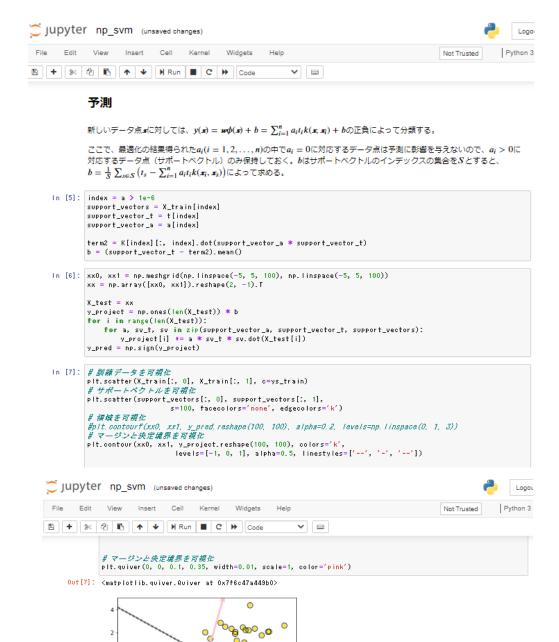
$$\frac{\partial L}{\partial b} = \sum_{i=1}^{n} a_i t_i = \boldsymbol{a}^{\mathrm{T}} \boldsymbol{t} = 0$$

これを式(1) に代入することで、最適化問題は結局以下の目的関数の最大化となる。

$$\bar{L}(\boldsymbol{a}) = \sum_{i=1}^{n} a_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} a_i a_j t_i t_j \phi(\boldsymbol{x}_i)^{\mathrm{T}} \phi(\boldsymbol{x}_j)$$
$$= \boldsymbol{a}^{\mathrm{T}} \mathbf{1} - \frac{1}{2} \boldsymbol{a}^{\mathrm{T}} H \boldsymbol{a}$$

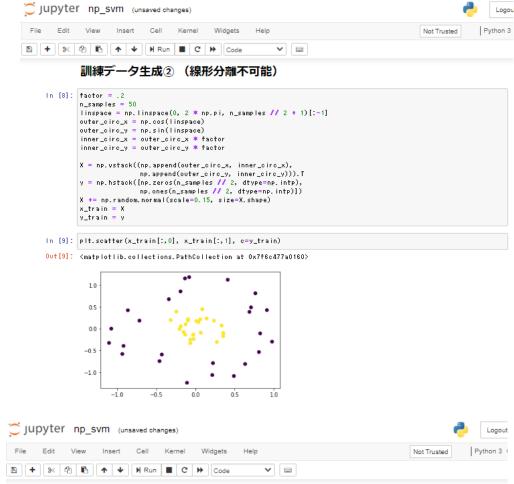
ただし、行列Hのi行j列成分は $H_{ij}=t_it_j\phi(\mathbf{x}_i)^{\mathrm{T}}\phi(\mathbf{x}_j)=t_it_jk(\mathbf{x}_i,\mathbf{x}_j)$ である。また制約条件は、 $\mathbf{a}^{\mathrm{T}}\mathbf{r}=0(\frac{1}{2}||\mathbf{a}^{\mathrm{T}}\mathbf{r}||^2=0)$ である。





0

-2



学習

元のデータ空間では線形分離は出来ないが、特徴空間上で線形分離することを考える。

今回はカーネルとしてRBFカーネル(ガウシアンカーネル)を利用する。

```
In [10]:

def rbf(u, v):
    sigma = 0.8
    return np.exp(-0.5 * ((u - v)**2).sum() / sigma**2)

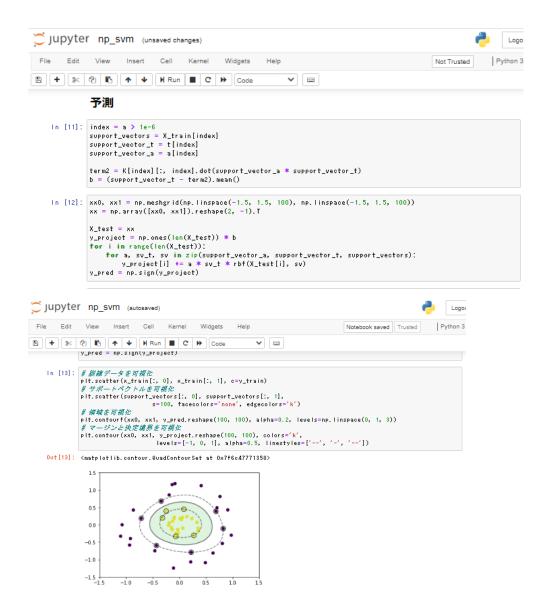
X_train = x_train
t = np.where(y_train == 1.0, 1.0, -1.0)

n_samples = len(X_train)
# 飛野アカーネル
K = np.zeros((n_samples, n_samples))
for i in range(n_samples):
    for j in range(n_samples):
        K[i, j] = rbf(X_train[i], X_train[j])

etal = 0.01
eta2 = 0.001
n_iter = 5000

H = np.outer(t, t) * K

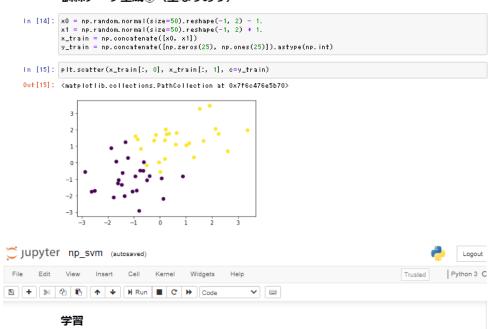
a = np.ones(n_samples)
for _ in range(n_iter):
    grad = 1 - H.dot(a)
    a += eta1 * grad
    a -= eta2 * a.dot(t) * t
    a = np.where(a > 0, a, 0)
```





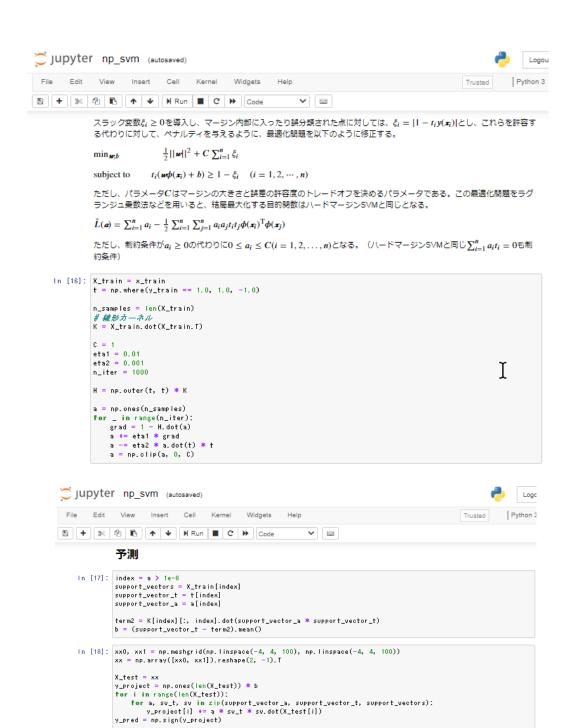
ソフトマージンSVM

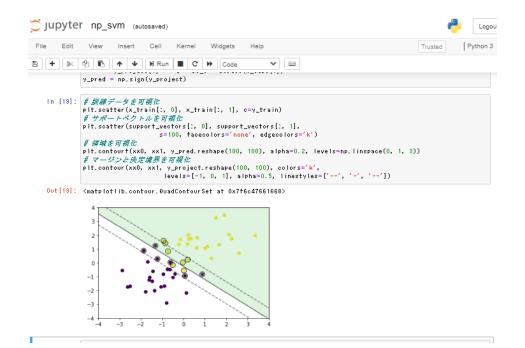
訓練データ生成③ (重なりあり)



分離不可能な場合は学習できないが、データ点がマージン内部に入ることや誤分類を許容することでその問題を回避する。

スラック変数 $\xi_i \geq 0$ を導入し、マージン内部に入ったり誤分類された点に対しては、 $\xi_i = |1-t_iy(x_i)|$ とし、これらを許容する代わりに対して、ペナルティを与えるように、最適化問題を以下のように修正する。





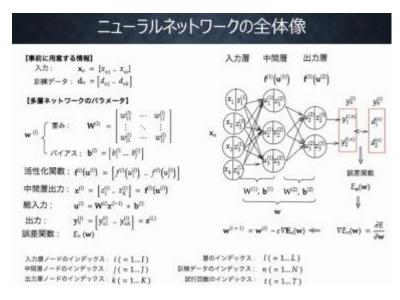
3. 深層学習(前編1)

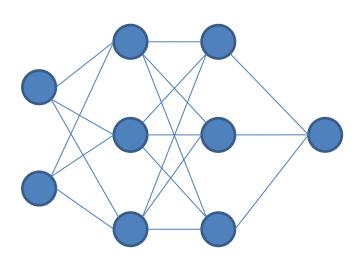
3.1. Section1:入力層~中間層

・X1~Xn-入力層-W1,B1-中間層-W2,B2-出力層

DL の最適化の最終目的: 誤差を最小化するパラメータを発見すること

パラメータ:重み、バイアス





NN ができること

回帰:結果予測(売上予測、株価)、ランキング(競馬順位、人気順位)

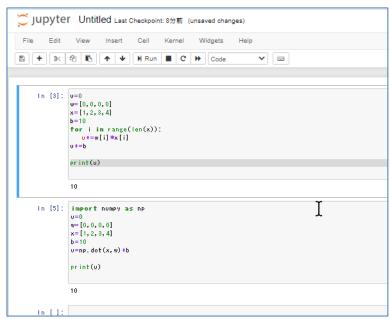
分類:猫写真の判別、花の種類分類、手書き文字認識

実用例:自動売買、チャットボット、翻訳、音声解釈、囲碁将棋

ハンズオン (実装演習)

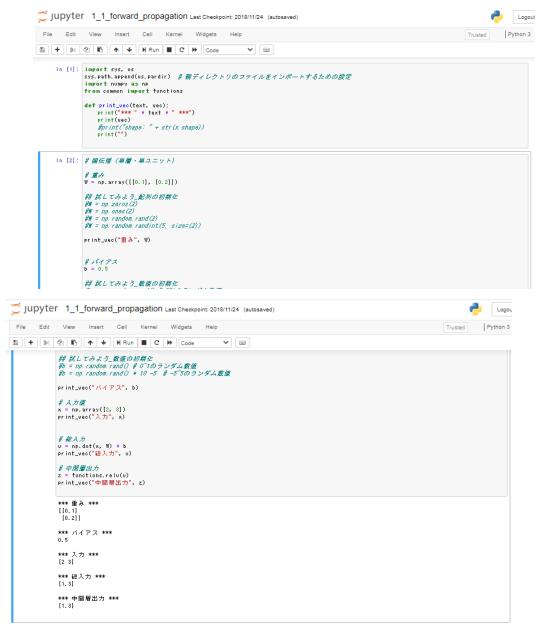
入力: xi、重み: wi、バイアス: b、総入力: u、出力: z、活性化関数: f 入力層のインデックス: i

u=w1x1+w2x2+w3x3+w4x4+b=Wx+b



内積で書ける。

順伝播(単層・単ユニット)の実装演習



コメント部分での実装演習

重みの変化:

*** 重み *** [0. 0.]

*** バイアス *** 0.5

*** 入力 *** [2 3]

*** 総入力 ***

*** 中間層出力 ***

*** 中间度出力 *** 0.5 *** 重み *** [1. 1.]

*** バイアス *** 0.5

*** 入力 *** [2 3]

*** 総入力 ***

5.5

*** 中間層出力 *** 5.5

*** 重み ***

[0.24135586 0.57921017]

*** バイアス *** 0.5

*** 入力 *** [2 3]

*** 総入力 ***
2.720342216381039

*** 中間層出力 *** 2.720342216381039 *** 重み *** [4 2]

*** バイアス *** 0.5

*** 入力 *** [2 3]

*** 総入力 ***

14.5

*** 中間層出力 ***

バイアスの変化

*** 重み *** [[0.1]

[0.1]

*** バイアス *** 0.2713144791886195

*** 入力 *** [2 3]

*** 総入力 ***

*** 中間層出力 *** [1.07131448] *** 重み *** [[0.1] [0.2]]

*** バイアス *** -3.1822816992574854

*** 入力 *** [2 3]

*** 総入力 *** [-2.3822817]

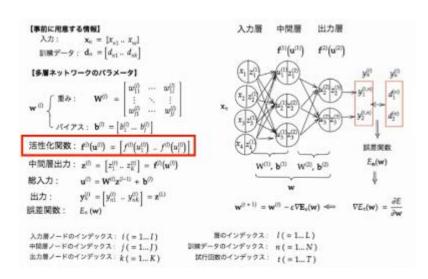
*** 中間層出力 *** [0.]

3.2. Section2:活性化関数

NNで、次の層への出力の大きさを決める非線形の関数



:線形と非線形の図

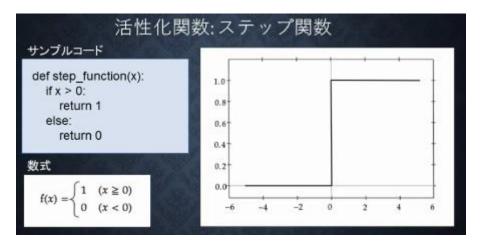


中間層用の活性化関数

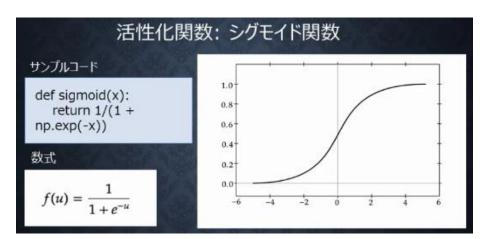
- · ReLU
- ・シグモイド (ロジスティック)
- ・ステップ

出力層用の活性化関数

- ・ソフトマックス
- 恒等写像
- ・シグモイド (ロジスティック)

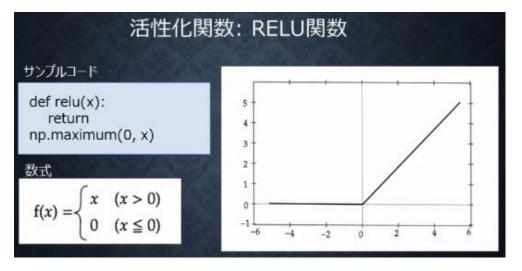


しきい値を超えたら発火する関数。出力は1か0。 デメリット:線形分離可能なものしか学習できなかった。

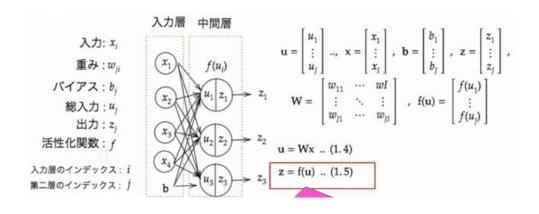


0~1の間を変化する関数で信号の強弱を伝えられる。

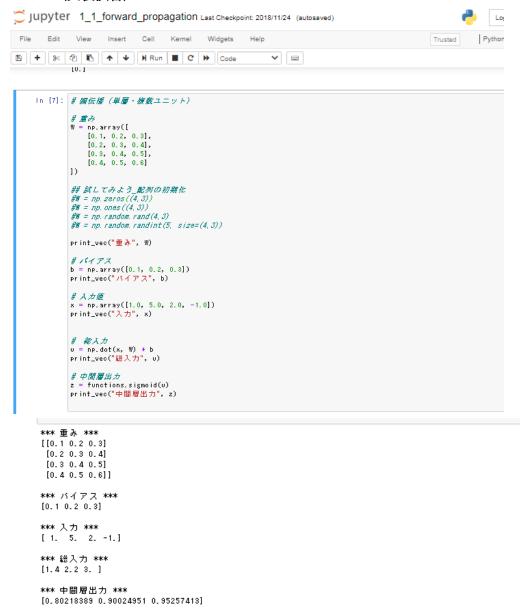
デメリット:大きな値では出力の変化が微小、勾配消失問題が起きる事がある



最も使われている活性化関数 勾配消失問題の回避、スパース化に貢献。



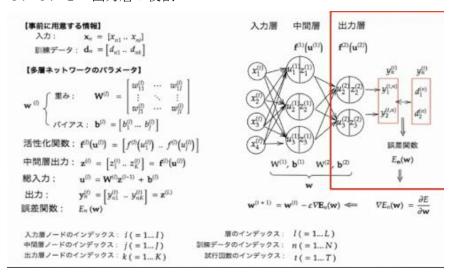
ハンズオン (実装演習)





3.3. Section3: 出力層

3. 3. 1 出力層の役割



3. 3. 2 誤差関数

$$E_n(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{I} (y_j - d_j)^2 = \frac{1}{2} ||(\mathbf{y} - \mathbf{d})||^2$$

- ・2 乗するのは値を正にするため。
- ・1/2 は微分の計算を簡単にするため。

3. 3. 3 出力層の活性化関数

中間層の活性化関数との違い:値の強弱、多クラス分類では確率出力の総和を1。

問題に対する、活性化関数と誤差関数の組み合わせ 計算結果で計算の相性が良いため。

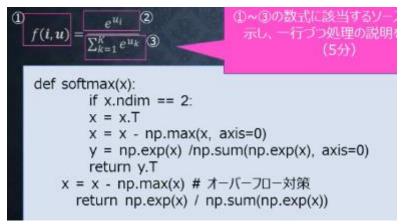
	回帰	二帕分類	多クラス分類
活性化膦酸	恒等写像 f(u) = u	シグモイド関数 $f(u) = \frac{1}{1 + e^{-u}}$	ソフトマックス関数 $f(\mathbf{i}, \mathbf{u}) = \frac{e^{u_i}}{\sum_{k=1}^{K} e^{u_k}}$
真差例数	二乗誤差	交差エントロピー	

【訓練データサンプルあたりの誤差】 $E_n(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{l} (y_n - \mathbf{d}_n)^2$.. 二乗誤差 $E_n(\mathbf{w}) = -\sum_{i=1}^{l} d_i \log y_i$.. 交差エントロピー

シグモイド関数

$$f(u) = \frac{1}{1 + e^{-u}}$$
def sigmoid(x):
return 1/(1 + np.exp(-x))

ソフトマックス関数



平均二乗誤差

$$E_n(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{l} (\mathbf{y}_n - \mathbf{d}_n)^2$$
 .. 二乗誤差
$$\text{def mean_squared_error}(\mathbf{d}, \mathbf{y}):$$

$$\text{return np.mean}(\text{np.square}(\mathbf{d} - \mathbf{y})) / 2$$

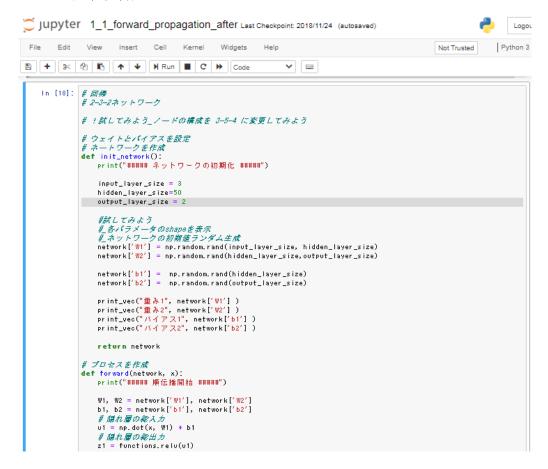
交差エントロピー

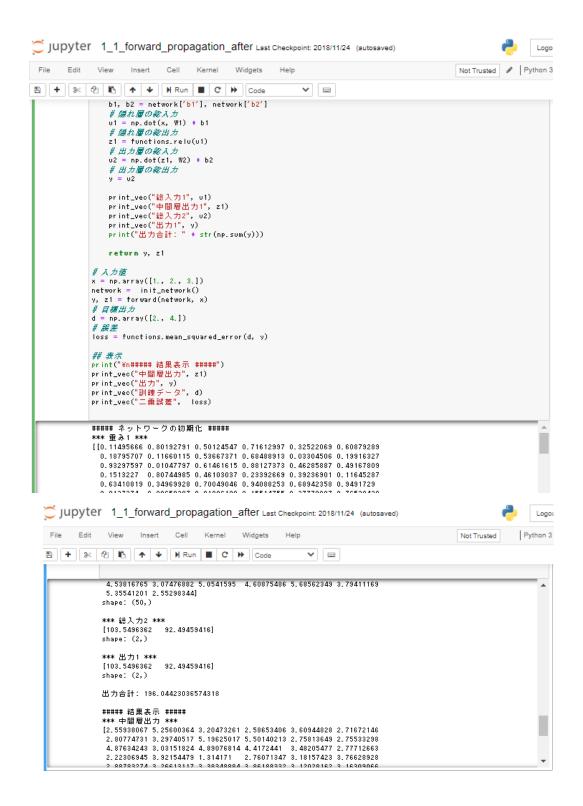
```
E_n(\mathbf{w}) = -\sum_{i=1}^{I} d_i \log y_i .. 交差エントロピー

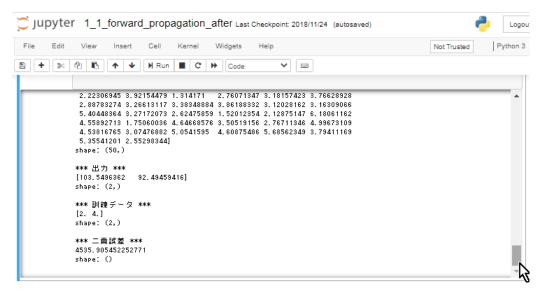
def cross_entropy_error(d, y):
    if y.ndim == 1:
        d = d.reshape(1, d.size)
        y = y.reshape(1, y.size)
    # 教師データがone-hot-vectorの場合、正解ラベルのインデックスに変換
    if d.size == y.size:
        d = d.argmax(axis=1)
        batch_size = y.shape[0]
    return -np.sum(np.log(y[np.arange(batch_size), d] + 1e-7)) / batch_size
```

実装上の工夫で、微小な値を足すことでゼロにならないようにしている。

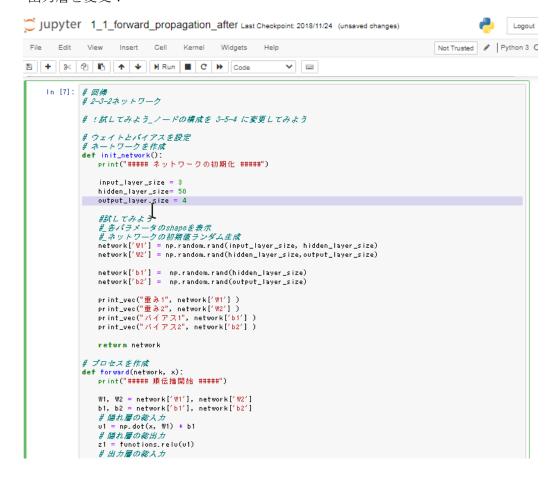
ハンズオン (実装演習)



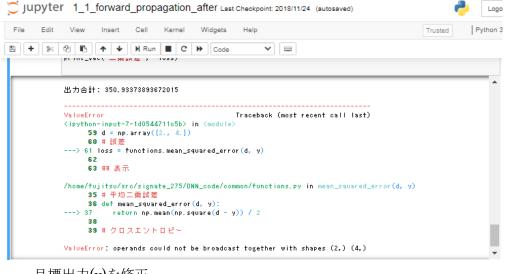




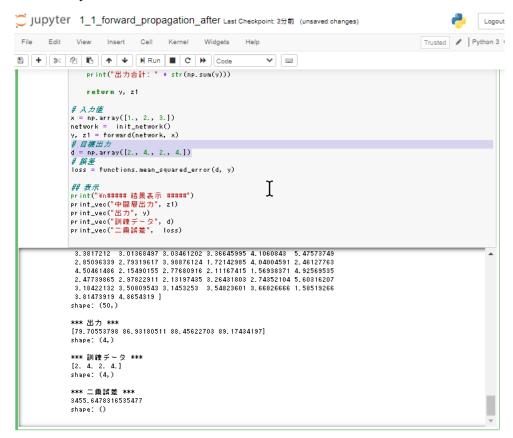
出力層を変更:



エラー: v のサイズが違う



目標出力(v)を修正。



3.4. Section4: 勾配降下法

3. 4. 1 勾配降下法

誤差を最小にするネットワークを作る

誤差を最小化するパラメータを発見する

勾配降下法を利用してパラメータを最適化する

誤差関数の値を小さくする方向に重み W およびバイアス b を更新し、次のエポックに反映



∇E: 誤差を w パラメータで微分した値

ハンズオン (実装演習)

```
Jupyter 1_2_back_propagation Last Checkpoint: 2018/11/24 (unsaved changes)
                                                                                                                                                                            Logout
 File Edit View Insert Cell Kernel Widgets Help
                                                                                                                                                               Trusted / Python 3 (
v
                            delta1 = np.dot(delta2, W2.T) * functions.d_relu(z1)
                           delTal = np.dot(delta2, W2.T) * funi
# b1の句配
grad['b1'] = np.sum(delta1, axis=0)
# #1の句配
grad['W1'] = np.dot(x.T, delta1)
                            print_vec("偏微分_dE/du2", delta2)
print_vec("偏微分_dE/du2", delta1)
                           print_vec("福徽分_重み1", grad["W1"])
print_vec("福徽分_重み2", grad["W2"])
print_vec("福徽分_パイアス1", grad["b1"])
print_vec("福徽分_パイアス2", grad["b2"])
                            return grad
                     # 訓練データ
x = np.array([[1.0, 5.0]])
                     x = np.array([[1.0, 5.0]])

# 三種出力

d = np.array([[0, 1]])

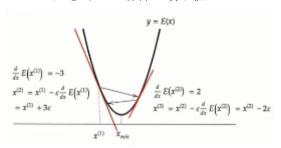
# 学習章

learning_rate = 0.01

network = init_network()

y, z1 = forward(network, x)
                      # 麗差
loss = functions.cross_entropy_error(d, y)
                                                                                                                            Ι
                      grad = backward(x, d, z1, y)
for key in ('W1', 'W2', 'b1', 'b2'):
    network[key] == learning_rate * grad[key]
                      print("#### 結果表示 #####")
                     print("##### 更新後パラメータ #####")
                     print_vec("重み1", network['W1'])
print_vec("重み2", network['W2'])
print_vec("パイアス1", network['b1'])
print_vec("パイアス2", network['b2'])
```

ε 学習率: 学習率の値によって学習の効率が大きく異なる 大きくした場合: 最小値にいつまでもたどり着かず発散



学習率の決定方法、収束性向上のためのアルゴリズム

· Momentum, AdaGrad, Adadelta, Adam

3. 4. 2 確率的勾配降下法 (SGD)

勾配降下法のデメリットの解決

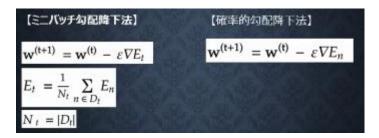
勾配降下法は全サンプルの平均誤差、

確率的勾配降下法はランダムに抽出したサンプルの誤差

- ・データが冗長な場合には、計算コストの低減
- ・望まない局所極小解に収束するリスク低減
- ・オンライン学習が可能(あとから追加)

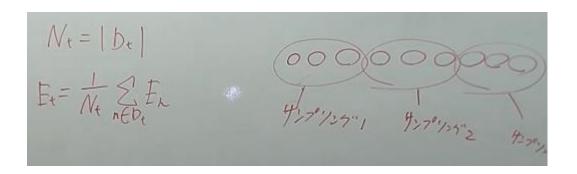
3. 4. 3 ミニバッチ勾配降下法

確率的勾配降下法と同様にデータに対するアプローチが変わる



ランダムに分割したデータの集合(ミニバッチ)Dtに属するサンプルの平均誤差。 確率的勾配降下法のメリットを損なわずに、計算資源を有効活用可能。

(CPU のスレッド並列化や GPU の SIMD 並列化)



誤差勾配の計算、数値微分

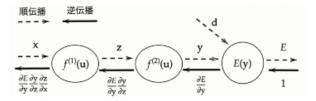
$$VE = \frac{\partial E}{\partial \mathbf{w}} = \left[\frac{\partial E}{\partial w_1} \dots \frac{\partial E}{\partial w_M} \right]$$

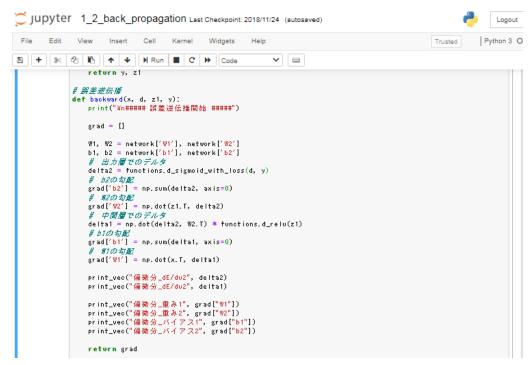
数値微分を行う、プログラムで微小な数値を生成し、疑似的に微分計算 デメリット:各パラメータwm それぞれについて、順伝播の計算を繰り返すため負荷 が大きい →誤差逆伝播法を利用する

$$\frac{\partial E}{\partial w_m} \approx \frac{E(w_m + h) - E(w_m - h)}{2h}$$

3.5. Section5: 誤差逆伝播法

数値微分でも算出できるが、負荷が大きい。計算負荷を減らすために。 算出された誤差を、出力層側から順に微分して、前の層へと伝播。 最小限の計算で各パラメータでの微分値を解析的に計算できる。





$$E(\mathbf{y}) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^{l} (y_j - d_j)^2 = \frac{1}{2} \|\mathbf{y} - \mathbf{d}\|^2$$
 : 誤差関数 = 二乗誤差関数 $\mathbf{y} = \mathbf{u}^{(L)}$: 出力層の活性化関数 = 恒等写像 $\mathbf{u}^{(l)} = \mathbf{w}^{(l)} \mathbf{z}^{(l-1)} + \mathbf{b}^{(l)}$: 総入力の計算
$$\frac{\partial E}{\partial w_{ji}^{(2)}} = \frac{\partial E}{\partial \mathbf{y}} \frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{u}} \frac{\partial \mathbf{u}}{\partial w_{ji}^{(2)}}$$

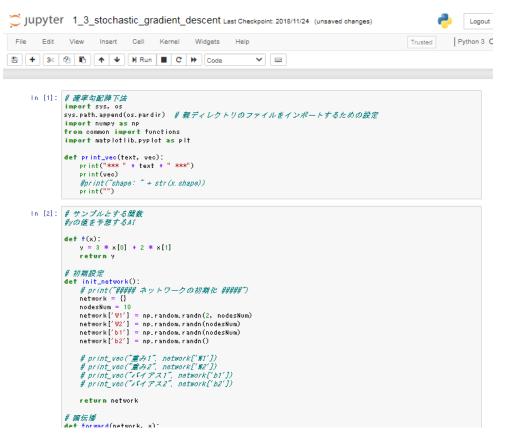
$$\frac{\partial E(\mathbf{y})}{\partial \mathbf{y}} = \frac{\partial}{\partial \mathbf{y}} \frac{1}{2} \|\mathbf{y} - \mathbf{d}\|^2 = \mathbf{y} - \mathbf{d}$$

$$\frac{\partial \mathbf{y}(\mathbf{u})}{\partial \mathbf{u}} = \frac{\partial \mathbf{u}}{\partial \mathbf{u}} = 1$$

$$\frac{\partial \mathbf{u}(\mathbf{w})}{\partial w_{ji}} = \frac{\partial}{\partial w_{ji}} \left(\mathbf{w}^{(l)} \mathbf{z}^{(l-1)} + \mathbf{b}^{(l)} \right) = \frac{\partial}{\partial w_{ji}} \left(\begin{bmatrix} w_{11}z_1 + \dots + w_{1l}z_i + \dots w_{1l}z_l \\ \vdots \\ w_{j1}z_1 + \dots + w_{jl}z_i + \dots w_{jl}z_l \\ \vdots \\ w_{jl}z_1 + \dots + w_{jl}z_i + \dots w_{jl}z_l \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_j \\ \vdots \\ b_l \end{bmatrix} \right) = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ z_i \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

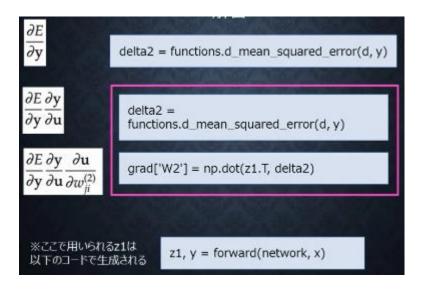
$$\frac{\partial E}{\partial \mathbf{y}} \frac{\partial \mathbf{y}}{\partial \mathbf{u}} \frac{\partial \mathbf{u}}{\partial w_{ji}^{(2)}} = (\mathbf{y} - \mathbf{d}) \cdot \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ z_i \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} = (y_j - d_j) z_i$$

ハンズオン (実装演習)



:

$Relu {\rightarrow} sigmoid$



4. 修了テスト

4.1. 修了課題

iris データを使用して、回帰または分類。

Jupyter notebook 上でソースが動く

組み立てた NN(deeplearning)の構造図、可視化図

入力層、出力層、誤差関数の明記

4.2. 修了課題の確認について

Q1. 課題の目的とは? どのような工夫ができそうか

A1. 4 個の計測値データから深層学習を用いて、セトナ、バーシクル、 バージニカの 3 種類のアヤメに分類する。これにより深層学習の構造を理解する。

Q2. 課題を分類タスクで解く場合の意味は何か

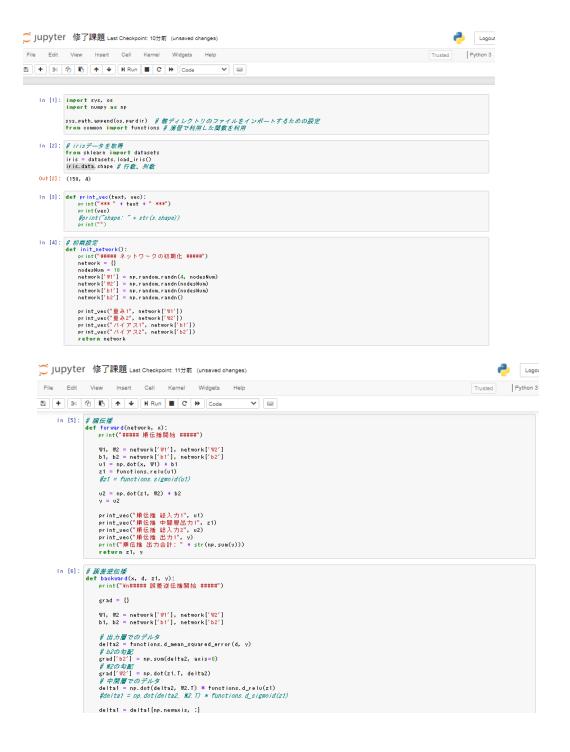
A2. 新たな未分類データで、分類することができる。

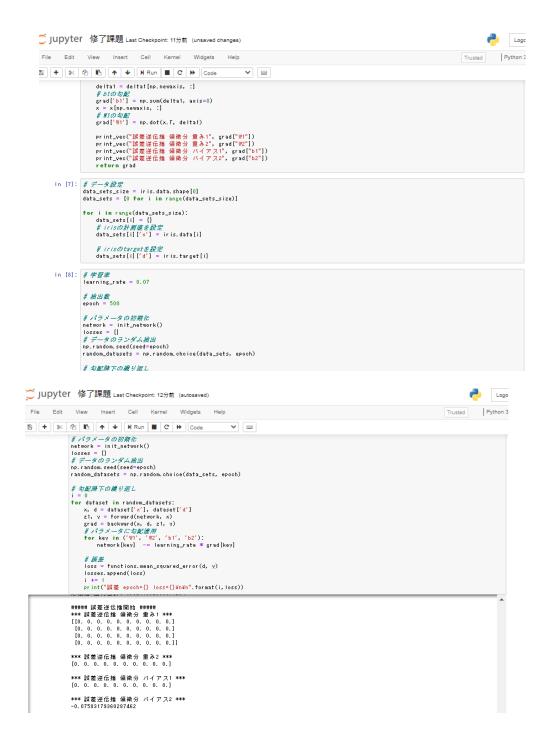
Q3. iris データとは何か2行で述べよ

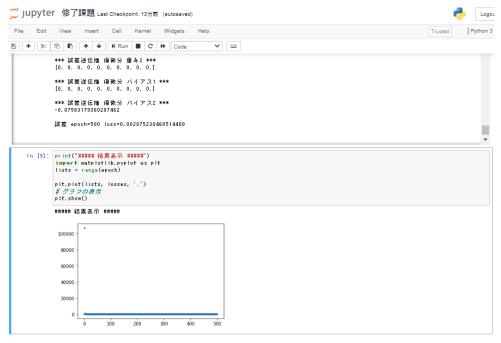
A3. アヤメの花のデータセット。セトナ, バーシクル, バージニカの 3 種類のアヤメで 4 個の計測値を持つ。イギリスのロナルド・フィッシャーが 1936 年に論文で紹介した。

4.3. 実装

iris データを使用して、回帰で予測する。

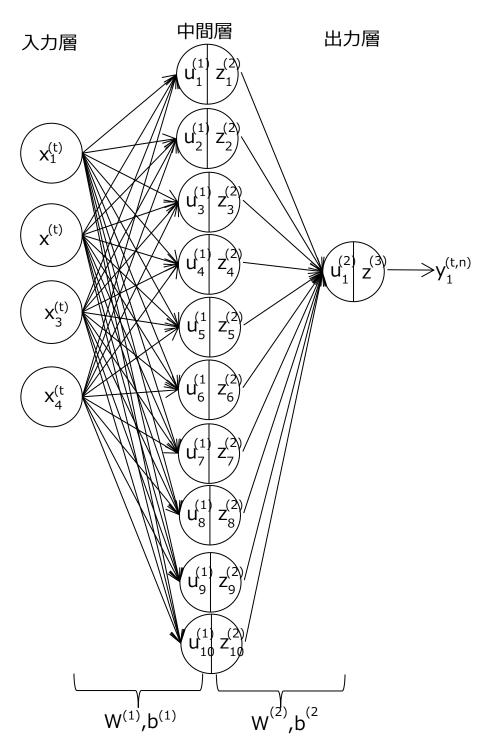






早い段階で誤差がほぼゼロになっている。

4.4. NN の構造図について



・4-10-1の層で中間層は1層である。・中間層の活性化関数: ReLU 関数・出力層の活性化関数: 恒等写像

- · 誤差関数: 平均二乗誤差
- ・誤差逆伝播を行っている。

以上

