

Formeln

| Lineare Regression   | Regularisierung  | Convolutional Neuronal Networks   | Lineare Regression   |
|--|--|-----------------------------------|--|
| <p>Linearer Zusammenhang zwischen den Eingabevariablen x und der Ausgabevariable y wird modelliert.</p> <p><b>Hypothesenfunktion:</b><br/><math>h_{\theta(x)} = \theta_0 + \theta_1x_1 + \theta_2x_2 + \dots + \theta_nx_n</math></p> <p><b>Kostenfunktion (MSE):</b><br/><math>J(\theta) = \frac{1}{2n} \sum_{i=1}^n \left(h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)}\right)^2</math></p> <p><b>Ziel:</b><br/>Finde Parameter <math>\theta</math> um J zu minimieren<br/><math>\min J(\theta)</math></p> <p><b>Multivariat:</b><br/>Mehrere Features <math>x_1, x_2, \dots, x_n</math></p> <p><b>Polynom-Regression:</b><br/><math>h_{\theta(x)} = \theta_0 + \theta_1x + \theta_2x^2 + \theta_3x^3 + \dots</math></p> | <p><b>Kostenfunktion mit L2-Regularisierung:</b><br/><math>J(\theta) = \frac{1}{2n} \sum \left(h_{\theta(x^{(i)})} - y^{\{(i)\}}\right)^2 + \lambda \sum_{j=1}^d \theta_j^2</math></p> <p><b>Effekt von <math>\lambda</math>:</b></p> <ul style="list-style-type: none"><li><math>\lambda = 0 \rightarrow</math> kein Penalty</li><li>großes <math>\lambda \rightarrow</math> starke Bestrafung, Underfitting</li></ul> <p><b>Bias-Term <math>\theta_0</math> wird oft nicht regularisiert</b></p>   |                                   | <p>Linearer Zusammenhang zwischen den Eingabevariablen x und der Ausgabevariable y wird modelliert.</p> <p><b>Hypothesenfunktion:</b><br/><math>h_{\theta(x)} = \theta_0 + \theta_1x_1 + \theta_2x_2 + \dots + \theta_nx_n</math></p> <p><b>Kostenfunktion (MSE):</b><br/><math>J(\theta) = \frac{1}{2n} \sum_{i=1}^n \left(h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)}\right)^2</math></p> <p><b>Ziel:</b><br/>Finde Parameter <math>\theta</math> um J zu minimieren<br/><math>\min J(\theta)</math></p> <p><b>Multivariat:</b><br/>Mehrere Features <math>x_1, x_2, \dots, x_n</math></p> <p><b>Polynom-Regression:</b><br/><math>h_{\theta(x)} = \theta_0 + \theta_1x + \theta_2x^2 + \theta_3x^3 + \dots</math></p> |
| Support Vector Machines  |  |                                   |  |
| <p><b>Gradient Descent</b></p> <p><b>Update-Regel:</b><br/><math>\theta_j := \theta_j - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta)</math></p> <p><b>Für lineare Regression:</b><br/><math>\theta_j := \theta_j + \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta)</math></p> <p><b>Lernrate <math>\alpha</math>:</b><br/>Zu groß <math>\rightarrow</math> Divergenz,<br/>zu klein <math>\rightarrow</math> langsame Konvergenz</p>   | <p><b>Ziel:</b><br/><math>m_{\{w,b\}} \in \left(\frac{1}{2}  w ^2 + C \sum x_i\right)</math></p> <p><b>Nebenbedingungen:</b><br/><math>y^{\{(i)\}} \left(w^T x^{\{(i)\}} + b\right) \geq 1 - x_i</math> mit <math>x_i \in [0,1]</math></p> <p><b>C kontrolliert Trade-off:</b><br/>großes <math>C \rightarrow</math> weniger Fehler,<br/>kleines <math>C \rightarrow</math> größerer Margin</p> <p><b>Kernel-Trick:</b><br/>z.B. <math>K(x, x') = e^{-\gamma  x-x' ^2}</math> (RBF-Kernel)</p>   |                                   | <p><b>Gradient Descent</b></p> <p><b>Update-Regel:</b><br/><math>\theta_j := \theta_j - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta)</math></p> <p><b>Für lineare Regression:</b><br/><math>\theta_j := \theta_j + \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta)</math></p> <p><b>Lernrate <math>\alpha</math>:</b><br/>Zu groß <math>\rightarrow</math> Divergenz,<br/>zu klein <math>\rightarrow</math> langsame Konvergenz</p>   |
| Logistische Regression   | Neuronale Netzwerke  |                                   | Logistische Regression   |
| <p><b>Sigmoidfunktion:</b><br/><math>g(z) = \frac{1}{1 + e^{-z}}</math></p> <p><b>Hypothese:</b><br/><math>h_{\theta(x)} = g(\theta^T x)</math></p> <p><b>Klassifikation:</b><br/><math>h_{\theta(x)} \geq 0.5 \rightarrow</math> Klasse 1<br/><math>h_{\theta(x)} &lt; 0.5 \rightarrow</math> Klasse 0</p> <p><b>Entscheidungsgrenze:</b><br/><math>\theta_0 + \theta_1x_1 + \theta_2x_2 = 0</math></p> <p><b>Nicht-linearität</b> durch Features wie <math>x_1^2, x_1x_2, \dots</math></p>   | <p><b>Feedforward:</b><br/><math>z^{\{(l+1)\}} = \theta^{\{(l)\}} a^{\{(l)\}}</math><br/><math>a^{\{(l+1)\}} = g(z^{\{(l+1)\}})</math></p> <p><b>Backpropagation:</b><br/><math>\delta^{\{(L)\}} = a^{\{(L)\}} - y</math><br/><math>\delta^{\{(l)\}} = \left(\theta^{\{(l)\}}\right)^T \delta^{\{(l+1)\}} \cdot g'(z^{\{(l)\}})</math></p> <p><b>Gradientenabstieg:</b><br/><math>\theta^{\{(l)\}} := \theta^{\{(l)\}} - \alpha \delta^{\{(l)\}} a^{\{(l-1)\}}</math></p> <p><b>Aktivierungsfunktionen:</b><br/>Sigmoid, Tanh, ReLU, Leaky ReLU, Softmax</p> |                                   | <p><b>Sigmoidfunktion:</b><br/><math>g(z) = \frac{1}{1 + e^{-z}}</math></p> <p><b>Hypothese:</b><br/><math>h_{\theta(x)} = g(\theta^T x)</math></p> <p><b>Klassifikation:</b><br/><math>h_{\theta(x)} \geq 0.5 \rightarrow</math> Klasse 1<br/><math>h_{\theta(x)} &lt; 0.5 \rightarrow</math> Klasse 0</p> <p><b>Entscheidungsgrenze:</b><br/><math>\theta_0 + \theta_1x_1 + \theta_2x_2 = 0</math></p> <p><b>Nicht-linearität</b> durch Features wie <math>x_1^2, x_1x_2, \dots</math></p>   |
|  |  | Modell Evaluation                 |  |
|  |  |                                   |  |
|  |  | Entscheidungsbäume                |  |
|  |  |                                   |  |
|  |  | Pricipal Component Analysis (PCA) |  |
|  |  |                                   |  |