

Formeln			
Lineare Regression	Regularisierung	Convolutional Neuronal Networks	
<p>Linearer Zusammenhang zwischen den Eingabevariablen x und der Ausgabevariable y wird modelliert.</p> <p>Hypothesenfunktion: $h_{\theta(x)} = \theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \dots + \theta_n x_n$</p> <p>Kostenfunktion (MSE): $J(\theta) = \frac{1}{2n} \sum_{i=1}^n \left(h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)} \right)^2$</p> <p>Ziel: Finde Parameter θ um J zu minimieren $\min J(\theta)$</p> <p>Multivariat: Mehrere Features x_1, x_2, \dots, x_n</p> <p>Polynom-Regression: $h_{\theta(x)} = \theta_0 + \theta_1 x + \theta_2 x^2 + \theta_3 x^3 + \dots$</p>	<p>Kostenfunktion mit L2-Regularisierung: $J(\theta) = \frac{1}{2n} \sum \left(h_{\theta(x^{(i)})} - y^{(i)} \right)^2 + \lambda \sum_{j=1}^d \theta_j^2$</p> <p>Effekt von λ:</p> <ul style="list-style-type: none">$\lambda = 0 \rightarrow$ kein Penaltygroßes $\lambda \rightarrow$ starke Bestrafung, Underfitting <p>Bias-Term θ_0 wird oft nicht regularisiert</p>		
Gradient Descent	Support Vector Machines		
<p>Update-Regel: $\theta_j := \theta_j - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta)$</p> <p>Für lineare Regression: $\theta_j := \theta_j + \alpha \frac{\partial}{\partial \theta_j} J(\theta) = \theta_j + \alpha \sum_{i=1}^n \left(y^{(i)} - h_{\theta(x^{(i)})} \right) \cdot x_j^{(i)}$</p> <p>Lernrate α: Zu groß \rightarrow Divergenz, zu klein \rightarrow langsame Konvergenz</p>	<p>Ziel: $m \in \arg \min_{w,b} w ^2 + C \sum x_i y_i$</p> <p>Nebenbedingungen: $y^{(i)} (w^T x^{(i)} + b) \geq 1 - x_i$ mit $x_i \in \{-1, 1\}$</p> <p>C kontrolliert Trade-off: großes $C \rightarrow$ weniger Fehler, kleines $C \rightarrow$ größerer Margin</p> <p>Kernel-Trick: z.B. $K(x, x') = e^{-\gamma \ x - x'\ ^2}$ (RBF-Kernel)</p>		
Logistische Regression	Neuronale Netzwerke		
<p>Sigmoidfunktion: $g(z) = \frac{1}{1 + e^{-z}}$</p> <p>Hypothese: $h_{\theta(x)} = g(\theta^T x)$</p> <p>Klassifikation: $h_{\theta(x)} \geq 0.5 \rightarrow$ Klasse 1 $h_{\theta(x)} < 0.5 \rightarrow$ Klasse 0</p> <p>Entscheidungsgrenze: $\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 = 0$</p> <p>Nicht-linearität durch Features wie $x_1^2, x_1 x_2, \dots$</p>	<p>Feedforward: $z^{(l+1)} = \theta^{(l)} a^{(l)}$ $a^{(l+1)} = g(z^{(l+1)})$</p> <p>Backpropagation: $\delta^{(L)} = a^{(L)} - y$ $\delta^{(l)} = \left(\theta^{(l)} \right)^T \delta^{(l+1)} \cdot g' \left(z^{(l)} \right)$</p> <p>Gradientenabstieg: $\theta^{(l)} := \theta^{(l)} - \alpha \delta^{(l)} a^{(l-1)}$</p> <p>Aktivierungsfunktionen: Sigmoid, Tanh, ReLU, Leaky ReLU, Softmax</p>		
		Modell Evaluation	
		Entscheidungsbäume	
		Principial Component Analysis (PCA)	