

# **Support Vector Machines (SVM)**

## **Computational Intelligence II**

Informatik - Software and Information Engineering  
Fachhochschule Vorarlberg

Erstellt von  
André Hopfgartner & Matthias Rupp

Dornbirn, am 5. März 2021

# Inhaltsverzeichnis

<b>Abkürzungsverzeichnis</b>	<b>3</b>
<b>1 Einführung</b>	<b>4</b>
1.1 Intuition . . . . .	4
1.2 Mathematische Herleitung . . . . .	4

# Abkürzungsverzeichnis

**SVM** Support Vector Machine

# 1 Einführung

## 1.1 Intuition

Ziel: möglichst breites Band zwischen den 2 verschiedenen Klassen aufziehen.

## 1.2 Mathematische Herleitung

Gegeben sei ein Gewichtsvektor  $w \in \mathbb{R}^D$ , ein Bias  $b \in \mathbb{R}$  und ein beliebiger Punkt  $x \in \mathbb{R}^D$ . Eine Ebene im Raum kann definiert werden durch:

$$w^T x + b = 0 \quad (1.1)$$

Weil Gleichung 1.1 mit verschiedenen Skalarwerten skaliert werden kann, führen wir eine zusätzliche Bedingung ohne Beschränkung der Allgemeinheit ein. Sei  $x_n \in \mathbb{R}^D$  der am nächsten zur Ebene gelegene Punkt so soll gelten:

$$|w^T x_n + b| = 1 \quad (1.2)$$

Als nächsten Schritt bestimmen wir den euklidischen Normalabstand  $D$  eines beliebigen Punkts  $x_k \in \mathbb{R}^D$  zu der Ebene. Hierfür ist zuerst zu bemerken, dass  $w$  normal zur definierten Ebene steht.

**Lemma 1.2.1.** *Eine Ebene sei definiert durch  $w^T x + b = 0$ . Der Vektor  $w$  steht normal zu der definierten Ebene.*

*Beweis.* Man wähle zwei Punkte  $x_1, x_2 \in \mathbb{R}^D$  die auf der Ebene liegen. Somit muss gelten:

$$\begin{aligned} w^T x_1 + b &= 0 \\ w^T x_2 + b &= 0 \\ w^T(x_1 - x_2) &= 0 \leftrightarrow \|w^T\| \|x_1 - x_2\| \cos(\alpha) = 0 \leftrightarrow \alpha = 90^\circ \end{aligned} \quad (1.3)$$

□

Um den Normalabstand  $D$  eines beliebigen Punkts  $x_k$  zu ermitteln wählt man einen Punkt  $x$  der auf der Ebene liegt und projiziert den Vektor  $(x_k - x)$  auf den

Einheitsvektor von  $w$ . Weil nur der tatsächliche Abstand zur Ebene relevant ist nimmt man den Betrag.

$$\begin{aligned}
 D &= \left| \frac{w^T}{\|w\|} (x_k - x) \right| = \\
 &= \frac{1}{\|w\|} |(w^T x_k - w^T x)| = \\
 &= \frac{1}{\|w\|} |(w^T x_k + b - (w^T x + b))|
 \end{aligned} \tag{1.4}$$

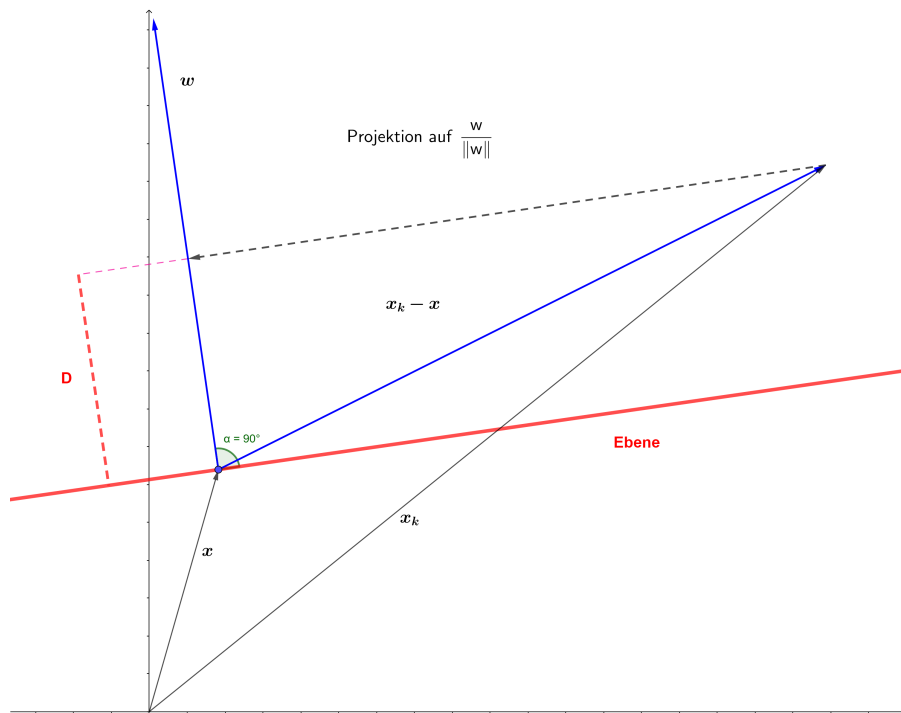


Abbildung 1.1: Durch die Projektion von  $(x_k - x)$  auf den Einheitsvektor von  $w$  kann der Normalenabstand  $D$  von  $x_k$  zu der Ebene bestimmt werden.

Weil der Punkt  $x$  auf der Ebene liegt gilt  $w^T x + b = 0$  (Gleichung 1.1):

$$D = \frac{1}{\|w\|} |(w^T x_k + b)| \tag{1.5}$$

Aus Gleichung 1.2 gilt weiters  $|(w^T x_k + b)| = 1$  wenn  $x_k$  der am nächsten zu der Ebene liegende Punkt ist. Somit ergibt sich der kleinste Abstand zur Ebene als:

$$D = \frac{1}{\|w\|} \tag{1.6}$$