

Support Vector Machines

André Hopfgartner & Matthias Rupp

08.06.2021

Vorarlberg University of Applied Sciences

Agenda

1. Einführung
2. Hard-Margin Support Vector Machine
3. Lösung mittels QP-Solver
4. Soft-Margin Support Vector Machine
5. Vergleich Hard- & Soft-Margin Support Vector Machine
6. Nichtlineare Trennung

Einführung

Ziel: lineare Trennung zweier Klassen

Ziel: lineare Trennung zweier Klassen

Wie?: Definition einer (Hyper-) Ebene

Ziel: lineare Trennung zweier Klassen

Wie?: Definition einer (Hyper-) Ebene

Nebenbedingung: Möglichst großer freier Bereich

Intuition

Ziel: lineare Trennung zweier Klassen

Wie?: Definition einer (Hyper-) Ebene

Nebenbedingung: Möglichst großer freier Bereich



Arten von SVM

Arten von SVM:

- *Hard-Margin SVM*: Daten werden 100% korrekt getrennt
- *Soft-Margin SVM*: Einzelne Datenpunkte können falsch klassifiziert werden um insgesamt bessere Trennung zu erhalten



Hard-Margin Support Vector Machine

Gegeben sei ein Gewichtsvektor $w \in \mathbb{R}^K$, ein Bias $b \in \mathbb{R}$, ein beliebiger Punkt $x_n \in \mathbb{R}^K$ und ein zugehöriges Label $y_n \in \{-1, +1\}$. Eine Ebene im Raum kann allgemein definiert werden durch:

$$w^T x_n + b = 0$$

Ziel der SVM: w und b bestimmen für optimale Trennung

Annahme: w und b bereits bekannt

Wie klassifiziert man einen Punkt x_n ?

Annahme: w und b bereits bekannt

Wie klassifiziert man einen Punkt x_n ?

Liegt x_n über oder unter Ebene = Vorzeichen:

$$\begin{array}{ll} y = \text{sign}(w^T x_n + b) & \text{ist gleichbedeutend mit} \\ w^T x_n + b > 0 & \text{für } y_n = +1 \\ w^T x_n + b < 0 & \text{für } y_n = -1 \end{array}$$

Bisher: Punkte können genau auf der Grenze liegen wenn

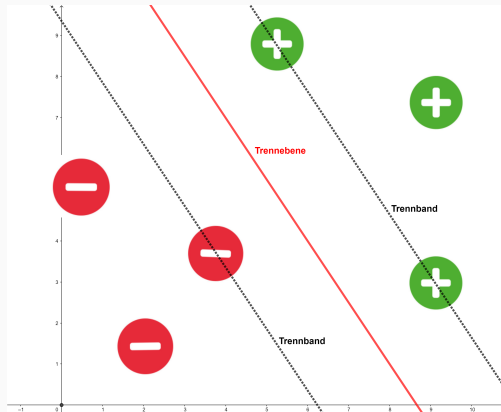
$$w^T x_n + b = 0$$

Einführung eines Trennbandes

Striktere Regel: Um Ebene soll Band frei bleiben

$$w^T x_n + b \geq +1 \quad \text{für } y_n = +1$$

$$w^T x_n + b \leq -1 \quad \text{für } y_n = -1$$



Beidseitige Multiplikation mit y_n

$$y_n(w^T x_n + b) \geq 1 \quad \text{für } y_n = +1$$

$$y_n(w^T x_n + b) \geq 1 \quad \text{für } y_n = -1$$

Beidseitige Multiplikation mit y_n

$$y_n(w^T x_n + b) \geq 1 \quad \text{für } y_n = +1$$

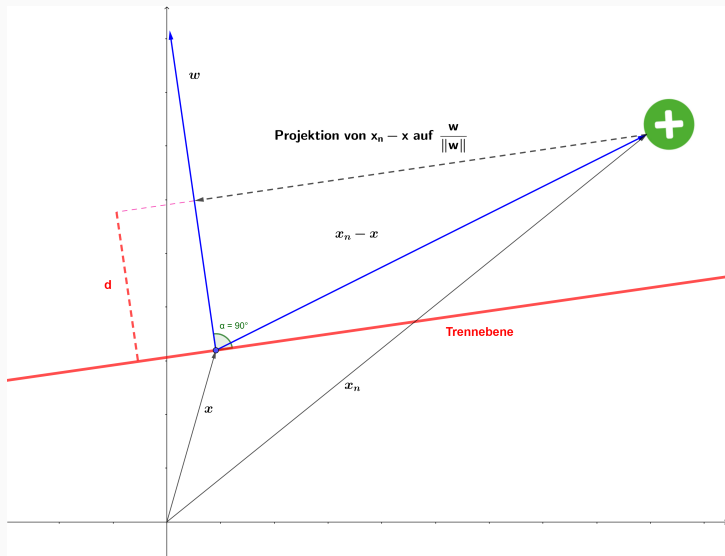
$$y_n(w^T x_n + b) \geq 1 \quad \text{für } y_n = -1$$

Für den Fall, dass $x_n = \hat{x}$ genau an der Grenze des Trennbandes liegt, gilt somit:

$$y_n(w^T \hat{x} + b) = 1$$

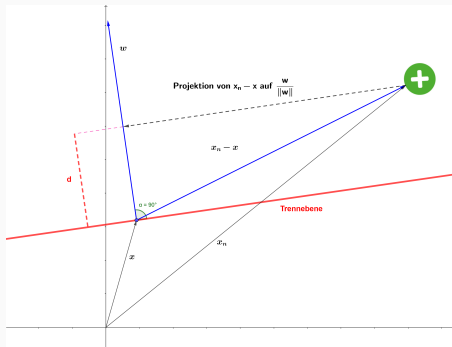
Normalabstand eines Punktes zur Ebene

Gesucht: Normalabstand d eines Punktes $x_n \in \mathbb{R}^K$ zur Ebene



Normalabstand eines Punktes zur Ebene

$$\begin{aligned}d &= \left| \frac{w^T}{\|w\|} (x_n - x) \right| = \\&= \frac{1}{\|w\|} |(w^T x_n - w^T x)| = \\&= \frac{1}{\|w\|} |(w^T x_n + b - (w^T x + b))|\end{aligned}$$



Normalabstand eines Punktes zur Ebene

$$d = \frac{1}{\|w\|} |(w^T x_n + b - (w^T x + b))|$$

Weil der Punkt x auf der Ebene liegt gilt $w^T x + b = 0$ und somit für den Normalabstand eines beliebigen Punktes x_n :

$$d = \frac{1}{\|w\|} |(w^T x_n + b)|$$

$$d = \frac{1}{\|w\|} |(w^T x_n + b)|$$

Annahme: $x_n = \hat{x}$ ist der am nächsten zur Ebene liegende Punkt auf der Grenze des Trennbands

Weil $y_n(w^T \hat{x} + b) = 1 = |w^T \hat{x} + b|$ gilt ergibt sich der minimale Normalabstand D :

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

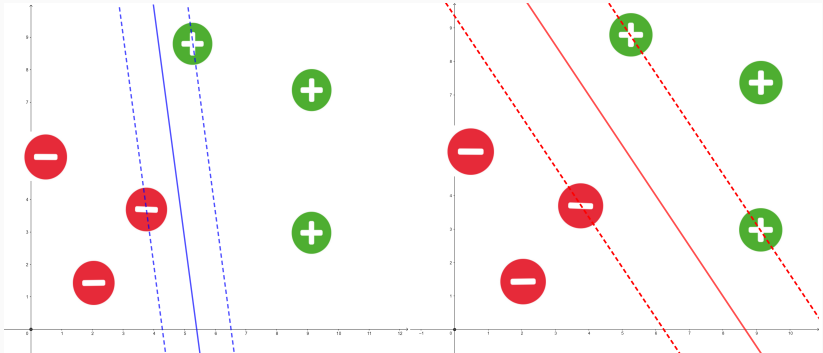
Weil D der minimale Normalabstand zur Ebene ist, ist $2D$ die Breite des freien Trennbands.

Reminder

Ziel: lineare Trennung mit möglichst breitem, freien Trennband

Entspricht Maximierung:

$$\max_w (2D) = \max_w \frac{2}{\|w\|} = \max_w \frac{1}{\|w\|}$$



$$\begin{aligned} \max_w \quad & \frac{1}{\|w\|} \\ \text{mit} \quad & \min_{n=1..N} |w^T x_n + b| = 1 \end{aligned}$$

$\min_{n=1..N} |w^T x_n + b| = 1$ ist der am nächsten zur Ebene liegende Punkt \hat{x}

Beidseitige Multiplikation mit y_n zur Vermeidung des Betrags:

$$|w^T x_n + b| = y_n(w^T x_n + b)$$

Nach Umformung (Maximierung in Minimierung) und Verallgemeinerung der Nebenbedingung auf beliebige Punkte x_n :

$$\begin{array}{ll} \min_w & \frac{1}{2} w^T w \\ \text{mit} & y_n(w^T x_n + b) \geq 1 \text{ für } n = 1..N \end{array}$$

Bemerkungen:

- Faktor $\frac{1}{2}$ wird so gewählt weil dieser später wegfällt
- $w^T w$ und $\|w\|$ sind aus Optimierungssicht gleichbedeutend, Problem ist in dieser Form aber besser optimierbar

Optimierungsproblem mit Ungleichung als Nebenbedingung

Umformen der Nebenbedingung:

$$\begin{array}{ll} \min_{w} & \frac{1}{2} w^T w \\ \text{mit} & y_n(w^T x_n + b) - 1 \geq 0 \text{ für } n = 1..N \end{array}$$

Aufstellen der Lagrange Gleichung

Ungleichung wird von zu optimierender Funktion abgezogen und Lagrange Multiplikatoren eingeführt:

$$\min_{w,b} \quad \mathcal{L}(w, b, \alpha) = \frac{1}{2} w^T w - \sum_{n=1}^N \alpha_n (y_n (w^T x_n + b) - 1)$$

$$\max_{\alpha_n} \quad \alpha_n \geq 0 \text{ für } n = 1..N$$

Lösung durch 0 setzen der partiellen Ableitungen:

$$\nabla_w \mathcal{L} \stackrel{!}{=} \vec{0}$$

$$\frac{\partial}{\partial b} \mathcal{L} \stackrel{!}{=} 0$$

Lösen der Lagrange Gleichung

Nach w :

$$\nabla_w \mathcal{L} = w - \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n x_n \stackrel{!}{=} \vec{0}$$

$$w = \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n x_n$$

Nach b :

$$\frac{\partial}{\partial b} \mathcal{L} = - \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n \stackrel{!}{=} 0$$

$$\sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0$$

Rücksubstitution in Lagrange Gleichung

Aufteilen der Summe:

$$\begin{aligned}\mathcal{L}(w, b, \alpha) &= \frac{1}{2} w^T w - \sum_{n=1}^N \alpha_n (y_n (w^T x_n + b) - 1) = \\ &= \frac{1}{2} w^T w - \left[\sum_{n=1}^N \alpha_n y_n b - \sum_{n=1}^N \alpha_n + \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n w^T x_n \right]\end{aligned}$$

Aus Ableitung nach b wissen wir $\sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0$:

$$\mathcal{L}(w, b, \alpha) = \frac{1}{2} w^T w - \left[- \sum_{n=1}^N \alpha_n + \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n w^T x_n \right]$$

Rücksubstitution in Lagrange Gleichung

Vergleicht man den Term $\sum_{n=1}^N \alpha_n y_n w^T x_n$ mit dem Ergebnis der partiellen Ableitung nach w ($w = \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n x_n$) erkennt man, dass gilt:

$$\begin{aligned} \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n w^T x_n &= w^T w = \\ &= \sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^M y_n y_m \alpha_n \alpha_m x_n^T x_m \end{aligned}$$

Eingesetzt in Lagrange Gleichung:

$$\mathcal{L}(\alpha) = \sum_{n=1}^N \alpha_n - \frac{1}{2} \sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^M y_n y_m \alpha_n \alpha_m x_n^T x_m$$

Maximierung ohne Nebenbedingung

Quadratic Programming Problem ($x_n^T x_m$):

$$\max_{\alpha} \quad \mathcal{L}(\alpha) = \sum_{n=1}^N \alpha_n - \frac{1}{2} \sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^M y_n y_m \alpha_n \alpha_m x_n^T x_m$$

$$\text{mit} \quad \alpha_n \geq 0 \text{ für } n = 1..N$$

$$\sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0 \text{ für } n = 1..N$$

Lösung mittels QP-Solver

Ergebnis: α Vektor mit α_n Lagrange-Multiplikatoren

Reminder Ausgangsproblem:

$$\min_{w, b} \quad \mathcal{L}(w, b, \alpha) = \frac{1}{2} w^T w - \sum_{n=1}^N \alpha_n (y_n (w^T x_n + b) - 1)$$
$$\max_{\alpha_n} \quad \alpha_n \geq 0 \text{ für } n = 1..N$$

$\alpha_n (y_n (w^T x_n + b) - 1)$ („Schlupf“) wird 0 wenn:

- $\alpha_n = 0$ oder
- $(y_n (w^T x_n + b) - 1) = 0$

Umgekehrt: Alle x_n mit $\alpha_n \neq 0$ haben Schlupf 0, liegen also am nächsten zur Trennebene.

Diese Vektoren werden **Stützvektoren** genannt.

Bestimmung Gewichtsvektor

α Vektor mit α_n Faktoren ist bekannt aus QP-Solver

Viele α_i werden 0 sein, die $\alpha_i \neq 0$ gehören zu den Stützvektoren x_i .

Damit kann Formel für w

$$w = \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n x_n$$

vereinfacht werden:

$$w = \sum_{n \text{ ist Stützvektor}} \alpha_n y_n x_n$$

Die Bezeichnung Stützvektor ergibt sich, weil die Ebene durch diese Vektoren „gestützt“ wird. Alle Vektoren mit $\alpha_n = 0$ haben keinen Einfluss!

$y_n(w^T x_n + b) = 1$ gilt für Stützvektoren, daher kann mit beliebigem Stützvektor x_n der Bias bestimmt werden:

$$\begin{aligned} b &= \frac{1}{y_n} - w^T x_n = \\ &= y_n - w^T x_n \end{aligned}$$

Lösung mittels QP-Solver

Standardform von QP-Problemen:

$$\min_x = \frac{1}{2}x^T Qx + cx + d$$

Umformung Maximierung in Minimierung weil

$\max -f(x) = \min f(x)$:

$$\min_{\alpha} \mathcal{L}(\alpha) = \frac{1}{2} \sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^M y_n y_m \alpha_n \alpha_m x_n^T x_m - \sum_{n=1}^N \alpha_n$$

Problem in QP-Standardform

$$\min_{\alpha} \mathcal{L}(\alpha) = \frac{1}{2} \sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^M y_n y_m \alpha_n \alpha_m x_n^T x_m - \sum_{n=1}^N \alpha_n$$

In QP-Standardform \rightarrow Lösungs-Frameworks:

$$\min_{\alpha} \quad \mathcal{L}(\alpha) = \frac{1}{2} \alpha^T Q \alpha + (-1^T) \alpha$$

mit

$$Q = \begin{bmatrix} y_1 y_1 x_1^T x_1 & y_1 y_2 x_1^T x_2 & \dots & y_1 y_N x_1^T x_N \\ y_2 y_1 x_2^T x_1 & y_2 y_2 x_2^T x_2 & \dots & y_2 y_N x_2^T x_N \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ y_N y_1 x_N^T x_1 & y_N y_2 x_N^T x_2 & \dots & y_N y_N x_N^T x_N \end{bmatrix}$$

Problem in QP-Standardform

$$\min_{\alpha} \mathcal{L}(\alpha) = \frac{1}{2} \sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^M y_n y_m \alpha_n \alpha_m x_n^T x_m - \sum_{n=1}^N \alpha_n$$

In QP-Standardform \rightarrow Lösungs-Frameworks:

$$\min_{\alpha} \quad \mathcal{L}(\alpha) = \frac{1}{2} \alpha^T Q \alpha + (-1^T) \alpha$$

mit

$$Q = \begin{bmatrix} y_1 y_1 x_1^T x_1 & y_1 y_2 x_1^T x_2 & \dots & y_1 y_N x_1^T x_N \\ y_2 y_1 x_2^T x_1 & y_2 y_2 x_2^T x_2 & \dots & y_2 y_N x_2^T x_N \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ y_N y_1 x_N^T x_1 & y_N y_2 x_N^T x_2 & \dots & y_N y_N x_N^T x_N \end{bmatrix}$$

Q ist $N \times N$ Matrix. Problematisch bei großen Trainingssets!

Lösung mittels QP-Solver

Ergebnis des QP-Solvers: $\alpha = (\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)$

Berechnung von w und b wie zuvor gezeigt:

$$w = \sum_{n=1}^N \alpha_n y_n x_n$$

Mit beliebigem Stützvektor x_k :

$$b = \frac{1}{y_k} - w^T x_k$$

Klassifikation neuer Eingaben x :

$$y = \text{sign}(w^T x + b)$$

Soft-Margin Support Vector Machine

Einführung Soft-Margin SVM

Annahme bisher: Daten linear trennbar ohne Fehler



Einführung von Fehlervariablen

Problem: bisheriger Algorithmus terminiert nicht bei Fehlern

Lösung: Einführung von positiven Fehlervariablen $\xi_n \in \mathbb{R}^K, \xi_n \geq 0$:

$$w^T x_n + b \geq +1 - \xi_n \quad \text{für } y_n = +1$$

$$w^T x_n + b \leq -1 + \xi_n \quad \text{für } y_n = -1$$

Wann kann einzelne Fehlklassifikation auftreten? Wenn $\xi_n > 1$

Obere Grenze Anzahl Fehler:

$$E = C \left(\sum_{n=1}^N \xi_n \right)$$

$C \in \mathbb{R}, C \geq 0$: „Straffaktor“ für Fehler

Erweiterung Optimierungsproblem um Fehlerterm

Ziel: Optimales w mit möglichst wenig Fehlern:

$$\begin{aligned} \min_w \quad & \frac{1}{2} w^T w + C \left(\sum_{n=1}^N \xi_n \right) \\ \text{mit} \quad & y_n (w^T x_n + b) - 1 \geq 0 \text{ für } n = 1..N \end{aligned}$$

Ableiten, 0 setzen und lösen wie zuvor...

Soft-Margin SVM Optimierungsproblem

Soft-Margin Optimierungsproblem:

$$\max_{\alpha} \quad \mathcal{L}(\alpha) = \sum_{n=1}^N \alpha_n - \frac{1}{2} \sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^M y_n y_m \alpha_n \alpha_m x_n^T x_m$$

$$\text{mit} \quad 0 \leq \alpha_n \leq C \text{ für } n = 1..N$$

$$\sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0 \text{ für } n = 1..N$$

Einziger Unterschied zu Hard-Margin: Beschränkung $0 \leq \alpha_n \leq C$
(Hard-Margin $0 \leq \alpha_n \leq \infty$)

Soft-Margin SVM Optimierungsproblem

Soft-Margin Optimierungsproblem:

$$\max_{\alpha} \quad \mathcal{L}(\alpha) = \sum_{n=1}^N \alpha_n - \frac{1}{2} \sum_{n=1}^N \sum_{m=1}^M y_n y_m \alpha_n \alpha_m x_n^T x_m$$

$$\text{mit} \quad 0 \leq \alpha_n \leq C \text{ für } n = 1..N$$

$$\sum_{n=1}^N \alpha_n y_n = 0 \text{ für } n = 1..N$$

Einziger Unterschied zu Hard-Margin: Beschränkung $0 \leq \alpha_n \leq C$
(Hard-Margin $0 \leq \alpha_n \leq \infty$)

Umgekehrt: Soft-Margin mit $C \rightarrow \infty$ entspricht Hard-Margin

Lösung: Wie zuvor gezeigt mit QP-Solver

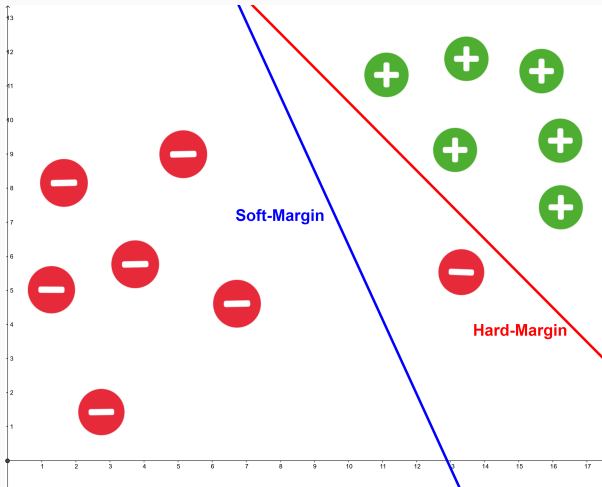
Vergleich Hard- & Soft-Margin Support Vector Machine

Vergleich Hard- & Soft-Margin SVM

Hard-Margin: einzelne Ausreißer bestimmen Lage der Ebene

Soft-Margin: Fehlklassifikationen zugunsten besserer

Gesamt-Trennung



A test with images

- Some
- text
- on left side of slide here..
- Abb. 1 zeigt blabla.

A test with images

- Some
- text
- on left side of slide here..
- Abb. 1 zeigt blabla.

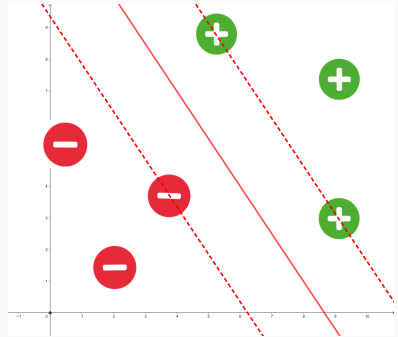


Abbildung 1: Abhängig von der Lage der Trennebene entstehen schmale (blau) oder breite (rot) Trennbänder. Ziel ist die Maximierung der Breite des Trennbands durch die Ermittlung der optimalen Lage der Trennebene.

$$y = \text{sign}(w^T x + b) \quad \text{gleichbedeutend mit} \quad (14a)$$

$$w^T x + b > 0 \quad \text{für } y = +1 \quad (14b)$$

$$w^T x + b < 0 \quad \text{für } y = -1 \quad (14c)$$

In Gleichung (14) wird ..

Footcite example¹

burges_tutorial_1998

¹platt_sequential_1998.

Nichtlineare Trennung

Fragen?

