學號:B04901069 系級: 電機四 姓名:林志皓

請實做以下兩種不同 feature 的模型,回答第(1)~(3)題:

- (1) 抽全部 9 小時內的污染源 feature 當作一次項(加 bias)
- (2) 抽全部 **9** 小時內 **pm2.5** 的一次項當作 **feature(**加 **bias)** 備註:
 - a. NR 請皆設為 0, 其他的數值不要做任何更動
- b. 所有 advanced 的 gradient descent 技術(如: adam, adagrad 等) 都是可以用的
 - c. 第1-3 題請都以題目給訂的兩種 model 來回答
 - d. 同學可以先把 model 訓練好, kaggle 死線之後便可以無限上傳。
 - e. 根據助教時間的公式表示, (1) 代表 p = 9x18+1 而(2) 代表 p = 9*1+1
- 1. (2%)記錄誤差值 (RMSE)(根據 kaggle public+private 分數), 討論兩種 feature 的影響

RMSE of model(1): 5.77025 RMSE of model(2): 5.90274

model(1)使用所有資料作為feature,...而其中有些feature與pm2.5

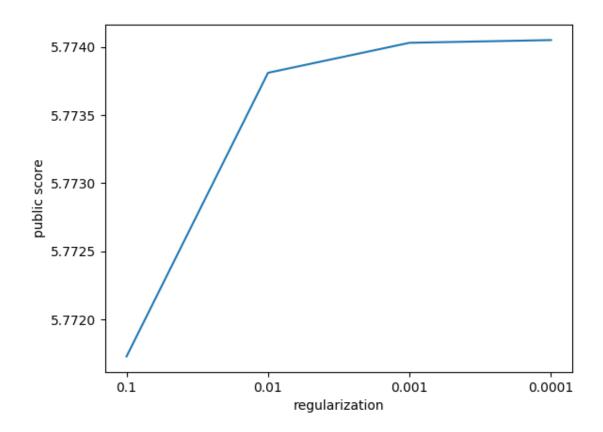
的值有正相關,因此有較低的RMSE

model(2)單純只使用前9天的pm2.5值進行訓練,雖然資料量少,但卻是最相關的feature, 因此RMSE值雖比較高,卻也還在足以過simple baseline

2. (1%)將 feature 從抽前 9 小時改成抽前 5 小時, 討論其變化 RMSE 為5.99210,

較為不准。推測可能是因為參考9小時比5小時更能看出趨勢變化,做出更好的預測。

3. (1%)Regularization on all the weight with λ =0.1、0.01、0.001、0.0001,並作圖



4. (1%)在線性回歸問題中,假設有 N 筆訓練資料,每筆訓練資料的特徵 (feature) 為一向量 \mathbf{x}^n ,其標註(label)為一純量 \mathbf{y}^n ,模型參數為一向量 \mathbf{w} (此處忽略偏權值 b),則線性回歸的損失函數(loss function)為 $\sum_{n=1}^N (y^n - x^n \cdot w)^2$ 。若將所有訓練資料的特徵值以矩陣 $\mathbf{X} = [\mathbf{x}^1 \ \mathbf{x}^2 \ ... \ \mathbf{x}^N]^T$ 表示,所有訓練資料的標註以向量 $\mathbf{y} = [\mathbf{y}^1 \ \mathbf{y}^2 \ ... \ \mathbf{y}^N]^T$ 表示,請問如何以 \mathbf{X} 和 \mathbf{y} 表示可以最小化損失函數的向量 \mathbf{w} ?請選出正確答案。(其中 $\mathbf{X}^T\mathbf{X}$ 為 invertible)

- (a) $(X^TX)X^Ty$
- (b) $(X^TX)yX^T$
- (c) $(X^{T}X)^{-1}X^{T}y$
- (d) $(X^TX)^{-1}yX^T$

答:(C)