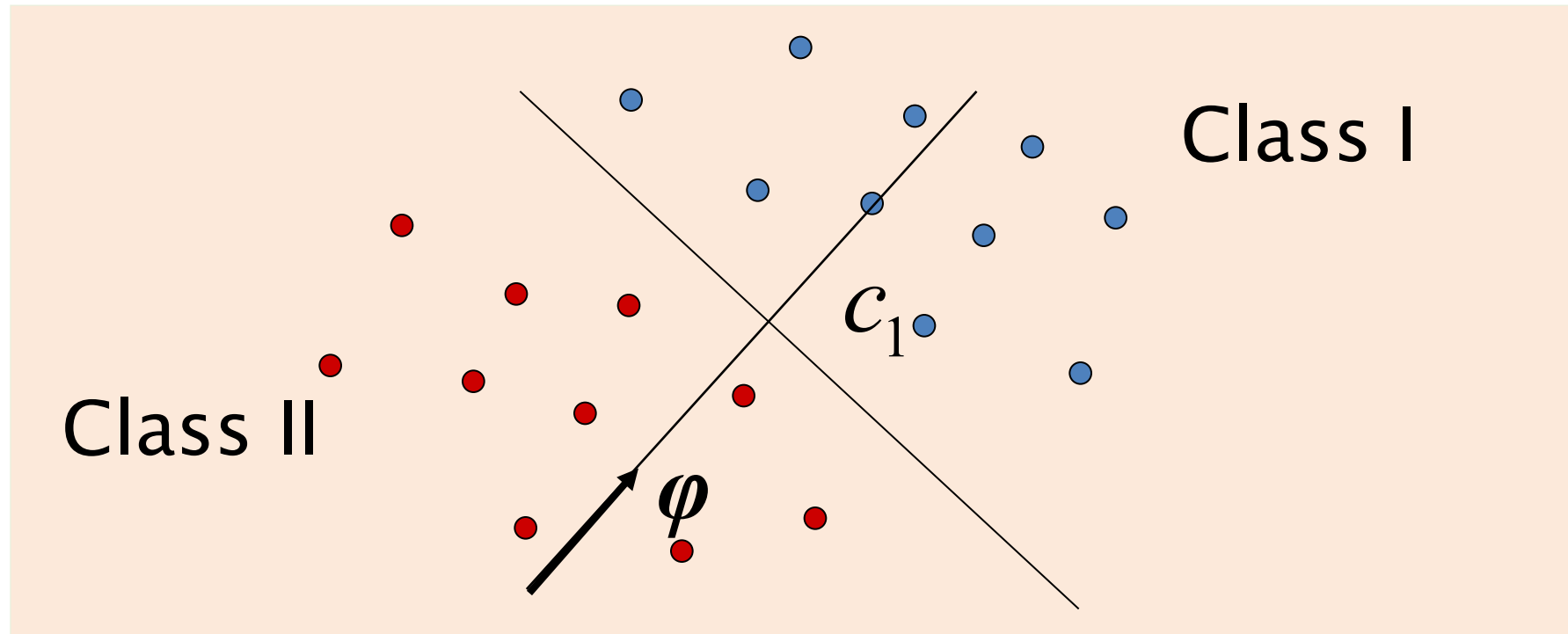


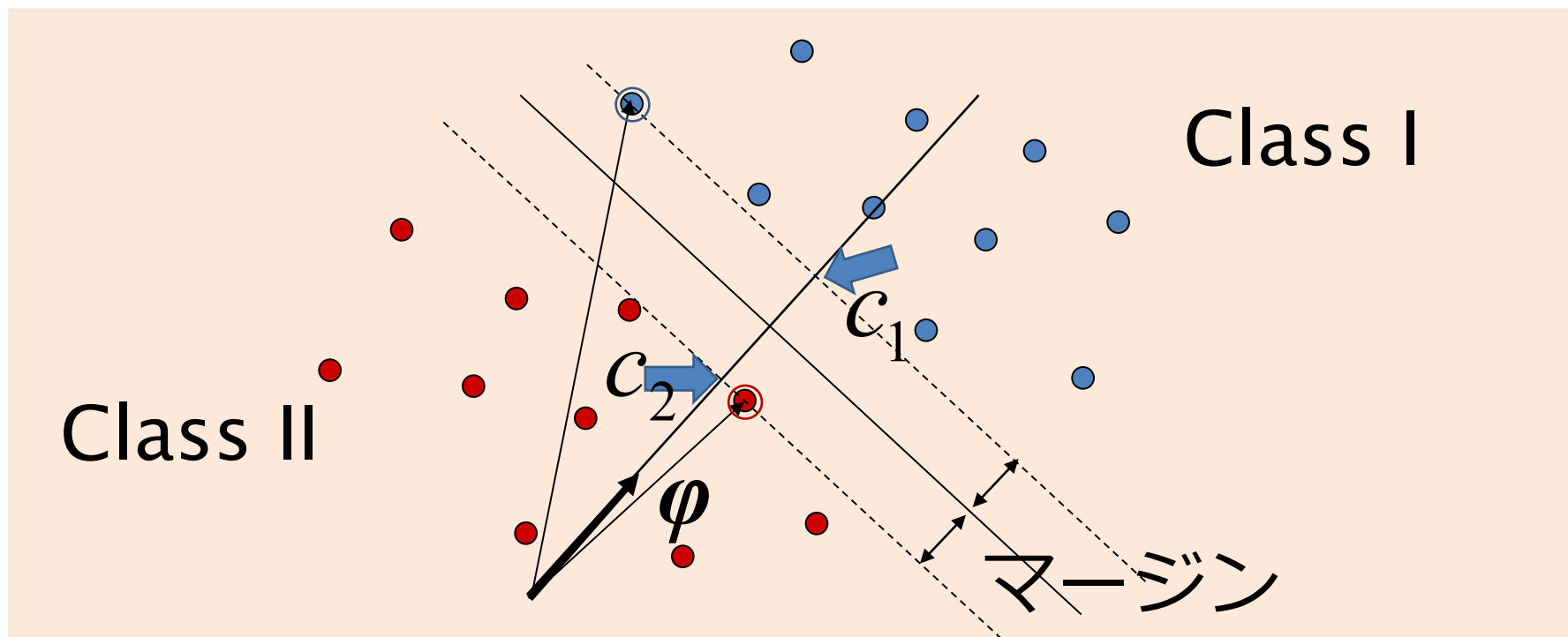
SVMと不等式制約の最適化



線形識別器



マージン



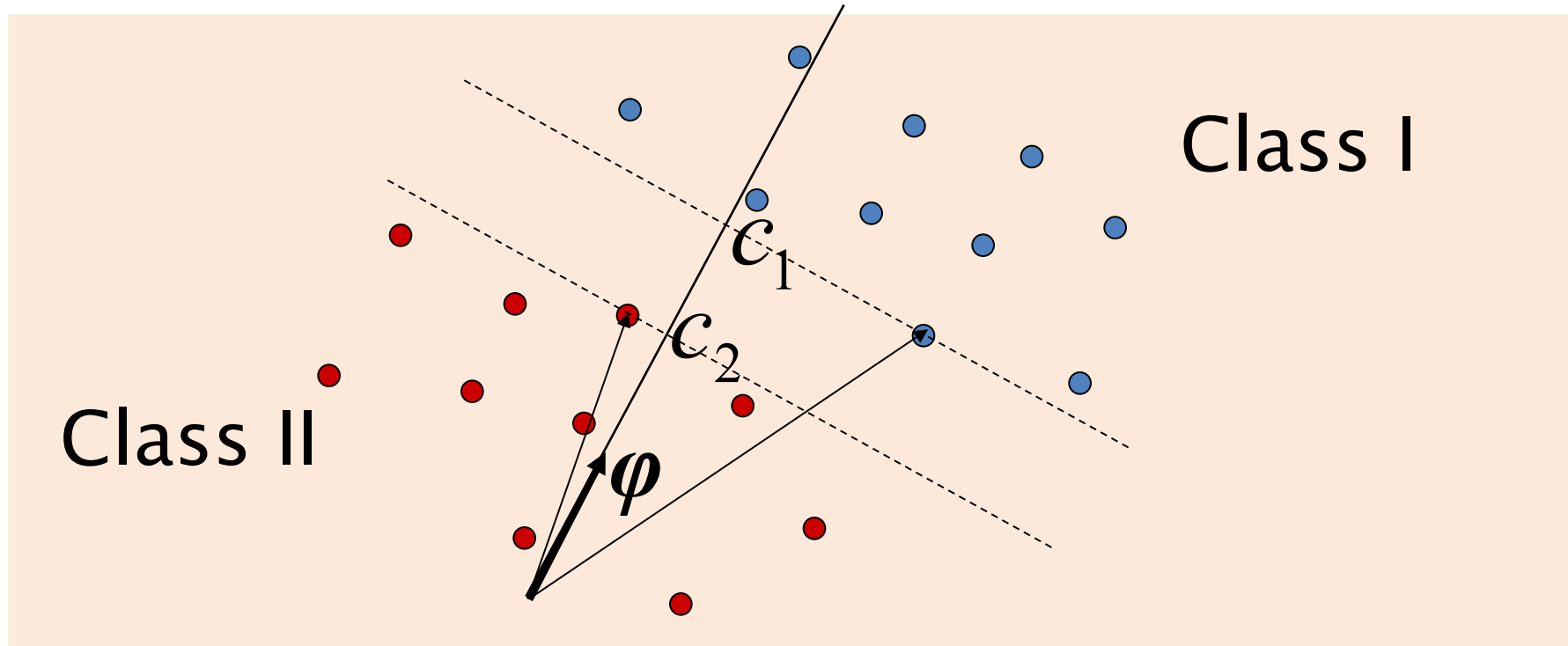
線形分離可能な2クラスについて, 「マージン」を以下のように定義する。

$$\rho = (c_1 - c_2)/2$$

$$c_1(\phi) = \min_{x_i \in I} \phi^T \cdot x_i, \quad c_2(\phi) = \max_{x_i \in II} \phi^T \cdot x_i.$$



マージン最大化



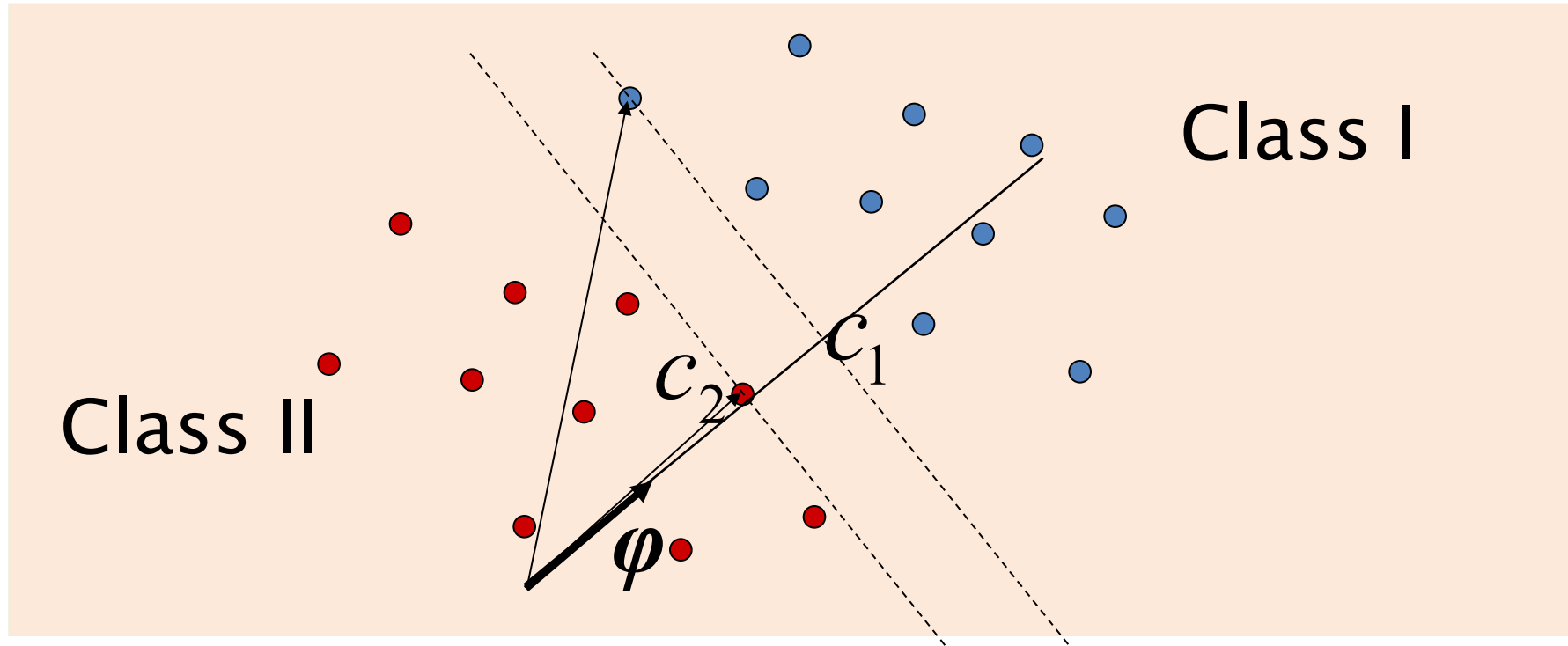
異なる φ に対し, 異なる c_1, c_2 が定まる。

$$c_1(\varphi) = \min_{x_i \in I} \varphi^T \cdot x_i$$

$$c_2(\varphi) = \max_{x_i \in II} \varphi^T \cdot x_i$$



マージン最大化



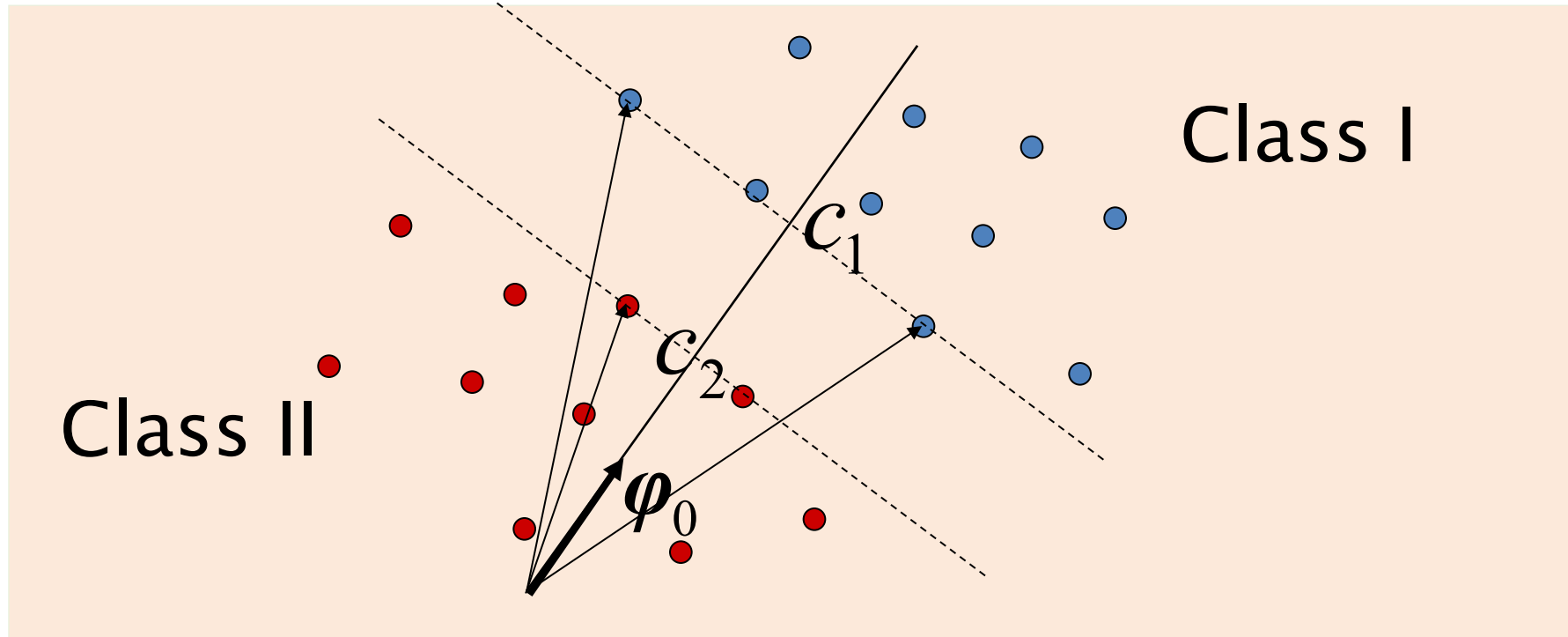
異なる φ に対し, 異なる c_1, c_2 が定まる。

$$c_1(\varphi) = \min_{x_i \in I} \varphi^T \cdot x_i$$

$$c_2(\varphi) = \max_{x_i \in II} \varphi^T \cdot x_i$$



マージン最大化



マージンを最大化する φ_0 を考える。

$$\varphi_0 = \operatorname{argmax}_{\varphi} \rho(\varphi) = \operatorname{argmax}_{\varphi} \frac{c_1(\varphi) - c_2(\varphi)}{2}$$

このとき、 φ_0 が作る境界は、最も危険の少ない識別境界となる。

SVMの問題

$$\boldsymbol{\varphi}_0 = \operatorname{argmax}_{\boldsymbol{\varphi}} \rho(\boldsymbol{\varphi}) = \operatorname{argmax}_{\boldsymbol{\varphi}} \frac{c_1(\boldsymbol{\varphi}) - c_2(\boldsymbol{\varphi})}{2}. \quad (1)$$

s.t.

$$\begin{aligned} \boldsymbol{\varphi}^T \cdot \boldsymbol{x}_i &\geq c + \rho, & \text{if } y_i = 1 \\ \boldsymbol{\varphi}^T \cdot \boldsymbol{x}_i &\leq c - \rho, & \text{if } y_i = -1 \end{aligned} \quad (2)$$

ここで,

$$\begin{aligned} \|\boldsymbol{\varphi}\| &= 1, \\ c_1(\boldsymbol{\varphi}) &= \min_{\boldsymbol{x}_i \in I} \boldsymbol{\varphi}^T \cdot \boldsymbol{x}_i, & c_2(\boldsymbol{\varphi}) &= \max_{\boldsymbol{x}_i \in II} \boldsymbol{\varphi}^T \cdot \boldsymbol{x}_i, \\ c &= \frac{c_1(\boldsymbol{\varphi}) + c_2(\boldsymbol{\varphi})}{2} \end{aligned} \quad (3)$$



SVMの問題

$$\boldsymbol{\varphi}_0 = \operatorname{argmax}_{\boldsymbol{\varphi}} \rho(\boldsymbol{\varphi}) = \operatorname{argmax}_{\boldsymbol{\varphi}} \frac{c_1(\boldsymbol{\varphi}) - c_2(\boldsymbol{\varphi})}{2}. \quad (1)$$

s.t.

$$\begin{aligned} \boldsymbol{\varphi}^T \cdot \mathbf{x}_i &\geq c + \rho, & \text{if } y_i = 1 \\ \boldsymbol{\varphi}^T \cdot \mathbf{x}_i &\leq c - \rho, & \text{if } y_i = -1 \end{aligned} \quad (2)$$

ここで,

$$\begin{aligned} \|\boldsymbol{\varphi}\| &= 1, \\ c_1(\boldsymbol{\varphi}) &= \min_{\mathbf{x}_i \in I} \boldsymbol{\varphi}^T \cdot \mathbf{x}_i, \quad c_2(\boldsymbol{\varphi}) = \max_{\mathbf{x}_i \in II} \boldsymbol{\varphi}^T \cdot \mathbf{x}_i, \end{aligned} \quad (3)$$

$$c = \frac{c_1(\boldsymbol{\varphi}) + c_2(\boldsymbol{\varphi})}{2}$$

不等式の制約を持つ最適化問題

