學號:r08246009 系級:應數所碩二姓名:許哲維

1. (1%) 請使用不同的Autoencoder model · 以及不同的降維方式(降到不同維度) · 討論 其reconstruction loss & public / private accuracy · (因此模型需要兩種 · 降維方 法也需要兩種 · 但clustrering不用兩種 ·)

<ans>

皆使用minibatch Kmeans的方式做分群,得到的kaggle prediction error如下

	Baseline	Deeper
Dimension=200	0.53063	0.79617(the best model)
Dimension=400	0.52904	0.76793

2. (1%) 從dataset選出2張圖·並貼上原圖以及經過autoencoder後reconstruct的圖片。

<ans>

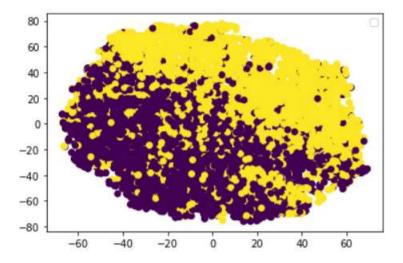
以下呈現第1,2,3,6,7,9張的原圖·以及reconstruct後的圖片



3. (1%) 我們會給你dataset的label。請在二維平面上視覺化label的分佈。

<ans>

Accuracy 有 0.611



4. (3%)Refer to math problem

LSTM cell

以下是 y_1 到 y_8 的值

```
import numpy as np
   \mathbf{x} = [[0,1,0,3],[1,0,1,-2],[1,1,1,4],[0,1,1,0],[0,1,0,2],[0,0,1,-4],[1,1,1,1],[1,0,1,2]]
 3
4
   x = np.array(x).T
   w = np.array([[0,0,0,1]])
7
   b = np.array([[0]])
9 wi = np.array([[100,100,0,0]])
10 bi = np.array([[-10]])
11
12 wf = np.array([[-100,-100,0,0]])
13
   bf = np.array([[110]])
15 wo = np.array([[0,0,100,0]])
16 bo = np.array([[-10]])
17
18 z = w.dot(x) + b
19 zo = wo.dot(x) + bo
zi = wi.dot(x) + bi
zf = wf.dot(x) + bf
22
23
   def f(x):
        return 1/(1+np.exp(-x))
24
   def g(x):
25
26
        return x
27
   def h(x):
28
        return x
29 c = 0
30 c_{tmp} = f(zi)*g(z) + c*f(zf)
31 y = f(zo)*h(c_tmp)
32
```

```
array([[ 1.36193606e-04, -2.00000000e+00, 4.00000000e+00, 0.00000000e+00, 9.07957374e-05, -1.81591475e-04, 1.000000000e+00, 2.00000000e+00]])
```