## MaSSP Lecture 1

## July 2019

Lê Kiều Anh

### 1 Introduction

Machine learning framework: simplify + unify

- simplify: đơn giản hóa
- unify: dùng được cho nhiều đầu vào khác nhau

#### Examples:

- Biểu diễn Image: không gian  $R^{mxnx3}$ Tọa độ (i,j) => pixel: độ sáng (intensity)
- Biểu diễn ngôn ngữ:
  1-hot encoding / 1-of-K encoding
  Từ điển có 1000 từ -> dùng vector có row=1000; col=1

## 2 Basis function:

- Định nghĩa: Hàm đặc trưng -> Chiết xuất nhứng đặc trưng của đầu vào
- Coordinate: các ý nghĩa của basis function
- Ý nghĩa: Không gian X: X = $y_1.X_1 + y_2.X_2._2 + ... + y_n.X_n$  (y1,y2,...,yn): coordinate để so với basis
- Example:

X là hình 1 ng; Y là description của bức hình

- \* Từ X tìm tập hợp vector cơ sở (basis function) $G_1$  -> (chiết xuất ra) vector toạ độ  $Z_g$  (embedding)
- \* Từ Y tìm tập hợp vector cơ sở (basis function) $G_1$  -> (chiết xuất ra) vector tọa độ  $Z_h$  (embedding) Giải thích: Chiết xuất các đặc trưng từ input X và Y, đưa vào trong 1 không gian sao cho  $Z_x$  và  $Z_y$  gần nhau

# 3 Principal Component Analysis (PCA)

### PCA làm giảm chiều dữ liệu

Example: Gray-scale image

$$X = \begin{bmatrix} x_{11} & x_{12} & \dots & x_{1n} \\ x_{21} & x_{22} & \dots & x_{2n} \\ \dots & & & & \\ x_{m1} & x_{m2} & \dots & x_{mn} \end{bmatrix}$$

- $\begin{array}{l} -\text{ img 1: } X^1 = X_0 + {a_1}^1 X_1 + \ldots + {a_k}^1 X_k \\ -> \text{ coordinates } \left({a_1}^1 X_1, {a_2}^1 X_2, \ldots, {a_k}^1 X_k\right) \end{array}$
- $\begin{array}{l} -\text{ img 2: } X^2 = X_0 + {a_1}^2 X_1 + \ldots + {a_k}^2 X_k \\ -> \text{ coordinates } ({a_1}^2 X_1, {a_2}^2 X_2, \ldots, {a_k}^2 X_k) \end{array}$

Tính độ khác nhau giữa  $X^1, X^2$ 

- C1: Dùng inner product:  $\sqrt{\sum x_{ij}^1.x_{ij}^2}$
- C2: Tính hiệu:  $\Delta X = X^1 X^2 = \sqrt{\sum (x^1_{ij} x^2_{ij})^2}$