Szoftver mély neuronhálók alkalmazásához

2. előadás

Kovács Bálint, Varga Viktor ELTE IK Mesterséges Intelligencia Tanszék

Előző órán

A gépi tanulás lényege

- Egy feladatot nem a megoldó algoritmus leprogramozása segítségével oldunk meg.
- Helyette, egy **paraméteres modellhez keresünk** olyan **paramétereket**, melyekkel a modell megoldja a feladatot.
- Az ideális paramétereket a feladathoz tartozó mintapéldák segítségével találjuk meg.

Előző órán - Gépi tanuláshoz ideális feladatok

- Ha közelítően optimális megoldás is megfelelő.
- Ha nem ismert konkrét algoritmus, ami megoldja a feladatot.
- Ha nem gazdaságos egyedi algoritmust fejleszteni a problémára.

 Ha a feladatot csak mintapéldák segítségével tudjuk formálisan definiálni.

Hogyan definiáljuk azt, hogy "kutya", vagy "kerékpár" mintapéldák nélkül?

Előző órán - Felügyelt tanulás

Adott: A tanítóminta (training set), input-címke párok halmaza

$$egin{aligned} \{(x^{(1)},y^{(1)}),\ldots,(x^{(m)},y^{(m)})\}\ &x\in X\subset\mathbb{R}^n,\ y\in Y\subset\mathbb{R}^k \end{aligned}$$

Feladat: A címke (az elvárt output) minél jobb becslése az inputból.

Azaz, keresünk olyan $h_ heta$ függvényt (hipotézisfüggvényt), melyre:

$$h_{ heta}(x) = \hat{y} pprox y$$

Előző órán - Felügyelt tanulás

a zárójeles felső index nem hatvány, hanem a minta elemeinek indexe v

Adott: A tanítóminta (training set), input-címke párok halmaza

$$\{(x^{(1)},y^{(1)}),\ldots,(x^{(m)},y^{(m)})\}$$

$$x\in X\subset \mathbb{R}^n,\ y\in Y\subset \mathbb{R}^k$$

Feladat: A címke (az elvárt output) minél jobb becslése az inputból.

Azaz, keresünk olyan $h_ heta$ függvényt (hipotézisfüggvényt), melyre:

$$h_{ heta}(x) = \hat{y} pprox y$$

a hipotézisfüggvény x inputból becsli az y címkét. A becslését "y kalap"-pal jelöljük.

Előző órán - A felügyelt tanulás két fő feladata

Regresszió: A címkehalmaz összefüggő és végtelen

$$|Y|=\infty$$
 Példa: Autók számának, vagy életkor becslése

Klasszifikáció: A címkehalmaz diszkrét és számossága véges

$$|Y| < \infty$$
 Példa: Mintaelemek kategorizálása

- A lakosság számából eldönteni, hogy város-e, vagy falu egy adott település
- Mi a foglalkozása a képeken szereplő személyeknek?

Ezen az órán - Regresszió

Regresszió: A címkehalmaz összefüggő és végtelen

$$|Y|=\infty$$
 Példa: Autók számának, vagy életkor becslése

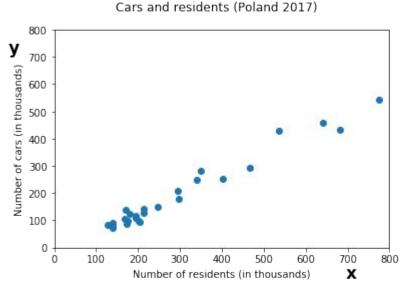
Regresszió

Példa: Becsüljük meg az autók számát egy adott városban, ha ismerjük a város lakosságának számát.

Cars and residents (Poland 2017)

x: Egy adott város lakosságának száma

y: Egy adott városban megtalálható autók száma



$$x^{(j)},y^{(j)}\in\mathbb{R}$$

Regresszió

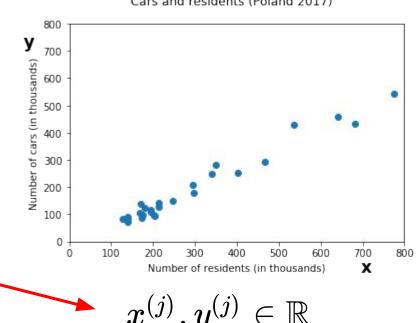
Példa: Becsüljük meg az autók számát egy adott városban, ha ismerjük a város lakosságának számát.

Cars and residents (Poland 2017)

x: Egy adott város lakosságának száma

y: Egy adott városban megtalálható autók száma

Egy input változó és **egy címke**: a mintaelemek a címkékkel, kétdimenziós vektortérben (síkon) elhelyezkedő pontok



A minta ábrázolása

Number of cars (in thousands)

Cars and residents (Poland 2017)

$$x^{(j)},y^{(j)}\in\mathbb{R}$$

Number of residents (in thousands)

Х

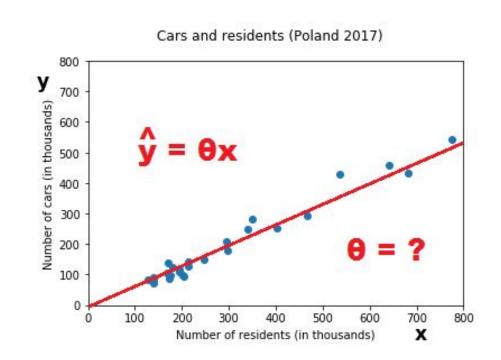
	input	címke
	(egy adott város lakossága, ×1000)	y (autók száma a városban, ×1000)
Varsó (j = 1)	1760	910
Krakkó (j = 2)	770	535
Szczecin (j = 3)	407	263

Hipotézisfüggvény:

Nagyon egyszerű (lineáris) hipotézisfüggvény:

$$ypprox \hat{y}=h_{ heta}(x)= heta x$$

 $\theta \in \mathbb{R}$ a hipotézisfüggvény paramétere, ebben az esetben az egyenes meredeksége lesz...



Hipotézisfüggvény:

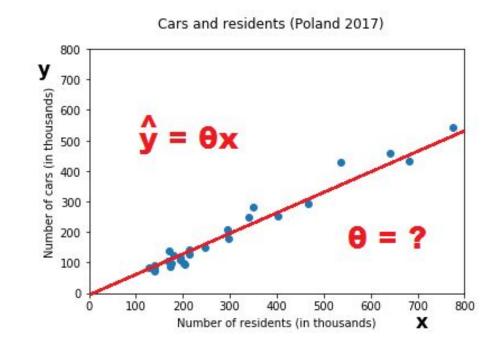
Nagyon egyszerű (lineáris) hipotézisfüggvény:

$$ypprox\hat{y}=h_{ heta}(x)= heta x$$

 $\theta \in \mathbb{R}$ a hipotézisfüggvény paramétere, ebben az esetben az egyenes meredeksége lesz...

Keresünk egy olyan θ paramétert, mellyel h(x) jól közelíti az igazi y címkéket!

Például a h(x) = 0.65*x hipotézisfüggvény erre a konkrét mintára jól illeszkedik, így tehát egy jó paraméter a θ = 0.65.



Hogyan állapítjuk meg mennyire jó a becslés?

$$h_{ heta}(x) = \hat{y} \stackrel{ extbf{?}}{pprox} y$$

Hogyan állapítjuk meg mennyire jó a becslés?

$$h_{ heta}(x) = \hat{y} \stackrel{ extbf{?}}{pprox} y$$

J költségfüggvény segítségével: $J: heta o \mathbb{R}_{\geq 0}$

A költségfüggvény megadja, hogy mennyire tér el a valódi címke és a becslésünk adott paraméter értékek esetén.

Hogyan állapítjuk meg mennyire jó a becslés?

$$h_{ heta}(x) = \hat{y} \stackrel{ extbf{?}}{pprox} y$$

J költségfüggvény segítségével: $J: heta o \mathbb{R}_{\geq 0}$ A költségfüggvény megadja, hogy mennyire tér el a valódi címke és a becslésünk adott paraméter értékek esetén.

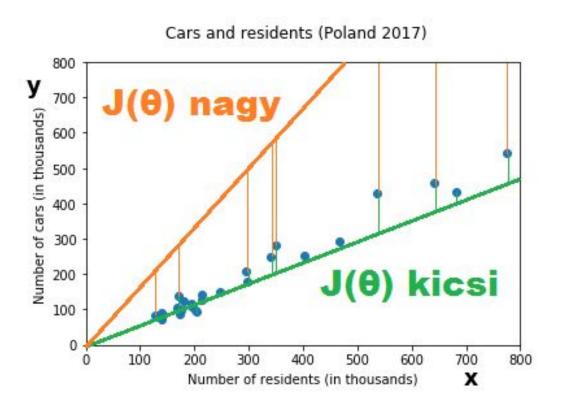
Akárhány dimenziós a címkénk és akárhány mintaelem van a tanítóhalmazban, a költség mindenképpen egyetlen szám kell, hogy legyen. Így egyértelműen össze tudunk hasonlítani két hipotézisfüggvényt / paraméterkombinációt.

Lineáris regresszió esetén a költségfüggvény:

$$J(heta) = rac{\hat{y}^{(j)}}{2m} \sum_{j=1}^m (h_ heta(x^{(j)}) - y^{(j)})^2$$

... azaz, a hipotézisfüggvény által becsült címkék és az igazi címkék különbségének a négyzete, átlagolva a mintaelemek felett:

MSE (Mean Squared Error, átlagos négyzetes eltérés)



A feladat tehát:
$$heta^* = rgmin_{ heta} J(heta)$$

→ keressük azt az **optimális paramétert** (**0***), mellyel minimális a költség, azaz a címke predikciónk átlagos négyzetes eltérése az igazi címkétől.

$$egin{aligned} heta^* &= rgmin_{ heta} rac{1}{2m} \sum_{j=1}^m (h_{ heta}(x^{(j)}) - y^{(j)})^2 = \ &= rgmin_{ heta} rac{1}{2m} \sum_{j=1}^m (heta x^{(j)} - y^{(j)})^2 \end{aligned}$$

A feladat:
$$heta^* = \operatorname*{argmin}_{ heta} J(heta)$$

$$J(heta) = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (h_ heta(x^{(j)}) - y^{(j)})^2 = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (heta x^{(j)} - y^{(j)})^2$$

Hogy néz ki a költségfüggvény kifejtve?

A feladat:
$$heta^* = \operatorname*{argmin}_{ heta} J(heta)$$

$$J(heta) = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (h_ heta(x^{(j)}) - y^{(j)})^2 = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (heta x^{(j)} - y^{(j)})^2$$

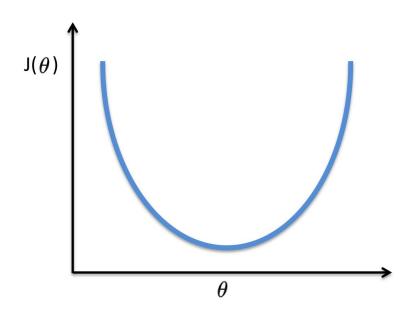
Hogy néz ki a költségfüggvény kifejtve?

x, y ismert konstansok, hiszen a tanítóhalmazban vannak. θ ismeretlen.

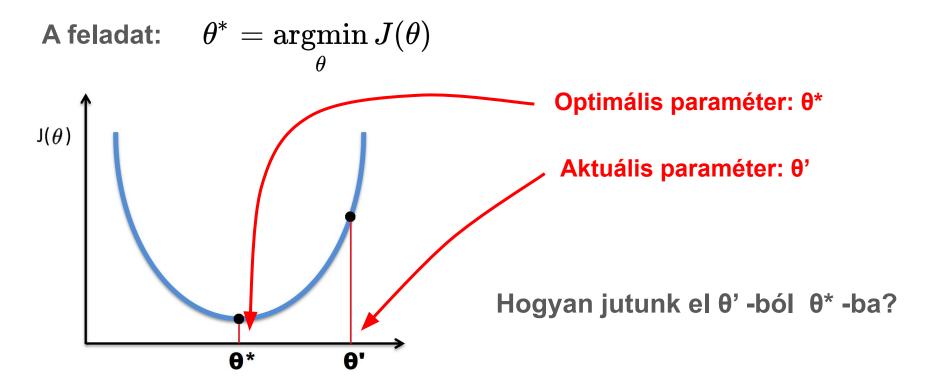
→ J kvadratikus θ szerint.

J költségfüggvény kvadratikus.

Mivel a θ paraméter most csak egyetlen szám, így J parabola:

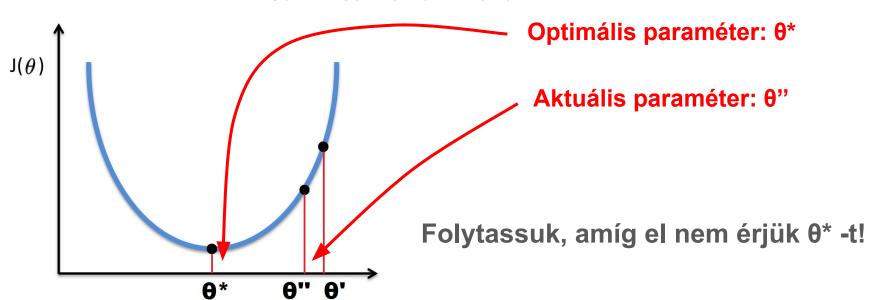


$$J(heta) = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (heta x^{(j)} - y^{(j)})^2$$

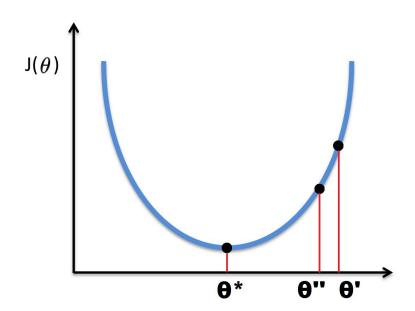


Hogyan jutunk el θ ' -ból θ * -ba?

Változtassunk θ' -n, úgy, hogy $J(\theta'') < J(\theta')$!

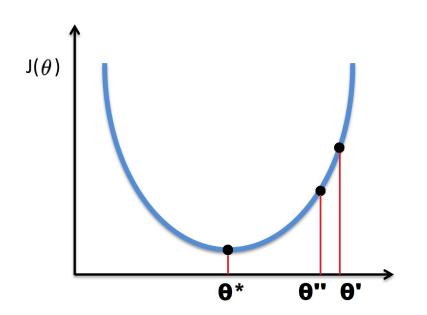


Honnan tudjuk, hogy merre kell lépnünk, hogy a költség csökkenjen?



Honnan tudjuk, hogy merre kell lépnünk, hogy a költség

csökkenjen?

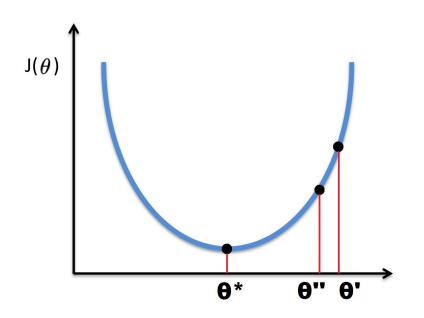


Egyetlen paraméter esetén nem nehéz: pl. megnézzük, hogyan változik a költség, ha θ'-t csökkentjük, vagy növeljük egy kicsivel. Lépjünk arra, amerre csökken a költség!

Azonban, ha majd több paraméterünk lesz, a kipróbálandó lépésirányok száma exponenciálisan nő a paraméterek számával...

Használjunk kifinomultabb módszert!

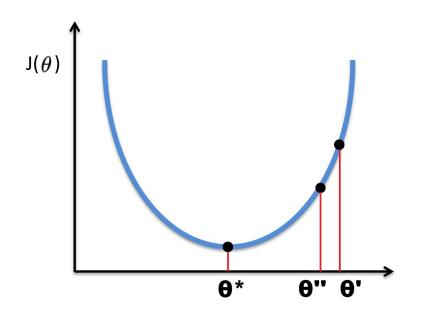
Honnan tudjuk, hogy merre kell lépnünk, hogy a költség csökkenjen?



Nézzük meg merre lejt leginkább a költségfüggvény az aktuális paraméterértékben állva!

Mi adja meg J meredekségét egy adott θ pontban?

Honnan tudjuk, hogy merre kell lépnünk, hogy a költség csökkenjen?



Nézzük meg merre lejt leginkább a költségfüggvény az aktuális paraméterértékben állva!

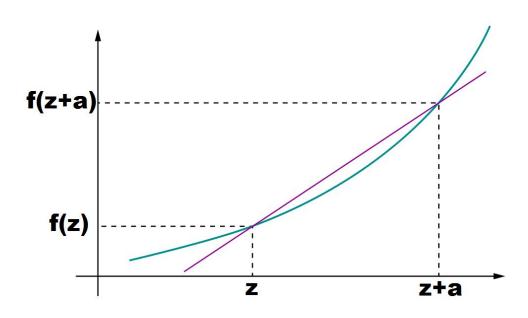
Mi adja meg J meredekségét egy adott θ pontban?

J deriváltja a θ pontban.

Mi egy függvény deriváltja?

Mi egy függvény deriváltja?

$$f'(z) = \lim_{a o 0} rac{f(z+a)-f(z)}{a}$$

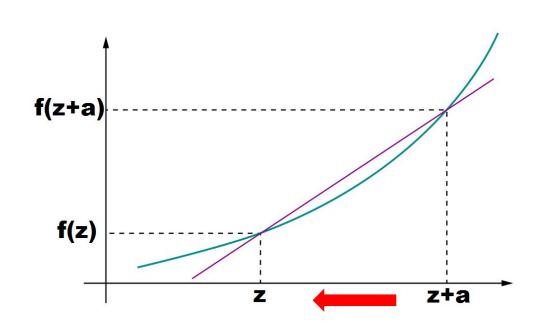


Mi egy függvény deriváltja?

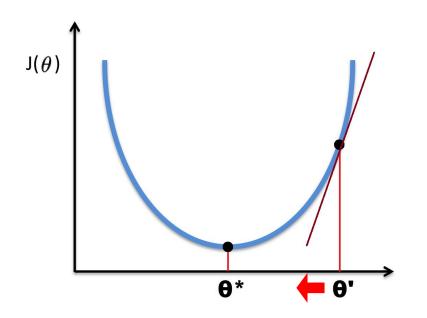
$$f'(z) = \lim_{a o 0} rac{f(z+a)-f(z)}{a}$$

f függvény deriváltja a z pontban a függvénygörbe z-beli érintőjének meredeksége.

A derivált a differenciahányados határértékével van definiálva, feltéve, ha az létezik és véges.



Honnan tudjuk, hogy merre kell lépnünk, hogy a költség csökkenjen?



Lépjünk θ-val abba az irányba, amerre a legjobban lejt a költségfüggvény felülete.

Ehhez ki kell számolnunk a J költségfüggvény deriváltját.

A költségfüggvény deriváltja:

$$J(heta) = rac{1}{2m} \sum_{j=1}^m (heta x^{(j)} - y^{(j)})^2$$

$$\frac{\partial}{\partial \theta}J(\theta) = ?$$

A költségfüggvény deriváltja:

$$J(heta) = rac{1}{2m} \sum_{j=1}^m (heta x^{(j)} - y^{(j)})^2$$

Ne feledjük: x, y ismert értékek a tanítóhalmazból, egyedül θ az ismeretlen.

$$\frac{\partial}{\partial \theta}J(\theta) = ?$$

A költségfüggvény deriváltja:

$$J(heta) = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (heta x^{(j)} - y^{(j)})^2.$$

$$egin{split} rac{\partial}{\partial heta} J(heta) &= rac{1}{2m} \sum_{j=1}^m 2 \cdot (heta x^{(j)} - y^{(j)}) \cdot (heta x^{(j)} - y^{(j)})' = \ &= rac{1}{m} \sum_{i=1}^m (heta x^{(j)} - y^{(j)}) x^{(j)} \end{split}$$

A költségfüggvény deriváltja:

$$J(heta) = rac{1}{2m} \sum_{j=1}^m (heta x^{(j)} - y^{(j)})^2 \, .$$

$$f(g(z))' = f'(g(z)) \cdot g'(z)$$

$$rac{\partial}{\partial heta} J(heta) = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m 2 \cdot (heta x^{(j)} - y^{(j)}) \cdot (heta x^{(j)} - y^{(j)})' = 0$$

$$=rac{1}{m}\sum_{j=0}^{m}(heta x^{(j)}-y^{(j)})x^{(j)},$$

 $=rac{1}{m}\sum_{j=1}^m(heta x^{(j)}-y^{(j)})x^{(j)}$ Leibniz-féle jelölés a parciális deriválásra: J deriváltja θ szerint. Itt még csak egy változónk van (θ), így nem kérdés, hogy mi szerint deriválunk...

Gradiensmódszer (gradient descent)

Iteratívan lépegetünk θ-val, abba az irányba, amerre a legnagyobb a lejtése a költségfüggvénynek az aktuális θ-ban.

```
egin{aligned} 	ext{repeat until convergence} & \{ \ grad := rac{\partial}{\partial 	heta} J(	heta) \ & 	heta := 	heta - lpha \cdot grad \ \} \end{aligned}
```

Gradiensmódszer (gradient descent)

Iteratívan lépegetünk θ-val, abba az irányba, amerre a legnagyobb a lejtése a költségfüggvénynek az aktuális θ-ban.

$$\begin{array}{ll} \text{repeat until convergence} & \{ \\ grad := \frac{\partial}{\partial \theta} J(\theta) & & \\ \theta := \theta - \alpha \cdot grad & & \frac{\partial}{\partial \theta} J(\theta) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta x^{(j)} - y^{(j)}) x^{(j)} \\ \} \end{array}$$

Gradiensmódszer (gradient descent)

Iteratívan lépegetünk θ-val, abba az irányba, amerre a legnagyobb a lejtése a költségfüggvénynek az aktuális θ-ban.



Gradiensmódszer (gradient descent)

Iteratívan lépegetünk θ-val, abba az irányba, amerre a legnagyobb a lejtése a költségfüggvénynek az aktuális θ-ban.

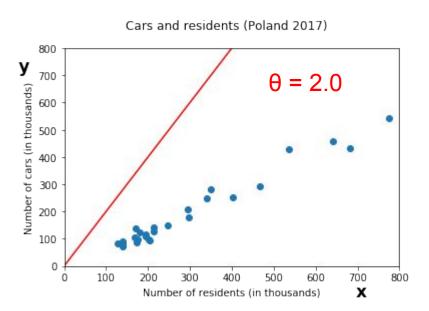
repeat until convergence

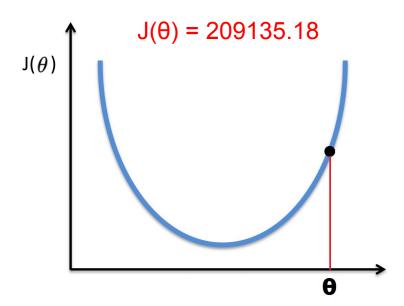
$$grad := rac{\partial}{\partial heta} J(heta)$$

$$heta := heta - lpha \cdot \mathit{grad}$$

A gradienst **kivonjuk** az aktuális paraméterértékből, hiszen a legnagyobb lejtést keressük.

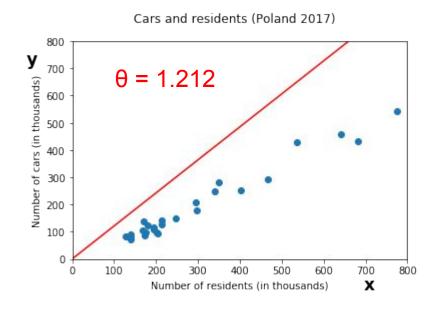
A gradiensmódszer alkalmazása, T = 0 (az első lépés előtt)

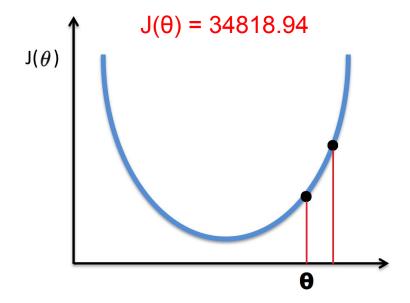




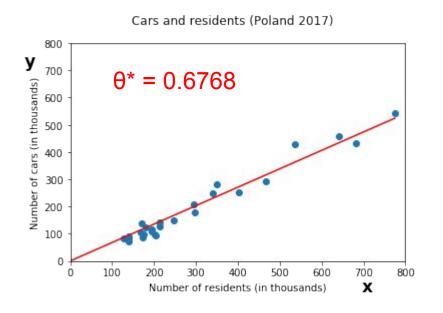
A kezdeti θ -t véletlenszerűen válaszottuk.

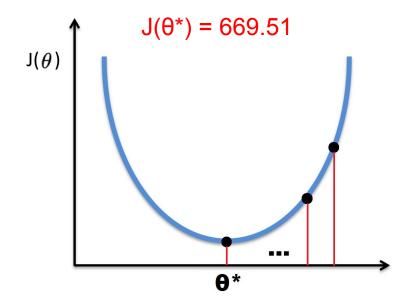
A gradiensmódszer alkalmazása, T = 1



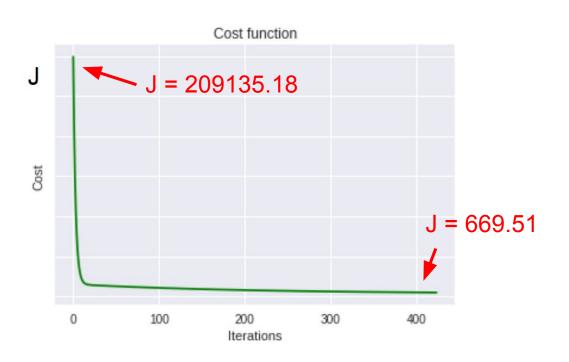


A gradiensmódszer alkalmazása, T = <sok>





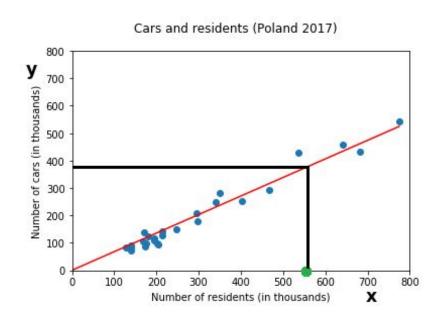
A költség alakulása a gradiensmódszer alkalamzása során



Mit értünk el?

Betanítottunk egy egyszerű (lineáris) regressziós modellt.

Új, címkézetlen mintaelemekre fogunk tudni címkét becsülni.

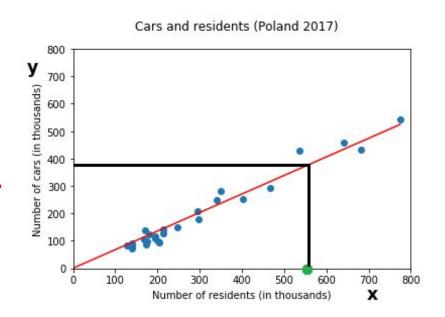


Mit értünk el?

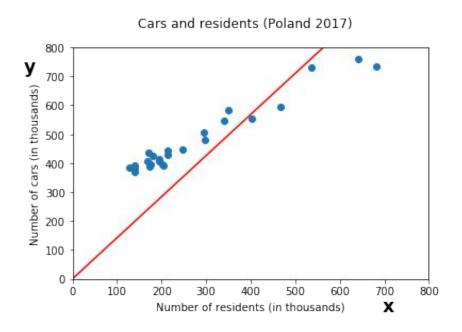
Betanítottunk egy egyszerű (lineáris) regressziós modellt.

Új, címkézetlen mintaelemekre fogunk tudni címkét becsülni.

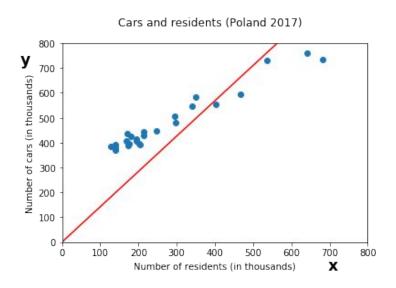
Például **egy 550 ezer lakosú városra** 0.6768 * 550 000 = **372 240 autót becslünk.**



Mi hiányzik?



Mi hiányzik?



Tegyük fel, hogy minden város, függetlenül a lakosságának számától beszerez 300 ezer autót tartalékba...

Erre a mintára nem illeszkednek jól az origón átmenő egyenesek.

Mi hiányzik?

Az eddigi modellünk túlzottan limitált. A hipotézisfüggvény egy olyan egyenes volt, amely az origón kellett, hogy átmenjen...

A meredekség mellé egy konstans (bias / intercept) paramétert is bevezetünk.

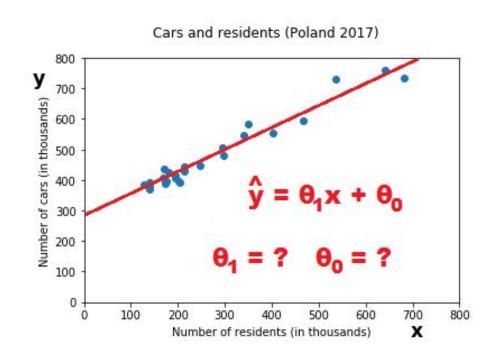
Eddigi hipotézis:
$$h(x) = heta x = \hat{y} pprox y$$

Új hipotézis:
$$h(x) = heta_1 x + heta_0 = \hat{y} pprox y$$

Lineáris regresszió

Az új hipotézisfüggvény: $ypprox \hat{y}=h(x)= heta_1x+ heta_0$

$$\theta_1, \theta_0 \in \mathbb{R}$$

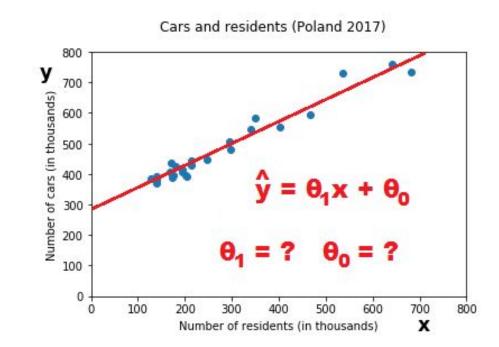


Lineáris regresszió

Az új hipotézisfüggvény: $ypprox \hat{y}=h(x)= heta_1x+ heta_0$

$$\theta_1, \theta_0 \in \mathbb{R}$$

θ_1 az egyenes meredeksége,
θ_0 pedig az az érték, ahol az egyenes metszi az y tengelyt (bias / intercept).



A költségfüggvény továbbra is MSE (Mean Squared Error):

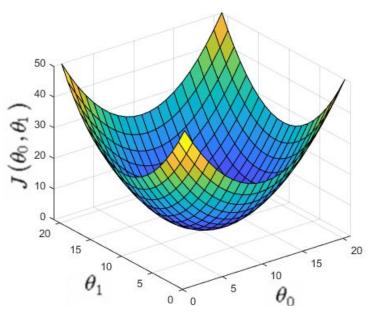
$$J(heta) = rac{\hat{oldsymbol{y}}^{(j)}}{2m} \sum_{j=1}^m (h_ heta(x^{(j)}) - y^{(j)})^2$$

A hipotézisfüggvény viszont megváltozott.

Hogy fog kinézni a költségfüggvény grafikonja?

J költségfüggvény továbbra is kvadratikus.

Mivel már két paraméterünk van, J egy elliptikus paraboloid:



$$J(heta_0, heta_1) = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (heta_1 x^{(j)} + heta_0 - y^{(j)})^2$$

Hogyan változtassuk a paramétereket, hogy a költség csökkenjen?

Használjuk a gradiens módszert: lépegessünk a legnagyobb meredekségű lejtés irányába.

Ezt az irányt egy adott pontban a **gradiens** vektor fogja megadni, melynek elemei a J **költségfüggvény** parciális deriváltjai az egyes paraméterek szerint.

A költségfüggvény parciális deriváltjai:

$$J(heta_0, heta_1) = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (heta_1 x^{(j)} + heta_0 - y^{(j)})^2$$

$$\frac{\partial}{\partial \theta_0} J(\theta_0, \theta_1) = ?$$

$$\frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = ?$$

A költségfüggvény parciális deriváltjai:

$$J(heta_0, heta_1) = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (heta_1 x^{(j)} + heta_0 - y^{(j)})^2$$

$$rac{\partial}{\partial heta_0} J(heta_0, heta_1) = rac{1}{m} \sum_{j=1}^m (heta_1 x^{(j)} + heta_0 - y^{(j)})$$

$$rac{\partial}{\partial heta_1} J(heta_0, heta_1) = rac{1}{m} \sum_{i=1}^m (heta_1 x^{(j)} + heta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)}$$

A költségfüggvény parciális deriváltjai:

$$J(heta_0, heta_1) = rac{1}{2m} \sum_{i=1}^m (heta_1 x^{(j)} + heta_0 - y^{(j)})^2$$

A parciális deriváláskor a függvényt az egyik változó szerint deriváljuk. Ekkor a többi változót konstansként kezeljük.

$$rac{\partial}{\partial heta_0} J(heta_0, heta_1) = rac{1}{m} \sum_{i=1}^m (heta_1 x^{(j)} + heta_0 - y^{(j)})$$

érintő meredeksége **θ_0** irányban

$$rac{\partial}{\partial heta_1} J(heta_0, heta_1) = rac{1}{m} \sum_{i=1}^m (heta_1 x^{(j)} + heta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)}$$

érintő meredeksége **θ_1** irányban

Gradiens módszer algoritmusa két paraméter esetén:

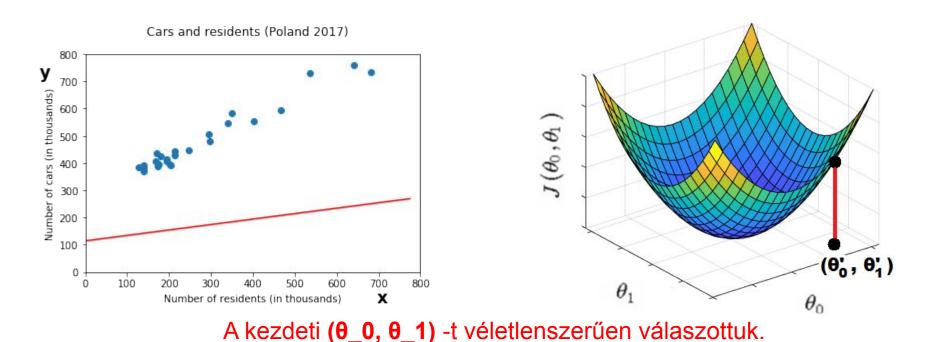
```
repeat until convergence {
    grad_0 := rac{\partial}{\partial 	heta_0} J(	heta_0, 	heta_1)
    grad_1:=rac{\partial}{\partial 	heta_1}J(	heta_0,	heta_1)
    \theta_0 := \theta_0 - \alpha \cdot qrad_0
    \theta_1 := \theta_1 - \alpha \cdot grad_1
```

Gradiens módszer algoritmusa két paraméter esetén:

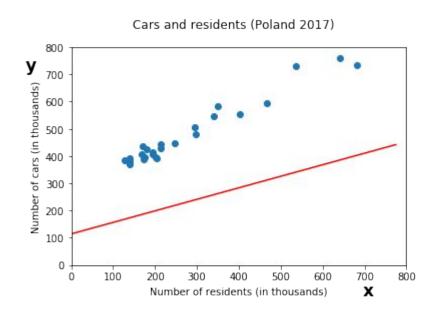
 $\begin{array}{l} \text{repeat until convergence} & \{ \\ grad_0 := \frac{\partial}{\partial \theta_0} J(\theta_0, \theta_1) \\ grad_1 := \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) \\ \theta_0 := \theta_0 - \alpha \cdot grad_0 \\ \theta_1 := \theta_1 - \alpha \cdot grad_1 \\ \end{array} \qquad \begin{array}{l} \frac{\partial}{\partial \theta_0} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_1, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot x^{(j)} \\ \frac{\partial}{\partial \theta_1} J(\theta_1, \theta_1) = \frac{1}{m} \sum_{j=1}^m (\theta_1 x^{(j)} + \theta_0 - y^{(j)}) \cdot$

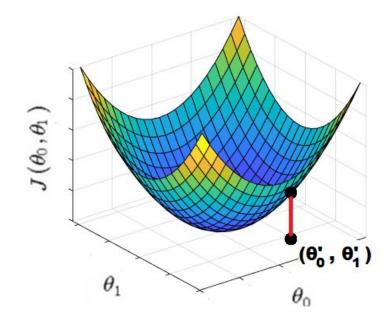
lépések mérete skálázható vele

A gradiens módszer alkalmazása, T = 0 (az első lépés előtt)

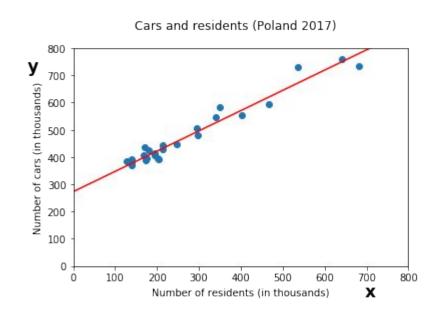


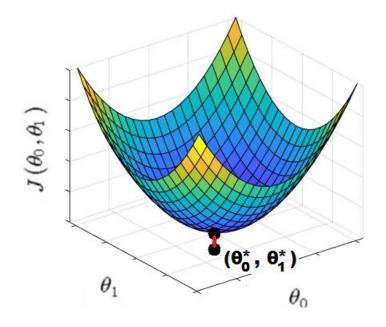
A gradiens módszer alkalmazása, T = 1



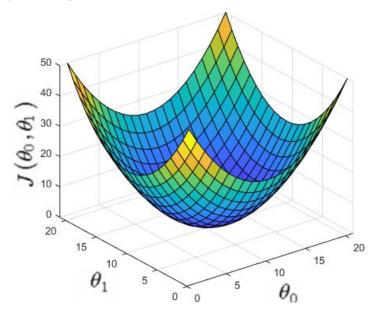


A gradiens módszer alkalmazása, T = <sok>



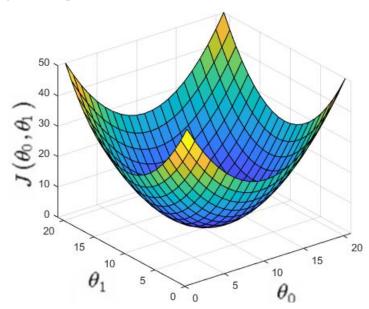


Garantált-e, hogy gradiens módszerrel megtaláljuk a lineáris regresszió optimális (minimális költségű) megoldását?



Garantált-e, hogy gradiens módszerrel megtaláljuk a lineáris regresszió optimális (minimális költségű) megoldását?

Megfelelően kicsi lépésméret (alfa) esetén igen.



Garantált-e, hogy gradiens módszerrel megtaláljuk **tetszőleges költségfüggvény** globális minimumát?

Garantált-e, hogy gradiens módszerrel megtaláljuk **tetszőleges költségfüggvény** globális minimumát?

Nem. Eljuthatunk az egyik lokális minimum pontba, de amennyiben a költségfüggvény nem konvex, akkor nem garantált, hogy ez a globális minimum lesz.

Garantált-e, hogy gradiens módszerrel megtaláljuk **tetszőleges költségfüggvény** globális minimumát?

Nem. Eljuthatunk az egyik lokális minimum pontba, de amennyiben a költségfüggvény nem konvex, akkor nem garantált, hogy ez a globális minimum lesz.

Vak hegymászó: Le szeretne jutni a völgy legmélyebb pontjába, de csak azt érzi, hogy milyen irányban lejt leginkább a terep a talpa alatt...

Garantált-e, hogy gradiens módszerrel megtaláljuk **tetszőleges költségfüggvény** globális minimumát?

Nem. Eljuthatunk az egyik lokális minimum pontba, de amennyiben a költségfüggvény nem konvex, akkor nem garantált, hogy ez a globális minimum lesz.

A lineáris regresszió nem csak iteratív, de egzakt módon is megoldható. Lásd őszi félév 1. óra, vagy NumMód2...

Miért pont négyzetes hibát használtunk költségként?

(Miért nem mondjuk abszolútértékes hibát?)

Összefoglalás

- **Gépi tanulásra ideális feladatok:** Ismeretlen (hatékony) megoldóalgoritmus, esetleg maga a feladat sem definiálható formálisan (helyette címkézett adathoz igazítunk egy paraméteres modellt).
- Felügyelt tanulás: Input-címke párok, az inputból tanuljuk megbecsülni a címkét.
- Regresszió: Mintaelemek címkéje folytonos.
- Lineáris regresszió: Megpróbáljuk a címkéket az input lineáris függvényeként felírni, majd keressük az egyenes azon paramétereit melyekkel a legjobban közelíthetők az igazi címkék.