作業1

結構化機器學習 7107018026 劉俊廷

I. 模型參數

模型可用參數 (括號內為預設參數):

- 1. 節點數:nodes(40)
- 2. 學習次數:epochs(100)
- 3. 學習率: $\eta(0.0001)$
- 4. 最小步輻:mini batchsize(100)
- 5. 避免重複訓練:shuffle(T)
- 6. 神經層數:layers(3/4/5)
- 7. 隨機種子:randomseed(1)

II. 模型結構

激活函數

Relu

$$R(z) = \begin{cases} z, & \text{if } x \ge 0 \\ 0, & \text{if } x < 0 \end{cases}$$

Relu 之反向傳遞

$$R_b(a) = \begin{cases} a, & \text{if } x > 0\\ 0, & \text{if } a = 0 \end{cases}$$

初始化參數

 $W_{m\times n}^k$:

每個元素皆由常態分佈 N(0,0.1) 中生成 , 共 (n-1) 層

 B_k :

初始化為0, 共(n-1) 層

Forward

n 層神經網路中:

$$Z_2 = X \times W_1 + B1$$

$$A_2 = R(Z_2)$$

$$Z_k = A_{k-1} \times W_{k-1} + B_{k-1}$$

$$A_k = R(Z_k)$$

最後一層不加 Relu

$$A_n = Z_n$$

Cost function:SSE

$$SSE = \Sigma \|\widehat{y} - y\|^2$$
, where $\widehat{y} = a^n$

Backward 我們知道

$$\delta_{out} = \frac{\partial SSE}{\partial Z_n}$$

$$= \frac{\partial (A_n - Y)^T (A_n - Y)}{\partial A_n} \frac{\partial A_n}{\partial Z_n}$$

$$= 2(A_n - Y)$$

$$= 2(Z_n - Y) = \delta_n$$

$$\delta_k = \frac{\partial SSE}{\partial Z_k}$$

$$= \frac{\partial SSE}{\partial Z_{k+1}} \frac{\partial Z_{k+1}}{\partial Z_k}$$

$$= \delta_{k+1} \frac{\partial A_k}{\partial Z_k}$$

$$= R_b(\delta_{k+1} W_k^T)$$

所以第 n-1 層的 W 和 B 的 gradient 為

$$grad(W_{n-1}) = \frac{\partial SSE}{\partial W_{n-1}}$$

$$= \frac{\partial SSE}{\partial Z_n} \frac{\partial Z_n}{\partial W_{n-1}}$$

$$= \delta_n \frac{\partial Z_n}{\partial W_{n-1}}$$

$$= 2(Z_n - Y) \frac{\partial Z_n}{\partial W_{n-1}}$$

$$= 2A_{n-1}^T (Z_n - Y)$$

而對每一層的 W 和 B 的 gradient 為

$$\begin{split} grad(W_k) &= \frac{\partial SSE}{\partial W_k} \\ &= \frac{\partial SSE}{\partial Z_{k+1}} \frac{\partial Z_{k+1}}{\partial W_k} \\ &= \delta_{k+1} \frac{\partial Z_{k+1}}{\partial W_k} \\ &= A_{k-1}^T \delta_{k+1} \\ gradB_k &= \frac{\partial SSE}{\partial B_k} \\ &= \frac{\partial SSE}{\partial Z_{k+1}} \frac{\partial Z_{k+1}}{\partial B_k} \\ &= \delta_{k+1} \frac{\partial Z_{k+1}}{\partial B_k} \\ &= [\delta_{k+1}]_{m \times 1} \text{, m 為資料維度} \end{split}$$

更新參數

$$W_k = W_k - \eta grad(W_k)$$

 $B_k = B_k - \eta grad(B_k)$
III. 結果

在其他條件相同下,設定了 3 層,4 層和 5 層的神經網路來比較,先由訓練每次學習的 Cost(SSE) 與 MSE 來觀察他們的學習效果:

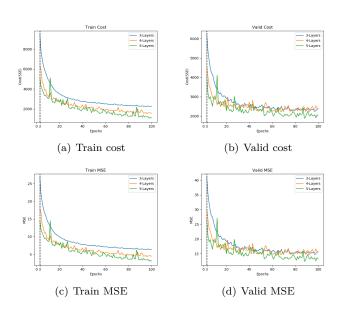
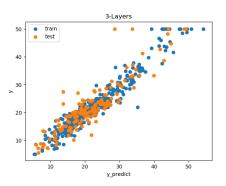


Fig. 1. 不同層數神經網路比較

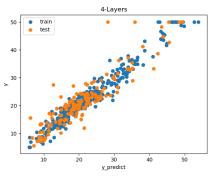
可以發現不論從驗證資料或訓練資料來看,5層神經網路學習效果都是最好的,而會發現雖然4層學習效果比3層還好,但最後學習完的模型與3層差異不大。但值得注意的是,5層神經網路雖然學習效果較好,但降低的 Cost 來回擺盪的幅度有點大。可以想到的原因是因為5層神經網路的學習速度較快,因此在接近 local minimun 的時候會衝過頭,所以會呈現來回擺盪的狀態。接著我們個別比較各層網路訓練後的一些數據:

網路層數	R^2	MSE
3-layers train	0.92521	6.33935
4-layers train	0.94752	4.44878
5-layers train	0.96340	3.10243
3-layers valid	0.81264	15.60093
4-layers valid	0.81183	15.66832
5-layers valid	0.84127	13.21652

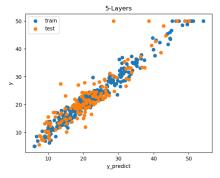
可以發現雖然 5 層神經網路的 R^2 或者 MSE 都比其他層低,但 4 層的神經網路雖然在訓練資料的數據較 3 層好,但是在驗證資料卻略差於第 3 層。



(a) 3-layers-predict



(b) 4-layers-predict



(c) 5-layers-predict

Fig. 2. 不同層數神經網路預測圖比較

比較各層數神經網路的預測圖,可以發現在 y=50 的時

模型有些失準,因此我們抓出 y=50 的資料來觀察

(a) Y=50 時的資料 (標紅為與其他值差距較大的資料)

Fig. 3. Y=50 時的資料, 共 16 筆

由圖可以知道在 y=50 時,儘管自變數間有所差異,但應變數卻是一樣的,會造成我們用的自變數項難以預測

IV. 結論

儘管模型存在一些問題,但模型解釋力整體上表現不差 (五層的 R^2 可以達到 $0.96/{\rm train}, 0.84/{\rm valid})$ 。而在各模型 間的比較中,5 層的效果最好,而 4 層和 3 層的解釋力在 驗證資料上的差異不大。