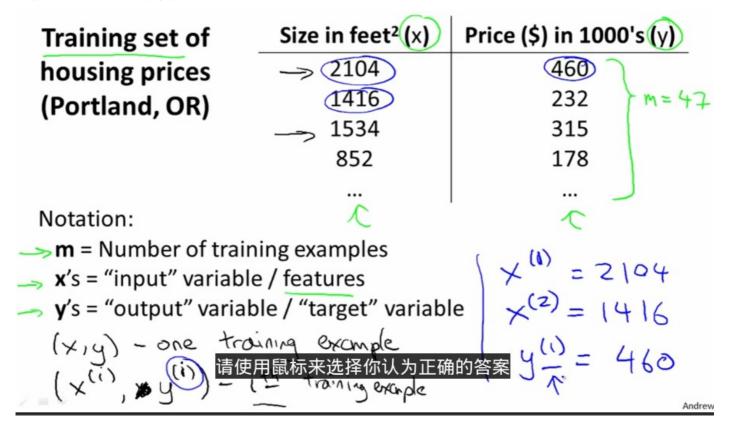
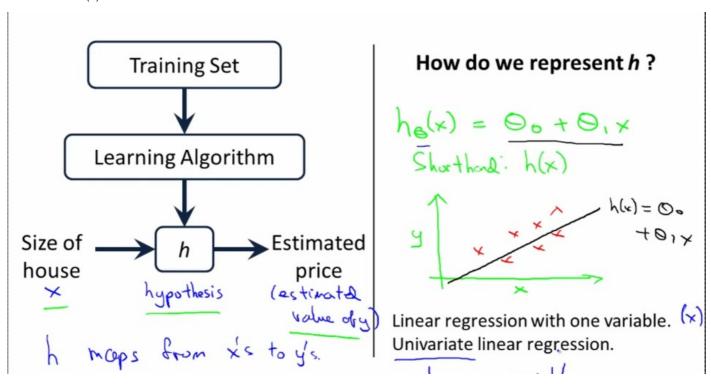
1. 线性回归。

符号表示: m = 训练样本数量 x's = 输入变量/特征量 y's = 输出变量/目标变量

(x, y) - 一个训练样本 (x(i), y(i)) - 第i个训练样本



监督学习算法工作方式:学习算法在训练集学习,然后给定输入预测输出。预测函数因为历史原因命名为hypothesis。线性回归 h=theta0+theta1(x)



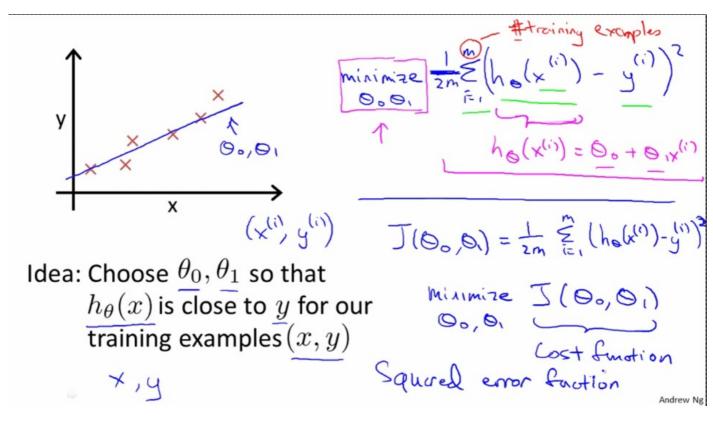
2. 代价函数。选择theta0和theta1使得预测值最接近真实值。

Hypothesis:
$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$$

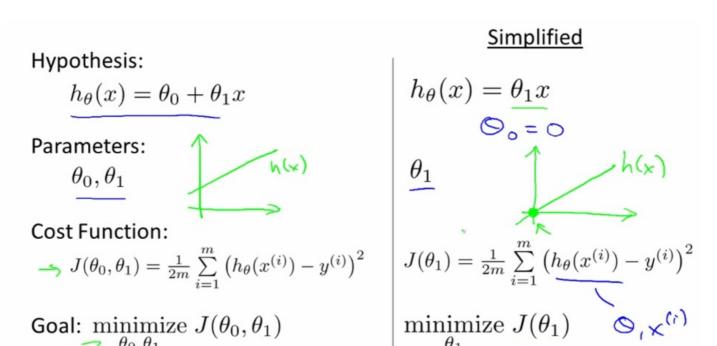
Parameters:
$$\theta_0, \theta_1$$

Cost Function:
$$J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)})^2$$

Goal:
$$\min_{\theta_0,\theta_1} \text{minimize } J(\theta_0,\theta_1)$$



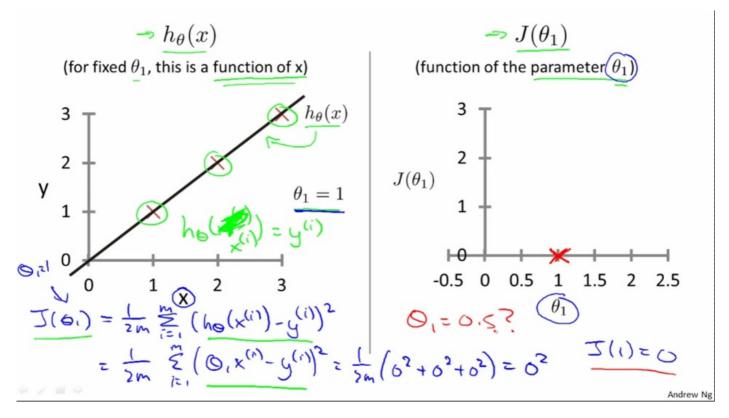
对代价函数的直观化理解:首先观察简化版本的代价函数:h(x) = theta1*x



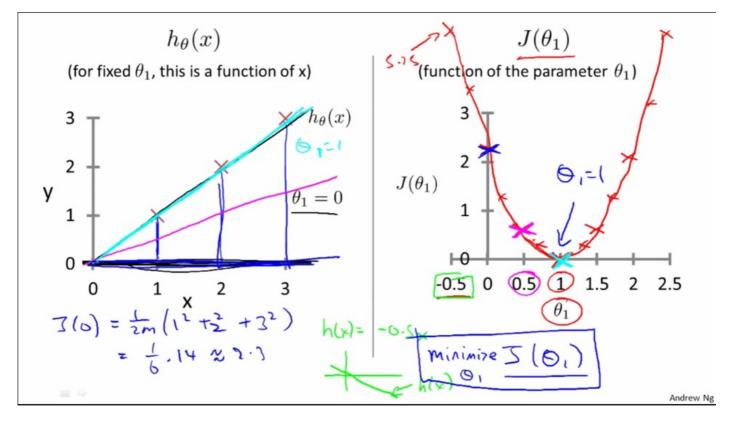
代价函数这个概念 我们要理解的是这两个重要的函数

Andrew Ng

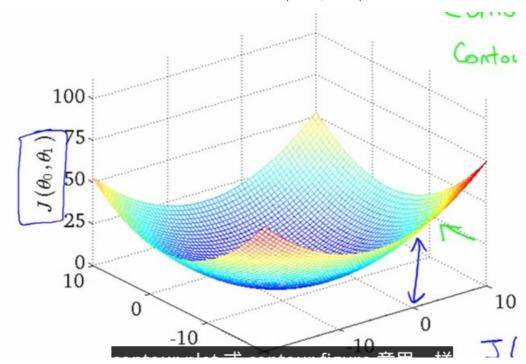
由于选择不同的theta,假设函数会有不同的预测效果,也就是说预测值和真实值的差距就不同,所以代价函数是theta的函数。



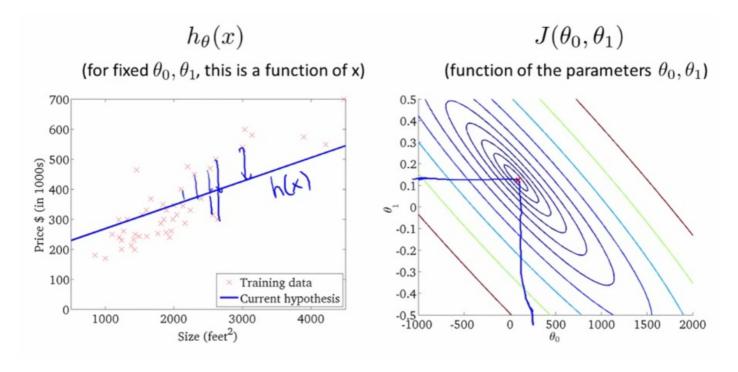
所以,我们的目标是最小化代价函数,从而达到最佳的预测效果。



现在不对代价函数进行简化,即:代价函数为标准的J(theta0, theta1)形式。完整代价函数的图形为:



用轮廓图表示为:



同一椭圆上的代价函数值相同,中心点是代价函数最小值点。对曲线拟合效果最好,其在代价函数轮廓图中的点越接近中心点。 我们的任务是编程学习出theta0, theta1的值从而使得代价函数最小。