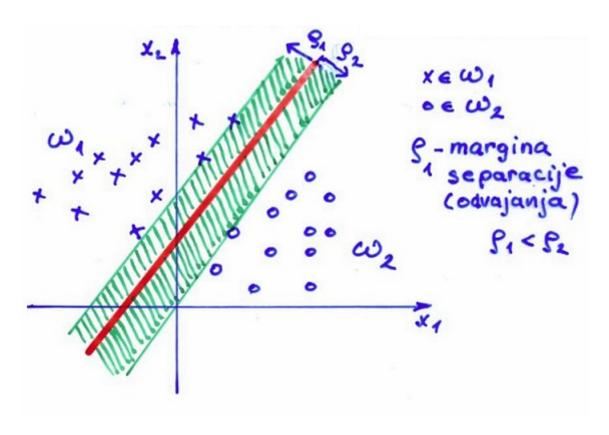
## **SVM - Support Vector Machines** 1 Strojevi s potpornim vektorima

- Izvorno SVM je linearni stroj
- Osnovna zamisao SVM: konstrukcija hiperravnine kao decizijske plohe, ali tako da je margina odvajanja između "pozitivne" i "negativne" skupine uzoraka (za u<u>čenje) m</u>aksimalna.



Slika 1: Primjer razdvajanja

Imamo skup uzoraka za učenje: 
$$\left\{\left(\vec{X_i},d_i\right)\right\}_{i=1}^N, \text{gdje je}$$

 $\vec{X_i}; i=1,2,\ldots,N$  ulazni vektor uzoraka za i-ti primjer  $d_i$  - željeni odgovor klasifikatora

$$\begin{cases} \omega_1 > d_i = +1 \\ \omega_2 > d_i = -1 \end{cases}$$
 označeni uzorci

Pretpostavka : razredi  $\omega_1$  i  $\omega_2$  su linearno separatibilni Jednadžba decizijske ravnine:

$$\vec{W}^T \vec{X} + b = 0$$

 $ec{X}$  - ulazni vektor

 $\vec{W}$ - vektor težinskih koeficije<br/>nata

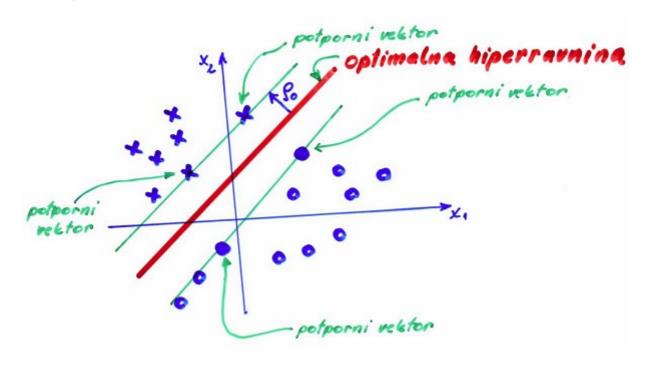
b - pomaknuće  $(w_0)$ 

Vrijedi: 
$$\vec{W}^T \vec{X} + b \ge 0 \text{ za } d_i = +1$$
 
$$\vec{W}^T \vec{X} + b < 0 \text{ za } d_i = -1$$

$$\vec{W}^T \vec{X} + b < 0$$
 za  $d_i = -1$ 

 ${\bf Margina}:$  za zadani vektor težinskih koeficijenata  $\vec{W}$ i pomaknuće b udaljenost između hiperravnine i najbliže točke (uzorka) u n-dimenzionalnom prostoru naziva se MARGINA ODVAJANJA (engl. margin of separation) i označit ćemo ju s ρ.

Cilj: Naći posebnu hiperravninu za koju je margina odvajanja  $\rho$  maksimalna. Takva hiperravnina naziva se OPTIMALNA RAVNINA.



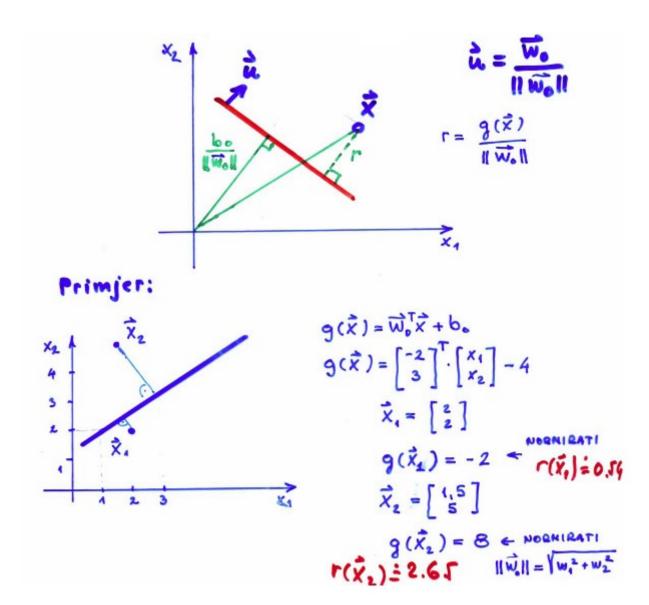
Slika 2: Optimalna ravnina

Optimalna hiperravnina:

$$\underbrace{\left\{\vec{W_0}, b_0\right\}}_{\text{dimalne vrijednost}}$$

$$\vec{W_0}^T \vec{X} + b_0 = 0$$

 $\vec{W_0}^T \vec{X} + b_0 = 0$ Decizijska funkcija:  $g(\vec{X}) = \vec{W_0}^T \vec{X} + b_0$  daje mjeru udaljenosti  $\vec{X}$ -a od optimalne hiperravnine



Slika 3: Primjer decizijske funkcije

Par 
$$(\vec{W_0}, b_0)$$
 mora zadovoljavati sljedeća ograničenja  $\vec{W_0}^T \vec{X_i} + b_0 \ge 1$  za  $d_i = +1$  (1)  $\vec{W_0}^T \vec{X_i} + b_0 \le -1$  za  $d_i = -1$  (2)  $\vec{X_i} \in \left\{ (\vec{X_i}, d_i) \right\}_{i=1}^N$  Naravno ovo vrijedi ako su uzorci linerano odvojivi.

Uvijek možemo skalirati  $\vec{W_0}$  i  $b_0$  tako da nejednadžbe (1) i (2) vrijede!

$$r = \frac{\left| g(\vec{X}) \right|}{\left\| \vec{W}_0 \right\|}$$

možemo skalirati  $\vec{W_0}$  i  $b_0$  tako da za najbliže (hiperravnini  $g(\vec{X})$ ) uzorke iz  $\omega_1$  i  $\omega_2$  bude  $g(\vec{X}) = 1 \text{ za } \omega_1$ 

$$q(\vec{X}) = -1 \text{ za } \omega_2$$

Za uzorke (točke u n-dimenzionalnom prostoru) iz skupa za učenje i to za one

$$\vec{W_0}^T \vec{X} + b_0 = 1 \text{ za } d_i = +1$$
  
 $\vec{W_0}^T \vec{X} + b_0 = -1 \text{ za } d_i = -1$ 

kažemo da su potporni vektori(support vectors).

Potporni vektori su one točke koje leže najbliže decizijskoj hiperravnini i zato se najteže klasificiraju. Zbog toga oni imaju izravan utjecaj na optimalni položaj decizijske hiperravnine.

Potporni vektor  $\vec{X}^{(s)}$ :

$$g(\vec{s}) = \vec{X}(s) + b_0 = \mp 1 \text{ za } d^{(s)} = \mp 1$$

Algebarska udaljenost potpornog vektora  $\vec{X}^{(s)}$  od optimalne hiperravnine je

$$\overline{r = \frac{\left| g(X^{\vec{s})} \right|}{\left\| \vec{W_0} \right\|}}$$

$$r = \begin{cases} \frac{1}{\left\| \vec{W_0} \right\|} & \text{ako je } d^{(s)} = +1 \\ -\frac{1}{\left\| \vec{W_0} \right\|} & \text{ako je } d^{(s)} = -1 \end{cases}$$

gdje znak + označava da  $\vec{X}^{(s)}$  leži na pozitivnoj strani optimalne hiperravnine a - predznak pokazuje da je  $\vec{X}^{(s)}$  na negativnoj strani optimalne hiperravnine.  $\rho$  - optimalna vrijedn<br/>sot MARGINE ODVAJANJA između dva razreda koji definiraju skup uzoraka za učenje

$$\rho = 2r = \frac{2}{\|\vec{W_o}\|}$$

iz  $\rho = 2r = \frac{2}{\|\vec{W_o}\|}$  slijedi da se maksimiziranje margine odvajanja temelji na minimizaciji norme vektora težinskih koeficijenata  $\vec{W_0}$ .

Optimalna hiperravnina:  $\vec{W_0}^T \vec{X} + b = 0$  je jedinstvena u tom smislu da vektor  $ec{W_0}$  daje maksimalnu separaciju između pozitivnih i negativnih uzoraka iz skupa za učenje.

CILJ: Razvoj djelotvorne procedure (uporabom skupa uzoraka za učenje) tako da nađemo optimalnu hiperravninu uz zadovoljenje ograničenja:

$$d_i \cdot (\vec{W}^T \vec{X}_i + b) \ge 1 \text{ za } i = 1, 2, \dots, N$$

Formalno postavljen problem:

- Zadan je skup uzoraka za učenje  $\left\{(\vec{X_i}, d_i)\right\}_{i=1}^N$
- Nađi optimalnu vrijednost vektora težinskih koeficijenata  $\vec{W}$  i pomaknuće b tako da su zadovoljena ograničenja

$$d_i \cdot \vec{W}^T \vec{X}_i + b \ge 1 \text{ za } i = 1, 2, \dots, N$$

a pri tomu vektor težniskih koeficijenata  $\vec{W}$  minimizira kriterijsku funkciju  $J(\vec{W}) = \frac{1}{2} \vec{W}^T \vec{W} \qquad \vec{W}^T \vec{W} = \left\| \vec{W} \right\|^2 |$ -nelinearni optimizacijski zadatak sa skupom linearnih nejednadžbi

$$J(\vec{W}) = \frac{1}{2}\vec{W}^T\vec{W} \qquad \vec{W}^T\vec{W} = \left\|\vec{W}\right\|^2$$

Optimizacijski problem riješiti metodom Lagrangeovih multiplikatora Primjer:

Određivanje vezanih ekstrema funkcije z = f(x, y) uz uvjet  $\varphi(x, y) = 0$  svodi se na računanje slobodnih ekstrema Lagrangeove funkcije:

$$F = f(x, y) + \lambda \varphi(x, y)$$

 $\frac{\partial F}{\partial x}=0; \frac{\partial F}{\partial y}=0; \varphi(x,y)=0$ Iz tog se sustava jednadžbi određuju vrijednosti x,y i Lagrangeov multiplikator

- Ako je  $d^2F < 0$  u izračunatoj točki, funkcija z=f(x,y) ima maksimum
- Ako je  $d^2F > 0$  u izračunatoj točki, funkcija z=f(x,y) ima minimum

Tražimo ekstrem funkcije: z = x + 2y uz uvjet  $x^2 + y^2 = 5$ 

- Lagrangeova funkcija:  $F = x + 2y + \lambda(x^2 + y^2 5)$
- Računamo:

$$F_x = \frac{\partial F}{\partial x} = 1 + 2x\lambda$$
  
$$F_y = \frac{\partial F}{\partial y} = 2 + 2y\lambda$$

- iz sustava jednadžbi:

$$1 + 2\lambda x = 0$$

$$2 + 2\lambda y =$$

$$r^2 + u^2 =$$

$$2 + 2\lambda y = 0$$

$$2 + 2\lambda y = 0$$

$$x^2 + y^2 = 5$$
slijedi:  $x = -\frac{1}{2\lambda}$ ;  $y = -\frac{1}{\lambda}$ 
uvrštavamo z 3. jednadžbu:

$$\frac{1}{4\lambda^2} + \frac{1}{\lambda^2} = 5 / 4\lambda^2$$
$$5(1 - 4\lambda^2) = 0$$

$$5(1-4\lambda^2) = 0$$

$$\lambda_{1,2} = \pm \sqrt{\frac{1}{4}}$$

$$\lambda_1 = \frac{1}{2}; \ \lambda_2 = -\frac{1}{2}$$

$$\lambda_1 = \frac{1}{2}$$
;  $\lambda_2 = -\frac{1}{2}$   
za  $\lambda_1 = \frac{1}{2}$  dobivamo :  $x_1 = -1$   $y_1 = -2$   
za  $\lambda_2 = -\frac{1}{2}$  dobivamo :  $x_2 = 1$   $y_2 = 2$ 

za 
$$\lambda_2 = -\frac{1}{2}$$
 dobivamo :  $x_2 = 1 \ y_2 = 2$ 

Računamo:  

$$d^{2}F = \frac{\partial F^{2}}{\partial x^{2}}dx^{2} + 2\frac{\partial^{2}F}{\partial x\partial y}dxdy + \frac{\partial F^{2}}{\partial y^{2}}dy^{2}$$

$$F_{xx} = 2\lambda; F_{yy} = 2\lambda; F_{xy} = 0$$

$$d^{2}F = 2\lambda dx^{2} + 2\lambda dy^{2} = 2\lambda(dx^{2} + dy^{2})$$
za  $(\lambda_{1} = \frac{1}{2}) d^{2}F > 0$  minimum

$$T_{xx} = 2\lambda$$
,  $T_{yy} = 2\lambda$ ,  $T_{xy} = 0$ 

$$d^2F = 2\lambda dx^2 + 2\lambda dy^2 = 2\lambda (dx^2 + dy^2)$$

za 
$$(\lambda_1 = \frac{1}{2}) d^2 F > 0$$
 minimum

za 
$$(\lambda_2 = -\frac{1}{2}) d^2 F < 0$$
 maksimum

funkcije f(x,y).

$$J(\vec{W}) = \frac{1}{2}\vec{W}^T\vec{W}$$

$$d_i \cdot (\vec{W}^T \vec{X}_i + b) \ge 1 \text{ za } i = 1, 2, \dots, N$$

Lagrangeova funkcija:

Eagrangeova runkcija. 
$$J(\vec{W}, b, \lambda) = \frac{1}{2} \vec{W}^T \vec{W} - \sum_{i=1}^{N} \lambda_i \left[ d_i \cdot (\vec{W}^T \vec{X}_i + b) - 1 \right]$$

 $\lambda_i$  - Lagrangeovi multiplikatori

a) 
$$\frac{\partial J(\vec{W},b,\lambda)}{\partial \vec{W}} = \vec{0}$$

b) 
$$\frac{\partial J(\vec{W},b,\lambda)}{\partial b} = 0$$

c) 
$$\lambda_i \left[ d_i \cdot (\vec{W}^T \vec{X}_i + b) - 1 \right] = 0, i = 1, 2, \dots, N$$

d) 
$$\lambda_i \geq 0, i = 1, 2, ..., N$$

$$\begin{split} \frac{\partial J(\vec{W},b,\lambda)}{\partial \vec{W}} &= \vec{W} - \sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i \vec{X}_i = \vec{0} \\ \vec{W} &= \sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i \vec{X}_i \\ \frac{\partial J(\vec{W},b,\lambda)}{\partial b} &= -\sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i = 0 \\ \sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i &= 0 \end{split}$$

- Traženi vektor  $\vec{W}$  određen je s  $N_s \leq N$  vektora uzoraka  $\vec{W} = \sum_{i=1}^N \lambda_i d_i \vec{X_i}, \ \lambda_i \neq 0$  Vektor  $\vec{W}$  je optimalno rješenje!
- Budući da je skup ograničenja  $\lambda_i \left[ d_i \cdot (\vec{W}^T \vec{X}_i + b) 1 \right] = 0, \ i = 1, 2, \dots, N \text{ potporni vektori leže u dvije hiperravnine:} \\ \vec{W}^T \vec{X} + b = \pm 1$

Potporni (support) vektori su oni vektori koji leže tako da su NAJBLIŽI hiperravnini linearnog klasifikatora i određuju kritične elemente skupa za učenje.

- Vektori  $\vec{X_i}$  za koje je  $\lambda_i=0$  mogu ležati izvan pojasa odvajanja, ali mogu ležati, također na jednoj od hiperravnina
- Rezultirajuća (optimalna) hiperravnina je neosjetljiva na broj i položaj takvih vektora
- $\vec{W}$  je eksplicitno određena, b se može dobiti iz jednog od uvjeta  $\lambda_i \left[ d_i \cdot (\vec{W}^T \vec{X}_i + b) 1 \right] = 0, i = 1, 2, \dots, N$  za  $\lambda_i \neq 0$  (\*)
  U praksi, b se obično računa kao srednja vrijednost dobivena uporabom svih uvjeta tog tipa(\*).

Optimalna hiperravnina linearnog klasifikatora je jedinstvena.

- $J(\vec{W})$  je konveksna (strogo)
- Nejednadžbe su linearne

\*lokalni minimum je ujedno i globalni!\*

Konvekina funkcija 
$$f(\vec{0})$$
 $f: S \subseteq R \rightarrow R$ 
 $j: konvekina u S ako za svakci

 $\vec{0}: \vec{0}' \in S$  vnjedi:

 $f(2\vec{0} + (1-2)\vec{0}') \leq 2f(\vec{0}) + (1-2)f(\vec{0}')$ 

za svakci  $2 \in [0,1]$ 
 $f(\vec{0})$ 

konvekina

funkcija

 $f(\vec{0})$ 

konkavna

funkcija$ 

Slika 4: Konveksno-konkavno

Lagrangeov dualni problem

- Optimizacijski zadatak: minimiziraj  $J(\vec{W})$  uz ograničenje  $\varphi_i(\vec{W}) \geq 0$ ,  $i=1,2,\ldots,N$  Lagrangeova funkcija  $J(\vec{W}.\vec{\lambda}) = J(\vec{W}) \sum_{i=1}^N \lambda_i \varphi_i(\vec{W})$  Neka je  $J^*(\vec{W},\vec{\lambda}) = \max_{\vec{\lambda}} (J(\vec{W},\vec{\lambda}))$  Budući da je  $\vec{\lambda} \geq \vec{0}$  i  $\varphi_i(\vec{W}) \geq 0$
- Maksimalna vrijednost Lagrangeove funkcije onda kad je  $\lambda_i=0; \quad i=1,2,\ldots,N$  ili kada je  $\varphi_i(\vec{W})=0$  (ili oboje) u tom slučaju je  $J^*(\vec{W},\vec{\lambda})=J(\vec{W})$  Originalni problem je ekvivalentan sa:  $\min_{\vec{W}}J(\vec{W})=\min_{\vec{W}}\max_{\vec{\lambda}}J(\vec{W},\vec{\lambda})$

Dualni problem:  $\max_{\vec{\lambda} \geq \vec{0}} \quad \underbrace{\min_{\vec{W}} J(\vec{W}, \vec{\lambda})}_{\text{rješenje ovog dijela}}$   $\vec{W} = \sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i \vec{X}_i$  i $\sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i = 0$ 

Detekcija živosti ruke
85 slika IR
29 živih ruku
56 neživih (umjetnih) ruku (2 tipa)

SVM
45 slika za učenje
40 slika za ispitivanje
žive ruke ∉ skupu za učenje
umjetne ruke ne pripadaju skupu za učenje
SVM s linearnom jezgrom 5%pogreške



Slika 5:

$$J(\vec{w}, 6, \lambda) = \frac{1}{2} \vec{w}^T \vec{w} - \sum_{i=1}^{N} \lambda_i \cdot d_i \vec{w}^T \vec{x}_i^2 - 6 \sum_{i=1}^{N} \lambda_i \cdot d_i + \sum_{i=1}^{N} \lambda_i \cdot d_i \vec{w}^T \vec{x}_i^2 = \sum_{i=1}^{N} \lambda_i \cdot \lambda_i \cdot d_i \cdot d_i \cdot \vec{x}_i^T \vec{x}_i^2$$

$$J(\vec{w}, 6, \lambda) = Q(\lambda)$$

$$Q(\lambda) = \sum_{i=1}^{N} \lambda_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \lambda_i \cdot \lambda_i \cdot d_i \cdot d_i \cdot \vec{x}_i^T \vec{x}_i^2$$

uz ogranicenja:

(1) 
$$\sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i = 0$$

Slika 6: Primjer SVM

Dualni problem - Lagrangeova dualnost (Wolfe dual representation)

Ako prvotni problem ima optimalno rješenje tada dualni problem ima također optimalno rješenje i odgovarajuća optimalna rješenja su jednaka. Maksimiziraj  $J(\vec{W}, \vec{b}, \lambda)$  uz  $\vec{W} = \sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i \vec{X}_i$ 

$$\vec{W} = \sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i \vec{X}_i$$

$$\sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i = 0$$
  
$$\lambda_i \ge 0, \quad i = 1, 2, \dots, N$$

Nalazimo Lagrangeove multiplikatore koji daju optimalno rješenje! Neke značajke dualnog pristupa: Kriterijska funkcija koja se treba maksimizirati zavisi samo od ulaznih uzoraka u obliku skupa skalarnog pro-

dukta 
$$\left\{\vec{X_i}^T \middle| \vec{x_j}\right\}_{(i,j)=1}^N$$

Optimalno rješenje  $\vec{W} = \vec{W_0}$   $\vec{W_0} = \sum_{i=1}^N \lambda_{0,i} d_i \vec{X_i}$  gdje je  $\lambda_{0,i}$  optimalni Lagrangeov multiplikator  $b_0 = 1 - \vec{W_0}^T \vec{X}^{(s)}$  za  $d^{(s)} = 1$ 

(1) 
$$J(\vec{W}, b, \lambda) = \frac{1}{2} \vec{W}^T \vec{W} - \sum_{i=1}^N \lambda_i \left[ d_i \cdot (\vec{W}^T \vec{X}_i + b) - 1 \right]$$

(2) 
$$\vec{W} = \sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i \vec{X}_i$$

(2) 
$$\vec{W} = \sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i \vec{X}_i$$
  
(3)  $\sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i = 0, \ \lambda_i \ge 0, \quad i = 1, 2, \dots, N$ 

Zamjenom (2) i (3) u (1) i nakon uređivanja dobiva se :

(\*\*) 
$$\max_{\lambda} (\sum_{i=1}^{N} \lambda_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j}^{N} \lambda_i \lambda_j d_i d_j \vec{X_i}^T \vec{X_j})$$
 uz uvjet  $\sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i = 0$ ,  $\lambda_i \ge 0$ 

Optimalni Lagrangeovi multiplikatori se računaju optimiziranjem (MAK-SIMIZIRANJEM) izraza (\*\*), a optimalna se hiperravnina dobiva  $\vec{W} =$  $\sum_{i=1}^{N} \lambda_i d_i \vec{X_i}$ , gdje su  $\lambda_i$  optimalni Lagrangeovi multiplikatori

PRIMJER:  

$$\omega_1 = \{[1, 1]^T, [1, -1]^T\}$$

$$\omega_2 = \{[-1, 1]^T, [-1, -1]^T\}$$

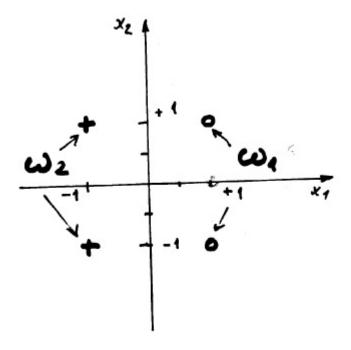
$$g(\vec{X}) = \vec{W}^T \vec{X} + b = 0$$

$$w_1 x_1 + w_2 x_2 + b = 0$$

 $w_1 + w_2 + b - 1 \ge 0$ 

Ograničenja (linearne nejednadžbe):

$$\begin{split} & w_1 - w_2 + b - 1 \geq 0 \\ & w_1 - w_2 - b - 1 \geq 0 \\ & w_1 + w_2 - b - 1 \geq 0 \\ & d_i(\vec{W}^T \vec{X}_i + b) \geq 1 \\ & J(\vec{W}, b, \lambda) = \frac{1}{2} \vec{W}^T \vec{W} - \sum_{i=1}^4 \lambda_i [d_i(\vec{W}^T \vec{X}_i + b) - 1] \\ & J(\vec{W}, b, \lambda) = \frac{w_1^2 + w_2^2}{2} - \lambda_1 (w_1 + w_2 + b - 1) - \lambda_2 (w_1 - w_2 + b - 1) - \lambda_3 (w_1 - w_2 - b - 1) - \lambda_4 (w_1 + w_2 - b - 1) \\ & \text{KKT uvjeti su zadani sa:} \\ & \frac{\partial J}{\partial w_1} = 0 \Rightarrow w_1 = \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4 \ (1) \\ & \frac{\partial J}{\partial w_2} = 0 \Rightarrow w_2 = \lambda_1 + \lambda_4 - \lambda_2 - \lambda_3 \ (2) \\ & \frac{\partial J}{\partial b} = 0 \Rightarrow \lambda_1 + \lambda_2 - \lambda_3 - \lambda_4 = 0 \ (3) \\ & \lambda_1 (w_1 + w_2 + b - 1) = 0 \ (4) \\ & \lambda_2 (w_1 - w_2 + b - 1) = 0 \ (5) \\ & \lambda_3 (w_1 - w_2 - b - 1) = 0 \ (6) \\ & \lambda_4 (w_1 + w_2 - b - 1) = 0 \ (7) \\ & \lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda, 4 \geq 0 \end{split}$$



Slika 7: Primjer zadatka

7 jednadnžbi — 7 nepoznanica

Znamo rješenje s maksimalnom marginom (za ovaj jednostavan slučaj):  $w_1 = 1, w_2 = 0, b = 0$ 

$$g(\vec{X}) = X_1 = 0$$

Uvrstimo  $w_1 = 1$ ;  $w_2 = 0$  i b = 0 u jednadžbe:

$$(1) \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4 = 1$$

$$(2) \lambda_1 + \lambda_4 - \lambda_2 - \lambda_3 = 0$$

$$(3) \lambda_1 + \lambda_2 - \lambda_3 - \lambda_4 = 0$$

Sustav linearnih jednadžbi: 3 jednadžbe i 4 nepoznanice!

Očito  $\rightarrow$  više od jednog rješenja!

Međutim svako od rješenja vodi do JEDINSTVENE (OPTIMALNE) LIN-IJE RAZDVAJANJA!

Na primjer:

$$(1)+(3) 2\lambda_1 + 2\lambda_2 = 1 \Rightarrow \lambda_1 = \frac{1-2\lambda_2}{2}$$

$$(1)+(2) \ 2\lambda_1 + 2\lambda_4 = 1$$

$$(2)+(3) 2\lambda_1-2\lambda_3=0 \Rightarrow \lambda_1=\lambda_3$$

$$(2)+(3) 2\lambda_1 + 2\lambda_4 = 1$$

$$(2)+(3) 2\lambda_1 - 2\lambda_3 = 0 \Rightarrow \lambda_1 = \lambda_3$$
Uzmimo  $\lambda_1 = \frac{1}{8} \Rightarrow \lambda_3 = \frac{1}{8}$ 

$$\lambda_2 = \frac{1-2\lambda_1}{2} = \frac{1-2\frac{1}{8}}{2} = \frac{\frac{3}{4}}{2} = \frac{3}{8}$$

$$\lambda_4 = \frac{1-2\lambda_1}{2} = \frac{3}{8}$$

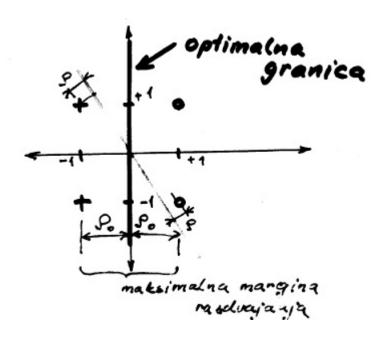
$$\lambda_4 = \frac{1 - 2\lambda_1}{2} = \frac{3}{8}$$

$$\lambda_{4} = \frac{1}{2} = \frac{1}{8}$$

$$\vec{W} = \sum_{i=1}^{N=4} \lambda_{i} d_{i} \vec{X}_{i} = \lambda_{1} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \lambda_{2} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} - \lambda_{3} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} - \lambda_{4} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{W} = \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} + \frac{3}{8} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix} - \frac{1}{8} \begin{bmatrix} -1 \\ 1 \end{bmatrix} - \frac{3}{8} \begin{bmatrix} -1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\vec{W} = \frac{1}{8} \begin{bmatrix} 1\\1 \end{bmatrix} + \frac{3}{8} \begin{bmatrix} 1\\-1 \end{bmatrix} - \frac{1}{8} \begin{bmatrix} -1\\1 \end{bmatrix} - \frac{3}{8} \begin{bmatrix} -1\\-1 \end{bmatrix}$$



Slika 8: Prikaz margine zadatka

$$\vec{W} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\lambda_1 = \frac{1}{4}, \ \lambda_2 = \frac{1}{4}, \ \lambda_3 = \frac{1}{4}, \ \lambda_4 = \frac{1}{4}$$

$$\vec{W} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \qquad g(\vec{X}) = x_1 = 0$$

SVM za M>2 razreda?

Podsjetimo se:

- za svaki od razreda tražimo optimalnu decizijsku funkciju  $g_i(\vec{X}), \quad i=1,2,\ldots,M$  tako da  $g_i(\vec{X})>g_j(\vec{X}), \quad \forall j\neq i$  ako je  $\vec{X}\in\omega_i$ 

<u>za SVM tražimo</u> decizijsku funkciju  $g_i(\vec{X})=0$  takva da bude optimalna hiperravnina koja odvaja razred  $\omega_i$  od svih ostalih  $g_i(\vec{X})>0$ , za  $\vec{X}\in\omega_i$ ,  $g_i(\vec{X})<0$  inače

Klasifikacijsko pravilo: dodijeli  $\vec{X}$  u  $\omega_i$  ako  $i = argmax_k \left\{ {_k}(\vec{X})right \right\}.$