

# Hjem1

Magnus Chr. Hvidtfeldt

Technical University of Denmark, Lyngby, DK,  
s255792@dtu.dk

## 1 Jacobi-matrix af et neutralt netværk

### 1.1 Bestem den mellemliggende vektor $z_0 = f(1, -1)$ samt netværkets endelige output $p_0 = g(z_0)$ .

Vektoren  $z_0$  bestemmes ved at indsætte punktet  $x = (1, -1)$  i  $f$  funktionen således

$$f(1, -1) = \begin{bmatrix} 2 \cdot 1 - 1 \\ 1 + 1 \\ -1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} -1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \\ 0 \end{bmatrix} = z_0$$

Derudover kan vi evaluere netværkets endelige output  $g(z_0)$  ved at indsætte  $z_0$  ind i softmax funktionen  $g$  således

$$g(z_0) = \frac{1}{2 + e^2} \begin{bmatrix} e^0 \\ e^2 \\ e^0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{1}{2+e^2} \\ \frac{e^2}{2+e^2} \\ \frac{1}{2+e^2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.1065 \\ 0.7870 \\ 0.1065 \end{bmatrix} = p_0$$

Som var det, vi ville finde (med beregning af numerisk udtryk fra Python).

### 1.2 Bestem Jacobimatricen $J_f(1, -1)$ og beregn $J_g(z_0)$ .

Givet funktionen  $f$  findes Jacobimatricen ved at finde de partielt afledte til funktionen, mht.  $x_1$  og  $x_2$  for  $f_1, f_2, f_3$ . Givet  $f$  har vi

$$f(x_1, x_2) = \begin{bmatrix} 2x_1 + x_2 - 1 \\ x_1 - x_2 \\ x_2 + 1 \end{bmatrix} \rightarrow J_f = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_3}{\partial x_1} & \frac{\partial f_3}{\partial x_2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Dette kan dermed evalueres ved punktet  $x = (1, -1)$  ved at indsætte således

$$J_f(1, -1) = \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Derudover kan vi beregne  $J_g(p_0)$  ved at indsætte punktet  $p_0 = (p_1 \ p_2 \ p_3)^T = (0.1065 \ 0.7870 \ 0.1065)^T$  i matricen opgivet således

$$J_g(p_0) = \begin{bmatrix} 0.0952 & -0.0838 & -0.0113 \\ -0.0838 & 0.1676 & -0.0838 \\ -0.0113 & -0.0838 & 0.0952 \end{bmatrix}$$

Med numerisk udtryk beregnet i Python.

**1.3 Argumenter for at den sammensatte funktion er differentiabel. Anvend kædereglen til at bestemme  $J_h(1, -1)$ .**

Den sammensatte funktion  $h = g \circ f$  er differentiabel hvis  $g$  og  $f$  er differentiable. Vi kan se at  $f$  er differentiabel, da det er en affin funktion. Derudover er  $g$  differentiabel da det er Softmax funktionen, og den består af  $e^z$  som også er differentiabel.

Per kædereglen har vi, at  $J_h = J_g \cdot J_f$ . Vi indsætter og udregner

$$J_h(1, -1) = \begin{bmatrix} 0.0952 & -0.0838 & -0.0113 \\ -0.0838 & 0.1676 & -0.0838 \\ -0.0113 & -0.0838 & 0.0952 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 2 & 1 \\ 1 & -1 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.1065 & 0.1676 \\ 0 & -0.3353 \\ -0.1065 & 0.1676 \end{bmatrix}$$

Med numerisk udtryk beregnet i Python.

## 2 Differentierabilitet af Softmax

### 2.1 Find de partielle afledte af $S$ med hensyn til $z_j$ .

Da vi differentierer mht. til  $z_i$  og det er summation, ser vi, at de andre behandles som konstanter og derved

$$\begin{aligned} \frac{\partial S}{\partial z_1}(\mathbf{z}) &= e^{z_1} \\ &\vdots \\ \frac{\partial S}{\partial z_n}(\mathbf{z}) &= e^{z_n} \end{aligned}$$

Hvor for partiel differentiation mht.  $z_i$  er resultatet  $e^{z_i}$ .

### 2.2 Benyt kvotientreglen til at differentiere $p_i = e^{z_i}/S(\mathbf{z})$ med hensyn til $z_i$ .

Vi har kvotient reglen

$$h(z) = \frac{f(z)}{g(z)} \rightarrow h'(z) = \frac{f'(z)g(z) - f(z)g'(z)}{(g(z))^2}$$

Givet  $f(z) = e^{z_i}$  og  $g(z) = S(z)$ . Dermed kan vi finde de partielt afledte af  $p_i$  mht.  $z_i$  ved at indsætte således

$$\frac{\partial p_i}{\partial z_i} = \frac{e^{z_i}(S(z)) - e^{z_i}e^{z_i}}{S(z)^2}$$

Da vi differentierer mht.  $z_i$ , er  $g'(z) = e^{z_i}$ .

Derudover kan resultatet skrives som følgende

$$\begin{aligned} \frac{\partial p_i}{\partial z_i} &= \frac{e^{z_i}(S(z)) - e^{z_i}e^{z_i}}{S(z)^2} = \frac{e^{z_i}}{S(z)} \cdot \frac{S(z)}{S(z)} - \frac{e^{2z_i}}{S(z)^2} \\ &= \frac{e^{z_i}}{S(z)} - \frac{e^{2z_i}}{S(z)^2} = \frac{e^{z_i}}{S(z)} \left(1 - \frac{e^{z_i}}{S(z)}\right) = p_i(1 - p_i) \end{aligned}$$

Hvilket var det, vi ville vise.

### 2.3 Benyt kvotientreglen til at differentiere $p_i = e^{z_i}/S(z)$ med hensyn til $z_j$ , hvor $j \neq i$ .

Det samme kan gøres, i tilfældet hvor  $j \neq i$ . Vi sætter  $f(z) = e^{z_i}$  og  $g(z) = S(z)$ , og udregner vha. kæderegralen således

$$\frac{\partial p_i}{\partial z_j} = \frac{0(S(z)) - e^{z_i}e^{z_j}}{S(z)^2} = \frac{-e^{z_i}e^{z_j}}{S(z)^2}$$

Derudover kan vi skrive resultatet som følgende

$$\frac{\partial p_i}{\partial z_j} = \frac{-e^{z_i}e^{z_j}}{S(z)^2} = -\frac{e^{z_i}}{S(z)} \frac{e^{z_j}}{S(z)} = -p_i p_j$$

Hvor  $g'(z) = e^{z_j}$  med hensyn til  $z_j$ , hvilket var det, vi ville vise.

### 2.4 Opskriv Jacobimatrizen $J_g(z)$ for $n = 4$ .

Nu kan Jacobimatrizen opstilles for  $n = 4$ . Vi tager de partielle afledte i diagonalen og opstiller dem hvor  $j = i$ , og tager de andre hvor  $j \neq i$  og opstiller de resterende steder således

$$J_g(z) = \begin{bmatrix} p_1(1-p_1) & -p_1p_2 & -p_1p_3 & -p_1p_4 \\ -p_2p_1 & p_2(1-p_2) & -p_2p_3 & -p_2p_4 \\ -p_3p_1 & -p_3p_2 & p_3(1-p_3) & -p_3p_4 \\ -p_4p_1 & -p_4p_2 & -p_4p_3 & p_4(1-p_4) \end{bmatrix}$$

Hvilket var det, vi ville vise.  $\square$

## 3 Et nyt indreprodukt

### 3.1 Vis, at $A^*A = B$ og at $A$ og $B$ er hermitiske.

Vi viser først  $A^*A = B$ . Indsætter definitionen på  $A$  således

$$A^*A = (UDU^*)^*(UDU^*) = U^{**}D^*U^*UDU^* = UD^*IDU^* = UD^*DU^*$$

Da  $U^*U = I$ , og da  $D^* = D$ , givet det er en diagonalmatrix og  $\lambda_i > 0$ , har vi at

$$A^*A = UD^2U^* = U\Lambda U^* = B$$

Da matricen  $D^2$  har elementerne  $d_i^2 = \sqrt{\lambda_i}^2 = \lambda_i$ ,  $i = 1, \dots, n$  i diagonalen.

For  $A$  og  $B$  at være hermitiske, skal vi have at  $A^* = A$  og  $B^* = B$ . Indsætter definitionen for  $A$  og får

$$A^* = (UDU^*)^* = U^{**}D^*U^* = UD^*U^* = UDU^* = A$$

Da vi lige har fastslået at  $D^* = D$ . Derudover har vi

$$B^* = (U\Lambda U^*)^* = U^{**}\Lambda^*U^* = U\Lambda^*U^* = U\Lambda U^* = B$$

Da vi lignededes har  $\Lambda^* = \Lambda$  givet det er en diagonalmatrix med positive elementer.  $\square$

### 3.2 Bestem den inverse matrix $A^{-1}$ .

Indsætter definitionen for  $A$  således

$$A^{-1} = (UDU^*)^{-1} = (U^*)^{-1}D^{-1}U^{-1}$$

Da  $U$  er unitær, har vi at  $U^{-1} = U^*$ , dermed har vi

$$A^{-1} = (U^*)^{-1}D^{-1}U^{-1} = (U^{**})D^{-1}U^* = UD^{-1}U^*$$

Hvilket er den inverse.  $\square$

### 3.3 Vis at $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle_B = \langle A\mathbf{x}, A\mathbf{y} \rangle$ .

Fra definitionen har vi

$$\langle x, y \rangle_B = \langle Bx, y \rangle = \langle A^*(Ax), y \rangle = \langle Ax, Ay \rangle$$

Af reglen  $\langle Ax, y \rangle = \langle x, A^*y \rangle$  på side 41 i lærebogen, og da  $A^* = A$ .  $\square$

### 3.4 Vis at $\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle_B$ faktisk er et indreprodukt på $\mathbb{C}^n$ .

Givet at  $\langle x, y \rangle$  er et indreprodukt i  $\mathbb{C}^n$  givet  $x, y \in \mathbb{C}^n$ , har vi, at

$$\langle x, y \rangle_B = \langle Bx, y \rangle$$

Dermed definerer vi en ny vektor

$$\bar{x} = Bx = \begin{bmatrix} b_{11} & \dots & b_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ b_{n1} & \dots & b_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11}x_1 + b_{12}x_2 + \dots + b_{1n}x_n \\ \vdots \\ b_{n1}x_1 + b_{n2}x_2 + \dots + b_{nn}x_n \end{bmatrix}$$

Hvor  $\bar{x}, x \in \mathbb{C}^n$  og  $B \in \mathbb{C}^{n \times n}$ . Da  $\bar{x}, y \in \mathbb{C}^n$ , har vi at det indre produkt  $\langle \bar{x}, y \rangle = \langle x, y \rangle_B$  er over  $\mathbb{C}^n$ .  $\square$

### 3.5 Angiv to vektorer $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in \mathbb{C}^2$ der er ortogonale på hinanden mht. $\langle \cdot, \cdot \rangle_B$ .

Vælg  $x$  således at

$$Bx = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 5 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 5 \end{bmatrix}$$

Dermed har vi, for  $\langle x, y \rangle_B = 0$ , at

$$2y_1 + 5y_2 = 0 \rightarrow 2y_1 = -5y_2 \rightarrow y_1 = -\frac{5}{2}y_2$$

Nu kan vi vælge  $y$  således

$$y = \begin{bmatrix} -5/2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Beregningen tjekkes

$$\left\langle \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} -5/2 \\ 1 \end{bmatrix} \right\rangle_B = 2 \cdot (-5/2) + 5 \cdot 1 = 0$$

Hvilket var det vi ville have. Derfor er

$$x = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad y = \begin{bmatrix} -5/2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

Vores to vektorer  $x, y \in \mathbb{C}^2$  der er ortogonale på hinanden og ikke er nulvektoren.