

宿題 1

ガウスカーネルモデルに対して、スパース回帰の交互方向乗数法による反復式を求め、また適当なモデルに対してスパース回帰を実行する。

ガウスカーネルモデルは次のように表される。

$$f_{\boldsymbol{\theta}}(\mathbf{x}) = \sum_{j=1}^n \theta_j K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_j) \quad (1)$$

$$K(\mathbf{x}, \mathbf{c}) = \exp\left(-\frac{\|\mathbf{x} - \mathbf{c}\|^2}{2h^2}\right) \quad (2)$$

このとき、L1 正則化を用いた最小二乗誤差は、

$$J(\boldsymbol{\theta}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{K}\boldsymbol{\theta} - \mathbf{y}\|^2 + \lambda \|\boldsymbol{\theta}\|_1 \quad (3)$$

$$\mathbf{K} = \begin{bmatrix} K(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_1) & \cdots & K(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_n) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ K(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_1) & \cdots & K(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_n) \end{bmatrix} \quad (4)$$

と表される。このとき、最適なパラメータ $\hat{\boldsymbol{\theta}}$ は次のように求まる。

$$\hat{\boldsymbol{\theta}} = \arg \min_{\boldsymbol{\theta}} (J) \quad (5)$$

J に最小を与える $\boldsymbol{\theta}$ を、以下の設定で交互方向乗数法を用いることで求める。すなわち、

$$\boldsymbol{\theta} - \mathbf{z} = \mathbf{0} \quad (6)$$

$$l(\boldsymbol{\theta}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{K}\boldsymbol{\theta} - \mathbf{y}\|^2 \quad (7)$$

$$g(\mathbf{z}) = \lambda \|\mathbf{z}\|_1 \quad (8)$$

の下で、

$$\min_{\boldsymbol{\theta}, \mathbf{z}} [l(\boldsymbol{\theta}) + g(\mathbf{z})] \quad (9)$$

を与える $\boldsymbol{\theta}, \mathbf{z}$ を求める。このとき、拡張ラグランジュ関数は、

$$L(\boldsymbol{\theta}, \mathbf{z}, \mathbf{u}) = l(\boldsymbol{\theta}) + g(\mathbf{z}) + \mathbf{u}^T (\boldsymbol{\theta} - \mathbf{z}) + \frac{1}{2} \|\boldsymbol{\theta} - \mathbf{z}\|^2 \quad (10)$$

$$= \frac{1}{2} \|\mathbf{K}\boldsymbol{\theta} - \mathbf{y}\|^2 + \lambda \|\mathbf{z}\|_1 + \mathbf{u}^T (\boldsymbol{\theta} - \mathbf{z}) + \frac{1}{2} \|\boldsymbol{\theta} - \mathbf{z}\|^2 \quad (11)$$

であるから、 \mathbf{K} は対称行列であることに注意すると、

$$\frac{\partial L}{\partial \boldsymbol{\theta}} = \mathbf{K}^2 \boldsymbol{\theta} - \mathbf{K} \mathbf{y} + \mathbf{u} + (\boldsymbol{\theta} - \mathbf{z}) \quad (12)$$

$$= (\mathbf{K}^2 + \mathbf{I}) \boldsymbol{\theta} - \mathbf{z} + \mathbf{u} - \mathbf{K} \mathbf{y} \quad (13)$$

$$\frac{\partial L}{\partial \mathbf{z}} = \lambda \frac{\partial \|\mathbf{z}\|_1}{\partial \mathbf{z}} - \mathbf{u} + (\mathbf{z} - \boldsymbol{\theta}) \quad (14)$$

$$= \mathbf{z} - (\boldsymbol{\theta} + \mathbf{u} - \lambda \text{sign}(\mathbf{z})) \quad (15)$$

となる。よって、更新式は、

$$\boldsymbol{\theta}^{(t+1)} = \arg \min_{\boldsymbol{\theta}} L(\boldsymbol{\theta}, \mathbf{z}^{(t)}, \mathbf{u}^{(t)}) \quad (16)$$

$$= (\mathbf{K}^2 + \mathbf{I})^{-1} (\mathbf{K}\mathbf{y} + \mathbf{z}^{(t)} - \mathbf{u}^{(t)}) \quad (17)$$

$$\mathbf{z}^{(t+1)} = \max(\mathbf{0}, \boldsymbol{\theta}^{(t+1)} + \mathbf{u}^{(t)} - \lambda) + \min(\mathbf{0}, \boldsymbol{\theta}^{(t+1)} + \mathbf{u}^{(t)} + \lambda) \quad (18)$$

$$\mathbf{u}^{(t+1)} = \mathbf{u}^{(t)} + \boldsymbol{\theta}^{(t+1)} - \mathbf{z}^{(t+1)} \quad (19)$$

となる。

いま、真のデータが

$$f(x) = \sin(\pi x) / (\pi x) + 0.1x \quad (-3 \leq x < 3) \quad (20)$$

から生成されていて、そのサンプルが 50 個ある場合を考える。このデータに対し L1 正則化付きガウスカーネルモデルを適用し、交差確認法によってそのハイパーパラメータ h, λ を推定する。いま、交差確認法のために、データを 5 分割し、それぞれのテスト誤差の平均をそのモデルのテスト誤差とした。また、テスト誤差には L1 正則化項は含まず、 y の推定値と真の値の二乗和誤差のみを用いた。

h, λ の値の候補は次の通りに設定した。

$$h = 1 \times 10^{-2}, 1 \times 10^{-1}, 1, 1 \times 10^1 \quad (21)$$

$$\lambda = 1 \times 10^{-6}, 1 \times 10^{-5}, 1 \times 10^{-4}, 1 \times 10^{-3}, 1 \times 10^{-2}, 1 \times 10^{-1} \quad (22)$$

また、ラグランジュ関数の値の変化（最大値と最小値の差）が直近 10 イタレーションで 1×10^{-3} より小さくなったときに更新を止めるように設定した。これは、前回の課題からテスト誤差は最適解付近で 1 のオーダーであることが分かっている、誤差 0.1% 以内ならば収束しているとみなせると考えられるからである。その結果、最適な h, λ 及びこれらが与えるテスト誤差 L は次のように求まった。

$$h = 1.0 \quad (23)$$

$$\lambda = 1 \times 10^{-4} \quad (24)$$

$$L = 1.31 \quad (25)$$

交差確認法の結果を図 1 に示す。また、プログラムは??ページの Listing ??に記載した。

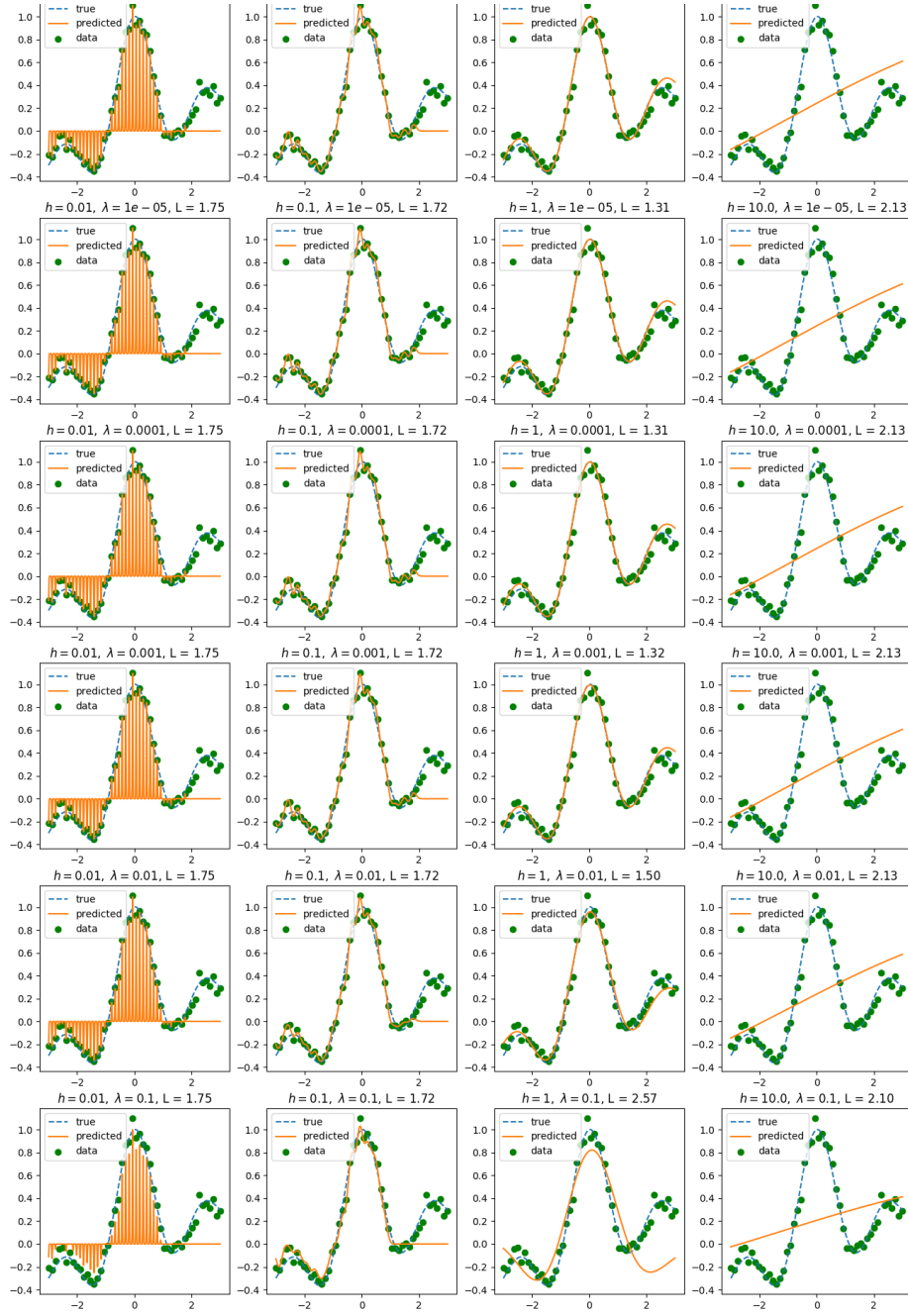


図 1: 交差確認法の結果