



سیستمهای هوشمند (دکتر رشاد حسینی)

تمرین سری اول (طبقهبندی خطی و بهینهسازی)

نيمسال اول ۱۴۰۳–۱۴۰۲

سوال ۱: بهینهسازی در توابع محدب (تئوری) - (سروش مسفروش)

<mark>سوال ۲: بهینهسازی در توابع غیرمحدب (پیادهسازی) - (عرفان پناهی</mark>)

سوال $^{\circ}$: ماشین بردار پشتیبان ($^{\circ}$ NM) (پیادهسازی) - ($^{\circ}$ حمید سالمی)

سوال ۱: بهینه سازی در توابع محدب (تئوری)

در این سوال قصد داریم با استفاده از روشهای بهینهسازی آموخته شده در درس یک تابع محدب دو متغیره را بهینه کنیم.

تابع $f:\mathbb{R}^2 o\mathbb{R}$ با ضابطه زیر را در نظر بگیرید.

$$f(x) = 100(x_2 - x_1^2)^2 + (1 - x_1)^2$$

قسمت الف: محاسبة تئوري نقطه ايستا

۱- ثابت کنید $x^* = (1,1)^T$ تنها نقطه بهینه سراسری تابع است.

قسمت ب: محاسبهٔ نقطه ایستا با استفاده از روش بیشترین نزول

۱- ضابطه گرادیان تابع را بنویسید.

۲- دو پله از روش بیشترین نزول (Steepest Descent) با جستجوی پسرو را از نقطه $x^* = (0,0)^T$ بنویسید. (نرخ یادگیری را 5.5 در نظر بگیرید.)

قسمت ج: محاسبهٔ نقطه ایستا با استفاده از روش نیوتن

۱- ضابطه هسین تابع را بنویسید.

۲- یک پله از روش نیوتن (Newton) با جستجوی پسرو را از نقطه $x^* = (0,0)^T$ بنویسید.

سیستمهای هوشمند (دکتر حسینی)

سوال ۲: بهینهسازی در توابع غیرمحدب (پیادهسازی)

یکی از مشکلات روشهای بهینهسازی مبتنی بر گرادیان این است که به یک کمینه محلی (local minimum) همگرا میشوند. برای حل این مشکل از روشهای فراابتکاری استفاده می کنند که باید یک نقطه اولیه مناسب برای این روشها درنظر گرفته شود.

در این سوال قصد داریم ابتدا با استفاده از روش نیوتن و سپس با استفاده از یکی از روشهای فراابتکاریِ ژنتیک یا تبرید شبیهسازی شده، نقطه کمینه یک تابع غیرمحدب را بدست آوریم.

تابع دو متغیرهٔ زیر را در نظر بگیرید.

$$f(x) = 2x_1^2 + 2x_2^2 - 12x_2\sin(0.2\pi x_1) - x_1x_2$$

مقدار بهینه تابع در حدود -14.75 است.

قسمت الف: پیادهسازی روش نیوتن

با استفاده از پیادهسازی کامپیوتری روش نیوتن و با شروع از نقطهٔ (1,3)، نقطهٔ کمینه تابع داده شده را بدست آورید. به ازای تمامی نقاط $0 < x_2 < 10$ و $0 < x_2 < 10$ با $0 < x_2 < 10$ مقدار کمینه را بهدست آورید.

قسمت ب: روش فراابتكاري

با استفاده از یکی از روشهای فراابتکاری (تبرید شبیه سازی شده یا ژنتیک) مقدار کمینه تابع در بازه (-15,15) را بدست آوریم. در صورت استفاده از هرکدام از روشها، پارامترها را با استفاده از شرایط مسئله در نظر بگیرید و علت انتخاب خود را بیان کنید. (تمام مراحل الگوریتمها باید پیاده سازی شود.)

$$(x_1^0, x_2^0) \in [-15,15]$$

دقت شود در این قسمت امکان به دام افتاده در کمینه محلی وجود دارد. پس با استفاده از تغییر پارامترها همگرایی یا عدم همگرایی الگوریتم خود را بررسی کنید. (میزان استفاده از مقدار کمینه بهصورت حدودی قابل قبول است.) سیستمهای هوشمند (دکتر حسینی)

سوال ۳: ماشین بردار پشتیبان (SVM) (پیادهسازی)

در این سوال به طبقه بندی دادگان iris به وسیلهی طبقهبند ماشین بردار پشتیبان(classifier SVM) بپردازیم.

همانطور که در درس گفته شد در ماشین بردار پشتیان (SVM) سعی در پیدا کردن ابر صفحهای در فضا داریم تا بیشتر حاشیهی اطمینان را برای جداسازی داده ها ایجاد کند. این ویژگی باعث می شود این مدل در برابر نویز تحمل بیشتری نسبت به بسیاری دیگر از مدل ها نشان دهد.

ماشین بردار پشتیان (SVM) می تواند داده ها را با استفاده از کرنلهای گوناگون طبقه بندی کند در این بخش ما از ماشین بردار پشتیان (SVM) خطی استفاده خواهیم کرد.

در این سوال مجاز به استفاده از کتابخانه و توابع آماده برای پیادهسازی طبقهبند نیستید اما استفاده توابع برای محاسبات جبری و رسم نمودار بلامانع است.

قسمت الف: بررسي دادهها

ابتدا داده های مجموعه دادهی iris را از فایل مربوطه خوانده و با نمودار پراکندگی (scatter plot) نمایش دهید. (هر یک از کلاس ها را به تفکیک رنگ مشخص کنید.)

میانگین داده های هر دسته را نیز در نمودار نشان دهید.

سپس ۲۰ درصد داده ها را به عنوان داده های آزمون جدا کرده و بقیه را به عنوان داده های آموزش در نظر بگیرید. (دقت کنید ۲۰ درصد دادهها باید به صورت تصادفی انتخاب شوند.)

قسمت ب: پیاده سازی طبقه بند

در این قسمت ابتدا متغیرهای مدل را مشخص و مقداردهی اولیه کنید.

سپس با پیادهسازی الگوریتم توابع هزینه و نحوهی بهروزرسانی وزن های مدل را توضیح دهید.

قسمت ج: آموزش مدل

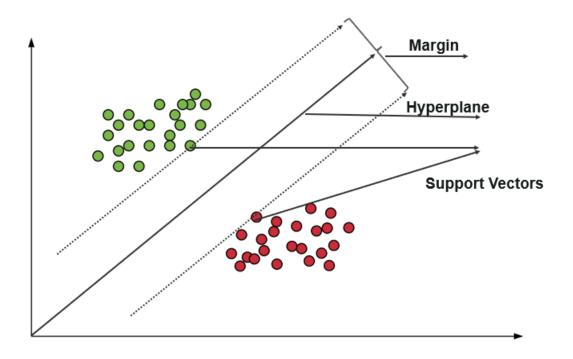
حال با استفاده توابع بخش قبل مدل را به وسلیهی دادهها آموزش دهید و در نهایت وزنهای نهایی مدل را گزارش کنید.

قسمت د: بررسی عملکرد مدل

ابتدا دقت و میزان تلف (loss) را برای دادههای آزمون گزارش دهید.

سپس مانند تصویر ۳-۱ مرز تصمیمگیری و حاشیهی اطمینان مدل را رویداده های رسم کنید.

سیستمهای هوشمند (دکتر حسینی)



تصویر ۳-۱: مرز تصمیم گیری و حاشیهی اطمینان مدل

نيمسال اول ۱۴۰۳–۱۴۰۲ یستمهای هوشمند (دکتر حسینی)

نكات تحويل

- ۱- مهلت تحویل این تمرین روز ماه می باشد.
- ۲- انجام این تمرین به صورت یکنفره است.
- ۳- برای انجام این تمرین تنها مجاز به استفاده از زبان برنامه نویسی پایتون هستید.
- ۴- در صورت وجود تقلب نمره تمامی افراد شرکت کننده در آن نمره صفر لحاظ می شود.
- ۵- در صورتی که از منبعی برای هر بخش استفاده میشود، حتماً لینک مربوط به آن در گزارش آورده شود. وجود شباهت بین منبع و پیاده سازی در صورت ذکر منبع بلامانع است. اما در صورت مشاهده شباهت با مطالب موجود در سایتهای مرتبط نمره کسر می گردد.
 - ۶- نتایج و تحلیلهای شما در روند نمره دهی دستیاران آموزشی تأثیر گذار است.
 - ۷- لطفا پاسخ تمرین خود را (به همراه کد/گزارش سوال کامپیوتری) به صورت زیر در صفحه درس آپلود نمایید:

HW[HW number]_[Last_name]_[Student number].zip

- ۸- در صورت وجود هر گونه ابهام یا مشکل میتوانید از طریق ایمیل با طراحان تمرین در تماس باشید:
 - عرفان پناهی (erfanpnhii@gmail.com)
 - سروش مسفروش (sorush.mes@gmail.com)
 - حميد سالمي (<u>salemihamid77@gmail.com</u>)