Aprendizagem

Instituto Superior Técnico

outubro de 2023

Homework 3 - Report

Joana Pimenta (103730), Rodrigo Laia (102674)

Pen and Paper

1. a) Uma função radial basis permite mapear observações para um novo espaço baseando-se na distância entre as observações e os centróides.

$$\phi_j(x) = \exp\left(-\frac{\|\vec{x} - c_j\|^2}{2}\right) \tag{1}$$

Cálculo dos vetores transformados:

$$\vec{\phi_i} = \left(\exp\left(-\frac{\|\vec{x}_i - c_1\|^2}{2}\right), \exp\left(-\frac{\|\vec{x}_i - c_2\|^2}{2}\right), \exp\left(-\frac{\|\vec{x}_i - c_3\|^2}{2}\right)\right) \tag{2}$$

Assim os vetores transformados obtidos foram:

$$\phi_1 = (0.74826, 0.74826, 0.10127)$$

$$\phi_2 = (0.81465, 0.27117, 0.33121)$$

$$\phi_3 = (0.71177, 0.09633, 0.71177)$$

Para fazer regressão de Ridge é necessário minimizar a função de erro:

$$E(\vec{w}) = \frac{1}{2}\sum_{i=1}^{n}(z_i - \vec{w}^T \cdot x_i)^2 + \frac{\lambda}{2}||\vec{w}||^2 \tag{3}$$

Sendo que isso é equivalente a calcular $\vec{w}$ através da seguinte fórmula:

$$\vec{w} = (X^T \cdot X + \lambda \cdot I)^{-1} \cdot X^T \cdot \vec{z} \tag{4}$$

Uma vez que estamos a trabalhar com uma transformação de espaços, é necessário calcular a matriz transformada Φ colocando para cada linha um 1 na primeira coluna e depois o vetor transformado de cada observação. Utilizamos então as fórmulas acima com Φ no lugar de X, assumindo que após a transformação a relação entre as variáveis e o target é linear.

Cálculos intermédios:

$$\Phi = \begin{bmatrix} 1 & 0.74826 & 0.74826 & 0.10127 \\ 1 & 0.81465 & 0.27117 & 0.33121 \\ 1 & 0.71177 & 0.09633 & 0.71177 \\ 1 & 0.88250 & 0.16122 & 0.65377 \end{bmatrix}$$

$$\Phi^T = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0.74826 & 0.81465 & 0.71177 & 0.88250 \\ 0.74826 & 0.27117 & 0.09633 & 0.16122 \\ 0.10127 & 0.33121 & 0.71177 & 0.65377 \end{bmatrix}$$

$$(\Phi^T \cdot \Phi + \lambda \cdot I)^{-1} \cdot \Phi^T = \begin{bmatrix} 0.14105 & 0.35022 & 0.35575 & -0.30185 \\ -0.09064 & 0.43823 & -0.50361 & 0.53370 \\ 0.99394 & -0.50615 & -0.13690 & -0.16477 \\ -0.31222 & -0.65246 & 0.72647 & 0.42436 \end{bmatrix}$$

$$\vec{w} = \begin{bmatrix} 0.33914 \\ 0.19945 \\ 0.40096 \\ -0.29600 \end{bmatrix}$$

Assim, a regressão de Ridge obtida foi:

$$\hat{z} = 0.33914 + 0.19945 \cdot \phi_1 + 0.40096 \cdot \phi_2 - 0.29600 \cdot \phi_3$$

b) Para calcular o RMSE (root mean square error) foi utilizada a seguinte fórmula:

$$RMSE = \sqrt{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (z_i - \hat{z}_i)^2} \tag{5}$$

$$\hat{z}_i = \vec{w}^T \cdot \vec{\phi_i} \tag{6}$$

Targets estimados:

$$\hat{z}_1 = 0.75843$$

$$\hat{z}_2 = 0.51231$$

$$\hat{z}_3 = 0.30905$$

$$\hat{z}_4 = 0.38629$$

Assim, o RMSE obtido foi:

$$RMSE = 0.06508$$

Programming - Código Python e Resultados Obtidos

1.