

دانشکدهی مهندسی کامپیوتر

یادگیری ماشین بهار ۱۴۰۰

ياسخ امتحان ميان ترم

مدرس: دکتر محمّدحسین رهبان

سوال ۱ رگرسیون لجستیک

ĩ

$$\begin{split} &p(y_{i}|x_{i};w) = f(x_{i};w)^{\frac{1+y_{i}}{2}}(1-f(x_{i};w))^{\frac{1-y_{i}}{2}} \\ &L(w) = \prod_{i=1}^{N} p(y_{i}|x_{i};w) \Rightarrow \mathcal{L}(w) = \log(L(w)) = \sum_{i=1}^{N} \log p(y_{i}|x_{i};w) \Rightarrow \\ &\mathcal{L}(w) = \sum_{i=1}^{N} \log(f(x_{i};w)^{\frac{1+y_{i}}{2}}(1-f(x_{i};w))^{\frac{1-y_{i}}{2}}) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} [(1+y_{i})\log(f(x_{i};w)) + (1-y_{i})\log(1-f(x_{i};w))] \\ &f(x_{i};w) = \frac{1}{1+e^{-w^{\top}x_{i}}} \Rightarrow 1-f(x_{i};w) = \frac{e^{-w^{\top}x_{i}}}{1+e^{-w^{\top}x_{i}}} = \frac{1}{1+e^{w^{\top}x_{i}}} \Rightarrow \\ &\mathcal{L}(w) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} [(1+y_{i})\log(\frac{1}{1+e^{-w^{\top}x_{i}}}) + (1-y_{i})\log(\frac{1}{1+e^{w^{\top}x_{i}}})] \Rightarrow \\ &\mathcal{L}(w) = -\frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} [(1+y_{i})\log(1+e^{-w^{\top}x_{i}}) + (1-y_{i})\log(1+e^{w^{\top}x_{i}})] \end{split}$$

ب)

$$f(x) = \log(1 + e^x) \Rightarrow f'(x) = \frac{1}{1 + e^x} \frac{de^x}{dx} = \frac{e^x}{1 + e^x}$$
$$f''(x) = \frac{d}{dx} (\frac{e^x}{1 + e^x}) = \frac{e^x}{1 + e^x} - \frac{e^x \times e^x}{(1 + e^x)^2} = \frac{e^x(1 + e^x) - e^{2x}}{(1 + e^x)^2} = \frac{e^x}{(1 + e^x)^2} \ge 0$$

تابع دو بار مشتق پذیر بوده و مشتق دوم آن مثبت است در نتیجه محدب است.

پ)

$$h(x) = g(f(x)) \Rightarrow h'(x) = g'(f(x))f'(x) \Rightarrow h''(x) = g''(f(X))f'^{2}(x) + g'(f(x))f''(x)$$

در عبارت آخر به خاطر محدب بودن توابع f(x),g(x) میدانیم که g''(x),f''(x)>0 هستند. با توجه به اینکه g'(x),g(x) است اگر و عبارت آخر به خاطر محدب بودن آن است. پس شرط کافی برای محدب g'(x)>0 باید صعودی باشد. g(f(x))>0 ین است که g'(x)>0 باید یعنی تابع g(x) باید صعودی باشد.

$$h(x) = \sum_{i=1}^{K} c_i f_i(x), \qquad f_i(\alpha x_1 + (1 - \alpha)x_2) \le \alpha f_i(x_1) + (1 - \alpha)f_i(x_2) \Rightarrow$$

$$h(\alpha x_1 + (1 - \alpha)x_2) = \sum_{i=1}^{K} c_i f_i(\alpha x_1 + (1 - \alpha)x_2) \le \sum_{i=1}^{K} c_i (\alpha f_i(x_1) + (1 - \alpha)f_i(x_2)) \Rightarrow$$

$$h(\alpha x_1 + (1 - \alpha)x_2) \le \alpha \sum_{i=1}^{K} c_i f_i(x_1) + (1 - \alpha) \sum_{i=1}^{K} c_i f_i(x_2) = \alpha h(x_1) + (1 - \alpha)h(x_2) \Rightarrow$$

$$h(\alpha x_1 + (1 - \alpha)x_2) \le \alpha h(x_1) + (1 - \alpha)h(x_2)$$

پس ترکیب خطی تعدادی تابع محدب با ضرایب مثبت، محدب خواهد بود.

ث) برای اثبات مقعر بودن $\mathcal{L}(w)$ کافی است محدب بودن $\mathcal{M}(w) = -\mathcal{L}(w)$ را اثبات کنیم.

$$\mathcal{M}(w) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} [(1 + y_i) \log(1 + e^{-w^{\top} x_i}) + (1 - y_i) \log(1 + e^{w^{\top} x_i})]$$

$$= \sum_{i=1}^{N} [a_i \log(1 + e^{-w^{\top} x}) + b_i \log(1 + e^{w^{\top} x})] = \sum_{i=1}^{N} [a_i \log(1 + e^{-w^{\top} x})] + \sum_{i=1}^{N} [b_i \log(1 + e^{w^{\top} x})]$$

و $h_1(x) = \log(1 + e^{w^\top x})$ با توجه به این که برچسبها 1 + 2 هستند، ضرایب $0 = a_i, b_i \ge 0$ خواهند بود. حال اگر نشان دهیم که که توابع 1 + 2 هستند، ضرایب 1 + 3 هستند، خرایب و محدب است. 1 + 3 هستند، با توجه به نتیجه قسمت ت و مثبت بودن 1 + 3 همی توانیم نتیجه بگیریم که 1 + 3 محدب است.

$$g(x) = \log(1 + e^x), \quad f_1(x) = w^\top x \Rightarrow h_1(x) = g(f_1(x)) = \log(1 + e^{w^\top x})$$

 $g(x) = \log(1 + e^x), \quad f_2(x) = -w^\top x \Rightarrow h_2(x) = g(f_2(x)) = \log(1 + e^{-w^\top x})$

حال طبق تعریف توابع محدب:

$$f_{1}(x) = w^{\mathsf{T}}x \Rightarrow f_{1}(\alpha x_{1} + (1 - \alpha)x_{2}) = \alpha w^{\mathsf{T}}x_{1} + (1 - \alpha)w^{\mathsf{T}}x_{2} = \alpha w^{\mathsf{T}}x_{1} + (1 - \alpha)w^{\mathsf{T}}x_{2} \Rightarrow$$

$$f_{1}(\alpha x_{1} + (1 - \alpha)x_{2}) = \alpha f_{1}(x_{1}) + (1 - \alpha)f_{1}(x_{2})$$

$$f_{2}(x) = -w^{\mathsf{T}}x \Rightarrow f_{1}(\alpha x_{1} + (1 - \alpha)x_{2}) = -\alpha w^{\mathsf{T}}x_{1} - (1 - \alpha)w^{\mathsf{T}}x_{2} = -\alpha w^{\mathsf{T}}x_{1} - (1 - \alpha)w^{\mathsf{T}}x_{2} \Rightarrow$$

$$f_{2}(\alpha x_{1} + (1 - \alpha)x_{2}) = \alpha f_{2}(x_{1}) + (1 - \alpha)f_{2}(x_{2})$$

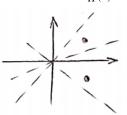
هر دو تابع در شرط محدب بودن صدق می کنند پس توابعی محدب هستند. از آنجایی که $g'(x) = rac{e^x}{1+e^x} > 0$ است، یعنی تابعی صعودی است پس طبق نتیجه قسمت پ دو تابع $h_1(x), h_2(x)$ توابعی محدب هستند. پس تابع $\mathcal{M}(w)$ یک تابع محدب بوده و در نتیجه تابع $h_1(x), h_2(x)$ یک تابع مقعر است.

سوال ۲ دستهبندی دودویی در فضای دوبعدی

$$m_H(1) = 2$$
 (1

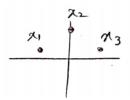


$$m_H(2) = 4$$

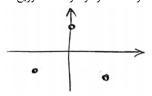


 $m_H(3) = 6$

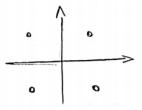
اگر دادهها در یک طرف خط باشند، حالتی که دادهها یکی در میان برچسب گذاری(+-+ یا -+-) شده باشند قابل تولید نیست.



اگر دادهها در دو طرف خط توزیع شده باشند، حالتی که دادهها هم برچسب(هر سه مثبت یا هر سه منفی) باشند قابل تولید نیست.



 $m_H(4)=8$ چهار نقطه را به شکل زیر میچینیم، اگر بخواهیم فقط یک نقطه را علامت متفاوت بدهیم چهار حالت قابل جداسازی نیستند، همچنین دو حالت تمام مثبت و تمام منفی هم ایجاد نمیشوند، همینطور دو حالتی که به صورت ضربدری علامت دهی شده باشند قابل جداسازی با این کلاس نیستند. بنابراین 8 حالت را نمیتوان ایجاد کرد.



 $m{\psi}$) دو تابع را f و g مینامیم. هر کدام از f و g حداکثر یک عنصر به $M(x_1,...x_N)$ اضافه می کنند، بنابراین هر کدام حداکثر دو حالت اضافه می کنند:

$$\max_{f,g} m_{M}(N) = \begin{cases} 2 & N = 1 \\ 4 & N = 2 \\ 8 & N = 3 \\ 10 & N = 4 \end{cases}$$

پ) هر کدام از فرمولهایی که برای خطای تعمیم بیان شده را استفاده کنید به شرط آنکه درست جایگذاری کرده باشید نمره کامل را خواهید گرفت. بعضی از فرمول ها به شکل زیر هستند:

$$\mathbb{P}[|E_{in}(g) - E_{out}(g)| > \epsilon] \leq 2Me^{-2\epsilon^2N} = \frac{2m_M(N)}{e^N}$$

یا

$$\mathbb{P}[|E_{in}(g)-E_{out}(g)|>\epsilon]\leq 4m_{M}(2N)e^{-\frac{1}{8}\epsilon^{2}N}=\frac{4m_{M}(2N)}{e^{\frac{N}{16}}}$$

از طرف دیگر با توجه به بخش \mathbf{p} میدانیم $m_{M}(N) \leq N^{d_{vc}(\mathcal{M})} + 1 = N^{3} + 1$ بنابراین:

$$\mathbb{P}[|E_{in}(g) - E_{out}(g)| > \epsilon] \le \frac{4((2N)^3 + 1)}{e^{\frac{N}{16}}}$$

حل با استفاده از باند VC نیز قابل قبول است.

:را کمینه می کنیم
$$E_{in}(h_1) = \sum_{n=1}^N |h_1 - y_n|$$
 رت

$$\frac{dE_{in}(h_1)}{dh_1} = \sum_{n=1}^{N} (h_1 - y_n) = 0$$

بنابراین اگر تعداد جمله های مثبت و منفی با هم برابر باشد، مقدار مشتق برابر صفر خواهد شد، پس:

$$h = median\{y_1,...,y_N\} = h_{med}$$

 h_{med} ، y_N و همچنین چون تخمینگر میانه دادهها است، دادههای خارج از محدوده در مقدار آن تاثیر ندارند و بنابراین در صورت نویزی شدن y_N تغییری نمی کند.

سوال ۳ تابع هزينه

آ) ۱. در موارد بسیاری این کار تاثیر عکس می گذارد در خروجی. اگر خط جداکننده را در نظر بگیریم، نقاطی که به درستی دستهبندی شدهاند با فاصله گرفتن از این خط جریمه تولید می کنند و باعث می شوند خط جداکننده به سمت آنها متمایل شود. این در حالیست که با

4. LINEAR MODELS FOR CLASSIFICATION

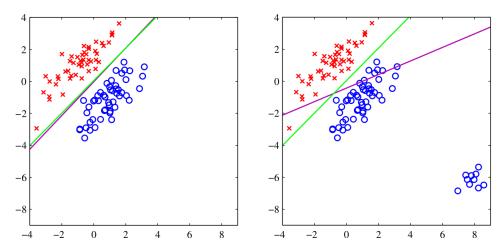


Figure 4.4 The left plot shows data from two classes, denoted by red crosses and blue circles, together with the decision boundary found by least squares (magenta curve) and also by the logistic regression model (green curve), which is discussed later in Section 4.3.2. The right-hand plot shows the corresponding results obtained when extra data points are added at the bottom left of the diagram, showing that least squares is highly sensitive to outliers, unlike logistic regression.

البته در اینجا مدل رگرسیون خطی را در نظر گرفتیم. مدلهای دیگر نیز میتوانست استفاده شود و متناسب با اشکالات مطرحشدهی آنها نمره داده شده است.

تابع هزینه ی پرسپترون، دادهها را درست دستهبندی می کند اما بین تمام خطوطی که خروجی می دهد تفاوتی قائل نمی شود. اما Logistic
 تابع هزینه ی پرسپترون، دادهها را بسته به فاصله به خط جریمه می کند و مرز مناسب تر (و نه Random) را گزارش می کند.

ب) ۱. با توجه به محدب بودن تابع کافیست، جایی که مشتق آن صفر می شود را بیابیم. داریم:

$$L_{MSE}(\theta) = \frac{1}{n} \sum_{i} (x_i - \theta)^2 \implies \frac{d}{d\theta} L_{MSE}(\theta) = \frac{2}{n} \sum_{i} (x_i - \theta) = 0 \implies \theta = \frac{\sum_{i} x_i}{n}$$

به عبارت دیگر، بهینه در میانگین اعداد رخ می دهد. حال تابع MAE را کمینه می کنیم. همچنین منظور از sgn(x) تابع علامت است که برای اعداد مثبت برابر با یک و برای اعداد منفی برابر با منفی یک است (برای صفر نیز صفر است). مشابه بالا داریم:

$$L_{MAE}(\theta) = \frac{1}{n} \sum_{i} |x_i - \theta| \implies \frac{d}{d\theta} L_{MAE}(\theta) = \frac{1}{n} \sum_{i} sgn(x_i - \theta) = 0 \implies \sum_{i} sgn(x_i - \theta) = 0$$

با توجه به تعریف تابع sgn معادله بالا نتیجه می دهد مقدار θ باید به گونهای باشد که تعداد اعضای بیشتر از آن با کمتر از آن برابر باشد و این همان تعریف میانه است. پس جواب بهینه برای معادلهی بالا میانهی اعداد است.

۲. تابع دوم برای زمانی که دادههای پرت یا outlier داریم عملکرد بهتری خواهد داشت تا میانگین. البته میزان خطا همچنان بالا خواهد بود. اما از طرف دیگر، گرادیان آن در تمام نقاط یکسان خواهد بود. به این معنا که گرادیان برای زمانی که حتی loss کمی داریم نیز زیاد است و برابر با زمانیست که loss زیادی داریم و عملا از آن نمی توانیم استفاده کنیم. در حالیکه با استفاده از تابع اول می توانیم با استفاده از گرادیان آن به نقطهی بهینه برسیم.

 $oldsymbol{\psi}$) زمانی که دادهها خطیجداپذیر باشند، $oldsymbol{w}$ وجود دارد که به ازای آن داریم:

$$w^{\star \top} x_i > 0 \quad \forall x_i \in C_1$$

 $w^{\star \top} x_i < 0 \quad \forall x_i \in C_2$

برقرار است و این بدان معناست که به ازای هر $\alpha>0$ نیز αw^* در آن صدق می کند. همچنین بیشینه کردن عبارت زیر معادل کمینه کردن خطا است:

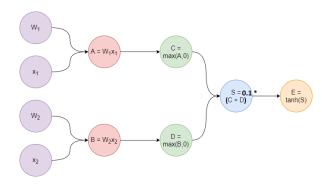
$$ln\,p(t|w) = \sum_i t_i ln\,y_i + (1-t_i) ln(1-y_i); \qquad y_i = \sigma(w^\top x_i)$$

حال از آنجا که sigmoid تابع اکیداً صعودی ست هرچه w را بیشتر کنیم مقدار y_i برای کلاس مثبت مثبتتر و برای کلاس منفی منفی تر می شود. پس بیشینه مقدار عبارت به ازای $w = \infty$ رخ می دهد که این باعث ver fitting نیز می شود.

سوال ۴ شبکه عصبی

آ) اگر به داده های کمی برای آموزش دسترسی داریم بهتر است از مدل با پیچیدگی کمتر استفاده کنیم چرا که مدل با پیچیدگی بالا دچار overfitting به deterministic noise می شود. اگر به داده های زیادی برای آموزش دسترسی داریم می توانیم از مدل با پیچیدگی بالا استفاده کنیم.

ب)



$$A = \begin{bmatrix} -1 \\ 5 \end{bmatrix} \qquad B = \begin{bmatrix} 10 \\ -9 \end{bmatrix} \qquad C = \begin{bmatrix} 0 \\ 5 \end{bmatrix} \qquad D = \begin{bmatrix} 10 \\ 0 \end{bmatrix} \qquad S = \begin{bmatrix} 10 \\ 0.5 \end{bmatrix} \qquad E = \begin{bmatrix} 1 \\ 0.46... \end{bmatrix}$$

سیس برای مشتق داریم:

$$\frac{\partial E}{\partial E} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}, \quad \frac{\partial E}{\partial S} = 1 - E^2 = \begin{bmatrix} 0 \\ 0.78... \end{bmatrix},$$

$$\frac{\partial E}{\partial C} = \frac{\partial E}{\partial S} \times \frac{\partial S}{\partial C} = 0.1 \times \frac{\partial E}{\partial S} = 0.1 \times \frac{\partial E}{\partial D} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0.078... \end{bmatrix}$$

برای مشتق تابع max مشتق تنها از نقاطی به عقب منتقل می شود که ورودی در آن نقاط از صفر بزرگتر بوده:

$$\begin{split} \frac{\partial E}{\partial A} &= \frac{\partial E}{\partial C} \times \frac{\partial C}{\partial A} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0.078... \end{bmatrix}, \quad \frac{\partial E}{\partial B} &= \frac{\partial E}{\partial D} \times \frac{\partial D}{\partial B} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \\ \frac{\partial E}{\partial W_1} &= \frac{\partial E}{\partial A} \times \frac{\partial A}{\partial W_1} = \frac{\partial E}{\partial A} \times x_1^\top = \begin{bmatrix} 0 \\ 0.078... \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0.078... & 0.15... \end{bmatrix} \\ \frac{\partial E}{\partial x_1} &= \frac{\partial E}{\partial A} \times \frac{\partial A}{\partial x_1} = W_1 \times \frac{\partial E}{\partial A} = \begin{bmatrix} -3 & 1 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 0 \\ 0.078... \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.078... \\ 0.15... \end{bmatrix} \\ \frac{\partial E}{\partial W_2} &= \frac{\partial E}{\partial B} \times \frac{\partial B}{\partial W_2} = \frac{\partial E}{\partial B} \times x_2^\top = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} -2 & 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} \\ \frac{\partial E}{\partial X_2} &= \frac{\partial E}{\partial B} \times \frac{\partial B}{\partial X_2} = W_2 \times \frac{\partial E}{\partial B} = \begin{bmatrix} -2 & 2 \\ 3 & -1 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}. \end{split}$$

- $oldsymbol{arphi}$ حداکثر به دو لایه و مرتبه 2^n عدد راس پنهان نیاز داریم. در لایه اول تمامی product های مورد نیاز را که از مرتبه 2^n هستند را میسازیم و برای خروجی همه آنها را با هم 2^n می کنیم.
 - $y = f(3 h_1 h_2 h_3)$ و همچنین $h_i = f(x_i x_{i+1})$ و همچنین (ث

سوال ۵ منظم سازی

- آ) با کاهش ضریب منظمساز، خطای دادگان آموزش پایین می آید. همچنین با کاهش ضریب، اگر همچنان از حد خاصی بیشتر باشد خطا روی دادگان
 آزمون کاهش می یابد اما اگر این ضریب از حدی کمتر شود تاثیر منظمسازی کم شده و خطای آزمون افزایش می یابد.
- ب) برای پیدا کردن منظمساز بهینه باید این منظمساز در جهت جواب مساله باشد و این مانند این است که مساله را حل کرده باشیم. در صورت استفاده از validation میتوانیم پارامترش را تنظیم کنیم تا از حالت معمولی نتیجه بدتری نگیریم.
- $oldsymbol{\psi}$) نرمهای ۱ بردارها به ترتیب 7 ، 7 و 5 اند و نرمهای ۲ شان نیز به ترتیب $\sqrt{17}$ ، δ و 5 هستند. بردارهای اول و دوم نرم ۱ یکسانی دارند، یعنی جمع مقادیرشان با هم برابر است. اما به دلیل فشرده و نزدیک بودن مقادیر بردار اول به یکدیگر، نرم ۲ی این بردار کمتر است. یعنی هرچه مقادیر از هم فاصله بگیرند و تعدادیشان بزرگ شوند، جمع توان دوم آنها که همان نرم ۲ است افزایش مییابد.

با مقایسه ی بردارهای دوم و سوم هم می توان دید که نرم ۲ی یکسان دارند. اما چون مقادیر بردار دوم به هم نزدیک اند نرم ۱ اش بیشتر است. بنابراین دور شدن قدر مطلق مقادیر از هم نرم ۲ را به صورت نسبی از نرم ۱ بیشتر می کند و این دور شدن، صفر شدن برخی از مقادیر را می تواند به همراه داشته باشد. در نتیجه با استفاده از منظم سازی که نرم ۱ را کمینه می کند ترجیح را بیشتر روی صفر کردن مقادیر می گذاریم. (توضیح ناقص تر با تکیه بر تعداد ۰ ها در مقایسه سه بردار نیز برای این سوال کافیست)

 $p(w|x,t,\alpha,\beta) \propto p(t|x,w,\beta)p(w|\alpha)$. علي طبق قضیه بیز می دانیم: حال با استفاده از درستنمایی بیشینه برای بدست آوردن w می توانیم بنویسیم:

$$\begin{split} w^* &= argmax \; ln(p(w|x,t,\alpha,\beta)) = argmax \; ln(p(t|x,w,\beta)) + ln(p(w|\alpha)) \\ &= argmax \; ln(\prod \mathcal{N}(t_i|f(x_i,w),\beta^{-1})) + ln((\frac{\alpha}{2\pi})^{\frac{m+1}{2}}e^{-\frac{\alpha}{2}w^Tw}) \\ &= argmax \; \frac{N}{2}ln(\beta) - \frac{N}{2}ln(2\pi) - \frac{\beta}{2}(\sum [t_i - f(x_i,w)]^2) + \frac{m+1}{2}ln(\frac{\alpha}{2\pi}) - \frac{a}{2}w^Tw \end{split}$$

که N برابر با تعداد نمونهها است. حال با حذف بخشهای ثابت، بیشینه کردن عبارت بالا معادل با کمینه کردن عبارت زیر است که معادل با کمینه کردن خطای میانگین مربعات به علاوه ی منظم ساز L_2 می باشد.

$$w^* = argmin \frac{\beta}{2} \left(\sum [t_i - f(x_i, w)]^2 \right) + \frac{\alpha}{2} w^T w$$

پيروز باشيد