

内容



- 结构风险最小化
- ●线性SVM
- ●SVM求解
- 处理线性不可分问题
- SVM训练算法

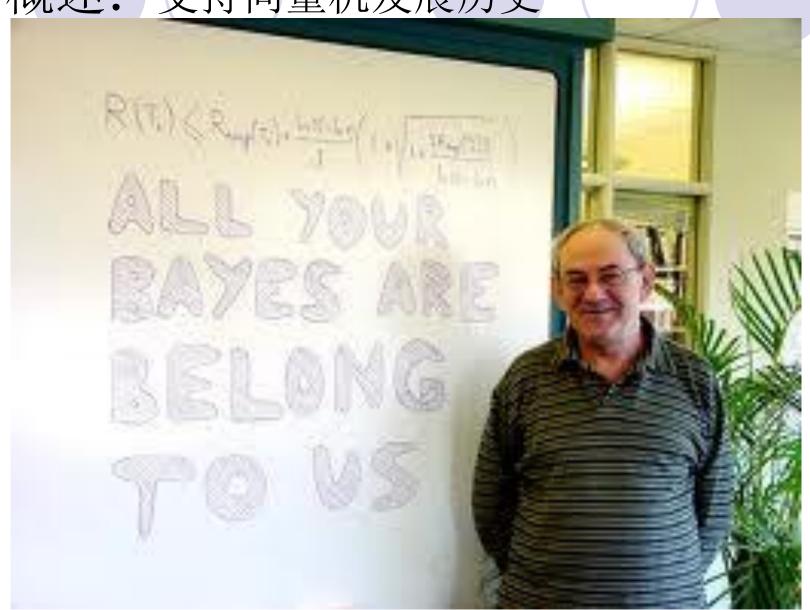
概述: 支持向量机发展历史

- 1963年,Vapnik在解决模式识别问题时提出了**支持向量**方法。起决定性作用的样本为**支持向量**
- 1971年,Kimeldorf构造基于**支持向量**构建核空间的方法
- 1992年,Vapnik等人开始对**支持向量机**进行研究。
- 1995年,Vapnik等人正式提出统计学习理论。

概述

- 通俗来讲,它是一种二类分类模型,其基本模型定义为特征空间上的间隔最大的线性分类器,即支持向量机的学习策略便是间隔最大化,最终可转化为一个凸二次规划问题的求解。
- 上个世纪90年代,支持向量机获得全面发展,在实际应用中,获得比较满意的效果,成为机器学习领域的标准工具

概述: 支持向量机发展历史



常用的机器学习方法比较

- 概率分布的方法(经典的方法)
 - Bayes方法, GMMs 用于复杂分布建模
- 决策树的方法(C4.5)
 - 属性具有明确含义时使用,一种经典的方法
- 近邻分类
 - 简单的方法,如果样本有代表性,维数不高时好用
- 支撑向量机
 - 高维空间的小样本学习、结构风险最小化
- Boosting算法
 - 大量训练样本下可以取得好的效果,速度很快
- 人工神经网络ANN
 - 非线性方法, 大量训练样本下可以取得好的效果, 速度较慢

SVM案例: 手写体数字识别例子

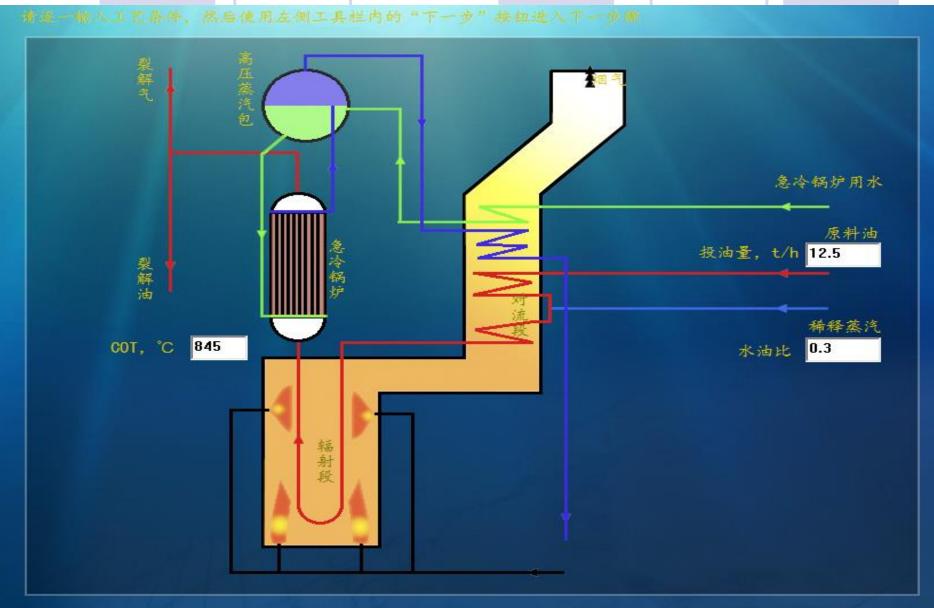
- 贝尔实验室对美国邮政手写数字库进行的实验
- 该数据共包含7291个训练样本,2007个测试数据,输入数据的维数为16x16维

分类器/学习方法	错误率
人工表现	2.5%
决策树C4.5	16.2%
三层神经网络	5.9%
SVM	4.0%
DeepLearning	<1.0%



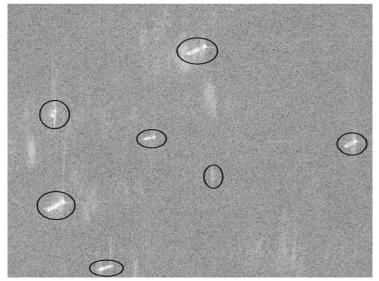


SVM案例: 石脑油预测



SVM案例: 目标检测

■高清航拍图像目标检测识别







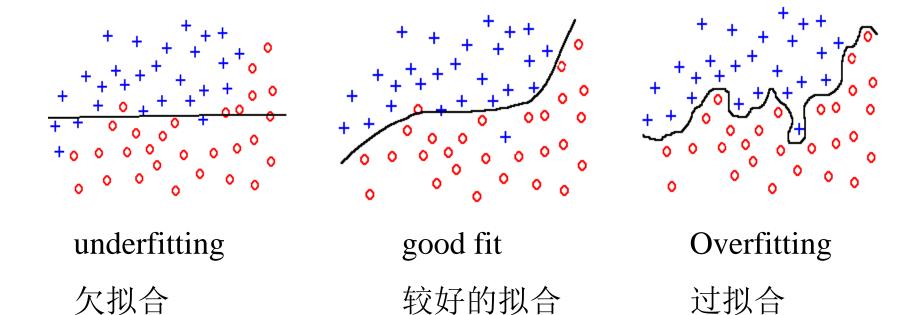


内容

- ●SVM概述
- 结构风险最小化
- ●线性SVM
- ●SVM求解
- 处理线性不可分问题
- SVM训练算法

VC维与经验风险

分类问题图示: 过拟合与欠拟合



问题: 经验风险小,并不意味着期望风险R小.

结构风险最小化

● 实际风险(测试误差): Risk

$$Error_{true} = \int \frac{1}{2} |y - f(x, \alpha)| dP(x, y)$$

● 经验风险(训练误差): Empirical risk

$$Error_{train}(\alpha) = \frac{1}{2n} \sum_{i=1}^{n} |y_i - f(x_i, \alpha)|$$

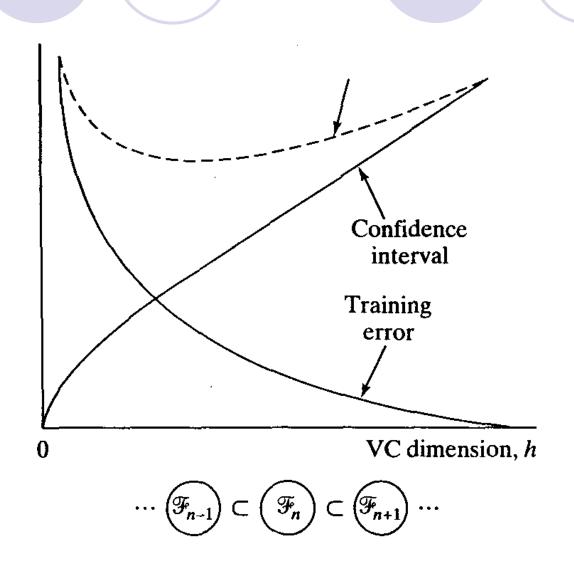
• 结构风险的界: 以概率 1-n VC confidence

$$Error_{true} \leq Error_{train} + \sqrt{\frac{h(\log(2n/h) + 1) - \log(\eta/4)}{n}}$$

VC dimension

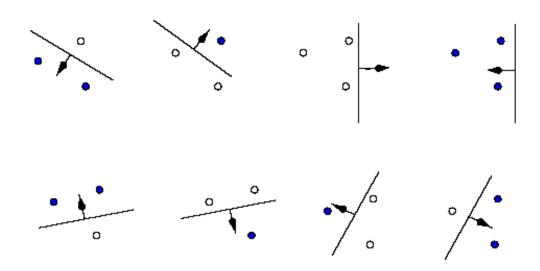
证明:在PAC理论部分

结构风险最小化原则



结构风险最小化

- Vapnik-Chervonenkis (VC) dimension
 - VC 维定义为一组函数,如平面、直线等在空间打散(任意分类)样本的能力
 - ○例如,直线的VC 维为3,当4个样本点时,无法任意分类
- (直线右侧分类-1,左侧为1)



内容

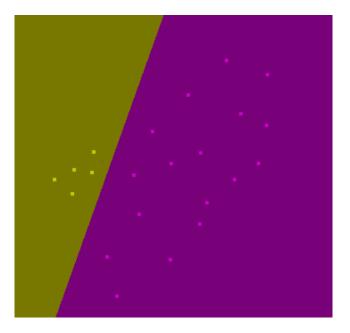
- ●SVM概述
- 结构风险最小化
- ●线性SVM
- ●SVM求解
- 处理线性不可分问题
- SVM训练算法

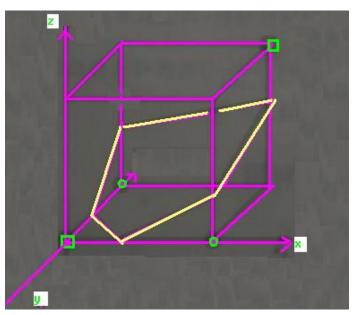
线性分类器解决的问题:

- 根据一个带有类别标号的训练集合,通过学习一个线性分类面,使得训练集合按照类别进行划分
- 通常转化成一个优化问题
- 以两类监督分类问题问题为例来解释

分类面: 把一个空间按照类别切分两部分的平面,在二维空间中,分类面相当于一条直线,三维空间中相当于一个平面,高维空间为超平面

线性分类面函数形式为: $f(\mathbf{x}) = w^T \mathbf{x} + b$ w^T,b是分类面函数参数,x是输入的样本, w^T权向量,b是偏移量

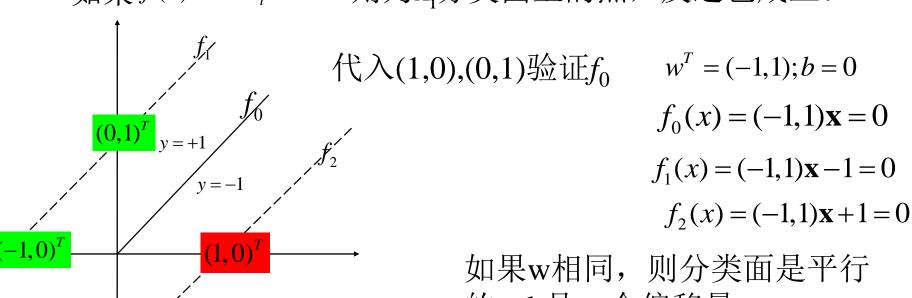




线性分类面函数: $f(x) = w^T \mathbf{x} + b$

$$y = \operatorname{sgn}(f(x)) = \frac{f(x) = w^{T} \mathbf{x}_{i} + b > 0 \quad \text{for } y = +1}{f(x) = w^{T} \mathbf{x}_{i} + b < 0 \quad \text{for } y = -1}$$

如果 $f(x) = w^T \mathbf{x}_i + b = 0$ 则为 \mathbf{x}_i 分类面上的点,反之也成立。



的,b是一个偏移量

线性分类器学习: 从给定的训练样本确定w^T和b这两个参数。

得到参数以后,就确定了分类面,从而可以对输入样本进行分类。

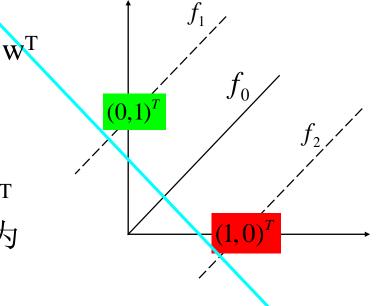
阐述一下各个参数的性质

$$w^T \cdot \mathbf{x} + b = 0;$$

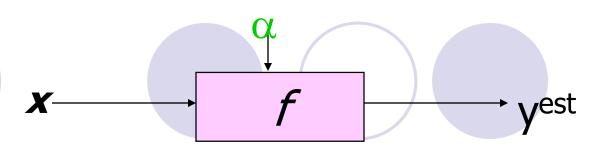
$$w^T \cdot \mathbf{S}_1 + b = w^T \cdot \mathbf{S}_2 + b$$

$$w^T \cdot (\mathbf{S}_1 - \mathbf{S}_2) = 0$$

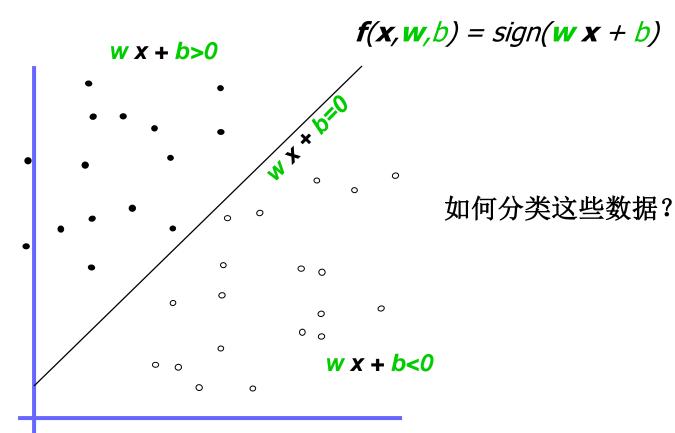
当s1和s2都在分类面上时,这表明w^T和分类面上任意向量正交,并称w^T为分类面的法向量。

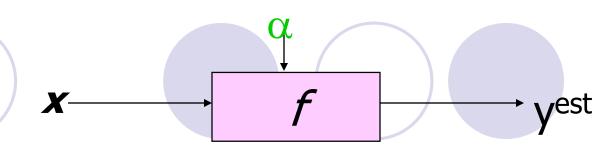


几何解释: 线性分类器的作用就是把输入样本在法向量上投影变成一维变量,然后给一个阈值来分类

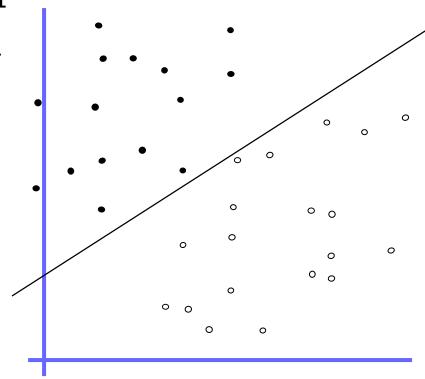


- 表示 +1
- 。 表示 -1



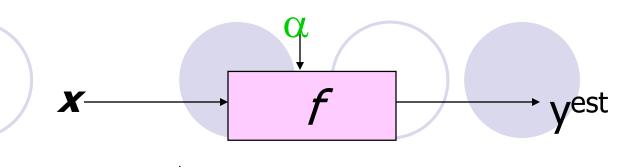


- 表示 +1
- 。 表示 -1

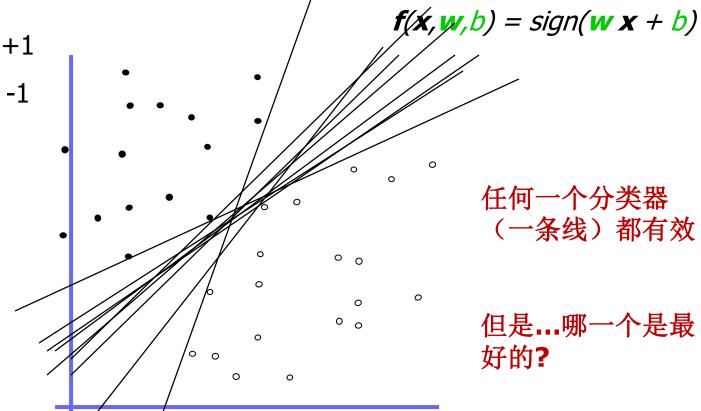


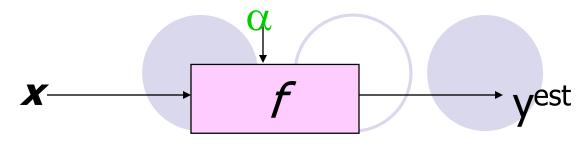
如何分类这些数据?

f(x, w, b) = sign(w x + b)

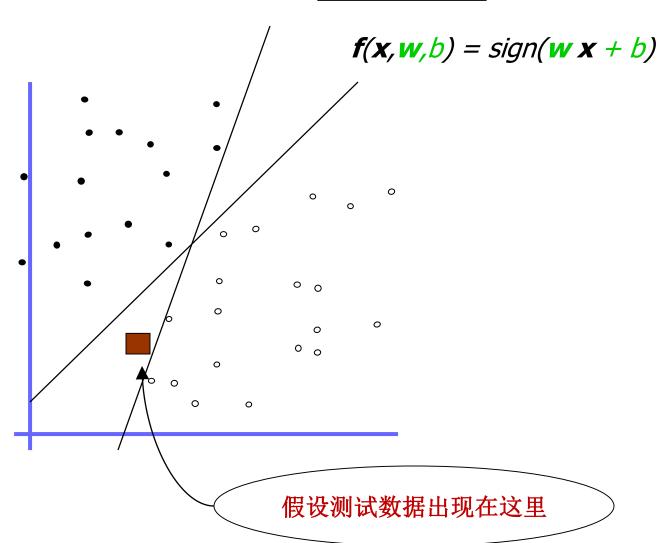


- 表示 +1
- 。 表示 -1



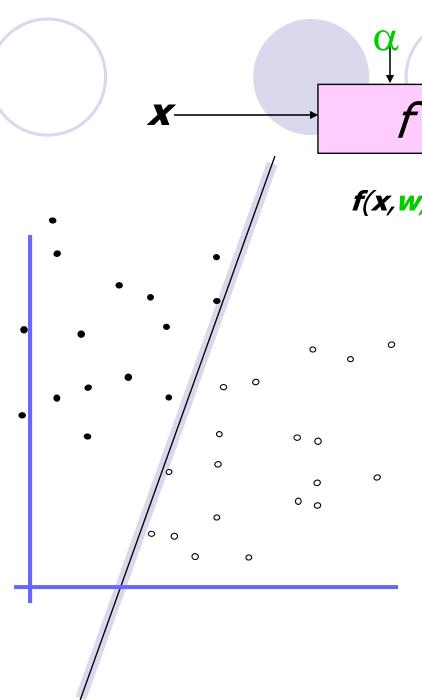


- 表示 +1
- 。 表示 -1



Max-margin

- 表示 +1
- 。 表示 -1



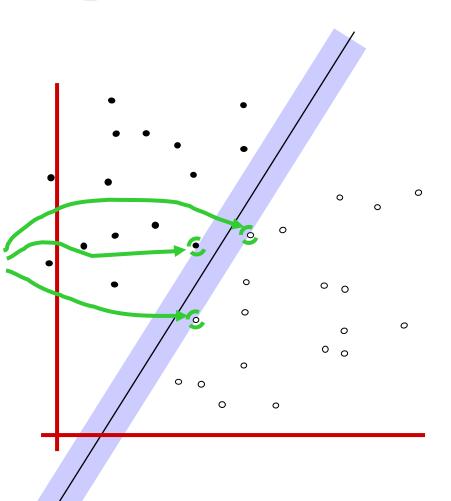
f(x, w, b) = sign(w x + b)

定义分类器的边界 以改善分类性能.

Max-margin

- 表示 +1
- 。 表示 -1

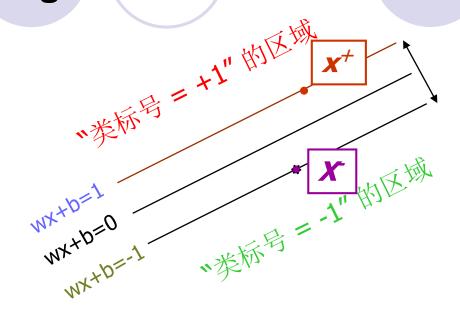
Support Vectors' 是边界上的一些 样本点



- 1. Maximum margin linear classifier就是最大化边界地带的线性分类器
- 2. 只有Margin上的 样本点是重要的, 其他样本都不重 要
- 3. 实践证明这种假设效果非常好,理论证明它最符合PAC理论.

- SVM从线性可分情况下的分类面发展而来
- Max-Margin不仅仅要求经验风险尽可能的小,而且要求 分类间隔最大
- SVM考虑寻找一个满足分类要求的分类面
- 两类样本中离分类面最近的点且平行于分类面的训练样本 就叫做支持向量(Support Vectors)

Max-margin



M=Margin Width

线性关系:

•
$$w \cdot x^+ + b = +1$$

• **w** .
$$x^2 + b = -1$$

•
$$\mathbf{W} \cdot (\mathbf{X}^+ - \mathbf{X}^-) = 2$$

Margin =
$$\frac{w \cdot (x^{+} - x^{-})}{|w|} = \frac{2}{|w|}$$

● 假定训练数据

$$(\mathbf{x}_1, y_1), ..., (\mathbf{x}_1, y_n), \mathbf{x} \in \mathbb{R}^d, y \in \{+1, -1\}$$

• 线性分类面函数

$$(w^{T}.\mathbf{x}) + b = 0, w \in R^{d}, b \in R$$

Max-margin转化成优化问题

$$\max\left(\frac{2}{\|w\|}\right) \Leftrightarrow \min(\|w\|^2)$$



□ 最小化目标函数
$$Q(w) = \frac{1}{2} \|w\|^2 = \frac{1}{2} (w^T \cdot w)$$

$$y_i((w^T \cdot \mathbf{x_i}) + b) \ge 1, i = 1, ..., n$$

$$\min \frac{1}{2} \|w\|^2$$

$$y_i((w^T \cdot \mathbf{x_i}) + b) \ge 1, i = 1, ..., n$$

内容

- ●SVM概述
- 结构风险最小化
- ●线性SVM
- ●SVM求解
- 处理线性不可分问题
- SVM训练算法

线性SVM求解



□ 最小化目标函数
$$Q(w) = \frac{1}{2} \|w\|^2 = \frac{1}{2} (w^T \cdot w)$$

□约束条件

$$y_i((w^T \cdot \mathbf{x_i}) + b) \ge 1, i = 1, ..., n$$

● 定义Lagrange函数

$$L(w,b,\alpha) = \frac{1}{2} \|w\|^2 - \sum_{i=1}^n \alpha_i (y_i \cdot ((w^T \cdot \mathbf{x}_i) + b) - 1)$$

线性SVM求解

Lagrange函数优化问题的回顾

- ✓ 1629年,Lagrange最初是为了解决等式约束的最优化解
- ✓ 1951年,Kuhn和Tucker进一步把这个方法扩展到具有不等式约束的情况下,而他们理论实际基于Karush的工作。
- ✓ 通过对偶理论简化约束条件即Karush-Kuhn-Tucker互补条件 解决了支持向量机的优化问题

线性SVM求解

• Lagrange函数 $L(w,b,\alpha) = \frac{1}{2} \|w\|^2 - \sum_{i=1}^n \alpha_i (y_i \cdot ((w^T \cdot \mathbf{x}_i) + b) - 1)$

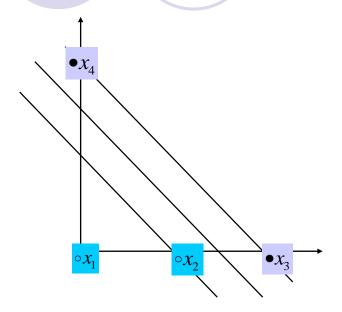
$$\frac{\partial}{\partial b}L(w,b,\alpha) = 0; \ \frac{\partial}{\partial w}L(w,b,\alpha) = 0$$

$$\sum_{i=1}^{n} a_{i} y_{i} = 0 ; \quad w = \sum_{i=1}^{n} \alpha_{i} y_{i} x_{i}$$

$$W(\alpha) = \sum_{i=1}^{n} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{n} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (\mathbf{x}_i \cdot \mathbf{x}_j)$$

KKT条件
$$lpha_i \geq 0, \ i=1,...,n, \ \ and \ \sum_{i=1}^n lpha_i y_i = 0$$
 $lpha_i (y_i \cdot ((w^T \cdot \mathbf{x}_i) + b) - 1) = 0$

线性SVM求解:例子



$$\mathbf{x}_1 = (0, 0)^T, \ \mathbf{y}_1 = +1$$

$$\mathbf{x}_2 = (1, 0)^T, \ \mathbf{y}_2 = +1$$

$$x_3 = (2, 0)^T$$
, $y_3 = -1$

$$x_4 = (0, 2)^T, y_4 = -1$$

$$W(\alpha) = \sum_{i,j=1}^{n} \alpha_{i} - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{n} \alpha_{i} \alpha_{j} y_{i} y_{j} (\mathbf{x}_{i} \cdot \mathbf{x}_{j})$$
代入x,y值

○ 。

$$W(\alpha) = (\alpha_1 + \alpha_2 + \alpha_3 + \alpha_4) - \frac{1}{2}(\alpha_2^2 - 4\alpha_2\alpha_3 + 4\alpha_3^2 + 4\alpha_4^2)$$

可调用Matlab中的二次规划程序,求得 α_1 , α_2 , α_3 , α_4 的值,进而求得w和b的值。

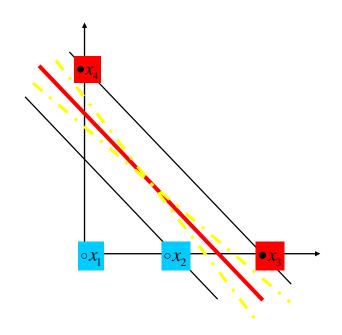
$$\begin{cases} \alpha_1 = 0 \\ \alpha_2 = 1 \\ \alpha_3 = 3/4 \\ \alpha_4 = 1/4 \end{cases}$$

$$w = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} - 3/4 \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix} - 1/4 \begin{bmatrix} 0 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1/2 \\ -1/2 \end{bmatrix}$$

$$b = -\frac{1}{2} [-1/2, -1/2] \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \end{bmatrix} = 3/4$$

$$f(x) = W^T x + b = \begin{bmatrix} -1/2 \\ -1/2 \end{bmatrix}^T x + 3/4$$

代入(3/2,0),(0,3/2)点 可以知道



思考: 当数据量很大的时候怎么办?

内容

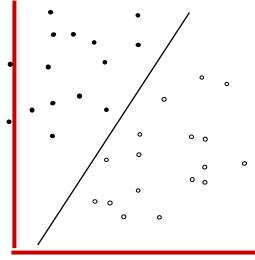
- ●SVM概述
- 结构风险最小化
- ●线性SVM
- ●SVM求解
- 处理线性不可分问题
- SVM训练算法

处理线性不可分的情况

- 软间隔
- Kernel SVM

线性SVM求解:软间隔

● 最优化问题



$$\min \frac{1}{2} \|w\|^2$$

s.t.
$$y_i((w^T \cdot \mathbf{x_i}) + b) \ge 1, i = 1,...,n$$

$$\min_{w,b} \ \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2 + C \sum_{i=1}^n \xi_i$$

s.t.
$$y_i (\mathbf{w} \cdot \mathbf{x}_i + b) - 1 + \xi_i \ge 0, i = 1, 2, ..., n$$

 $\xi_i \ge 0, i = 1, 2, ..., n$

线性SVM:软间隔

$$L = \frac{1}{2} ||w||^2 + C \sum_{i} \xi_{i} + \sum_{i} \alpha_{i} [1 - \xi_{i} - y_{i}(wx_{i} + b)] - \sum_{i} \pi_{i} \xi_{i}$$

Kuhn-Tucker条件

$$\begin{split} \frac{\partial L}{\partial w} &= w - \sum_{i} \alpha_{i} y_{i} x_{i} = 0 \\ \frac{\partial L}{\partial b} &= \sum_{i} \alpha_{i} y_{i} = 0 \\ \frac{\partial L}{\partial \xi} &= C - \alpha_{i} - \pi_{i} = 0 \\ \alpha_{i} &\geq 0, \quad \alpha_{i} [1 - \xi_{i} - y_{i} (w x_{i} + b)] = 0 \\ \pi_{i} &\geq 0 \end{split}$$

线性SVM:软间隔

- 得到

$$w = \sum_{i} \alpha_{i} y_{i} x_{i}$$

$$\sum_{i} \alpha_{i} y_{i} = 0;$$

$$0 \le \alpha_{i} \le C$$

$$\alpha_{i} [1 - \xi_{i} - y_{i} (wx_{i} - b)] = 0$$

$$\pi_{i} \ge 0$$

$$C - \alpha_{i} - \pi_{i} = 0$$

●只要确定α,便可解出w与b

线性SVM:软间隔

●将上述条件代入L中

$$L = \frac{1}{2} \| w \|^2 + \sum_{i} \alpha_i - \sum_{i} \alpha_i y_i x_i w - b \sum_{i} \alpha_i y_i + \sum_{i} (C - \pi_i - \alpha_i) \xi_i$$

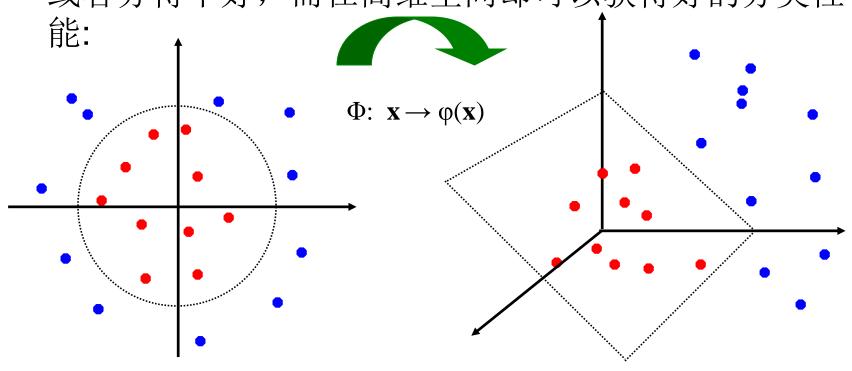
$$L = \frac{1}{2} \sum_{i,j} \alpha_i \alpha_j y_i y_j x_i \cdot x_j + \sum_i \alpha_i - \sum_{i,j} \alpha_i \alpha_j y_i y_j x_i \cdot x_j - b \sum_i \alpha_i y_i + \sum_i (C - \pi_i - \alpha_i) \xi_i$$

●新的优化问题 (Quadratic Programing)

$$L = \sum_{i} \alpha_{i} - \frac{1}{2} \sum_{i,j} \alpha_{i} \alpha_{j} y_{i} y_{j} x_{i} \cdot x_{j}$$
$$0 \le \alpha_{i} \le C \sum_{i} \alpha_{i} y_{i} = 0$$

Kernel SVMs

直观的想法:原始数据可以映射到一个高维空间,这些原始数据在低维空间基于线性分类面可能是不可分的,或者分得不好,而在高维空间却可以获得好的分类性



什么样的函数可以做核函数?

• 如果 $K(x_i,x_i)$ 总可以写成:

 $K(x_i,x_i) = \varphi(x_i)^T \varphi(x_i)$ 的形式,则K可以做核函数.

Mercer's 定律:

每一个半正定的对称函数都可以是一个核函数

● 半正定的对称函数对应半正定的矩阵:

核函数举例:

- 线性分类器的运算是内积运算
 - $K(x_i,x_j)=x_i^Tx_j$
- 如果 Φ: $x \rightarrow \varphi(x)$, 则内积变为:

$$K(x_i,x_j) = \varphi(x_i)^T \varphi(x_j)$$

- "核函数"就变为了高维空间的内积函数.
- 例如:

2-维向量
$$\mathbf{x} = [x_1 \ x_2];$$
 如果 $K(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) = (1 + \mathbf{x}_i^T \mathbf{x}_j)^2$

$$\coprod K(x_i,x_j) = \varphi(x_i)^T \varphi(x_j)$$
:

核函数举例:

- 线性: K(x_i,x_j)= x_i ^Tx_j
- 多项式函数 *p*: *K*(x_i,x_j)= (1+ x_i ^Tx_j)^p
- RBF核函数:

$$K(\mathbf{x_i}, \mathbf{x_j}) = \exp(-\frac{\|\mathbf{x_i} - \mathbf{x_j}\|^2}{2\sigma^2})$$

Kernel SVMs

● 目标函数形式:

$$Q(\alpha) = \sum \alpha_i - \frac{1}{2} \sum \alpha_i \cdot \alpha_j \cdot y_i \cdot y_j \cdot K(x_i, x_j)$$

$$\alpha_i \ge 0, i = 1, ..., N$$

● 求解获得系数和支撑向量以后,分类器构造:

线性SVM:

$$f(x) = w^{T}x + b = \sum \alpha_{i} \cdot y_{i} \cdot x_{i}^{T} \cdot x + b = \sum \alpha_{i} \cdot y_{i} \cdot (x_{i}^{T} \cdot x) + b$$

Kernal SVM:

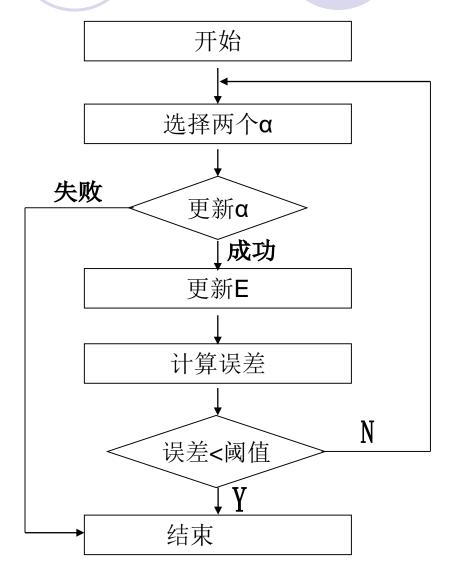
$$f(x) = \sum \alpha_i \cdot y_i \cdot K(x_i^T, x) + b = \sum \alpha_i \cdot y_i \cdot \varphi(x_i)^T \cdot \varphi(x) + b$$

内容

- ●SVM概述
- 结构风险最小化
- ●线性SVM
- ●SVM求解
- 处理线性不可分问题
- SVM训练算法

SVM训练算法-SMO

算法流程: 每次选取两个α进行更新



最后得到迭代公式:

$$lpha_{2}^{new} = lpha_{2}^{old} + (E_{1} - E_{2})y_{2}/k$$
 $lpha_{1}^{new} = lpha_{1}^{old} + y_{1}y_{2}(lpha_{2}^{old} - lpha_{2}^{new})$

通过逐步增加支持向量,分类函数逐渐变得复杂, 所以VC维逐渐的增加,经验风险减小,可以看 到这就是结构风险最小化的求解过程