

# Support Vector Machine 04 Weak Duality Geometric Interpretation

Chen Gong

17 November 2019

上一小节中我们讨论了有关弱对偶性的证明，这一节我们从几何的角度来解释一下有关对偶问题。为了方便描述，我们将对偶问题进行简化为如下形式：

$$\begin{cases} \min_{x \in \mathcal{R}^p} f(x) \\ \text{s.t. } m_i \leq 0 \end{cases} \quad (1)$$

$\mathbb{D}$ ：定义域， $D = \text{dom } f \cap \text{dom } m_i$ ，这是一种常见的定义域的表示方法。其中， $x \in \mathbb{D}$ 。我们将模型表达为拉格朗日函数的形式，

$$\mathcal{L}(x, \lambda) = f(x) + \lambda m_1(x), \quad \lambda \leq 0 \quad (2)$$

我们将原问题的最优解记为： $p^* = \min f(x)$ 。

我们将对偶问题的最优解记为： $d^* = \max_{\lambda} \min_x \mathcal{L}(x, \lambda)$ 。

## 1 模型表述

上述表述中，表达了模型的基本问题，下面我们进一步抽象模型。首先，我们需要描述一个集合：

$$G = \{(m_1(x), f(x)) | x \in \mathbb{D}\} \quad (3)$$

为了简化运算，我们需要简化符号，令  $m_1(x) = \mu$ ， $f(x) = t$ 。那么，

$$G = \{(\mu, t) | x \in \mathbb{D}\} \quad (4)$$

我们需要想想如何集合话来表示，首先  $p^* = \min f(x) = \min t$ ，其中， $\{t | (\mu, t) \in G\}$ 。那么，我们用  $\inf$  来表示下确界的意思，就有：

$$p^* = \inf \{t | (\mu, t) \in G, \mu \leq 0\} \quad (5)$$

那么对偶问题，我们可以写成，

$$d^* = \max_{\lambda} \min_x \mathcal{L}(x, \lambda) = \max_{\lambda} \min_x (t + \lambda \mu) \quad (6)$$

又因为  $(t + \lambda \mu)$  只和  $\lambda$  有关，那么可以被记做  $g(\lambda)$ 。而且， $g(\lambda)$  可以被写作， $g(\lambda) = \inf (t + \lambda \mu) | (\mu, t) \in G$ 。在对偶条件中不需要那个  $\mu \leq 0$ ，因为已经包含在原等式的隐藏条件里了。但是，在原问题中，我们一定不能忘记这个条件。

## 2 模型表达

### 2.1 $p^*$ 的几何表示

下一步的主要问题就是，我们需要如何来表达  $p^*$  和  $d^*(g(\lambda))$ 。首先我们来看  $p^*$ ，其实它的表达还算比较简单。我们来看这个图像的表达式：

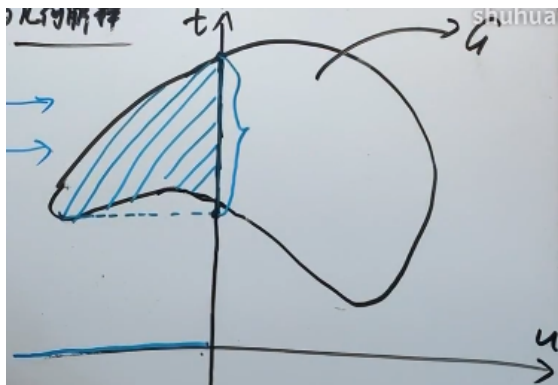


图 1:  $p^*$  的几何表示

我们假设  $G$  就是  $(\mu, t)$  的定义域的几何表示区间。  $p^* = \inf \{t | (\mu, t) \in G, \mu \leq 0\}$ ，由于  $\mu \leq 0$ ，所以我们只看左边一半。那么  $t$  的值就是坐标纵轴上的一截部分。最小值非常的好确定，就是平行于  $\mu$  轴，最下方的切点。

### 2.2 $d^*(g(\lambda))$ 的几何表示

这个等式的几何表示就会有点困难了，我们需要分解成两步，第一步确定  $g(\lambda)$  的几何表达；第二步，确定  $d^*$  的几何表达。

#### 2.2.1 $g(\lambda)$ 的几何表达

由于  $t + \lambda\mu$  是一个关于  $x$  的变量，在这其中  $\lambda$  起到的是一个斜率的作用，这个斜率是一直保持不变的。而得到的  $t + \lambda\mu$  的结果我们记为  $\Delta$ 。 $\Delta$  也就是  $t + \lambda\mu$  和  $t$  轴的交点。那么，也就是一根固定斜率的直线在  $t$  的方向上进行移动。

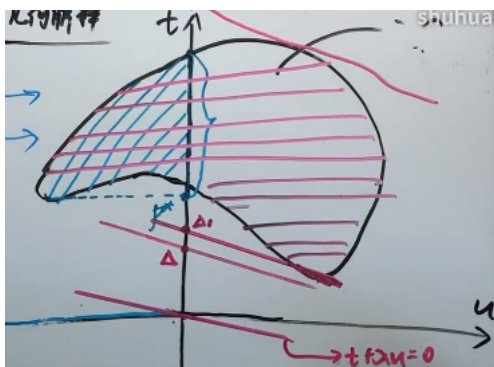


图 2:  $g(\lambda)$  的几何表达

我们可以假设  $t + \lambda\mu$  与  $t$  轴的交点是一个集合，这个集合就是  $\{\Delta_1, \Delta_2, \dots, \Delta_N\}$ 。

### 2.2.2 $d^*$ 的几何表达

下一步，我们需要的是  $d^* = \max_{\lambda} g(\lambda)$ 。现在相当于固定了一个点，然后围着这个点在转。这个点是哪个店呢？就是  $(0, t)$ 。大家仔细想一想比对一下上图就知道是不是转到与集合  $G$  相切的时候得到的这个解是最优解，但是这个解一定会比  $p^*$  得到的解会更小。为什么？用屁股想都知道，一个是横着切，一个是斜着切，哪个会更小？不言而喻了吧。通过这个我们也可以得到，

$$d^* \leq p^* \quad (7)$$

## 3 小结

上面我们从几何的角度来重新解释了这个问题，其实仔细的想一想也不算很难。但是，强对偶性的证明这个东西有点难，实际上学习机器学习中的 SVM，学到这就差不多够了。如果是强对偶性，我们还需要满足两个条件，也就是 1. 是一个凸优化问题；2. Slater 条件。就可以得到  $d^* = p^*$ 。下一节会进一步解释，但是这只是一个充分必要条件，满足其他的条件也可能是强对偶关系。而 SVM 是一个二次规划问题，那么它一定是一个强对偶问题。