نظریه یادگیری ماشین

نيمسال اول ۱۴۰۳-۱۴۰۴

مدرس: دكتر امير نجفي

 \triangleright



تمرین چهارم

مسئلهی ۱. رگرسیون محدب (۱۰ نمره)

فرض کنید میخواهیم مسئلهی رگرسیون به شکل زیر را حل کنیم:

$$\min_{f \in \mathcal{F}} \sum_{i=1}^{n} (f(x_i) - y_i)^{\mathsf{T}}$$

که در اینجا \mathcal{F} مجموعه همه توابع محدب است. روشی برای حل این مسئله ی بهینه سازی نامتنهای بعدی ارائه دهید. (نکته جالب: برخلاف حالت classification این مسئله قابل یادگیری است)

حل. ابتدا توجه می کنیم که برای هر تابع محدب f داریم:

$$f(x) \geqslant f(x_i) + (x - x_i)^T z_i$$

که در اینجا z_i زیرگرادیان تابع محدب در نقطه ی z_i میباشد. و حال مسئله ی متناهی البعد زیر را حل میکنیم:

$$\min_{\{\tilde{y_i},z_i\}_{i=1}^n} (y_i - \tilde{y_i})^{\mathsf{Y}}$$

s.t.
$$\tilde{y_j} \geqslant \tilde{y_i} + \tilde{z_i}^T (x_j - x_i)$$

و از جواب نهایی برای تعریف تابع نهایی به شکل زیر استفاده میکنیم:

$$\hat{f}(x) = \max_{i=1, 1, \dots, n} \{ \hat{y}_i + \hat{z}_i^T (x - x_i) \}$$

که با توجه به این که max تعدادی تابع آفین (محدب) است خود محدب خواهد بود.

مسئلهی ۲. بهروزرسانی وزنها (۱۵ نمره)

فرض کنید که فرض main weak learner در الگوریتم AdaBoost برقرار باشد. فرض کنید h_t یادگیرنده پایه ای باشد که در مرحله t+1 انتخاب شده است باشد که یادگیرنده پایه h_{t+1} که در مرحله t+1 انتخاب شده است باید متفاوت از h_t باشد.

حل. با توجه به فرض یادگیری ضعیف، یک فرضیه $H\in\mathcal{H}$ وجود دارد که خطای D_{t+1} آن کمتر از نصف است. $\alpha_t=rac{1}{2}\lograc{1-\epsilon_t}{\epsilon_t}$ و $Z_t=2\sqrt{\epsilon_t(1-\epsilon_t)}$ کنید. از آنجا که $Z_t=2\sqrt{\epsilon_t(1-\epsilon_t)}$ و نصف است.

$$\hat{R}_{\mathcal{D}_{t+1}}(h_t) = \sum_{i=1}^m \frac{D_t(i) \exp\left(-\alpha_t y_i h_t(x_i)\right)}{Z_t} \cdot \mathbf{1}_{[h_t(x_i)y_i < \cdot]}$$

$$= \sum_{h_t(x_i)y_i < \cdot}^m \frac{D_t(i) \exp\left(\alpha t\right)}{Z_t}$$

$$= \frac{e^{\alpha t}}{Z_t} \sum_{h_t(x_i)y_i < \cdot}^m D_t(i)$$

$$= \frac{\sqrt{\frac{\mathbf{1} - \epsilon_t}{\epsilon_t}}}{\mathbf{1} \sqrt{\epsilon_t(\mathbf{1} - \epsilon_t)}} \cdot \epsilon_t = \frac{\mathbf{1}}{\mathbf{1}}$$

این نشان می دهد که h_t نمی تواند در دور t+1 انتخاب شود.

مسئلهی ۳. لاسو گروهی با گروه های همپوشان (۱۵ نمره)

نشان دهید اگر از لاسو گروهی برای گروه های همپوشان استفاده کنیم در این که پرامتر های غیر صفر ما در اجتماعی از این گروه ها قرار بگیرند کمکی نمیکند. به طور دقیق تر استفاده از این هموارساز باعث می شود که پارامتر ها در مکمل اجتماعی از این گروه ها قرار بگیرند. (نیازی به اثبات این مورد نیست، برای حل این مشکل Overlapping مکمل اجتماعی طراحی شده است که می توانید در مورد آن بیشتر بخوانید.

 \triangleright

حل. فرض کنید که \mathbb{R}^{r} فضای پارامتر های ما باشد. و دو گروه مدنظر ما برابر $\{1, 7\}$ و $\{1, 7\}$ باشند. فرض کنیم که $\theta_1 = \theta_2 = \theta_3$ در این صورت:

$$f(\theta_{\mathtt{r}}) = \sqrt{1 + \theta_{\mathtt{r}}^{\mathtt{r}}} - 1$$

این تابع در نقطه ی صفر مشتق پذیر است و مشتقی برابر صفر دارد، این موضوع باعث می گردد که θ_{γ} به تنک بودن تشویق نشود. با عوض کردن جای θ_{γ} , θ_{γ} می توان حکم مشابه را برای θ_{γ} نتیجه گرفت و لذا اگر متغیر اول فعال باشد معمولاً دو متغیر دیگر نیز فعال خواهند بود.

مسئلهی ۴. در جستجوی هموارساز خوب (۱۰ نمره)

در دو کرانی که برای پیچیدگی راداماخر مدل های خطی به دست آوردیم دو عبارت ظاهر میشد:

- الف) برای نرم ۱ عبارتی که ظاهر می شد برابر $||w||_1$ ابود (در واقع کران هایی روی این ها ولی برای سادگی فعلا این عبارت ها را در نظر می گیریم.)
 - ب) برای نرم ۲ عبارت $||w||_{\mathsf{T}}||x||_{\mathsf{T}}$ ظاهر می شد.

فرض کنید w,x متغیر های تصادفی نزدیک مقادیر $\{-1,1\}$ باشند. در حالت های زیر این دو کران را بررسی کنید و نتیجه بگیرید هموارسازی با نرم ۱ و ۲ چه زمان هایی مناسب تر هستند.

- الف) بدون هيچ فرض اضافهاي.
- ب تنک با حداکثر k مولفه ناصفر باشد. w
- $||w||_{\mathsf{T}} pprox \sqrt{d}||w||_{\mathsf{T}}$ چگال باشد مثلا با فرض w

حل.

- الف) بدون هیچ فرض اضافه ای عبارت شامل نرم ۲ تقریبا برابر $\sqrt{d}\sqrt{d}$ خواهد بود عبارت شامل نرم ۱ برابر ۱ و لذا تفاوتی بین دو عبارت نخواهد بود.
- ب) در این حالت عبارت شامل نرم ۱ برابر k۱ خواهد بود و عبارت شامل نرم ۲ برابر $\sqrt{k}\sqrt{d}$ و لذا استفاده از نرم ۱ در این گونه مسائل مفید خواهد بود.
 - ج) در این حالت خواهیم داشت:

$$||w||_{\mathbf{Y}}||x||_{\mathbf{Y}} \leqslant \frac{1}{\sqrt{d}}||w||_{\mathbf{Y}}\sqrt{d}||x||_{\infty} = ||w||_{\mathbf{Y}}||x||_{\infty}$$

و لذا در این حالت بهتر است از نرم ۲ به عنوان هموارساز استفاده کنیم.

 \triangleright

مسئلهی ۵. خطای نمایی Bayes نمره)

فرض کنید مجموعه ورودی $\mathcal X$ و فضای برچسب $Y=\{-1,+1\}$ باشد. در الگوریتم AdaBoost از تابع خطای نمایی زیر استفاده می شود:

$$\ell(h(x), y) = \exp(-yh(x)).$$

برای یک توزیع \mathcal{D} روی $\mathcal{X} imes Y$ ، خطای نمایی به صورت زیر تعریف می شود:

$$R_l(h) = \mathbb{E}_{(x,y) \sim \mathcal{D}}[\ell(h(x), y)].$$

خطای نمایی بیز برای یک توزیع \mathcal{D} به صورت خطای کمینه روی توابع قابل اندازه گیری تعریف می شود:

$$R_l^* = \inf_{h:\mathcal{X} \to \mathbb{R} \text{measurable}} R_l(h).$$

 $\eta(x)=P[y=0]$ فرضیه بی $\eta(x)$ به سورت $R_l(h_{\exp})=R_l^*$ به عنوان راه حل بهینه بیز نامیده می شود. $R_l(h_{\exp})=R_l^*$ به عنوان راه حل بهینه بیز نامیده می شود. $R_l(h_{\exp})=R_l^*$ به عنوان راه حل به بینه بیز نامیده می شود.

- (a) عبارت رابطه راه حل بهینه بیز $h_{\rm exp}$ را برای خطای نمایی بر حسب $\eta(x)$ بدهید.
- (b) خطای generalization و خطای بیز برای طبقه بندی باینری را به صورت زیر تعریف کنید:

$$R(h) = \mathbb{E}_{(x,y) \sim \mathcal{D}}[\mathbb{I}[sign(h(x)) \neq y]], \quad R^* = \inf_{h: \mathcal{X} \to \mathcal{V} \text{ measurable}} R(h).$$

$$\operatorname{sign}(t) = \mathsf{I}_{t \geqslant \bullet} - \mathsf{I}_{t < \bullet}$$
 که

$$R(h_{\mathrm{exp}}) = R^*$$
 نشان دهید

حل. الف)

بر اساس تعریف، $R_{\ell}(h)$ به صورت زیر بیان می شود:

$$R_{\ell}(h) = \mathbb{E}_{(x,y) \sim \mathcal{D}} \left[\exp(-yh(x)) \right]$$

$$= \mathbb{E}_x \mathbb{E}_{y|x} \left[\exp(-yh(x)) \right]$$

$$= \mathbb{E}_x \left[\eta(x) \exp(-h(x)) + (\mathsf{V} - \eta(x)) \exp(h(x)) \right]$$

$$\geqslant \mathbb{E}_x \left[\mathbf{Y} \sqrt{\eta(x) (\mathbf{1} - \eta(x))} \right],$$

که برابری برقرار است اگر و تنها اگر برای هر $x \in X$ ، داشته باشیم:

$$h(x) = \frac{1}{Y} \log \left(\frac{\eta(x)}{1 - \eta(x)} \right).$$

بنابراين،

$$R_{\ell}^* = \mathbb{E}_x \left[\mathbf{Y} \sqrt{\eta(x) (\mathbf{1} - \eta(x))} \right]$$

خطای بیز برای خطای نمایی است و

$$h_{\exp}: x \mapsto \frac{1}{7} \log \left(\frac{\eta(x)}{1 - \eta(x)} \right)$$

جواب بهينه بيز است.

ر

بر اساس تعریف، R(h) به صورت زیر بیان می شود:

$$R(h) = \mathbb{E}_{(x,y) \sim \mathcal{D}} \left[\mathbf{1}_{\operatorname{sign}(h(x)) \neq y} \right],$$

$$R^* = \inf_{h:X \to \mathbb{R}} R(h),$$

$$R(h_{ ext{exp}}) = R^*$$
 که در آن $\operatorname{sign}(t) = 1_{t \geqslant 0} - 1_{t < 0}$ که در آن

بر اساس تعریف، R(h) به صورت زیر بیان می شود:

$$R(h) = \mathbb{E}_{(x,y)\sim\mathcal{D}} \left[\mathsf{N}_{\operatorname{sign}(h(x))\neq y} \right]$$

$$= \mathbb{E}_x \mathbb{E}_{y|x} \left[\mathsf{N}_{\operatorname{sign}(h(x))\neq y} \right]$$

$$= \mathbb{E}_x \left[\eta(x) \mathsf{N}_{h(x)<\cdot} + (\mathsf{N} - \eta(x)) \mathsf{N}_{h(x)\geqslant \cdot} \right]$$

$$\geqslant \mathbb{E}_x \left[\min \{ \eta(x), \mathsf{N} - \eta(x) \} \right],$$

 \triangleright

مسئلهی ۶. خطای طبقه بند ضعیف (۱۰ نمره)

نشان دهید خطای h_t با توجه به توزیع $D^{(t+1)}$ دقیقاً برابر با ۱/۲ است. به عبارت دیگر، نشان دهید که برای هر $t \in [T]$ داریم:

$$\sum_{i=1}^{m} D_i^{(t+1)} \mathbb{I}[y_i \neq h_t(x_i)] = \frac{1}{\Upsilon}.$$

 ϵ_t طبق تعریف حل.

$$\sum_{i=1}^{m} D_i^{(t)} \exp\left(-w_t y_i h_t(x_i)\right) \cdot \mathbf{1}_{[h_t(x_i) \neq y_i]} = \epsilon_t \cdot \sqrt{\frac{1-\epsilon_t}{\epsilon_t}} = \sqrt{\epsilon_t (1-\epsilon_t)}. \quad (1)$$

به طور مشابه،

$$\sum_{j=1}^{m} D_{j}^{(t)} \cdot \exp\left(-w_{t} y_{j} h_{t}(x_{j})\right) = \epsilon_{t} \cdot \sqrt{\frac{1 - \epsilon_{t}}{\epsilon_{t}}} + (1 - \epsilon_{t}) \cdot \sqrt{\frac{\epsilon_{t}}{1 - \epsilon_{t}}} = \Upsilon \sqrt{\epsilon_{t} (1 - \epsilon_{t})}. \quad (\Upsilon)$$

برابری مورد نظر با مشاهده این موضوع به دست می آید که خطای h_t نسبت به توزیع D_{t+1} با تقسیم معادله (۱) بر معادله (۲) قابل محاسبه است.