

# Foundation of Machine Learning 5주차

정재헌, 우지수/23.02.17



Computational Data Science LAB

### **CONTENTS**

- 1. Support Vector Machine
- 2. Complementary Slackness: Margin and Support Vectors
- 3. Subgradient
- 4. Subgradient Descent

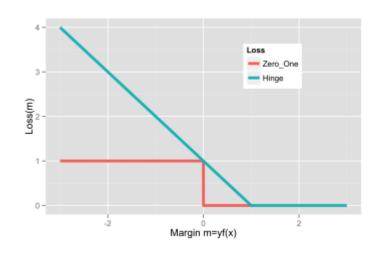
#### Margin and hinge loss

#### The Margin

- ✓ 정의: 예측 score  $\hat{y}$  과 실제 class  $y \in \{-1,1\}$ 에 대한 마진은  $y\hat{y}$  이다.
- $\checkmark$  yf(x), f(x) \( \begin{aligned} \text{score function} \end{aligned} \)
- ✓ 대부분 classification loss는 마진에만 의존

#### Hinge Loss

- ✓ SVM/Hinge loss:  $\ell_{Hinge} = \max\{1 m, 0\} = (1 m)_+$
- ✓ 마진 m=yf(x); "positive part"인  $(x)_+=x1(x\geq 0)$
- ✓ m=1일 때 미분이 불가
- ✓ Margin error



#### **Support Vector Machine**

Hypothesis space

$$\checkmark \quad \mathcal{F} = \{ f(x) = w^T \ x + b \mid w \in \mathbb{R}^d, b \in \mathbb{R} \}$$

SVM Optimization Problem

$$\checkmark \quad \min_{w \in \mathbb{R}^d, b \in \mathbb{R}} \frac{1}{2} \left| |w| \right|^2 + \frac{c}{n} \sum_{i=1}^n \max(0, 1 - y_i [w^T x_i + b])$$

- ✓ Max가 있기에 미분이 불가
  - minimize  $\frac{1}{2} ||w||^2 + \frac{c}{n} \sum_{i=1}^n \xi_i$
  - subject to  $\xi_i \ge \max(0,1-y_i[w^Tx_i+b])$

• minimize 
$$\frac{1}{2} ||w||^2 + \frac{c}{n} \sum_{i=1}^n \xi_i$$

• subject to 
$$\xi_i \geq (1 - y_i[w^T x_i + b])$$
 for  $i = 1, ..., n$ 

• 
$$\xi_i \geq 0$$
 for  $i = 1, ..., n$ 

#### **SVM Optimization Problem**

- SVM Optimization Problem
  - ✓ 최종적으로 다음과 같은 식 도출

• minimize 
$$\frac{1}{2} ||w||^2 + \frac{c}{n} \sum_{i=1}^n \xi_i$$

• subject to 
$$(1 - y_i[w^Tx_i + b]) - \xi_i \le 0$$
 for  $i = 1, ..., n$ 

• 
$$-\xi_i \le 0 \quad for \ i = 1, ..., n$$

- ✓ 위 식은 objective function이 이차식이고 제약식이 모두 affine이기에 quadratic program
- ✓ 미분이 가능

**SVM Dual Problem** 

Lagrange Multiplier	Constraint
$\lambda_i$	$-\xi_i \leqslant 0$
$\alpha_i$	$\left[ \left( 1 - y_i \left[ w^T x_i + b \right] \right) - \xi_i \leqslant 0 \right]$

- SVM Lagrange Multipliers
  - $L(w, b, \xi, \alpha, \lambda) = \frac{1}{2} ||w||^2 + \frac{c}{n} \sum_{i=1}^n \xi_i + \sum_{i=1}^n \alpha_i (1 y_i [w^T x_i + b] \xi_i) + \sum_{i=1}^n \lambda_i (-\xi_i)$
  - $=\frac{1}{2}w^Tw + \sum_{i=1}^n \xi_i(\frac{c}{n} \alpha_i \lambda_i) + \sum_{i=1}^n \alpha_i(1 y_i[w^Tx_i + b])$
  - $p^* = \inf_{w,\xi,b} \sup_{\alpha,\lambda \geqslant 0} L(w,b,\xi,\alpha,\lambda) \ge \sup_{\alpha,\lambda \geqslant 0} \inf_{w,\xi,b} L(w,b,\xi,\alpha,\lambda) = d^*$
  - ✓ Slater's condition(strong duality 만족)
  - ✓ 따라서, SVM을 Quadratic Program으로 해결이 가능

#### **SVM Dual Function**

- SVM Dual Function
  - $g(\alpha, \lambda) = \inf_{w, b, \xi} L(w, b, \xi, \alpha, \lambda) = \inf_{w, b, \xi} \left[ \frac{1}{2} w^T w + \sum_{i=1}^n \xi_i \left( \frac{c}{n} \alpha_i \lambda_i \right) + \sum_{i=1}^n \alpha_i (1 y_i [w^T x_i + b]) \right]$
  - ✓ Strong duality를 만족 $(p^* = d^*)$  → KKT condition 만족
  - ✓ KKT condition stationary condition
- SVM Dual Function: First Order Conditions

• 
$$\partial_w L = 0 \iff w - \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i x_i = 0 \iff w = \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i x_i$$

• 
$$\partial_b L = 0 \Leftrightarrow -\sum_{i=1}^n \alpha_i y_i = 0 \Leftrightarrow 0 = \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i$$

• 
$$\partial_{\xi_i} L = 0 \Leftrightarrow \frac{c}{n} - \alpha_i - \lambda_i = 0 \Leftrightarrow \frac{c}{n} = \alpha_i + \lambda_i$$

#### **SVM Dual Function**

#### SVM Dual Function

- ✓ First order condition에 의해서 라그랑지안 primal 문제가 Dual 문제로 바뀜
- $\checkmark$   $\alpha_i$ 에 관한 문제로 단순해짐(primal solution에서의 w를 구할 때,  $w = \sum_{i=1}^n \alpha_i y_i x_i$ 이기에)

• 
$$\sup_{\alpha} \sum_{i=0}^{n} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{n} \alpha_i \alpha_j y_i y_j x_i^T x_i$$

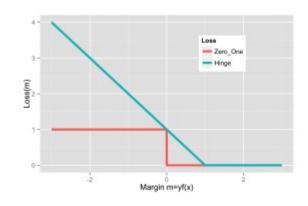
• s.t. 
$$\sum_{i=1}^{n} \alpha_i y_i = 0$$

• 
$$\alpha_i \in \left[0, \frac{c}{n}\right], \quad i = 1, \dots, n$$

# 02 | Complementary Slackness: Margin and Support Vectors

Insight From Complementary Slackness: Margin and Support Vectors

- The Margin
  - $\checkmark$   $f^*(x) = x^T w^* + b^*$ 이 존재한다고 가정할 때 마진  $yf^*(x)$ 는 다음과 같음



- Support Vectors and The Margin
  - $\checkmark$  "Slack Variable"이라고 부르는  $\xi_i^* = \max(0, 1 y_i f^*(x_i))$ 는  $(x_i, y_i)$ 에서의 hinge loss
  - $\checkmark$   $\xi_i^* = 0$ 이라고 가정하면 그 때의  $y_i f^*(x_i) \ge 1$
  - ✓ 분류가 올바르게 된  $y_i f^*(x_i) \ge 1$ 의 hinge loss 0

# 02 Complementary Slackness: Margin and Support Vectors

#### Complementary Slackness

- Complementary Slackness Conditions
  - $\checkmark$  First order condition에서의  $\nabla_{\xi_i} L = 0$ 은  $\lambda_i^* = \frac{c}{n} \alpha_i^*$ 를 도출
  - ✓ Strong duality(KKT condition)에 의해서, complementary slackness를 가짐

• 
$$\alpha_i^*(1 - y_i f^*(x_i) - \xi_i^*) = 0$$

• 
$$\lambda_i^* \xi_i^* = \left(\frac{c}{n} - \alpha_i^*\right) \xi_i^* = 0$$

Lagrange Multiplier	Constraint
$\lambda_i$	$-\xi_i \leqslant 0$
$\alpha_i$	$(1-y_if(x_i))-\xi_i\leqslant 0$

- Consequences of Complementary Slackness Conditions
  - $\checkmark$  만약  $y_i f^*(x_i) > 1$ 이면 그 때의 margin loss는  $\xi_i^* = 0$ 이되고 위의 식에 대입해본다면  $\alpha_i^* = 0$
  - $\checkmark$  만약  $y_i f^*(x_i) < 1$ 이면 그 때의 margin loss는  $\xi_i^* > 0$ 이되고 위의 식에 대입해본다면  $\alpha_i^* = \frac{c}{n}$
  - $\checkmark$  만약  $\alpha_i^*=0$ 이면 그 때의 margin loss는  $\xi_i^*=0$ 이되고 이 말인 즉슨 loss가 없다는 것을 의미해 최종적으로  $y_if^*(x_i)\geq 1$
  - $\checkmark$  만약  $\alpha_i^* \in \left(0, \frac{c}{n}\right)$ 이면 그 때의 margin loss는  $\xi_i^* = 0$ 이되고  $1 y_i f^*(x_i) = 0$ .

# 02 Complementary Slackness: Margin and Support Vectors

Consequences of Complementary Slackness Conditions

• 
$$\alpha_i^* = 0 \Rightarrow y_i f^*(x_i) \ge 1$$

• 
$$\alpha_i^* \in \left(0, \frac{c}{n}\right) \Rightarrow y_i f^*(x_i) = 1$$

• 
$$\alpha_i^* = \frac{c}{n} \Rightarrow y_i f^*(x_i) \le 1$$

• 
$$y_i f^*(x_i) < 1 \Rightarrow \alpha_i^* = \frac{c}{n}$$

• 
$$y_i f^*(x_i) = 1 \Rightarrow \alpha_i^* \in \left[0, \frac{c}{n}\right]$$

• 
$$y_i f^*(x_i) > 1 \Rightarrow \alpha_i^* = 0$$

# 02 | Complementary Slackness: Margin and Support Vectors Support Vector

- Support Vector
  - $\checkmark$  만약  $\alpha^*$ 가 dual problem의 해라고 하면, primal의 해는 다음과 같음

$$\checkmark \quad w^* = \sum_{i=1}^n \alpha_i^* y_i x_i$$
, with  $\alpha_i^* \in \left[0, \frac{c}{n}\right]$ 

- The Bias Term: b
  - ✓ SVM primal에서 complementary slackness condition

• 
$$\alpha_i^* (1 - y_i f^*(x_i) - \xi_i^*) = 0$$
 (1)

• 
$$\lambda_i^* \xi_i^* = \left(\frac{c}{n} - \alpha_i^*\right) \xi_i^* = 0 \tag{2}$$

$$\checkmark$$
  $\alpha_i^* \in \left(0, \frac{c}{n}\right)$ 와 같은  $i$ 가 있다고 가정

- $\checkmark$  (2)에 의해서  $\xi_i^* = 0$ 을 만족
- ✓ (1)에 의해서 다음식을 만족

• 
$$y_i [x_i^T w^* + b^*] = 1$$

• 
$$\Leftrightarrow$$
  $\left[x_i^T w^* + b^*\right] = y_i$  (use  $y_i \in \{-1,1\}$ )

• 
$$\Leftrightarrow b^* = y_i - x_i^T w^*$$

# 02 | Complementary Slackness: Margin and Support Vectors Support Vector

- Support Vector
  - $\checkmark$  만약  $\alpha^*$ 가 dual problem의 해라고 하면, primal의 해는 다음과 같음
  - $\checkmark \quad w^* = \sum_{i=1}^n \alpha_i^* y_i x_i$ , with  $\alpha_i^* \in \left[0, \frac{c}{n}\right]$
- The Bias Term: b
  - ✓ SVM primal에서 complementary slackness condition

• 
$$\alpha_i^*(1 - y_i f^*(x_i) - \xi_i^*) = 0$$

• 
$$\lambda_i^* \xi_i^* = \left(\frac{c}{n} - \alpha_i^*\right) \xi_i^* = 0$$
 (2)

$$\checkmark$$
  $\alpha_i^* \in \left(0, \frac{c}{n}\right)$ 와 같은  $i$ 가 있다고 가정

- $\checkmark$  (2)에 의해서  $\xi_i^* = 0$ 을 만족
- ✓ (1)에 의해서 다음식을 만족

• 
$$y_i [x_i^T w^* + b^*] = 1$$

• 
$$\Leftrightarrow$$
  $\left[x_i^T w^* + b^*\right] = y_i$  (use  $y_i \in \{-1,1\}$ )

• 
$$\Leftrightarrow b^* = y_i - x_i^T w^*$$

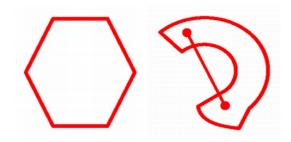
# 03 | Subgradient REVIEW

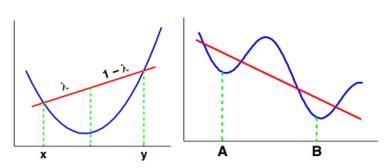
#### Support Vector

- ✓ SVM의 목적은 마진을 최대화하는 것
- ✓ SVM에서는 비용 함수가 다른 대부분의 머신 러닝 알고리즘들과 달리 매끄럽지 않은 형태(미분불가)
- ✓ 경사하강법을 이용한 알고리즘이 아닌 다른 형태의 알고리즘

#### Convex Sets

- ✓ 어떤 집합이 주어져 있다고 할 때, 이 집합의 원소인 두 점을 잇는 선분이 이 집합이 포함 될 때 우리는 이 집합을 convex set이라 함
- ✓ 두 점을 잇는 선분이 그래프 위에 있다면 convex하다고 하고 -f가 convex하다면 f는 concave하다고 함

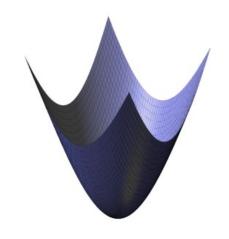




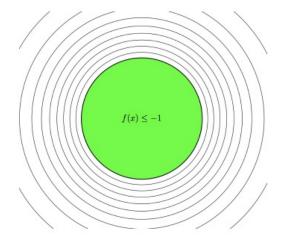
#### Convex Optimization Problem: Standard Form

- Convex Optimization Problem: Standard Form
  - minimize  $f_0(x)$
  - subject to  $f_i(x) \le 0$ , i = 1, ..., m
  - ✓ 이 때,  $f_0, ..., f_m$ 은 모두 convex 함수
- Level Sets and Sublevel Sets
  - ✓  $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}$  인 함수
  - f(x) = c에 대해서  $x \in \mathbb{R}^d$ 에 모든 점들의 집합을 value c에 대한 level set 혹은 contour line이라 함
  - ✓  $f(x) \le c$ 에 대해서  $x \in \mathbb{R}^d$ 에 모든 점들의 집합을 value c에 대한 sublevel set이라 함
  - ✓  $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}$ 함수가 convex하다면 그 때의 sublevel set도 convex하다고 함

Level Sets and Sublevel Sets: convex

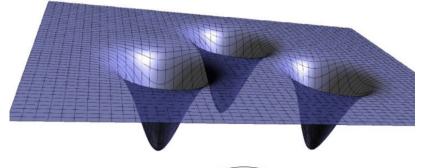


- Level Sets and Sublevel Sets
  - ✓ 이러한 convex function이 있다고 하자, 이때 floor는 domain으로서 2차원이고 그래프는 3차원
  - ✓ 중간에 평면으로 자른 지점이 level set이고 그 아랫부분이 sublevel set

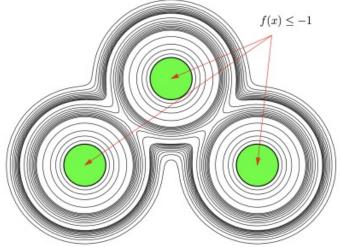


- Level Sets and Sublevel Sets(contour plot)
  - ✓ 그리고 이걸 단면으로 봤을 때 중간에 있는 부분이 sublevel set이라고 할 수 있음

Level Sets and Sublevel Sets: non-convex



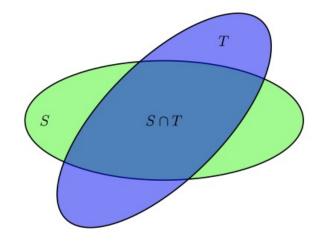
- Level Sets and Sublevel Sets
  - ✓ 3차원 그래프에서 non-convex함을 볼 수 있음

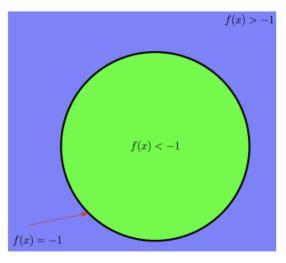


- Level Sets and Sublevel Sets(contour plot)
  - ✓ contour plot으로 봤을 때 sublevel set에서 중간점을 이어보면 non-convex함을 알 수 있음

#### Level Sets and Sublevel Sets

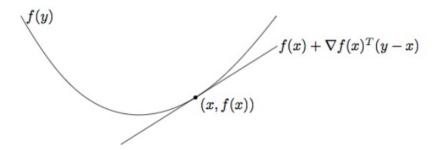
- Level Sets and Sublevel Sets
  - ✓ Convex set의 특징으로는 convex set들의 교집합 또한 convex set 이라는 성질을 가진다는 점
  - ✓ 또 다른 특징으로는 그냥 level set이나 superlevel set(f(x)>-1인 부분)은 일반적으로 convex set이 아닐 수도 있다는 특징이 있음
  - ✓ 결과적으로 *C*를 convex set이라고 했을 때 우리는 Convex Optimization Problem을 다음과 같이 쓸 수 있음
    - $minimize f_0(x)$
    - subject to  $x \in C$
  - ✓ 이때 f는 convex 함수이고 C는 convex set





#### First-Order Approximation

- First-Order Approximation(1차 근사)
  - ✓  $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}$ 가 미분 가능하다고 가정
  - ✓ y를 추정하기 위해 1차 선형근사를 시키는 것을 알 수 있음
  - $\checkmark f(y) \approx f(x) + \nabla f(x)^T (y x)$
  - ✓ 만약 함수 f 가 미분 가능하고, convex function 이라면 이것을 global underestimator이라 함
  - $\checkmark f(y) \ge f(x) + \nabla f(x)^T (y x)$
  - $\checkmark$   $\nabla f(x) = 0$ 이라면 그 때 x = f의 global minimizer



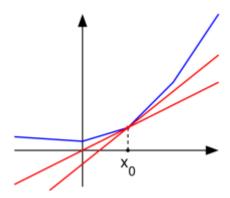
# 03 | Subgradient Subgradient

#### Subgradients

- $\checkmark f(z) \ge f(x) + g^T(z x)$
- ✓ 이 때 g를 subgradient라고 함
- ✓ 이 때 빨간선들은 앞서 살펴봤던 global underestimator이고 그
   안에 *g*가 subgradient

#### Subdifferential

- $\checkmark$  만약 x에서 subgradient가 적어도 하나라도 존재한다면  $f \vdash x$ 에서의 subdifferentiable
- $\checkmark$  x에서의 모든 subgradient의 집합은  $\partial f(x)$ 인 subdifferential이라고 부름
- ✓ 만약 f가 convex하고 미분 가능하다면  $\rightarrow \partial f(x) = \{\nabla f(x)\}$
- $\checkmark$  만약  $\partial f(x) = \emptyset \rightarrow f$ 는 convex하지 않다

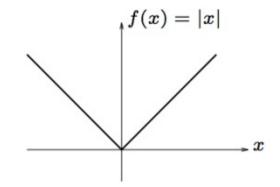


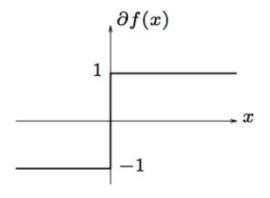
#### **Global Optimality Condition**

- Global Optimality Condition
  - $\checkmark$  vector  $g \in \mathbb{R}^d$ 는 모든 z에 대해 x에서  $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}$ 의 subgradient
  - $\checkmark$   $f(z) \ge f(x) + g^T(z x)$
  - $\checkmark$  만약  $0 \in \partial f(x)$ 이면 그때의  $x \vdash f$ 의 global minimizer

#### Subdifferential of Absolute Value

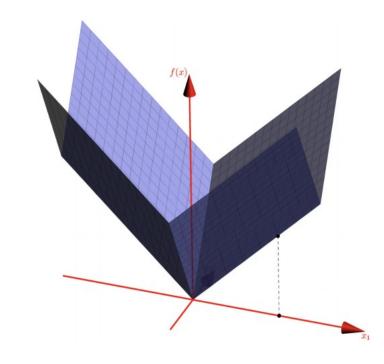
- Subdifferential of Absolute Value
  - $\checkmark \quad f(x) = |x|$
  - $\checkmark \{(x,g)|x \in \mathbb{R}, g \in \partial f(x)\}$





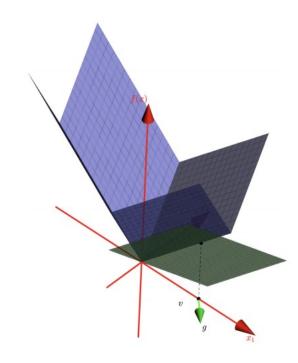
$$f(x_1, x_2) = |x_1| + 2|x_2|$$

- Subgradients of  $f(x_1, x_2) = |x_1| + 2|x_2|$ 
  - ✓  $f(x_1, x_2) = |x_1| + 2|x_2|$ 에서 (3, 0)지점의 subdifferential
  - ✓  $|x_1|$ 의 subgradient는  $1(x_1 = 3)$
  - ✓  $|x_2|$ 의 subgradient는  $[-2,2](x_2=0)$
  - $\checkmark$   $h(x_1, x_2) = f(3,0) + g^T(x_1 3, x_2 0)$
  - ✓ 이때, h는 초평면이자  $f(x_1, x_2)$ 의 global underestimate
  - $\checkmark \quad g = (g_1, g_2)$
  - $\checkmark$   $g_1 = 1$ ,  $g_2 = [-2,2]$



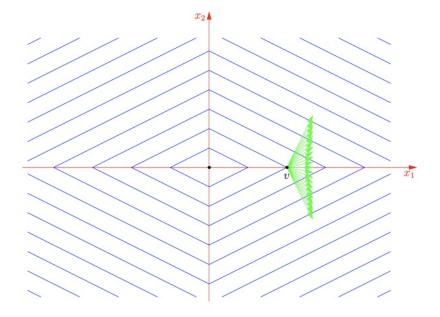
$$f(x_1, x_2) = |x_1| + 2|x_2|$$

- Underestimating Hyperplane to  $f(x_1, x_2) = |x_1| + 2|x_2|$ 
  - ✓  $f(x_1, x_2) = |x_1| + 2|x_2|$ 에서 (3, 0)지점의 subdifferential
  - ✓  $|x_1|$ 의 subgradient는  $1(x_1 = 3)$
  - ✓  $|x_2|$ 의 subgradient는  $[-2,2](x_2=0)$
  - $\checkmark$   $h(x_1, x_2) = f(3,0) + g^T(x_1 3, x_2 0)$
  - ✓ 이때, h는 초평면이자  $f(x_1, x_2)$ 의 global underestimate
  - $\checkmark \quad g = (g_1, g_2)$
  - $\checkmark$   $g_1 = 1$ ,  $g_2 = [-2,2]$



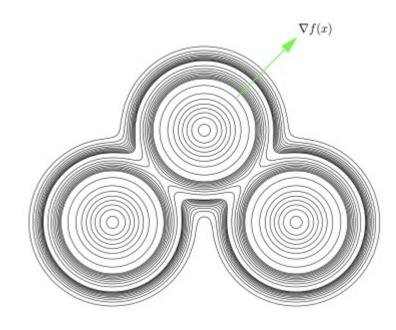
# 03 Subgradient Subdifferential on Contour Plot

• Subdifferential on Contour Plot



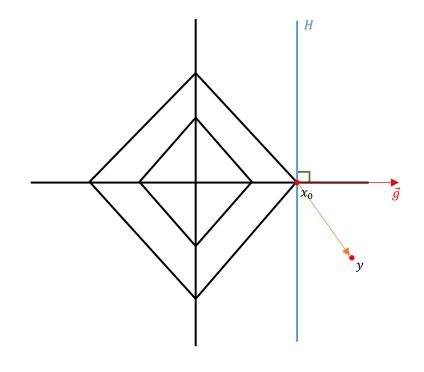
#### **Contour Line and Gradient**

- Contour Line and Gradient
  - $\checkmark$   $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}$ 에서 함수의 그래프는  $\mathbb{R}^{d+1}$ 차원에서 존재
  - ✓ f의 gradient나 subgradient는  $\mathbb{R}^d$ 차원에 존재
  - $\checkmark$  또한 등고선, level set그리고 sublevel set모두  $\mathbb{R}^d$ 에 존재
  - ✓  $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}$ 이 연속적으로 미분이 가능하고  $\nabla f(x_0) \neq 0$
  - ✓ 그 때  $\nabla f(x_0)$ 은 level set S에 대해서 수직이라고 할 때
  - $\checkmark$  Level sets:  $S = \{x \in \mathbb{R}^d | f(x) = f(x_0)\}$



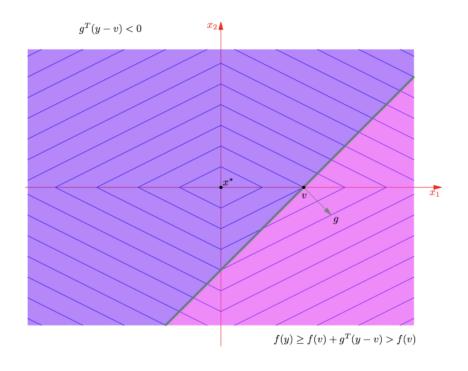
#### **Contour Line and Subgradients**

- Contour Line and Subgradients
  - ✓  $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}$ , 점  $x_0$ 에서 subgradient g가 존재
  - ✔ g에 직교하는 초평면 H level set  $S = \{x \in \mathbb{R}^d | f(x) = f(x_0)\}$ 를 support (S에서 모든 점들이 H의 한쪽에 위치한다는 뜻)
- Proof:
  - ✓ 임의의 y에서  $f(y) \ge f(x_0) + g^T(y x_0)$
  - ✓ 만약 y가 g가 양수인 방향에 위치한다면,  $y x_0$ 는 g와 평행하지 않으며 두 vector의 내역은 0보다 큼
  - ✓ 그렇다면 f(y)는  $f(x_0)$ 의 값보다 커짐, 즉 y는 S에 포함되지 않음
  - $\checkmark$  따라서 모든 S의 원소들은 H위나 H의 −g 방향에 존재



Subgradient of  $f(x_1, x_2) = |x_1| + 2|x_2|$ 

- Subgradient of  $f(x_1, x_2) = |x_1| + 2|x_2|$ 
  - ✓ 증명에 의해 g가 가리키는 방향에 위치한 점들은 함수 f보다 큰 값을 가짐
  - ✓ 즉, 이 점들은 함수 f를 더 크게 만드는 방향
  - ✓ 반면 g의 반대 방향은 함수 f보다 작을수도 있고 같을 수도 있음
  - ✓ 이러한 이유로 항상 -g가 감소하는 방향이 아닐 수 있음



### 04 | Subgradient Descent

#### **Subgradient Descent**

- Subgradient Descent
  - ✓ f가 convex하고  $x_0$ 가 최적화 시작점이라 가정
  - ✓ 음수의 subgradient 방향에서의 step:  $x = x_0 tg$ , t > 0 and  $g \in \partial f(x_0)$
- Subgradient Gets Us Closer To Minimizer
  - ✓ z가 임의의 점에서  $f(z) < f(x_0)$ 을 만족
  - ✓ 그렇다면 충분히 작은 t>0에 대해서 || x-z || $_2<$ ||  $x_0-z$  || $_2$  또한 만족
  - $z = x^* \in \operatorname*{argmin}_x f(x)$ 로 적용한다면 음수의 subgradient 방향에서의 step은 최소화에 더 가깝게 만들어줌

# 04 | Subgradient Descent

#### Subgradient Gets Us Closer To Minimizer

- Subgradient Gets Us Closer To Minimizer(Proof)
  - $||x-z||_2^2 = ||x_0 tg z||_2^2$
  - $\checkmark = ||x_0 z||_2^2 2 \operatorname{tg}^T(x_0 z) + t^2 ||g||_2^2$
  - $\checkmark \le ||x_0 z||_2^2 2t[f(x_0) f(z)] + t^2 ||g||_2^2$
- $-2t[f(x_0)-f(z)]+t^2||g||_2^2$ 
  - ✓ Convex quadratic 문제이다.
  - ✓ t = 0이고  $t = 2(f(x_0) f(z))/||g||_2^2 > 0$ 일 때 0을 갖게 됨
  - ✓ 그러므로, 이는 임의의  $t \in \left(0, \frac{2(f(x_0) f(z))}{||g||_2^2}\right)$ 에서 음수

## 04 | Subgradient Descent

#### Convergence Theorem

- $\checkmark$   $f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}$ 가 convex하고, f가 G>0제약조건을 가진 Lipschiz 연속일 때
- $\checkmark$  | f(x) f(y)|  $\leq G \mid |x y||$ , for all x, y
- Fixed Step Size
  - ✓ 고정된 step size t에서,  $\lim_{k\to\infty} f(x_{best}^k) \le f(x^*) + G_{\frac{t}{2}}^2$
- Decreasing Step Sizes
  - ✓ 로빈스-몬로 조건과 관련된 step size의 경우,  $\lim_{k\to\infty} f(x_{best}^k) \le f(x^*)$

Q&A

감사합니다.