## 2017-2018-1 CS28010 类脑智能期中考试

#### 隋国新

#### 2017年11月26日

### 1 (视觉理论)请用自己的语言解释

- (a) Wiesel-Hubel 特征检测理论
- (b) Marr 的视觉计算理论

There are

## 2 (回归分析) 感知机 perceptron

- (a) 用自己的语言结合公式解释什么是 perceptron
- (b) 请解释为什么用 perceptron 没有办法解决 XOR (异或) 的求解
- (c) 如何变化 perceptron 使之解决问题 b)?
- (a) MP 神经元模型中,神经元接收到来自 n 个其他神经元传递过来的输入信号,这些输入信号通过带权重的连接进行传递,神经元接收到的总输入值将与神经元的阈值比较,通过激活函数处理产生神经元的输出。 perceptron 由两层神经元组成,输入层接收外界输入信号后传递给输出层,输出层是一个 MP 神经元。
- (b) XOR 是一个非线性可分问题。perceptron 只有一层功能神经元,而 MP 神经元本质上是对输入进行线性处理后通过一个单调的激活函数,故不能解决这样的问题。
- (c) 可以使用多层功能神经元。
- 3 (最小平方拟合) 数据集  $x_i, i = 1, ..., n$ , 其中  $x_i$  是一个 d 维向量。假设它们的均值为 0。现有一个单位长向量 w。 $x_i$  沿着向量  $a_i$  在 w 上的投影为  $\hat{x_i}$
- (a) 请写出  $\hat{x}_i$  关于  $x_i, a_i$  和 w 的表达式
- (b) 求出使  $\sum_{i=1}^{n} ||\hat{x} x_i||$  最小的  $a_i$  和 w

- 4 (高斯分布)  $G(x|\mu_x,\sigma^2I) = \frac{1}{(2\pi)^{d/2}\sigma d} exp(-\frac{1}{2\sigma^2}(x-\mu_x)^T(x-\mu_x)$ , 其中 x 为 d 维向量。 $G(y|\mu_y,\Sigma) = \frac{1}{(2\pi)^{d/2}|\Sigma|^{1/2}} exp(-\frac{1}{2}(x-\mu_y)^T\Sigma^{-1}(x-\mu_y)$ , 其中 y 为 d 维向量。X 和 y 之间满足 x = By
- (a) 请写出 B 的表达式
- (b) 请针对 B 表达式的形式来解释 B 的含义 (对 y 做了什么操作得到 x)
- (a) 根据题意我们有:

$$E(x) = E(By)$$

$$= BE(y)$$

$$Cov(x) = Cov(By)$$

$$= E[(By - E(By))(By - E(By))^{T}]$$

$$= E(Byy^{T}B^{T} - BE(y)y^{T}B^{T} - ByE(y)^{T}B^{T} + BE(y)E(y)^{T}B^{T})$$

$$= E(Byy^{T}B^{T} - B\mu_{y}\mu_{y}^{T}B^{T})$$

$$= B(E(yy^{T}) - \mu_{y}\mu_{y}^{T})B^{T}$$

$$= B\Sigma B^{T}$$

$$\mathbb{H} \colon \begin{cases} \mu_x = B\mu_y \\ \sigma^2 I = B\Sigma B^T \end{cases}$$

- (b) 由  $\mu_x=B\mu_y$  可知将 y 的均值移动至 x 的均值处,由  $\sigma^2I=B\Sigma B^T$  可知将 y 的方差压缩,对 角线方向调整至  $\sigma$ ,反对角线方向分布密度与对角线方向一致。
- 5 (统计决策) 请用自己的语言结合公式解释
- (a) Bayesian classification
- (b) Fisher discriminant analysis
- (c) 它们的区别
- (a) 根据贝叶斯定理, $P(c|x) = \frac{P(c)P(x|c)}{P(x)}$ ,其中 P(c) 是分类为 c 的先验概率,P(x|c) 是给定类标记后样本 x 的条件概率。Bayesian classification 就是根据这个公式,基于训练数据估计 P(c) 和 P(x|c),进而求出后验概率 P(c|x)。
- (b) Fisher discriminant analysis
- (c) 它们的区别

# 6 (高斯因子分析) 请用自己的语言结合公式解释 linear Gaussian factor analysis(X = Ay + e) 的

- (a) scale 不确定性
- (b) rotation 不确定性
- (c) additive 不确定性
- (d) dimension 不确定性
- (e) 若 factor y 的分布从高斯分布变成二项分布, 上述不确定性还存在么? 为什么?

定义 A 是一个  $n \times m$  的矩阵, n 是 x 的维数, m 是 y 的维数, m < n

- (a) scale 不确定性: y 服从于一个 m 维的高斯分布,均值与方差的 scale 都不确定,并且可以随着 A 的 scale 做出相应调整,存在 scale 不确定性
- (b) rotation 不确定性: 若不对 y 做特殊限制, y 可以旋转, 存在 rotation 不确定性
- (c) additive 不确定性: 考虑 Ay 与 e 的值的分配, 二者的尺度都不确定时, additive 不确定性存在
- (d) dimension 不确定性: y 的维度 m 不确定,存在 dimension 不确定性
- (e) 若 factor y 的分布从高斯分布变成二项分布, scale 不确定性, rotation 不确定性, dimension 不确定性消失, 只有 additive 不确定性。

### 7 (最小平方聚类)

- (a) 用自己的语言结合公式解释什么是最小平方聚类
- (b) 最小平方聚类有三个无法解决的问题, 它们分别是什么? 为什么会存在?
- (c) 就 k--means 算法而言, 在计算条件允许的情况下, 给定类别数 k, 如何求最优聚类?
- (d) 但是因为代价太高,一般会使用近似算法来求局部最优解。请用 EM 的思路来解释这个近似求解算法。(需要公式推导过程)
- (a) 给定样本集  $x_i$ , i = 1, ..., m, 聚类后获得簇划分  $C_i$ , i = 1, ..., k, 最小平方聚类方法最小化平方误 差  $E = \sum_{i=1}^{k} \sum_{x \in C_i} ||x \mu_i||_2^2$ , E 值越小簇配样本相似度越高。
- (b) 必须事先给出 K, 而且对初值敏感, 对于不同的初始值, 结果可能不同
  - 只能发现球状 Cluster, 不适合于发现非凸形状的簇或者大小差别很大的簇
  - 对噪声和孤立点数据敏感,如簇中含有异常点,将导致均值偏离严重。
- (c) 每一个数据点的分类有 k 种,所有点的分类有  $k^m$  种,计算所有情况的平方误差,取最优解
- (d) 假定样本以各自的簇为中心满足高斯分布,则可以使用 EM 混合高斯模型。根据 EM 算法,
  - 选择初始的 K 个类别中心  $\mu_i, i = 1, ..., k$
  - M-step:  $\theta := argmax \sum_{i} \sum_{c^{i}} log \frac{p(x_{i}, c_{i}; \theta)}{Q_{i}(c^{i})}$  将软分类退化为硬分类,则有  $c_{i} := argmax(p(x_{i}, c_{i}; \theta))$  不考虑高斯分布方差,则有  $c_{i} := argmin||x_{i} \mu_{i}||^{2}$  即对于每个样本  $x_{i}$ ,将其标记为距离类别中心最近的类别

- E-step:  $Q_i(c^i) = p(c_i|x_i, \theta)$  将软分类退化为硬分类后,不考虑概率,更新簇中心为  $\mu_j := \frac{\sum_{i=1}^m c_i = jx_i}{\sum_{i=1}^m c_i = j}$
- 重复前两步,直到类别中心的变化小于某阈值或者达到最大迭代次数