2022학년도 1학기 컴퓨터언어학

제4강 로지스틱 회귀분석 (2)

박수지

서울대학교 인문대학 언어학과

2022년 3월 16일 수요일

수지 컴퓨터언어학

오늘의 목표

- □ 경사하강법을 적용하여 로지스틱 회귀분석의 모형 매개변수를 학습할 수 있다.
- 학습된 모형 매개변수를 해석할 수 있다.
- 부류가 세 가지 이상일 때 분류함수로 사용되는 소프트맥스 함수의 정의와 특징을 설명할 수 있다.

통계적 분류기로서 로지스틱 회귀분석의 작동 과정

- 1 훈련 집합의 각 문서를 특성값들의 벡터 x 로 나타낸다.
- 2 분류기가 \vec{x} 를 1로 분류할 확률 $\hat{y} = P(y = 1|\vec{x})$ 를 $\sigma(\vec{w} \cdot \vec{x} + b)$ 로 나타낸다.
- 3 확률 추정값 ŷ과 실제 정답 y 사이의 "거리"를 교차엔트로피 손실 함수로 정의한다.
- 4 교차엔트로피 손실 함수의 값을 최소로 만들기 위해 편도함수의 값이 0이 될 때의 모형 매개변수 \vec{w} , \vec{b} 의 값을 계산한다.

남은 문제

- 텍스트를 어떻게 수치화된 벡터 x̄로 나타내는가? Feature Engineering
- ☑ 부류가 0, 1 이외에 세 개 이상 존재하는 경우 확률을 어떻게 추정하는가? Multinomial logistic regression
- ☑ 교차엔트로피 손실 함수의 편도함수가 0이 되는 지점을 어떻게 찾는가? Gradient Descent

오늘의 재료 (1)

데이터

주어진 데이터

텍스트 "컴퓨터언어학 재밋어요!!!"

정답 $\mathbf{y} \in \{0, 1\}$

- 주로 사람의 판단(주석)을 따름
- 모형과 상관없이 정해져 있음

관측의 특성값 추출

- 입력 $\vec{\mathbf{x}} = [\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \cdots, \mathbf{x}_{\mathsf{f}}] \in \mathbb{R}^{\mathsf{f}}$
 - 모형에 따라 선택이 달라짐



오늘의 재료 (2)

로지스틱 회귀분석

모형 매개변수

가중치
$$\vec{w} = [w_1, w_2, \cdots, w_f] \in \mathbb{R}^f$$
 편향 $b \in \mathbb{R}$

- 가중치의 개수는 특성값의 개수와 같음
- 분류함수에 따라 매개변수의 종류가 달라짐

확률 추정

추정치
$$\hat{\mathbf{y}} = \mathbf{P}(\mathbf{y} = 1 | \vec{\mathbf{x}}) = \sigma \left(\vec{\mathbf{w}} \cdot \vec{\mathbf{x}} + \mathbf{b} \right) = \frac{1}{1 + \exp\left(- \left[\vec{\mathbf{w}} \cdot \vec{\mathbf{x}} + \mathbf{b} \right] \right)}$$



오늘의 재료 (3)

교차엔트로피 손실함수

분류기의 손실 계산

$$\begin{aligned} \mathsf{L}_{\mathsf{CE}}(\hat{\mathsf{y}}, \mathsf{y}) &= -\log \mathsf{p}(\mathsf{y} | \vec{\mathsf{x}}) \\ &= -\left[\mathsf{y} \log \sigma(\vec{\mathsf{w}} \cdot \vec{\mathsf{x}} + \mathsf{b}) + (1 - \mathsf{y}) \log \left(1 - \sigma(\vec{\mathsf{w}} \cdot \vec{\mathsf{x}} + \mathsf{b}) \right) \right] \end{aligned}$$

- xx와 v는 훈련 집합의 데이터 및 특성값 추출로부터 주어지는 값임
- 모형 매개변수 w 와 b 가 위 함수의 변수가 됨

손실의 최소화

방정식
$$\frac{\partial}{\partial \mathbf{W}_1}\mathsf{L}_{\mathsf{CE}} = 0, \ \dots, \frac{\partial}{\partial \mathbf{W}_{\mathsf{E}}}\mathsf{L}_{\mathsf{CE}} = 0, \ \frac{\partial}{\partial \mathbf{b}}\mathsf{L}_{\mathsf{CE}} = 0$$
을 만족하는 $\vec{\mathsf{w}}, \mathsf{b}$ 의 값을 구하기



컴퓨터언어학

최적화의 전제

사실1 미분가능한 함수의 값이 최소가 될 때 접선의 기울기(=도함수의 값)는 0이다. 주의 접선의 기울기가 0이라고 해서 함수의 값이 최소가 된다고 보장할 수 있는가? 사실2 교차엔트로피 함수의 경우에는 보장할 수 있다. (아래로 볼록한 함수이기 때문에)

L_{CE}의 편도함수

$$\label{eq:loss_loss} \blacksquare \ \frac{\partial}{\partial w_j} L_{\text{CE}}(\hat{y},y) = (\hat{y}-y) x_j$$

$$\blacksquare \ \frac{\partial}{\partial b} L_{CE}(\hat{y}, y) = (\hat{y} - y)$$

증명: SLP3 Ch.5 부록

편도함수의 식은 간단하지만 언제 0이 되는지 알기는 어렵다.

경사 하강법

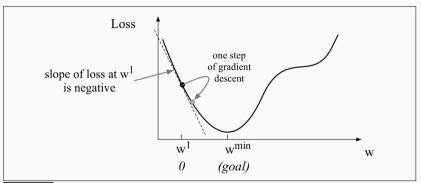


Figure 5.4 The first step in iteratively finding the minimum of this loss function, by moving w in the reverse direction from the slope of the function. Since the slope is negative, we need to move w in a positive direction, to the right. Here superscripts are used for learning steps, so w^1 means the initial value of w (which is 0), w^2 at the second step, and so on.

경사 하강법

접선의 기울기(편도함수의 값)가 감소하는 방향으로 η 만큼 움직인다.

$$w_j^{(t+1)} \leftarrow w_j^{(t)} - \eta \frac{\partial}{\partial w_j} L_{CE}$$

 \mathbf{t} 시간 $\mathbf{w}_{\mathbf{j}}^{(t)}$ 현재 단계의 $\mathbf{w}_{\mathbf{j}}$ 값 $\mathbf{w}_{\mathbf{j}}^{(t+1)}$ 다음 단계의 $\mathbf{w}_{\mathbf{j}}$ 값 η 움직이는 정도. 학습률(learning rate).



$$\begin{array}{l} \boldsymbol{\theta^{(t+1)}} \leftarrow \boldsymbol{\theta^{(t)}} - \boldsymbol{\eta} \nabla_{\boldsymbol{\theta}} \mathsf{L}_{\mathsf{CE}} \\ \begin{bmatrix} w_1^{(t+1)} \\ w_2^{(t+1)} \\ \vdots \\ w_f^{(t+1)} \\ \boldsymbol{b^{(t+1)}} \end{bmatrix} \leftarrow \begin{bmatrix} w_1^{(t)} \\ w_2^{(t)} \\ \vdots \\ w_f^{(t)} \\ \boldsymbol{b^{(t)}} \end{bmatrix} - \boldsymbol{\eta} \begin{bmatrix} (\hat{y} - y) \, \mathsf{x}_1 \\ (\hat{y} - y) \, \mathsf{x}_2 \\ \vdots \\ (\hat{y} - y) \, \mathsf{x}_f \\ (\hat{y} - y) \end{bmatrix}$$

$$\label{eq:energy} \text{Et,} \, \hat{\textbf{y}} = \sigma \left(\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right) = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left(\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right) \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\textbf{w}_1^{(t)} \textbf{x}_1 + \textbf{w}_2^{(t)} \textbf{x}_2 + \dots + \textbf{w}_f^{(t)} \textbf{x}_f + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right] \right)} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right]} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right]} \right) \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right]} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right]} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right]} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right]} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right]} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right]} \\ = \frac{1}{1 + \exp \left(- \left[\vec{\textbf{w}}^{(t)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(t)} \right]} \\$$

박수지

확률적 경사 하강법 (SGD)

```
function Stochastic Gradient Descent(L(), f(), x, y) returns \theta
     # where: L is the loss function
              f is a function parameterized by \theta
              x is the set of training inputs x^{(1)}, x^{(2)}, \dots, x^{(m)}
              y is the set of training outputs (labels) y^{(1)}, y^{(2)}, ..., y^{(m)}
\theta \leftarrow 0
repeat til done # see caption
   For each training tuple (x^{(i)}, y^{(i)}) (in random order)
       1. Optional (for reporting):
                                                  # How are we doing on this tuple?
          Compute \hat{\mathbf{y}}^{(i)} = f(x^{(i)}; \boldsymbol{\theta})
                                                  # What is our estimated output ŷ?
          Compute the loss L(\hat{\mathbf{y}}^{(i)}, \mathbf{y}^{(i)})
                                                   # How far off is \hat{\mathbf{v}}^{(i)} from the true output \mathbf{v}^{(i)}?
      2. g \leftarrow \nabla_{\theta} L(f(x^{(i)}; \theta), y^{(i)})
                                                  # How should we move A to maximize loss?
      3. \theta \leftarrow \theta - n g
                                                  # Go the other way instead
return \theta
```

The stochastic gradient descent algorithm. Step 1 (computing the loss) is used Figure 5.6 mainly to report how well we are doing on the current tuple; we don't need to compute the loss in order to compute the gradient. The algorithm can terminate when it converges (or when the gradient norm $< \epsilon$), or when progress halts (for example when the loss starts going up on a held-out set).



경사 하강법 적용 예시

설정

- 특성값 $\vec{x} = [x_1, x_2]$ x_1 긍정적인 단어 개수 x_2 부정적인 단<u>어</u> 개수
- 부류 y 인코딩 1 긍정 0 부정

훈련집합 (가상의 예시)

 $\{([3,2],1),([1,4],0),([3,0],1),([2,3],0)\}$

모형 매개변수 초깃값

$$\mathbf{w}_1 = 0, \mathbf{w}_2 = 0, \mathbf{b} = 0$$

모형 초매개변수

학습률 $\eta = 0.1$

$$\{([3,2],1),([1,4],0),([3,0],1),([2,3],0)\}$$

$$([\mathbf{x}_{1}, \mathbf{x}_{2}], \mathbf{y}) = ([3, 2], 1)$$

$$\hat{\mathbf{y}} = \sigma(\vec{\mathbf{w}}^{(0)} \cdot \vec{\mathbf{x}} + \mathbf{b}^{(0)})$$

$$= \sigma([0, 0] \cdot [3, 2] + 0)$$

$$= \sigma(0)$$

$$= 0.5$$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{w}_{1}^{(1)} \\ \mathbf{w}_{2}^{(1)} \\ \mathbf{b}^{(1)} \end{bmatrix} \leftarrow \begin{bmatrix} \mathbf{w}_{1}^{(0)} \\ \mathbf{w}_{2}^{(0)} \\ \mathbf{b}^{(0)} \end{bmatrix} - \eta \left(\hat{\mathbf{y}} - \mathbf{y} \right) \begin{bmatrix} \mathbf{x}_{1} \\ \mathbf{x}_{2} \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} - 0.1 (0.5 - 1) \begin{bmatrix} 3 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.15 \\ 0.1 \\ 0.05 \end{bmatrix}$$

$$\{([3,2],1),([1,4],0),([3,0],1),([2,3],0)\}$$

$$\begin{split} ([\textbf{X}_1,\textbf{X}_2],\textbf{y}) &= ([1,4],0) \\ \hat{\textbf{y}} &= \sigma(\vec{\textbf{w}}^{(1)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(1)}) \\ &= \sigma([0.15,0.1] \cdot [1,4] + 0.05) \\ &= \sigma(0.6) \\ &\approx 0.6457 \end{split}$$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{w}_{1}^{(2)} \\ \mathbf{w}_{2}^{(2)} \\ \mathbf{b}^{(2)} \end{bmatrix} \leftarrow \begin{bmatrix} \mathbf{w}_{1}^{(1)} \\ \mathbf{w}_{2}^{(1)} \\ \mathbf{b}^{(1)} \end{bmatrix} - \eta \left(\hat{\mathbf{y}} - \mathbf{y} \right) \begin{bmatrix} \mathbf{x}_{1} \\ \mathbf{x}_{2} \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.15 \\ 0.1 \\ 0.05 \end{bmatrix} - 0.1 \left(0.6457 - 0 \right) \begin{bmatrix} 1 \\ 4 \\ 1 \end{bmatrix} \approx \begin{bmatrix} 0.0854 \\ -0.1583 \\ -0.0146 \end{bmatrix}$$

$$\{([3,2],1),([1,4],0),([3,0],1),([2,3],0)\}$$

$$\begin{split} ([\textbf{x}_1,\textbf{x}_2],\textbf{y}) &= ([3,0],1) \\ \hat{\textbf{y}} &= \sigma(\vec{\textbf{w}}^{(2)} \cdot \vec{\textbf{x}} + \textbf{b}^{(2)}) \\ &= \sigma([0.0854,-0.1583] \cdot [3,0] + 0.05) \\ &\approx \sigma(2.612) \\ &\approx 0.9316 \end{split}$$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{w}_1^{(3)} \\ \mathbf{w}_2^{(3)} \\ \mathbf{b}^{(3)} \end{bmatrix} \leftarrow \begin{bmatrix} \mathbf{w}_1^{(2)} \\ \mathbf{w}_2^{(2)} \\ \mathbf{b}^{(2)} \end{bmatrix} - \eta \left(\hat{\mathbf{y}} - \mathbf{y} \right) \begin{bmatrix} \mathbf{x}_1 \\ \mathbf{x}_2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.0854 \\ -0.1583 \\ -0.0146 \end{bmatrix} - 0.1 \left(0.9316 - 1 \right) \begin{bmatrix} 3 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \approx \begin{bmatrix} 0.1059 \\ -0.1583 \\ 0.0214 \end{bmatrix}$$

$$\{([3,2],1),([1,4],0),([3,0],1),([2,3],0)\}$$

$$\begin{split} ([\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2], \mathbf{y}) &= ([2, 3], 0) \\ \hat{\mathbf{y}} &= \sigma(\vec{\mathbf{w}}^{(3)} \cdot \vec{\mathbf{x}} + \mathbf{b}^{(3)}) \\ &= \sigma([0.1059, -0.1583] \cdot [2, 3] + 0.0568) \\ &\approx \sigma(-0.2063) \\ &\approx 0.4486 \end{split}$$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{w}_1^{(4)} \\ \mathbf{w}_2^{(4)} \\ \mathbf{b}^{(4)} \end{bmatrix} \leftarrow \begin{bmatrix} \mathbf{w}_1^{(3)} \\ \mathbf{w}_2^{(3)} \\ \mathbf{b}^{(3)} \end{bmatrix} - \eta \left(\hat{\mathbf{y}} - \mathbf{y} \right) \begin{bmatrix} \mathbf{x}_1 \\ \mathbf{x}_2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.1059 \\ -0.1583 \\ 0.0214 \end{bmatrix} - 0.1 \left(0.4486 - 0 \right) \begin{bmatrix} 2 \\ 3 \\ 1 \end{bmatrix} \approx \begin{bmatrix} 0.0162 \\ -0.2929 \\ -0.0235 \end{bmatrix}$$

학습된 모형 매개변수

$$\vec{\mathbf{w}} = [0.0162, -0.2929], \mathbf{b} = -0.0235$$

시험집합

$$\{\vec{\mathsf{x}}\} = \{[2,1]\}$$

예측

$$\sigma(\vec{\mathbf{w}}\cdot\vec{\mathbf{x}}+\mathbf{b})=\sigma\left([0.0162,-0.2929]\cdot[2,1]+0.0568\right)=\sigma(-0.2037)<0.5$$
이므로 시험집합의 관측은 $0($ 부정 $)$ 으로 예측된다.



특성값 $\vec{\mathbf{x}} = [\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2]$

 x_1 긍정적인 단어 개수

 x_2 부정적인 단어 개수

가중치 $\vec{\mathsf{w}} = [\mathsf{w}_1, \mathsf{w}_2]$

 W_1 관측이 1로 예측될 가능성에 특성 X_1 의 값이 미치는 영향 W_2 관측이 1로 예측될 가능성에 특성 X_2 의 값이 미치는 영향

학습된 모형 매개변수 해석하기

- $\mathbf{w}_1 = +0.0162 > 0$ 이므로 긍정적인 단어가 많을수록 관측이 $\mathbf{1}$ (긍정 부류)로 예측될 가능성이 높아진다.
- $\mathbf{W}_2 = -0.2929 < 0$ 이므로 부정적인 단어가 많을수록 관측이 $\mathbf{1}$ (긍정 부류)로 예측될 가능성이 낮아진다.



소프트맥스 함수

관측을 K > 2개 범주로 분류하기

정의

$$ec{z} = (z_1, z_2, \cdots, z_K) \in \mathbb{R}^K$$
일 때

$$\text{softmax}(\textbf{z}_i) := \frac{exp(\textbf{z}_i)}{exp(\textbf{z}_1) + exp(\textbf{z}_2) + \cdots + exp(\textbf{z}_K)}$$

특징

- **1** 모든 $i \in \{1, 2, \dots, K\}$ 에 대하여 $0 < softmax(z_i) < 1$ 이 성립한다.
- 2 softmax (z_1) + softmax (z_2) + \cdots + softmax (z_K) = 1이 성립한다.
- ⇒ 확률의 속성을 만족한다.

로지스틱 회귀분석 정답이 하나의 스칼라 $y \in \{0,1\}$ 로 표현된다.

소프트맥스 회귀분석 K개의 부류가 존재할 때 정답이 K차원 벡터 🗸로 표현된다.

- 1번 부류가 정답인 경우 $\vec{y} = (1, 0, 0, \dots, 0, 0) \in \{0, 1\}^{K}$
- 2번 부류가 정답인 경우 $\vec{y} = (0, 1, 0, \dots, 0, 0) \in \{0, 1\}^K$
- lacktriangle K번 부류가 정답인 경우 $\vec{y} = (0,0,0,\cdots,0,1) \in \{0,1\}^K$
- 이러한 벡터 표현을 원-핫 인코딩(one-hot encoding)이라고 한다.

예시: 원-핫 인코딩

문장쌍을 Entailment/Contradiction/Neutral 중 하나로 분류하는 자연어 추론 (K =3)

- 💶 Entailment가 정답인 경우: $\vec{\mathbf{y}} = (1,0,0)$
- **2** Contradiction이 정답인 경우: $\vec{y} = (0, 1, 0)$
- **3** Neutral이 정답인 경우: $\vec{y} = (0, 0, 1)$



로지스틱 회귀분석 관측을 f개의 특성값으로 표현할 때 $(\vec{\mathsf{x}} \in \mathbb{R}^{\mathsf{f}})$ 가중치는 f차원 벡터 \vec{w} . 편향은 스칼라(실수) b가 된다.

$$ec{x} \mapsto z = ec{w} \cdot ec{x} + b \in \mathbb{R}$$
 (선형변환) $\mapsto \hat{y} = \sigma(z)$ (정답이 1일 확률 추정치)

소프트맥스 회귀분석 K개의 부류가 존재하고 관측을 f개의 특성값으로 표현할 때 $(\vec{x} \in \mathbb{R}^f)$ 가중치는 $[K \times f]$ 차원 행렬 **W**, 편향은 K차원 벡터 \vec{b} 가 된다.

$$\vec{x} \mapsto \vec{z} = \mathbf{W} \cdot \vec{x} + \vec{b} \in \mathbb{R}^K$$
 (선형변환)
$$\mapsto \hat{\vec{y}} = \text{softmax}(\vec{z}) \ (\hat{y}_k: \ \text{정답이 k 번 부류일 확률 추정치})$$

21/24

로지스틱 함수와 소프트맥스 함수의 관계

$$\vec{\mathsf{z}} = (\mathsf{z}_1, \mathsf{z}_2) \in \mathbb{R}^2$$
일 때

$$\begin{split} \text{softmax}(\mathsf{z}_1) &= \frac{\exp(\mathsf{z}_1)}{\exp(\mathsf{z}_1) + \exp(\mathsf{z}_2)} \\ &= \frac{\exp(\mathsf{z}_1) / \exp(\mathsf{z}_1)}{\left[\exp(\mathsf{z}_1) + \exp(\mathsf{z}_2)\right] / \exp(\mathsf{z}_1)} \\ &= \frac{1}{1 + \exp(\mathsf{z}_2) / \exp(\mathsf{z}_1)} \\ &= \frac{1}{1 + \exp(\mathsf{z}_2 - \mathsf{z}_1)} \\ &= \frac{1}{1 + \exp(-(\mathsf{z}_1 - \mathsf{z}_2))} \\ &= \sigma(\mathsf{z}_1 - \mathsf{z}_2) \end{split}$$

로지스틱 함수와 소프트맥스 함수의 관계

$$ec{\mathsf{z}} = (\mathsf{z}_1, \mathsf{z}_2) \in \mathbb{R}^2$$
일 때 $\mathsf{softmax}(\mathsf{z}_1) = \sigma(\mathsf{z}_1 - \mathsf{z}_2)$ 이므로

- $z_1 > z_2$ 이면 $z_1 z_2 > 0$ 이므로 $\sigma(z_1 z_2) > 0.5$ 이다. $\Rightarrow 1$ 번 부류(1)로 예측한다.
- $z_1 < z_2$ 이면 $z_1 z_2 < 0$ 이므로 $\sigma(z_1 z_2) < 0.5$ 이다. ⇒ 2번 부류(0)로 예측한다.

K = 2일 때 소프트맥스 함수를 사용하는 것은 사실 로지스틱 함수를 사용하는 것과 같다!

일반화: 신경망의 1개 "층"(layer)

입력
$$\vec{\mathbf{x}}$$
 \mapsto 선형변환 $\mathbf{z} = \vec{\mathbf{w}} \cdot \vec{\mathbf{x}} + \mathbf{b}$ \mapsto 분류함수 적용 $\hat{\mathbf{y}} = \sigma(\mathbf{z})$ \mapsto 출력

Shallow learning 입력 → 출력 Deep learning 입력 → 은닉 → 출력