Raport (SNE) Python

Wojciech Kubiak

14 lipca 2020

1 Metoda gradientu

Zaimplementuj poniżej podany Algorytm Metody Gradientu. Za pomocą tego algorytmu zbadaj lokalne i globalne minimum następujących funkcji.

1.1 Implementacja

```
# Python
# Gradient descent
import random
# Function return true if summed difference between x new and x old is grater t
# else return false
def check epsilon (x new, x old, epsilon):
    sum = 0.0
    for i in range (len (x new)):
         sum += abs(x_new[i] - x_old[i])
    if sum < epsilon:
         return False
    return True
# Function to calculate value from first input function
def first_function(x_1, x_2):
    return 2*x_1**2 + x_2**2 - 2 * x 1 * x 2 - 2 * x 1 + 1
# Function to calculate first gradient
def calculate first gradient(x old, epsilon, c):
    print("First gradient")
    print (f "Values: [{x_old[0], x_old[1]}]")
    # function we are calculating gradient for
    print ("f(x 1, x 2) = 2x 1^2 + x 2^2 - 2x 1 * x 2 - 2x 1 + 1")
    x \text{ new} = \text{list}(x \text{ old}) \# \text{copy } x \text{ old to } x \text{ new}
    flag = True
    while (flag):
        # assign x old elements to variables for brevity
         x = x \text{ old}[0]
         y = x \text{ old } [1]
         x_{new}[0] = x - c * (4 * x - 2 * y - 2) \# derivative by x1
         x \text{ new}[1] = y - c * (2 * y - 2 * x) \# \text{ derivative by } x2
         flag = check_epsilon(x_new, x_old, epsilon) # check diference
         x_{old} = list(x_{new}) \# copy x_{new} to x_{old}
    print(f"Point({x_new[0]}, {x_new[1]})")
    print (f"Value: {first function (x new[0], x new[1])}\n")
```

```
# Function to calculate value from second input function
     def second function (x 1, x 2):
         \# x ** y \Rightarrow x \text{ to the power of } y
          \mathtt{return} \ \ \mathtt{x\_1**4/2} \ - \ \mathtt{x\_1**3/3} \ - \ \mathtt{x\_1**2/2} \ + \ \mathtt{x} \ \ 2**2 \ - \ 2*\mathtt{x} \ \ 2 \ + \ 1
    # Function to calculate second gradient
     def calculate second gradient(x old, epsilon, c):
          print("Second gradient")
          print (f "Values: [{x_old [0], x_old [1]}]")
          print ("f(x_1, x_2) = x_1^4/2 - x_1^3/3 - x_1^2/2 + x_2^2 - 2x_2 + 1\n")
          flag = True
          while (flag):
              # assign x old elements to variables for brevity
              x = x \text{ old } [0]
              y = x \text{ old}[1]
              x \text{ new} = \text{list}(x \text{ old}) \# \text{copy } x \text{ old to } x \text{ new}
              x \text{ new}[0] = x - c * (2 * x ** 3 - x ** 2 - x) \# \text{ derivative by } x1
              x_{new}[1] = y - c * (2 * y - 4) # derivative by x2
               flag = check epsilon(x new, x old, epsilon) # derivative by x2
              x \text{ old} = \text{list}(x \text{ new}) \# \text{copy } x \text{ new to } x \text{ old}
          print(f"Point({x_new[0]}, {x_new[1]})")
          print (f" Value: \{ second function (x new [0], x new [1]) \} \setminus n" \}
     def main():
          print("Gradient descent\n")
         # Predefine epsilon and c constant
          epsilon = 0.00001
          c = 0.01
         \# Generate list of length 2 with random floats between -5 \ll x \ll 5
          input first = [\text{round}(\text{random.uniform}(-5, 5), 2)] for i in range (2)
          calculate first gradient (input first, epsilon, c)
         \# Generate list of length 2 with random floats between -3 <= x < 3
          input second = [\text{round}(\text{random.uniform}(-2, 2), 2)] for i in range (2)
          calculate second gradient (input second, epsilon, c)
     i\ f \ \_\_name\_\_ = "\_\_main\_\_":
          main()
1.2 Wynik uruchomienia
```

Wojciechs-Mac-Pro: Python wojciechkubiak\$ python3 gradient.py Gradient descent

```
First gradient
Values: [(-0.25, 2.87)]
f(x_1, x_2) = 2x_1^2 + x_2^2 - 2x_1 * x_2 - 2x_1 + 1
Point (1.0004937371983043, 1.0007988835683663)
Value: 3.368907282030875e-07
Second gradient
Values: [(-0.18, -1.54)]
```

```
f(x_1, x_2) = x_1^4/2 - x_1^3/3 - x_1^2/2 + x_2^2 - 2x_2 + 1 Point(-0.4994828268443053, 1.9999030466941128) Value: 0.94772296987149 Wojciechs-Mac-Pro:Python wojciechkubiak\$ python3 gradient.py Gradient descent First gradient Values: [(1.7, -3.8)] f(x_1, x_2) = 2x_1^2 + x_2^2 - 2x_1 * x_2 - 2x_1 + 1 Point(0.9995058630131678, 0.9992004695602072) Value: 3.3743652272377744e-07 Second gradient Values: [(0.56, -1.6)] f(x_1, x_2) = x_1^4/2 - x_1^3/3 - x_1^2/2 + x_2^2 - 2x_2 + 1 Point(0.9999981084405191, 1.9995135906874189) Value: 0.665694084640891
```

1.3 Analiza działania programu

Losujemy punkt K(x1, x2) i sprawdzamy pochodna w punkcie K aby określić nachylenie funkcji. Następnie dopasowujemy parametry w taki sposób aby przesunąć je w stronę minimum lokalnego. Od parametru odejmujemy stałą c (tempo uczenia) pomnożoną przez wartość pochodnej w danym punkcie z parametru. Działanie programu powtarzamy dopóki różnica między nowymi a starymi parametrami nie będzie mniejsza od epsilona. Tępo uczenia nie może być za duże ponieważ możemy pominąć minumum lokalne przy kolejnej iteracji.

2 Maszyna Boltzmanna (MB)

Zaimplementuj poniżej podany Algorytm MB. Zbadać należność zachowania MB od stałej tempetatury T > 0 (Zob. dwie Uwagi zaraz przed i po Twierdzeniem 6.1.1, Notatki 6). Lepiej byłoby, wyniki przestawione $0 \rightarrow _$ i $0 \rightarrow *$.

2.1 Implementacja

```
# Python
import random

euler = 2.718281828459

def main():
    temperatures = [0.01, 0.1, 1, 3, 10]

    z_list = [1 if x < 10 else 0 for x in range(20)]

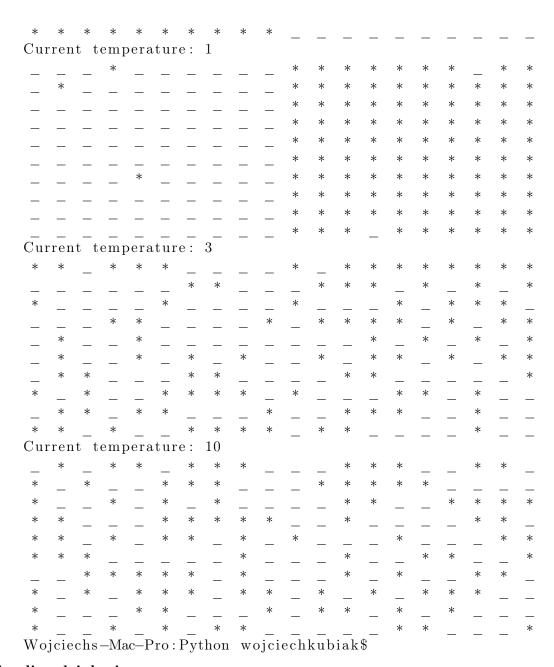
    vec_c = get_c_vector(z_list)
    vec_w = get_w_vector(vec_c)
    theta = get_theta(vec_c)

for temperature in temperatures:</pre>
```

```
print("Current temperature: {}".format(temperature))
        x = [[] \text{ for } \underline{} \text{ in } range(11)]
        x[0] = gen random vector()
        t = 0
        while (t < 10):
             beta = gen_beta_vector()
             for i in range (20):
                  if(beta[i]) = 0 and beta[i] \le f_uit(vec_w[i], x[t], theta[i],
                      x[t+1]. append (1)
                  elif(beta[i] \le 1 \text{ and } beta[i] >= f_uit(vec_w[i], x[t], theta[i])
                      x[t+1]. append (0)
             t += 1
             print_vector(x[t])
def f uit(w, x, theta, temperature):
    s = 0
    uit = 0
    for j in range (20):
        s += w[j] * x[j]
        uit = s - theta
    return 1 / (1 + \text{euler} ** (-(\text{uit/temperature})))
def get_theta(vec):
    ''', Return theta value for vector''',
    sum = [0] * 20
    for i in range (20):
        for j in range (20):
             sum[i] += vec[i][j]
    return sum
def get_w_vector(vec):
    ''', Compute vector "w" from vector "c"'',
    w = [[] for _in range(len(vec))]
    for i in range (20):
        for j in range (20):
             w[i].append(2*vec[i][j])
    return w
def get_c_vector(vec):
    ''', Generate "c" vector from "z" list '''
    c = [[] for _in range(len(vec))]
    for i in range(len(vec)):
```

```
for j in range(len(vec)):
            if i != j :
                c[i].append((vec[i] - 0.5) * (vec[j] - 0.5))
            else:
                c[i].append(0.0)
    return c
def gen random vector():
    Generate random list, each element is 0 or 1.
    return [random.randint(0, 1) for x in range(20)]
def gen_beta_vector():
    "", Generate random list, each element is range from 0 to 1."
    return [random.random() for x in range(20)]
def print_vector(vec):
    for i in range(len(vec)):
        if (\text{vec}[i] \le 0.0):
            print(" _ ", end='')
        else:
            print(" * ", end='')
    print(" ")
if __name__ == "__main__":
    main()
```

2.2 Wynik uruchomienia



2.3 Analiza działania programu

Działanie programu jest następujące, najpierw losowany jest punkt (x1, x2) i sprawdzane są pochodne w danym punkcie, aby określić nachylenie funkcji. Następnie parametry dostosowywanie są w ten sposób, aby przemieścić je w stronę minimum lokalnego, od parametru odejmowana jest pochodna w stosunku do tego parametru w danym punkcie pomnożona przez stałą c czyli tempo uczenia. Stała c nie może być za duża, ponieważ może "przeskoczyć" minimum lokalne po odjęciu. Korekcja parametru jest powtarzana tak długo aż różnica między nowymi a starymi parametrami nie będzie mniejsza od epsilona.