# chapter 5 性能解析

2021/5/3

#### (復習)

• 入力ベクトル $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^m$ およびパラメータ $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^m$  に対するパーセプトロンの出力

$$sign(w^Tx) (1)$$

- ♪ パラメータの初期値: w<sup>(0)</sup> = 0
- 学習データ $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^m, y \in \{-1,1\}$ を受け取り、  $\mathrm{sign}(\mathbf{w}^T\mathbf{x}) \neq y$ ならば、次の更新則に従いパラメータを更新する

$$\mathbf{w}^{(t+1)} = \mathbf{w}^{(t)} + y\mathbf{x}$$
 (2)

性能解析に関連する定義

#### 定義 (学習データのマージン)

学習データ $\{\mathbf{x}^{(t)},y^{(t)}\}_{t=1,\dots,N}$ について、 $y^{(t)}\mathbf{u}^T\mathbf{x}^{(t)}\geq \gamma$  を満たし $\|\mathbf{u}\|=1$ であるベクトル $\mathbf{u}$ が存在するとき、学習データはマージン $\gamma$ で線形分離可能であるという。

#### 定義 (学習データの半径)

学習データ $\{\mathbf{x}^{(t)},y^{(t)}\}_{t=1,\dots,N}$ の半径を $R=\max_{t}\|\mathbf{x}^{(t)}\|$ とする。

#### 定理 (パーセプトロンの学習定理)

学習データについて、半径がRでありマージン $\gamma$ で分離可能であるならば、この学習データに対するパーセプトロンの更新回数は高々 $(R/\gamma)^2$ 回である。

#### Proof.

k回目の更新を考える。

$$\begin{split} \mathbf{w}^{(k+1)}\mathbf{u} &= \mathbf{w}^{(k)}\mathbf{u} + y^{(k)}\mathbf{u}^T\mathbf{x}^{(k)} \\ &\geq \mathbf{w}^{(k)}\mathbf{u} + \gamma \end{split}$$

ここで、
$$\mathbf{w}^{(1)}=0$$
より、 $k=1$ のとき

$$\mathbf{w}^{(2)}\mathbf{u} \geq \gamma$$

$$k=2$$
のとき

$$\begin{aligned} \mathbf{w}^{(3)}\mathbf{u} &\geq \mathbf{w}^{(1)}\mathbf{u} + y^{(1)}\mathbf{u}^T\mathbf{x}^{(1)} + \gamma \\ &\geq 2\gamma \end{aligned}$$

#### Proof.

と再帰的に導くと、

$$\mathbf{w}^{(k+1)}\mathbf{u} \geq k\gamma \tag{3}$$

また、 $y^{(k)}\mathbf{w}^{(k)T}\mathbf{x}^{(k)} < 0, y^2\|\mathbf{x}^{(t)}\|^2 \leq R^2$ より、

$$\begin{split} \|\mathbf{w}^{(k+1)}\|^2 &= \|\mathbf{w}^{(k)} + y^{(k)}\mathbf{x}^{(k)}\|^2 \\ &\leq \|\mathbf{w}^{(k)}\|^2 + R^2 \end{split}$$

ここで、先ほどと同様再帰的に導くと、

$$\|\mathbf{w}^{(k+1)}\|^2 \le kR^2 \tag{4}$$



#### Proof.

(3),(4)およびコーシー・シュワルツの定理より、

$$kR^{2} \ge \|\mathbf{w}^{(k+1)}\|^{2} \|\mathbf{u}\|^{2}$$
 $\ge \|\mathbf{w}^{(k+1)}\mathbf{u}\|^{2}$ 
 $\ge k^{2}\gamma^{2}$  (5)

$$k \le (R/\gamma)^2 \tag{6}$$



- パーセプトロンの更新回数の上限は学習データの半径と マージンの大きさにのみ依存する
- よって、高次元データであってもスパースであれば 更新回数を抑えることができる

## 線形分離可能でない場合のパーセプトロンの学習定理

ref. Freund and Schapire (1999)

#### 定義(学習データのペナルティ)

 $\|\mathbf{u}\|=1$ であるベクトル $\mathbf{u}$ と $\gamma>0$ が 与えられたとき、学習データのペナルティを次のように定義する。

$$d^{(t)} = \max\{0, \gamma - y^{(t)} \mathbf{u}^T \mathbf{x}^{(t)}\}$$

#### 定義(学習データのペナルティのノルム)

ペナルティノルムを次のように定義する。

$$D = \sqrt{\sum_{i=1}^{n} d^{(t)2}} \tag{7}$$

## 線形分離可能でない場合のパーセプトロンの学習定理

### 定理(線形分離可能でない場合のパーセプトロンの学習定理)

学習データの半径をR、 $\gamma>0$ のときのペナルティノルムをDとする。このとき、パーセプトロンの更新回数は高々 $(R+D/\gamma)^2$ 回である。

## 線形分離可能でない場合のパーセプトロンの学習

#### Proof.

ここではD > 0の場合を考える。

