chapter 5 性能解析

2021/6/6

(復習)

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

$$sign(\boldsymbol{w}^T \boldsymbol{x}) \tag{1}$$

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

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

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 $\{m{x}^{(t)}, y^{(t)}\}_{t=1,\dots,N}$ について、 $y^{(t)}m{u}^Tm{x}^{(t)} \geq \gamma$ を満たし $\|m{u}\|=1$ であるベクトル $m{u}$ が存在するとき、学習データはマージン γ 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 $\{oldsymbol{x}^{(t)},y^{(t)}\}_{t=1,\dots,N}$ の半径を $R=\max_{t}\|oldsymbol{x}^{(t)}\|$ 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 γ 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。

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

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

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

$$k=2$$
のとき

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

Proof.

と再帰的に導くと、

$$\boldsymbol{w}^{(k+1)}\boldsymbol{u} \ge k\gamma \tag{3}$$

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

$$\|\boldsymbol{w}^{(k+1)}\|^2 = \|\boldsymbol{w}^{(k)} + y^{(k)}\boldsymbol{x}^{(k)}\|^2$$

 $\leq \|\boldsymbol{w}^{(k)}\|^2 + R^2$

ここで、先ほどと同様再帰的に導くと、

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



Proof.

(3),(4)およびコーシー・シュワルツの定理より、

$$kR^{2} \geq \|\boldsymbol{w}^{(k+1)}\|^{2}\|\boldsymbol{u}\|^{2}$$

$$\geq \|\boldsymbol{w}^{(k+1)}\boldsymbol{u}\|^{2}$$

$$\geq k^{2}\gamma^{2}$$
(5)

(5) \sharp 0

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



- 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

ref. Freund and Schapire (1999)

定義(学習データのペナルティ)

 $\|m{u}\|=1$ であるベクトル $m{u}$ 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。

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

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。

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

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。

Proof.

ここではD > 0の場合を考える。

線形分離可能でない問題をより高次元の線形分離可能な問題に 変換する。

入力の次元を拡張して $oldsymbol{x}^{'} \in \mathbb{R}^{m+n}$ とする。

最初のm次元は元の入力と同じで、m+i次元は正の実数 δ 、残りの次元は0とする。

同様に重みベクトルも $oldsymbol{u}'\in\mathbb{R}^{m+n}$ に拡張する。

最初のm次元は $oldsymbol{u}/z$ 、残りのm+i次元は $yd/z\delta$ とする。

ただし、
$$z=\sqrt{1+(D/\delta)^2}$$



Proof.

このとき、

$$\begin{split} \| \boldsymbol{u}' \|^2 &= \Sigma_{i=1}^m u_i'^2 + \Sigma_{i=m+1}^{m+n} u_i'^2 \\ &= \frac{\| \boldsymbol{u} \|^2}{z^2} + \Sigma_{i=m+1}^{m+n} \left(\frac{yd}{z\delta} \right)^2 \\ &= \frac{1}{z^2} + \frac{D^2}{z^2 \delta^2} \\ &= \frac{1 + D^2/\delta^2}{z^2} \\ &= 1 \end{split}$$

よって、 $\|\boldsymbol{u}'\|=1$ となる。

Proof.

また、

$$y\mathbf{u}'^{T}\mathbf{x}' = y\left(\frac{\mathbf{u}^{T}\mathbf{x}}{z} + \delta \frac{yd}{z\delta}\right)$$

$$= \frac{y\mathbf{u}^{T}\mathbf{x}}{z} + \frac{d}{z}$$

$$\geq \frac{y\mathbf{u}^{T}\mathbf{x}}{z} + \frac{\gamma - y\mathbf{u}^{T}\mathbf{x}}{z}$$

$$= \frac{\gamma}{z}$$

また、拡張学習データの半径は $\|\boldsymbol{x}'\| \leq R^2 + \delta^2$ である。

Proof.

したがって、拡張学習データはマージン γ/z で線形分離可能で、 半径は $R^2+\delta^2$ 以下となる。 パーセプトロンの学習定理より、更新回数の上限は

$$\frac{(R^2 + \delta^2)z^2}{\gamma^2} \tag{7}$$

ここで、 $z=\sqrt{1+(D/\delta)^2}$ を代入して(8)式を最小化するように $\delta=\sqrt{RD}$ を選ぶことで、上限は

$$\left(\frac{R+D}{\gamma}\right)^2$$

となる。

Proof.

また、各ステップ $1 \le i \le n$ について、拡張された重み $\textbf{w}^{'}$ の最初のm次元は元の重みと一致し、iステップ目のときのm+i次元の重みは0である。これより、

$$\mathrm{sign}(\boldsymbol{w}^{'T}\boldsymbol{x}^{'}) = \mathrm{sign}(\boldsymbol{w}^{T}\boldsymbol{x})$$

となり拡張した場合の推定結果と元の重みによる推定結果は一致する。 パーセプトロンの更新条件は推定結果にのみ依存するので、元の学習 データにおけるパーセプトロンと拡張学習データでのパーセプトロン は全く同じ学習データで更新を行う。