机器学习

机器学习算法的本质是:从具有共性的数据中,**学习机**在所有可能存在的函数中(可行域)中搜寻无法完全解释的**显式的**数学公式,以达到范化能力(学习机的嵌入)。统计学习理论

SVM

基本SVM

原始问题,最大化间隔(margin) $\frac{2}{||w||}$,等价

$$egin{aligned} \min_{oldsymbol{w},b} & rac{1}{2} oldsymbol{w}^T oldsymbol{w} \ s.\,t. & (oldsymbol{w}^T x_i + b) y_i \geqslant 1 \end{aligned} \quad orall i$$

用Lagrange,转化为对偶问题 $\min \max$,利用KKT条件转换为 $\max \min$,极小化后者,于是变为 \max ,最后求出Lagrange乘子 α

利用KKT条件还能得到 $lpha_i(y_if(m{x}_i)-1)=0$,说明支撑向量必然是使得 $y_if(x_i)=1$ 的点 (x_i,y_i)

软间隔SVM

$$egin{aligned} \min_{oldsymbol{w},b} & rac{1}{2} oldsymbol{w}^T oldsymbol{w} + c \sum_{i=1}^n arepsilon_i \ s.\,t. & (oldsymbol{w}^T x_i + b) y_i \geqslant 1 - arepsilon_i \end{aligned} orall_i$$

加入Lagrange乘子 α_i, r_i 得到极值条件:

$$egin{aligned} L(oldsymbol{w},b,arepsilon) &= rac{1}{2}oldsymbol{w}^Toldsymbol{w} + c\sum_{i=1}^narepsilon_i - \sum_{i=1}^nlpha_i(oldsymbol{w}^Tx_i + by_i - 1 + arepsilon_i) - \sum_{i=1}^nr_iarepsilon_i \ rac{\partial L(oldsymbol{w},b,arepsilon)}{\partial w} &= w - \sum_{i=1}^nlpha_iy_ix_i \Rightarrow w = \sum_{i=1}^nlpha_iy_ix_i \ rac{\partial L}{\partial b} &= \sum_{i=1}^nlpha_iy_i = 0 \ rac{\partial L}{\partial arepsilon_i} &= C - lpha_i - r_i = 0 \end{aligned}$$

最后等价结果为,仍为凸的二次问题

$$egin{aligned} \min_{lpha} \quad L &= rac{1}{2} \sum_{i,j} lpha_i lpha_j y_i y_j x_i^T x_j - \sum_i lpha_i \ s.t. \quad \sum_i lpha_i y_i &= 0 \quad 0 \leqslant lpha_i \leqslant C \ &lpha_i ((oldsymbol{w}^T x_i + b) y_i - 1 + arepsilon_i) &= 0 \ &r_i arepsilon_i &= 0 \end{aligned}$$

进一步得到

$$egin{cases} (oldsymbol{w}^Tx_i+b)y_i>1\Rightarrowlpha_i=0 & ext{分对的点}\ (oldsymbol{w}^Tx_i+b)y_i<1\Rightarrowlpha_i=C & ext{分错的点,也有分对的在间隔内的点}\ (oldsymbol{w}^Tx_i+b)y_i=1\Rightarrow0\leqslantlpha_i\leqslant C & ext{分对且在间隔边界上的点}\ (oldsymbol{w}^Tx_i+b)y_i>1\Rightarrowarepsilon_i=0 \ (oldsymbol{w}^Tx_i+b)y_i<1\Rightarrowarepsilon_i=1-(oldsymbol{w}^Tx_i+b)y_i \ (oldsymbol{w}^Tx_i+b)y_i=1\Rightarrowarepsilon_i=0 \end{cases}$$

第三个条件,分为 $\alpha_i=0$ 和 $\neq 0$ 的两种情况讨论即可。

将三个式子合在一起就是Hingen Loss:

$$arepsilon_i = L(f_w(x_i)y_i) = (1 - (w^Tx_i + b)y_i)_+$$

求解lpha,w,b: 求解 lpha 通过凸优化方法,再求得 w,最后通过间隔边界上的点确定 b。

一般二分类方法: $f(x_i)y_i=(w^Tx_i+b)y_i$ 是一个用来衡量分类标准,如果是在(0,1)中分类正确,二分类的损失函数均为

$$L(f_w(x)y)$$

的形式

核化SVM

方法1: 升维 $x \leftarrow \varphi(x)$, 难以找到有效的升维方法

方法2:找到高维空间的一组基(核函数)

 $K(x,y)=arphi^T(x)arphi(y):\mathbb{R}^d imes\mathbb{R}^d o\mathbb{R}$,需要特征是内积形式 x^Tx :

$$egin{array}{ll} \min_{lpha} & L = rac{1}{2} \sum_{i,j} lpha_i lpha_j y_i y_j x_i^T x_j \ & \stackrel{ ext{kill}}{\Longrightarrow} \min_{lpha} & L = rac{1}{2} \sum_{i,j} lpha_i lpha_j y_i y_j K(x_i, x_j) \end{array}$$

Gauss核函数 $K(x,x')=\exp\{-\frac{1}{2\sigma^2}||x-x'||^2\}$,于是核化方法等价于对 $(\varphi(x_i),y_i)$ 求SVM。

参数选择

核函数的参数和惩罚系数C,**验证型调参**: 交叉验证 n-fold, leave one out, LOO。

预测超参数?

统计学习理论

机器学习基本要素:

• 训练数据集 $\{x_i, y_i\}_{i=1}^n$

• 表现度量:目标函数

• 学习机(备选函数集): $H = \{f(x, \alpha) | \alpha \in \Omega\}$

如果数据满足某种分布(数据采样充分时,才可能找到最优函数的逼近),则一定 存在最优的目标函数逼近

• 输入: 训练数据与学习机

• 输出: 学习机最近接未知目标函数的逼近

风险函数(损失函数):

$$L(y, f(x, \alpha))$$

实际风险:

$$R(f) = \int_{X,Y} L(y,f(x,lpha)) \; dF(y|x) F(x) = \int_{X,Y} L(y,f(x,lpha)) \; dF(x,y)$$

最优分类器:

• $f^* = \arg\inf_{f \in H} R(f) = OPT(H)$

• ε 误差解: $R(f^*) \leqslant OPT(H) + \varepsilon$

 $\varepsilon - \delta$ 解: $P(R(f^*) \leqslant OPT(H) + \varepsilon) > 1 - \delta$

• PAC理论:依概率近似准确, $P(|R(h) - \hat{R}(h)| \leqslant arepsilon) \geqslant 1 - \delta$ 。

学习目标: 寻找 $\varepsilon - \delta$ 解

构造学习算法的两个基本原理:

• 经验风险: $R_{emp}(f) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} L(y_i, f(x_i, \alpha))$

• 经验风险极小化就能满足PAC理论: $f^* = \arg\inf_{f \in H} R_{emp}(f)$

学习机H容量的度量: VC维

• n 个数据样本 x_1, \dots, x_n , 总共有 2^n 个二分类可能。

- 若H能将 x_1, \dots, x_n 所有可能取值都取到(打散shatter)
- 能够被H打散的数据点的最大数目

GMM & EM 算法

GMM聚类(Gaussian Mixture Model)

将所有的变量(观测变量x,y和隐变量 θ,ω)都视为服从某种概率分布,理解模型参数计算是在求 $p(\theta|D)$,即模型参数 θ 的后验分布,D为训练数据集,所以可以通过MLE求解模型参数 θ 。

以概率的方式理解聚类问题,混合概率分布模型的隐变量记为y来自概率p(y),聚 类的本质可以视为:特征x来自于与y相关的某个分布p(x|y),于是 $p(x,y)=p(y)p(x|y)=\pi_kN(x|\mu_k,\Sigma_k)$ 其中k为(x,y)的类别。

$$p(x) = \sum_{y} p(x,y) = \sum_{k=1}^{K} \pi_k \mathcal{N}(x|\mu_k, \Sigma_k)$$

考虑通过最大似然求解 $\theta \in \{\mu_k, \sigma_k, \pi_k\}$ 即

$$\max_{ heta} \prod_{i=1}^n p(x_i| heta)$$

分类问题可以理解为p(x,y) = p(x)p(y|x),根据x求出y的概率分布。

假设存在K个混合分布,其中第i个分布为Gauss分布 $N(\mu_i, \Sigma_i)$ 。

数据生成方法:根据 $\pi_i=P(y=i)$ 选择一个Gauss分布,根据对应的分布 $N(\mu_i,\Sigma_i)$ 生成特征x。

用途: 根据特征预测隐变量的分布(分类):

$$p(y|x) = rac{p(x,y)}{p(x)} = rac{\pi_y N(\mu_y, \Sigma_y)}{\sum_{k=1}^K \pi_k N(\mu_k, \Sigma_k)}$$

K均值:硬分类;GMM:软分类,得到每个特征属于每个类的概率,且具有生成功能。

假设类别k的每个 x_i 都来自某个均值未知的Gauss分布,于是 μ_k 的似然函数为

$$\prod_{i=1}^n p(x_i) = \prod_{i=1}^n N(\mu_{x_i}, \sigma^2) = \prod_{i=1}^n \left(rac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} ext{exp}(-rac{||x-\mu_{x_i}||^2}{2\sigma^2})
ight)$$

取对数似然之后,上式的MLE等价为

$$\min_{\mu_x} \sum_{i=1}^n ||x - \mu_k||^2$$

而这正好就是对x的K-means算法,但是每个类别需要有相同的方差。

通过 $\log \frac{p(y=i|x)}{p(y=j|x)}=0$ 可以确定出分类面,有意思的是,每个类别的方差相同,则分类面是线性的,就是K-means;而如果 σ 各不相同时,分类面也就是二次函数。

假设
$$\theta = [\mu_1, \cdots, \mu_K, \sigma^2, \pi_1, \cdots, \pi_K]$$
,关于 θ 的MLE为

$$rg \max_{ heta} \prod_{j=1}^n p(x_j| heta) = rg \max_{ heta} \prod_{j=1}^n \sum_{i=1}^K P(y_j=i| heta) p(x_j|y_j=i, heta)$$

上式难以通过求log求出最小值,因为内部有一个求和符号,所以要引入EM算法求解上式。

EM算法

先考虑p(x,y)的MLE:

$$\max_{ heta} \prod_{j} p(x_j, y_j | heta) \propto \sum_{j} \log p(x_j, y_j | heta) pprox \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^K p(y_j = i | x_j, heta^*) \log p(x_j, y_j = i | heta)$$

建立Q函数,通过迭代求解 θ 使得Q达到极大值

$$Q(heta^t | heta^{t-1}) = \sum_{j=1}^n \sum_{i=1}^K p(y_j = i | x_j, heta^{t-1}) \log p(x_j, y_j = i | heta^t)$$

下面证明这样迭代是收敛的:

利用到一个求解函数极值的技术,如果要求f(x)的极小值,先取 x_0 ,再找一个在 $f(x_0)$ 处相切的函数g(x)并且是其上界,于是另 $x_1 \leftarrow \arg\min_x g(x)$ (求极大值反之亦然),根据该方法进行迭代即可得到f(x)的极小值。

下面推到一个关于 θ 的MLE十分重要的结论:

$$egin{aligned} \log p(x| heta) &= \int_Y q(y) \log p(x| heta) \, \mathrm{d}y = \int_Y q(y) \log rac{p(x,y| heta)}{p(y|x, heta)} rac{q(y)}{q(y)} \, \mathrm{d}y \ &= \int_Y q(y) \log p(x,y| heta) \, \mathrm{d}y - \int_Y q(y) \log q(y) \, \mathrm{d}y + \int_Y q(y) \log rac{q(y)}{p(y|x, heta)} \, \mathrm{d}y \end{aligned}$$

注意到右式第三项正好是p,q的KL散度 $\mathrm{KL}(q||p)\geqslant 0$,于是前两项构成 $\log p(x|\theta)$ 的下界,要求极大似然的极大值,第二项与 θ 无关,所以只需对第一项求即可,也就是

$$\max_{\theta} \int_{V} q(y) \log p(x, y | \theta) \, \mathrm{d}y$$

取q(y)=p(y|x, heta)时,KL散度正好为0,极大似然对应的 $heta^*$ 可通过迭代求解下式得到

$$heta \leftarrow rg \max_{ heta} \int_{Y} p(y|x, heta) \log p(x, y| heta) \, \mathrm{d}y$$

这正好就是(19)式内部迭代的内容。

进一步学习:《PRML》第430页到441页内容

变分自编码器

自编码器(Auto-encoder)

和PCA的原理基本类似,从高维降到低维,然后在重新升为会高维,使得重建后的 结果和输入的特征尽可能相似。

变分自编码器分为两个网络:

- 编码网络(降维): $q_{\phi}(z|x) = N(\mu(z;\theta), \sigma^2(z;\theta))$ (变分: $q(z|x,\phi)$ 假的,并且尽可能像真的数据到参数的条件概率分布)
- 解码网络(升维): $p_{\theta}(x|z) = N(\mu(x;\phi), \sigma^{2}(x;\phi))$

从变分方程上解释:

$$\log p(x| heta) = \mathrm{KL}(q(z|x,\phi)||p(z|x, heta)) + \int q(z|x,\phi) \log rac{p(x,z| heta)}{q(z|x,\phi)} \, \mathrm{d}z = \mathrm{KL} + L$$

这里的 $p(z|x,\theta)$ 是数据到隐参数的真实概率分布;L 称为**变分下界**,最大化变分下界,或者最小化 q 等价

$$L = \int q_\phi \log rac{p_ heta p(z)}{q_\phi} \, \mathrm{d}z = \int q_\phi \log rac{p(z)}{q_\phi} \, \mathrm{d}z + \int q_\phi \log p_ heta \, \mathrm{d}z = -\mathrm{KL}(q_\phi||p(z)) + \int q_\phi$$

其中 $p(z)\sim N(0,1)$,把前面的 KL 散度认为正则项(能够有效抽取特征的正则),最后一项则是 $\mathbb{E}_{q_\phi(z|x)}(\log p(x|Z,\theta))$ 生成图像的期望。

KL散度可以直接计算得到(俩Gauss分布的KL散度),最后一项通过对z的重采 样,近似计算(概率重采样)

$$arepsilon_i \sim N(0,1)$$
, $z_i = \sigma(x,\phi) \cdot arepsilon + \mu(x,\phi) \sim N(\mu(x,\phi),\sigma^2(x,\phi))$,于是

$$\int q_{\phi}(z|x,\phi) \log p(x|z, heta) \,\mathrm{d}z pprox rac{1}{J} \sum_{i=1}^{J} \log p(x|z_i, heta)$$

于是仍然用梯度下降求解

传统的auto-encoder就是最小化

$$||x-\mu_{ heta}(z)||^2$$

Ada Boost

理论证明:数据权重更新的归一化因子和更新公式:

$$egin{aligned} Z_t &= \sum_{i=1}^m D_t(i) \exp(-lpha_t y_i h_t(x_i)) \ D_{t+1}(i) &= rac{D_t(i) \exp(-lpha_t y_i h_t(x_i))}{Z_t} \ &= rac{D_{t-1}(i) \exp(-lpha_t y_i h_t(x_i) + lpha_{t-1} y_i h_{t-1}(x_i))}{Z_t Z_{t-1}} \ &= \cdots \ &= rac{D_1(i) \exp(-y_i \sum_{j=1}^t lpha_j h_j(x_i))}{\prod_{j=1}^t Z_j} \ &\stackrel{orall i}{=} \sum_{i=1}^m \exp(-y_i F_t(x_i)) \ &\stackrel{orall i}{=} \sum_{j=1}^m Z_j \ &\Rightarrow \prod_{j=1}^t Z_t = rac{1}{m} \sum_{i=1}^m \exp(-y_i F_t(x_i)) \end{aligned}$$

上文中红色部分就是 $F_t(x_i)$ 复合分类器,绿色部分就是Ada Boost的损失函数

$$egin{aligned} Z_t &= \left(\sum_{x_i
end
aligned} D_t(i)
ight) \exp(-lpha_t) + \left(\sum_{x_i
end
aligned} D_t(i)
ight) \exp(lpha_t) \ &= (1-arepsilon_t) e^{-lpha_t} + arepsilon_t e^{lpha_t} \ & \ rac{1}{2} \log rac{1-arepsilon_t}{arepsilon_t} end online , \ Z_t$$
取到最小值

其中
$$arepsilon_t = P_{i \sim D_t(i)}[h_t(x^i)
eq y^i] = \sum_{i=1}^m D_t(i) \delta(h_t(x_i)
eq y_i)$$
。