

تکلیف اول

مجتبی ملائی
۱۳۸۳

۱

۱. اگر توابع فعال ساز را حذف کنیم، فرمول نهایی به شکل زیر خواهد بود:

$$\hat{y} = \sum_{j=1}^4 (\sum_{i=1}^3 x_i w_{ij}^{(1)} + b_j^{(1)}) w_i^{(2)} + b_j^{(2)}$$

که میتوان آن را به صورت زیر نوشت:

$$\hat{y} = \sum_{j=1}^4 (\sum_{i=1}^3 x_i w_{ij}^{(1)} w_j^{(2)} + b_j^{(1)} w_j^{(2)}) + b_j^{(2)}$$

$$\hat{y} = \sum_{i=1}^3 (x_i (\sum_{j=1}^4 w_{ij}^{(1)} w_j^{(2)}) + \sum_{j=1}^4 (b_j^{(1)} w_j^{(2)})) + \sum_{j=1}^4 b_j^{(2)}$$

حالا اگر قرار دهیم:

$$w'_i = \sum_{j=1}^4 w_{ij}^{(1)} w_j^{(2)}, b' = \sum_{j=1}^4 b_j^{(1)} w_j^{(2)} + b_j^{(2)}$$

خواهیم داشت:

$$\hat{y} = \sum_{i=1}^3 x_i w'_i + b'$$

که در واقع همان ساختار یک شبکه عصبی بدون لایه پنهان است.

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \hat{y}} = -\frac{y}{\hat{y}} + \frac{(1-y)}{1-\hat{y}} \quad (۱) \quad .۲$$

$$\frac{\partial \hat{y}}{\partial z^{(2)}} = \sigma(z^{(2)})(1 - \sigma(z^{(2)})) = \hat{y}(1 - \hat{y}) \quad (۲)$$

$$\frac{\partial a_j^{(1)}}{\partial z_j^{(1)}} = 1 - \tanh^2(z_j^{(1)}) = 1 - (a_j^{(1)})^2 \quad (۳)$$

$$\frac{\partial J}{\partial z^{(2)}} = \frac{\partial J}{\partial \mathcal{L}} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \hat{y}} \frac{\partial \hat{y}}{\partial z^{(2)}} = \frac{1}{m} \left(-\frac{y}{\hat{y}} + \frac{(1-y)}{1-\hat{y}} \right) \hat{y}(1 - \hat{y}) = \frac{1}{m}(\hat{y} - y) \quad (۴)$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial w_{ij}^{(1)}} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial z^{(2)}} \frac{\partial z^{(2)}}{\partial a_j^{(1)}} \frac{\partial a_j^{(1)}}{\partial z_j^{(1)}} \frac{\partial z_j^{(1)}}{\partial w_{ij}^{(1)}} = (\hat{y} - y)(w_j^{(2)})(1 - (a_j^{(1)})^2)(x_i^{(1)}) \quad (۵)$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial b_j^{(1)}} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial z^{(2)}} \frac{\partial z^{(2)}}{\partial a_j^{(1)}} \frac{\partial a_j^{(1)}}{\partial z_j^{(1)}} \frac{\partial z_j^{(1)}}{\partial b_j^{(1)}} = (\hat{y} - y)(w_j^{(2)})(1 - (a_j^{(1)})^2) \quad (۶)$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial w_j^{(2)}} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial z^{(2)}} \frac{\partial z^{(2)}}{\partial w_j^{(2)}} = (\hat{y} - y)a_j^{(1)} \quad (۷)$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial b^{(2)}} = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial z^{(2)}} \frac{\partial z^{(2)}}{\partial b^{(2)}} = \hat{y} - y \quad (۸)$$

forward propagation:

$$\begin{aligned} z_j^{(1)} &= [-0.1425, 0.1036, 0.7293, -0.1154] \\ a_j^{(1)} &= [-0.14154322, 0.10323094, 0.62263691, -0.11489045] \\ z^{(2)} &= 0.31613438, \hat{y} = 0.57838188, \mathcal{L} = 0.54752093, J = 0.54752093 \end{aligned}$$

back-propagation:

$$\frac{\partial J}{\partial w_j^{(2)}} = \begin{bmatrix} -0.05967719 \\ 0.04352403 \\ 0.262515 \\ -0.04843989 \end{bmatrix}, \frac{\partial J}{\partial b^{(2)}} = 0.42161812$$

$$\frac{\partial J}{\partial w_{ij}^{(1)}} = \begin{bmatrix} 0.02375734 & -0.03357857 & 0.00890675 & 0.00478461 \\ 0.04648176 & -0.0656972 & 0.01742624 & 0.00936119 \\ 0.06920618 & -0.09781583 & 0.02594574 & 0.01393777 \end{bmatrix}, \frac{\partial J}{\partial b_j^{(1)}} = \begin{bmatrix} 0.1032928 \\ -0.14599378 \\ 0.03872499 \\ 0.02080264 \end{bmatrix}$$

updated parameters:

$$w_j^{(2)} = w_j^{(2)} - 0.01 * \frac{\partial J}{\partial w_j^{(2)}} = \begin{bmatrix} 0.25059677 \\ -0.35043524 \\ 0.14737485 \\ 0.0504844 \end{bmatrix}, b^{(2)} = b^{(2)} - 0.01 * \frac{\partial J}{\partial b^{(2)}} = 0.29578382$$

$$w_{ij}^{(1)} = w_{ij}^{(1)} - 0.01 * \frac{\partial J}{\partial w_{ij}^{(1)}} = \begin{bmatrix} 0.44976243 & -0.11966421 & 0.77991093 & 0.71995215 \\ 0.04953518 & 0.35065697 & -0.22017426 & -0.85009361 \\ -0.55069206 & 0.11097816 & 0.66974054 & 0.44986062 \end{bmatrix}$$

$$b_j^{(1)} = b_j^{(1)} - 0.01 * \frac{\partial J}{\partial b_j^{(1)}} = \begin{bmatrix} 0.09896707 \\ -0.09854006 \\ 0.19961275 \\ -0.20020803 \end{bmatrix}$$

میتوانیم از نمونهبرداری مجدد داده‌ها (Resampling) به دو صورت زیر استفاده کنیم
(افزایش داده‌های اقلیت): می‌توان داده‌های دارای برچسب ۰ را با تکرار داده‌های موجود یا ایجاد داده‌های مصنوعی
Oversampling افزایش داد.

(کاهش داده‌های اکثربیت): می‌توان تعداد نمونه‌های دارای برچسب ۱ را کاهش داد تا تعادل برقرار شود.
Undersampling

۱.

step	x	$f(x)$	$f'(x)$
0	5.5	-7175	3867
1	9.367	-26994	-5876
2	15.244	-53615	-1345
3	16.589	-53654	1409
4	15.180	-53525	-1459
5	16.639	-53582	1525

Table 1: $\alpha = 0.001$

step	x	$f(x)$	$f'(x)$
0	5.5	-7175	-3867
1	15.556	-53946	-772
2	17.564	-51109	3880
3	7.476	-16320	-5272
4	21.185	-15350	16939
5	-22.858	-197967	-7377

Table 2: $\alpha = 0.0026$

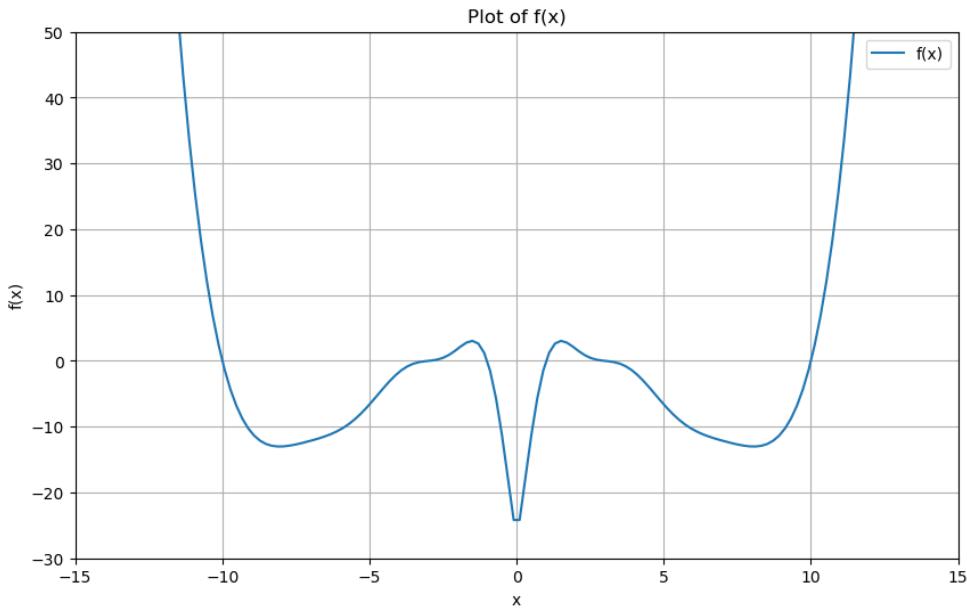
۲.

• **نرخ یادگیری:** نرخ یادگیری بر یافتن کمینه جهانی (global minimum) و سرعت همگرای تأثیر دارد. مقدار زیاد آن باعث همگرای سریع‌تر و جستجوی گسترده‌تر می‌شود، اما ممکن است نوسان ایجاد کرده و از کمینه عبور کند. مقدار کم نیز سرعت همگرای را کاهش داده و ممکن است مدل را در کمینه محل گرفتار کند.

• **تابع هزینه:** تابع هزینه با داشتن مینیمم‌های محلی یا فلات‌های زیاد می‌تواند روند یادگیری را دشوار کند و بر همگرای تأثیر منفی بگذارد.

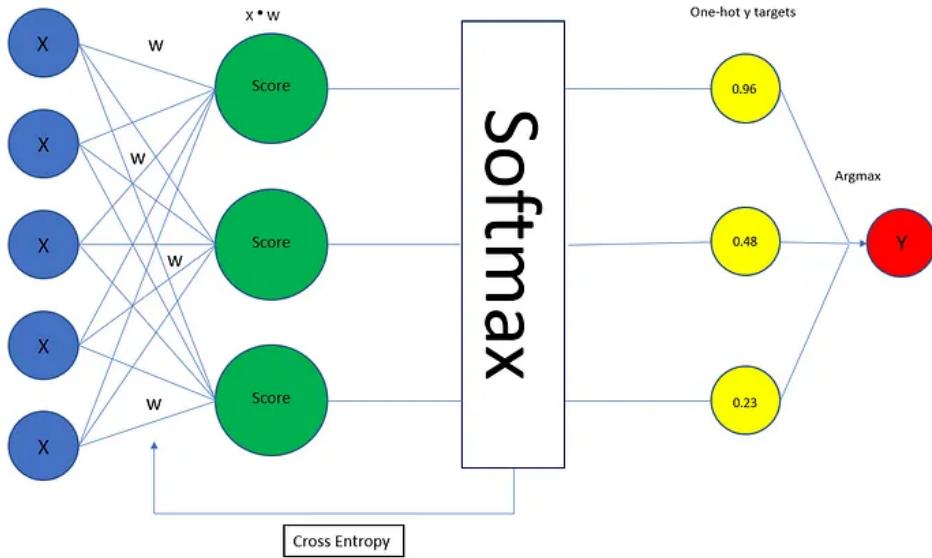
• **نقطه شروع:** انتخاب مناسب نقطه شروع می‌تواند مسیر مدل را به سمت نقطه بهینه هدایت کند، در حالی که نقطه شروع نامناسب ممکن است باعث کاهش سرعت همگرای و گیر افتادن در کمینه محلی شود.

۳. انتخاب یک نرخ یادگیری مناسب شرط لازم برای رسیدن به نقطه بهینه است، اما **بهتهایی کافی** نیست. رسیدن به نقطه بهینه علاوه بر نرخ یادگیری، به **تابع هزینه** و **مقادیر اولیه** پارامترها نیز بستگی دارد. به عنوان مثال تابع زیر را در نظر بگیرید. اگر نقطه شروع در نزدیکی نقطه بهینه نباشد، به سمت کمینه‌های محلی می‌برود. اگر بخواهیم که از کمینه محلی خارج شویم باید نرخ یادگیری را تا حد زیادی افزایش دهیم که این موضوع نیز باعث می‌شود تا با تغییر نقطه آغازین این امکان ایجاد شود که هر بار از روی نقطه بهینه پرش کنیم.



۱. logistic regression میتوان از سه مدل **One-vs-Rest (OvR) Approach (Binary Logistic Regression for Each Class)** استفاده کرد. برای اینکار برای هر کلاس یک مدل میسازیم که تشخیص دهد ار آن کلاس است یا از دو کلاس دیگر. به عنوان مثال خروجی مدل اول نشان میدهد که ورودی از نوع اول است یا نوع دوم و سوم است ((1, 2) (0, 0)). در نهایت سه مدل خواهیم داشت و برای پیش‌بینی، کلاسی که بیشترین امتیاز را دارد (خروجی مدل آن بزرگ‌تر است) را انتخاب می‌کنیم.

۲. برای این کار نورون لایه خروجی را حذف می‌کنیم و بجای آن سه (در حالت کلی به تعداد کلاس‌های مورد نیاز) نورون قرار میدهیم. سپس خروجی هر نورون را به تابع softmax مدهیم و نهایتاً کلاسی که بزرگ‌ترین خروجی را دارد را انتخاب می‌کنیم.



ضابطه تابع softmax برای کلاس i ام:

$$\sigma(\vec{z})_i = \frac{e^{z_i}}{\sum_{j=1}^K e^{z_j}}$$

که در آن K تعداد کلاس‌ها است.

۳. میتوانیم از تابع زیر استفاده کنیم:

$$J = -\frac{1}{m} \sum_{i=0}^m \sum_{c=0}^C y_{i,c} \log(\sigma(\vec{z}_i)_c)$$

- اگر مقدار پیش‌بینی شده برای کلاس پاسخ $\log(\sigma(\vec{z}_i)_c) = 1$ به سمت ∞ می‌کند پس هزینه را کم می‌کند که درست است.
- اگر مقدار پیش‌بینی شده برای کلاس پاسخ $\log(\sigma(\vec{z}_i)_c) = 1$ به صفر باشد: $\log(\sigma(\vec{z}_i)_c) = -\infty$ می‌کند پس هزینه را زیاد می‌کند که درست است.
- تابع softmax باعث می‌شود تا با افزایش احتمال یک کلاس، شانس کلاس‌های دیگر کم بشود. پس برای وقتی که $y_{i,c} = 0$ تابع عددی نزدیک به یک پیش‌بینی کرده باشد، هزینه به صورت غیر مستقیم زیاد می‌شود.
- این تابع convex و smooth است. پس برای گرادیان کاهشی و بهینه ساز‌ها مناسب است.

مقداردهی اولیه تمام وزن‌ها با صفر در یک شبکه عصبی باعث می‌شود که تمام نورون‌های یک لایه در هنگام back-propagation به طور یکسان به روزرسانی شوند. این امر موجب می‌شود که تمام نورون‌ها ویژگی‌های مشابهی را یاد بگیرند و شبکه قادر به شناسایی الگوهای متنوع نباشد، در نتیجه یادگیری مؤثری اتفاق نمی‌افتد.