SVM (support vector machine)

正田 備也

masada@rikkyo.ac.jp

パーセプトロンとSVM

線形モデルによる2値分類

- ・確率を使う
 - ・線形モデルの出力を確率(0~1の値)に変換
 - 変換にはシグモイド関数を使う
- 別の方法はないか?・・・符号(+かーか)を使う
 - 実はロジスティック回帰も符号で分けている(後述)
- 符号を直接使うように、損失関数を変更する

パーセプトロン

- 2値分類に使われる機械学習の手法のひとつ
- モデルは線形モデル

$$f(\mathbf{x}_i) = a_0 + a_1 x_{i,1} + \dots + a_d x_{i,d}$$

- 損失関数を以下のように設定する
 - y_i は、i番目のデータ点が属するクラスを1か-1で表す、target値。

$$L(a_0, a_1, ..., a_d) = \sum_{i=1}^{N} \max(0, -y_i f(\mathbf{x}_i))$$

なぜこの損失関数で2値分類できるのか?

- y = 1の場合
 - 線形関数の出力f(x)が正だと、 $\max(0, -yf(x)) = 0$
 - ・線形関数の出力f(x)が負だと、 $\max(0, -yf(x)) = -f(x) > 0$

- y = -1の場合
 - ・線形関数の出力f(x)が正だと、 $\max(0, -yf(x)) = f(x) > 0$
 - 線形関数の出力f(x)が負だと、 $\max(0, -yf(x)) = 0$

勾配を使ったパラメータ更新の3種類

- ・バッチ勾配降下法
 - 一度に訓練データすべてを使って勾配を計算

- ・ミニバッチ勾配降下法 ← 最もよく使われる
 - 訓練データのうち数十~数百のサンプルを使って勾配を計算
- SGD (確率的勾配降下法)
 - 訓練データからひとつずつサンプルを使って勾配を計算

SGD (stochastic gradient descent)

- 訓練データのひとつひとつについて勾配を求める、パラメータ を更新していく方法
- 1. パラメータをランダムに初期化
- 2. 訓練データをランダムシャッフル
- 3. for each サンプル in 訓練データ:
 - 1. 一個のサンプルについて勾配を計算
 - 2. その勾配に小さな数αを掛けて現在のパラメータから引き算する
- 4. 計算が収束していなければ2. に戻る

パーセプトロンのSGDの更新式

• 実際に偏微分の計算をすると、以下のようになる

$$\begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_d \end{bmatrix} \leftarrow \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_d \end{bmatrix} - \alpha(-y_i) \begin{bmatrix} 1 \\ x_{i,1} \\ \vdots \\ x_{i,d} \end{bmatrix}$$

パーセプトロンのSGDの更新式

• $y_i = 1025$

$$\begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_d \end{bmatrix} \leftarrow \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_d \end{bmatrix} + \alpha \begin{bmatrix} 1 \\ x_{i,1} \\ \vdots \\ x_{i,d} \end{bmatrix}$$

• $y_i = -100$ とき

$$\begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_d \end{bmatrix} \leftarrow \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_d \end{bmatrix} - \alpha \begin{bmatrix} 1 \\ x_{i,1} \\ \vdots \\ x_{i,d} \end{bmatrix}$$

SVM

参考: https://www.ism.ac.jp/~fukumizu/ISM lecture 2006/svm-ism.pdf

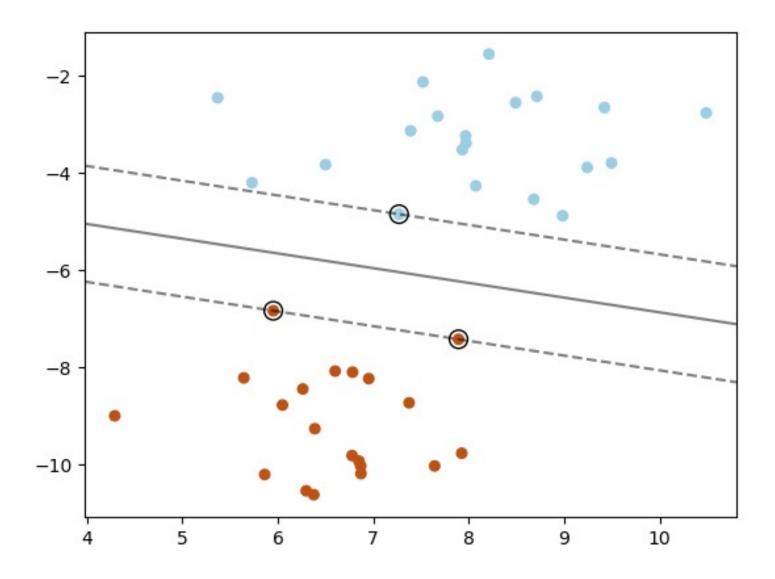
$$f(\mathbf{x}_i) = a_0 + a_1 x_{i,1} + \dots + a_d x_{i,d}$$

• SVMで最小化する関数(別の定式化もある。)

$$l(a_0 ..., a_d) = \frac{1}{2} \sum_{j=1}^d a_j^2 + C \sum_i \max(0, 1 - y_i f(\mathbf{x}_i))$$

• パーセプトロンで最小化する関数

$$l(a_0 ..., a_d) = \sum_{i} \max(0, -y_i f(x_i))$$



https://scikit-learn.org/stable/modules/svm.html

SVMとパーセプトロンの違い

- $\max(0,1-y_if(x_i))$ に注目
 - ・ヒンジロス(hinge loss)と呼ばれる損失関数
 - $y_i f(x_i)$ が1以上にならないと損失がゼロにならない
 - パーセプトロンでは、 $y_i f(x_i)$ が正なら損失はゼロになっていた。
- •係数の2乗の和も同時に最小化
 - これはマージン最大化に由来する項
 - 一種の正則化ともみなせる

(復習) ロジスティック回帰

- ロジスティック回帰の損失関数はクロスエントロピーだった $-\{y_i\log p_i + (1-y_i)\log(1-p_i)\}$
 - 正解 y_i が1のとき: $-\log p_i = -\log \frac{1}{1 + e^{-f(x_i)}} = \log(1 + e^{-f(x_i)})$
 - 正解 y_i が0のとき: $-\log(1-p_i) = -\log\left(1-\frac{1}{1+e^{-f(x_i)}}\right) = \log(1+e^{f(x_i)})$
- target値 y_i が1か-1であるとき、まとめて次のように書き換えられる $\log(1+e^{-y_if(x_i)})$

y_i が1か-1で表される場合に 分類器の学習時に最小化する関数

SVM

$$\max_{i=1}^{d} a_i^2 + C \sum_{i=1}^{d} \max(0, 1-y_i f(x_i))$$

・パーセプトロン

$$\max(0, -t)$$

$$\sum_{i}^{30} \max(0, -y_{i}f(x_{i}))^{20}$$

ロジスティック回帰

$$\sum_{i} \max(0, -y_{i}f(x_{i}))^{20}_{15}$$

$$\log(1 + \exp(-t))^{10}_{05}$$

$$\sum_{i} \log(1 + e^{-y_{i}f(x_{i})})^{00}$$

カーネルトリック

パーセプトロンでのパラメータ推定

• パーセプトロンの更新式をよく見ると・・・

$$\begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_d \end{bmatrix} \leftarrow \begin{bmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_d \end{bmatrix} - \alpha(-y_i) \begin{bmatrix} 1 \\ x_{i,1} \\ \vdots \\ x_{i,d} \end{bmatrix}$$

• 推定された $\hat{a} = (a_1, ..., a_d)$ は、訓練データ x_i の線形結合!

$$\widehat{a} = \sum_{i=1}^{N} w_i y_i x_i$$

なお、初期値はゼロベクトルだったとする。

Perceptron Representer Theorem

Theorem 12 (Perceptron Representer Theorem).

During a run of the perceptron algorithm, the weight vector is always in the span of the (assumed nonempty) training data.

Hal Daumé III. A Course in Machine Learning. Chapter 11.

http://ciml.info/

パーセプトロンでの予測

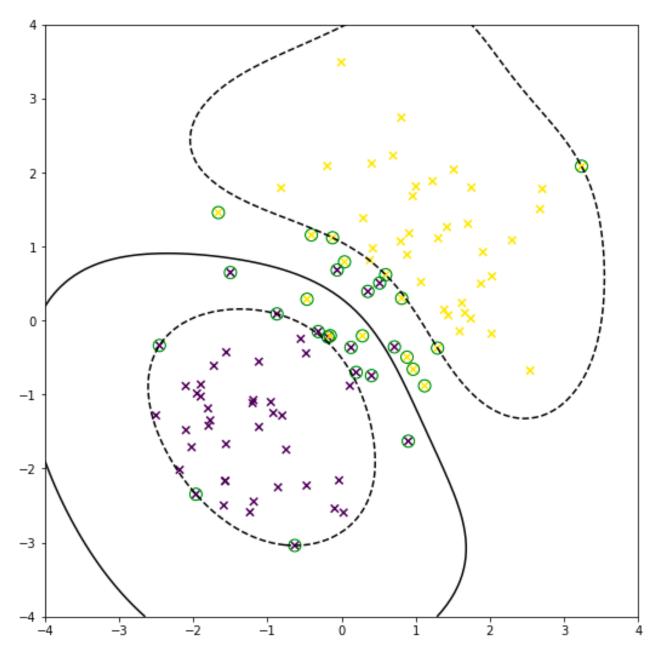
- 未知の入力 $x' = (x_1', ..., x_d')$ はどちらのクラス?
 - $\hat{a}_0 + \hat{a}^T x' \ge 0$ ならば、y = 1のほうのクラス
 - $\hat{a}_0 + \hat{a}^T x' < 0$ ならば、y = -1のほうのクラス
 - ただし \hat{a}_0 は推定された切片とする。
- つまり、下の値の符号によってクラスを予測する

$$\hat{a}_0 + \hat{a}^T x' = \hat{a}_0 + \left(\sum_{i=1}^N w_i y_i x_i\right)^T x' = \hat{a}_0 + \sum_{i=1}^N w_i y_i x_i^T x'$$

• 内積を計算できさえすればクラスの予測ができるということ。

高次元化

- 入力ベクトル $\mathbf{x} = (x_1, x_2)$ を、例えば下の写像 φ で変更してみる $\varphi(\mathbf{x}) = (\sqrt{2}x_1x_2, x_1^2, x_2^2)$
 - 2次の項を含んでいる。
- これを入力ベクトルとして使う
- モデルの表現力が増した
 - 平面ではなく、曲面で分割できるようになる。
 - 別の関数を φ として使った例を、次のスライドに示した。
- でも、必要な計算の量も増えてしまった
 - 次元が上がった空間で内積の計算をしないといけないため。



https://nbviewer.jupyter.org/github/ctgk/PRML/blob/master/notebooks/ch07_Sparse_Kernel_Machines.ipynb

写像 φ のうまい選び方

- 予測に必要なのは、入力ベクトルどうしの内積だけだった
- $\varphi(\mathbf{x}) = (\sqrt{2}x_1x_2, x_1^2, x_2^2)$ で高次元化したら内積はどうなる?

$$\varphi(\mathbf{x})\varphi(\mathbf{x}') = \left(\sum_{j=1}^d x_j x_j'\right)^2 = (\mathbf{x}^T \mathbf{x}')^2$$

- 計算の手間が元の入力ベクトルどうしの内積とほぼ同じで済む
- 写像 φ をうまく決めると、計算の手間は増やさずに、モデルの表現力だけを上げることができる

内積の便利さ

- ベクトルに関する処理には、内積さえ計算できれば実 行できるものが結構ある
 - ベクトルの長さを求める(=自分自身との内積のルート)
 - ベクトル間の距離を求める (=引き算して長さを求める)
 - 複数のベクトルの重心(平均)から別のベクトルまでの距離
 - 複数のベクトルの重心そのものは、内積だけでは求められない。
 - 主成分分析

カーネル

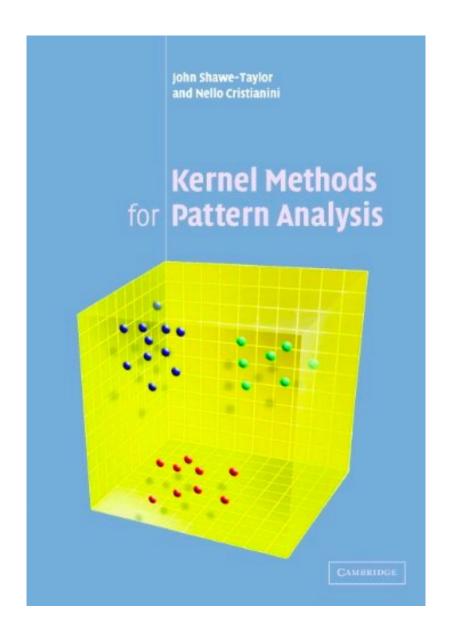
- 入力ベクトルを写像 φ で移した先の空間での内積を与える関数を、カーネル関数と呼ぶ
 - $\varphi(\mathbf{x}) = (\sqrt{2}x_1x_2, x_1^2, x_2^2)$ のカーネル関数kは以下の通り。 $k(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = (\mathbf{x}^T \mathbf{x}')^2$
 - 3つ前のスライドのカーネル関数 (RBFカーネルと呼ばれる) は、以下。

$$k(x, x') = \exp(-\gamma \sum_{j=1}^{d} (x_j - x_j')^2)$$

• 参考: http://pages.cs.wisc.edu/~matthewb/pages/notes/pdf/svms/RBFKernel.pdf

カーネル・トリック

- 写像arphiを、feature mapと呼ぶ
- うまく写像を選ぶと、高次元化した後の空間での内積が、元の空間での内積と同じぐらいの手間で計算できる
 - feature mapが明示的に計算される必要はない
- カーネル・トリック
 - 入力ベクトルをfeature mapで高次元空間に移す
 - 移した先の空間(feature space)で、SVMや主成分分析をおこなう
 - feature spaceでの超平面は、元の空間では曲面になっている
 - より柔軟な分類や次元圧縮がおこなえる。



https://kernelmethods.blogs.bristol.ac.uk/

今日の課題

- Wikipediaから米国の俳優のエントリをクローリングして取得
- spaCyというツールで、特定の品詞を削除し、lemmatization
 - lemmatization = 活用変化をなくして原型にする
- 1. テストセットに含まれるエントリについて、それが男性俳優 のエントリか女性俳優のエントリかを、予測してみる
- 2. 分類に特に効いている単語に映画界でのジェンダー・ステレ オタイプのようなものが現れているか否かを調べてみる