实验报告

实验题目	1:批处理感知器算法2:单样本感知器算法3:最小均方差算法				
姓名	杨致远	学号	2150405061	班级	电信钱 51

一、问题描述

6 end

题目1: 批处理感知器算法

```
1 begin initialize a, \eta(.), 淮则\theta, k \leftarrow 0

2 do k \leftarrow k + 1

3 a \leftarrow a + \eta(k) \sum_{y \in Y_k} y

4 until |\eta(k) \sum_{y \in Y_k} y| < \theta

5 return a
```

对于一个正则化过的样本, 当感知器函数计算出的 y 值为非正时, 及说明此时的权向量分错了该样本, 将所有的错样本计算值加在一起, 更新权向量 a 值; 循环的终止条件为: 更新值小于设定的阈值。

<u>需要注意</u>终止条件的值有绝对值;阈值和学习率在输入时并没有给定,所以在计算时我将阈值设为 0.001,学习率设为 1。

题目2: 单样本感知器算法

```
1 begin initialize a, k \leftarrow 0

2 do k \leftarrow (k+1) \mod n

3 if y^k被a错分类 then a \leftarrow a + y^k

4 until 所有模式被正确分类

5 return a

6 end
```

上面的批处理是在每一次循环,对所有的错分样本进行了一次校正。固定增量单样本算法的思路是在出现一个错分样本时就更新权向量 a 值,循环停止的条件是:所有模式都被正确分类。

需要注意判断条件与上述不同,同时也需要自己加一个学习率。

```
1 begain initialize a, b, 阈值 θ, η, k \leftarrow 0

2 do k \leftarrow (k+1) \mod n

3 a \leftarrow a + \eta(k)(b_k - a^t y^k)y^k

4 until |\eta(k)(b_k - a^t y^k)| < \theta

5 return a

6 end
```

方最小,在求 $\|\mathbf{Y}\mathbf{a} - \mathbf{b}\|^2$ 时,所进行的迭代就是 $\mathbf{a} \leftarrow \mathbf{a} + \eta(\mathbf{k})(b_k - a^t y^k)y^k$ 。

<u>需要注意</u>实验中给定的是步长,不再是阈量,因为这里面不需要裕量,但是阈值还是要的,不 然的话可以直接用 0。

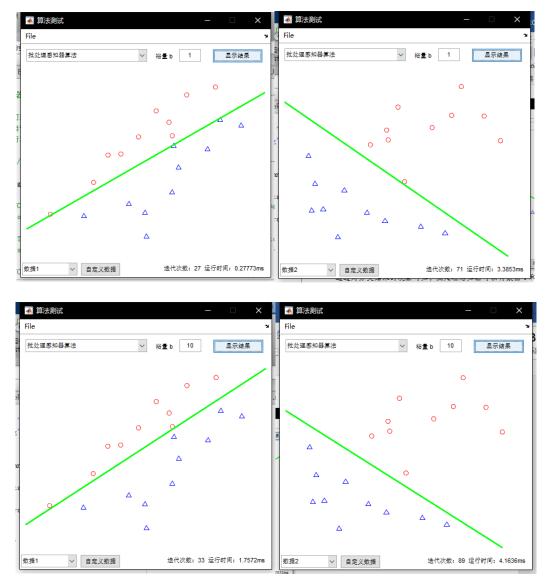
```
二、复现代码 (Matlab 或 Pyhton 或其他)
题目1: 批处理感知器算法
theta = 0.001; %阈值
                     %学习率
eta = 0.01;
for k = 1:k \max
                            %求出分类后的情况, YY 是 1*20 的矩阵, <b 为错分
   YY = a * Y';
   a = a + eta * sum(Y(YY <= tau, :)); %修正向量a
   if(norm(eta * sum(Y(YY <= tau, :))) < theta) %结束循环的判断条件
       break
   end
end
题目2: 单样本感知器算法
for k = 1:k \max
   count = 0;
   for i = 1:y k
       y = a * Y(i,:)';
       if (y <= tau)</pre>
          a = a + Y(i,:);
          count = count + 1;
       end
   end
   if(count == 0)
       break
```

end

end

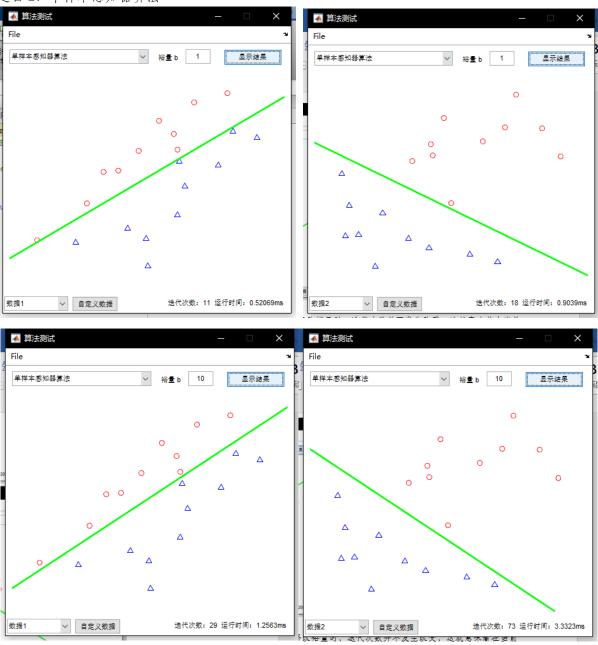
三、结果分析

题目1: 批处理感知器算法



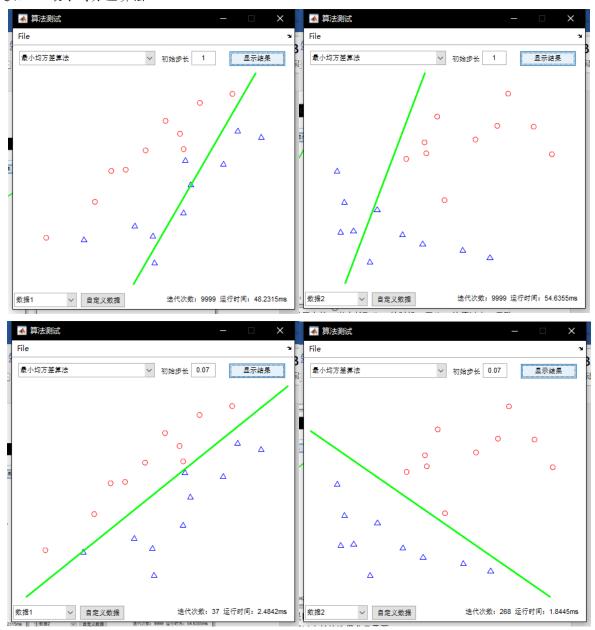
通过对分类结果的观察可知,批处理感知器可以将数据1和2进行正确的分类,,两者的迭代次数分别为27次和71次,数据2较为复杂,所以迭代次数增加。然后通过更改裕量b,发现分类效果更好了,迭代次数也随之增加了。

题目2: 单样本感知器算法



不同数据的对比与上述类似,数据 2 较为复杂,迭代次数更多。当修改裕量时,迭代次数也随之改变,裕量越大,迭代次数越多。

题目3: 最小均方差算法



在最小均方算法中,初始步长的影响是巨大的,当步长取为 1 的时候,分类结果完全是错的。 逐步调整后才回归正常,最后发现当步长设为 0.07 时效果最佳。所以步长的选择在这里非常重要。

四、实验总结

通过这次实验, 我学会了相关的 Matlab 知识, 我总是在想如何用最简单的代码来解决这个问题, 如何优化代码, 使之既简洁又正确。

最重要的是我亲手将课本上的理论知识用代码进行了实现,再次思考原来的理论知识,算是一个巩固,用代码写出来,算是一个加强。我想我已经完全掌握了这三种迭代算法;实验的过程中也发现了不少问题,比如在 LMS 算法中,为什么最小均方可以转化为那样的形式,在进行了数学推导后我得出了答案。正是这种在实践中发现问题并解决问题的经历,让我获益匪浅。