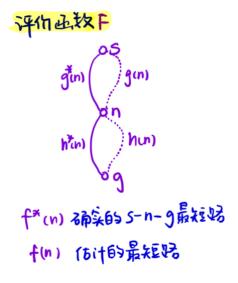
人智导期末复习

一、图搜索

评价函数



A算法

```
open, closed = {src}, {}
while True:
    if open.empty():
        return None
   取出 n := open 中首个节点,将之加入 closed
   if n == goal:
       return n
   扩展 n 的子节点:
       if mj not in open and mj not in closed:
           mj.parent = n
           f(mj) = g(n, mj) + h(mj)
       elif mk in open and f(n, mk) < f(mk):
           mk.parent = n
           f(mk) = f(n, mk)
       elif ml in closed and f(n, ml) < f(ml):
           ml.parent = n
           f(m_1) = f(n,m_1)
           将 ml 插入 open
    按照 f 升序排序 open
```

A*算法

条件: $h(n) \leq h^*(n)$

结论:

- 若初始节点到目标节点间存在路径, A* 必能找到最佳解;
- 若 $h_2(n) > h_1(n)$, 则 A1 扩展的节点数 \geq A2 扩展的节点数。 注意: 若 $h_2(n) \geq h_1(n)$, 则当 $h_2(n) = h_1(n)$ 时,由于具有相同 f 值的点被扩展顺序的随机性,不能保证结论成立。

h 单调性

对节点 n_i, n_j, n_i 是 n_i 的子节点,满足

$$\left\{egin{aligned} h(n_i) - h(n_j) & \leq c(n_i, n_j) \ h(t) = 0 \end{aligned}
ight.$$

称 h 具有单调性。

- 若 h 单调, A* 条件必然满足。
- 若 h 单调,则A*扩展了节点 n 后,就已经找到了到达节点 n 的最佳路径。 即 $g(n)=g^*(n)$

改进A*算法

根据以下结论:

- OPEN 表中任一满足 $f(n) < f^*(s)$ 的节点定会被扩展。
- 被扩展的节点定满足 $f(n) \leq f^*(s)$ 。
- 当 $h(n) \equiv 0$ 时,h 单调。

```
# ...
fm = 0
while True:
    if open.empty():
        return None
    Nest = {n for n in open if f(n) < fm}
    if not Nest.empty():
        n = NEST 中 g 最小的节点
    else:
        取出 n := open 中首个节点
    将 n 加入 closed
# ...</pre>
```

Viterbi算法

$$P(T_{i,j}) = egin{cases} \max_k \{P(T_{i-1,k})P(w_{i,j}|T_{i-1,k})\} & i \geq 2 \ P(w_{i,j}) & i = 1 \end{cases}$$

二、对抗搜索

$\alpha - \beta$ 搜索

该算法和极小化极大算法所得结论相同,但剪去了不影响最终决定的分枝。

```
def alphabeta(node, α=-∞, β=∞, maximizingPlayer):
    if node is 叶节点:
        return 节点值
    if maximizingPlayer:
        V = -∞
        for child in node.children:
```

```
v = \max(v, \text{ alphabeta(child, } \alpha, \beta, \text{ FALSE}))
\alpha = \max(\alpha, v)
if \beta <= \alpha:
    break # β裁剪

return v
else:
v = \infty
for child in node.children:
v = \min(v, \text{ alphabeta(child, } \alpha, \beta, \text{ TRUE}))
\beta = \min(\beta, v)
if \beta <= \alpha:
    break # \alpha裁剪

return v
```

MCTS

不依赖于专家知识。

```
def UCTSEARCH(s0):
 以状态s0创建根节点v0;
 while 尚未用完计算时长 do:
   vl = TREEPOLICY(v0); # 获得待扩展节点
   \Delta = \mathsf{DEFAULTPOLICY}(\mathsf{s}(\mathit{vl})); # 随机模拟至终局,获得收益
   BACKUP(vl , \Delta); # 回传收益,逐层取反
  return a(BESTCHILD(v0, 0));
def TREEPOLICY(v):
   ''' 只要一个节点没有孙子节点,就表明它可能可扩展 '''
 while 节点v不是终止节点 do:
   if 节点v是可扩展的 then:
     return EXPAND(v)
     v = BESTCHILD(v, c)
  return v
def BESTCHILD(v, c):
   对于MCTS, I(v') = Q(v')
   对于UCT, I(v')=Q(v')+sqrt(2ln(N(v))/N(v'))
  return argmax v' \in children \ of \ v: I(v')
```

三、高级搜索 (组合优化)

模拟退火输出的是最后一个解,遗传算法输出历代中的最优解。

局部搜索算法

思想: 在邻域中有方向地搜索。

防止陷入局部最优:

- 多次随机选择初始点
- 从邻域内随机选点,选取的概率与指标函数的大小正相关

变步长, 为了收敛。

模拟退火算法

- 起始温度的选择
- 特定温度 t 下中止迭代的条件
 - 。 固定迭代次数
 - 。 固定接受状态数
- 温度下降方法 Drop
 - 。 等比例
- 算法终止条件
 - o 对温度设置阈值
 - 。 固定温度下降次数
 - o 如果相邻的n个温度中,所得解的指标函数值无变化,则中止算法

遗传算法

```
# 输入: 种群规模 N, 交叉概率 pc, 变异概率 pm 随机生成 N 个染色体作为初始群体 X while True:

对于群体中每个染色体计算其适应值
if 满足停止条件:
 break

根据适应值计算选择概率,在种群中随机选择 N 个染色体依概率 pc 进行交叉 依概率 pm 发生变异

用新种群替代旧种群
return 进化历程中的最优解
```

必须记录进化历程中的最优解,才能以概率1收敛到最优解。

选择

- 模拟轮盘赌
- 确定性法

"确定性"法

对于规模为N的群体,一个选择概率为 $p(x_i)$ 的染色体 x_i 被选择次数的期望值 $e(x_i)$:

$$e(x_i) = p(x_i)N$$

对于群体中的每一个 $\mathbf{x_i}$,首先选择 $\left[e(x_i)\right]$ 次。这样共得到 $\sum_{i=1}^{N} \left[e(x_i)\right]$ 个染色体。然后按照 $e(x_i) - \left[e(x_i)\right]$ 从大到小对染色体排序,依次取出 $_{N-\sum\limits_{i=1}^{N} \left[e(x_i)\right]}$ 个染色体,这样就得到了N个染色体。

关于适应函数加速、平均、交叉和变异的方法等其它细节,见遗传算法

四、机器学习

朴素贝叶斯

$$egin{aligned} y &= arg\max_{c_k} P(Y=c_k)P(X=x|Y=c_k) \ &= arg\max_{c_k} P(Y=c_k)\prod_{i=1}^n P(X^{(i)}=x^{(i)}|Y=c_k) \end{aligned}$$

参数估计的平滑

$$P(X^{(j)} = a_{ij}|Y = c_k) = rac{\sum_{i=1}^{N} I(x_i^{(j)} = a_{jl}, y_i = c_k) + \lambda}{\sum_{i=1}^{N} I(y_i = c_k) + S_j \lambda} \ P(Y = c_k) = rac{\sum_{i=1}^{N} I(y_i = c_k) + \lambda}{N + K \lambda}$$

其中K是标签数, S_j 是特征 $X^{(j)}$ 可能的取值个数.

 $\lambda = 1$ 时,称 Laplace 平滑。

SVM

线性可分

$$\min_{w,b} rac{1}{2} {||w||}^2, ext{s.t. } y(w^Tx_i+b) \geq 1$$

拉格朗日对偶问题:

$$egin{aligned} \min_{lpha} rac{1}{2} \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m lpha_i lpha_j y_i y_j x_i^T x_j - \sum_{i=1}^m lpha_i \ ext{s.t.} \ \sum_{i=1}^m lpha_i y_i = 0, lpha_i \geq 0 \end{aligned}$$

其中 $w = \sum_{i=1}^m lpha_i y_i x_i$,

对于支持向量 x_{j} ($lpha_{j}>0$), $b=y_{j}-w^{T}x_{j}$,

附:根据KKT条件

$$\alpha_i[y(w^Tx_i+b)-1]=0$$

 $\alpha > 0$ 的点满足 $y(w^Tx_i + b) = 1$ 构成支持向量。

线性不可分

$$egin{aligned} \min_{w,b,\xi}rac{1}{2}||w||^2+C\sum_{i=1}^m \xi_i, \ ext{s.t.}\ y(w^Tx_i+b) &\geq 1-\xi_i, \xi_i \geq 0 \end{aligned}$$

对偶问题:

拉格朗日对偶问题:

$$egin{aligned} \min_{lpha} rac{1}{2} \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m lpha_i lpha_j y_i y_j x_i^T x_j - \sum_{i=1}^m lpha_i \ ext{s.t.} \sum_{i=1}^m lpha_i y_i = 0, C \geq lpha_i \geq 0 \end{aligned}$$

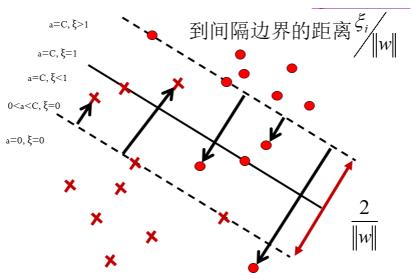
其中 $w = \sum_{i=1}^m \alpha_i y_i x_i$,

对于支持向量 x_j ($C \ge \alpha_j > 0$), $b = y_j - w^T x_j$.

 ξ 实际上是 hinge loss: $\xi = \max(0, 1 - y(w^Tx + b))$

根据KKT条件:

$$egin{aligned} lpha_i [y(w^T x_i + b) - 1 - \xi_i] &= 0 \ lpha_i + \mu_i &= C \ \mu_i \xi_i &= 0 \end{aligned}$$



非线性

将上述 $x_i^T x_j$ 换成 $K(x_j, x_j)$.

对于支持向量 x_j , $b=y_j-\sum \alpha_i y_i K(x_i,x_j)$

$$f(x) = sign(\sum lpha_i y_i K(x_i, x) + b)$$

决策树

信息增益

$$egin{aligned} H(D) &= -\sum rac{C_k}{D} \log rac{C_k}{D} \ H(D|A) &= -\sum rac{D_i}{D} \sum rac{D_{ik}}{D_i} \log rac{D_{ik}}{D_i} \ g(D,A) &= H(D) - H(D|A) \end{aligned}$$

ID3算法

- 1. 递归终止条件: 样本为同一类, 或可用特征为空
- 2. 计算特征集A中各特征信息增益,选择最大者 A_q
- 3. 若 $g(D, A_a) < \epsilon$, 递归中止
- 4. 依 A_a 将训练集D划分为若干子集,作为D的子节点。若某子集为空,则递归中止
- 5. 对子节点调用递归算法。

缺点:依据信息增益决策,倾向于选择分枝多的属性

信息增益比

$$H_A(D) = -\sum rac{D_i}{D} \log rac{D_i}{D} \ g_R(D,A) = g(D,A)/H_A(D)$$

缺点: 倾向干选择分割不均匀的属性。

C4.5算法

将 ID3 算法的第 2 步改为: 先选择n个信息增益大的特征, 再从这n个特征中选择信息增益比最大的特征。

后剪枝

先生成整棵树, 再自下而上地剪枝。

- 基于验证集性能
- 基于损失函数

$$C_a(T) = \sum_{t=1}^{|T|} N_t H_t(T) + lpha |T| \ H_t(T) = -\sum_{t=1}^{|T|} rac{N_{tk}}{N_t} \log rac{N_{tk}}{N_t}$$

随机森林

多决策树投票+随机采样生成

五、深度学习

激活函数

$$egin{aligned} \sigma(x) &= rac{1}{1+e^{-x}} \ \sigma'(x) &= \sigma(x)(1-\sigma(x)) \ anh(x) &= rac{e^x - e^{-x}}{e^x + e^{-x}} \ softmax(x_i) &= rac{e^{x_i}}{\sum_j e^{x_j}} \end{aligned}$$

损失函数

$$L_{entropy} = -\sum_i y_i \log p_i$$
 $L_2 = rac{1}{2} ||p-y||_2^2$

卷积

输入 $n \times n$, 卷积核 $f \times f$, 步长为d, 填充 $p \times p$

卷积后输出各维度形状:

$$[\frac{n+2p-f}{s}]+1$$

序列模型

word2vec

基本思想:相邻的词有相近的语义。

CBOW:用 context 预测 center

Skip gram: 用 center 预测 context

加速 softmax: 用霍夫曼树将 softmax 优化为 $O(\log N)$ 次 sigmoid.