1. 感知机模型
2. 输入数据：

x1,x2,y  
3,3,1  
4,3,1  
2,3,1  
1,1,1  
2,1,-1  
3,4,1

步长 ： 0.1

1. 输出结果

原始模式：w: [-0.2 0.5] b: -0.30000000000000004

对偶模式：w: [-0.2 0.5] b: -0.30000000000000004

