

パターン認識と学習

岡山大学大学院

講師 竹内孔一

本日の内容

- 学習
 - Widrow-hoff learning-rule
 - パーセプトロン再考

Widrow-hoffの学習規則

- 何をするもの?
 - 識別関数を学習させる
- アイデア
 - 学習データ x_p に対して教師信号upを用意
 - 誤差を最小にする
- 得られるもの
 - 重回帰分析
 - widrow-hoff学習規則(パーセptronも含む)

2つの解法

- 解析的手法
 - 誤差最小 → 誤差の式(2乗)を微分 = 0
 - 直接解が求まる
- (欠点) 式は求まつても実際計算が無理
 - 大次元行列計算
- 数値解析による手法
 - 最急降下法
 - 逐次更新によって最小値を求める

パーセプトロン

- 直交化学習
 - 教師ベクトルと学習データとの二乗誤差最小
 - パーセプトロンの学習規則もこの一種
- ベクトル図からの解釈
 - 重み空間で \times のはずれ具合を評価関数とする
 - 最急降下法でパーセプトロンの変更手続きが求まる

練習6

- 図3.2のrがなぜそうなるのか計算で求めよ

回答例

まず求める r は図1のように θ を仮定して

$$r = \|\mathbf{w}\| \cos \theta \quad (\text{k1})$$

とおける。この $\cos\theta$ はベクトル \mathbf{x} との関係でいうと

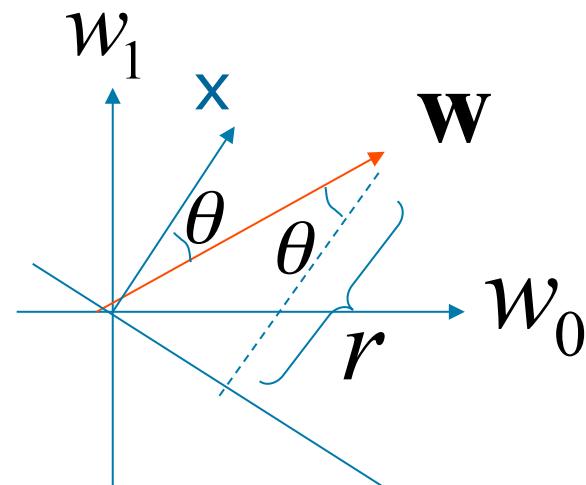
$$\cos \theta = \frac{\mathbf{w} \cdot \mathbf{x}}{\|\mathbf{w}\| \|\mathbf{x}\|}$$

ただし $\cos\theta > 0$ なので

$$\cos \theta = \frac{\|\mathbf{w} \cdot \mathbf{x}\|}{\|\mathbf{w}\| \|\mathbf{x}\|}$$

左を(k1)に代入して

$$r = \frac{\|\mathbf{w} \cdot \mathbf{x}\|}{\|\mathbf{x}\|} = \frac{\|\mathbf{w}^t \mathbf{x}\|}{\|\mathbf{x}\|}$$



$$g(\mathbf{x}) = \mathbf{w}^t \mathbf{x} = 0$$

図1 重み w 空間

他の回答例

- 正射影で考える

w を x に正射影しよう. x 上の単位ベクトルを u とすると

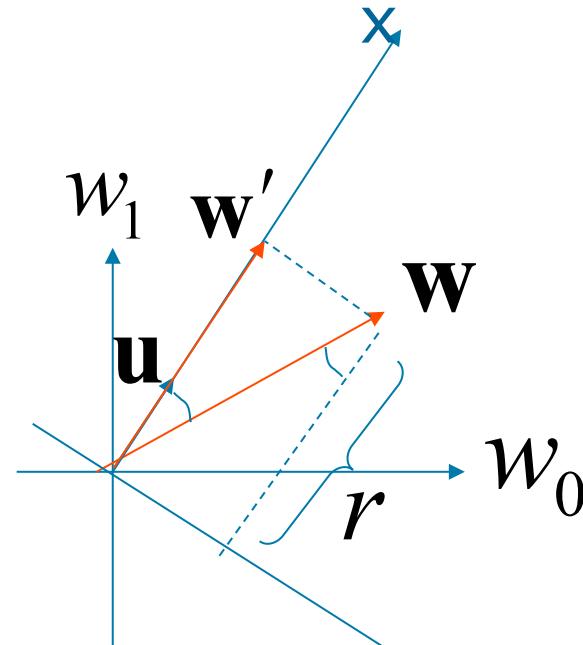
$$w' = (w \cdot u)u$$

ここで $u = \frac{x}{\|x\|}$

である. 求める r は w' のノルムなのでそれを計算する.

$$r = \|w'\| = \|(w \cdot u)u\| = \|w \cdot u\| = \frac{\|w \cdot x\|}{\|x\|} = \frac{\|w^t x\|}{\|x\|}$$

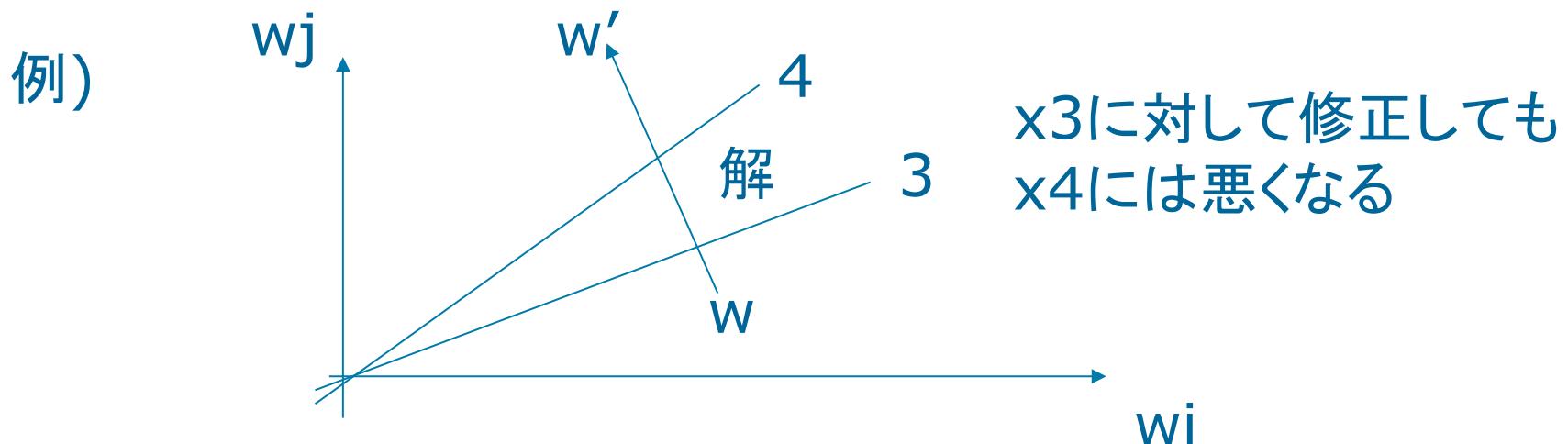
uは長さ1なので $\|u\|$ は消える



$$g(x) = w^t x = 0$$

注意点

- Widrow-hoff の学習規則とパーセプトロン
 - w の更新の式 $w'_i = w_i - \rho(g_{ip} - b_{ip})x_p$ は J_p の最小化であって J ではない
 - よってこの学習規則の更新は1つの x_p に最適でも全体の J では悪くなることがある
 - よって常に $J = \sum J_p$ が最小になるようにする



注意点

- Widrow-hoff の学習規則とパーセプトロン
 - パーセプトロンは量(識別面からの離れ具合)を見ていない
 - Widrow-hoffの方は教師信号との差を見ている
 - Widrow-hoffはたとえ判別が全て正しくても誤差は残る

