

Wir möchten einen Lernalgorithmus entwerfen

1. Wie kann **problem-spezifisches Wissen** umgesetzt werden?
 - ▶ Welche **Feature-Funktion**

$$\phi : X \rightarrow \mathbb{R}^n$$

sollten wir einsetzen?

- ▶ Mit welcher **Hypothesenklasse** \mathcal{H} sollten wir arbeiten?
 - ★ Z.B. welche Architektur für neuronale Netzwerke?
- ▶ Oder sollten wir besser auf mehrere Klassen $\mathcal{H}_1, \dots, \mathcal{H}_r$ setzen?
 - ★ Z.B. die Größen der Netze variieren?

2. **Beispielkomplexität:**

- ▶ Wie verschaffen wir uns möglichst gute Beispiele????

2. Beispielkomplexität:

- ▶ Wie verschaffen wir uns möglichst gute Beispiele????
- ▶ Wie viele Beispiele werden benötigt?
 - ★ Im Zweifel: So viele wie möglich, mindestens aber ein Vielfaches der Freiheitsgrade von $\mathcal{H} \implies$ **kein Overfitting**.

2. Beispielkomplexität:

- ▶ Wie verschaffen wir uns möglichst gute Beispiele????
- ▶ Wie viele Beispiele werden benötigt?
 - ★ Im Zweifel: So viele wie möglich, mindestens aber ein Vielfaches der Freiheitsgrade von $\mathcal{H} \implies$ **kein Overfitting**.
 - ★ Ist dies nicht möglich, muss der Lernalgorithmus mit verschiedensten Methoden

Data Augmentation, Dimensionsreduktion, Dropout-Verfahren
zusätzliche künstliche Beispiele erzeugen oder aber freiwillig
Freiheitsgrade beschneiden.

2. Beispielkomplexität:

- ▶ Wie verschaffen wir uns möglichst gute Beispiele????
- ▶ Wie viele Beispiele werden benötigt?
 - ★ Im Zweifel: So viele wie möglich, mindestens aber ein Vielfaches der Freiheitsgrade von $\mathcal{H} \implies$ **kein Overfitting**.
 - ★ Ist dies nicht möglich, muss der Lernalgorithmus mit verschiedensten Methoden
 - Data Augmentation, Dimensionsreduktion, Dropout-Verfahren
 - zusätzliche künstliche Beispiele erzeugen oder aber freiwillig Freiheitsgrade beschneiden.
 - ★ Und wenn der Trainingsfehler zu groß ist?
Training misslungen oder zu wenige Parameter \implies **Underfitting**.

3. Lernregel:

- ▶ Welche Loss-Funktion soll benutzt werden?
 - ★ Quadratischer Loss?
 - ★ Log-Loss, Kreuzentropie?
- ▶ Soll eine Form der Regularisierung gewählt werden?

$$\text{minimiere}_{w \in \mathbb{R}^n} \left(\text{Loss}_D(w) + \alpha \cdot \langle w, w \rangle \right).$$

(Bevorzuge „einfache“ Hypothesen.)

3. Lernregel:

- ▶ Welche Loss-Funktion soll benutzt werden?
 - ★ Quadratischer Loss?
 - ★ Log-Loss, Kreuzentropie?
- ▶ Soll eine Form der Regularisierung gewählt werden?

$$\text{minimiere}_{w \in \mathbb{R}^n} \left(\text{Loss}_D(w) + \alpha \cdot \langle w, w \rangle \right).$$

(Bevorzuge „einfache“ Hypothesen.)

4. Algorithmische Komplexität:

- ▶ Kann man ERM-Hypothesen effizient berechnen?
 - ★ Wahrscheinlich nicht, aber kann man Hypothesen mit kleinem Trainingsfehler berechnen?
- ▶ Kann Lernerfolg mit Ensemble-Methoden verbessert werden?
 - ★ Ensemble-Methoden (wie Bagging oder Boosting) werden später beschrieben.

5. Fehlerbestimmung:

- ▶ Der **wahre Fehler** $\text{Loss}_D(h)$: **Validierung** ✓
- ▶ der **Approximationsfehler**

$$\min_{h \in \mathcal{H}} \text{Loss}_D(h) \quad \downarrow$$

- ▶ und der **minimale Trainingsfehler**

$$\min_{h \in \mathcal{H}} \text{Loss}^S(h) \quad \downarrow$$

für Hypothesenklasse \mathcal{H} , Verteilung D , Beispielmenge S .

Validierung

? Verschiedene rivalisierende Hypothesen

$$h_1, \dots, h_r$$

stehen zur Auswahl. Welcher Ansatz ist besser?

! Versuche den wahren Fehler für jeden Ansatz möglichst scharf vorauszusagen.

Validierung: Hold-Out-Set

- 1 h_1, \dots, h_r seien binäre Hypothesen über einer Menge X potentieller Beispiele.
- 2 D sei eine unbekannte Verteilung über X . Ziehe einen „Hold-Out-Set“ $V \subseteq X$ und eine Beispielmenge $S \subseteq X$.
 - ▶ Trainiere auf S , überprüfe auf V .
- 3 $\ell_1, \dots, \ell_r : X \times \{0, 1\} \rightarrow [0, 1]$ seien Loss-Funktionen.

Wie groß ist der wahre Fehler $\text{Loss}_{D,i}(h_i)$?

Validierung: Hold-Out-Set


- 1 h_1, \dots, h_r seien binäre Hypothesen über einer Menge X potentieller Beispiele.
- 2 D sei eine unbekannte Verteilung über X . Ziehe einen „Hold-Out-Set“ $V \subseteq X$ und eine Beispielmenge $S \subseteq X$.
 - ▶ Trainiere auf S , überprüfe auf V .
- 3 $l_1, \dots, l_r : X \times \{0, 1\} \rightarrow [0, 1]$ seien Loss-Funktionen.

Wie groß ist der wahre Fehler $\text{Loss}_{D,i}(h_i)$?

Ziehe eine Menge V von v klassifizierten Beispiele mit Verteilung D .
Mit Wahrscheinlichkeit mindestens $1 - \delta$ gilt

$$\text{für alle } i \leq r: \left| \text{Loss}^V(h_i) - \text{Loss}_{D,i}(h_i) \right| \leq \sqrt{\frac{2 \ln\left(\frac{2r}{\delta}\right)}{v}}$$

Der Fehler auf der Validierungsmenge

Mit der Hoeffding-Ungleichung 

Der Fehler auf der Validierungsmenge

Mit der Hoeffding-Ungleichung  folgt für jedes i ($1 \leq i \leq r$)

$$\begin{aligned} & \text{prob}\left[\left|\text{Loss}^V(h_i) - \text{Loss}_{D,i}(h_i)\right| \geq \beta\right] \\ = & \text{prob}\left[\left|\frac{1}{v} \cdot \sum_{j=1}^v \ell_i(h_i, \mathbf{x}_j, \mathbf{y}_j) - \mathbb{E}[\ell_i(h_i, \mathbf{x}, \mathbf{y})]\right| \geq \beta\right] \leq \end{aligned}$$

Mit der Hoeffding-Ungleichung  folgt für jedes i ($1 \leq i \leq r$)

$$\begin{aligned} & \text{prob}\left[\left|\text{Loss}^V(h_i) - \text{Loss}_{D,i}(h_i)\right| \geq \beta\right] \\ = & \text{prob}\left[\left|\frac{1}{v} \cdot \sum_{j=1}^v \ell_i(h_i, \mathbf{x}_j, \mathbf{y}_j) - \mathbb{E}[\ell_i(h_i, \mathbf{x}, \mathbf{y})]\right| \geq \beta\right] \leq 2e^{-v\beta^2/2}. \end{aligned}$$

Der Fehler auf der Validierungsmenge

Mit der Hoeffding-Ungleichung  folgt für jedes i ($1 \leq i \leq r$)

$$\begin{aligned} & \text{prob}\left[\left|\text{Loss}^V(h_i) - \text{Loss}_{D,i}(h_i)\right| \geq \beta\right] \\ = & \text{prob}\left[\left|\frac{1}{v} \cdot \sum_{j=1}^v \ell_i(h_i, \mathbf{x}_j, \mathbf{y}_j) - \mathbb{E}[\ell_i(h_i, \mathbf{x}, \mathbf{y})]\right| \geq \beta\right] \leq 2e^{-v\beta^2/2}. \end{aligned}$$

Die Forderung

$$r \cdot 2e^{-v\beta^2/2} \stackrel{!}{\leq} \delta$$

wird durch $\beta \geq$

Der Fehler auf der Validierungsmenge

Mit der Hoeffding-Ungleichung  folgt für jedes i ($1 \leq i \leq r$)

$$\begin{aligned} & \text{prob}\left[\left|\text{Loss}^V(h_i) - \text{Loss}_{D,i}(h_i)\right| \geq \beta\right] \\ = & \text{prob}\left[\left|\frac{1}{v} \cdot \sum_{j=1}^v \ell_i(h_i, \mathbf{x}_j, \mathbf{y}_j) - \mathbb{E}[\ell_i(h_i, \mathbf{x}, \mathbf{y})]\right| \geq \beta\right] \leq 2e^{-v\beta^2/2}. \end{aligned}$$

Die Forderung

$$r \cdot 2e^{-v\beta^2/2} \stackrel{!}{\leq} \delta$$

wird durch $\beta \geq \sqrt{\frac{2 \ln(\frac{2r}{\delta})}{v}}$ erfüllt. □

Modellauswahl: k -fache Kreuzvalidierung

A sei ein Lernalgorithmus für r Hypothesenklassen $\mathcal{H}_1, \dots, \mathcal{H}_r$.

1. A fordert A eine Menge S von s klassifizierten Beispielen an und zerlegt S in k disjunkte Teilmengen S_1, \dots, S_k der Größe s/k .
2. Für jedes $j \in \{1, \dots, k\}$ bestimmt A eine Hypothese $h_{i,j} \in \mathcal{H}_i$ mit der Beispielmenge $S \setminus S_j$.
 - ▶ Schätze den wahren Fehler $\beta_{i,j}$ von $h_{i,j}$ mit Validierungsmenge S_j .

Modellauswahl: k -fache Kreuzvalidierung

A sei ein Lernalgorithmus für r Hypothesenklassen $\mathcal{H}_1, \dots, \mathcal{H}_r$.

1. A fordert A eine Menge S von s klassifizierten Beispielen an und zerlegt S in k disjunkte Teilmengen S_1, \dots, S_k der Größe s/k .
2. Für jedes $j \in \{1, \dots, k\}$ bestimmt A eine Hypothese $h_{i,j} \in \mathcal{H}_i$ mit der Beispielmenge $S \setminus S_j$.
 - ▶ Schätze den wahren Fehler $\beta_{i,j}$ von $h_{i,j}$ mit Validierungsmenge S_j .
3. A schätzt den tatsächlichen von \mathcal{H}_i erreichten Fehler als Mittel

$$\beta_i := \frac{1}{k} \cdot \sum_{j=1}^k \beta_{i,j}$$

und wählt die Hypothesenklasse \mathcal{H}_j mit kleinstem β_j .

4. A bestimmt die finale Hypothese $h \in \mathcal{H}_j$ mit Trainingsmenge S .

Modellauswahl: k -fache Kreuzvalidierung

A sei ein Lernalgorithmus für r Hypothesenklassen $\mathcal{H}_1, \dots, \mathcal{H}_r$.

1. A fordert A eine Menge S von s klassifizierten Beispielen an und zerlegt S in k disjunkte Teilmengen S_1, \dots, S_k der Größe s/k .
2. Für jedes $j \in \{1, \dots, k\}$ bestimmt A eine Hypothese $h_{i,j} \in \mathcal{H}_i$ mit der Beispielmenge $S \setminus S_j$.
 - ▶ Schätze den wahren Fehler $\beta_{i,j}$ von $h_{i,j}$ mit Validierungsmenge S_j .
3. A schätzt den tatsächlichen von \mathcal{H}_i erreichten Fehler als Mittel

$$\beta_i := \frac{1}{k} \cdot \sum_{j=1}^k \beta_{i,j}$$

und wählt die Hypothesenklasse \mathcal{H}_j mit kleinstem β_j .

4. A bestimmt die finale Hypothese $h \in \mathcal{H}_j$ mit Trainingsmenge S .

Experimentelle Erfahrung: **gut**, mathematische Begründung: **?**

Nicht-binäre Lernprobleme

Für Mengen X und Y ist eine Funktion

$$h: X \rightarrow Y$$

(mit $|Y| > 2$) zu lernen.

(a) In der Ziffererkennung ist $Y = \{0, 1, \dots, 9\}$.

Für eine Pixeldarstellung x benutze z.B. die Loss-Funktion

$$\ell(h, x, y) = \begin{cases} 0 & h(x) = y, \\ 1 & h(x) \neq y \end{cases}$$

wenn y die gewünschte Interpretation der Pixeldarstellung x ist.

(b) In der einfachen linearen Regression bewerte $h(x) := ax + b$ mit

$$\ell(h, x, y) = (a \cdot x + b - y)^2,$$

wenn y der Zielwert ist.

Sei \mathcal{H} eine Hypothesenklasse über X und $Y = \{1, \dots, k\}$.

1. $S = \{(x_1, y_1), \dots, (x_s, y_s)\}$ ist die Menge klassifizierter Beispiele.
2. Für jedes i ($1 \leq i \leq k$):
 - (a) Bestimme die Menge S_i :
 - ★ Wenn $y_j = i$, dann ist x_j ein positives Beispiel
 - ★ und ansonsten ein negatives Beispiel.
 - (b) Lerne eine binäre Hypothese h_i mit Hilfe von S_i .

One-versus-All

Sei \mathcal{H} eine Hypothesenklasse über X und $Y = \{1, \dots, k\}$.

1. $S = \{(x_1, y_1), \dots, (x_s, y_s)\}$ ist die Menge klassifizierter Beispiele.
2. Für jedes i ($1 \leq i \leq k$):
 - (a) Bestimme die Menge S_i :
 - ★ Wenn $y_j = i$, dann ist x_j ein positives Beispiel
 - ★ und ansonsten ein negatives Beispiel.
 - (b) Lerne eine binäre Hypothese h_i mit Hilfe von S_i .
3. Gib die Hypothese $h : X \rightarrow \{1, \dots, k\}$ aus, wobei

$$h(x) = i \iff \underbrace{i \text{ ist minimal mit}}_{\text{Besser: Konfidenz-Gewichtung}} \quad h_i(x) = 1.$$

Willkürliche Wahl bei mehreren möglichen Klassen!

All-Pairs: Jeder gegen jeden

1. $S = \{(x_1, y_1), \dots, (x_s, y_s)\}$ ist eine Menge klassifizierter Beispiele.
2. Für alle i, j ($1 \leq i < j \leq k$):
 - (a) Bestimme die Menge $S_{i,j}$ der Beispiele in S , die entweder mit i oder mit j klassifiziert sind.
 - (b) Ein binäre Hypothese $h_{i,j}$ wird mit Hilfe der Beispielmenge $S_{i,j}$ gelernt.

All-Pairs: Jeder gegen jeden

1. $S = \{(x_1, y_1), \dots, (x_s, y_s)\}$ ist eine Menge klassifizierter Beispiele.
2. Für alle i, j ($1 \leq i < j \leq k$):
 - (a) Bestimme die Menge $S_{i,j}$ der Beispiele in S , die entweder mit i oder mit j klassifiziert sind.
 - (b) Ein binäre Hypothese $h_{i,j}$ wird mit Hilfe der Beispielmenge $S_{i,j}$ gelernt.
3. Gib die Hypothese $h : X \rightarrow \{1, \dots, k\}$ aus, wobei
$$h(x) = i \Leftrightarrow i \text{ hat für } x \text{ die meisten Siege zu verzeichnen.}$$

Was ist im nicht-binären Lernen anders?

Verschiedene ERM-Lernalgorithmen haben möglicherweise völlig unterschiedliche Beispielzahlen.

1. Wie üblich sei X die Menge der Beispiele. $\mathcal{P}_{\text{endlich}}(X)$ bestehe aus allen Teilmengen $Z \subseteq X$, sodass Z oder $X \setminus Z$ endlich ist.
2. $Y = \mathcal{P}_{\text{endlich}}(X) \cup \{*\}$ ist die Menge aller Klassifizierungen.

Was ist im nicht-binären Lernen anders?

Verschiedene ERM-Lernalgorithmen haben möglicherweise völlig unterschiedliche Beispielzahlen.

1. Wie üblich sei X die Menge der Beispiele. $\mathcal{P}_{\text{endlich}}(X)$ bestehe aus allen Teilmengen $Z \subseteq X$, sodass Z oder $X \setminus Z$ endlich ist.
2. $Y = \mathcal{P}_{\text{endlich}}(X) \cup \{*\}$ ist die Menge aller Klassifizierungen.
3. Als Hypothese ist eine Funktion $f_Z : X \rightarrow Y$ für $Z \in \mathcal{P}_{\text{endlich}}(X)$ zu wählen mit

$$f_Z(x) = \begin{cases} Z & x \in Z, \\ * & x \notin Z. \end{cases}$$

4. Die Verteilung D erzeuge nur Beispiele, die mit einer Hypothese f_Z konsistent sind. Benutze den 0-1 Loss.

Um welche Menge Z geht es? Was ist die richtige Hypothese f_Z ?

Zwei ERM-Algorithmen

Beispiel $(x, *)$ besagt, dass x nicht zur gesuchten Menge gehört,

Beispiel (x, Z) besagt, dass Z die gesuchte Menge ist.

⇒ Nur der Fall $S = \{(x_1, *), \dots, (x_s, *)\}$ ist interessant.

Zwei ERM-Algorithmen

Beispiel $(x, *)$ besagt, dass x nicht zur gesuchten Menge gehört,
Beispiel (x, Z) besagt, dass Z die gesuchte Menge ist.

⇒ Nur der Fall $S = \{(x_1, *), \dots, (x_s, *)\}$ ist interessant.

- 1 Algorithmus A_1 gibt die Hypothese f_\emptyset aus und setzt damit auf die **kleinste konsistente** Menge.
- 2 Algorithmus A_2 setzt auf die **größte konsistente** Menge und gibt die Ausgabe

$$f_{X \setminus \{x_1, \dots, x_s\}}.$$

A_1 wie auch A_2 bestimmen ERM-Hypothesen, denn ihre Hypothesen sind konsistent mit S . Wie viele Beispiele benötigen A_1 und A_2 ?

Wie viele Beispiele benötigt A_1 ?

Für A_1 genügen $\frac{1}{\varepsilon} \ln \frac{1}{\delta}$ Beispiele, um mit Wahrscheinlichkeit $\geq 1 - \delta$ einen Fehler $\leq \varepsilon$ zu erreichen.

Warum? Angenommen, die richtige Antwort ist f_Z .

1. Der Fehler der Antwort f_{\emptyset} ist nur dann zu groß, wenn

Wie viele Beispiele benötigt A_1 ?

Für A_1 genügen $\frac{1}{\varepsilon} \ln \frac{1}{\delta}$ Beispiele, um mit Wahrscheinlichkeit $\geq 1 - \delta$ einen Fehler $\leq \varepsilon$ zu erreichen.

Warum? Angenommen, die richtige Antwort ist f_Z .

1. Der Fehler der Antwort f_\emptyset ist nur dann zu groß, wenn

$$\text{prob}_D[\{(x, Z) : x \in Z\}] \geq \varepsilon.$$

2. Die Wahrscheinlichkeit, keine Elemente aus Z in s Versuchen zu ziehen, ist aber höchstens

Wie viele Beispiele benötigt A_1 ?

Für A_1 genügen $\frac{1}{\varepsilon} \ln \frac{1}{\delta}$ Beispiele, um mit Wahrscheinlichkeit $\geq 1 - \delta$ einen Fehler $\leq \varepsilon$ zu erreichen.

Warum? Angenommen, die richtige Antwort ist f_Z .

1. Der Fehler der Antwort f_\emptyset ist nur dann zu groß, wenn

$$\text{prob}_D[\{(x, Z) : x \in Z\}] \geq \varepsilon.$$

2. Die Wahrscheinlichkeit, keine Elemente aus Z in s Versuchen zu ziehen, ist aber höchstens

$$\underbrace{(1 - \varepsilon)^s \leq e^{-\varepsilon \cdot s}}_{\text{Mutter aller Ungleichungen}} \stackrel{!}{\leq} \delta.$$

3. Setze $s = \frac{1}{\varepsilon} \ln \frac{1}{\delta}$.



Wie viele Beispiele benötigt A_2 ?

Um mit Wahrsch $\geq 1 - \delta$ einen Fehler $\leq \varepsilon$ zu erreichen, benötigt A_2

$$\Omega\left(\frac{1}{\varepsilon} \cdot \left(|X| + \ln\left(\frac{1}{\delta}\right)\right)\right)$$

klassifizierte Beispiele.

Wie viele Beispiele benötigt A_2 ?

Um mit Wahrsch $\geq 1 - \delta$ einen Fehler $\leq \varepsilon$ zu erreichen, benötigt A_2

$$\Omega\left(\frac{1}{\varepsilon} \cdot \left(|X| + \ln\left(\frac{1}{\delta}\right)\right)\right)$$

klassifizierte Beispiele.

1 Sei $Z =$

Wie viele Beispiele benötigt A_2 ?

Um mit Wahrsch $\geq 1 - \delta$ einen Fehler $\leq \varepsilon$ zu erreichen, benötigt A_2

$$\Omega\left(\frac{1}{\varepsilon} \cdot \left(|X| + \ln\left(\frac{1}{\delta}\right)\right)\right)$$

klassifizierte Beispiele.

- 1 Sei $Z = \emptyset$ die zu lernende Menge und D die Gleichverteilung.

Wie viele Beispiele benötigt A_2 ?

Um mit Wahrsch $\geq 1 - \delta$ einen Fehler $\leq \varepsilon$ zu erreichen, benötigt A_2

$$\Omega\left(\frac{1}{\varepsilon} \cdot \left(|X| + \ln\left(\frac{1}{\delta}\right)\right)\right)$$

klassifizierte Beispiele.

- 1 Sei $Z = \emptyset$ die zu lernende Menge und D die Gleichverteilung.
- 2 O.B.d.A. ist $S = \{(x_1, *), \dots, (x_s, *)\}$.
- 3 Dann ist $\mu = \text{prob}_D[x \notin \{x_1, \dots, x_s\}]$ der (große) Fehler von A_2
 $\implies A_2$ benötigt $\Omega(|X|)$ Beispiele.

Ist das ERM-Prinzip in Frage gestellt?

Es gibt Mengen X, Y , eine Hypothesenklasse \mathcal{H} über X und Y sowie **ERM-Algorithmen** A_1 und A_2 so dass

- (a) A_1 jedes Konzept $h \in \mathcal{H}$ mit Wahrscheinlichkeit mindestens $1 - \delta$ und Fehler höchstens ε für

$$\frac{1}{\varepsilon} \ln \frac{1}{\delta}$$

Beispiele lernt.

- (b) Wenn $|X| = \infty$: Es gibt aber ein Konzept, das von A_2 mit Fehler $\varepsilon < \frac{1}{2}$ nur bei unbeschränkt vielen Beispielen lernbar ist.

Ist das ERM-Prinzip in Frage gestellt?

Es gibt Mengen X, Y , eine Hypothesenklasse \mathcal{H} über X und Y sowie **ERM-Algorithmen** A_1 und A_2 so dass

- (a) A_1 jedes Konzept $h \in \mathcal{H}$ mit Wahrscheinlichkeit mindestens $1 - \delta$ und Fehler höchstens ε für

$$\frac{1}{\varepsilon} \ln \frac{1}{\delta}$$

Beispiele lernt.

- (b) Wenn $|X| = \infty$: Es gibt aber ein Konzept, das von A_2 mit Fehler $\varepsilon < \frac{1}{2}$ nur bei unbeschränkt vielen Beispielen lernbar ist.

Für binäre ERM-Hypothesen ist asymptotisch die fast gleiche Zahl von Beispielen hinreichend und notwendig.

Nicht-binäres Lernen: Was tun?

\mathcal{H} ist **symmetrisch**, wenn für alle Hypothesen $h \in \mathcal{H}$ und für alle Permutationen $\pi : Y \rightarrow Y$ auch $\pi \circ h$ zu \mathcal{H} gehört.

- (a) Viele Hypothesenklassen von praktischem Interesse sind symmetrisch.

\mathcal{H} ist **symmetrisch**, wenn für alle Hypothesen $h \in \mathcal{H}$ und für alle Permutationen $\pi : Y \rightarrow Y$ auch $\pi \circ h$ zu \mathcal{H} gehört.

- (a) Viele Hypothesenklassen von praktischem Interesse sind symmetrisch.
- (b) Es gilt: Für symmetrisches \mathcal{H} mit **Natarajan-Komplexität** $N(\mathcal{H})$ nimmt jede Hypothese h nur $\mathcal{O}(N(\mathcal{H}))$ Werte an.
 - ▶ $N(\mathcal{H})$ ist eine Variante der VC-Dimension.
 - ▶ Die VC-Dimension ist nur für binäre Lernprobleme geeignet.

Nicht-binäres Lernen: Was tun?

\mathcal{H} ist **symmetrisch**, wenn für alle Hypothesen $h \in \mathcal{H}$ und für alle Permutationen $\pi : Y \rightarrow Y$ auch $\pi \circ h$ zu \mathcal{H} gehört.

- (a) Viele Hypothesenklassen von praktischem Interesse sind symmetrisch.
- (b) Es gilt: Für symmetrisches \mathcal{H} mit **Natarajan-Komplexität** $N(\mathcal{H})$ nimmt jede Hypothese h nur $\mathcal{O}(N(\mathcal{H}))$ Werte an.
 - ▶ $N(\mathcal{H})$ ist eine Variante der VC-Dimension.
 - ▶ Die VC-Dimension ist nur für binäre Lernprobleme geeignet.
- (c) Ein **guter** ERM-Lerner A wählt a priori eine beliebige Teilmenge $Y' \subseteq Y$ mit $|Y'| = \mathcal{O}(N(\mathcal{H}))$.
 - ▶ und bestimmt für Beispielmenge $S = \{(x_1, y_1), \dots, (x_s, y_s)\}$ eine konsistente Hypothese $h \in \mathcal{H}$ mit Wertebereich $Y' \cup \{y_1, \dots, y_s\}$.
 - ▶ Wegen Symmetrie ist Existenz von h gesichert.

Nicht-binäres Lernen: Was tun?

\mathcal{H} ist **symmetrisch**, wenn für alle Hypothesen $h \in \mathcal{H}$ und für alle Permutationen $\pi : Y \rightarrow Y$ auch $\pi \circ h$ zu \mathcal{H} gehört.

- (a) Viele Hypothesenklassen von praktischem Interesse sind symmetrisch.
- (b) Es gilt: Für symmetrisches \mathcal{H} mit **Natarajan-Komplexität** $N(\mathcal{H})$ nimmt jede Hypothese h nur $\mathcal{O}(N(\mathcal{H}))$ Werte an.
 - ▶ $N(\mathcal{H})$ ist eine Variante der VC-Dimension.
 - ▶ Die VC-Dimension ist nur für binäre Lernprobleme geeignet.
- (c) Ein **guter** ERM-Lerner A wählt a priori eine beliebige Teilmenge $Y' \subseteq Y$ mit $|Y'| = \mathcal{O}(N(\mathcal{H}))$.
 - ▶ und bestimmt für Beispielmenge $S = \{(x_1, y_1), \dots, (x_s, y_s)\}$ eine konsistente Hypothese $h \in \mathcal{H}$ mit Wertebereich $Y' \cup \{y_1, \dots, y_s\}$.
 - ▶ Wegen Symmetrie ist Existenz von h gesichert.
- (d) Algo A_1 hat $Y' = \{*\}$ gewählt, während A_2 sich nicht einschränkt.

Ähnliche Ergebnisse werden auch für nicht-symmetrisches \mathcal{H} erwartet.

Der Nearest-Neighbor Algorithmus

Die **Eingabe**:

- Eine Trainingsmenge $S = \{ (x_1, y_1), \dots, (x_s, y_s) \}$ mit Vektoren $x_1, \dots, x_s \in \mathbb{R}^N$.
- Eine Distanzfunktion $d : \mathbb{R}^N \times \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}$ mit den Eigenschaften
 - ▶ $d(u, v) = 0 \iff u = v$,
 - ▶ $d(u, v) = d(v, u)$ und
 - ▶ $d(u, w) \leq d(u, v) + d(v, w)$.

Sei x ein nicht-klassifiziertes Beispiel.

Die **Eingabe**:

- Eine Trainingsmenge $S = \{ (x_1, y_1), \dots, (x_s, y_s) \}$ mit Vektoren $x_1, \dots, x_s \in \mathbb{R}^N$.
- Eine Distanzfunktion $d : \mathbb{R}^N \times \mathbb{R}^N \rightarrow \mathbb{R}$ mit den Eigenschaften
 - ▶ $d(u, v) = 0 \iff u = v$,
 - ▶ $d(u, v) = d(v, u)$ und
 - ▶ $d(u, w) \leq d(u, v) + d(v, w)$.

Sei x ein nicht-klassifiziertes Beispiel.

1. Bestimme die k zu x nächstliegenden Beispiele $x_{i_1}, \dots, x_{i_k} \in S$, wobei die Distanz gemäß d zu messen ist.
2. Klassifiziere x mit dem häufigsten Wert y in $\{ y_{i_1}, \dots, y_{i_k} \}$.
 - ▶ Wenn die Zielfunktion f „hinreichend glatt“ ist: Setze

$$y := \frac{y_1 + \dots + y_k}{k}.$$

1. Es ist $X = [0, 1]^d$ und $Y = \{0, 1\}$:
Binäre Klassifikation auf dem d -dimensionalen Einheitswürfel.
2. d ist die Euklidische Distanz $\|x - y\| := \sqrt{\sum_{i=1}^d (x_i - y_i)^2}$.
3. \mathcal{H} besteht aus allen Funktion $h : X \rightarrow \{0, 1\}$.
4. Wir arbeiten mit dem 0-1 Loss $\ell(h, x, y) = \begin{cases} 1 & h(x) \neq y \\ 0 & \text{sonst.} \end{cases}$
5. Für die Verteilung D über $X \times Y$

1. Es ist $X = [0, 1]^d$ und $Y = \{0, 1\}$:
Binäre Klassifikation auf dem d -dimensionalen Einheitswürfel.
2. d ist die Euklidische Distanz $\|x - y\| := \sqrt{\sum_{i=1}^d (x_i - y_i)^2}$.
3. \mathcal{H} besteht aus allen Funktion $h : X \rightarrow \{0, 1\}$.
4. Wir arbeiten mit dem 0-1 Loss $\ell(h, x, y) = \begin{cases} 1 & h(x) \neq y \\ 0 & \text{sonst.} \end{cases}$
5. Für die Verteilung D über $X \times Y$
 - ▶ $\text{prob}_D[y = 0 \mid x]$ ist der Grenzwert der Wahrscheinlichkeit der Klassifikation 0 für beliebig kleine Bälle mit Zentrum x .

1. Es ist $X = [0, 1]^d$ und $Y = \{0, 1\}$:
Binäre Klassifikation auf dem d -dimensionalen Einheitswürfel.
2. d ist die Euklidische Distanz $\|x - y\| := \sqrt{\sum_{i=1}^d (x_i - y_i)^2}$.
3. \mathcal{H} besteht aus allen Funktion $h : X \rightarrow \{0, 1\}$.
4. Wir arbeiten mit dem 0-1 Loss $\ell(h, x, y) = \begin{cases} 1 & h(x) \neq y \\ 0 & \text{sonst.} \end{cases}$
5. Für die Verteilung D über $X \times Y$
 - ▶ $\text{prob}_D[y = 0 | x]$ ist der Grenzwert der Wahrscheinlichkeit der Klassifikation 0 für beliebig kleine Bälle mit Zentrum x .
 - ▶ D sei eine „ C -Lipschitz-Verteilung“ auf $X \times Y$, d.h. es gelte

$$\left| \text{prob}_D[y = 0 | x] - \text{prob}_D[y = 0 | x'] \right| \leq C \cdot \|x - x'\|$$

für alle $x, x' \in X$ mit einer Konstanten $C \implies$ naheliegende Beispiele tragen wahrscheinlich die gleiche Klassifikation.

Die **Bayes-Klassifikation** $h_{\text{Bayes}} : [0, 1]^d \rightarrow \{0, 1\}$ ist die Hypothese mit dem kleinsten 0-1 Loss für Verteilung D , d.h.

$$\text{Loss}_D(h_{\text{Bayes}}) = \min_h \text{Loss}_D(h).$$

Also setze

$$h_{\text{Bayes}}(x) = 0 : \iff$$

Die **Bayes-Klassifikation** $h_{\text{Bayes}} : [0, 1]^d \rightarrow \{0, 1\}$ ist die Hypothese mit dem kleinsten 0-1 Loss für Verteilung D , d.h.

$$\text{Loss}_D(h_{\text{Bayes}}) = \min_h \text{Loss}_D(h).$$

Also setze

$$h_{\text{Bayes}}(x) = 0 : \Leftrightarrow \left(\text{prob}_D[y = 0 | x] \geq \text{prob}_D[y = 1 | x] \right).$$

Sei h_S die Hypothese von 1-Nearest-Neighbor für Beispielmenge S .

D sei C -Lipschitz, dann – siehe Shalev-Shwartz, Ben-David –

$$\text{Loss}_D[h_S] \leq 2 \cdot \text{Loss}_D(h_{\text{Bayes}}) + 4C\sqrt{d} \cdot s^{-1/(d+1)}.$$

Der Fluch der Dimensionen

$$\text{Loss}_D[h_S] \leq 2 \cdot \text{Loss}_D(h_{\text{Bayes}}) + 4C\sqrt{d} \cdot s^{-1/(d+1)}.$$

Der erwartete Loss von 1-Nearest-Neighbor ist höchstens doppelt so groß wie der kleinstmögliche Loss, *wenn* $4C\sqrt{d} \cdot s^{-1/(d+1)} = o(1)$.

$$\implies s =$$

Der Fluch der Dimensionen

$$\text{Loss}_D[h_S] \leq 2 \cdot \text{Loss}_D(h_{\text{Bayes}}) + 4C\sqrt{d} \cdot s^{-1/(d+1)}.$$

Der erwartete Loss von 1-Nearest-Neighbor ist höchstens doppelt so groß wie der kleinstmögliche Loss, *wenn* $4C\sqrt{d} \cdot s^{-1/(d+1)} = o(1)$.

$$\implies s = d^{\Omega(d)}.$$

Der Fluch der Dimensionen

$$\text{Loss}_D[h_S] \leq 2 \cdot \text{Loss}_D(h_{\text{Bayes}}) + 4C\sqrt{d} \cdot s^{-1/(d+1)}.$$

Der erwartete Loss von 1-Nearest-Neighbor ist höchstens doppelt so groß wie der kleinstmögliche Loss, *wenn* $4C\sqrt{d} \cdot s^{-1/(d+1)} = o(1)$.

$$\implies s = d^{\Omega(d)}.$$

Was passiert hier?

- 1 Beschränke dich auf die Beispielmenge

$$X = \left\{ \left(\frac{a_1}{C}, \dots, \frac{a_d}{C} \right) : 0 \leq a_i \leq C \right\}.$$

Der Fluch der Dimensionen

$$\text{Loss}_D[h_S] \leq 2 \cdot \text{Loss}_D(h_{\text{Bayes}}) + 4C\sqrt{d} \cdot s^{-1/(d+1)}.$$

Der erwartete Loss von 1-Nearest-Neighbor ist höchstens doppelt so groß wie der kleinstmögliche Loss, *wenn* $4C\sqrt{d} \cdot s^{-1/(d+1)} = o(1)$.

$$\implies s = d^{\Omega(d)}.$$

Was passiert hier?

- 1 Beschränke dich auf die Beispielmenge

$$X = \left\{ \left(\frac{a_1}{C}, \dots, \frac{a_d}{C} \right) : 0 \leq a_i \leq C \right\}.$$

- 2 Beliebige Klassifikationen von X sind erlaubt :-((
- 3 $|X| = (C + 1)^d \implies$ Beispielmenge muss exponentiell groß sein.

- (a) Nur erfolgversprechend, wenn
 - ▶ „ähnliche“ Beispiele sich „ähnlich“ verhalten,
 - ▶ Bildung von wenigen Clustern zu vermuten ist.
- (b) Für großes k
 - ▶ ist die Bestimmung der k nächstliegenden Beispiele aufwändig,
 - ▶ große Klassen treten häufig auf.
- (c) Das Verfahren neigt zum **Overfitting**:
 - ▶ Keinerlei Kompression der Beispiele in eine kurze Hypothese.

Die Hoeffding-Ungleichung

X_1, \dots, X_n seien **unabhängige** Zufallsvariablen, so dass für alle i

$$a_i \leq X_i - \mathbb{E}[X_i] \leq b_i$$

mit Wahrscheinlichkeit 1 gelte. Dann folgt für alle $\epsilon > 0$

$$\text{prob}\left[\left|\sum_{i=1}^n \left(X_i - \mathbb{E}[X_i]\right)\right| \geq \epsilon \cdot n\right] \leq 2 \exp^{-\frac{2n^2\epsilon^2}{\sum_{i=1}^n (b_i - a_i)^2}}.$$