

YSM-SPIP2011Kansai

# 機械学習に隠されたJarzynski等式

京都大学大学院情報学研究科

大関 真之

共同研究者：田中 利幸（京大院情報）



# Jarzynski等式



# Jarzynski等式の意義

- ▶ 平衡状態と非平衡過程の橋渡し
  - ▶ 平衡状態スタートの動的過程で成立
    - ▶ ハミルトン力学、シュレーディンガー方程式（決定論）
    - ▶ マスター方程式、ランジュバン方程式（確率過程）

$$\langle \exp(-\beta W) \rangle = \exp(-\beta \Delta F)$$

【非平衡過程に関する平均】

【2つの平衡状態の熱力学量】



# Jarzynski等式の意義

- ▶ 微視的状態と巨視的世界の橋渡し
  - ▶ 左辺の平均は微視的な状態に関する和
    - ▶ 全ての実現状態に関して和を取る必要がある
  - ▶ 右辺の量は熱力学量
    - ▶ 始点と終点で決まる状態量

$$\langle \exp(-\beta W) \rangle = \exp(-\beta \Delta F)$$

【非平衡過程に関する平均】

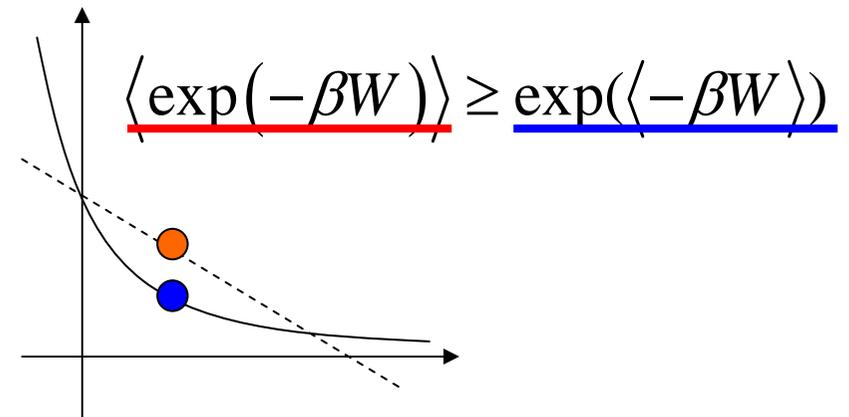
【2つの平衡状態の熱力学量】



# Jarzynski等式の意義

- ▶ 熱力学第二法則の再現
  - ▶ Jensen不等式による評価

$$\langle W \rangle \geq \Delta F$$



- ▶ Dissipative workが必ず正 = 熱力学第二法則

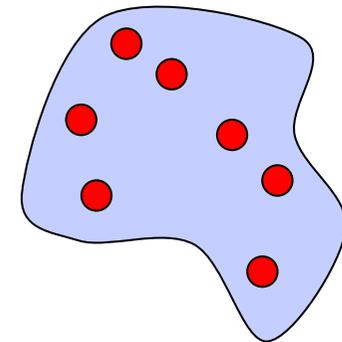
$$\langle W_d \rangle = \langle W \rangle - \Delta F \geq 0$$



# Jarzynski等式の成立

- ▶ 静止系！のJarzynski等式
  - ▶ 位相空間上の点を平衡分布に従い生成させる

$$P(z) = \frac{1}{Z_0} \exp(-\beta H_0(z))$$



- ▶ 仕事の定義

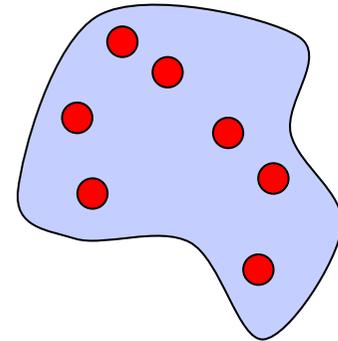
$$dW = \frac{\partial H}{\partial t} dt = H_{t+1}(z) - H_t(z)$$



# Jarzynski等式の成立

- ▶ 各点に仕事を乗せる
  - ▶ 位相空間上の点それぞれに仕事を割り当てる

$$W = \int_0^T \frac{\partial H}{\partial t} dt = H_T(z) - H_0(z)$$



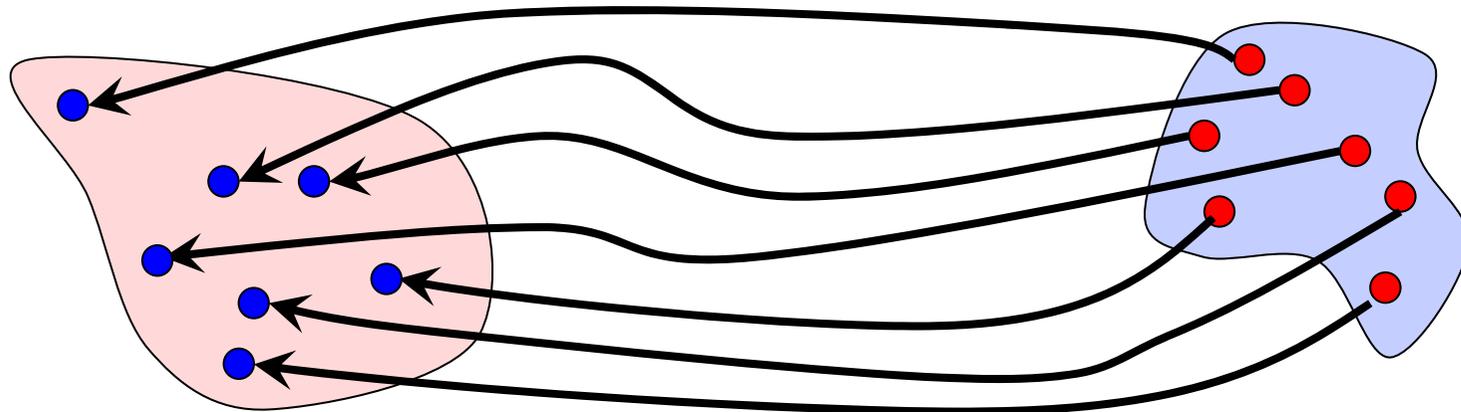
- ▶ Jarzynski等式の左辺 = 仕事の重みつき平均

$$\int dz \exp(-\beta W) \frac{\exp(-\beta H_0(z))}{Z_0} = \frac{Z_T}{Z_0}$$



# Jarzynski等式の成立

## ▶ 孤立系のJarzynski等式



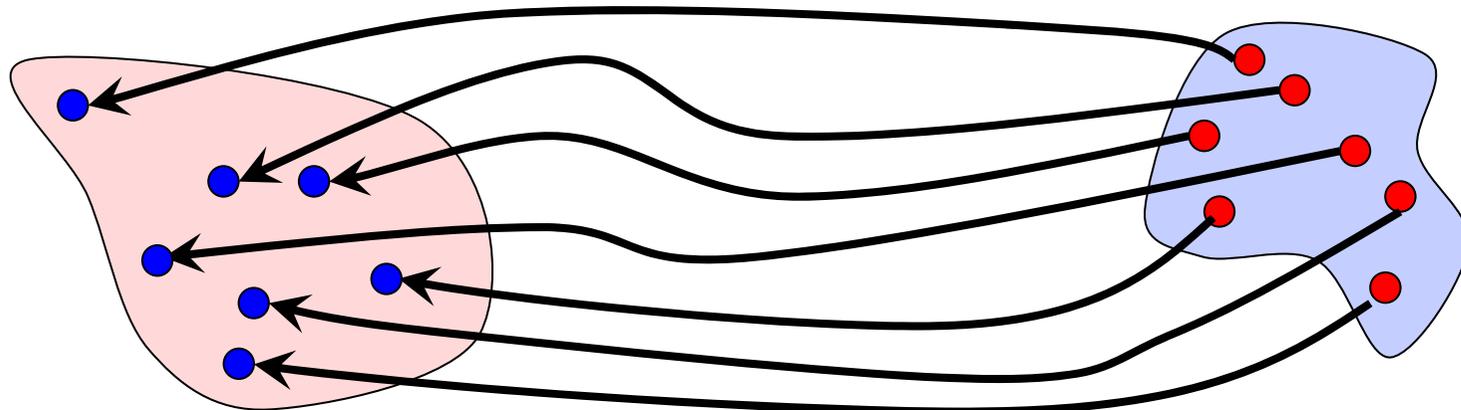
$$P(z) = \frac{1}{Z_0} \exp(-\beta H_0(z))$$

- ▶ 位相空間上の点からパスが出る (ハミルトン力学)



# Jarzynski等式の成立

- ▶ 各パスに仕事を乗せる
  - ▶ 位相空間上のパスそれぞれに仕事を割り当てる



- ▶ Jarzynski等式の左辺 = 仕事の重みつき平均

$$\int Dz \exp(-\beta W) \rho_T$$



# Jarzynski等式の成立

- ▶ リウビルの定理を使う
  - ▶ 終点での平均（パスの平均）は始点での平均

$$\begin{aligned}\int dz \rho_t \exp(-\beta W) &= \int dz \frac{\exp(-\beta H_0(z))}{Z_0} \exp(-\beta W) \\ &= \int dz \frac{\exp(-\beta H_T(z))}{Z_0} = \frac{Z_T}{Z_0}\end{aligned}$$

- ▶ 最終時刻で非平衡分布でもJarzynski等式！

$$\int dz \exp(-\beta W) \rho_T = \frac{Z_T}{Z_0}$$

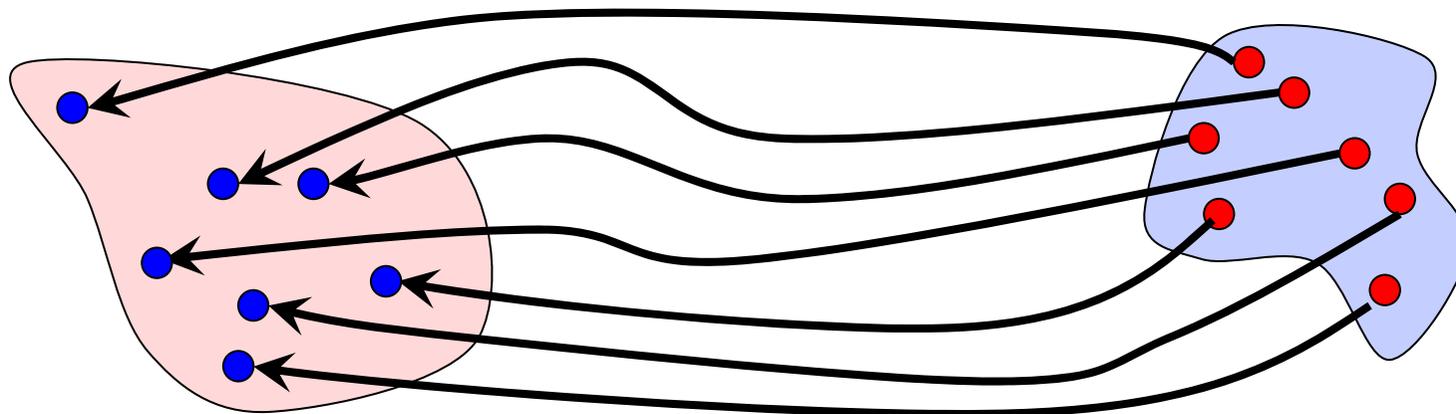


# Jarzynski等式の成立

- ▶ リウビルの定理の意味
  - ▶ 分布密度の不変性

$$dz_t \rho_t = dz_{t'} \rho_{t'}$$

- ▶ パスの分離可能性, 逆に戻せる = 静止系と等価



# Jarzynski等式部のまとめ

- ▶ 非平衡統計力学：Jarzynski等式
  - ▶ 熱力学第二法則の拡張理論
  - ▶ 成立は重みつき平均に過ぎない
    - ▶ ハミルトン力学など決定論や確率過程でも成立
- ▶ 最近の進展
  - ▶ 平衡状態からの“距離”とDissipative workの関係 [S. Vaikuntanathan 2009]
$$\langle W_d \rangle \geq D[P(T) | P_{eq}(T)] / \beta$$
  - ▶ フィードバック制御された仕事 [Sagawa 2010]
  - ▶ スピングラス [Ohzeki 2010,11]



# 機械学習



# 分類問題

- ▶ 自動化された分類システムの開発
  - ▶ 電子メールのスパムフィルタ
  - ▶ 動画, 静止画における顔検出技術
- ▶ 抽象化された2値問題で考える
  - ▶ 事前に与えられた学習データが存在する
    - ▶ 特徴データ  $x_i \in X = \{-1, +1\}^{N_D}$
    - ▶ 正解を与える2値  $y_i \in Y = \{-1, +1\}$
  - ▶ 正解ラベルを正しく推定する優秀な判別器を生成したい

$$y_i f(x_i) = 1$$



# Boosting技術

- ▶ 簡単な判別器の組み合わせにより柔軟に対応したい
    - ▶ アルゴリズムとしての汎用性の要求
    - ▶ 逐次的な改善が行える
    - ▶ 過学習の問題は残る
- 簡単な判別器 = 半分以上は正しく推定できる弱判別器

$$\varepsilon(h; 1) < 1/2$$

$$\varepsilon(h; D) = \frac{\sum_{i=1}^{N_D} D_i I[y_i \neq h(x_i)]}{\sum_{i=1}^{N_D} D_i}$$



# AdaBoostの特徴

【最終仮説】

$$f_T(x_i) = \text{sign} \left( - \sum_{t=0}^T \alpha_t h_t(x_i) \right)$$

- ▶ 重みにより難題をうまく判別できるよう更新
  - ▶ 適応度と問題の関係による

【正解】

$$\exp(-\alpha_t)$$

【不正解】

$$\exp(\alpha_t)$$

- ▶ 最終仮説の誤り確率の単調減少性の保障
  - ▶ 弱判別器の性質による

$$\varepsilon(f_T; 1) < \prod_{t=1}^T \sqrt{2\varepsilon_t(1-\varepsilon_t)}$$



# AdaBoostとJarzynski等式

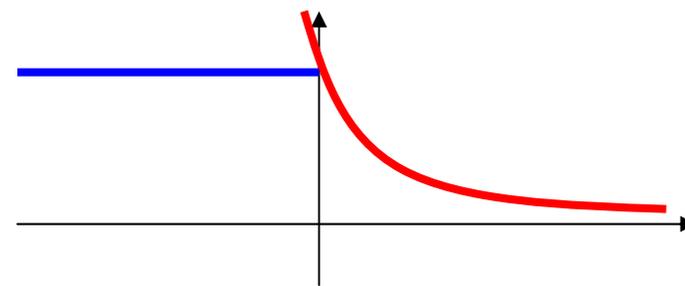
## ▶ 最終仮説の誤り確率の評価

### ▶ 弱判別器の性質による

$$\varepsilon(f_T; 1) = \sum_{i=1}^{N_D} I[y_i \neq f_T(x_i)] / N_D$$

$$< \sum_{i=1}^{N_D} \exp(-y_i \sum_{t=1}^T \alpha_t h_t(x_i)) / N_D = \prod_{t=1}^T \sqrt{2\varepsilon_t(1-\varepsilon_t)}$$

$$\exp(-f) \geq I[f < 0]$$



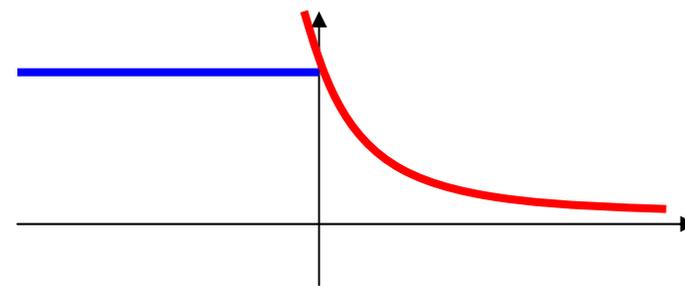
# AdaBoostとJarzynski等式

▶ 最終仮説の誤り確率の評価

▶ 弱判別器の性質による

$$\varepsilon(f_T; 1) = \sum_{i=1}^{N_D} I[y_i \neq f_T(x_i)] / N_D$$

$$\exp(-f) \geq I[f < 0]$$



$$< \sum_{i=1}^{N_D} \exp(-y_i \sum_{t=1}^T \alpha_t h_t(x_i)) / N_D = \prod_{t=1}^T \sqrt{2\varepsilon_t(1-\varepsilon_t)}$$

▶ ん？これはGibbs-Boltzmann分布ではないのか？



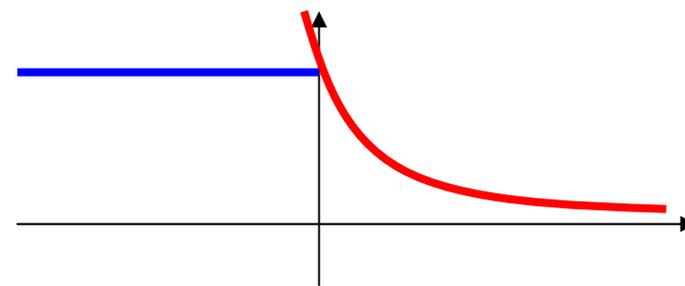
# AdaBoostとJarzynski等式

▶ 最終仮説の誤り確率の評価

▶ 弱判別器の性質による

$$\varepsilon(f_T; 1) = \sum_{i=1}^{N_D} I[y_i \neq f_T(x_i)] / N_D$$

$$\exp(-f) \geq I[f < 0]$$



$$< \sum_{i=1}^{N_D} \exp(-y_i \sum_{t=1}^T \alpha_t h_t(x_i)) / N_D = \prod_{t=1}^T \sqrt{2\varepsilon_t(1-\varepsilon_t)}$$

▶ ん？これはGibbs-Boltzmann分布ではないのか？

$$-\beta H_t(x) = -y_i \sum_{j=1}^t \alpha_j h_j(x) \quad -\beta W_t(x) = -y_i \alpha_t h_t(x)$$

と解釈してみよう



# AdaBoostとJarzynski等式

- ▶ Jarzynski等式から分かること

$$\langle \exp(-\beta W) \rangle = \exp(-\beta \Delta F); -\beta W_t(x) = -y_i \alpha_t h_t(x)$$

- ▶ Jensen不等式 (熱力学第二法則)

$$y_i \langle \alpha_t h_t(x) \rangle \leq \sum_{t=1}^T \log \sqrt{2\varepsilon_t(1-\varepsilon_t)}$$

- ▶ 指数関数と符号関数の不等式

$$\left\langle I\left[y_i \sum_{t=1}^T \alpha_t h_t(x) < 0\right] \right\rangle \leq \prod_{t=1}^T \sqrt{2\varepsilon_t(1-\varepsilon_t)}$$



# AdaBoostとJarzynski等式

- ▶ Jarzynski等式から分かること
  - ▶ 物理学としては？
    - 実は仕事の過程は新しいフィードバック制御で決まる
      - 各時刻の誤り確率（熱平均）により適応的に次の仕事を決定
      - 自由エネルギーの逐次最小化
  - ▶ 学習理論としては？
    - 静止型Jarzynski等式が現行のAdaBoost（発展の脈？）
    - データが変化しても構わない（ハミルトン力学？）
    - 確率過程でデータを生成する場合もAdaBoostは有効  
(オンライン学習)

$$\left\langle I\left[y_i \sum_{t=1}^T \alpha_t h_t(x) < 0\right] \right\rangle \leq \prod_{t=1}^T \sqrt{2\varepsilon_t(1-\varepsilon_t)}$$



# 妄言

- ▶ AdaBoostと（静的）Jarzynski等式
  - ▶ 期待されること
    - ▶ オンライン学習や動的データの判別問題への応用
    - ▶ 適応的な仕事によるJarzynski等式



# 妄言

- ▶ AdaBoostと（静的）Jarzynski等式
  - ▶ 期待されること
    - ▶ オンライン学習や動的データの判別問題への応用
    - ▶ 適応的な仕事によるJarzynski等式
- ▶ AdaBoostと情報幾何学（早大：村田昇）
  - ▶ AdaBoostの幾何学的な観点からの解釈法



# 妄言

- ▶ AdaBoostと（静的）Jarzynski等式
  - ▶ 期待されること
    - ▶ オンライン学習や動的データの判別問題への応用
    - ▶ 適応的な仕事によるJarzynski等式
- ▶ AdaBoostと情報幾何学（早大：村田昇）
  - ▶ AdaBoostの幾何学的な観点からの解釈法
- ▶ Jarzynski等式と進化の統計力学（東大：坂田綾香）
  - ▶ 各時刻の熱平均値によって次の変化が決まる意味で同じ



# 妄言

- ▶ AdaBoostと（静的）Jarzynski等式
  - ▶ 期待されること
    - ▶ オンライン学習や動的データの判別問題への応用
    - ▶ 適応的な仕事によるJarzynski等式
- ▶ AdaBoostと情報幾何学（早大：村田昇）
  - ▶ AdaBoostの幾何学的な観点からの解釈法
- ▶ Jarzynski等式と進化の統計力学（東大：坂田綾香）
  - ▶ 各時刻の熱平均値によって次の変化が決まる意味で同じ
- ▶ Jarzynski等式と情報幾何学…
  - ▶ 情報幾何に非平衡分布の計量としての可能性がある



## そういえば...

- ▶ 平衡状態からの“距離”とDissipative workの関係  
[S. Vaikuntanathan 2009]

$$\langle W_d \rangle \geq D[P(T) | P_{eq}(T)] / \beta$$

…カルバック＝ライブラー発散が  
鍵を握ってましたね？

