Cognitive Models of Test-Item Effects in Human Category Learning

Xiaojin Zhu, Bryan R. Gibson, Kwang-Sung Jun, Timothy T. Rogers*, Joseph Harrison*, Chuck Kalish[†]

Departments of Computer Sciences, Psychology*, & Educational Psychology† University of Wisconsin-Madison

ICML 2010

< 回 ト < 三 ト < 三 ト



training:

stimulus \mathbf{x}

Zhu et al. (Wisconsin)

3



3



3



3



3



3



3

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6





feedback y

3

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6



3

- 4 目 ト - 4 日 ト - 4 日 ト

One Goal of Cognitive Psychology

 \ldots is to identify the algorithm in our mind

CogSci	Machine Learning	
stimulus	feature vector \mathbf{x}	
category feedback	class y	
stimulus with feedback	labeled data (\mathbf{x},y)	
stimulus without feedback	unlabeled data ${f x}$	
response	classification $f(\mathbf{x})$	

$$x \xrightarrow{x} Alg \xrightarrow{f(x)} f(x)$$

3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Human Semi-Supervised Learning?



training:

key







. . .

- 4 目 ト - 4 日 ト - 4 日 ト

key

stimulus \mathbf{x}

feedback



• A computer can hold a trained classifier f fixed during testing.

• A human may not



Will unlabeled test items change the classifier in humans mind?

< 回 ト < 三 ト < 三 ト

• Will unlabeled test items change the classifier in humans mind? (yes)

< 回 ト < 三 ト < 三 ト

- Will unlabeled test items change the classifier in humans mind? (yes)
 - Two identical people A, B receiving exactly the same training data

▶ < ∃ ▶ < ∃ ▶</p>

- Will unlabeled test items change the classifier in humans mind? (yes)
 - \blacktriangleright Two identical people A,B receiving exactly the same training data
 - The test data (without label feedback) is different

伺下 イヨト イヨト

- Will unlabeled test items change the classifier in humans mind? (yes)
 - Two identical people A, B receiving exactly the same training data
 - The test data (without label feedback) is different
 - Because of this difference, they disagree on certain test items

- Will unlabeled test items change the classifier in humans mind? (yes)
 - \blacktriangleright Two identical people A,B receiving exactly the same training data
 - The test data (without label feedback) is different
 - Because of this difference, they disagree on certain test items



- Will unlabeled test items change the classifier in humans mind? (yes)
 - \blacktriangleright Two identical people A,B receiving exactly the same training data
 - The test data (without label feedback) is different
 - Because of this difference, they disagree on certain test items



I How to model test-item effect?

- Will unlabeled test items change the classifier in humans mind? (yes)
 - \blacktriangleright Two identical people A,B receiving exactly the same training data
 - The test data (without label feedback) is different
 - Because of this difference, they disagree on certain test items



I How to model test-item effect? (3 semi-supervised models)



3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >



- 1D feature space -2 -1 0 1 2
- 10 labeled items, five pairs of $(\mathbf{x},y)=(-2,0),(2,1)$

3

(日) (周) (三) (三)



- 1D feature space -2 -1 0 1 2
- 10 labeled items, five pairs of $(\mathbf{x},y)=(-2,0),(2,1)$
- Two conditions, 20 subjects each:
 - ▶ L to R: test item -2,-1.95,-1.9, . . . , 2
 - **R** to L: reverse order.

- 4 伺 ト 4 ヨ ト 4 ヨ ト



- 1D feature space -2 -1 0 1 2
- 10 labeled items, five pairs of $(\mathbf{x},y)=(-2,0),(2,1)$
- Two conditions, 20 subjects each:
 - ▶ L to R: test item -2,-1.95,-1.9, . . . , 2
 - **R** to L: reverse order.



• Subjects in "L to R" classify more test items as y = 0, and vice versa.



- 1D feature space -2 -1 0 1 2
- 10 labeled items, five pairs of $(\mathbf{x},y)=(-2,0),(2,1)$
- Two conditions, 20 subjects each:
 - ▶ L to R: test item -2,-1.95,-1.9, . . . , 2
 - **R** to L: reverse order.



- Subjects in "L to R" classify more test items as y = 0, and vice versa.
- For test items in [-1.2, 0.1], a majority-vote among subjects will classify them in opposite ways in these two conditions.

Test-Item Effect 2: Distribution of Test Items [AAAI 07]

- Same feature space
- 20 labeled items, ten pairs of $(\mathbf{x}, y) = (-1, 0), (1, 1)$
- 22 subjects. Test items drawn from two-component GMM. Two conditions:
 - L shifted: GMM $\mu_1 = -1.43, \mu_2 = 0.57$
 - **R shifted**: GMM $\mu_1 = -0.57, \mu_2 = 1.43$



Test-Item Effect 2: Distribution of Test Items [AAAI 07]

- Same feature space
- 20 labeled items, ten pairs of $(\mathbf{x}, y) = (-1, 0), (1, 1)$
- 22 subjects. Test items drawn from two-component GMM. Two conditions:
 - L shifted: GMM $\mu_1 = -1.43, \mu_2 = 0.57$
 - **R shifted**: GMM $\mu_1 = -0.57, \mu_2 = 1.43$



- Early (in first 50 test items) decision boundaries the same
- Late (after 700 test items) boundaries shifted according to condition

・ 何 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト

Standard human category learning models in psychology cannot explain test-item effects

- 4 週 ト - 4 三 ト - 4 三 ト

Standard human category learning models in psychology cannot explain test-item effects

 $\textbf{0} \text{ exemplar model} \approx \text{nonparametric kernel regression}$

< 回 ト < 三 ト < 三 ト

Standard human category learning models in psychology cannot explain test-item effects

- $\textbf{0} \text{ exemplar model} \approx \text{nonparametric kernel regression}$
- 2 prototype model \approx Gaussian mixture model

・ 同 ト ・ 三 ト ・ 三 ト

Standard human category learning models in psychology cannot explain test-item effects

- $\textbf{0} \text{ exemplar model} \approx \text{nonparametric kernel regression}$
- 2 prototype model \approx Gaussian mixture model
- ${f 0}$ rational model of categorization pprox Dirichlet process mixture model

過 ト イヨト イヨト

Standard human category learning models in psychology cannot explain test-item effects

- f 0 exemplar model pprox nonparametric kernel regression
- 2 prototype model \approx Gaussian mixture model
- ${f 0}$ rational model of categorization pprox Dirichlet process mixture model

We propose semi-supervised extensions to these models

- incremental (online) learning to better fit human experience
- minimum number of parameters to prevent overfitting

< 回 ト < 三 ト < 三 ト

- Extends the generalized context model (Nosofsky, 1986)
- Self-training Nadaraya-Watson kernel estimator

- Extends the generalized context model (Nosofsky, 1986)
- Self-training Nadaraya-Watson kernel estimator

Parameter: kernel bandwidth hfor n = 1, 2, ... do Receive x_{n_i}

< 回 ト < 三 ト < 三 ト

- Extends the generalized context model (Nosofsky, 1986)
- Self-training Nadaraya-Watson kernel estimator

Parameter: kernel bandwidth h

for $n = 1, 2, \ldots$ do

Receive x_n , predict its label by thresholding

$$r(x_n) = \sum_{i=1}^{n-1} rac{K(rac{x_n - x_i}{h})}{\sum_{j=1}^{n-1} K(rac{x_n - x_j}{h})} \hat{y}_i$$
 at 0.5

通 ト イヨ ト イヨト

- Extends the generalized context model (Nosofsky, 1986)
- Self-training Nadaraya-Watson kernel estimator

Parameter: kernel bandwidth h

for $n = 1, 2, \ldots$ do

Receive x_n , predict its label by thresholding $r(x_n) = \sum_{i=1}^{n-1} \frac{K(\frac{x_n - x_i}{h})}{\sum_{j=1}^{n-1} K(\frac{x_n - x_j}{h})} \hat{y}_i \text{ at } 0.5$ Receive y_n (may be unlabeled), update model: if y_n is unlabeled **then** $\hat{y}_n = r(x_n)$ else

$$\hat{y}_n = y_n$$

end if

・ 同 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト ・ ヨ

- Extends prototype models (Posner & Keele, 1968)
- Incremental EM on GMM (Neal & Hinton, 1998), but without revisiting old items

< 回 ト < 三 ト < 三 ト

- Extends prototype models (Posner & Keele, 1968)
- Incremental EM on GMM (Neal & Hinton, 1998), but without revisiting old items
- Track parameters of GMM via sufficient statistics
 - ▶ If input (x, y) labeled, its contribution to sufficient statistics is $\tilde{\phi}(x, y) = (1 y, (1 y)x, (1 y)x^2, y, yx, yx^2)$

・ 同 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト …

- Extends prototype models (Posner & Keele, 1968)
- Incremental EM on GMM (Neal & Hinton, 1998), but without revisiting old items
- Track parameters of GMM via sufficient statistics
 - If input (x, y) labeled, its contribution to sufficient statistics is $\tilde{\phi}(x, y) = (1 y, (1 y)x, (1 y)x^2, y, yx, yx^2)$
 - If input x unlabeled, it is

$$\mathbb{E}_{y \sim q}[\tilde{\phi}(x,y)] = \sum_{y=0,1} q(y)\tilde{\phi}(x,y)$$

where $q(y) = p(y | x, \theta)$ is the label posterior under the current model

・ロン ・聞と ・ヨン ・ヨン … ヨ

- Extends prototype models (Posner & Keele, 1968)
- Incremental EM on GMM (Neal & Hinton, 1998), but without revisiting old items
- Track parameters of GMM via sufficient statistics
 - If input (x, y) labeled, its contribution to sufficient statistics is $\tilde{\phi}(x, y) = (1 y, (1 y)x, (1 y)x^2, y, yx, yx^2)$
 - If input x unlabeled, it is

$$\mathbb{E}_{y \sim q}[\tilde{\phi}(x,y)] = \sum_{y=0,1} q(y)\tilde{\phi}(x,y)$$

where $q(y) = p(y | x, \theta)$ is the label posterior under the current model

- Initialize sufficient statistics as $\phi = (n_0, 0, n_0, n_0, 0, n_0)$: n_0 pseudo items with mean 0 and variance 1.
- n₀ is the only parameter.

- Extends RMC (Anderson 1990, Griffiths et al. 2008)
- Dirichlet Process Mixture Model (DPMM) marginalizd over y

< 回 ト < 三 ト < 三 ト

- Extends RMC (Anderson 1990, Griffiths et al. 2008)
- Dirichlet Process Mixture Model (DPMM) marginalizd over \boldsymbol{y}
 - ► stack [x; y] and use a single global DPMM (key difference to Aclass (Mansinghka et al. 2007))

- 4 目 ト - 4 日 ト - 4 日 ト

- Extends RMC (Anderson 1990, Griffiths et al. 2008)
- Dirichlet Process Mixture Model (DPMM) marginalizd over y
 - stack [x; y] and use a single global DPMM (key difference to Aclass (Mansinghka et al. 2007))
 - $G \sim DP(G_0, \alpha_2)$
 - base measure G₀ = Normal-Gamma × Beta (conjugate priors for Normal and binomial)
 - $\star \alpha_2$ is the only parameter

- Extends RMC (Anderson 1990, Griffiths et al. 2008)
- Dirichlet Process Mixture Model (DPMM) marginalizd over y
 - stack [x; y] and use a single global DPMM (key difference to Aclass (Mansinghka et al. 2007))
 - $G \sim DP(G_0, \alpha_2)$
 - base measure G₀ = Normal-Gamma × Beta (conjugate priors for Normal and binomial)
 - ★ α_2 is the only parameter
 - $\theta_1 \dots \theta_n \sim G$, where $\theta = (\mu, \lambda, p)$
 - \star μ, λ the mean and precision of a Gaussian for the x component
 - \star p the "head" probability for the y component

・ロト ・聞 ト ・ 国 ト ・ 国 ト …

- Extends RMC (Anderson 1990, Griffiths et al. 2008)
- Dirichlet Process Mixture Model (DPMM) marginalizd over y
 - stack [x; y] and use a single global DPMM (key difference to Aclass (Mansinghka et al. 2007))
 - $G \sim DP(G_0, \alpha_2)$
 - base measure G₀ = Normal-Gamma × Beta (conjugate priors for Normal and binomial)
 - \star α_2 is the only parameter

•
$$\theta_1 \dots \theta_n \sim G$$
, where $\theta = (\mu, \lambda, p)$

- \star μ, λ the mean and precision of a Gaussian for the x component
- \star p the "head" probability for the y component

• $(x_i, y_i) \sim F(x, y | \theta_i), F =$ Gaussian × Bernoulli

◆□▶ ◆圖▶ ◆圖▶ ◆圖▶ ─ 圖

3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

 \bullet Introduce cluster index z

Zhu et al. (Wisconsin)

3

(日) (周) (三) (三)

- Introduce cluster index z
- \bullet Integrate out θ and G via particle filtering

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

- Introduce cluster index z
- Integrate out θ and G via particle filtering
- Each particle is a vector of indices $z_{1:n-1}$

・ 同 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト

- Introduce cluster index z
- Integrate out θ and G via particle filtering
- Each particle is a vector of indices $z_{1:n-1}$
- "Grow" particle by z_n , weight proportional to likelihood

 $P(y_{n-1} \mid z_{1:n-1}, y_{1:n-2})P(z_n \mid z_{1:n-1})P(x_n \mid z_n, z_{1:n-1}, x_{1:n-1})$

・ 同 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト …

- Introduce cluster index z
- Integrate out θ and G via particle filtering
- Each particle is a vector of indices $z_{1:n-1}$
- "Grow" particle by z_n , weight proportional to likelihood

 $P(y_{n-1} \mid z_{1:n-1}, y_{1:n-2})P(z_n \mid z_{1:n-1})P(x_n \mid z_n, z_{1:n-1}, x_{1:n-1})$

• For semi-supervised DPMM, the y term is a beta-binomial with marginalization

$$P(y_{n-1} \mid z_{1:n-1}, y_{1:n-2}) = \frac{c_1 + \alpha_1}{c_0 + c_1 + \alpha_1 + \beta_1}$$

• If y_{n-1} unlabeled, define the probability to be 1

(本語) (本語) (本語) (

- Introduce cluster index z
- Integrate out θ and G via particle filtering
- Each particle is a vector of indices $z_{1:n-1}$
- "Grow" particle by z_n , weight proportional to likelihood

$$P(y_{n-1} \mid z_{1:n-1}, y_{1:n-2})P(z_n \mid z_{1:n-1})P(x_n \mid z_n, z_{1:n-1}, x_{1:n-1})$$

• For semi-supervised DPMM, the y term is a beta-binomial with marginalization

$$P(y_{n-1} \mid z_{1:n-1}, y_{1:n-2}) = \frac{c_1 + \alpha_1}{c_0 + c_1 + \alpha_1 + \beta_1}$$

- If y_{n-1} unlabeled, define the probability to be 1
- If some of $y_{1:n-2}$ unlabeled, skip them in counting

$$c_1 = \sum_{i=1}^{n-2} \delta(z_i, z_{n-1}) \delta(y_i, 1) \quad c_0 = \sum_{i=1}^{n-2} \delta(z_i, z_{n-1}) \delta(y_i, 0)$$

Parameter Tuning for All Three Models

- Divide subjects into training and test groups
- Maximize training group human prediction likelihood:

$$\theta^* = \arg\max_{\theta} \ell_{tr}(\theta) \equiv \sum_{s \in tr} \sum_{n} \log P(f(\mathbf{x}_n)^{[s]} \mid x_{1:n}^{[s]}, y_{1:n-1}^{[s]}, \theta)$$

where θ is h, n_0, α_2 for the three models, respectively.

Parameter Tuning for All Three Models

- Divide subjects into training and test groups
- Maximize training group human prediction likelihood:

$$\theta^* = \arg\max_{\theta} \ell_{tr}(\theta) \equiv \sum_{s \in tr} \sum_{n} \log P(f(\mathbf{x}_n)^{[s]} \mid x_{1:n}^{[s]}, y_{1:n-1}^{[s]}, \theta)$$

where θ is h, n_0, α_2 for the three models, respectively.



Model Fitting Results

Performance comparison on test group:

	SSL	SSL	SSL
	exemplar	prototype	RMC
θ^*	h = 0.6	$n_0 = 12$	$\alpha_2 = 0.3$
$\ell_{te}(\theta^*)$	-3727	-2460	-2169

Semi-supervised RMC has the best fit, semi-supervised exemplar model the worst.

通 ト イヨ ト イヨト





<ロ> (日) (日) (日) (日) (日)

human

Zhu et al. (Wisconsin)

Cognitive Models of Test-Item Effects

15 / 17



2

イロン イヨン イヨン イヨン



2

・ロト ・聞ト ・ヨト ・ヨト



15 / 17



Attempts to Save Semi-Supervised Exemplar Model

• What if we down-weight unlabeled items?

$$r(x) = \sum_{i=1}^{n} \frac{w_i K(\frac{x-x_i}{h})}{\sum_{j=1}^{n} w_i K(\frac{x-x_j}{h})} y_i$$

 $w_i = 1$ if \mathbf{x}_i labeled, $w_i = w$ otherwise

・ロト ・回ト ・ヨト ・ヨト

Attempts to Save Semi-Supervised Exemplar Model

0.6 0.8

h

• What if we down-weight unlabeled items?

$$r(x) = \sum_{i=1}^{n} \frac{w_i K(\frac{x-x_i}{h})}{\sum_{j=1}^{n} w_i K(\frac{x-x_j}{h})} y_i$$

 $w_i = 1$ if \mathbf{x}_i labeled, $w_i = w$ otherwise

5 10 15 20

ín_

w (fix h=0.6)

2

 $-2 0 \log(\alpha_2)$

Attempts to Save Semi-Supervised Exemplar Model

• What if we down-weight unlabeled items?

$$r(x) = \sum_{i=1}^{n} \frac{w_i K(\frac{x-x_i}{h})}{\sum_{j=1}^{n} w_i K(\frac{x-x_j}{h})} y_i$$

 $w_i = 1$ if \mathbf{x}_i labeled, $w_i = w$ otherwise

• Model predictions still qualitatively poor:

Conclusions

Contributions

- Test-item effects in humans
- Semi-supervised extension of exemplar, prototype, and ration model of categorization
 - All three models exhibit test-item effects
 - Semi-supervised RMC the best

A B F A B F

Conclusions

Contributions

- Test-item effects in humans
- Semi-supervised extension of exemplar, prototype, and ration model of categorization
 - All three models exhibit test-item effects
 - Semi-supervised RMC the best
- Take home message: cognitive psychology ideal application for machine learning.
 - Coming soon: Cognitive Modeling Repository http://www.cmr.osu.edu/

This work is supported in part by AFOSR FA9550-09-1-0313, NSF IIS-0916038, IIS-0953219, DLS/DRM-0745423, and the Wisconsin Alumni Research Foundation.

通 ト イヨ ト イヨ ト