

# Лекция 2

## Линейная регрессия

Е. А. Соколов  
ФКН ВШЭ

6 октября 2019 г.

### 1 Линейные модели

На предыдущей лекции мы уже упоминали линейные регрессионные модели. Такие модели сводятся к суммированию значений признаков с некоторыми весами:

$$a(x) = w_0 + \sum_{j=1}^d w_j x_j. \quad (1.1)$$

Параметрами модели являются *веса* или *коэффициенты*  $w_j$ . Вес  $w_0$  также называется свободным коэффициентом или *сдвигом* (bias). Заметим, что сумма в формуле (1.1) является скалярным произведением вектора признаков на вектор весов. Воспользуемся этим и запишем линейную модель в более компактном виде:

$$a(x) = w_0 + \langle w, x \rangle, \quad (1.2)$$

где  $w = (w_1, \dots, w_d)$  — вектор весов.

Достаточно часто используется следующий приём, позволяющий упростить запись ещё сильнее. Добавим к признаковому описанию каждого объекта  $(d+1)$ -й признак, равный единице. Вес при этом признаке как раз будет иметь смысл свободного коэффициента, и необходимость в слагаемом  $w_0$  отпадёт:

$$a(x) = \langle w, x \rangle.$$

Тем не менее, при такой форме следует соблюдать осторожность и помнить о наличии в выборке специального признака. Например, мы столкнёмся со сложностями, связанными с этим, когда будем говорить о регуляризации.

За счёт простой формы линейные модели достаточно быстро и легко обучаются, и поэтому популярны при работе с большими объёмами данных. Также у них мало параметров, благодаря чему удаётся контролировать риск переобучения и использовать их для работы с зашумлёнными данными и с небольшими выборками.

## 2 Области применимости линейных моделей

Сложно представить себе ситуацию, в которой мы берём данные, обучаем линейную модель и получаем хорошее качество работы. В линейной модели предполагается конкретный вид зависимости — а именно, что каждый признак линейно влияет на целевую переменную, и что целевая переменная не зависит от каких-либо комбинаций признаков. Вряд ли это будет выполнено по умолчанию, поэтому обычно данные требуют специальной подготовки, чтобы линейные модели оказались адекватными задаче. Приведём несколько примеров.

**Категориальные признаки.** Представим себе задачу определения стоимости квартиры по её характеристикам. Одним из важных признаков является район, в котором находится квартира. Этот признак является категориальным — его значения нельзя сравнивать между собой на больше/меньше, их нельзя складывать или вычитать. Непосредственно такие признаки нельзя использовать в линейных моделях, но есть достаточно распространённый способ их преобразования.

Допустим, категориальный признак  $f_j(x)$  принимает значения из множества  $C = \{c_1, \dots, c_m\}$ . Заменим его на  $m$  бинарных признаков  $b_1(x), \dots, b_m(x)$ , каждый из которых является индикатором одного из возможных категориальных значений:

$$b_i(x) = [f_j(x) = c_i].$$

Такой подход называется one-hot кодированием.

Отметим, что признаки  $b_1(x), \dots, b_m(x)$  являются линейно зависимыми: для любого объекта выполнено

$$b_1(x) + \dots + b_m(x) = 1.$$

Чтобы избежать этого, можно выбрасывать один из бинарных признаков. Впрочем, такое решение имеет и недостатки — например, если на тестовой выборке появится новая категория, то её как раз можно закодировать с помощью нулевых бинарных признаков; при удалении одного из них это потеряет смысл.

Вернёмся к задаче про стоимость квартиры. Если мы применим линейную модель к данным после one-hot кодирования признака о районе (допустим, это  $f(x)$ ), то получится такая формула:

$$a(x) = w_1[f(x) = c_1] + \dots + w_m[f(x) = c_m] + \{\text{взаимодействие с другими признаками}\}.$$

Такая зависимость кажется логичной — каждый район задаёт некоторый базовый уровень стоимости (например, для района  $c_1$  имеем базовую цену  $w_1$ ), а остальные факторы корректируют его.

**Работа с текстами.** Перейдём к предсказанию стоимости квартиры по её текстовому описанию. Есть простой способ кодирования, который называется *мешок слов* (*bag of words*).

Найдём все слова, которые есть в нашей выборке текстов, и пронумеруем их:  $\{c_1, \dots, c_m\}$ . Будем кодировать текст  $t$  признаками  $b_1(x), \dots, b_m(x)$ , где  $b_j(x)$  равен количеству вхождений слова  $c_j$  в текст. Линейная модель над такими признаками

будет иметь вид

$$a(x) = w_1 b_1(x) + \dots + w_m b_m(x) + \dots,$$

и такой вид тоже кажется разумным. Каждое вхождение слова  $c_j$  меняет прогноз стоимости на  $w_j$ . В самом деле, можно ожидать, что слово «престижный» скорее говорит о том, что квартира дорогая, а слово «плохой» вряд ли будут использовать при описании приличной квартиры.

**Бинаризация числовых признаков.** Наконец, подумаем о предсказании стоимости квартиры по расстоянию до ближайшей станции метро  $x_j$ . Может оказаться, что самые дорогие квартиры расположены где-то в 5-10 минутах ходьбы от метро, а те, что ближе или дальше, стоят не так дорого. В этом случае зависимость целевой переменной от признака не будет линейной. Чтобы сделать линейную модель подходящей, мы можем бинаризовать признак. Для этого выберем некоторую сетку точек  $\{t_1, \dots, t_m\}$ . Это может быть равномерная сетка между минимальным и максимальным значением признака или, например, сетка из эмпирических квантилей. Добавим сюда точки  $t_0 = -\infty$  и  $t_{m+1} = +\infty$ . Новые признаки зададим как

$$b_i(x) = [t_{i-1} < x_j \leq t_i], \quad i = 1, \dots, m+1.$$

Линейная модель над этими признаками будет выглядеть как

$$a(x) = w_1 [t_0 < x_j \leq t_1] + \dots + w_{m+1} [t_m < x_j \leq t_{m+1}] + \dots,$$

то есть мы найдём свой прогноз стоимости квартиры для каждого интервала расстояния до метро. Такой подход позволит учесть нелинейную зависимость между признаком и целевой переменной.

### 3 Измерение ошибки в задачах регрессии

Чтобы обучать регрессионные модели, нужно определиться, как именно измеряется качество предсказаний. Будем обозначать через  $y$  значение целевой переменной, через  $a$  — прогноз модели. Рассмотрим несколько способов оценить отклонение  $L(y, a)$  прогноза от истинного ответа.

**MSE и  $R^2$ .** Основной способ измерить отклонение — посчитать квадрат разности:

$$L(y, a) = (a - y)^2$$

Благодаря своей дифференцируемости эта функция наиболее часто используется в задачах регрессии. Основанный на ней функционал называется среднеквадратичным отклонением (mean squared error, MSE):

$$\text{MSE}(a, X) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (a(x_i) - y_i)^2.$$

Отметим, что величина среднеквадратичного отклонения плохо интерпретируется, поскольку не сохраняет единицы измерения — так, если мы предсказываем цену

в рублях, то MSE будет измеряться в квадратах рублей. Чтобы избежать этого, используют корень из среднеквадратичной ошибки (root mean squared error, RMSE):

$$\text{RMSE}(a, X) = \sqrt{\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (a(x_i) - y_i)^2}.$$

Среднеквадратичная ошибка подходит для сравнения двух моделей или для контроля качества во время обучения, но не позволяет сделать выводы о том, насколько хорошо данная модель решает задачу. Например,  $\text{MSE} = 10$  является очень плохим показателем, если целевая переменная принимает значения от 0 до 1, и очень хорошим, если целевая переменная лежит в интервале  $(10000, 100000)$ . В таких ситуациях вместо среднеквадратичной ошибки полезно использовать *коэффициент детерминации* (или коэффициент  $R^2$ ):

$$R^2(a, X) = 1 - \frac{\sum_{i=1}^{\ell} (a(x_i) - y_i)^2}{\sum_{i=1}^{\ell} (y_i - \bar{y})^2},$$

где  $\bar{y} = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} y_i$  — среднее значение целевой переменной. Коэффициент детерминации измеряет долю дисперсии, объяснённую моделью, в общей дисперсии целевой переменной. Фактически, данная мера качества — это нормированная среднеквадратичная ошибка. Если она близка к единице, то модель хорошо объясняет данные, если же она близка к нулю, то прогнозы сопоставимы по качеству с константным предсказанием.

**MAE.** Заменим квадрат отклонения на модуль:

$$L(y, a) = |a - y|$$

Соответствующий функционал называется средним абсолютным отклонением (mean absolute error, MAE):

$$\text{MAE}(a, X) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} |a(x_i) - y_i|.$$

Модуль отклонения не является дифференцируемым, но при этом менее чувствителен к выбросам. Квадрат отклонения, по сути, делает особый акцент на объектах с сильной ошибкой, и метод обучения будет в первую очередь стараться уменьшить отклонения на таких объектах. Если же эти объекты являются выбросами (то есть значение целевой переменной на них либо ошибочно, либо относится к другому распределению и должно быть проигнорировано), то такая расстановка акцентов приведёт к плохому качеству модели. Модуль отклонения в этом смысле гораздо более терпим к сильным ошибкам.

Приведём ещё одно объяснение того, почему модуль отклонения устойчив к выбросам, на простом примере. Допустим, все  $\ell$  объектов выборки имеют одинаковые признаковые описания, но разные значения целевой переменной  $y_1, \dots, y_\ell$ . В этом

случае модель должна на всех этих объектах выдать один и тот же ответ. Если мы выбрали MSE в качестве функционала ошибки, то получаем следующую задачу:

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (a - y_i)^2 \rightarrow \min_a$$

Легко показать, что минимум достигается на среднем значении всех ответов:

$$a_{\text{MSE}}^* = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} y_i.$$

Если один из ответов на порядки отличается от всех остальных (то есть является выбросом), то среднее будет существенно отклоняться в его сторону.

Рассмотрим теперь ту же ситуацию, но с функционалом MAE:

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} |a - y_i| \rightarrow \min_a$$

Теперь решением будет медиана ответов:

$$a_{\text{MAE}}^* = \text{median}\{y_i\}_{i=1}^{\ell}.$$

Небольшое количество выбросов никак не повлияет на медиану — она существенно более устойчива к величинам, выбивающимся из общего распределения.

**MSLE.** Перейдём теперь к логарифмам ответов и прогнозов:

$$L(y, a) = (\log(a + 1) - \log(y + 1))^2$$

Соответствующий функционал называется среднеквадратичной логарифмической ошибкой (mean squared logarithmic error, MSLE). Данная метрика подходит для задач с неотрицательной целевой переменной. За счёт логарифмирования ответов и прогнозов мы скорее штрафует за отклонения в порядке величин, чем за отклонения в их значениях. Также следует помнить, что логарифм не является симметричной функцией, и поэтому данная функция потерь штрафует заниженные прогнозы сильнее, чем завышенные.

**MAPE и SMAPE.** В задачах прогнозирования обычно измеряется относительная ошибка:

$$L(y, a) = \left| \frac{y - a}{y} \right|$$

Соответствующий функционал называется средней абсолютной процентной ошибкой (mean absolute percentage error, MAPE). Данный функционал часто используется в задачах прогнозирования. Также используется его симметричная модификация (symmetric mean absolute percentage error, SMAPE):

$$L(y, a) = \frac{|y - a|}{(|y| + |a|)/2}$$

## 4 Обучение линейной регрессии

Чаще всего линейная регрессия обучается с использованием среднеквадратичной ошибки. В этом случае получаем задачу оптимизации (считаем, что среди признаков есть константный, и поэтому свободный коэффициент не нужен):

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\langle w, x_i \rangle - y_i)^2 \rightarrow \min_w$$

Эту задачу можно переписать в матричном виде. Если  $X$  — матрица «объекты-признаки»,  $y$  — вектор ответов,  $w$  — вектор параметров, то приходим к виду

$$\frac{1}{\ell} \|Xw - y\|^2 \rightarrow \min_w, \quad (4.1)$$

где используется обычная  $L_2$ -норма. Если продифференцировать данный функционал по вектору  $w$ , приравнять к нулю и решить уравнение, то получим явную формулу для решения (подробный вывод формулы можно найти в материалах семинаров):

$$w = (X^T X)^{-1} X^T y.$$

Безусловно, наличие явной формулы для оптимального вектора весов — это большое преимущество линейной регрессии с квадратичным функционалом. Но данная формула не всегда применима по ряду причин:

- Обращение матрицы — сложная операция с кубической сложностью от количества признаков. Если в выборке тысячи признаков, то вычисления могут стать слишком трудоёмкими. Решить эту проблему можно путём использования численных методов оптимизации.
- Матрица  $X^T X$  может быть вырожденной или плохо обусловленной. В этом случае обращение либо невозможно, либо может привести к неустойчивым результатам. Проблема решается с помощью регуляризации, речь о которой пойдёт ниже.

Следует понимать, что аналитические формулы для решения довольно редки в машинном обучении. Если мы заменим MSE на другой функционал, то найти такую формулу, скорее всего, не получится. Желательно разработать общий подход, в рамках которого можно обучать модель для широкого класса функционалов. Такой подход действительно есть для дифференцируемых функций — обсудим его подробнее.

## 5 Градиентный спуск и оценивание градиента

Оптимизационные задачи вроде (4.1) можно решать итерационно с помощью градиентных методов (или же методов, использующих как градиент, так и информацию о производных более высокого порядка).

*Градиентом* функции  $f : \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$  называется вектор его частных производных:

$$\nabla f(x_1, \dots, x_d) = \left( \frac{\partial f}{\partial x_j} \right)_{j=1}^d.$$

Известно, что градиент является направлением наискорейшего роста функции, а антиградиент (т.е.  $-\nabla f$ ) — направлением наискорейшего убывания. Это ключевое свойство градиента, обосновывающее его использование в методах оптимизации.

Докажем данное утверждение. Пусть  $v \in \mathbb{R}^d$  — произвольный вектор, лежащий на единичной сфере:  $\|v\| = 1$ . Пусть  $x_0 \in \mathbb{R}^d$  — фиксированная точка пространства. Скорость роста функции в точке  $x_0$  вдоль вектора  $v$  характеризуется производной по направлению  $\frac{\partial f}{\partial v}$ :

$$\frac{\partial f}{\partial v} = \frac{d}{dt} f(x_{0,1} + tv_1, \dots, x_{0,d} + tv_d) \Big|_{t=0}.$$

Из курса математического анализа известно, что данную производную сложной функции можно переписать следующим образом:

$$\frac{\partial f}{\partial v} = \sum_{j=1}^d \frac{\partial f}{\partial x_j} \frac{d}{dt} (x_{0,j} + tv_j) = \sum_{j=1}^d \frac{\partial f}{\partial x_j} v_j = \langle \nabla f, v \rangle.$$

Распишем скалярное произведение:

$$\langle \nabla f, v \rangle = \|\nabla f\| \|v\| \cos \varphi = \|\nabla f\| \cos \varphi,$$

где  $\varphi$  — угол между градиентом и вектором  $v$ . Таким образом, производная по направлению будет максимальной, если угол между градиентом и направлением равен нулю, и минимальной, если угол равен 180 градусам. Иными словами, производная по направлению максимальна вдоль градиента и минимальна вдоль антиградиента.

У градиента есть ещё одно свойство, которое пригодится нам при попытках визуализировать процесс оптимизации, — он ортогонален линиям уровня. Докажем это. Пусть  $x_0$  — некоторая точка,  $S(x_0) = \{x \in \mathbb{R}^d \mid f(x) = f(x_0)\}$  — соответствующая линия уровня. Разложим функцию в ряд Тейлора на этой линии в окрестности  $x_0$ :

$$f(x_0 + \varepsilon) = f(x_0) + \langle \nabla f, \varepsilon \rangle + o(\|\varepsilon\|),$$

где  $x_0 + \varepsilon \in S(x_0)$ . Поскольку  $f(x_0 + \varepsilon) = f(x_0)$  (как-никак, это линия уровня), получим

$$\langle \nabla f, \varepsilon \rangle = o(\|\varepsilon\|).$$

Поделим обе части на  $\|\varepsilon\|$ :

$$\left\langle \nabla f, \frac{\varepsilon}{\|\varepsilon\|} \right\rangle = o(1).$$

Устремим  $\|\varepsilon\|$  к нулю. При этом вектор  $\frac{\varepsilon}{\|\varepsilon\|}$  будет стремиться к касательной к линии уровня в точке  $x_0$ . В пределе получим, что градиент ортогонален этой касательной.

## §5.1 Градиентный спуск

Основное свойство антиградиента — он указывает в сторону наискорейшего убывания функции в данной точке. Соответственно, будет логично стартовать из некоторой точки, сдвинуться в сторону антиградиента, пересчитать антиградиент и

снова сдвинуться в его сторону и т.д. Запишем это более формально. Пусть  $w^{(0)}$  — начальный набор параметров (например, нулевой или сгенерированный из некоторого случайного распределения). Тогда градиентный спуск состоит в повторении следующих шагов до сходимости:

$$w^{(k)} = w^{(k-1)} - \eta_k \nabla Q(w^{(k-1)}). \quad (5.1)$$

Здесь под  $Q(w)$  понимается значение функционала ошибки для набора параметров  $w$ .

Через  $\eta_k$  обозначается длина шага, которая нужна для контроля скорости движения. Можно делать её константной:  $\eta_k = c$ . При этом если длина шага слишком большая, то есть риск постоянно «перепрыгивать» через точку минимума, а если шаг слишком маленький, то движение к минимуму может занять слишком много итераций. Иногда длину шага монотонно уменьшают по мере движения — например, по простой формуле

$$\eta_k = \frac{1}{k}.$$

В пакете `vowpal wabbit`, реализующем настройку и применение линейных моделей, используется более сложная формула для шага в градиентном спуске:

$$\eta_k = \lambda \left( \frac{s_0}{s_0 + k} \right)^p,$$

где  $\lambda$ ,  $s_0$  и  $p$  — параметры (мы опустили в формуле множитель, зависящий от номера прохода по выборке). На практике достаточно настроить параметр  $\lambda$ , а остальным присвоить разумные значения по умолчанию:  $s_0 = 1$ ,  $p = 0.5$ ,  $d = 1$ .

Останавливать итерационный процесс можно, например, при близости градиента к нулю или при слишком малом изменении вектора весов на последней итерации.

Если функционал  $Q(w)$  выпуклый, гладкий и имеет минимум  $w^*$ , то имеет место следующая оценка сходимости:

$$Q(w^{(k)}) - Q(w^*) = O(1/k).$$

## §5.2 Оценивание градиента

Как правило, в задачах машинного обучения функционал  $Q(w)$  представим в виде суммы  $\ell$  функций:

$$Q(w) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} q_i(w).$$

В таком виде, например, записан функционал в задаче (4.1), где отдельные функции  $q_i(w)$  соответствуют ошибкам на отдельных объектах.

Проблема метода градиентного спуска (5.1) состоит в том, что на каждом шаге необходимо вычислять градиент всей суммы (будем его называть полным градиентом):

$$\nabla_w Q(w) = \sum_{i=1}^{\ell} \nabla_w q_i(w).$$



Это может быть очень трудоёмко при больших размерах выборки. В то же время точное вычисление градиента может быть не так уж необходимо — как правило, мы делаем не очень большие шаги в сторону антиградиента, и наличие в нём неточностей не должно сильно сказаться на общей траектории. Опишем несколько способов оценивания полного градиента.

Оценить градиент суммы функций можно градиентом одного случайно взятого слагаемого:

$$\nabla_w Q(w) \approx \nabla_w q_{i_k}(w),$$

где  $i_k$  — случайно выбранный номер слагаемого из функционала. В этом случае мы получим метод *стохастического градиентного спуска* (stochastic gradient descent, SGD) [1]:

$$w^{(k)} = w^{(k-1)} - \eta_k \nabla q_{i_k}(w^{(k-1)}).$$

Для выпуклого и гладкого функционала может быть получена следующая оценка:

$$\mathbb{E} [Q(w^{(k)}) - Q(w^*)] = O(1/\sqrt{k}).$$

Таким образом, метод стохастического градиента имеет менее трудоемкие итерации по сравнению с полным градиентом, но и скорость сходимости у него существенно меньше.

Отметим одно важное преимущество метода стохастического градиентного спуска. Для выполнения одного шага в данном методе требуется вычислить градиент лишь одного слагаемого — а поскольку одно слагаемое соответствует ошибке на одном объекте, то получается, что на каждом шаге необходимо держать в памяти всего один объект из выборки. Данное наблюдение позволяет обучать линейные модели на очень больших выборках: можно считывать объекты с диска по одному, и по каждому делать один шаг метода SGD.

Можно повысить точность оценки градиента, используя несколько слагаемых вместо одного:

$$\nabla_w Q(w) \approx \frac{1}{n} \sum_{j=1}^n \nabla_w q_{i_{kj}}(w),$$

где  $i_{kj}$  — случайно выбранные номера слагаемых из функционала, а  $n$  — параметр метода. С такой оценкой мы получим метод mini-batch gradient descent, который часто используется для обучения дифференцируемых моделей.

В 2013 году был предложен метод *среднего стохастического градиента* (stochastic average gradient) [2], который в некотором смысле сочетает низкую сложность итераций стохастического градиентного спуска и высокую скорость сходимости полного градиентного спуска. В начале работы в нём выбирается первое приближение  $w^0$ , и инициализируются вспомогательные переменные  $z_i^0$ , соответствующие градиентам слагаемых функционала:

$$z_i^{(0)} = \nabla q_i(w^{(0)}), \quad i = 1, \dots, \ell.$$

На  $k$ -й итерации выбирается случайное слагаемое  $i_k$  и обновляются вспомогательные переменные:

$$z_i^{(k)} = \begin{cases} \nabla q_i(w^{(k-1)}), & \text{если } i = i_k; \\ z_i^{(k-1)} & \text{иначе.} \end{cases}$$

Иными словами, пересчитывается один из градиентов слагаемых. Оценка градиента вычисляется как среднее вспомогательных переменных — то есть мы используем все слагаемые, как в полном градиенте, но при этом почти все слагаемые берутся с предыдущих шагов, а не пересчитываются:

$$\nabla_w Q(w) \approx \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} z_i^{(k)}.$$

Наконец, делается градиентный шаг:

$$w^{(k)} = w^{(k-1)} - \eta_k \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} z_i^{(k)}.$$

Данный метод имеет такой же порядок сходимости для выпуклых и гладких функционалов, как и обычный градиентный спуск:

$$\mathbb{E} [Q(w^{(k)}) - Q(w^*)] = O(1/k).$$

Существует множество других способов получения оценки градиента. Например, это можно делать без вычисления каких-либо градиентов вообще [3] — достаточно взять случайный вектор  $u$  на единичной сфере и домножить его на значение функции в данном направлении:

$$\nabla_w Q(w) = Q(w + \delta u)u.$$

Можно показать, что данная оценка является несмещённой для сглаженной версии функционала  $Q$ .

В задаче оценивания градиента можно зайти ещё дальше. Если вычислять градиенты  $\nabla_w q_i(w)$  сложно, то можно *обучить модель*, которая будет выдавать оценку градиента на основе текущих значений параметров. Этот подход был предложен для обучения глубоких нейронных сетей [4].

### §5.3 Модификации градиентного спуска

С помощью оценок градиента можно уменьшать сложность одного шага градиентного спуска, но при этом сама идея метода не меняется — мы движемся в сторону наискорейшего убывания функционала. Конечно, такой подход не идеален, и можно по-разному его улучшать, устраняя те или иные его проблемы. Мы разберём два примера таких модификаций — одна будет направлена на борьбу с осцилляциями, а вторая позволит автоматически подбирать длину шага.

**Метод импульса (momentum).** Может оказаться, что направление антиградиента сильно меняется от шага к шагу. Например, если линии уровня функционала сильно вытянуты, то из-за ортогональности градиента линиям уровня он будет менять направление на почти противоположное на каждом шаге. Такие осцилляции будут вносить сильный шум в движение, и процесс оптимизации займёт много итераций. Чтобы избежать этого, можно усреднять векторы антиградиента с нескольких предыдущих шагов — в этом случае шум уменьшится, и такой средний вектор будет указывать в сторону общего направления движения. Введём для этого вектор инерции:

$$\begin{aligned} h_0 &= 0; \\ h_k &= \alpha h_{k-1} + \eta_k \nabla_w Q(w^{(k-1)}). \end{aligned}$$

Здесь  $\alpha$  — параметр метода, определяющей скорость затухания градиентов с предыдущих шагов. Разумеется, вместо вектора градиента может быть использована его аппроксимация. Чтобы сделать шаг градиентного спуска, просто сдвинем предыдущую точку на вектор инерции:

$$w^{(k)} = w^{(k-1)} - h_k.$$

Заметим, что если по какой-то координате градиент постоянно меняет знак, то в результате усреднения градиентов в векторе инерции эта координата окажется близкой к нулю. Если же по координате знак градиента всегда одинаковый, то величина соответствующей координаты в векторе инерции будет большой, и мы будем делать большие шаги в соответствующем направлении.

**AdaGrad и RMSprop.** Градиентный спуск очень чувствителен к выбору длины шага. Если шаг большой, то есть риск, что мы будем «перескакивать» через точку минимума; если же шаг маленький, то для нахождения минимума потребуется много итераций. При этом нет способов заранее определить правильный размер шага — к тому же, схемы с постепенным уменьшением шага по мере итераций могут тоже плохо работать.

В методе AdaGrad предлагается сделать свою длину шага для каждой компоненты вектора параметров. При этом шаг будет тем меньше, чем более длинные шаги мы делали на предыдущих итерациях:

$$\begin{aligned} G_{kj} &= G_{k-1,j} + (\nabla_w Q(w^{(k-1)}))_j^2; \\ w_j^{(k)} &= w_j^{(k-1)} - \frac{\eta_k}{\sqrt{G_{kj} + \varepsilon}} (\nabla_w Q(w^{(k-1)}))_j. \end{aligned}$$

Здесь  $\varepsilon$  — небольшая константа, которая предотвращает деление на ноль. В данном методе можно зафиксировать длину шага (например,  $\eta_k = 0.01$ ) и не подбирать её в процессе обучения. Отметим, что данный метод подходит для разреженных задач, в которых у каждого объекта большинство признаков равны нулю. Для признаков, у которых ненулевые значения встречаются редко, будут делаться большие шаги; если же какой-то признак часто является ненулевым, то шаги по нему будут небольшими.

У метода AdaGrad есть большой недостаток: переменная  $G_{kj}$  монотонно растёт, из-за чего шаги становятся всё медленнее и могут остановиться ещё до того,

как достигнут минимум функционала. Проблема решается в методе RMSprop, где используется экспоненциальное затухание градиентов:

$$G_{kj} = \alpha G_{k-1,j} + (1 - \alpha)(\nabla_w Q(w^{(k-1)}))_j^2.$$

В этом случае размер шага по координате зависит в основном от того, насколько быстро мы двигались по ней на последних итерациях.

## Список литературы

- [1] *Robbins, H., Monro S.* (1951). A stochastic approximation method. // Annals of Mathematical Statistics, 22 (3), p. 400-407.
- [2] *Schmidt, M., Le Roux, N., Bach, F.* (2013). Minimizing finite sums with the stochastic average gradient. // Arxiv.org.
- [3] *Flaxman, Abraham D. and Kalai, Adam Tauman and McMahan, H. Brendan* (2005). Online Convex Optimization in the Bandit Setting: Gradient Descent Without a Gradient. // Proceedings of the Sixteenth Annual ACM-SIAM Symposium on Discrete Algorithms.
- [4] *Jaderberg, M. et. al* (2016). Decoupled Neural Interfaces using Synthetic Gradients. // Arxiv.org.