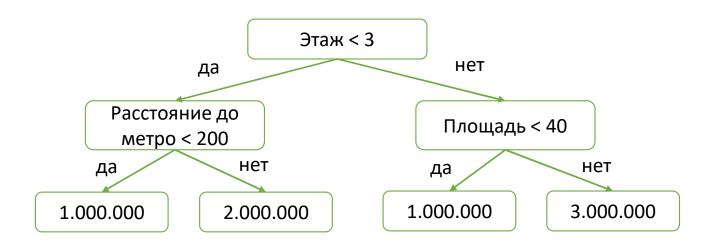
### Лекция 8 Бэггинг и случайные леса

#### Корректировка с прошлой лекции



#### Корректировка с прошлой лекции

• Почему решающие деревья – жадные алгоритмы?

• Жадный алгоритм — алгоритм, заключающийся в принятии локально оптимальных решений на каждом этапе, допуская, что конечное решение также окажется оптимальным.

• Сделали разбиение в вершине – вернуться назад в нее не можем

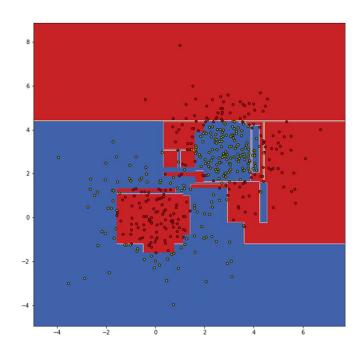
Неустойчивость деревьев

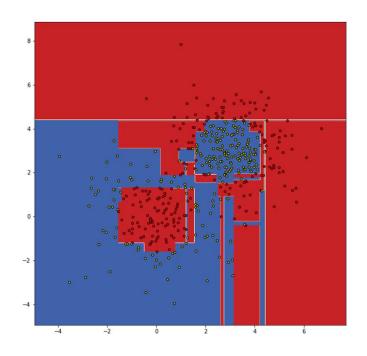
#### Устойчивость моделей

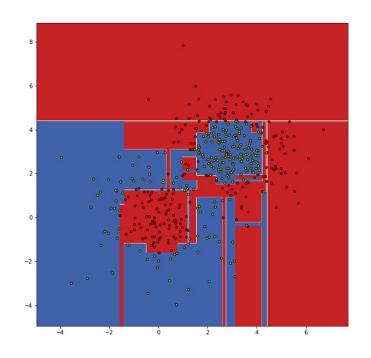
- $X = (x_i, y_i)_{i=1}^{\ell}$  обучающая выборка
- Обучаем модель a(x)
- Ожидаем, что модель устойчивая
- То есть не сильно меняется при небольших изменениях в X
- $ilde{X}$  случайная подвыборка, примерно 90% исходной

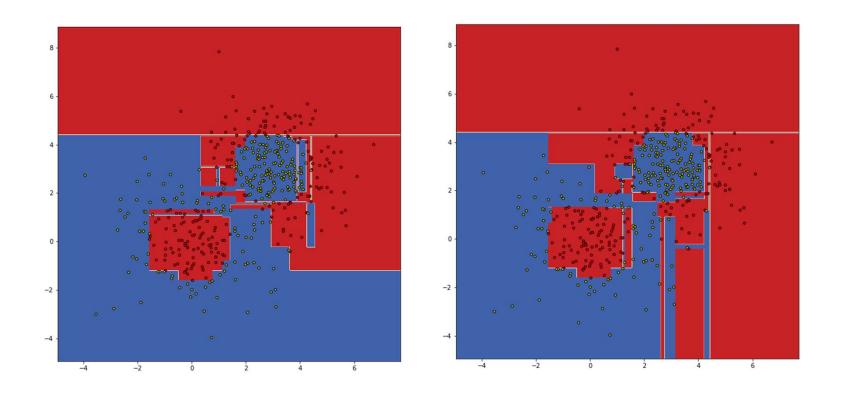
#### Устойчивость моделей

- $ilde{X}$  случайная подвыборка, примерно 90% исходной
- Что будет происходить с деревьями на разных подвыборках?









- У нас получилось N деревьев:  $b_1(x)$ , ...,  $b_N(x)$
- Объединим их через голосование большинством (majority vote):

$$a(x) = \arg\max_{y \in \mathbb{Y}} \sum_{n=1}^{N} [b_n(x) = y]$$

- У нас получилось N деревьев:  $b_1(x)$ , ...,  $b_N(x)$
- Объединим их через голосование большинством (majority vote):

$$a(x) = \arg\max_{y \in \mathbb{Y}} \sum_{n=1}^{N} [b_n(x) = y]$$

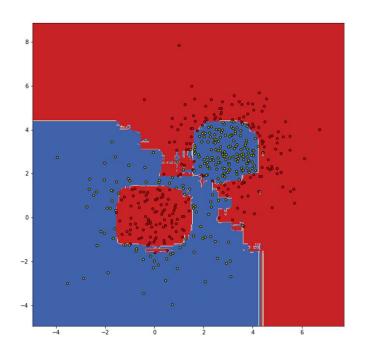
Количество деревьев, выдавших класс у

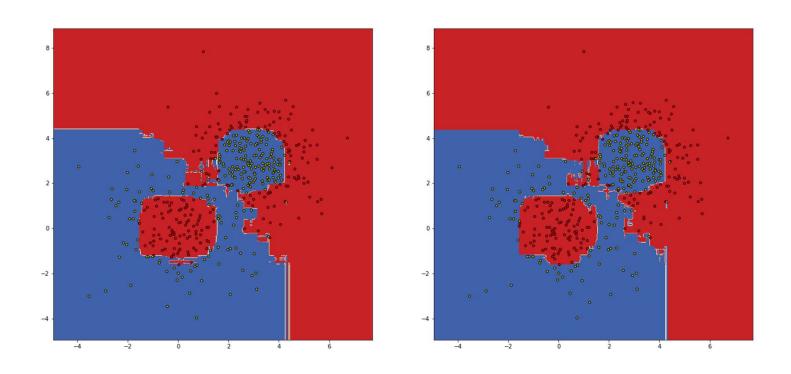
- У нас получилось N деревьев:  $b_1(x), ..., b_N(x)$
- Объединим их через голосование большинством (majority vote):

$$a(x) = \arg\max_{y \in \mathbb{Y}} \sum_{n=1}^{N} [b_n(x) = y]$$

который выбрало выдавших класс у большинство деревьев

Выбираем класс, Количество деревьев,





# Голосование по большинству и усреднение

### Majority vote



#### Majority vote

- Дано: N базовых алгоритмов  $b_1(x)$ , ...,  $b_N(x)$
- Композиция: класс, за который проголосовало больше всего базовых алгоритмов

$$a(x) = \arg\max_{y \in \mathbb{Y}} \sum_{n=1}^{N} [b_n(x) = y]$$

#### Усреднение наблюдений

- Наблюдение: усреднение результатов повышает их точность
- Измерение артериального давления
- Измерение скорости света
- Усреднение соседних пикселей изображения

#### Общий вид: классификация

- $b_1(x)$ , ...,  $b_N(x)$  базовые модели
- Каждая хотя бы немного лучше случайного угадывания
- Композиция: голосование по большинству (majority vote)

$$a_N(x) = \arg\max_{y \in \mathbb{Y}} \sum_{n=1}^N [b_n(x) = y]$$

#### Общий вид: регрессия

- $b_1(x), ..., b_N(x)$  базовые модели
- Каждая хотя бы немного лучше случайного угадывания
- Композиция: усреднение

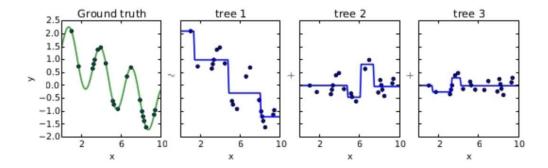
$$a_N(x) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} b_n(x)$$

#### Базовые модели

- $b_1(x)$ , ...,  $b_N(x)$  базовые модели
- Как на одной выборке построить N различных моделей?
- Вариант 1: обучить их независимо на разных подвыборках
- Вариант 2: обучать последовательно для корректировки ошибок

#### Бустинг

- Каждая следующая модель исправляет ошибки предыдущих
- Например, градиентный бустинг



#### Бэггинг

- Bagging (<u>b</u>ootstrap <u>aggregating</u>)
- Базовые модели обучаются независимо
- Каждый обучается на подмножестве обучающей выборки
- Подмножество выбирается с помощью бутстрапа

#### Бутстрап

- Выборка с возвращением
- Берём  $\ell$  элементов из X
- Пример:  $\{x_1, x_2, x_3, x_4\} \rightarrow \{x_1, x_2, x_2, x_4\}$
- В подвыборке будет  $\ell$  объектов, из них около 63.2% уникальных
- Если объект входит в выборку несколько раз, то мы как бы повышаем его вес

#### Случайные подпространства

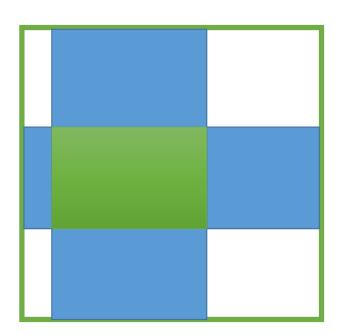
- Выбираем случайное подмножество признаков
- Обучаем модель только на них

#### Случайные подпространства

- Выбираем случайное подмножество признаков
- Обучаем модель только на них
- Может быть плохо, если имеются важные признаки, без которых невозможно построить разумную модель

#### Виды рандомизации

- Бэггинг: случайная подвыборка
- Случайные подпространства: случайное подмножество признаков



#### Резюме

- Будем объединять модели в композиции через усреднение или голосование большинством
- Бэггинг композиция моделей, обученных независимо на случайных подмножествах объектов
- Можно ещё рандомизировать по признакам
- Как лучше всего?

Смещение и разброс моделей

$$L(\mu) = \underbrace{\mathbb{E}_{x,y} \Big[ \big( y - \mathbb{E}[y \, | \, x] \big)^2 \Big]}_{\text{шум}} + \underbrace{\mathbb{E}_x \Big[ \big( \mathbb{E}_X \big[ \mu(X) \big] - \mathbb{E}[y \, | \, x] \big)^2 \Big]}_{\text{смещение}} + \underbrace{\mathbb{E}_x \Big[ \big( \mu(X) - \mathbb{E}_X \big[ \mu(X) \big] \big)^2 \Big] \Big]}_{\text{разброс}}$$

• Разберём на уровне идеи

- Ошибка модели складывается из трёх компонент
- Шум (noise) характеристика сложности и противоречивости данных

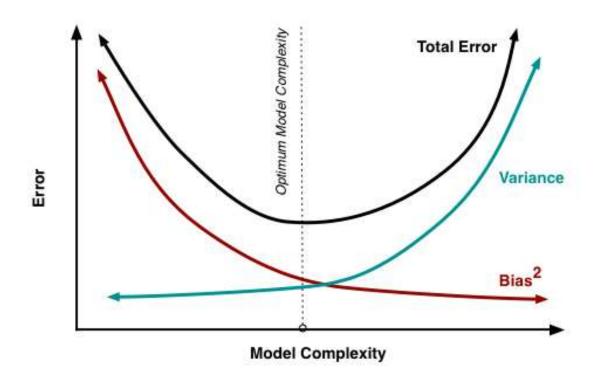
- Ошибка модели складывается из трёх компонент
- Шум (noise) характеристика сложности и противоречивости данных
- Смещение (bias) способность модели приблизить лучшую среди всех возможных моделей

- Ошибка модели складывается из трёх компонент
- Шум (noise) характеристика сложности и противоречивости данных
- Смещение (bias) способность модели приблизить лучшую среди всех возможных моделей
- Разброс (variance) устойчивость модели к изменениям в обучающей выборке

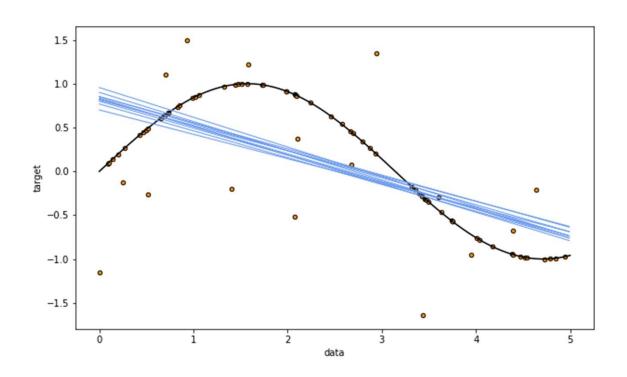
#### Смещение и разброс

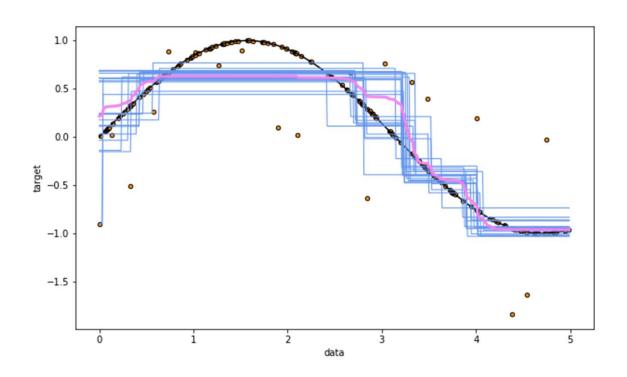
- Высокое смещение может говорить о недообучении (слишком большая ошибка)
- Высокий разброс может говорить о переобучении (слишком сложная модель)

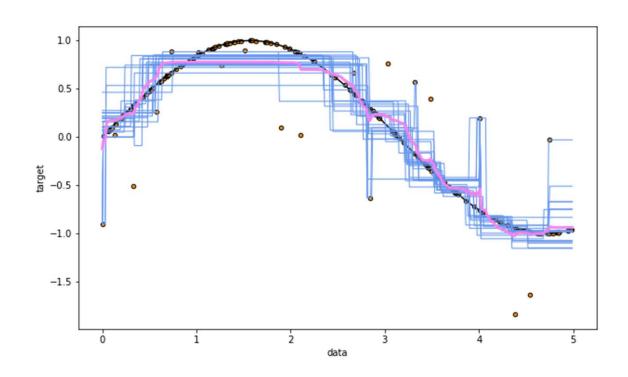
#### Bias-variance tradeoff

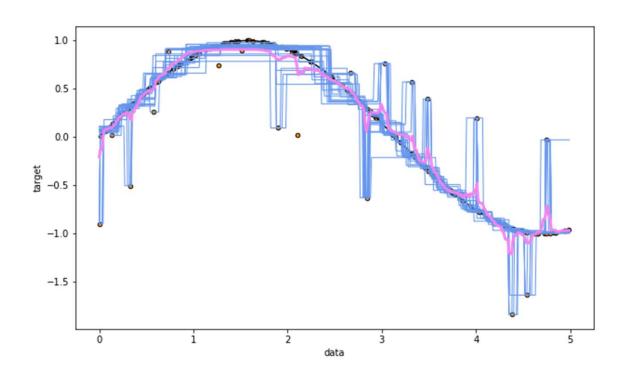


#### Смещение и разброс: линейная модель







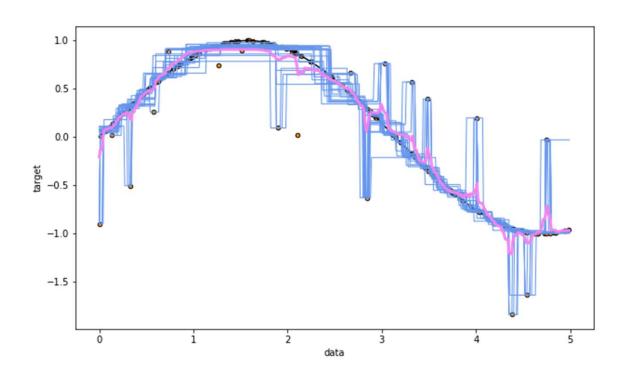


#### Бэггинг

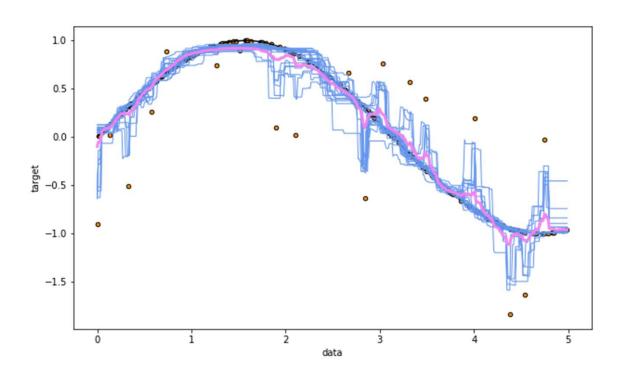
- Смещение  $a_N(x)$  такое же, как у  $b_n(x)$
- Разброс  $a_N(x)$ :

$$\frac{1}{N}$$
 (разброс  $b_n(x)$ ) + ковариация  $(b_n(x), b_m(x))$ 

- Если базовые модели независимы, то разброс уменьшается в N раз!
- Чем более похожи выходы базовых моделей, тем меньше эффект от построения композиции



# Смещение и разброс: бэггинг



# Случайный лес

#### Жадный алгоритм

 $SplitNode(m, R_m)$ 

- 1. Если выполнен критерий останова, то выход
- 2. Ищем лучший предикат:  $j, t = \arg\min_{\mathbf{j}, \mathbf{t}} Q(R_m, j, t)$
- 3. Разбиваем с его помощью объекты:  $R_\ell = \left\{ \{(x,y) \in R_m | \left[x_j < t\right] \}, R_r = \left\{ \{(x,y) \in R_m | \left[x_j \geq t\right] \right\} \right\}$
- 4. Повторяем для дочерних вершин: SplitNode $(\ell, R_\ell)$  и SplitNode $(r, R_r)$

#### Жадный алгоритм

 $SplitNode(m, R_m)$ 

- 1. Если выполнен критерий останова, то выход
- 2. Ищем лучший предикат:  $j, t = \arg\min_{j,t} Q(R_m, j, t)$
- 3. Разбиваем с его помощью объекты:  $R_\ell = \left\{ \{(x,y) \in R_m | \left[x_j < t\right] \}, R_r = \left\{ \{(x,y) \in R_m | \left[x_j \geq t\right] \right\} \right\}$
- 4. Повторяем для дочерних вершин: SplitNode $(\ell, R_\ell)$  и SplitNode $(r, R_r)$

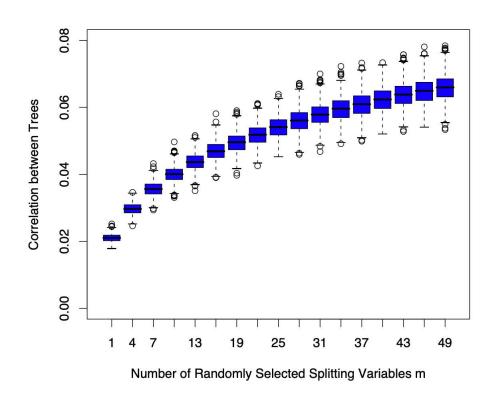
#### Выбор предиката

$$j, t = \arg\min_{j,t} Q(R_m, j, t)$$

• Будем искать лучший предикат среди случайного подмножества признаков размера q



# Корреляция между деревьями



Hastie, Tibshirani, Friedman. The Elements of Statistical Learning.

#### Корреляция между деревьями

#### Рекомендации для q:

- Регрессия:  $q = \frac{d}{3}$
- Классификация:  $q = \sqrt{d}$

#### Случайный лес (Random Forest)

Для n = 1, ..., N:

- 1. Сгенерировать выборку  $ilde{X}$  с помощью бутстрапа
- 2. Построить решающее дерево  $b_n(x)$  по выборке  $\tilde{X}$
- 3. Дерево строится, пока в каждом листе не окажется не более  $n_{min}$  объектов
- 4. Оптимальное разбиение ищется среди q случайных признаков

#### Случайный лес (Random Forest)

Для n = 1, ..., N:

- 1. Сгенерировать выборку  $ilde{X}$  с помощью бутстрапа
- 2. Построить решающее дерево  $b_n(x)$  по выборке  $ilde{X}$
- 3. Дерево строится, пока в каждом листе не окажется не более  $n_{min}$  объектов
- 4. Оптимальное разбиение ищется среди q случайных признаков

Выбираются заново при каждом разбиении!

#### Случайный лес (Random Forest)

• Регрессия:

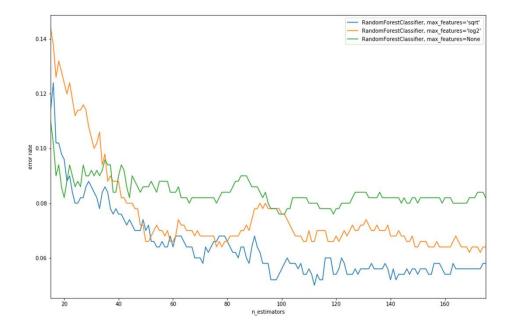
$$a(x) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} b_n(x)$$

• Классификация:

$$a(x) = \arg\max_{y \in \mathbb{Y}} \sum_{n=1}^{N} [b_n(x) = y]$$

## Универсальный метод

- Ошибка сначала убывает, а затем выходит на один уровень
- Случайный лес не переобучается при росте N



- Каждое дерево обучается примерно на 63% данных
- Остальные объекты как бы тестовая выборка для дерева
- $X_n$  обучающая выборка для  $b_n(x)$
- Можно оценить ошибку на новых данных:

$$Q_{test} = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} L\left(y_i, \frac{1}{\sum_{n=1}^{N} [x_i \notin X_n]} \sum_{n=1}^{N} [x_i \notin X_n] b_n(x_i)\right)$$

- Каждое дерево обучается примерно на 63% данных
- Остальные объекты как бы тестовая выборка для дерева
- $X_n$  обучающая выборка для  $b_n(x)$
- Можно оценить ошибку на новых данных:

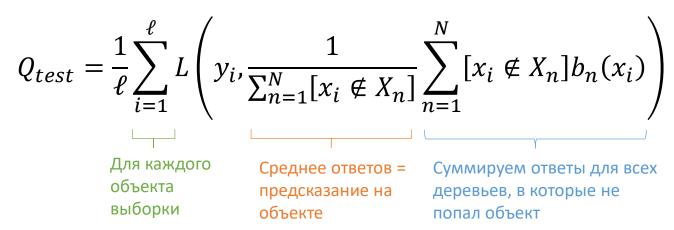
$$Q_{test} = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} L\left(y_i, \frac{1}{\sum_{n=1}^{N} [x_i \notin X_n]} \sum_{n=1}^{N} [x_i \notin X_n] b_n(x_i)\right)$$

Для каждого объекта выборки

- Каждое дерево обучается примерно на 63% данных
- Остальные объекты как бы тестовая выборка для дерева
- $X_n$  обучающая выборка для  $b_n(x)$
- Можно оценить ошибку на новых данных:

$$Q_{test} = rac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} L \left( y_i, rac{1}{\sum_{n=1}^{N} [x_i 
otin X_n]} \sum_{n=1}^{N} [x_i 
otin X_n] b_n(x_i) 
ight)$$
Для каждого объекта деревьев, в которые не попал объект

- Каждое дерево обучается примерно на 63% данных
- Остальные объекты как бы тестовая выборка для дерева
- $X_n$  обучающая выборка для  $b_n(x)$
- Можно оценить ошибку на новых данных:



• 4 объекта:  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3), (x_4, y_4)$ 

- 4 объекта:  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3), (x_4, y_4)$
- 3 дерева:
  - Дерево  $b_1$ : train on  $(x_1, y_1), (x_2, y_2)$
  - Дерево  $b_2$ : train on  $(x_3, y_3), (x_4, y_4)$
  - Дерево  $b_3$ : train on  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$

- 4 объекта:  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3), (x_4, y_4)$
- 3 дерева:
  - Дерево  $b_1$ : train on  $(x_1, y_1), (x_2, y_2)$
  - Дерево  $b_2$ : train on  $(x_3, y_3), (x_4, y_4)$
  - Дерево  $b_3$ : train on  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$

$$Q_1 = L(y_1, b_2(x_1))$$

- 4 объекта:  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3), (x_4, y_4)$
- 3 дерева:
  - Дерево  $b_1$ : train on  $(x_1, y_1), (x_2, y_2)$
  - Дерево  $b_2$ : train on  $(x_3, y_3), (x_4, y_4)$
  - Дерево  $b_3$ : train on  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$

$$Q_1 = L(y_1, b_2(x_1))$$
  
 $Q_2 = L(y_2, b_2(x_2))$ 

- 4 объекта:  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3), (x_4, y_4)$
- 3 дерева:
  - Дерево  $b_1$ : train on  $(x_1, y_1), (x_2, y_2)$
  - Дерево  $b_2$ : train on  $(x_3, y_3), (x_4, y_4)$
  - Дерево  $b_3$ : train on  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$

$$Q_{1} = L(y_{1}, b_{2}(x_{1}))$$

$$Q_{2} = L(y_{2}, b_{2}(x_{2}))$$

$$Q_{3} = L(y_{3}, b_{1}(x_{3}))$$

- 4 объекта:  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3), (x_4, y_4)$
- 3 дерева:
  - Дерево  $b_1$ : train on  $(x_1, y_1), (x_2, y_2)$
  - Дерево  $b_2$ : train on  $(x_3, y_3), (x_4, y_4)$
  - Дерево  $b_3$ : train on  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$

$$Q_{1} = L(y_{1}, b_{2}(x_{1}))$$

$$Q_{2} = L(y_{2}, b_{2}(x_{2}))$$

$$Q_{3} = L(y_{3}, b_{1}(x_{3}))$$

$$Q_{4} = L\left(y_{4}, \frac{1}{2}(b_{1}(x_{4}) + b_{3}(x_{4}))\right)$$

$$Q_{1} = L(y_{1}, b_{2}(x_{1}))$$

$$Q_{2} = L(y_{2}, b_{2}(x_{2}))$$

$$Q_{3} = L(y_{3}, b_{1}(x_{3}))$$

$$Q_{4} = L\left(y_{4}, \frac{1}{2}(b_{1}(x_{4}) + b_{3}(x_{4}))\right)$$

$$Q_{test} = \frac{1}{4}(Q_{1} + Q_{2} + Q_{3} + Q_{4})$$

#### Важность признаков

- Перестановочный метод для проверки важности j-го признака
- Перемешиваем соответствующий столбец в матрице «объекты-признаки» для тестовой выборки
- Измеряем качество модели
- Чем сильнее оно упало, тем важнее признак

#### Резюме

- Случайный лес метод на основе бэггинга, в котором делается попытка повысить разнообразие деревьев
- Метод практически без гиперпараметров
- Можно оценить обобщающую способность без тестовой выборки