Линейная регрессия

Зинина Анастасия

Содержание

- 1 Задача регрессии
- 2 Решение: поиск минимума функционала ошибки
 - Функционал ошибки
 - Проблема мультиколлинеарности
 - Получение численно устойчивого обращения матрицы SVD
 - Градиентный спуск
 - Стохастический градиентный спуск
- 3 Статистические свойства МНК-оценок
- Форыба с переобучением
 - Ridge-регрессия
 - Lasso-регрессия

- ullet Задана выборка $\{{f x}_1,...,{f x}_N|{f x}\in \mathbb{R}^M\}$ и множество $\{y_1,...,y_N|y\in \mathbb{R}\}$ значений зависимой переменной.
- Объекты отождествляются со своим признаковым описанием, т.е. задана матрица объектов-признаков:

$$\begin{pmatrix} f_1(x_1) & \dots & f_n(x_1) \\ \dots & \dots & \dots \\ f_1(x_l) & \dots & f_n(x_l) \end{pmatrix}$$

• Задана регрессионная модель

$$y = f(\alpha, \mathbf{x}) + \varepsilon,$$

где f — функция регрессионной зависимости, а ε — случайная величина с нулевым матожиданием.

• Модель называется линейной регрессией, если $f(\alpha, \mathbf{x})$ линейна по коэффициентам α :

$$f(\alpha, \mathbf{x}) = \alpha_0 + \sum_{j=1}^{n} \alpha_j f_j(x)$$

• Требуется найти наиболее вероятные параметры $\hat{\alpha}$:

$$\hat{\alpha} = \underset{\alpha \in \mathbb{R}^M}{argmax} \ p(y|x, \alpha, f).$$

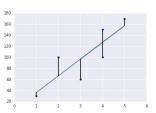


Функционал ошибки

- Как подобрать подходящие параметры?
- Зададим функционал ошибки, зависящий от параметров, и найдём его минимум
- Рассмотрим в качестве функционала ошибки MSE:

$$MSE = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} (y_i - f(\alpha, \mathbf{x}_i))^2$$

 Восстановление регрессии с данным функционалом ошибки метод наименьших квадратов



MHK

• Обозначения: матрица объектов-признаков F (где все признаки $f_{:X \to R}$ числовые), целевой вектор у, вектор параметров α :

$$F=f_1 \ldots f_n ,$$

$$\begin{split} f \\ = \begin{pmatrix} f_{(x_1)} \\ \vdots \\ f_{(x_l)} \end{pmatrix}, & y = \begin{pmatrix} y_1 \\ \vdots \\ y_l \end{pmatrix}, & \alpha = \begin{pmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{pmatrix} \end{split}$$

• Алгоритм:

$$a(x) = \sum_{j=1}^{n} \alpha_j f_j(x) = F\alpha.$$

• Оценим качество его работы на выборке $(x_i, y_i)_{i=1}^l$ с помощью МНК:

$$Q(\alpha, X^l) = \sum_{i=1}^{l} (a(x_i) - y_i)^2 \to \min_{\alpha \in \mathbb{R}^n},$$

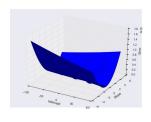
$$Q(\alpha) = \| F\alpha - y \|^2 \rightarrow \min_{\alpha \in \mathbb{R}^n}.$$

MHK

ullet Найдём минимум Q(lpha) по lpha:

$$\frac{\partial Q(\alpha)}{\partial \alpha} = 2F^{T}(F\alpha - y) = 0$$

 $\Rightarrow \ (\boldsymbol{F}^T\boldsymbol{F})\boldsymbol{\alpha} = \boldsymbol{F}^T\boldsymbol{y} -$ нормальное уравнение МНК



• Если $rank(F^TF) = n$, то можно обращать матрицу F^TF :

$$\alpha^* = (F^T F)^{-1} F^T y = F^+ y,$$

где $F^+ = (F^T F)^{-1} F^T$ - псевдообратная матрица.



Мультиколлинеарность

- Основной проблемой многомерной линейной регресии является мультиколлинеарность матрицы F^TF , которую приходится обращать.
- ullet Подобные проблемы возникают, когда среди признаков $f_j(x)$ есть почти линейно зависимые.
- Мультиколлинеарность матрицы определяется её числом обусловленности:

$$\mu(F^T F) = \| F^T F \| * \| (F^T F)^{-1} \| = \frac{\lambda_{max}}{\lambda_{min}},$$

где λ — собственные значения матрицы F^TF .

• Чем больше число обусловленности, тем ближе матрица $F^T F$ к вырожденной и тем неустойчивее обратная к ней матрица.

Для получения обращения, устойчивого к малым изменениям значений матрицы F, используется SVD.

• Рассмотрим сингулярное разложение матрицы F:

$$F = VDU^T.$$

• В таких обозначениях:

$$F^{+} = (F^{T}F)^{-1}F^{T} = (UDV^{T}VDU^{T})^{-1}UDV^{T} = (UDDU^{T})^{-1}UDV^{T}$$
$$= U^{-T}D^{-2}U^{-1}UDV^{T} = U^{-T}D^{-2}DV^{T},$$

а так как $U^{-1} = U^{T}$. то

$$F^{+} = UD^{-1}V^{T} = \sum_{j=1}^{n} \frac{1}{\sqrt{\lambda_{j}}} u_{j} v_{j}^{T}$$

в силу диагональности матрицы D.

• А решение метода наименьших квадратов запишется в следующем виде:

$$\alpha^* = F^+ y = \sum_{j=1}^n \frac{1}{\sqrt{\lambda_j}} u_j(v_j^T, y);$$

Градиентный спуск

- ullet Выбор начального приближения для вектора весов $ec{lpha}^{[0]}.$
- После вычисляется приблизительное $\vec{\alpha}^{[1]}$, а затем $\vec{\alpha}^{[2]}$ и так далее, согласно итерационной формуле:

$$\vec{\alpha}^{[j+1]} = \vec{\alpha}^{[j]} - \gamma^{[j]} \nabla F(\vec{\alpha}^{[j]}),$$

где $\gamma^{[j]}$ — шаг градиентного спуска.

• $\gamma^{[k]}$ выбирается: -постоянной, в этом случае метод может расходиться; -дробным шагом; -наискорейшим спуском: $\gamma^{[k]} = \arg\min_{\gamma} f(\alpha^{[k]} - \gamma \nabla f(\alpha^{[k]}))$.

• Градиентный шаг для весов будет выглядеть следующим образом:

$$\alpha_{0} \leftarrow \alpha_{0} + \frac{2\eta}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (y_{i} - (\alpha_{0} + \alpha_{1}f_{1}(x_{i}) + \alpha_{2}f_{2}(x_{i}) + \dots + \alpha_{n}f_{n}(x_{i})))$$

$$\alpha_{j} \leftarrow \alpha_{j} + \frac{2\eta}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} f_{j}(x_{i})(y_{i} - (\alpha_{0} + \alpha_{1}f_{1}(x_{i}) + \alpha_{2}f_{2}(x_{i}) + \dots + \alpha_{n}f_{n}(x_{i}))),$$

$$j \in \{1, 2, \dots, n\}$$

Т.е. обновляем веса для улучшения качества на всей выборке

• B SGD поправки для весов вычисляются только с учетом одного случайно взятого объекта обучающей выборки:

$$\alpha_{0} \leftarrow \alpha_{0} + \frac{2\eta}{\ell} (y_{k} - (\alpha_{0} + \alpha_{1} f_{1}(x_{k}) + \alpha_{2} f_{2}(x_{k}) + \dots + \alpha_{n} f_{n}(x_{k})))$$

$$\alpha_{j} \leftarrow \alpha_{j} + \frac{2\eta}{\ell} f_{j}(x_{k}) (y_{k} - (\alpha_{0} + \alpha_{1} f_{1}(x_{k}) + \alpha_{2} f_{2}(x_{k}) + \dots + \alpha_{n} f_{n}(x_{k}))),$$

$$j \in \{1, 2, \dots, n\}$$

где k - случайный индекс, $k \in \{1, \dots, \ell\}$.

4 D > 4 A > 4 B > 4 B > 9 Q Q

Статистические свойства МНК-оценок

- Предположения:
 - 1. $y = F\alpha + \varepsilon$
 - 2. наблюдения (x_i, y_i) независимы
 - 3. rank F = n
 - 4. $E(\varepsilon_i) = 0$
 - 5. $D(\varepsilon_i) = \sigma^2$
 - 6. $\varepsilon \sim N(0, \sigma^2 I)$
- Параметры α могут быть оценены с помощью ММП: Функция правдоподобия:

$$L(S, \alpha_0, ..., \alpha_n) = \prod \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} exp \frac{-(y_j - \alpha_0 - \sum \alpha_j f_j(x_i))^2}{2\sigma}$$

ullet Точка максимума L совпадает с точкой минимума

$$-\ln L(S, \alpha_0, ..., \alpha_n) = \sum \left[\frac{1}{2} \ln 2\pi + \ln \sigma + \frac{1}{2\sigma} (y_j - \alpha_0 - \sum \alpha_i f_j(x_i))^2\right]$$

- ullet А точка минимума $-\ln[L(S,lpha_0,...,lpha_n)]$ совпадает с точкой минимума MSE.
- То есть ММП и МНК эквивалентны.

Статистические свойства МНК-оценок

lpha - истинный вектор параметров, \hat{lpha} - коэффициенты, полученные с помощью МНК

- 1. Несмещенность $M\hat{\alpha}_j=\alpha_j$
- 2. Состоятельность $\gamma > 0 \quad \lim P(|\alpha_j \hat{\alpha}_j| < \gamma) = 1, j = 0, ..., k$
- 3. Нормальное распределение $\hat{\alpha} \sim N(\alpha, \sigma^2(F^TF)^{-1})$
- 4. Эффективность: наименьшая дисперсия оценок $\hat{\alpha}$ в классе оценок, линейных по у (теорема Гаусса-Маркова).

Борьба с переобучением

- Отбор признаков
- Преобразование признаков
- Регуляризация

Регуляризация: Ridge-регрессия

• Вводится модифицированный функционал

$$Q_{\tau} = ||y - F\alpha||^2 + \tau ||\alpha||^2 \to \min_{\alpha}$$

где $au \in (0,1)$ - коэффициент регуляризации.

• МНК (регуляризованное) решение получается таким

$$\hat{Q}_{\tau} = (F^T F + \tau I_k)^{-1} F^T y$$

• У матриц F^TF и $F^TF+\tau I_k$ собственные вектора совпадают, а собственным значением различаются на $\tau.$ Поэтому число обусловленности для матрицы $F^TF+\tau I$ равно

$$\mu(F^T F + \tau I) = \frac{\lambda_{max} + \tau}{\lambda_{min} + \tau}.$$

Регуляризация: Lasso-регрессия

 Вводится ограничение-неравенство, запрещающее слишком большие абсолютные значения коэффициентов:

$$\begin{cases} Q(a) = || F\alpha - y ||^2 \to \min_{\alpha} \\ \sum |\alpha_j| \leqslant \tau \end{cases}$$

где au — параметр регуляризации.

 По теореме Куна — Таккера решение задачи оптимизации с ограничениями-неравенствами можно записать в эквивалентном виде

$$||F\alpha - y||^2 + \lambda \sum |\alpha_j| \to \min_{\alpha}$$

Регуляризация: Lasso-регрессия

• Лассо осуществляет отбор информативных признаков. Введём:

$$\alpha_j^+ = 1/2(|\alpha_j| + \alpha_j) \ge 0, \quad \alpha_j^- = 1/2(|\alpha_j| - \alpha_j) \ge 0,$$

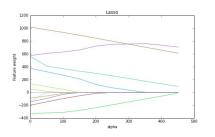
$$\alpha_j = \alpha_j^+ + \alpha_j^-.$$

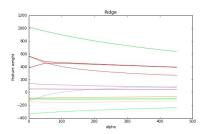
• Тогда минимизируемый функционал останется квадратичным по новым переменным, но станет гладким, а ограничение примет линейный вид:

$$\alpha_j^+ + \alpha_j^- \leqslant \tau$$

Lasso vs Ridge

Почувствуйте разницу:





Список литературы

- Hastie T., Tibshirani R., Friedman J. The Elements of Statistical Learning. New York: Springer, 2001.
- *Воронцов К.В.* Курс лекций "Вычислительные методы обучения по прецедентам"
- Дрейпер Н.Р., Смит Г. прикладной регрессионный анализ. М.:Издательский дом "Вильямс 2007.
- Кобзарь А.И. Прикладная математическая статистика М.: Физматлит, 2006.
- Tibshirani R. J. Regression shrinkage and selection via the lasso // Journal of the Royal Statistical Society. Series B (Methodological). — 1996. — Vol. 58, no. 1. — Pp. 267–288
- Лагутин М.Б. Наглядная математическая статистика -М.:БИНОМ.Лаборатория знаний, 2009.
- Andrew Ng Kypc "Machine Learning"