

# Algoritmos de Árboles y Colectividades

Curso de aprendizaje automático para  
el INE

Víctor Gallego y Roi Naveiro

2019-04-21

# Árboles de Clasificación y Regresión (CART)

# Introducción

- Idea de los árboles: particionar el espacio de variables predictores en rectángulos.
- Ajustar modelo muy sencillo a cada partición.
- Tarea: encontrar usando el train la estructura del árbol (variables del corte y umbral) y el modelo en cada partición.
- Punto fuerte: interpretabilidad
- Importante en ciencias médicas: imita la forma de pensar de los doctores.

# Árboles de regresión (1)

- Sean datos de entrenamiento  $\{(x_i, y_i)\}_{i=1}^N$ , donde cada  $x_i$  es un vector de  $p$  variables predictoras.
- Supongamos que particionamos el espacio de variables predictoras en  $M$  regiones  $R_1, \dots, R_M$  y para cada una ajustamos una constante  $c_m$ . La respuesta es

$$f(x) = \sum_{m=1}^M c_m I(x \in R_m)$$

- Si nuestro criterio es minimizar  $\sum (y_i - f(x_i))^2$ , entonces dada la región  $R_m$  la mejor  $c_m$  es la media de los  $y_i$  de los  $x_i \in R_m$ .

# Árboles de regresión (2)

- Buscar la mejor partición  $R_1, \dots, R_M$  en términos minimizar la suma de cuadrados es **computacionalmente inviable**.
- Alternativa greedy: buscar mejores particiones binarias de forma secuencial.
- Empezando con todos los datos, sea  $j$  la variable de partición y  $s$  el umbral. Esto define dos regiones del espacio  $R_1 (X_j \leq s)$  y  $R_2 (X_j > s)$ .
- Hay que resolver

$$\min_{j,s} \left[ \min_{c_1} \sum_{x_i \in R_1(j,s)} (y_i - c_1)^2 + \min_{c_2} \sum_{x_i \in R_2(j,s)} (y_i - c_2)^2 \right]$$

- Para cada  $j, s$  el problema interno se resuelve inmediatamente:  $c_1$  es la media de los  $y_i$  de los  $x_i \in R_1$  (igual para  $c_2$ ).
- Para cada variable  $j$  encontrar el punto de partición  $s$  es rápido.
- Se puede inspeccionar todas las variables de partición y encontrar el mejor par  $(j, s)$ .
- Iterar el proceso en las regiones resultantes.

# Árboles de regresión (3)

- ¿Cuándo parar?
- Árbol profundo hace overfitting, árbol pequeño tiene mucho sesgo.
- Tamaño del árbol es un hiperparámetro.
- Estrategia óptima: construir un árbol muy profundo ( $T_0$ ) y **podarlo**.
- Sea  $T$  cualquier subárbol de  $T_0$  obtenido colapsando algún nodo interno.
- Sea  $|T|$  el número de nodos terminales en  $T$  y  $N_m$  el número de instancias en el nodo terminal  $m$ -ésimo. Entonces

$$Q_m(T) = \frac{1}{N_m} \sum_{x_i \in R_m} (y_i - \hat{c}_m)^2$$

- El criterio a optimizar en la poda es

$$\sum_{m=1}^{|T|} N_m Q_m(T) + \alpha |T|$$

# Árboles de regresión (4)

- El criterio a optimizar en la poda es

$$C_\alpha(T) = \sum_{m=1}^{|T|} N_m Q_m(T) + \alpha |T|$$

- $\alpha$  es un hiperparámetro que penaliza el tamaño de los árboles.
- Para cada  $\alpha$  existe un subarbol  $T_\alpha$  tal que  $C_\alpha(T_\alpha)$  es mínimo.
- Estrategia de búsqueda de  $T_\alpha$ : colapsar el nodo que produce el menos incremento en  $\sum_{m=1}^{|T|} N_m Q_m(T)$ , hasta quedarnos con un solo nodo.
- Esta secuencia de subárboles contiene el óptimo!

# Árboles de clasificación

- Debemos cambiar el criterio para particionar y para podar.
- Sea un nodo  $m$  que representa la región  $R_m$  con  $N_m$  observaciones. Definimos  $\hat{p}_{mk}$  como la proporción de instancias de clase  $k$  en el nodo  $m$ .
- Denominamos  $k(m)$  a la clase mayoritaria en el nodo  $m$  (aquella para la cual  $\hat{p}_{mk}$  es máximo)
- **Medidas de impuridad**
  1. Error de clasificación:  $1 - \hat{p}_{mk(m)}$
  2. Índice de Gini:  $\sum_{k=1}^K \hat{p}_{mk}(1 - \hat{p}_{mk})$
  3. Entropía cruzada:  $-\sum_{k=1}^K \hat{p}_{mk} \log \hat{p}_{mk}$
- Gini y entropía cruzada **son diferenciables**.
- OJO: pesar con número de ejemplos en cada partición resultante!! Es decir, minimizar

$$n_L Q_L + n_R Q_R$$



# Detalle técnico (1)

- **Ejercicio:** ¿Cuántas particiones posibles de una variable categórica con  $q$  categorías en dos grupos existen?
- Fácil ver que  $2^{q-1} - 1$ . **Escalado catastrófico.**
- Si la respuesta es binaria (0-1) hay solución. Sea  $x$  variable categórica con categorías  $x^1, \dots, x^q$ .
- Ordenamos las categorías en orden creciente de  $P(Y = 1|x = x_i)$ .
- El corte óptimo es alguno de los que respeta este orden, si la impureza es Gini o entropía cruzada.
- También se cumple para output cuantitativo ordenando en valor creciente de la media de la respuesta.

# Detalle técnico (2)

## Ejemplo

x	y
A	0
A	1
A	1
B	0
B	0
C	1
D	0
D	1

$\Rightarrow$

$$\begin{aligned}
 P(y = 1 | x = A) &= 2/3 \\
 P(y = 1 | x = B) &= 0 \\
 P(y = 1 | x = C) &= 1 \\
 P(y = 1 | x = D) &= 1/2
 \end{aligned}$$

$\Rightarrow$

x	y
B(0)	0
B(0)	0
$\bar{D}(1/2)$	0
D(1/2)	1
$\bar{A}(2/3)$	0
A(2/3)	1
A(2/3)	1
$\bar{C}(1)$	1

# Boosting

# Aprendiendo de los errores

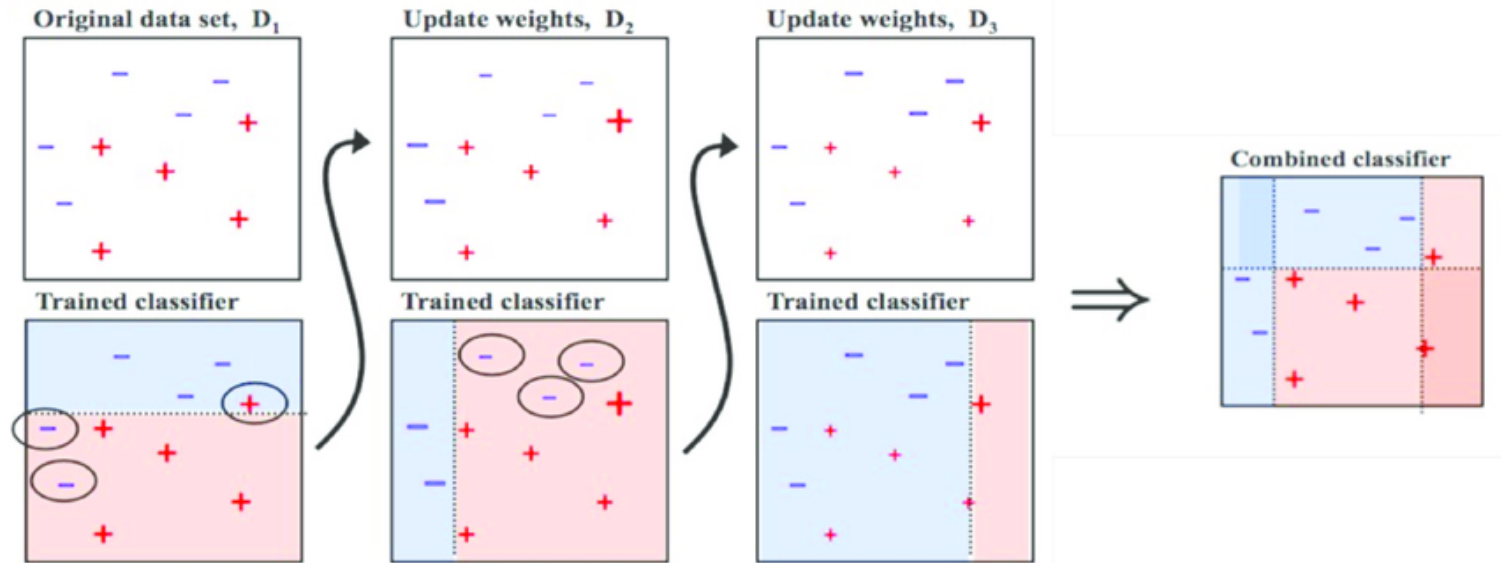
- Dado un dataset de entrenamiento  $\{(x_i, y_i)\}_{i=1}^N$ , ajustamos un modelo  $G(x)$  y calculamos la tasa de error sobre el conjunto de entrenamiento

$$err = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N I(y_i \neq G(x_i))$$

- Partiendo de que  $G(x)$  es un clasificador débil, ¿cómo podemos hacer que además vaya corrigiendo sus errores?
- **Boosting**: iremos aplicando el algoritmo a versiones modificadas de los datos de entrenamiento, obteniendo una secuencia de clasificadores

$$G_m(x), \quad m = 1, \dots, M$$

# Aprendiendo de los errores



# AdaBoost.M1 (1997) (1)

- **Idea:** remuestrear los datos de entrenamiento, dando mayor peso a las instancias mal clasificadas.
- Algoritmo: input:  $(x_i, y_i)$ ,  $y_i \in \{-1, +1\}$ ,  $1 \leq i \leq N$ .
  1. Inicialmente pesos uniformes:  $w_i = \frac{1}{N}$
  2. Desde  $m = 1$  hasta  $M$ :
    - Ajustar  $G_m(x)$  a los datos de entrenamiento
    - Calculamos el error sobre la muestra de entrenamiento
    - Aumentamos  $w_i$  en los ejemplos mal clasificados

# AdaBoost.M1 (1997) (2)

- Algoritmo: input:  $(x_i, y_i)$ ,  $y_i \in \{-1, +1\}$ ,  $1 \leq i \leq N$ .

1. Inicialmente pesos uniformes:  $w_i = \frac{1}{N}$

2. Desde  $m = 1$  hasta  $M$ :

- Ajustar  $G_m(x)$  a los datos de entrenamiento
- Cálculo del error ponderado:

$$err_m = \frac{\sum_{i=1}^N w_i I(y_i \neq G_m(x_i))}{\sum_{i=1}^N w_i}$$

- Calcular

$$\alpha_m = \log\left(\frac{1 - err_m}{err_m}\right)$$

- Actualizar los pesos

$$w_i \leftarrow w_i \exp\{\alpha_m I(y_i \neq G_m(x_i))\}$$

1. Predecir con  $G(x) = \text{sign} \left[ \sum_{m=1}^M \alpha_m G_m(x) \right]$

# ¿Qué ajusta realmente boosting?

- Ajusta un modelo aditivo (GAM) de la forma

$$f(x) = \sum_{m=1}^M \beta_m b(x; \gamma_m)$$

- En el ámbito de los GAMs los parámetros  $\beta_m, \gamma_m$  se ajustan de forma conjunta.
- En boosting, esos parámetros se ajustan por etapas (en cada  $m$ ), lo que conduce a un **aprendizaje lento** pero que en la práctica **reduce el sobreajuste** (overfitting).



# Mínimos cuadrados por etapas (stagewise LS)

1. Tenemos

$$f_{m-1}(x) = \sum_{j=1}^{m-1} \beta_j b(x; \gamma_j)$$

2. Resolvemos

$$\min_{\beta, \gamma} \sum_{j=1}^N (y_i - f_{m-1}(x_i) - \beta b(x_i; \gamma))^2$$

- Esto es: añadimos el término  $\beta_m b(x; \gamma_m)$  que mejor ajuste los **residuales** ( $y_i - f_{m-1}(x_i)$ ) tras la iteración  $m - 1$ .
- Podemos **generalizarlo cambiando la función de coste cuadrático**.

# La función de coste exponencial

- Introducimos esta nueva función de coste:

$$L(y, f(x)) = \exp(-yf(x))$$

- En cada iteración, hay que resolver

$$\min_{\beta, \gamma} \sum_{j=1}^N \exp(-y_i f_{m-1}(x_i) + \beta b(x_i; \gamma))$$

- ¿Por qué el coste exponencial?
  - Es una cota superior monótona y diferenciable del error de clasificación.
  - Da lugar a una actualización de remuestreo simple.
  - $\operatorname{argmin}_{f(x)} \mathbb{E}_{Y|x} [\exp(-Y f(x))] = \frac{1}{2} \log \frac{P(Y=+1|x)}{P(Y=-1|x)} \rightarrow P(Y = +1|x) = \frac{1}{1+\exp(-2f^*(x))}$   
, lo cual justifica la regla predictiva del signo.

# Otras funciones objetivo

- Clasificación
  - Exponencial:  $\exp(-yf(x))$ .
  - Desviación binomial (más robusta):  $\log(1 + \exp(-2yf(x)))$ .
- Regresión
  - Cuadrático:  $\frac{1}{2}(y - f(x))^2$ .
  - Valor absoluto:  $|y - f(x)|$ .

# Implementación con árboles

- ¿Qué usamos como modelo débil dentro del esquema de boosting?
- Hastie, Tibshirani et al. argumentan que los árboles de decisión son excelentes para ser usados como clasificadores/regresores débiles (ver siguiente slide)
- Por tanto, la estructura del modelo colectivo será

$$f_M(x) = \sum_{m=1}^M T(x, \Theta_m)$$

- donde  $T(x, \Theta) = \sum_{j=1}^J c_j I(x \in R_j)$  es un árbol de decisión.

# Implementación con árboles

Key: ●= good, ●=fair, and ●=poor.

Characteristic	Neural Nets	SVM	CART	GAM	KNN, kernels	MART
Natural handling of data of “mixed” type	●	●	●	●	●	●
Handling of missing values	●	●	●	●	●	●
Robustness to outliers in input space	●	●	●	●	●	●
Insensitive to monotone transformations of inputs	●	●	●	●	●	●
Computational scalability (large $N$ )	●	●	●	●	●	●
Ability to deal with irrelevant inputs	●	●	●	●	●	●
Ability to extract linear combinations of features	●	●	●	●	●	●
Interpretability	●	●	●	●	●	●
Predictive power	●	●	●	●	●	●

# Gradient Boosting

- En cada iteración, habrá que resolver

$$\hat{\Theta}_m = \operatorname{argmin}_{\Theta_m} \sum_{i=1}^N L(y_i, f_{m-1}(x_i) + T(x_i; \Theta_m))$$

- Resolverlo de forma exacta es muy costoso.
- Aprovechando que la función de coste es diferenciable, calculamos los gradientes

$$g_{im} = \left[ \frac{\partial L(y_i, f(x_i))}{\partial f(x_i)} \right]_{f(x_i)=f_{m-1}(x_i)}$$

- $f_{m-1}(x_i) - lr * g_{im}$  tiene menos pérdida que  $f_{m-1}(x_i)$ .
- Por tanto,  $T(x_i, \Theta_m)$  será un **árbol de regresión** ajustado a predecir los gradientes  $g_{im}$   
!!

# Gradient Boosting (Algoritmo)

- Modelo inicial:  $f_0(x) = \operatorname{argmin}_{\gamma} \sum_{i=1}^N L(y_i, \gamma)$
- Desde  $m = 1$  hasta  $M$ :
  1. Calcular gradientes  $g_{im}$ .
  2. Ajustar un árbol de regresión al target  $-g_{im}$ , obteniendo las regiones terminales  $R_{jm}, j = 1, \dots, J_m$ .
  3. Para cada región  $R_{jm}$ , calcular  $\gamma_{jm} = \operatorname{argmin}_{\gamma} \sum_{x_i \in R_{jm}} L(y_i, f_{m-1}(x_i) + \gamma)$ .
  4. Actualizar:  $f_m(x) = f_{m-1}(x) + \sum_{j=1}^{J_m} \gamma_{jm} I(x \in R_{jm})$ .

# Hiperparámetros

- $J_m$ , tamaño de cada árbol: se tiende a escoger  $J = J_m$  para simplificar complejidad.
  - $J = 2$ : no interacciones (solo hay una decisión/subdivisión).
  - $J = 3$ : interacciones entre dos variables (subdivisiones sucesivas).
  - Con  $J$  se permiten hasta  $J - 1$  interacciones.
  - Según ESL, típicamente escoger  $4 \leq J \leq 8$ .
- $M$ , número de iteraciones/árboles.
  - El error de entrenamiento se podría reducir arbitrariamente con  $M \rightarrow \infty$ .
  - Ajustarlo mediante un conjunto de validación, y dejar de iterar cuando el error de validación no mejore tras unas pocas iteraciones (**early stopping**).



# Regularización

- $\eta \in [0, 1]$ , tasa de muestreo/subsampling:
  - En lugar de estimar el gradiente sobre todo el conjunto de entrenamiento,  $\mathcal{O}(N)$ ,
  - lo hacemos con una muestra aleatoria uniforme,  $\mathcal{O}(\eta N)$  (como en SGD).
  - Típicamente  $\eta \leq 1/2$ .
- $\nu \in [0, 1]$ , parámetro de encogimiento/shrinkage:
  - Se sustituye  $f_m(x) = f_{m-1}(x) + \sum_{j=1}^{J_m} \gamma_{jm} I(x \in R_{jm})$
  - por  $f_m(x) = f_{m-1}(x) + \nu \sum_{j=1}^{J_m} \gamma_{jm} I(x \in R_{jm})$ .
  - Controla la tasa de aprendizaje del boosting.
  - Empíricamente  $\nu$  bajo favorece generalización (bajo error en test), aunque hace que aumente el número de iteraciones  $M$ .

# Interpretabilidad

## Importancia de variables

- Para un solo árbol, Breiman propuso como medida de **importancia de una variable**  $X_l$

$$\mathcal{I}_l^2(T) = \sum_{t=1}^{J-1} \hat{i}_t^2 I(v(t) = l),$$

(En cada nodo  $t$ , una de las variables  $X_{v(t)}$  es la escogida para hacer el corte en dos subregiones. Tal variable escogida es la que maximiza la mejora estimada en el riesgo cuadrático  $\hat{i}_t^2$ )

- Para un conjunto de  $M$  árboles, podemos promediarla

$$\mathcal{I}_l^2 = \frac{1}{M} \sum_{m=1}^M \mathcal{I}_l^2(T).$$

# Interpretabilidad

## Gráficos de dependencia parcial

- Dividimos las variables predictoras  $X = (X_1, X_2, \dots, X_p)$  en dos grupos disjuntos:

$$X = (X_{\mathcal{S}}, X_{\mathcal{C}}) \text{ tal que } \mathcal{S} \cup \mathcal{C} = \{1, 2, \dots, p\}.$$

- En lugar de inspeccionar la respuesta (por ej, probabilidad de +)  $f(X)$ , representamos una aproximación definida sobre  $X_{\mathcal{S}}$ :

$$f_{\mathcal{S}}(X_{\mathcal{S}}) = \mathbb{E}_{X_{\mathcal{C}}} [f(X_{\mathcal{S}}, X_{\mathcal{C}})] \approx \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(X_{\mathcal{S}}, x_{i\mathcal{C}})$$

- $|\mathcal{S}|$  bajo para poder visualizarlo.
- Ejemplo en los ejercicios de hoy.

# Interpretabilidad

- Gráfico de dependencia parcial para detección de spam: aumento del uso del símbolo ! aumenta probabilidad de spam, mientras que con la marca HP sucede a la inversa.

# Librerías para R

- **gbm**: la implementación original. Soporta gráficos de dependencia parcial para interpretabilidad.
  - <https://cran.r-project.org/web/packages/gbm/index.html>
- **xgboost**: usada por varios ganadores de la plataforma Kaggle. ~10 veces más rápida que gbm, soporta matrices dispersas. También soporta boosting de modelos lineales.
  - <https://cran.r-project.org/web/packages/xgboost/index.html>

# Resumen

- Boosting como proceso de **optimización por etapas y suave**. Por ejemplo, **gradient boosting** aproxima los gradientes en cada iteración por un árbol ajustado a ellos.
- Boosting como alternativa al bagging. Mientras que boosting es un proceso que busca la **reducción del sesgo**, el bagging se emplea como **reducción de la varianza**.
- Fácil de hacer overfitting: usar conjunto de validación como **terminación temprana**.
- **Interpretabilidad decente**: importancia de variables y gráficos de dependencia parcial.

# Random Forest

# Introducción - Bootstrap

- Técnica para medir precisión de estimadores.
- Permite estimar la distribución de casi cualquier estadístico (y por tanto cualquier propiedad de interés, como la varianza).
- Idea
  1. Muestrear al azar los datos de entrenamiento **con reemplazo**.
  2. Generar  $B$  *muestras bootstrap*, del mismo tamaño que el train.
  3. En cada muestra, calcular el estadístico de interés: **bootstrap estimates**.
  4. La distribución empírica de las **bootstrap estimates** es una estimación de la distribución del estimador.



# Introducción - Bagging

- Además de servir para cuantificar la predicción de una estimación, el bootstrap puede usarse para mejorar la predicción!
- Ajustamos **modelo de regresión** a datos de entrenamiento  
 $T = \{(x_1, y_1), \dots, (x_N, y_N)\}$
- $\hat{f}(x)$  es la predicción del modelo en el punto  $x$ .
- **Bagging** (bootstrap aggregation) promedia esta predicción sobre una colección de muestras bootstrap del conjunto de entrenamiento,
- Para cada muestra bootstrap  $T^i$ ,  $i = 1, 2, \dots, B$  ajustamos el modelo obteniendo  $f^i(x)$ .  
La estimación de bagging es

$$\hat{f}_{bag} = \frac{1}{B} \sum_{i=1}^B f^i(x)$$

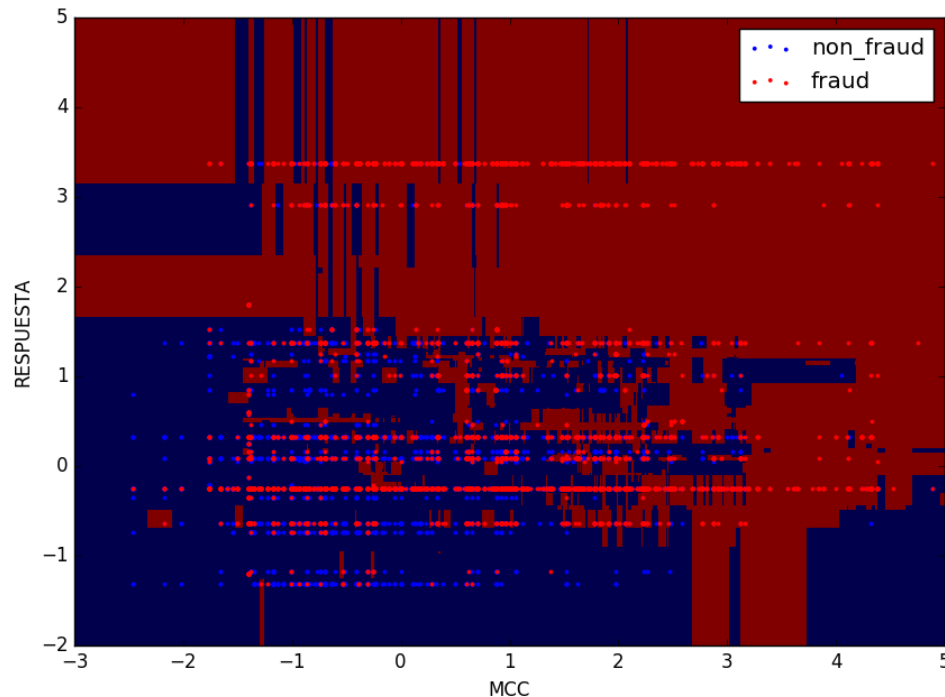
- Interesante para árboles pues cada árbol bootstrap *se fijará* en variables diferentes.

# Introducción - Bagging

- En **clasificación** cada muestra bagging predice una clase. La predicción final será la clase más votada.
- Para estimar probabilidades no usar proporciones de votos. Promediar la estimaciones de probabilidad de cada muestra (por ejemplo en árboles de decisión la proporción de las clases en nodos terminales).
- Bagging es una técnica para reducir la varianza de una función predictiva.
- De forma empírica: funciona bien para procedimientos con poco sesgo y mucha varianza (árboles de decisión).

# Introducción - Random Forests

- Random Forests es una modificación de bagging de árboles de decisión, que produce un comité de árboles **decorrelados**.
- Resultados similares a boosting pero más sencillos de entrenar y tunear.



# RF - Bagging

- La idea subyacente es promediar muchos modelos ruidosos pero aproximadamente insesgados y así reducir la varianza.
- Los árboles son candidatos ideales: si son profundos son aproximadamente insesgados.
- Como cada árbol generado con bagging está idénticamente distribuido, la media de  $B$  árboles de bagging es la misma.
- El sesgo de los predicción del bagging de árboles es el mismo que el de cada árbol individual. Podemos mejora reduciendo varianza..,

# RF - Bagging

- Intuición en regresión: si el training set  $(x_i, y_i)$  con  $i = 1, 2, \dots, N$  es iid de la distribución  $P$ , el estimador agregado ideal es  $f_{ag}(x) = \mathbb{E}_P(\hat{f}^*(x))$  (aquí las muestras bootstrap son muestras de tamaño  $N$  de  $P$ ).

$$\begin{aligned}\mathbb{E}_P[Y - \hat{f}^*(x)]^2 &= \mathbb{E}_P[Y - f_{ag}(x) + f_{ag}(x) - \hat{f}^*(x)]^2 \\ &= \mathbb{E}_P[Y - f_{ag}(x)]^2 + \mathbb{E}_P[f_{ag}(x) - \hat{f}^*(x)]^2 \\ &\geq \mathbb{E}_P[Y - f_{ag}(x)]^2\end{aligned}$$

- La agregación usando la población real **nunca** incrementa el error cuadrático medio.
- Esto sugiere que usando bagging con los datos de train quizás disminuirémos el error cuadrático medio...

# RF - Decorrelación

- La media de  $B$  variables aleatorias independientes e idénticamente distribuidas tiene varianza  $\frac{1}{B}\sigma^2$ .
- (Ejercicio) Si las variables son simplemente idénticamente distribuidas (pero no independientes) con correlación positiva  $\rho$  entonces la varianza de la media es

$$\rho\sigma^2 + \frac{1 - \rho}{B}\sigma^2$$

- Al aumentar  $B$  el segundo término se anula.
- Podemos mejorar la reducción de la varianza si reducimos  $\rho$  (sin pasarse para no aumentar mucho  $\sigma^2$ ).
- En RF se consigue así: Antes de cada separación en cada árbol, seleccionar al azar  $m$  variables predictoras y buscar el corte óptimo usando solo esas.
- Menor  $m \Rightarrow$  Menor  $\rho$ .

# Ejercicio

Si las variables son simplemente idénticamente distribuidas (pero no independientes) con correlación positiva  $\rho$  entonces la varianza de la media es

$$\rho\sigma^2 + \frac{1-\rho}{B}\sigma^2$$

Tenemos que

$$\text{Var}\left(\frac{1}{B}\sum X_i\right) = \frac{1}{B^2}\text{Var}\left(\sum X_i\right) = \frac{1}{B^2}\left[\mathbb{E}\left[\left(\sum X_i\right)^2\right] - \mathbb{E}\left[\sum X_i\right]^2\right]$$

El segundo término vale

$$\mathbb{E}\left[\sum X_i\right]^2 = B^2\mu^2$$

El primero

$$\mathbb{E}\left[\left(\sum X_i\right)^2\right] = \mathbb{E}\left[\left(\sum_{i=1}^B X_i^2\right) + 2\left(\sum_{i=1}^B \sum_{j<i} X_i X_j\right)\right] = B(\sigma^2 + \mu^2) + B(B-1)(\rho\sigma^2 + \mu^2)$$

Sustituyendo llegamos a la expresión de partida.

# RF - Detalles Técnicos

- En **regresión**: hacer la media de predicción de cada árbol.
- En **clasificación**: voto mayoritario.
- En **regresión** se recomienda:  $m = p/3$  y tamaño mínimo de nodos para permitir división 5.
- En **clasificación** se recomienda:  $m = \sqrt{p}$  y tamaño mínimo de nodos 1.
- Mejor tunear estos hiperparámetros (son los más importantes).
- RF es muy fácil de tunear y suele dar buenos resultados: recomendable usarlo como primera opción.
- Además es trivial de paralelizar!!



# Muestras *Out of bag*

- RF permite hacer validación cruzada al mismo tiempo que se entrena!!
- En cada muestra bootstrap, es fácil probar que aproximadamente 1/3 de observaciones quedan fuera del correspondiente árbol.
- Estas se denominan muestras *Out of Bag* (OOB).
- Para construir una estimación del OOB: Para cada observación  $(x_i, y_i)$  construir su predictor promediando únicamente los árboles correspondientes a muestras bootstrap donde no aparece  $(x_i, y_i)$ .
- Esta estimación es asintóticamente idéntica a la obtenida con N-fold cross validation.
- Usar esto para validar los hiperparámetros de interés!
- Se puede probar que RF no incrementan el error de generalización cuando se añaden más árboles.
- Luego se puede observar el comportamiento del error OOB y terminar el entrenamiento cuando este se estabiliza.

# Medidas de importancia de las variables

- Dos formas posibles de medir importancia.
- Para cada variable  $m$  medir cuánto decrece el criterio de impuridad Gini (o la entropía) en cada corte de esta variable y cada árbol del bosque.
- Sumar a todos los árboles.
- Pasar las muestras oob por el enésimo árbol y calcular la precisión.
- Permutar aleatoriamente el valor de la variable  $m$  en las muestras OOB y calcular de nuevo la precisión.
- Promediar el decrecimiento en precisión en todos los árboles del bosque.
- Cuanto más decrece la precisión debido a permutaciones de la variable  $m$ , más importante es la variable-
- La medida de decrecimiento del criterio de impuridad puede favorecer a variables con número de categorías muy alto (respecto a variables con pocas categorías).

# Matrices de proximidad y valores ausentes

- Al crecer un RF, se puede calcular la matriz  $N \times N$  de proximidad.
- Para cada árbol, cualquier par de observaciones OOB que compartan el nodo terminal, incrementar su proximidad en una unidad.
- Esto puede utilizarse para imputar valores ausentes.
- En primer lugar, rellenar los valores ausentes de manera poco precisa (mediana o moda de ejemplos de la misma clase).
- Calcular la matriz de proximidad.
- Para una variable continua  $m$ , si es ausente en el ejemplo  $n$ , imputarla con la media de los valores no ausentes de esa variable, pesada con la proximidad entre el ejemplo  $n$  y el ejemplo no ausente.
- Si es categórica, imputar con el valor más frecuente, con frecuencias pesadas con la proximidad.

# Métodos basados en Colectividades

- **Ensembling methods**, también denominados **comités** de modelos.
- Supongamos que tenemos 3 clasificadores  $G_i(x)$ , que para cierta instancia  $x_0$  pronostican:

$$G_1(x_0) = 1$$

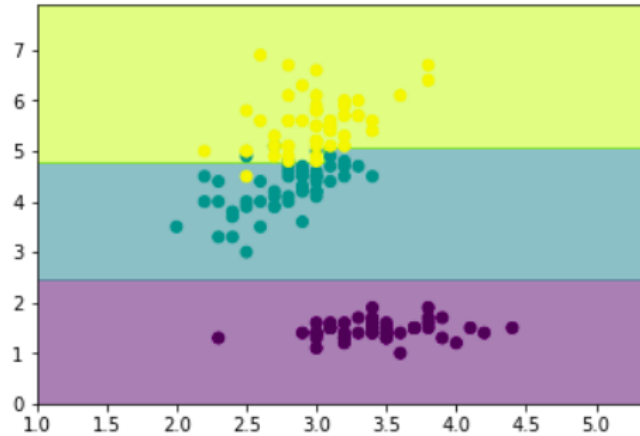
$$G_2(x_0) = 0$$

$$G_3(x_0) = 1$$

- ¿Qué clase deberíamos asignar a  $x_0$ ?
- Varias opciones:
  - **Voto uniforme**: cada modelo cuenta lo mismo
  - **Voto ponderado**: asignamos mayor peso a los modelos con más confianza.
  - **Regresión**: tomamos la media o la mediana.

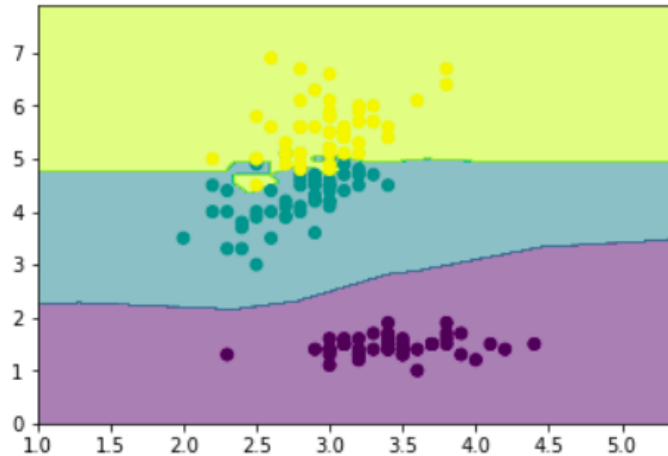
# Ejemplo con dataset Iris

- Árbol de clasificación (tasa de acierto: 92%)



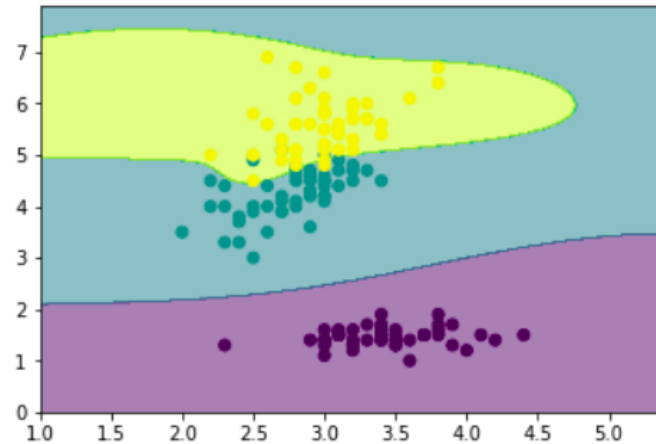
# Ejemplo con dataset Iris

- kNN con  $k = 1$  (tasa de acierto: 90.7%)



# Ejemplo con dataset Iris

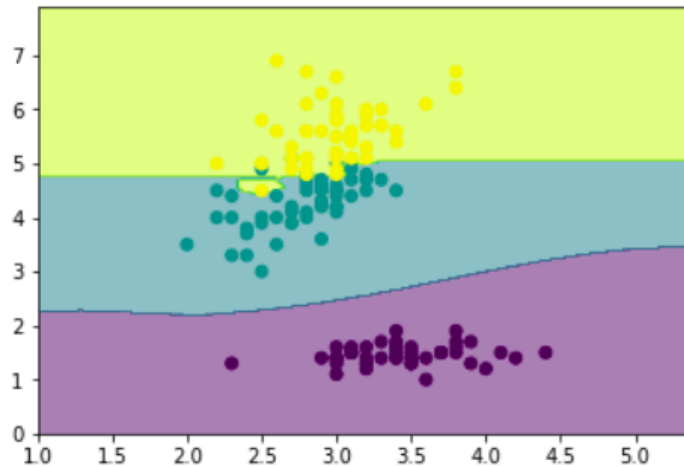
- SVM (tasa de acierto: 92.7%)





# Ejemplo con dataset Iris

- Comité de los tres modelos anteriores, votación uniforme (tasa de acierto: **94%**)



# ¿Por qué funciona esto?

- Por ejemplo, asumimos que tenemos 10 observaciones a clasificar (0 ó 1), cuyas etiquetas reales son

1111111111

- Tenemos tres modelos incorrelados entre sí, cada uno con un 70% de tasa de acierto. Por tanto, tres ejemplos de predicciones de cada modelo podrían ser

0110101111

1010111110

1101110011

- Al tomar la clase mayoritaria en cada observación, nos quedaría:

1110111111

(90% de tasa de acierto)

# Ejercicio (1)

- Para el caso de regresión, demostrar que si los errores de  $M$  modelos son incorrelados y de media 0, entonces el error del comité es menor que los errores de cada modelo promediados
- La predicción del comité viene dada por

$$y_{COM}(x) = \frac{1}{M} \sum_{m=1}^M y_m(x)$$

- Supongamos que la verdadera función de regresión es  $h(x)$ , por lo que cada modelo es de la forma

$$y_m(x) = h(x) + \epsilon_m(x)$$

- El error (cuadrático) promedio es:

$$\mathbb{E}_x [(y_m(x) - h(x))^2] = \mathbb{E}_x [\epsilon_m(x)^2]$$

- El error, además promediado sobre  $M$ , es:

$$E_{PR} = \frac{1}{M} \sum_{m=1}^M \mathbb{E}_x [\epsilon_m(x)^2]$$

# Ejercicio (2)

- El error promedio para el comité es

$$E_{COM} = \mathbb{E}_x \left[ \left( \frac{1}{M} \sum_{m=1}^M y_m(x) - h(x) \right)^2 \right] = \mathbb{E}_x \left[ \left( \frac{1}{M} \sum_{m=1}^M \epsilon_m(x) \right)^2 \right]$$

- Con la hipótesis del enunciado:

$$\begin{aligned} \mathbb{E}_x [\epsilon_m(x)] &= 0 \\ \mathbb{E}_x [\epsilon_m(x) \epsilon_n(x)] &= 0 \quad n \neq m \end{aligned}$$

- Obtenemos que

$$E_{COM} = \mathbb{E}_x \left[ \frac{1}{M} \frac{1}{M} \sum_{m=1}^M \epsilon_m(x)^2 \right] = \frac{1}{M} E_{PR}$$

- En general, los (errores de los) modelos **no serán totalmente incorrelados**.

# Promediado Bayesiano de modelos (BMA)

- Los comités tiene una interpretación bastante natural en Estadística Bayesiana.
- Asumimos que tenemos  $k = 1, \dots, K$  modelos distintos
- $p(k)$  es la importancia de cada modelo.
- $p(y|x, k)$  es la probabilidad de que el modelo  $k$  clasifique  $x$  como de clase  $y$ .
- Por la Ley de Probabilidad Total:

$$p(y|x) = \sum_{k=1}^K p(y|x, k)p(k)$$

- La suma sobre  $k$  representa nuestra incertidumbre sobre cual de los  $k$  modelos es el que más se aproxima a la realidad.

# Generalizando

- Previamente teníamos un comité de la forma

$$p(y|x) = \sum_{k=1}^K p(y|x, k) \mathbf{p}(\mathbf{k})$$

- ¿Por qué  $p(k)$  debería ser homogénea (igual en todo el dominio  $\mathcal{X}$ )?
- Llegamos a las **mixturas de expertos**

$$p(y|x) = \sum_{k=1}^K p(y|x, k) \mathbf{p}(\mathbf{k}|\mathbf{x})$$

- Diferentes componentes se especializan en modelar distintas regiones del espacio  $\mathcal{X}$ .
- La visión probabilista/Bayesiana del aprendizaje automático permite este tipo de construcciones, y da algoritmos generales para ajustarlos (como el algoritmo EM).
- Más en las sesiones de modelos Bayesianos / Aprendizaje profundo.