

#### Задача классификации

**Задача классификации** — задача, в которой имеется множество объектов, разделённых некоторым образом на классы. Задано конечное множество объектов, для которых известно, к каким классам они относятся.

**Линейный классификатор** — алгоритм классификации, основанный на построении линейной разделяющей поверхности.

**Бинарная классификация** — это задача классификации элементов заданного множества в две группы.

**Целевая переменная** в задаче классификации – класс, к которому принадлежит наблюдение.

ЭТО КЛАССИФИКАТОР:)

#### Линейная регрессия

$$a(x) = w_0 + w_1 \cdot x_1 + ... + w_d \cdot x_d = w_0 + \sum_{i=1}^d w_i \cdot x_i$$

#### Линейная регрессия

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

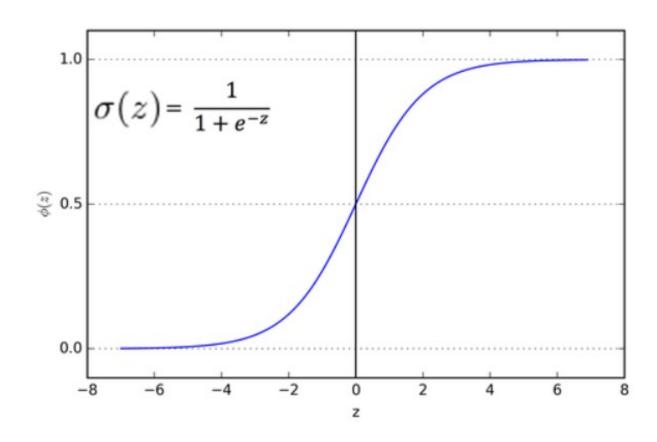
Параметры линейной регрессии – веса (коэффициенты  $w_j$ ). Вес  $w_0$  называется свободным коэффициентом или сдвигом (bias). Заметим, что после знака суммы написано скалярное произведение. Также добавим в выборку  $w_{d+1}$  признак, равный единице, тогда необходимость в свободном коэффициенте отпадет. Перепишем формулу в более компактном виде:

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

- > Решаем задачу классификации и хотим предсказать вероятности классов
- ightharpoonup Идея: давайте возьмем какую-нибудь функцию от < w, x >, чтобы результат попал в отрезок от 0 до 1

$$a(x,w) = g(\langle x, w \rangle)$$
$$g(z) = \frac{1}{1 + e^{-z}}$$

> g(z) – сигмоида

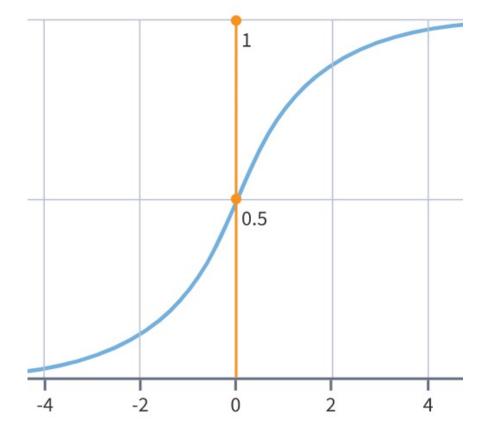


$$a(x, w) = P(y = +1|x; w)$$

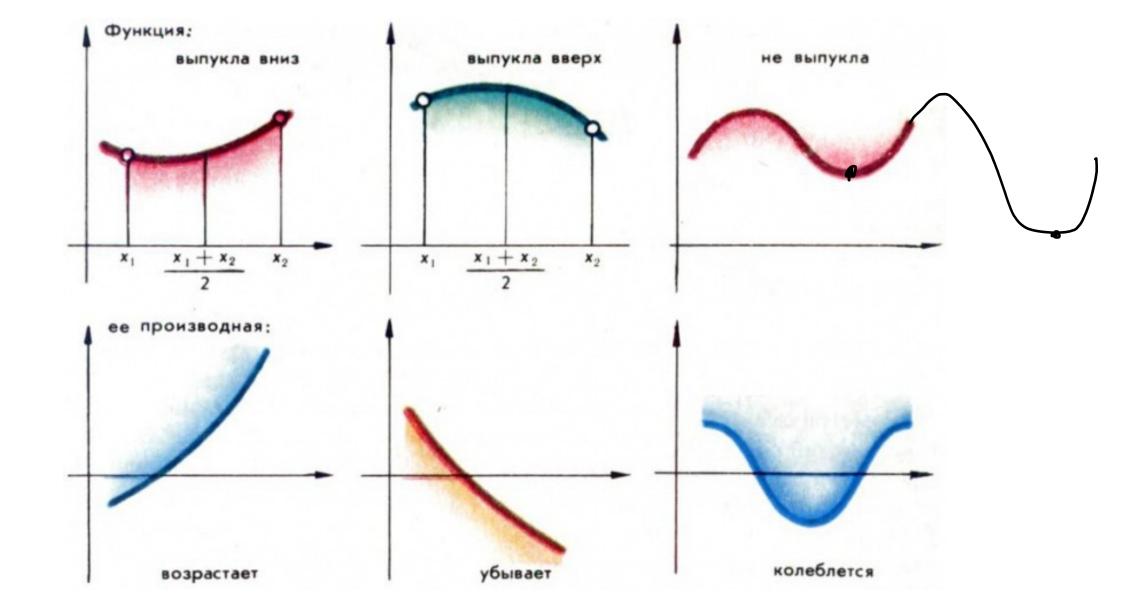
- $\triangleright$  Расшифровка: a(x, w) вероятность, что что объект x принадлежит к положительному классу
- Почему? Поможет записать и продифференцировать используя метода максимального правдоподобия

- ightharpoonup Если  $a(x,w) \ge 0.5$  предсказываем y = +1, иначе y = -1
- $ightharpoonup a(x,w) = g(< x,w>) \ge 0.5$ , если  $< x,w> \ge 0$
- > < x, w > = 0 разделяющая гиперплоскость

$$A = -7$$
  $< x' = -7$   $< x' = -4$   $< x' = -4$ 



- $\triangleright$  Раньше брали квадратичную функцию потерь  $L(a, y) = (a y)^2$
- ightharpoonup Но! Давайте подставим явную формулу  $Q(a,X)=rac{1}{l}\sum_{i=1}^n(rac{1}{1+e^{-\langle x,w \rangle}}-y)^2$  это невыпуклая функция ightharpoonup можем не попасть в глобальный минимум при оптимизации



- $\triangleright$  Раньше брали квадратичную функцию потерь  $L(a, y) = (a y)^2$
- ightharpoonup Но! Давайте подставим явную формулу  $Q(a,X)=\frac{1}{l}\sum_{i=1}^n(\frac{1}{1+e^{\prec x,w>}}-y)^2$  это невыпуклая функция ightharpoonup можем не попасть в глобальный минимум при оптимизации
- $\triangleright$  А еще будет низкий штраф за неверное предсказание: если у нас положительный объект, а модель предсказала b(x)=0, то штраф будет всего лишь  $(1-0)^2=1$

 $\triangleright$  Если наш алгоритм b(x) и правда выдает вероятности, то они должны согласовываться с выборкой:

$$Q(a,X) = \prod_{i=1}^{t} b(x_i)^{[y_i=+1]} (1 - b(x_i))^{[y_i=-1]}.$$

> Оптимизировать удобнее логарифм данного функционала:

$$-\sum_{i=1}^{\ell} ([y_i = +1] \log b(x_i) + [y_i = -1] \log (1 - b(x_i))) \to \min$$

> Это log-loss – логарифмическая функция потеры

 Осталось показать, что мы корректно предсказываем вероятности. Запишем математическое ожидание функции потерь в точке х, продифференцируем по b и приравняем к O:

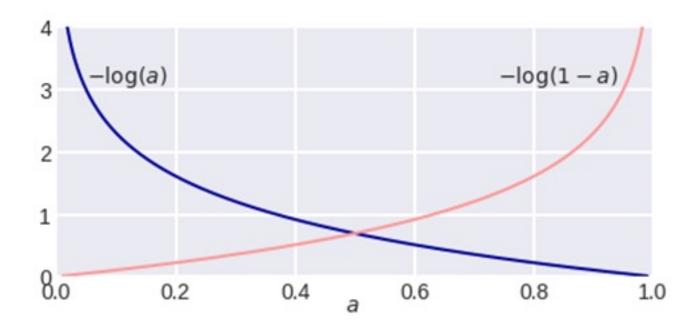
$$\mathbb{E}\Big[L(y,b) \,|\, x\Big] = \mathbb{E}\Big[-[y=+1]\log b - [y=-1]\log(1-b) \,|\, x\Big] = \\ = -p(y=+1 \,|\, x)\log b - (1-p(y=+1 \,|\, x))\log(1-b)$$

$$\frac{\partial}{\partial b} \mathbb{E} \left[ L(y,b) \mid x \right] = -\frac{p(y=+1 \mid x)}{b} + \frac{1 - p(y=+1 \mid x)}{1 - b} = 0$$

$$b_* = p(y = +1 \mid x)$$

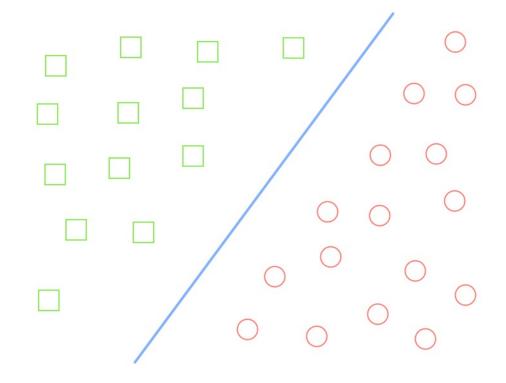
$$Q(w) = -\sum_{i=1}^l ([y_i = +1] \cdot \log(a(x_i, w)) + [y_i = -1] \cdot \log(1 - a(x_i, w)))$$

$$-\begin{cases} \log a_i, & y_i = 1, \\ \log(1-a_i), & y_i = 0. \end{cases}$$

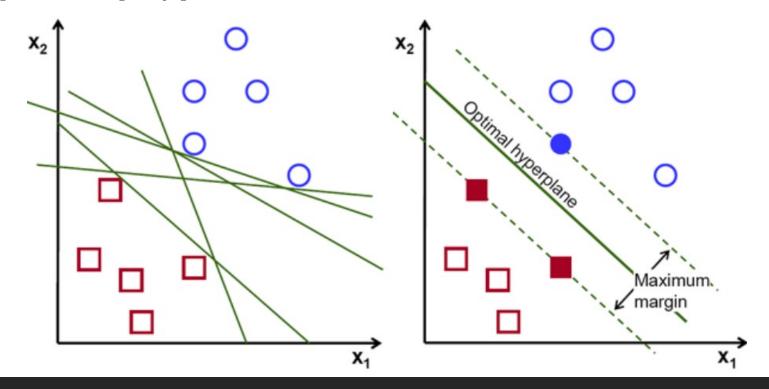


### Метод опорных векторов

Если существует такой вектор параметров w\*, при котором алгоритм a(x) не ошибается на данной выборке, то выборка называется линейно разделимой



▶ Но! На таких выборках можно провести не одну такую линию – нам хочется максимизировать ширину разделяющей полосы



- $\triangleright$  Зададим классификатор  $a(x) = sign(< w, x > + w_0)$
- $\triangleright$  Раньше мы добавляли константный признак и не выносили  $w_0$ , сегодня нам удобнее его оставить

#### Напоминание

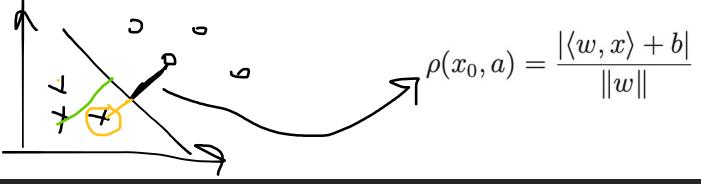
$$sgn(x) = \begin{cases} 1 & if \quad x > 0, \\ 0 & if \quad x = 0, \\ -1 & if \quad x < 0 \end{cases}$$

# 

- $\triangleright$  Зададим классификатор  $a(x) = sign(\langle w, x \rangle + w_0)$
- ▶ Давайте нормируем значение того, что в скобочках, так, чтобы минимальное значение этого числа было равно 1:

$$\min_{x \in X} |< w, x > + w_0| = 1$$

ightharpoonup Можно показать, что расстояние от произвольной точки  $x_0$  до разделяющей прямой (гиперплоскости, задаваемой нашим классификатором) будет равно:



$$\rho(x_0, a) = \frac{|\langle w, x \rangle + b|}{\|w\|}$$

Сверху – модуль, снизу – норма вектора весов.

$$\|\mathbf{x}\|_{1} = \sum_{i=1}^{m} |x_{i}| \quad \|\mathbf{x}\|_{2} = \left(\sum_{i=1}^{m} |x_{i}|^{2}\right)^{1/2} \quad \|\mathbf{x}\|_{\infty} = \max_{1 \le i \le m} |x_{i}|$$

Имеем:

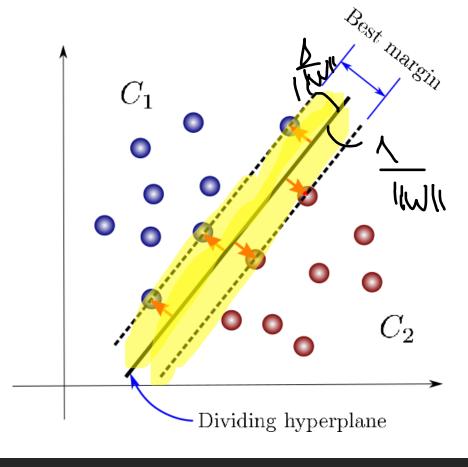
$$\min_{x \in X} |< w, x > + w_0| = 1$$

$$\rho(x_0, a) = \frac{|\langle w, x \rangle + b|}{\|w\|}$$

Значит, расстояние до ближайшего к разделяющей плоскости объекта будет  $\frac{1}{||w||}$ 

Значит, ширина разделяющей полосы –  $\frac{2}{||w||}$ 

Цель метода опорных векторов − Мимаксимизировать ширину разделяющей полосы.



Но мы любим минимизировать, а не максимизировать 😊

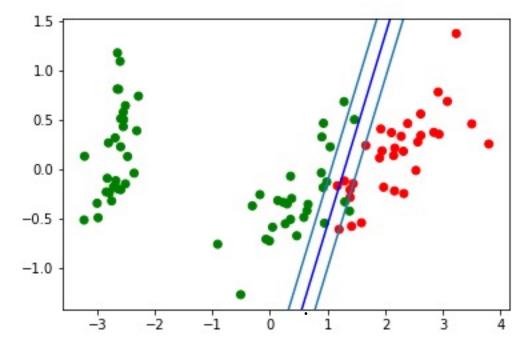
$$\begin{cases} \frac{1}{2} \|w\|^2 \to \min_{w,b} \\ y_i \left( \langle w, x_i \rangle + b \right) \geqslant 1, \quad i = 1, \dots, \ell. \end{cases}$$

Второе условие означает, что выборка линейно разделима. Отступ ≥ 1

Функционал выпуклый, ограничение линейные – данная задача является выпуклой и имеет единственное решение.

Но в жизни все тяжело и выборка чаще всего линейно неразделима ⊗

 $\triangleright$  Существует хотя бы один объект, такой, что  $y(< w, x > + w_0) < 1$ 



- ▶ В чем беда?
- ▶ Мы все еще хотим разделяющую полосу пошире, чтобы классификатор был уверен в объектах, которые будут находиться вне разделяющей полосы
- ▶ Но теперь у нас будут объекты внутри разделяющей полосы. Мы хотим, чтобы их было поменьше
- $\triangleright$  Будем вводить штрафы  $\xi_i \ge 0$ , которые смягчат наше ограничение:

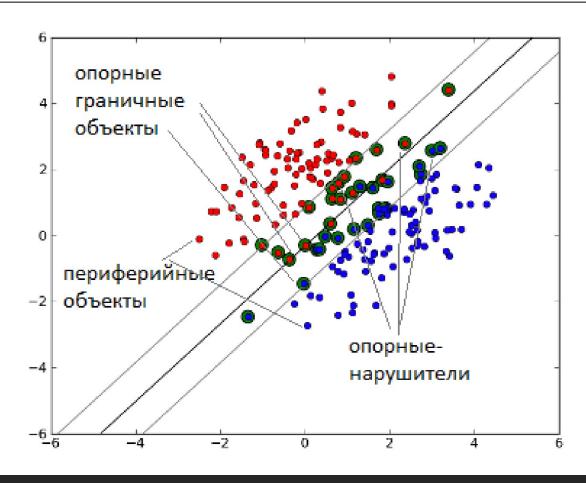
$$y_i(\langle w, x_i \rangle + b) \geqslant 1 - \xi_i, \quad i = 1, \dots, \ell$$

Штрафы хотим минимизировать, а отступ – максимизировать

$$\begin{cases} \frac{1}{2} \|w\|^2 + C \sum_{i=1}^{\ell} \xi_i \to \min_{w,b,\xi} \\ y_i \left( \langle w, x_i \rangle + b \right) \geqslant 1 - \xi_i, \quad i = 1, \dots, \ell, \\ \xi_i \geqslant 0, \quad i = 1, \dots, \ell. \end{cases}$$

- ➤ Параметр С отвечает за подгонку под обучающую выборку, позволяет находить компромисс между максимизацией разделяющей полосы и минимизацией суммарной ошибки
- > Данная задача также является выпуклой и имеет единственное решение

#### Типы объектов



#### SVM: сведение к безусловной задаче

Перепишем условия задачи:

$$\begin{cases} \xi_i \geqslant 1 - y_i(\langle w, x_i \rangle + b) \\ \xi_i \geqslant 0 \end{cases}$$

> Хотим, чтобы штрафы были как можно меньше. Тогда можно записать такую формулу:

$$\xi_i = \max(0, 1 - y_i(\langle w, x_i \rangle + b)).$$

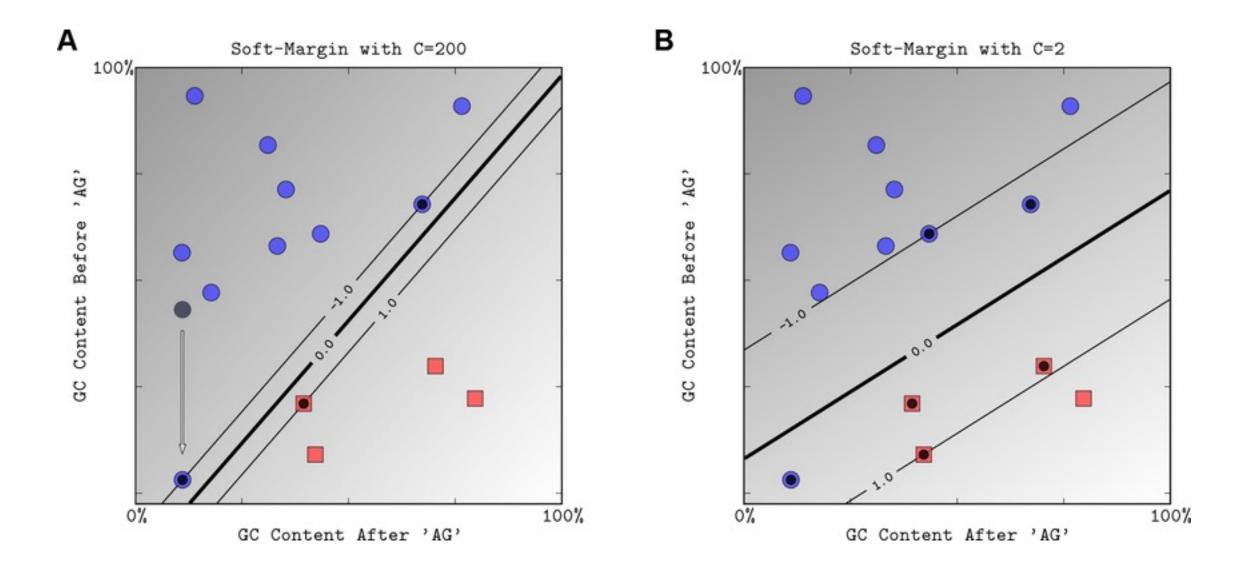
▶ Подставим ее функционал. Т.к. мы учли все ограничения, то можем решать безусловную задачу оптимизации:

$$\frac{1}{2}||w||^2 + C\sum_{i=1}^{\ell} \max(0, 1 - y_i(\langle w, x_i \rangle + b)) \to \min_{w, b}$$

#### SVM: задача оптимизации

ightharpoonup На задачу оптимизации SVM теперь можно смотреть как на оптимизацию функции потерь  $L(M) = \max(0, 1-M) = (1-M)_+$  с регуляризацией:

$$Q(a,X) = \sum_{i=1}^{l} \left(1 - M_i(w, w_0)\right)_+ + \frac{1}{2C} ||w||^2 \to \min_{w, w_0}$$

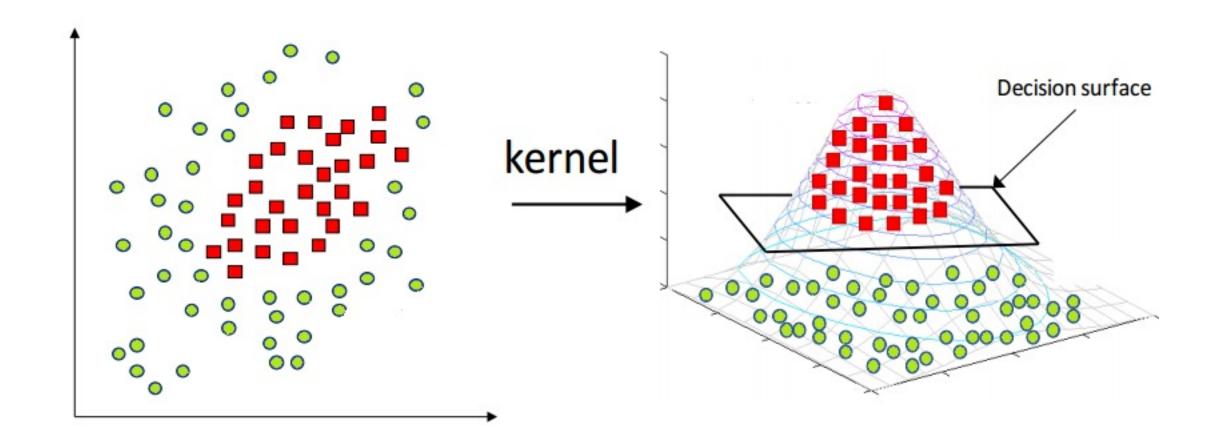


#### Kerneltrick

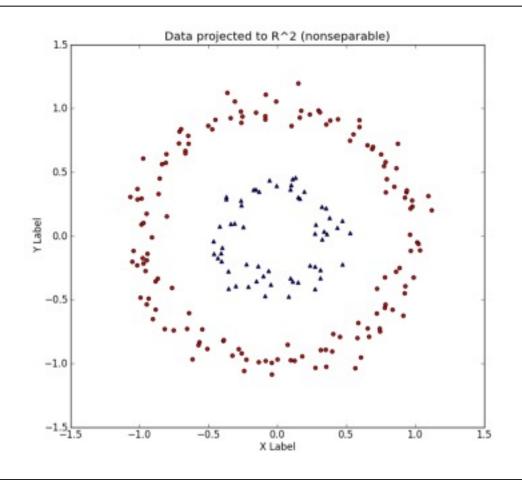
Иногда бывает так: Fig.3 Fig.4 Linearly Separable Not Linearly Separable  $X_1$ 

#### Kernel trick

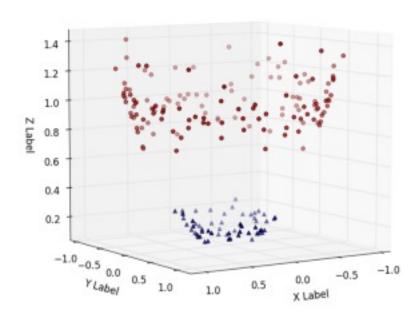
- ▶ Если исходная выборка линейно неразделима, то может существовать такое преобразование координат, при котором выборка становится линейно разделимой
- Применение преобразования координат и метода главных компонент называется ядровым методом опорных векторов



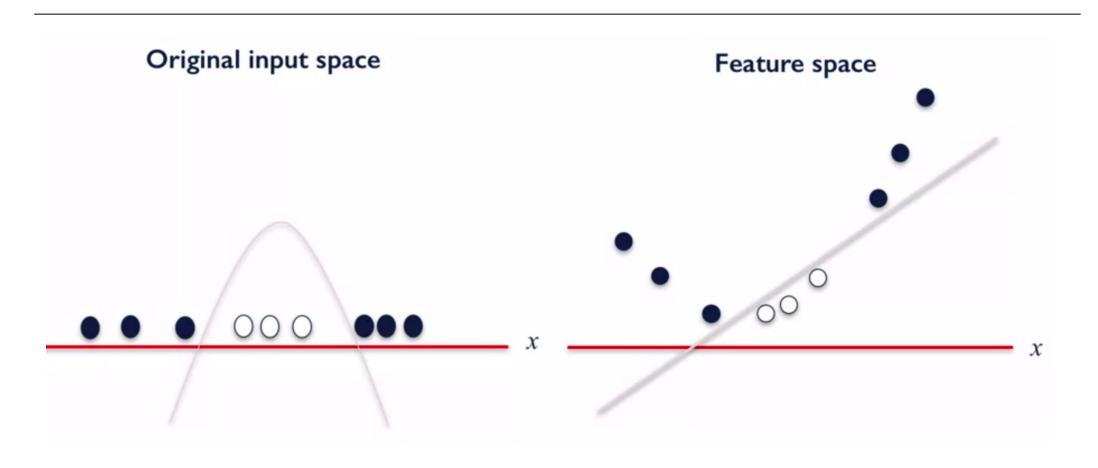
#### RBF - Радиальное ядро



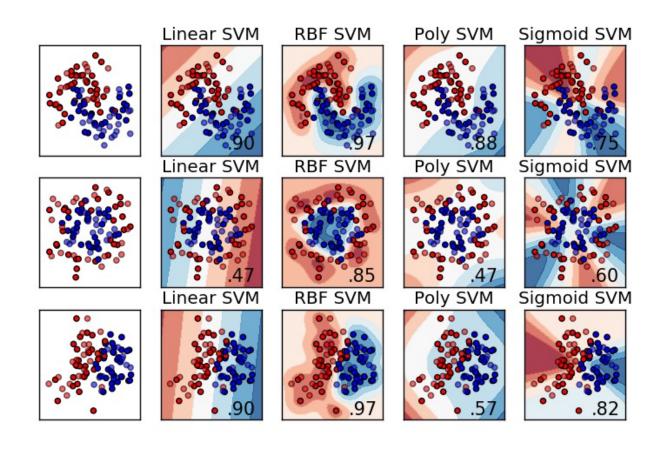
Data in R^3 (separable)



#### Полиномиальное ядро



#### Различные ядра



#### Калибровка вероятностей

Калибровка вероятностей – приведение ответов алгоритма к значениям, близким к вероятностям принадлежности объекта к конкретному классу

#### Это важно для:

- 1. Правильного понимания, насколько результатам алгоритма можно доверять
- 2. Упрощения интерпретации
- 3. Настройки на функции ошибки

Почитать подробнее: URL

#### Параметрическая калибровка Платта

Идея метода заключается в обучении логистической регрессии на ответах классификатора

$$\pi(x;\alpha;\beta) = \sigma(\alpha \cdot a(x) + \beta) = \frac{1}{1 + e^{-(\alpha \cdot a(x) + \beta)}}$$

ightharpoonup Находим lpha и eta минимизируя логистическую функцию потерь (т. е. обучая линейную регрессию) на отложенной выборке (calibration set)

Pеализация логистической или изотонической регрессии: URL