

4 Запишем Huber Loss в немного более удобном виде:

$$L(\theta) = \begin{cases} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left(\frac{1}{2} (y_i - x_i^T \theta)^2 \right) & , \quad y_i - x_i^T \theta < c \\ \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left(c |y_i - x_i^T \theta| - \frac{c^2}{2} \right) & , \quad y_i - x_i^T \theta \geq c \end{cases}$$

* перед \sum должен быть множитель $\frac{1}{n}$, видимо, в условии опечатка

$$\nabla L = \begin{cases} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - x_i^T \theta) (-x_i) & , \quad y_i - x_i^T \theta < c \\ \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n c \cdot \text{sign}(y_i - x_i^T \theta) (-x_i) & , \quad y_i - x_i^T \theta \geq c \end{cases}$$

объединим всё в 1 выражение с помощью индикаторов

$$\nabla L = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left((y_i - x_i^T \theta) \cdot \mathbb{1}\{y_i - x_i^T \theta < c\} + c \cdot \text{sign}(y_i - x_i^T \theta) \cdot \mathbb{1}\{y_i - x_i^T \theta \geq c\} \right) \cdot (-x_i)$$

$$\text{GD: } \theta_{k+1} = \theta_k - \eta \cdot \nabla L(\theta_k) = \theta_k - \frac{\eta}{n} \sum_{i=1}^n \left((y_i - x_i^T \theta) \cdot \mathbb{1}_c + c \cdot \text{sign}(y_i - x_i^T \theta) \cdot \mathbb{1}_\geq \right) \cdot (-x_i)$$

$$\text{SGD: } \theta_{k+1} = \theta_k - \frac{\eta}{p} \sum \left((y_i - x_i^T \theta) \cdot \mathbb{1}_c + c \cdot \text{sign}(y_i - x_i^T \theta) \cdot \mathbb{1}_\geq \right) \cdot (-x_i), \quad \text{где сумма } \sum$$

идет по бачку размера p

Польза Huber Loss в том, что она совмещает плюсы $L1$ и $L2$ потерь. Вблизи

нуля она ведет себя как MSE (дифференцируемая, гладкая). На бесконечности

она ведет себя как MAE (расчет линейно, т.е. медленнее MSE, а значит,

менее чувствительна к выбросам)