# Работа с признаками



## Работа с признаками

## Числовые признаки

Дата/время и координаты
Порядковые и категориальные признаки
Масштабирование
Отбор признаков

### Ранг

**Идея:** заменить значения  $X_1,...,X_n$  на ранги  $R_1,...,R_n$ , где ранг  $R_i$  — порядковый номер  $X_i$  в упорядоченном наборе.

Xi	7.3	2.2	0.3	6.2	1.6	6.2	9.6
$R_i$	6	3	1	4.5	2	4.5	7

### Для нового объекта x

- ▶ ранг ближайшего объекта из train.
- средний ранг по ближайшим объектам из выборки.
- взвешенный средний ранг по ближайшим объектам из выборки.

#### Смысл:

Подвигаем выборсы к остальным объектам,

 $\Rightarrow$  они перестают вносить большой вклад в модель.

### Применение:

Иногда хорошо работает для KNN, лин. моделей, нейросетей, особенно есть нет времени разбираться с выбросами.

## Ô

### Трансформации

Логарифмическая

$$\widetilde{x} = \ln(x)$$

Возведение в степень

$$\widetilde{x} = \sqrt{x+1}$$

Пребразование Бокса-Кокса

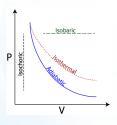
$$\widetilde{x} = \begin{cases} \frac{x^{\lambda} - 1}{\lambda}, & \lambda \neq 0 \\ \ln(x), & \lambda = 0 \end{cases}$$

**Смысл:** Объекты с бОльшими значениями признаков становятся ближе к остальным объектам. Особенно хорошо работают для нейростей.

Замечание: при отрицательных значениях нужно произвести сдвиг.

## Ô

### Генерация признаков





#### Имеем:

Объем: 2*m*<sup>3</sup>

Давление: 10 кПа

Получаем:

PV: 20 Дж

#### Имеем:

Расстояние по вертикали: 3 м

Расстояние по горизонтали: 2 м

### Получаем:

Полное расстояние: 3.60 м

Такие признаки помогут многим моделям, т.к. модели плохо умеют умножать/делить фичи друг на друга.

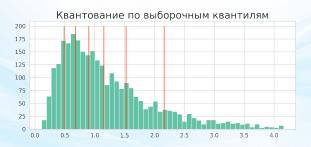


## Квантование (Binning)

Разбиение множества значений признака на интервалы (бины) и замена признака на категориальную переменную.

# ► Fixed-Width Binning Выбор точек разбиения вручную или равномерно

## Adaptive Binning Выбор точек разбиения в зависимости от выборки.





## Работа с признаками

Числовые признаки

Дата/время и координаты

Порядковые и категориальные признаки

Масштабирование

Отбор признаков





Дата/timestamp в чистом виде не достаточно информативны. Полезно добавить дополнительные признаки.

- Характеристики даты
   Год, сезон, день месяца, день недели, час, минуты, секунды
- Время с момента некоторого события
   Кол-во дней с прошлого дождя.
   Кол-во секунд с последнего столкновения частиц.
   Кол-во дней от фиксированной даты X.
- Синус от времени с периодом кратным длине сезона/дня.



### Координаты

Местоположение обычно характеризуется широтой и долготой. В чистом виде они недостаточно информативны. Рассмотрим разные случаи.

▶ Есть дополнительные данные Можно добавить расстояния до значимых объектов



### Координаты

### Дополнительных данных нет

Придумаем местоположения сами по имеющимся данным.

Пример для анализа цен на квартиры.

- Разделим карту на квадраты.
   В каждом квадрате найдем самую дорогую квартиру.
   Для объектов в квадрате добавим расстояние до этой квартиры.
- Организуем имеющиеся точки в кластеры.
   Найдем центры кластеров.
   Будем использовать их как важные местоположения.
- Найдем район с старыми строениями.
   Посчитаем расстояние до него.





### Координаты

### Агрегирующие статистики

Посчитаем статистики по объектам, находящимся рядом. Примеры: средняя масса частиц, средняя скорость, плотность потока

### Поворот координат

Повернем координаты и возьмем это как новые признаки.

Можно сделать несколько разных поворотов.

Полезно для tree-based методов.





## Работа с признаками

Числовые признаки Дата/время и координаты

Порядковые и категориальные признаки

Масштабирование<br/>
Отбор признаков



### Порядковые признаки

Для таких признаков значения сравнимы между собой, но *расстояния между ними не определены*.

### Примеры:

- Класс билетаА, В, С
- Образование
   школа, бакалавриат, магистратура, аспирантура
- Оценка1, 2, 3, ..., 9, 10

### Обработка: Label encoding

Каждому состоянию сопоставляем число.

Порядок состояний должен сохраниться.



### Категориальные признаки

Значения категориальных признаков не сравнимы друг с другом.

Категория — одно значение данного признака.

### Примеры:

- Спектральный класс звезды
  - O, B, A, F, G, K, M
- ▶ Пол

мужской, женский



## Как работать с категориальными признаками?

### Label encoding

### Минусы:

Линейные модели плохо работают с такими признаками. Деревья могут работать, но потребуется глубокое дерево.



## Как работать с категориальными признаками?

### One-hot encoding

Создается K-1 новых бинарных признаков, где K — кол-во категорий.

### Замечание 1:

Если есть пара вещественных, очень значимых признаков, то деревьям и KNN будет трудно обращать на них внимание из-за большого кол-ва новых one-hot признаков.

#### Замечание 2:

Если у кат. фичи много уникальных значений, то добавим много новых признаков, в которых, возможно, только пара ненулевых элементов.

Тогда обычно хранят только ненулевые элементы — sparse matrix.



## Как работать с категориальными признаками?

### Binary encoding

Применяется Label encoding.

Полученные номера переводятся в *двоичную систему* счисления и двоичные числа разбиваются на столбцы.

Минусы: Полученные признаки могут коррелировать.

### Mean encoding (Target encoding)

Заменяем категорию на *ср. значение* или другую статистику таргета у объектов, имеющих данную категорию.

Является очень мощным методом работы с кат. признаками. Разберем подробнее.



## Mean Encoding: какие статистики выбирать?

### Бинарная классификация

- Частота класса 1
- Логиты
- ▶ Кол-во объектов класса 1
- Разница кол-ва объектов между классами

### Многоклассовая классификация

Для кат. признака введем K признаков, где K — число классов.

k-ый признак строится по таргету вида  $I\{Y_i = k\}$ .

### Регрессия

- Среднее
- Дисперсия
- Квантили
- Максимум
- Распределение по бинам

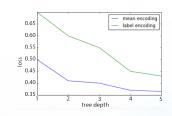


## Mean Encoding

### Модели на основе решающих деревьев

Деревьям трудно работать с кат. признаками с большим кол-вом уникальных значений: нужна большая глубина.

Mean encoding решает эту проблему: меньшая ошибка при меньшей глубине.



### Проблемы

- Статистики по обучающей выборке, не всегда верны для теста.
   Например, если количество объектов в категории мало, то оценка статистики будет очень шумной.
- ▶ При подсчете статистики используем таргет  $\Rightarrow$  при обучении на объекте  $x_i$  у модели есть информация о  $Y_i$ .

Эти проблемы вызывают переобучение модели.



## Работа с признаками

Числовые признаки

Дата/время и координаты

Порядковые и категориальные признаки

Масштабирование

Отбор признаков



## Масштабирование

Масштабирование — приведение признаков к единому масштабу.

### Важно для

- линейных моделей с регуляризацией
- метрических моделей
- градиентного спуска (как следствие для нейросетей)

Не важно для решающих деревьев.

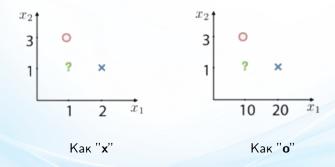
### Почему?

- Регуляризация имеет тенденцию штрафовать параметры при признаках меньшего масштаба.
- Начинают учитываться только крупномасштабные признаки.





Как классифицируется "?" методом ближайшего соседа?



Однако поменялся только масштаб!

## Масштабирование

### Стандартизация

$$\mu_j = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_{ij} \qquad \sigma_j = \sqrt{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_{ij} - \mu_j)^2} \qquad \widetilde{x}_{ij} = \frac{x_{ij} - \mu_j}{\sigma_j}$$

Чаще применяется для линейных моделей и нейросетей

### Min-max нормализация

Масштабируем на отрезок [0,1]:

$$m_j = \min(x_{1j},...,x_{nj})$$
  $M_j = \max(x_{1j},...,x_{nj})$   $\widetilde{x}_{ij} = \frac{x_{ij} - m_j}{M_j - m_j}$ 

Чаще применяется для метрических моделей

## Масштабирование

### Нормализация средним

$$m_j = \min(x_{1j}, ..., x_{nj})$$

$$M_j = \max(x_{1j}, ..., x_{nj})$$

$$\mu_j = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} x_{ij}$$

$$\widetilde{x}_{ij} = \frac{x_{ij} - \mu_j}{M_j - m_j}$$

### Нормализация

$$\widetilde{x}_i = \frac{x_i}{\|x_i\|^2}$$

#### Замечание:

Масштабируем и тест, и трейн одинаково.

Все статистики подбираем по трейну!



## Работа с признаками

Числовые признаки
Дата/время и координаты
Порядковые и категориальные признаки
Масштабирование
Отбор признаков



## Зачем отбирать признаки?

### Ускорение модели

- Чем больше признаков, тем сложнее модель.
- Чем сложнее модель, тем дольше она вычисляет прогнозы и обучается.
- В некоторых задачах могут быть жесткие ограничения на скорость работы и обучения.
   Например, в онлайн-моделях.



## Одномерный отбор признаков

### Принцип

- Измеряем связь (информативность) каждого признака с целевой переменной отдельно.
- Отбираем лучшие по информативности.

### Как оценить информативность?

- 1. Важность признаков
- 2. Корреляции
- 3. Качество моделей, обученных по каждому из признаков отдельно



## Важность признаков в общем случае

### Permutation feature importance

- 1. Обучим модель и измерим метрику на валидации.
- Для одного выбранного признака перемешаем все его значения в датасете, на котором до этого измерили метрику.
- 3. Измерим метрику на видоизмененном датасете.
- 4. Определим важность данного признака как разницу между исходным и новым значением метрики.
- Сделаем пункты 2-4 для всех признаков.

#### Плюсы:

- Подходит для любых моделей.
- Требует одного обучения модели.
- Использует тестовое множество и является более надежным, чем MDI для деревьев.

#### Минусы:

- Более вычислительно затратно, чем MDI для деревьев.
- ▶ Переоценивает важность для скоррелированных признаков. (Strobl et al (2008))



## Важность признаков в общем случае

### **Drop Column feature importance**

### Сравним 2 модели:

- ▶ Модель, обученная на датасете со всеми признаками
- Модель, обученная на данных без одного признака.

Важность этого признака — разница метрик на тесте/валидации для этих моделей.

#### Плюсы:

- Самая точная важность признаков.
- Подходит для любых моделей.

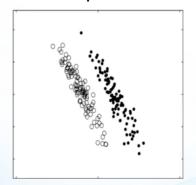
### Минусы:

Вычислительно сложно.
 Требует обучения большого количества разных моделей.



## Одномерный отбор признаков

### Проблема: сложные закономерности



По двум признакам можно идеально разделить классы.

По  $x_1$  данные можно как-то разделить  $\Rightarrow x_1$  — информативный.

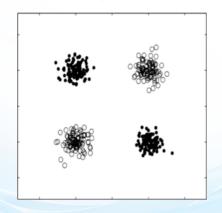
По  $x_2$  данные нельзя разделить  $\Rightarrow x_2$  будет неинформативным.

 $\Rightarrow$  Останется только признак  $x_1$ , сильно теряем в качестве.



## Одномерный отбор признаков

Проблема: сложные закономерности



По двум признакам можно идеально разделить классы.

При одномерном отборе и  $x_1$ , и  $x_2$  будут неинформативными.



## Перебор признаков

### Принцип

- ▶ Каким-то методом перебираем комбинации признаков
- Для каждой комбинации обучаем модель
- Выбираем комбинацию, дающую лучшую модель

### Полный перебор

Пробуем все подмножества признаков и выбираем лучшее.

### Свойства:

- Находит точное решение.
- ▶ Перебирает  $2^d$  вариантов.
  - $\Rightarrow$  Подходит только для малого числа признаков.

## Жадное добавление

Пусть  $F_t$  — множество информативных признаков на итерации t.

### Принцип:

- 1. Сначала  $F_0$  пустое
- 2. Находим признак  $x_j$ , при добавлении которого к  $F_{t-1}$  получим наименьшую ошибку модели
- 3. Повторяем до тех пор, пока ошибка уменьшается

### Плюсы:

Работает достаточно быстро — требует d итераций. На каждой итерации t происходит обучение (d-t) моделей.  $\Rightarrow$  обучается всего  $\frac{d(d-1)}{2}$  моделей.

### Минусы:

ightharpoonup Слишком жадно. После добавления признака в  $F_t$  он там навсегда останется. Нет возможности убрать признак после добавления.

### Add-Del



- Жадное добавление.
   Добавляем по одному признаку пока ошибка уменьшается.
- Жадное удаление.Удаляем по одному признаку пока ошибка уменьшается.
- Повторяем стадии добавления и удаления, пока ошибка уменьшается.

Может исправлять ошибки, сделанные в процессе перебора ранее.

## Отбор на основе моделей

### Линейные модели

$$y(x) = \sum_{j=1}^d \theta_j x_j$$

- Если признаки отмасштабированы: Веса можно использовать как показатели информативности. Чем больше  $|\theta_j|$ , тем больший вклад вносит признак  $x_j$ .
- Если признаки не отмасштабированы:
   Веса нельзя использовать как показатели информативности.

Для повышения числа нулевых весов —  $L_1$ -регуляризация

