## Лекция 3 Линейные методы регрессии. Часть 2.

Кантонистова Е.О.

#### ПЛАН ЛЕКЦИИ

- метрики качества и функционалы ошибки в задаче регрессии; бизнес-метрики
- признаки переобученной модели и методы выявления переобучения и борьбы с ним: кроссвалидация и регуляризация, полезное свойство I1-регуляризации

## 1. МЕТРИКИ КАЧЕСТВА И ФУНКЦИОНАЛЫ ОШИБКИ В ЗАДАЧАХ РЕГРЕССИИ

#### МЕТРИКИ КАЧЕСТВА И ФУНКЦИИ ОШИБКИ

- Функционал (функция) ошибки функция, которую минимизируют в процессе обучения модели для нахождения неизвестных параметров (весов).
- **Метрика качества** функция, которую используют для оценки качества построенной (уже обученной) модели.

#### МЕТРИКИ КАЧЕСТВА И ФУНКЦИИ ОШИБКИ

- Функционал (функция) ошибки функция, которую минимизируют в процессе обучения модели для нахождения неизвестных параметров (весов).
- **Метрика качества** функция, которую используют для оценки качества построенной (уже обученной) модели.

Иногда одна и та же функция может использоваться и для обучения модели (функция ошибки), и для оценки качества модели (метрика качества).

### ¬ ЛИНЕЙНАЯ РЕГРЕССИЯ

Линейная регрессия:

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

**Обучение линейной регрессии** - минимизация среднеквадратичной ошибки:

$$\frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} (a(x_i) - y_i)^2 \to \min_{w}$$

## СРЕДНЕКВАДРАТИЧНОЕ ОТКЛОНЕНИЕ: MSE (MEAN SQUARED ERROR)

Среднеквадратичное отклонение:

$$MSE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} (\boldsymbol{a}(\boldsymbol{x_i}) - \boldsymbol{y_i})^2$$

## СРЕДНЕКВАДРАТИЧНОЕ ОТКЛОНЕНИЕ: MSE (MEAN SQUARED ERROR)

Среднеквадратичное отклонение:

$$MSE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} (a(x_i) - y_i)^2$$

#### Плюсы:

- Позволяет сравнивать модели
- Подходит для контроля качества во время обучения

#### СРЕДНЕКВАДРАТИЧНОЕ ОТКЛОНЕНИЕ: MSE

Среднеквадратичное отклонение:

$$MSE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} (a(x_i) - y_i)^2$$

#### Плюсы:

- Позволяет сравнивать модели
- Подходит для контроля качества во время обучения

#### Минусы:

- Плохо интерпретируется, т.к. не сохраняет единицы измерения (если целевая переменная кг, то MSE измеряется в кг в квадрате)
- Тяжело понять, насколько хорошо данная модель решает задачу, так как MSE не ограничена сверху.

#### > RMSE (ROOT MEAN SQUARED ERROR)

Корень из среднеквадратичной ошибки:

$$RMSE(a, X) = \sqrt{\frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} (a(x_i) - y_i)^2}$$

#### Плюсы:

- Все плюсы MSE
- Сохраняет единицы измерения (в отличие от MSE)

#### Минусы:

• Тяжело понять, насколько хорошо данная модель решает задачу, так как RMSE не ограничена сверху.

#### $^{\circ}$ КОЭФФИЦИЕНТ ДЕТЕРМИНАЦИИ ( $R^2$ )

Коэффициент детерминации:

$$R^{2}(a,X) = 1 - \frac{\sum_{i=1}^{l} (a(x_{i}) - y_{i})^{2}}{\sum_{i=1}^{l} (y_{i} - \overline{y})^{2}},$$

где 
$$\overline{y} = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} y_i$$
.

#### $\triangleright$ КОЭФФИЦИЕНТ ДЕТЕРМИНАЦИИ ( $R^2$ )

Коэффициент детерминации:

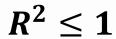
$$R^{2}(a,X) = 1 - \frac{\sum_{i=1}^{l} (a(x_{i}) - y_{i})^{2}}{\sum_{i=1}^{l} (y_{i} - \overline{y})^{2}},$$

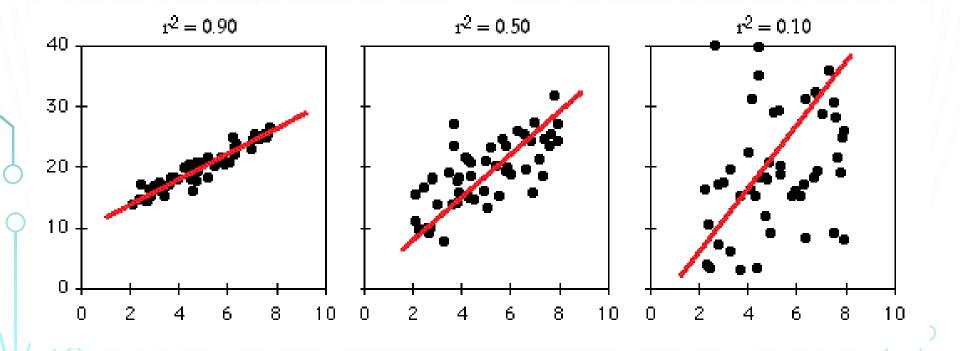
где 
$$\overline{y} = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} y_i$$
.

Коэффициент детерминации <u>это доля дисперсии целевой</u> <u>переменной, объясняемая моделью</u>.

- Чем ближе  $R^2$  к 1, тем лучше модель объясняет данные
- ullet Отрицательный  $R^2$  говорит о том, что модель плохо решает задачу

#### $^{\circ}$ КОЭФФИЦИЕНТ ДЕТЕРМИНАЦИИ ( $R^2$ )





#### MAE (MEAN ABSOLUTE ERROR)

Средняя абсолютная ошибка:

$$MAE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} |a(x_i) - y_i|$$

#### MAE (MEAN ABSOLUTE ERROR)

Средняя абсолютная ошибка:

$$MAE(a,X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} |a(x_i) - y_i|$$

#### Плюсы:

• Менее чувствителен к выбросам, чем MSE

#### MAE (MEAN ABSOLUTE ERROR)

Средняя абсолютная ошибка:

$$MAE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} |a(x_i) - y_i|$$

#### Плюсы:

• Менее чувствителен к выбросам, чем MSE

#### Минусы:

• МАЕ - не дифференцируемый функционал

#### ОПТИМУМЫ МЅЕ И МАЕ

Рассмотрим вероятностную постановку задачи.

Предположим, что на объектах с одинаковым признаковым описанием могут быть разные ответы. В этом случае на всех таких объектах MSE (или MAE) должна выдать один и тот же ответ.

**Теорема.** Пусть даны l объектов с одинаковым признаковым описанием и значениями целевой переменной  $y_1, \dots, y_l$ . Тогда:

1. Оптимум MSE достигается на среднем значении ответов:

$$\alpha_{MSE} = \sum_{i=1}^{l} y_i$$

2. Оптимум МАЕ достигается на медиане ответов:

$$\alpha_{MAE} = median\{y_1, ..., y_l\}$$

## MSLE (MEAN SQUARED LOGARITHMIC ERROR)

Среднеквадратичная логарифмическая ошибка:

$$MSLE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} (\log(\mathbf{a}(\mathbf{x_i}) + \mathbf{1}) - \log(\mathbf{y} + \mathbf{1}))^2$$

- Подходит для задач с неотрицательной целевой переменной (у  $\geq 0$ )
- Штрафует за отклонения в порядке величин
- Штрафует заниженные прогнозы сильнее, чем завышенные



MAPE – Mean Absolute Percentage Error:

$$MAPE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} \frac{|\mathbf{y_i} - \mathbf{a}(\mathbf{x_i})|}{|\mathbf{y_i}|}$$

МАРЕ измеряет относительную ошибку.

# $MAPE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} \frac{|\mathbf{y_i} - \mathbf{a}(\mathbf{x_i})|}{|\mathbf{y_i}|}$

#### Плюсы:

- Ограничена:  $0 \le MAPE \le 1$
- Хорошо интерпретируема: например, МАРЕ=0.16 означает, что ошибка модели в среднем составляет 16% от фактических значений.

**MAPE** 

#### **MAPE**

$$MAPE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} \frac{|\mathbf{y_i} - \mathbf{a}(\mathbf{x_i})|}{|\mathbf{y_i}|}$$

#### Плюсы:

- Ограничена:  $0 \le MAPE \le 1$
- Хорошо интерпретируема: например, МАРЕ=0.16 означает, что ошибка модели в среднем составляет 16% от фактических значений.

#### Минусы:

По-разному относится к недо- и перепрогнозу. Например, если правильный ответ y=10, а прогноз a(x)=20, то ошибка  $\frac{|10-20|}{|10|}=1$ , а если ответ y=30, то ошибка  $\frac{|30-20|}{|30|}=\frac{1}{3}\approx 0.33$ .

SMAPE – Symmetric Mean Absolute Percentage Error (симметричный вариант MAPE):

$$SMAPE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} \frac{|y_i - a(x_i)|}{(|y_i| + |a(x_i)|)/2}$$

SMAPE – попытка сделать симметричным прогноз (то есть дать одинаковую ошибку для недо- и перепрогноза).

SMAPE – Symmetric Mean Absolute Percentage Error (симметричный вариант MAPE):

$$SMAPE(a, X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} \frac{|y_i - a(x_i)|}{(|y_i| + |a(x_i)|)/2}$$

SMAPE – попытка сделать симметричным прогноз (то есть дать одинаковую ошибку для недо- и перепрогноза).

#### Проверим:

Пусть правильный ответ y=10, а прогноз a(x)=20, то ошибка  $\frac{|10-20|}{|10+20|/2}=\frac{2}{3}\approx 0.67$ , а если ответ y=30, то ошибка  $\frac{|30-20|}{|30+20|/2}=\frac{2}{5}=0.4$ .

SMAPE — попытка сделать симметричным прогноз (то есть дать одинаковую ошибку для недо- и перепрогноза).

#### Проверим:

Пусть правильный ответ y=10, а прогноз a(x)=20, то ошибка  $\frac{|10-20|}{|10+20|/2}=\frac{2}{3}\approx 0.67$ , а если ответ y=30, то ошибка  $\frac{|30-20|}{|30+20|/2}=\frac{2}{5}=0.4$ .

Ошибки стали меньше отличаться друг от друга, но всётаки не равны.

SMAPE – попытка сделать симметричным прогноз (то есть дать одинаковую ошибку для недо- и перепрогноза).

"Сейчас уже в среде прогнозистов сложилось более-менее устойчивое понимание, что SMAPE не является хорошей ошибкой. Тут дело не только в завышении прогнозов, но ещё и в том, что наличие прогноза в знаменателе позволяет манипулировать результатами оценки." (см. источник)

#### КВАНТИЛЬНАЯ РЕГРЕССИЯ

Квантильная функция потерь:

$$Q(a, X^{\ell}) = \sum_{i=1}^{\ell} \rho_{\tau}(y_i - a(x_i))$$

3десь

$$\rho_{\tau}(z) = (\tau - 1)[z < 0]z + \tau[z \geqslant 0]z = (\tau - \frac{1}{2})z + \frac{1}{2}|z|$$

Параметр  $\tau \in [0; 1]$ .

• Чем больше au, тем больше штрафуем за занижение прогноза.

#### ВЕРОЯТНОСТНЫЙ СМЫСЛ КВАНТИЛЬНОЙ ФУНКЦИИ ПОТЕРЬ

#### Теорема.

Пусть в каждой точке  $x \in X$  (пространство объектов) задано распределение p(y|x) на ответах для данного объекта.

Тогда оптимизация функции потерь  $\rho_{\tau}(z)$  дает алгоритм a(x), приближающий  $\tau$ -квантиль распределения ответов в каждой точке  $x \in X$ .

#### МЕТРИКИ: ОНЛАЙН, ОФЛАЙН, БИЗНЕС

Бизнес

#### Показатели бизнеса

#### Например:

- Lifetime value
- Прибыль
- Расходы
- Доля аудитории
- Цена акций

Мы хотели бы смотреть, как модель влияет на них, но не можем

Измеряются месяцами

Метрики

#### Онлайн

#### Связаны с показателями бизнеса Можно сделать быстрый тест

#### Например:

- Конверсия в клик
- Оценка сервиса
- Средний чек
- MAU, DAU, WAU

Мы можем оценить эти метрики, проведя A/B-тест

Измеряются неделями

#### Офлайн

#### Являются приближением онлайн-метрик

Считаются на исторических данных

#### Например:

- Precision, recall
- Accuracy

Считаются минуты-часы

Можем почти бесплатно проверить наши модели

#### СВОЙСТВА МЕТРИК

- Чувствительность
- Шум
- Интерпретация
- Иерархия

#### ПРИМЕР ИЕРАРХИИ МЕТРИК

- Хотим внедрить новое MLранжирование рекомендаций товаров
- Находимся в ситуации, когда этот элемент уже есть на сайте

Ваша подборка для покупок у нас











Кофе в капсулах с

Телевизор Leff 32H110T

Что измеряем?

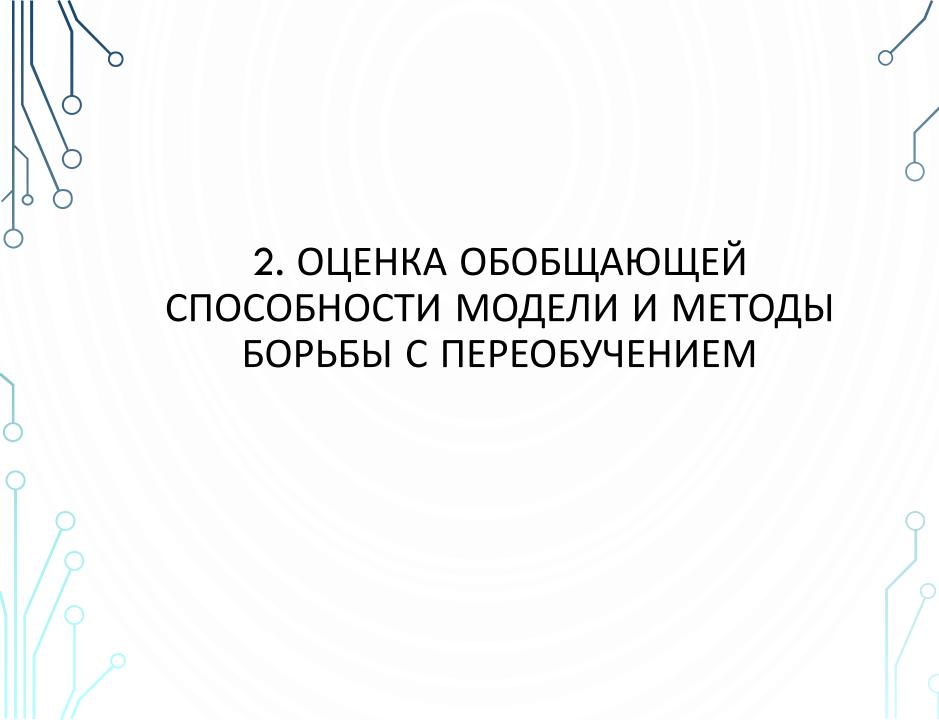
#### ИЕРАРХИЯ МЕТРИК

Бизнесметрика

Онлайнметрики

Офлайнметрики • Выручка

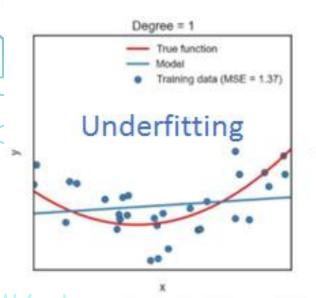
- Средний чек / Число купивших пользователей
- Выручка проданных товаров, через наш элемент
- CTR элемента
- Оффлайн метрики ранжирования
- Accuracy на валидационной выборке

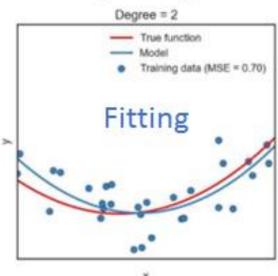


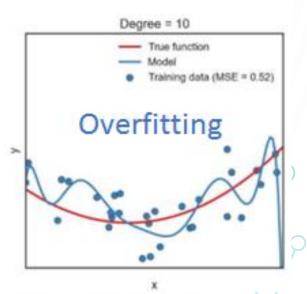
## ОЦЕНКА ОБОБЩАЮЩЕЙ СПОСОБНОСТИ МОДЕЛИ

Переобучение (overfitting) — явление, при котором качество модели на новых данных сильно хуже, чем качество на тренировочных данных.

#### Fitting training data



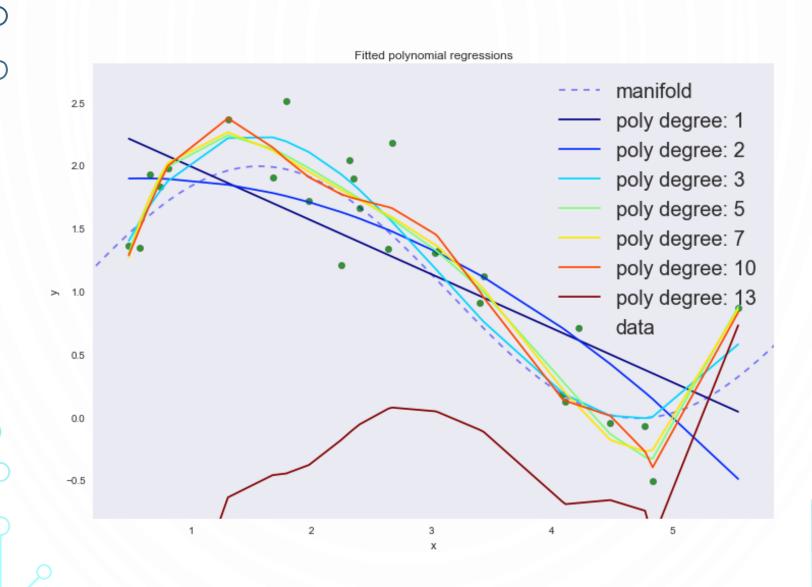




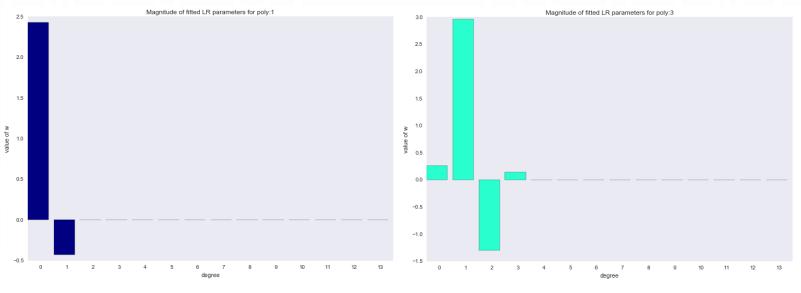
#### ПРИЗНАКИ ПЕРЕОБУЧЕННОЙ МОДЕЛИ

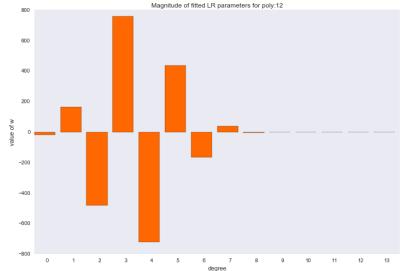
- Большая разница в качестве на тренировочных и тестовых данных (модель подгоняется под тренировочные данные и не может найти истинную зависимость)
- Большие значения параметров (весов)  $w_i$  модели
- Неустойчивость дискриминантной (разделяющей) функции (w, x).

#### ПЕРЕОБУЧЕНИЕ: ПРИМЕР



#### ПЕРЕОБУЧЕНИЕ: ПРИМЕР





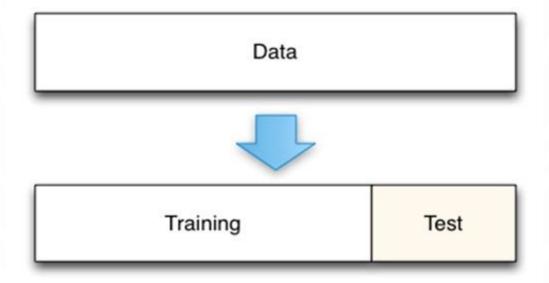
## ОЦЕНИВАНИЕ КАЧЕСТВА МОДЕЛИ

- Отложенная выборка
- Кросс-валидация

#### ОТЛОЖЕННАЯ ВЫБОРКА

Делим тренировочную выборку на две части:

- По первой части обучаем модель (train)
- По оставшимся данным оцениваем качество (test)

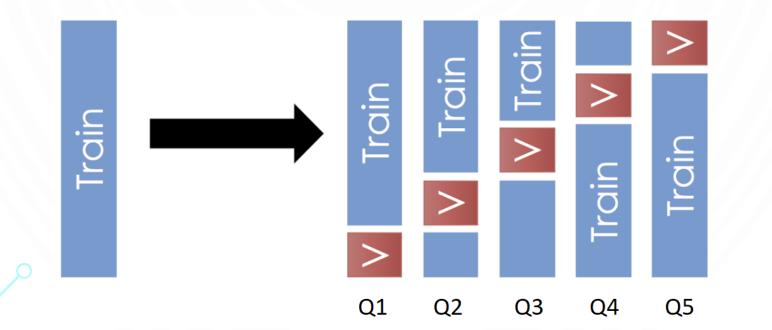


#### Недостаток:

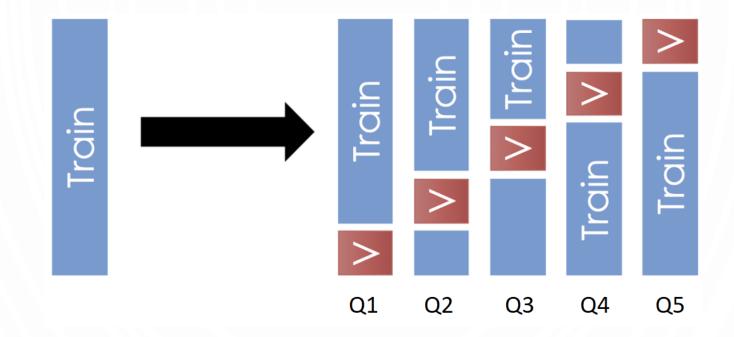
• Результат сильно зависит от разбиения на train и test

#### КРОСС-ВАЛИДАЦИЯ

- Разбиваем объекты на тренировку (train) и валидацию (validation) несколько раз (при разбиении k раз получаем k-fold кросс-валидацию)
- Для каждого разбиения вычисляем качество на валидационной части
- Усредняем полученные результаты



## КРОСС-ВАЛИДАЦИЯ



$$CV = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^{k} Q(a_i(x), X_i) = \frac{1}{k} \sum_{i=1}^{k} Q_i$$

### ВИДЫ КРОСС-ВАЛИДАЦИИ

- k-fold cross-validation разбиваем данные на к блоков, каждый из которых по очереди становится контрольным (валидационным)
- Complete cross-validation перебираем ВСЕ разбиения
- Leave-one-out cross-validation каждый блок состоит из одного объекта (число блоков = числу объектов)

# ВЫБОР КОЛИЧЕСТВА БЛОКОВ В K-FOLD KPOCC-ВАЛИДАЦИИ



- Проблемы при маленьком k?
- Проблемы при большом k?

# ВЫБОР КОЛИЧЕСТВА БЛОКОВ В K-FOLD KPOCC-ВАЛИДАЦИИ



- Маленькое k оценка может быть пессимистично занижена из-за
   маленького размера тренировочной части
- Большое k оценка может иметь большую дисперсию из-за маленького размера валидационной части

# МЕТОД БОРЬБЫ С ПЕРЕОБУЧЕНИЕМ: РЕГУЛЯРИЗАЦИЯ

**Утверждение.** Если в выборке есть линейно-зависимые признаки, то задача оптимизации  $Q(w) \to min$  имеет бесконечное число решений.

• Большие значения параметров (весов) модели w – признак переобучения.

# МЕТОД БОРЬБЫ С ПЕРЕОБУЧЕНИЕМ: РЕГУЛЯРИЗАЦИЯ

**Утверждение.** Если в выборке есть линейно-зависимые признаки, то задача оптимизации  $Q(w) \to min$  имеет бесконечное число решений.

• Большие значения параметров (весов) модели w – признак переобучения.

Решение проблемы – регуляризация.

Будем минимизировать регуляризованный функционал ошибки:

$$Q_{alpha}(w) = Q(w) + \alpha \cdot R(w) \to \min_{w}$$

где R(w) - регуляризатор.

#### РЕГУЛЯРИЗАЦИЯ

Регуляризация штрафует за слишком большие веса.

Наиболее используемые регуляризаторы:

• 
$$L_2$$
-регуляризатор:  $R(w) = \big| |w| \big|_2 = \sum_{i=1}^d w_i^2$ 

• 
$$L_1$$
-регуляризатор:  $R(w) = \big||w|\big|_1 = \sum_{i=1}^d |w_i|$ 

#### РЕГУЛЯРИЗАЦИЯ

• Регуляризация штрафует за слишком большие веса.

Наиболее используемые регуляризаторы:

• 
$$L_2$$
-регуляризатор:  $R(w) = \big| |w| \big|_2 = \sum_{i=1}^d w_i^2$ 

• 
$$L_1$$
-регуляризатор:  $R(w) = \big||w|\big|_1 = \sum_{i=1}^d |w_i|$ 

Пример регуляризованного функционала:

$$Q(a(w),X) = \frac{1}{l} \sum_{i=1}^{l} ((w,x_i) - y_i)^2 + \alpha \sum_{i=1}^{d} w_i^2,$$

где  $\alpha$  – коэффициент регуляризации.

# АНАЛИТИЧЕСКОЕ РЕШЕНИЕ ЗАДАЧИ МНК С $L_2$ -РЕГУЛЯРИЗАТОРОМ

Задача оптимизации в матричном виде:

$$Q(w) = (y - Xw)^{T}(y - Xw) + \alpha w^{T}Iw \rightarrow min \quad (*)$$

где I — единичная матрица.

Эта задача имеет аналитическое решение:

$$w = \left(X^T X + \alpha I\right)^{-1} X^T y$$

### ПОЛЕЗНОЕ СВОЙСТВО L1-РЕГУЛЯРИЗАЦИИ

Все ли признаки в задаче нужны?

- Некоторые признаки могут не иметь отношения к задаче, т.е. они не нужны.
- Если есть ограничения на скорость получения предсказаний, то чем меньше признаков, тем быстрее
- Если признаков больше, чем объектов, то решение задачи будет неоднозначным.

Поэтому в таких случаях надо делать отбор признаков, то есть убирать некоторые признаки.

### $^{\triangleright}$ $L_1$ -РЕГУЛЯРИЗАЦИЯ

**Утверждение.** В результате обучения модели с  $L_1$ регуляризатором происходит зануление некоторых весов,
т.е. отбор признаков.

Можно показать, что задачи

$$(1) \quad Q(w) + \alpha ||w||_1 \to \min_{w}$$

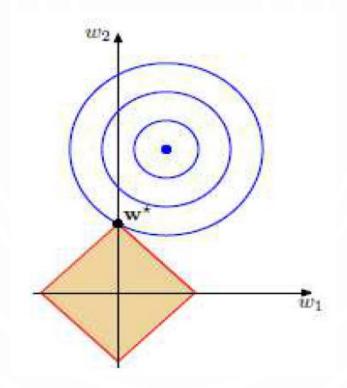
И

(2) 
$$\begin{cases} Q(w) \to \min_{w} \\ ||w||_{1} \le C \end{cases}$$

эквивалентны.

### ОТБОР ПРИЗНАКОВ ПО L1-РЕГУЛЯРИЗАЦИИ

Нарисуем линии уровня Q(w) и область  $||w||_1 \le C$ :



Если признак незначимый, то соответствующий вес близок к О. Отсюда получим, что в большинстве случаев решение нашей задачи попадает в вершину ромба, т.е. обнуляет незначимый признак.



### РАЗРЕЖЕННЫЕ МОДЕЛИ

Модели, в которых часть весов равна 0, называются разреженными моделями.

• L1-регуляризация зануляет часть весов, то есть делает модель разреженной.