Grundlagen des maschinellen Lernens 02

Prof. Dr. David Spieler - david.spieler@hm.edu Hochschule München

18. Oktober 2018

Lineare Regression

Lineare Regression

Bei der linearen Regression im Eindimensionalen nehmen wir an, dass die Funktion f beschrieben werden kann durch

$$f: \mathbb{R} \to \mathbb{R}$$

mit

$$f_{\mathbf{w}}(x) = \mathbf{w}_1 x + \mathbf{w}_0.$$

Wir nennen $\mathbf{w} = (\mathbf{w}_0, \mathbf{w}_1)^T \in \mathbb{R}^2$ Parameter des Modells.

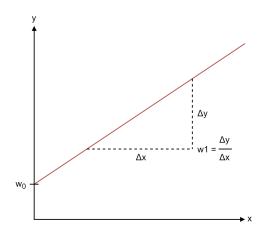


Abbildung 1: Plot einer linearen Funktion mit Parametern \mathbf{w}_0 und \mathbf{w}_1 .

Lineare Regression

Lineare Regression im Eindimensionalen

Gegeben

$$\mathcal{D} = \{ (x^{(i)}, y^{(i)}) \in \mathbb{R}^2 \mid 1 \le i \le n \},\$$

wie bestimmen wir die besten Parameter von f?

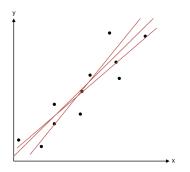


Abbildung 2: Es gibt unendlich viele Wahlmöglichkeiten für jeden der beiden Parameter.

Wir bestimmen den quadratischen Fehler (Residual Sum of Squares, RSS) der parametrisierten Funktion mit Hilfe der Formel

$$RSS(\mathbf{w}) = \sum_{i=1}^{n} \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right)^{2}$$

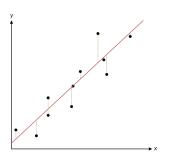


Abbildung 3: Bei der RSS werden die Abstände quadriert und summiert.

Sollen Modelle mit unterschiedlicher Anzahl von Trainingsdatenpunkte verglichen werden, so verwendet man häufig eine normalisierte Variante der RSS, den mittleren quadratischen Fehler (Mean Squared Error, MSE) definiert als

$$MSE(\mathbf{w}) = \frac{1}{n}RSS(\mathbf{w})$$

Im Folgenden jedoch wollen wir der Einfachheit halber den Fehler

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{n} (y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}))^{2}$$

minimieren, um die beste Funktion $f_{\mathbf{w}}$ zu finden.

Formal suchen wir also

$$\mathbf{w}^* = \arg\min_{\mathbf{w}} E(\mathbf{w}) = \arg\min_{\mathbf{w}} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{n} \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right)^2$$

Das Minimum einer Funktion finden wir normalerweise durch

- 1. Ableiten der Funktion
- 2. Setzen der Ableitung auf Null
- 3. Lösen den entstandenen Gleichungssystems
- 4. Untersuchung der gefundenen Lösungen (Hochpunkt, Tiefpunkt, Sattelpunkt, etc.)

Lineare Regression im Eindimensionalen

Glücklicherweise können wir uns in diesem Fall den letzten Punkt sparen, da $E(\mathbf{w})$ eine konvexe Funktion ist und genau ein Minimum besitzt – sofern das Problem wohldefiniert ist.

Wir setzen also

$$\nabla E(\mathbf{w}) = \left(\frac{\partial E(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{w}_0}, \frac{\partial E(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{w}_1}\right)^T = \mathbf{0}$$

Lineare Regression

Lineare Regression im Eindimensionalen

$$\frac{\partial E(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{w}_0} = \frac{\partial}{\partial \mathbf{w}_0} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right)^2
= \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n 2 \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right) \frac{\partial}{\partial \mathbf{w}_0} \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right)
= \sum_{i=1}^n \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right) \left(-\frac{\partial}{\partial \mathbf{w}_0} f(x^{(i)}) \right)
= -\sum_{i=1}^n \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right) \frac{\partial}{\partial \mathbf{w}_0} \left(\mathbf{w}_1 x^{(i)} + \mathbf{w}_0 \right)
= -\sum_{i=1}^n \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right)
= -\sum_{i=1}^n y^{(i)} + \mathbf{w}_1 \sum_{i=1}^n x^{(i)} + n \mathbf{w}_0$$

$$\frac{\partial E(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{w}_1} = \frac{\partial}{\partial \mathbf{w}_1} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right)^2$$

$$= -\sum_{i=1}^n \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right) \frac{\partial}{\partial \mathbf{w}_1} \left(\mathbf{w}_1 x^{(i)} + \mathbf{w}_0 \right)$$

$$= -\sum_{i=1}^n \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right) x^{(i)}$$

$$= -\sum_{i=1}^n x^{(i)} y^{(i)} + \mathbf{w}_1 \sum_{i=1}^n x^{(i)} x^{(i)} + \mathbf{w}_0 \sum_{i=1}^n x^{(i)}$$

Wir erhalten also mit

$$\left(\frac{\partial E(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{w}_0}, \frac{\partial E(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{w}_1}\right)^T = \mathbf{0}$$

ein lineares Gleichungssystem mit zwei Gleichungen und zwei Unbekannten $(\mathbf{w}_0, \mathbf{w}_1)$ welches prinzipiell eindeutig lösbar ist. So ein Gleichungssystem könnten wir direkt mit Hilfe eines entsprechenden Algorithmus wie z.B. dem *Gausschen Eliminationsverfahren* lösen. Im Bereich des maschinellen Lernens kann es uns jedoch schnell passieren, dass die entstehenden Gleichungssysteme sehr groß oder nicht eindeutig lösbar werden. Daher werden meist iterative Verfahren, wie das Gradientenabstiegsverfahren verwendet.

Beispiel

Die quadratische Funktion f(x) = x(x-2) besitzt ein Minimum bei x = 1, da $f'(x) = 2x - 2 = 0 \Leftrightarrow x = 1$ und f''(x) = 2 > 0.

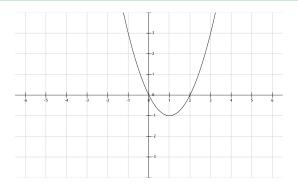


Abbildung 4: Plot der Funktion f(x) = x(x-2).

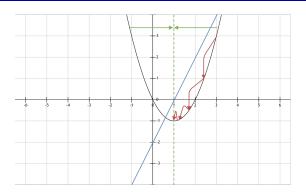


Abbildung 5: Gradientenabstiegsverfahren auf f(x) = x(x-2).

Folgt man iterativ einem Bruchteil η der negativen ersten Ableitung, also $-\eta f'(x) = \eta(2-2x)$ bringt einen dies näher und näher an das Minimum.

Algorithm 1 gradient descent $1D(\mathcal{D}, \eta, \text{ steps})$

```
1: \mathbf{w}_0 = 0, \mathbf{w}_1 = 0
  2: for step = 1 \dots steps do
        \Delta \mathbf{w}_0 = 0, \Delta \mathbf{w}_1 = 0
       for (x, y) \in \mathcal{D} do
  5:
                 \Delta \mathbf{w}_0 = \Delta \mathbf{w}_0 - \mathbf{y} + \mathbf{w}_1 \mathbf{x} + \mathbf{w}_0
 6:
                 \Delta \mathbf{w}_1 = \Delta \mathbf{w}_1 - xy + \mathbf{w}_1 xx + \mathbf{w}_0 x
        end for
  7:
 8:
       \mathbf{w}_0 = \mathbf{w}_0 - \eta \Delta \mathbf{w}_0
 9:
         \mathbf{w}_1 = \mathbf{w}_1 - \eta \Delta \mathbf{w}_1
10: end for
11: return \mathbf{w}_0, \mathbf{w}_1
```

Das Gradientenabstiegsverfahren ist eine Ausprägung von Liniensuchverfahren, bei denen eine Funktion $f:\mathbb{R}^d\to\mathbb{R}$ entlang eines Richtungsvektors (in diesem Fall dem Gradienten) optimiert wird. Der Hyperparameter $\eta\in\mathbb{R}_{>0}$ im Gradientenabstiegsverfahren wird auch Lernrate genannt. Er hat direkten Einfluss auf die Geschwindigkeit, in der sich das Verfahren dem Minimum / der Konvergenz nähert. Üblicherweise beobachtet man den zu minimierenden Fehler $E(\mathbf{w})$ während der Laufzeit, um die Anzahl der Iterationen zu bestimmen.

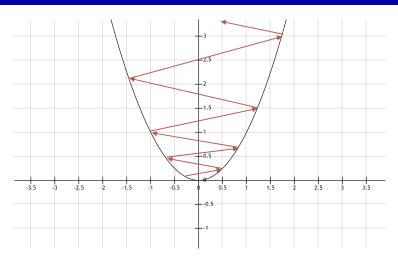


Abbildung 6: Ist die Lernrate η zu groß, kann es zu Oszillationen kommen und das Verfahren konvergiert nicht.

17 / 52

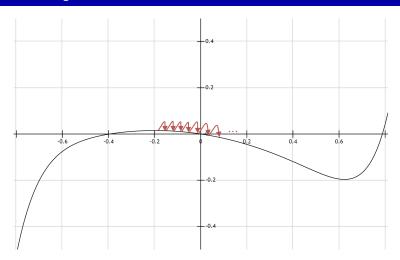


Abbildung 7: Ist die Lernrate η zu klein, werden sehr viele Schritte bis zur Konvergenz benötigt.

Bei der linearen Regression im Mehrdimensionalen nehmen wir an, dass die Eingabemenge mehrdimensional ist, also $\mathcal{X}=\mathbb{R}^d$ und somit die Funktion f beschrieben werden kann durch

$$f: \mathbb{R}^d \to \mathbb{R}$$

mit

$$f_{\mathbf{w}}(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{d} \mathbf{w}_i \mathbf{x}_i + \mathbf{w}_0.$$

Die Parameter des Modells sind $\mathbf{w} = (\mathbf{w}_0, \mathbf{w}_1, \dots, \mathbf{w}_d)^T \in \mathbb{R}^{d+1}$.

Um eine kompaktere Darstellung zu erreichen verwenden wir einen Trick. Wir nehmen implizit an, dass wir die Eingabe die Form

$$\mathbf{x} = (1, \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_d)^T$$

mit $x_0 = 1$ hat und erhalten schließlich

$$f_{\mathbf{w}}(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{d} \mathbf{w}_i \mathbf{x}_i + \mathbf{w}_0 = \mathbf{w}^T \mathbf{x}.$$

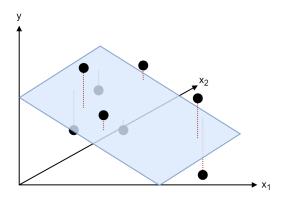


Abbildung 8: Bei der mehrdimensionalen Regression wird eine Verallgemeinerung der Gerade, allgemein eine Hyperebene, im dreidimensionalen Raum wie hier eine normale Ebene, so im Raum positioniert, dass der Abstand zu den Datenpunkten minimiert wird.

Auch für die mehrdimensionale lineare Regression sind die bekannten Definitionen der RSS und des MSE gültig. Abermals verwenden wir die leicht abgewandelte Fehlermetrik

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{n} (y^{(i)} - f(\mathbf{x}^{(i)}))^{2}.$$

Wir folgen auch wieder dem negativen Gradienten

$$\nabla E(\mathbf{w}) = \left(\frac{\partial E(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{w}_0}, \frac{\partial E(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{w}_1}, \dots, \frac{\partial E(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{w}_d}\right)^T$$

um das Minimum zu finden.

Algorithm 2 gradient descent(\mathcal{D} , η , steps)

- 1: w = 0
- 2: for step = $1 \dots$ steps do
- 3: $\Delta \mathbf{w} = \mathbf{0}$
- 4: for $(x, y) \in \mathcal{D}$ do
- 5: $\Delta \mathbf{w} = \Delta \mathbf{w} (y f(\mathbf{x})\nabla f(\mathbf{x}))$
- 6: end for
- 7: $\mathbf{w} = \mathbf{w} \eta \Delta \mathbf{w}$
- 8: end for
- 9: return w

Hinweis:

$$\nabla f(\mathbf{x}) = (1, \mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_d)^T$$

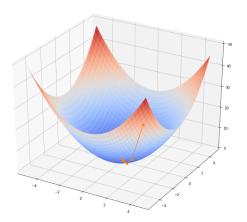


Abbildung 9: Gradientenabstiegsverfahren im mehrdimensionalen Raum bei der Funktion $f(\mathbf{x}) = \mathbf{x}_1^2 + \mathbf{x}_2^2$.

Wenn wir nun ein Regressionsmodell z.B. durch Anwendung des Gradientenabstiegsverfahrens gefunden haben sollte wir uns fragen, wie genau, also wie gut, unser Modell eigentlich ist. Hier könnten wir prinzipiell den quadratischen Fehler

$$RSS(\mathbf{w}) = \sum_{i=1}^{n} \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right)^{2}$$

oder noch besser den mittleren Fehler

$$MSE(\mathbf{w}) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(x^{(i)}) \right)^{2}$$

verwenden, welcher unabhängig von der Anzahl der Trainingsdatenpunkte ist.

Für den MSE können wir jedoch keine allgemein gültige Skala angeben, da die Ausmaße abhängig vom Wertebereich des Problems, also der y-Werte ist. Hier hilft uns die R²-Statistik definiert über den quadratischen Gesamtfehler (Total Sum of Squares, TSS)

$$TSS = \sum_{i=1}^{n} \left(y^{(i)} - \bar{y} \right)^2$$

mit

$$\bar{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} y^{(i)}$$

als

$$R^{2}(\mathbf{w}) = \frac{TSS - RSS(\mathbf{w})}{TSS} = 1 - \frac{RSS(\mathbf{w})}{TSS}.$$

Die TSS misst die komplette Varianz in den Ausgabedaten $y^{(i)}$ und somit misst

$$TSS - RSS(\mathbf{w})$$

die Varianz, die durch das Regressionsmodell mit den Parametern \mathbf{w} erklärt wird. Die R^2 -Statistik misst daher den Anteil der kompletten Varianz, der durch das Modell erklärt wird und nimmt Werte im Intervall [0,1] an.

- ► Ein R²-Wert nahe 1 zeugt von einem relativ passenden Modell, da die Daten sehr gut durch das Modell erklärt werden.
- ► Ein R²-Wert nahe 0 bedeutet, dass das Modell die Daten nur relativ schlecht erklären kann.

In der Praxis wird die R^2 -Statistik sehr oft für die Beurteilung von Modellen und dem Vergleich von Modellen untereinander verwendet, da sie unabhängig von der Anzahl der Trainingsdaten und dem Wertebereich ist.

Jedoch im Allgemeinen zu bestimmen, ab welchem Wert ein Modell gut ist, ist nicht zielführend.

- ► In empirischen Wissenschaften, wie Psychologie, Biologie oder Medizin, ist es oft schwierig das perfekte erklärende Modell zu finden und oft liegen die Daten mit hohem Rauschen vor. Ein Modell mit einem guten jedoch durchaus von 1 weiter entfernten R²-Wert kann oft schon sinnvoll sein.
- ▶ Bei manchen Zusammenhängen z.B. in der Physik weiß man, welcher Natur das dahinterliegende Modell ist. Auch die Messungenauigkeit kann man minimieren. Hier werden oft sehr hohe R²-Werte angestrebt.

Lineare Regression Interpretierbarkeit

Modelle basierend auf linearer Regression besitzen den großen Vorteil, dass die Parameter **w** vom Menschen interpretierbar sind. Dies erleichtert u.a. die Sicherstellung der Korrektheit.

- $\mathbf{w}_i > 0$ positiver Zusammenhang, d.h. steigt \mathbf{x}_i um m, so steigt y um $m|\mathbf{w}_i|$
- $\mathbf{w}_i \approx 0$ (fast) kein (linearer) Zusammenhang zwischen \mathbf{x}_i und y
- $\mathbf{w}_i < 0$ negativer Zusammenhang, d.h. steigt \mathbf{x}_i um m, so sinkt y um $m|\mathbf{w}_i|$

Mit Hilfe der mehrdimensionalen linearen Regression und einem Trick können wir auch nichtlineare Zusammenhänge lernen. Hierfür benötigen wir eine Funktion $\phi:\mathbb{R}\to\mathbb{R}^d$, mit welcher wir einen Basiswechsel vollziehen können. Beispielsweise erlaubt uns die Funktion

$$\phi: \mathbb{R} \to \mathbb{R}^2, \phi(x) = (x, x^2)^T$$

und die Funktionskonkatenation $f \circ \phi$ mit der linearen Funktion $f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}, f(\mathbf{x}) = \mathbf{w}_2 \mathbf{x}_2 + \mathbf{w}_1 \mathbf{x}_1 + \mathbf{w}_0$ die Darstellung der quadratischen Funktion

$$(f \circ \phi)(x) = \mathbf{w}_2 x^2 + \mathbf{w}_1 x + \mathbf{w}_0.$$

Wir sind dabei nicht auf eindimensionale Eingabegrößen beschränkt. Mit Hilfe von

$$\phi: \mathbb{R}^2 o \mathbb{R}^5, \phi(\mathsf{x}) = \left(\mathsf{x}_2, \mathsf{x}_1, \mathsf{x}_1 \mathsf{x}_2, \mathsf{x}_2^2, \mathsf{x}_1^2\right)^T$$

und der linearen Funktion

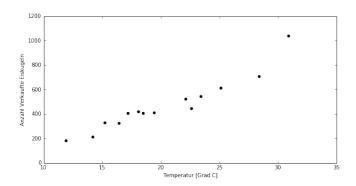
$$f: \mathbb{R}^5 o \mathbb{R}, f(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^5 \mathbf{w}_i \mathbf{x}_i + \mathbf{w}_0$$

erzeugen wir die nichtlineare Funktion

$$(f \circ \phi)(\mathbf{x}) = \mathbf{w}_5 \mathbf{x}_1^2 + \mathbf{w}_4 \mathbf{x}_2^2 + \mathbf{w}_3 \mathbf{x}_1 \mathbf{x}_2 + \mathbf{w}_2 \mathbf{x}_1 + \mathbf{w}_1 \mathbf{x}_2 + \mathbf{w}_0.$$

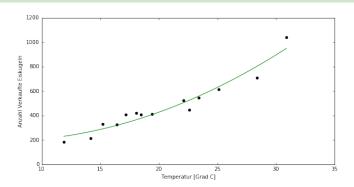
Predictive Analytics im Eisdielenbusiness

Klar: Je schöner das Wetter desto mehr Eis wird verkauft. Aber wie ist der genaue Zusammenhang?



Anwendungsbeispiel

Wir nehmen einen quadratischen Zusammenhang $f(x) = \mathbf{w}_2 \cdot x^2 + \mathbf{w}_1 \cdot x + \mathbf{w}_0$ zwischen der Temperatur und der Anzahl der verkauften Kugeln Eis an.



Prinzipiell hätten wir nun mit

- der mehrdimensionalen linearen Regression,
- dem Basiswechseltrick und
- dem Gradientenabstiegsverfahren

alle nötigen Werkzeuge um ein Polynom n-ten Grades perfekt an unsere n Datenpunkte \mathcal{D} zu fitten. Aber ist das immer eine gute Idee?

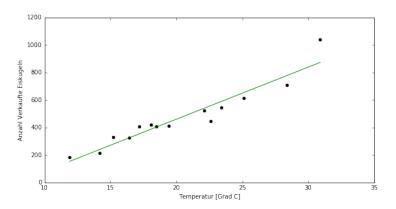


Abbildung 10: Lineare Regression eines Polynoms 1-ten Grades an die Eisverkaufdaten durch Basiserweiterung. Gewichte $\mathbf{w} \approx (-296, 37.8)^T$

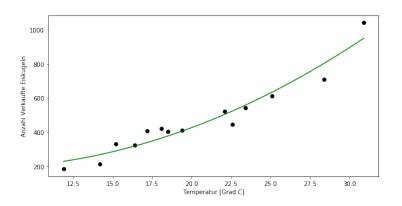


Abbildung 11: Lineare Regression eines Polynoms 2-ten Grades an die Eisverkaufdaten durch Basiserweiterung. Gewichte $\mathbf{w} \approx (237, -15.3, 1.24)^T$

Lineare Regression Nichtlineare Zusammenhänge

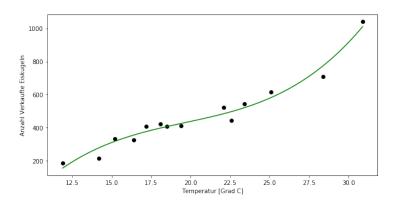


Abbildung 12: Lineare Regression eines Polynoms 3-ten Grades an die Eisverkaufdaten durch Basiserweiterung. Gewichte $\mathbf{w} \approx (-1853, 307, -14.6, 0.247)^T$

Lineare Regression Nichtlineare Zusammenhänge

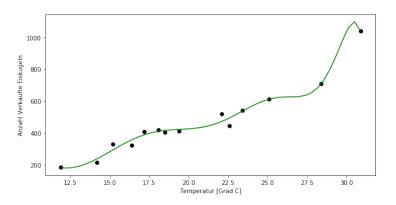


Abbildung 13: Lineare Regression eines Polynoms 12-ten Grades an die Eisverkaufdaten durch Basiserweiterung. Gewichte $\mathbf{w} =$ (0, -0.0000457, -0.00000496, -0.0000570, -0.000489, -0.00297, -0.00977,0.00256, -0.000271, 0.0000152, -0.000000471, 0.00000000777,-0.0000000000530)

Lineare Regression Nichtlineare Zusammenhänge

Die Probleme, die durch unkontrollierte Modellkomplexität, in diesem Fall dem Grad und damit auch die Koeffizienten des zu lernenden Polynoms, sind

- numerische Probleme
- ▶ Überanpassung (Overfitting), d.h. das Modell passt sich zu sehr an die Daten D und damit auch an dort enthaltenes Rauschen oder eine systematische Auswahl an und ist nicht in der Lage zu generalisieren, was meist in einer guten Performance unter Laborbedingungen aber einer schlechten Leistung in der Praxis resultiert

Lineare Regression Trainings- und Testdaten

Woher sollen wir wissen, ob unser Modell zu komplex ist? Dazu verwenden wir wieder einen Trick, wir zerteilen den kompletten Datensatz \mathcal{D} in zwei Teile

$$\mathcal{D} = \mathcal{T} \dot{\cup} \mathcal{V}$$

- den Trainingsdatensatz T, welcher für das Training/Lernen verwendet wird und
- ▶ den Testdatensatz V, welcher ungesehene Daten für die Validierung der Praxistauglichkeit dient.

Lineare Regression Trainings- und Testdaten

Prinzipiell können nun folgende Situationen auftreten:

- ightharpoonup Idealerweise hat man geringen Fehler sowohl auf \mathcal{T} und \mathcal{V} .
- ▶ Ein hoher Fehler auf T lässt auf Unteranpassung schließen, beispielsweise durch zu wenig Daten bzw. Trainingsschritte oder eine zu niedrige Modellkomplexität.
- ▶ Ein geringer Fehler auf \mathcal{T} aber hoher Fehler auf \mathcal{V} ist oft ein Resultat von Überanpassung, was unter Umständen durch eine verringerte Modellkomplexität korrigiert werden kann.

Meist besitzt ein Modell Hyperparameter, welche die Komplexität beeinflußen.

Beispiel: Polynome

Lineare Regression auf Polynomen mit Hilfe des Gradientenabstiegsverfahren besitzt normalerweise drei Hyperparameter:

- Lernrate η : Einfluss auf Modellkomplexität relativ komplex, sollte nicht zu hoch oder niedrig sein
- ► Anzahl der Lernschritte: Je geringer die Anzahl der Schritte, desto mehr wird die Überanpassung verhindert, kann jedoch schnell zur Unteranpassung führen
- Polynomgrad: Je höher, desto komplexer das Modell zu hoch: Überanpassung, zu niedrig: Unteranpassung

Die Hyperparameter lassen sich durch Überlegung und manuelle Justierung optimieren als auch automatisiert über eine weitere Schleife.

Algorithm 3 optimal_polynome(\mathcal{D} , η , steps, max_d)

- 1: $\mathcal{T}, \mathcal{V} = \mathsf{split}(\mathcal{D})$
- 2: $\mathbf{w}^* = \mathbf{0}$, $MSE^* = \infty$
- 3: **for** $d = 0 \dots max d$ **do**
- 4: $\mathbf{w} = \text{gradient descent}_d(\mathcal{T}, \eta, \text{steps})$
- 5: $MSE = MSE_{\mathbf{w}}(\mathcal{V})$
- 6: if MSE < MSE* then
- 7: $\mathbf{w}^* = \mathbf{w}$, $MSE^* = MSE$
- 8: end if
- 9: end for
- 10: return w

Mehrere Hyperparameter werden durch Rastersuche optimiert.

- Hier wird der Hyperparameterraum entlang eines regelmäßigen Rasters
- meist in einer linearen oder logarithmischen Skala exploriert.
- Dies kann auch rekursiv wiederholt werden (Binärsuche).

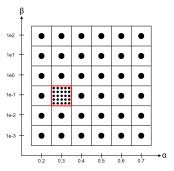


Abbildung 14: Muster der Rastersuche.

Eine weitere Möglichkeit ist es

- ▶ den Hyperparameter entlang eines zufälligen Rasters
- ▶ mit in einer uniformen or logarithmischen Verteilung zu explorieren.
- Dies kann ebenso rekursiv wiederholt werden.

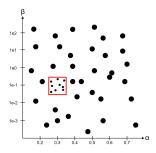
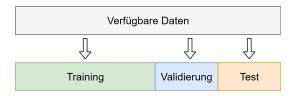
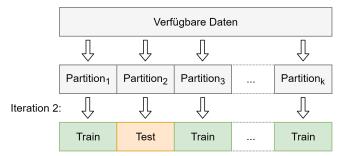


Abbildung 15: Zufälliges Suchraster.

Müssen für ein Modell auch dessen Hyperparameter optimiert werden, so wird für diesen Prozess die verfügbare Datenmenge weiter unterteilt. Die Modellparameters werden durch Trainingsdaten bestimmt. Die Hyperparameter werden auf den Validierungsdaten getestet und die engültige Modellperformance wird auf den Testdaten bestimmt.



Um eine verlässlichere Schätzung für die Güte eines Modells zu bekommen, kann die Kreuzvalidierung verwendet werden. Hier wird der gesamte Datensatz in k Partitionen zerteilt. Das Training findet nun in k Iterationen statt. In Iteration i wird auf Partition i getestet. Der Rest wird für das Training verwendet. Die Leistungsmetrik wird schließlich über die k Iterationen gemittelt.



Wir können auch direkt versuchen eine Überanpassung zu verhindern, indem wir exzessive Werte für die Parameter **w** bestrafen. Dieses Verfahren nennt sich Ridge Regression und beruht auf der angepassten Fehlerfunktion

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{n} \left(y^{(i)} - f_{\mathbf{w}}(\mathbf{x}^{(i)}) \right)^{2} + \alpha ||\mathbf{w}||^{2}.$$

Wir bekommen durch den Hyperparameter $\alpha \in \mathbb{R}_{\geq 0}$ einen weiteren Freiheitsgrad durch welchen wir intuitiv den tatsächlichen Polynomgrad stufenlos einstellen können.

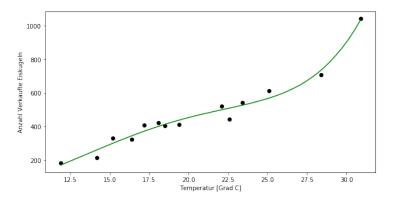


Abbildung 16: Ridge Regression eines Polynoms 5-ten Grades an die Eisverkaufdaten durch Basiserweiterung, $\alpha=10$.

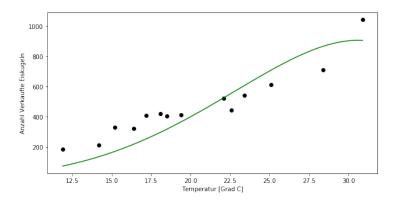


Abbildung 17: Ridge Regression eines Polynoms 5-ten Grades an die Eisverkaufdaten durch Basiserweiterung, $\alpha=10^{10}$.

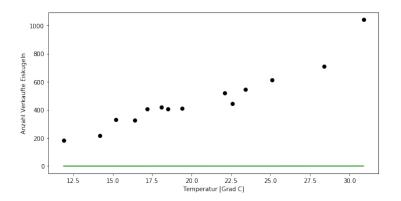


Abbildung 18: Ridge Regression eines Polynoms 5-ten Grades an die Eisverkaufdaten durch Basiserweiterung, $\alpha=10^{20}$.

Die Bedeutung des Hyperparameters lässt sich somit wie folgt intuitiv charakterisieren:

- $ightharpoonup \alpha = 0$: klassische Regression
- ightharpoonup lpha > 0: normaler Wirkungsbereich, mit wachsendem lpha werden die Parameter f w immer weiter eingeschränkt und der effektive Polynomgrad sinkt
- ▶ $\lim \alpha \to \infty$: $f(\mathbf{x}) = 0$, da die Parameter $\lim \mathbf{w} \to \mathbf{0}$