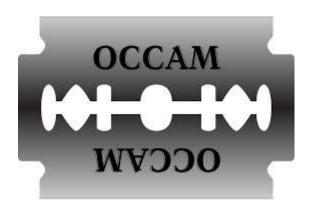


## Бритва Оккама



## Entia non sunt multiplicanda sine necessitate

(лат. сущности не следует умножать без необходимости)

Из всех гипотез, объясняющих данные, надо выбирать простейшую...

1, 2, 3, ? ...

Объяснение должно быть наипростейшим, но не проще... Энштейн

## **Теорема о бесплатном сыре (No Free Lunch Theorem)**

3 слайд из 48

В среднем (по всем возможным порождающим распределениям) у всех алгоритмов процент ошибок одинаков...

Простота алгоритма – MDL, порядок полинома, ...

Простота модели – VC-размерность, ...

Футбольный оракул

исход матча предсказания при обзвоне

```
0 0000000011111111
```

Будете ли Вы верить предсказаниям?

# Вероятность события ~ доля испытаний, завершившихся наступлением события, при бесконечном числе экспериментов.

Есть и другой подход к определению вероятности! 3БЧ: частота → вероятность



→ теория вероятностей

← математическая статистика



# Как задать распределение с.в. $\xi$

Если принимает значения  $X_1, X_2, ...$ , то вероятностями

$$p_1 = \mathbf{P}(\xi = x_1), p_2 = \mathbf{P}(\xi = x_2), \dots$$
  
 $\sum_i p_i = 1, p_i \ge 0$ 



# Если $\xi \in \mathbb{R}$ , то функцией распределения

$$p(x): F_{\xi}(x) = \int_{-\infty}^{b} p(z) \partial z$$

## удобна тем, что

$$\mathbf{P}(a \le \xi \le b) = \int_{a}^{b} p(x) \partial x$$



## Связь плотности и вероятности

$$\mathbf{P}(x - \varepsilon \le \xi \le x + \varepsilon) = \int_{x - \varepsilon}^{x + \varepsilon} p(z) \partial z \approx 2\varepsilon p(x)$$

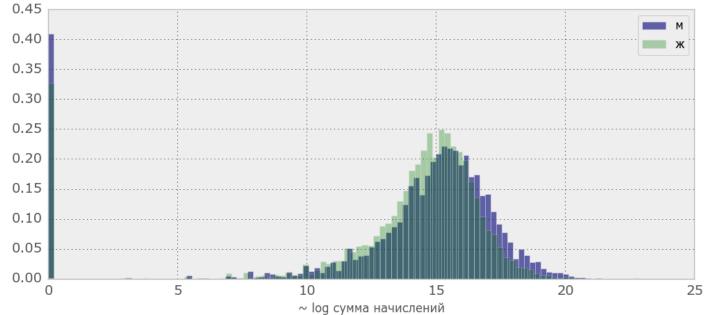
$$\frac{\mathbf{P}(\xi \in [x_1 - \varepsilon, x_1 + \varepsilon])}{\mathbf{P}(\xi \in [x_2 - \varepsilon, x_2 + \varepsilon])} = \frac{p(x_1)}{p(x_2)}$$



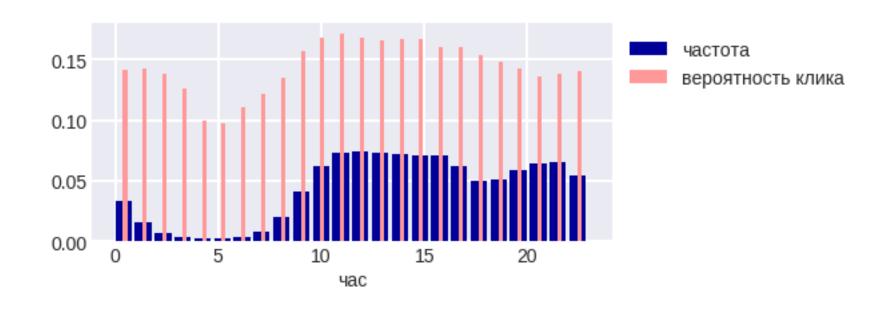
## Примеры распределений из жизни: сбербанк

8 слайд из 48





## Примеры распределений из жизни: тикетлэнд





Пусть с.в. имеет плотность p(x)

Математическое ожидание (~центр масс) -

$$\mathbf{E}X = \int x p(x) \partial x$$

Дисперсия (средний квадрат отклонения от МО) -

$$\mathbf{E}(X - \mathbf{E}X)^2 = \int (x - \mathbf{E}X)^2 p(x) \partial x$$

можно рассматривать и другие средние и отклонения квантиль, медиана, мода

#### Условная плотность -

$$p(x \mid y) = \frac{p(x, y)}{p(y)}$$

## Очевидный пересчёт

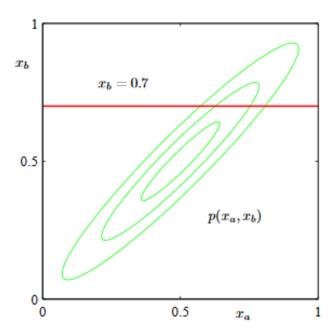
$$p(x | y)p(y) = p(x, y) = p(y | x)p(x)$$

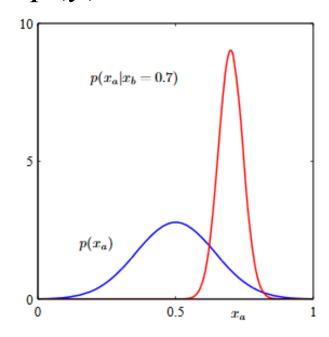
# Маргинализация плотности по неизвестной компоненте

$$p(x) = \int p(x, y) \partial y = \int p(x | y) p(y) \partial y$$

## Обуславливание плотности по известной компоненте

$$p(x \mid y) = \frac{p(x, y)}{p(y)}$$





## Правило произведения

$$p(x_1,...,x_n) = p(x_1 | x_2,...,x_n) p(x_2 | x_3,...,x_n) ... p(x_{n-1} | x_n) p(x_n)$$

$$p(x) = \int p(x, y) \partial y = \int p(x | y) p(y) \partial y$$

#### Точечное оценивание

Зачем нужно?
Наша же цель найти (оценить?)
истинные значения параметров модели...

Выборка  $\{x_1,...,x_m\}$ 

(независимые одинаково распределённые случайные величины)

Статистика (точечная оценка) – функция от выборки

$$\hat{\theta} = g(x_1, \dots, x_m)$$

примеры

- это тоже случайная величина

## Требования к статистике

1) Надо, чтобы значение было близко к истинному значению параметров модели  $\theta$ ...

Смещение 
$$bias(\hat{\theta}) = E \hat{\theta} - \theta$$

Несмещённая (unbiased) оценка  $bias(\hat{\theta}) = 0$ 

Асимптотически несмещённая оценка  $\mathrm{bias}(\hat{\theta}) o 0$ 

Состоятельность (Consistency)  $\mathbf{P}(\hat{ heta}= heta) o 1$  при  $m o \infty$ 

Для нормального распределения несмещённые оценки:

$$\hat{\mu} = \frac{x_1 + \dots + x_m}{m}$$

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{m-1} \sum_{i=1}^m (x_i - \hat{\mu})^2$$

## Требования к статистике

# 2) Надо, чтобы оценка не сильно варьировалась в зависимости от выборки

$$var(\hat{\theta}) \rightarrow min$$

## Пример:

$$\operatorname{Var}(\hat{\mu}) = \frac{\sigma}{m}$$

## Требования к статистике

3) с ростом числа наблюдений была сходимость Состоятельность:  $\hat{\theta} \xrightarrow{P} \theta$ 

Пример: оценка  $\hat{\mu}=\mathit{x}_{_{\! 1}}$  несмещённая, но не является состоятельной

## Оценка MLE (ММП)

$$\{y_1, \ldots, y_m\}$$

$$\hat{\theta}_{\text{MLE}} = \underset{\theta}{\text{arg max}} p(D \mid \theta) = \underset{\theta}{\text{arg max}} \prod_{i} p(y_i \mid \theta)$$

## 1) состоятельная

2) эффективная (грубо: из всех состоятельных самая лучшая) Эффективность (Efficiency) ~ самая точная, которую можно получить для выборки этого размера

> есть ещё, например, метод моментов МАР (будет)

# Откуда берётся дивергенция Кульбака-Лейблера

Пусть есть выборка  $\{x_1,\dots,x_m\}$  из распределения с плотностью p Мы пытаемся найти распределение  $q(x\,|\,\theta)$  с параметрами  $\theta$  ММП:

$$\hat{\theta} = \arg\max_{\theta} \prod_{i=1}^{m} q(x_i \mid \theta) = \arg\max_{\theta} \sum_{i=1}^{m} \log q(x_i \mid \theta) =$$

$$= \arg\max_{\theta} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} \log q(x_i \mid \theta) - \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} \log p(x_i)$$

$$\sim \arg\min_{\theta} \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} \log \frac{p(x_i)}{q(x_i \mid \theta)}$$

$$\sim \arg\min_{\theta} \int \log \frac{p(x)}{q(x \mid \theta)} p(x) \partial x$$

$$\underset{\text{KL}(q_{\theta} \parallel p)}{\text{KL}(q_{\theta} \parallel p)}$$

## Дивергенция Кульбака-Лейблера

$$KL(q_{\theta} || p) = \mathbf{E}_{p}[\log p(x) - \log q(x | \theta)] =$$

$$= \int \log \frac{p(x)}{q(x | \theta)} p(x) \partial x$$

кстати, если хотим минимизировать, то достаточно (истинное распределение не знаем)

$$\mathbf{E}_{p}[\log q(x \mid \theta)] \to \max$$

а это и есть метод максимального правдоподобия!

Попытка совместить распределение-оценку с истинным...

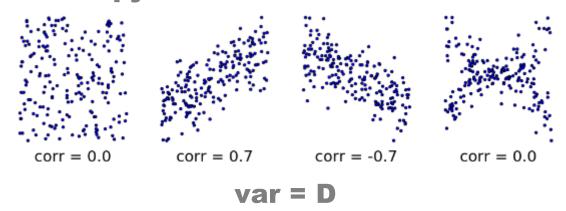
## Ковариация и корреляция

$$cov(X,Y) = \mathbf{E}[(X - \mathbf{E}X)(Y - \mathbf{E}Y)]$$
$$var(X) = cov(X,X) = \mathbf{E}[(X - \mathbf{E}X)^{2}]$$

## Корреляционный коэффициент Пирсона:

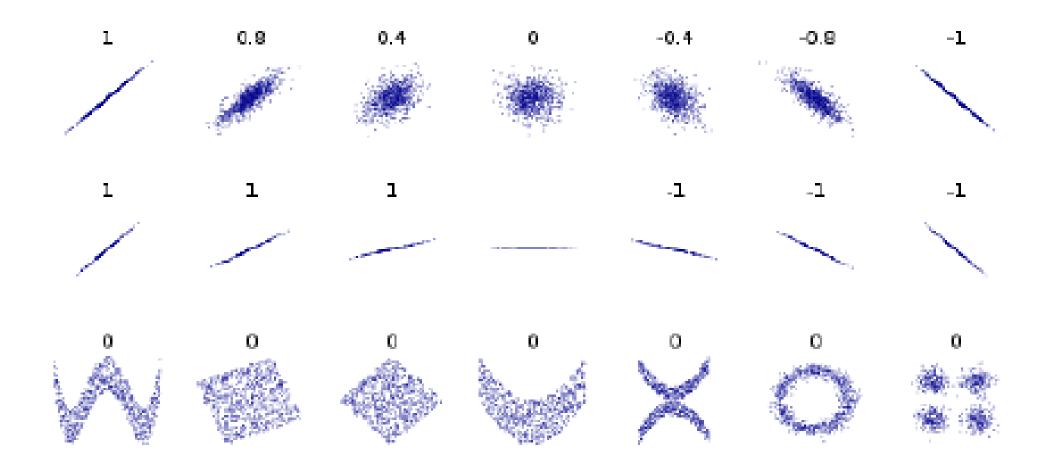
$$\operatorname{corr}(X,Y) = \frac{\operatorname{cov}(X,Y)}{\sqrt{\operatorname{var}(X)\operatorname{var}(Y)}} \in [-1,+1]$$

определяет меру линейной зависимости между с.в.



**Независимые переменные некоррелированны. Обратное неверно.** 

## Ковариация и корреляция



## Ковариация и корреляция

# Коэффициент корреляции Спирмена – определяет меру монотонной зависимости

## = коэффициент корреляции Пирсона между рангами

$$r(\lbrace x_{i} \rbrace, \lbrace y_{i} \rbrace) = \frac{\sum_{i=1}^{m} \left( \operatorname{rank}(x_{i}) - \frac{m+1}{2} \right) \left( \operatorname{rank}(y_{i}) - \frac{m+1}{2} \right)}{\frac{1}{12} (m^{3} - m)} = 1 - \frac{6}{m^{3} - m} \sum_{i=1}^{m} \left( \operatorname{rank}(x_{i}) - \operatorname{rank}(y_{i}) \right)^{2}$$

## Оценка плотности

## 1. Непараметрические методы

нет априорной гипотезы о распределении

## 2. Параметрические методы

распределение известно с точностью до параметров

$$p(y \mid \theta)$$
 – ММП – см. выше

## 3. Смеси распределений

$$p(x) = \sum_{t=1}^{k} \pi_t p_t(x \mid \theta_t)$$

$$\sum_{t=1}^{k} \pi_t = 1, \ \pi_t \ge 0$$

ЕМ-алгоритм – будет дальше

## Оценка плотности: непараметрические методы

## Гистограммный подход





## Оценка плотности



```
plt.figure(figsize=(7, 3))
plt.hist(x, color='#000099', bins=30, width=0.17, normed=True)
plt.hist(x, color='#990000', bins=10, width=0.6, normed=True, alpha=0.4)
plt.grid(lw=2)
plt.xlabel('значение случайной величины')
plt.ylabel('значение плотности')
plt.xlim([-4, 4])
```

#### какие недостатки?

$$\frac{1}{mh} \sum_{i=1}^{m} K\left(\frac{x - x_i}{h}\right)$$

## функция ядра / окна:

$$K(z) \ge 0$$
$$\int_{-\infty}^{+\infty} K(z) \partial z = 1$$

$$K(z) = \frac{1}{2}I[|z| \le 1]$$

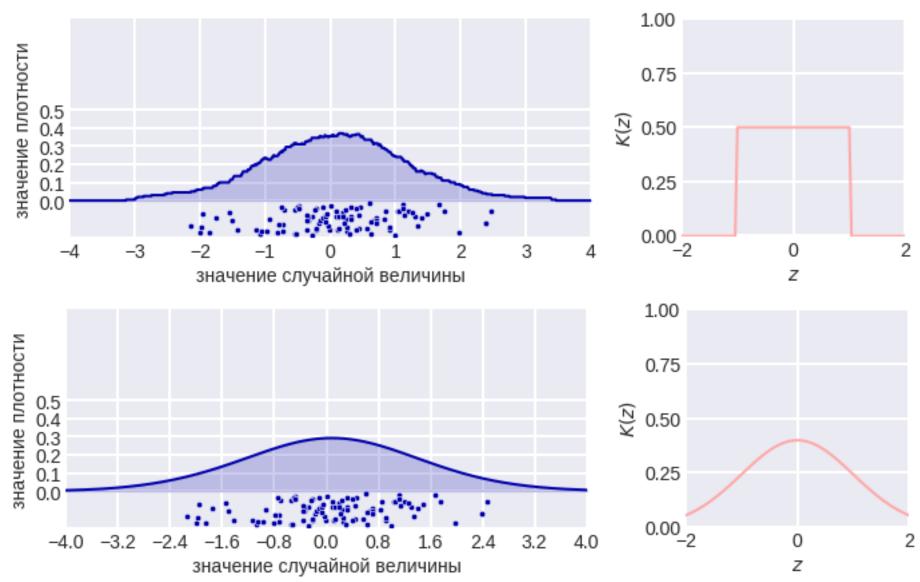
$$K(z) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \exp\left(-\frac{z^{\mathrm{T}}z}{2}\right)$$

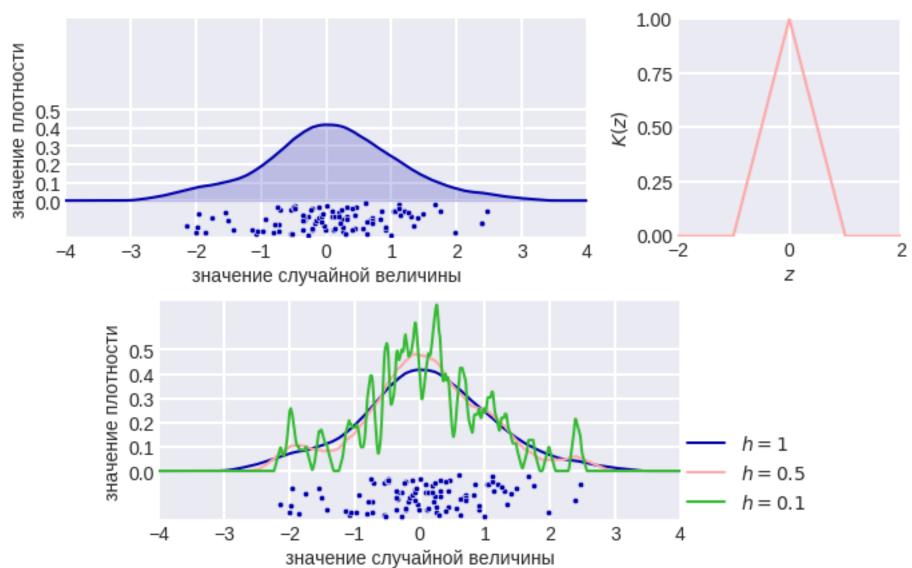
и в многомерном случае



## Примеры:

$$K(z) = \max(\min(1-z,1+z),0)$$







```
from scipy.stats import gaussian_kde
density = gaussian_kde(x)
xs = np.linspace(-4, 4, 100)
density.covariance_factor = lambda : .3
density._compute_covariance()

i = np.abs(xs-1) <= 0.5
plt.plot(xs,density(xs))</pre>
```

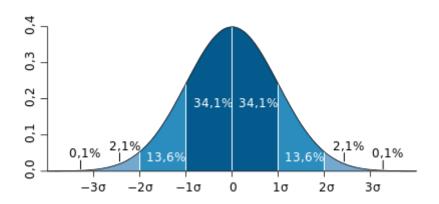
## Есть теорема о сходимости

Дьяконов, А. Г. Анализ данных, обучение по прецедентам, логические игры, системы WEKA, RapidMiner и MatLab (практикум на эвм кафедры математических методов прогнозирования). — МАКСПресс, 2010. — 278 с.

http://www.machinelearning.ru/wiki/images/7/7e/Dj2010up.pdf

Дьяконов А.Г. Прогноз поведения клиентов супермаркетов с помощью весовых схем оценок вероятностей и плотностей // Бизнес-информатика. 2014. № 1 (27). С. 68–77 https://bijournal.hse.ru/data/2014/04/15/1320713004/8.pdf

## Пример распределения – нормальное



#### «около центра данных очень много»

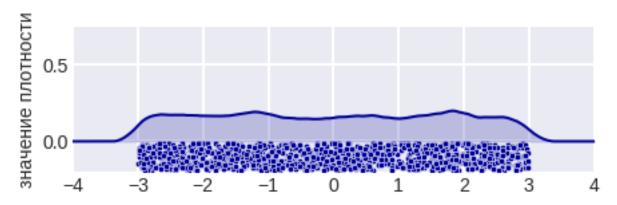
## Нет так полезна на практике, как в теории...

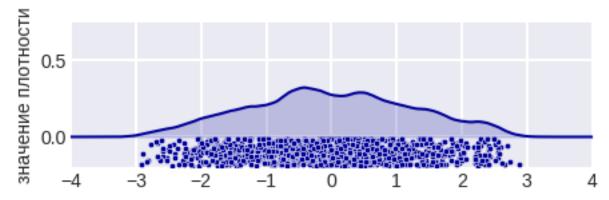
## Центральная предельная теорема

о усреденнии независимых одинаково распределённых с конечными м.о. и дисперсией с.в.

$$\sqrt{m} rac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} \xi_i - \mu$$
  $\sigma$   $o$  norm $(0,1)$  по распределению

# Иллюстрация ЦПТ







# Плотности оценены по Парзену

$$\xi_i \sim U[-3, 3]$$

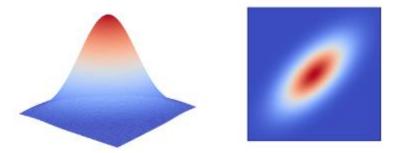
$$\frac{\xi_{1}+\xi_{2}}{2}$$

$$\frac{\xi_1 + \ldots + \xi_{10}}{10}$$

## Многомерное нормальное (гауссовское) распределение

$$norm(\mu, \Sigma) = \frac{1}{(2\pi)^{n/2} |\Sigma|^{1/2}} exp\left(-\frac{1}{2}(x-\mu)^{\mathrm{T}} \Sigma^{-1}(x-\mu)\right)$$

$$\mu = \mathbf{E}x$$



$$\Sigma = \text{cov}(x) = \begin{bmatrix} \text{var}(X_1) & \text{cov}(X_1, X_2) & \dots & \text{cov}(X_1, X_n) \\ \text{cov}(X_2, X_1) & \text{var}(X_2) & \dots & \text{cov}(X_2, X_n) \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \text{cov}(X_n, X_1) & \text{cov}(X_n, X_2) & \dots & \text{var}(X_n) \end{bmatrix}$$

## Теория информации

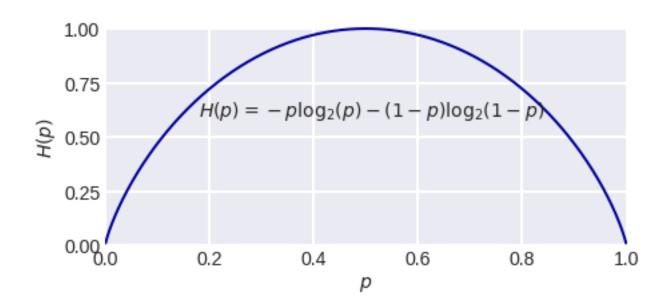
# **Информационная энтропия (Entropy)** – мера неопределённости некоторой системы

$$x \sim (x_1, p_1), (x_2, p_2), \dots$$

$$H(x) = -\sum_{t} p_{t} \log p_{t}$$

$$H(p) = -p \log_2 p - (1-p) \log_2 (1-p)$$

Что зависит от основания логарифма?



# Проклятие размерности

Объём шара радиуса r в  $\mathbb{R}^n$ 

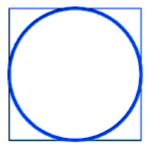
$$vol(r) = \frac{\pi^{n/2}}{\Gamma(n/2+1)} r^n$$

$$n = 1$$

$$vol(r) = 2r$$

$$n = 2$$

$$vol(r) = \pi r^2$$



$$n = 3$$

$$vol(r) = \frac{4}{3}\pi r^3$$



ДЗ доказать

Весь объём сосредоточен «на краю» шара

$$\frac{\operatorname{vol}(r+\varepsilon)}{\operatorname{vol}(r)} = \left(1 + \frac{\varepsilon}{r}\right)^n \xrightarrow[n \to +\infty]{} + \infty$$

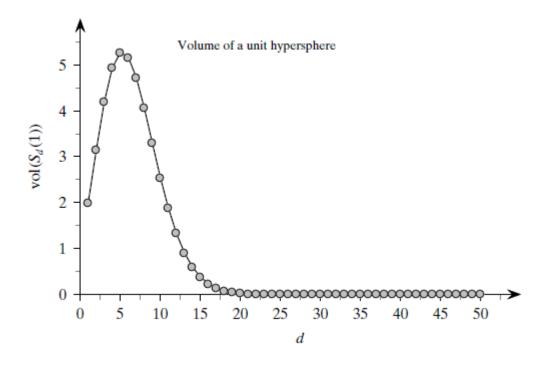
$$100\% \rightarrow 79\% \rightarrow 52\% \rightarrow ... \rightarrow 0$$

скорее всего соседи будут с краю...

(но это в предположении, что объекты «равномерно» разбросаны по пространству, а в реальности лежат около поверхностей малых размерностей)

http://mc-stan.org/users/documentation/case-studies/curse-dims.html

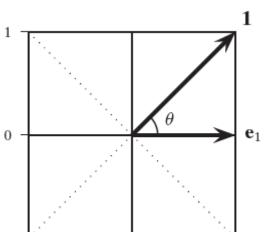
#### Объём единичного шара при росте размерности



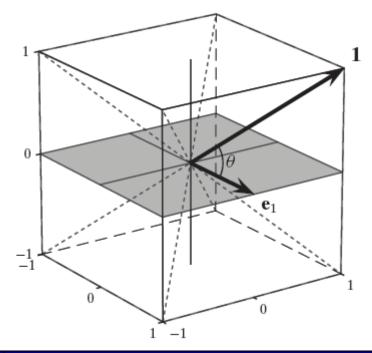
нет соответствия интуиции

## Угол между диагональю и первым базисным вектором

$$\cos \theta = \frac{(1,0,\ldots,0)^{\mathrm{T}} \cdot (1,\ldots,1)}{\|(1,0,\ldots,0)\| \cdot \|(1,\ldots,1)\|} = \frac{1}{\sqrt{n}} \to 0$$







У нормально распределённых данных при росте размерности «масса» смещается в хвосты

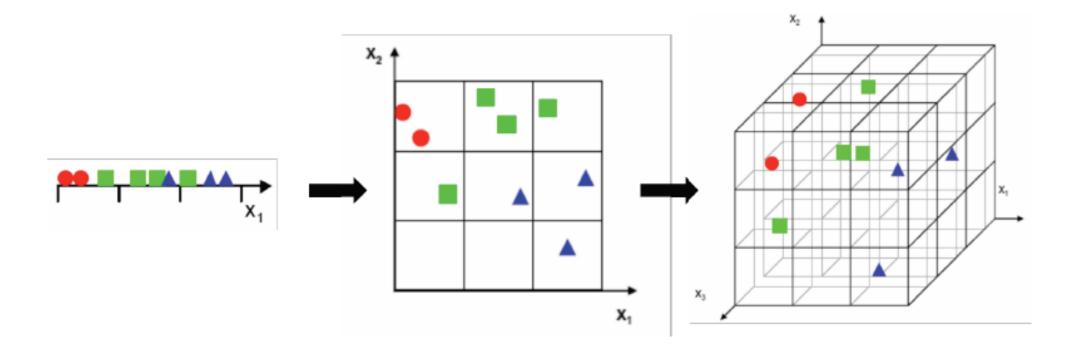
ДЗ обосновать

Как следствие из результата о нормах, метрики в конечномерном пространстве эквивалентны

$$\forall z \ c \rho(x, z) \le d(x, z) \le C \rho(x, z)$$

но при росте размерности «по сути» они отличаются

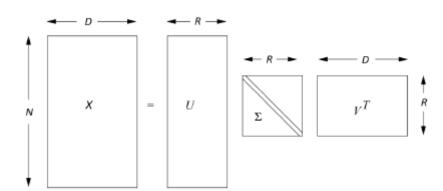
#### необходимость больших данных с ростом числа признаков



# Сингулярное разложение матрицы (SVD)

# любая m imes n-матрица ранга k представляется в виде произведения

$$X_{m imes n} = U_{m imes k} \cdot \Lambda_{k imes k} \cdot V_{n imes k}^{\mathrm{T}}$$
 где  $\Lambda = \mathrm{diag}(\lambda_1, \ldots, \lambda_k)$   $\lambda_1 \geq \ldots \geq \lambda_k > 0$   $U^{\mathrm{T}}U = I$   $V^{\mathrm{T}}V = I$   $X = \sum_{i=1}^k \lambda_i u_i v_i^{\mathrm{T}}$ 



## Сингулярное разложение матрицы (SVD)

$$X^{\mathsf{\scriptscriptstyle T}} X = (U\Lambda V^{\mathsf{\scriptscriptstyle T}})^{\mathsf{\scriptscriptstyle T}} U\Lambda V^{\mathsf{\scriptscriptstyle T}} = V\Lambda^{\mathsf{\scriptscriptstyle T}} U^{\mathsf{\scriptscriptstyle T}} U\Lambda V^{\mathsf{\scriptscriptstyle T}} = V\Lambda^{2} V^{\mathsf{\scriptscriptstyle T}}$$

#### поэтому

$$X^{\mathrm{T}}XV = V\Lambda^2$$

и матрица V состоит из с.в. матрицы  $X^{^{\mathrm{T}}}X$ , которым соответствуют с.з.  $\lambda_1^2 \ge \ldots \ge \lambda_k^2 > 0$   $\lambda_1 \ge \ldots \ge \lambda_k \ge 0$  – сингулярные числа

аналогично матрица U состоит из с.в. матрицы  $X\!\!X^{^{\mathrm{T}}}$  с теми же с.з.

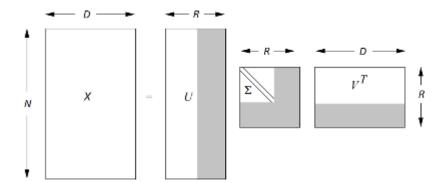
## Усечённое сингулярное разложение матрицы (Truncated SVD)

#### что будет если

$$X = U\Lambda V^{\mathrm{T}}$$

$$\Lambda' = \operatorname{diag}(\lambda_1, \dots, \lambda_r, 0, \dots, 0)$$

$$U\Lambda'V^{\mathrm{T}} = \ldots \sum_{i=1}^{r} \lambda_i u_i v_i^{\mathrm{T}} \equiv X'$$

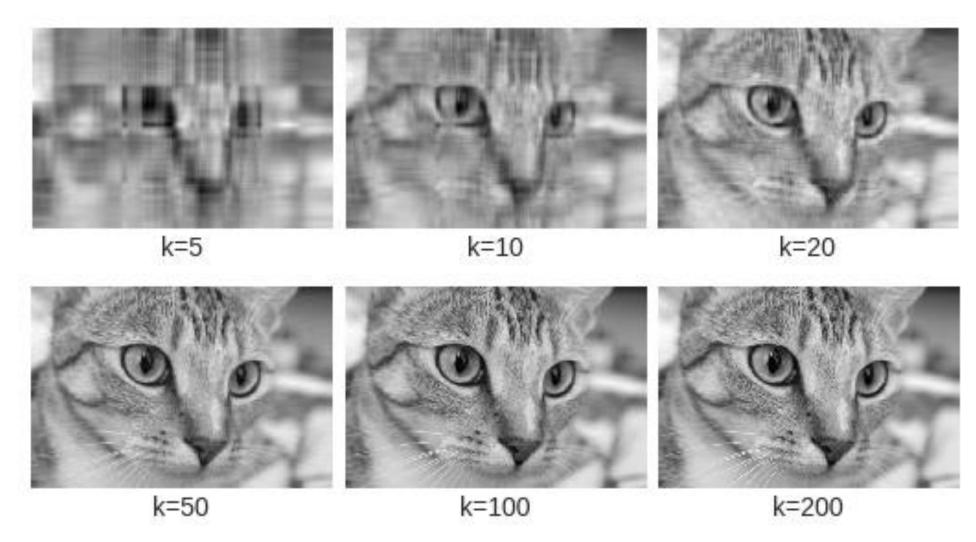


$$X' = \underset{H:\text{rank } H=r}{\text{arg min}} || X - H ||_2^2 = \sum_{i=r+1}^k \lambda_i^2$$

## Применение SVD

- Для матриц малого ранга экономное хранение
- Для произвольных матриц приближение и сжатие
  - Регуляризация
  - Основа некоторых методов рекомендаций
- Основа некоторых методов тематического моделирования
  - Основа некоторых методов сокращения размерности

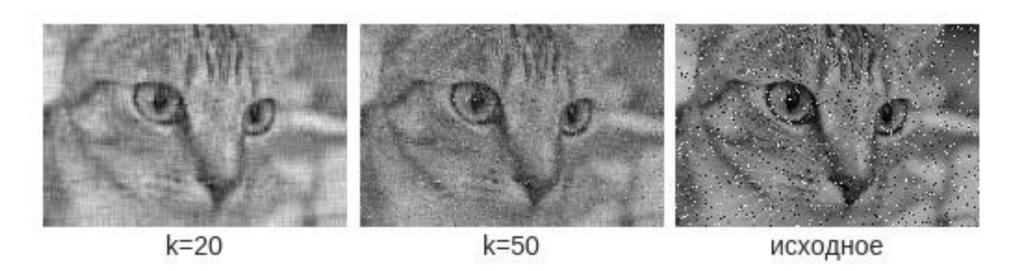
#### Реконструкция изображений с помощью SVD



Изначальный размер изображения 300×451 = 135 300 300×50 + 50×451 = 37 550

#### Минутка кода

## Устойчивость к шумам



## Матричное дифференцирование

$$\frac{\partial (a^{\mathrm{T}}w)}{\partial w} = \frac{\partial (w^{\mathrm{T}}a)}{\partial w} = a$$

$$\frac{\partial(A_1W_1 + \ldots + A_nW_n)}{\partial(W_1, \ldots, W_n)} = \begin{bmatrix} \frac{\partial(A_1W_1 + \ldots + A_nW_n)}{\partial W_1} \\ \vdots \\ \frac{\partial(A_1W_1 + \ldots + A_nW_n)}{\partial W_n} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_1 \\ \vdots \\ A_n \end{bmatrix}$$