



Deep Learning School

# Линейная регрессия

# Почему линейные модели до сих пор используются?

- Очень простые, поэтому можно использовать там, где нужна интерпретируемость модели и надежность.
- Не переобучаются
- Легко применять

# Постановка задачи

**Датасет:**

$$\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{l \times n}, \mathbf{y} \in \mathbb{R}$$

$$\mathbf{X} = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} & \dots & x_{1n} \\ & \ddots & & \\ & & \ddots & \\ x_{l1} & x_{l2} & \dots & x_{ln} \end{pmatrix} \quad \mathbf{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \dots \\ y_l \end{pmatrix}$$

**Функция потерь:**

$$L(\hat{f}) = \sum_{i=1}^l \left( \hat{f}(x_{i1}, \dots, x_{in}) - y_i \right)^2$$

# Определение модели

Мы будем искать модель в следующем виде

$$\hat{f}(x_1, \dots, x_n) = \mathbf{w}_0 + \mathbf{w}_1 x_1 + \dots + \mathbf{w}_n x_n$$

Намного удобнее для записи внести 1 в вектор признаков  $\mathbf{x} = (1, x_1, \dots, x_n)$

$$\hat{f}(\mathbf{x}) = \sum_{i=0}^n \mathbf{w}_i \mathbf{x}_i = \mathbf{x} \cdot \mathbf{w}$$

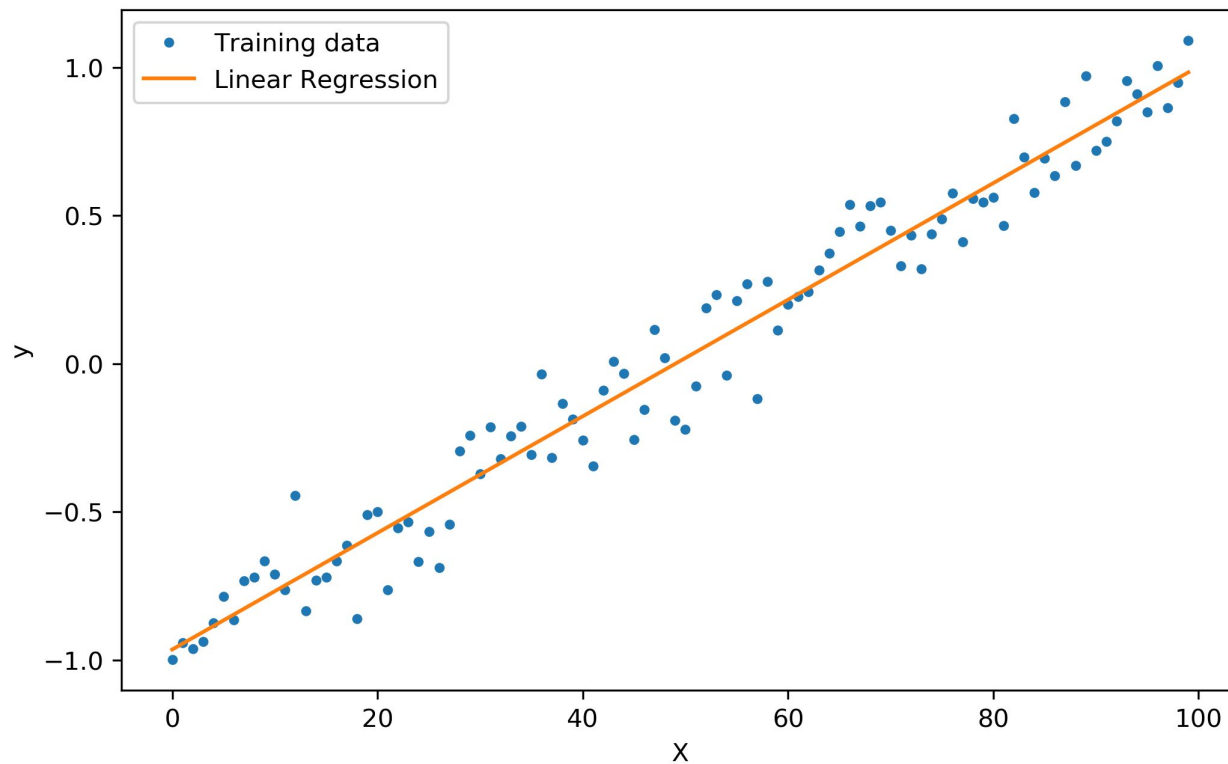
# Линейность по параметрам

Какое может быть происхождение у признаков  $x_i$ ?

- Просто численный признак
- Преобразования численных признаков (корень, логарифм, итд)
- Степени численного признака  $x_2 = x_1^2, x_3 = x_1^3$
- Значения из One-Hot-Encoding
- Взаимодействия между разными признаками ( $x_3 = x_1 x_2$ )

Линейная модель линейна по параметрам, а не признакам.

# Пример



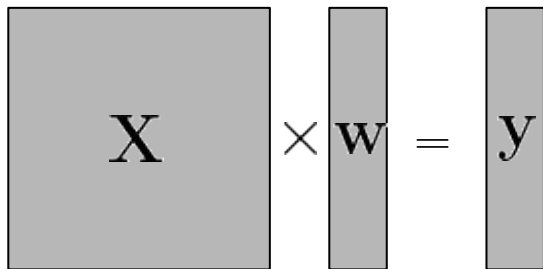
# Точное решение

Запишем то, что мы хотим получить:  $\mathbf{X}\mathbf{w} = \mathbf{y}$

$$\begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} & \dots & x_{1n} \\ & \ddots & & \\ & & \ddots & \\ & & & \ddots \\ x_{l1} & x_{l2} & \dots & x_{ln} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \\ \dots \\ w_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \dots \\ y_l \end{pmatrix}$$

# Точное решение

Случай  $l = n$ , тогда матрица  $\mathbf{X}$  - квадратная и может иметь обратную.


$$\mathbf{X} \times \mathbf{w} = \mathbf{y}$$

Система линейных  
уравнений:

$$\mathbf{X}\mathbf{w} = \mathbf{y}$$

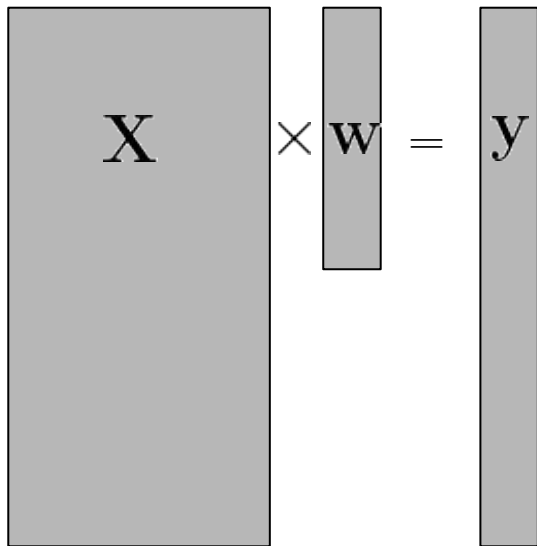
Решение:

$$\mathbf{w} = \mathbf{X}^{-1}\mathbf{y}$$



# Pseudo-Inverse

Обычно  $l \gg n$ , тогда у нас *переопределенная система линейных уравнений*.


$$\mathbf{X} \times \mathbf{w} = \mathbf{y}$$

Система линейных уравнений:

$$\mathbf{X}\mathbf{w} = \mathbf{y}$$

Приближенное решение:

$$\mathbf{w} = \mathbf{X}^+ \mathbf{y} = (\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^\top \mathbf{y}$$

Псевдообратная матрица дает решение с наименьшей квадратичной ошибкой.

# Получение решения через производную

Подставим выражение для  $\hat{f}(\mathbf{x})$  в функцию потерь и запишем в векторном виде:

$$L(\mathbf{w}) = \sum_{i=1}^l (\mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i)^2 = (\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{y})^\top (\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{y})$$

Возьмем производную

$$\frac{\partial L}{\partial \mathbf{w}} = 2\mathbf{X}^T (\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{y})$$



Deep Learning School

# Обучение классификаторов

# Получение решения через производную

Возьмем производную

$$\frac{\partial L}{\partial \mathbf{w}} = 2\mathbf{X}^T(\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{y})$$

Если у  $\mathbf{X}$  линейно независимые столбцы, то можно приравнять производную к нулю.

$$\mathbf{X}^T(\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{y}) = 0$$

$$\mathbf{w} = (\mathbf{X}^T\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^T\mathbf{y}$$

# Постановка задачи

**Датасет:**

$\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{l \times n}$ ,  $\mathbf{y} \in \{0, 1\}^l$ . То есть  $\mathbf{y}$  это вектор из 0 и 1

$$\mathbf{X} = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} & \dots & x_{1n} \\ & \ddots & & \\ & & \ddots & \\ x_{l1} & x_{l2} & \dots & x_{ln} \end{pmatrix} \quad \mathbf{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \dots \\ y_l \end{pmatrix}$$

**Функция потерь:**

Будет позже

Мы хотим выбрать функцию потерь, но какая лучше всего подойдет не знаем.

Попробуем искать лучшую модель с помощью теоремы из статистики.

# Вероятностная модель

$X$ - случайная величина вектор признаков.

$Y$ - случайная величина целевая переменная.

Пример случайной модели (клики на рекламу):

$X$  = (количество кликов раньше, время активности, уровень доходов)

$Y = 1$  если клик будет, 0 если клика не будет.

Тогда можно задать распределение вероятностей:

$$P_{X|Y}(Y = 1|X = (10\text{clicks}, 2\text{hours}, 10\text{dollars})) =$$

*вероятность того, что человек с заданными характеристиками кликнет на рекламу.*

# Функция правдоподобия

Найдем способ для обучения любой модели, предсказывающей вероятность принадлежности к классу.

$\mathbf{X}$  - вектор признаков,  $\hat{f}(\mathbf{x})$  - наша модель.

$$P(Y = 1|\mathbf{x}) = \hat{f}(\mathbf{x})$$

Назовем *правдоподобием*  $\prod_{i=1}^l P(Y = y_i|\mathbf{x}_i)$

Это вероятность получения нашей выборки согласно предсказаниям модели.



# Обучение модели через максимальное правдоподобие

Теорема из статистики гарантирует, что если мы найдем параметры модели, которые максимизируют правдоподобие, то они будут хорошие.

$$\prod_{i=1}^l P(Y = y_i | \mathbf{x}_i) \rightarrow \max_{\mathbf{w}}$$

$$\ln\left(\prod_{i=1}^l P(Y = y_i | \mathbf{x}_i)\right) \rightarrow \max_{\mathbf{w}}$$

# Связь с минимизацией функции потерь

Преобразуем задачу максимизации в задачу минимизации.

$$L(\mathbf{w}) = - \sum_{i=1}^l \ln(P(Y = y_i | \mathbf{x}_i)) \rightarrow \min_{\mathbf{w}}$$

Мы видим что минимизация полученного выражения - то же самое, что минимизация эмпирического риска, где функция потерь - логарифм вероятности правильного класса.

# Что мы сделали

Мы знаем, что максимизация правдоподобия дает хорошие веса из статистики. Изменив формулу, мы смогли найти такую функцию потерь, что ее минимизация и максимизация правдоподобия это одно и то же.

$$\prod_{i=1}^l P(Y = y_i | \mathbf{x}_i) \rightarrow \max_{\mathbf{w}}$$

$$L(\mathbf{w}) = - \sum_{i=1}^l \ln(P(Y = y_i | \mathbf{x}_i)) \rightarrow \min_{\mathbf{w}}$$



Deep Learning School

# Логистическая регрессия

# Определение модели

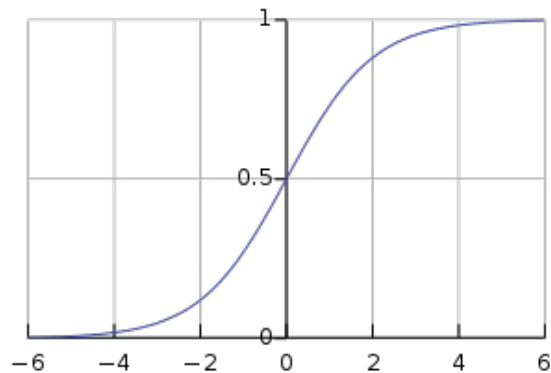
Мы будем искать модель в следующем виде.

$$\mathbf{x} = (1, x_1, \dots, x_n)$$

$$\hat{f}(\mathbf{x}) = \sigma\left(\sum_{i=0}^n \mathbf{w}_i \mathbf{x}_i\right)$$

Определение сигмоиды:

$$\sigma(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$



# Предсказание вероятности

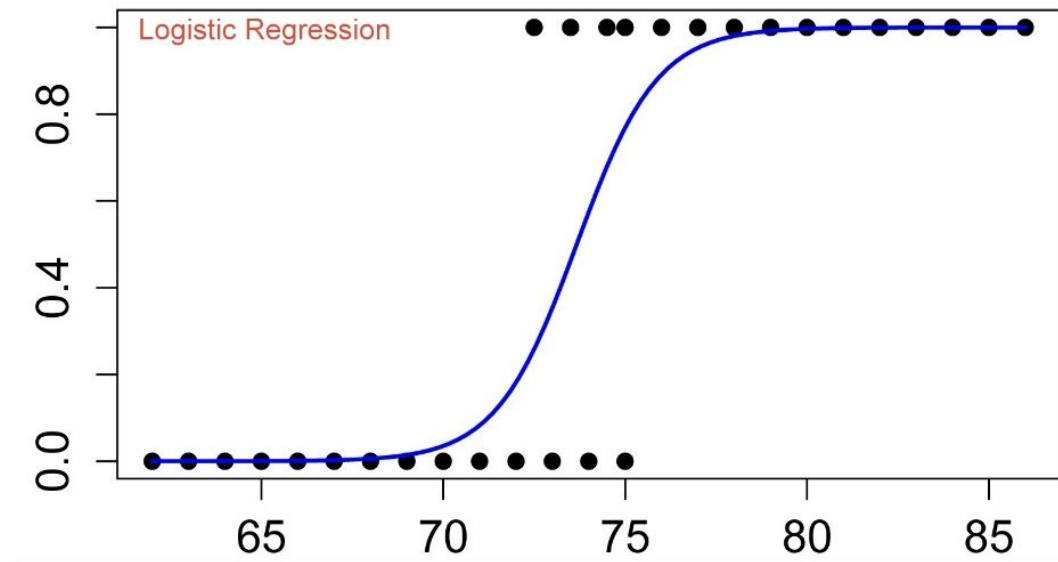
Будем считать, что наша модель предсказывает вероятности.  
Именно поэтому она называется регрессией.

Вероятность для двух классов можно расписать так:

$$y_i \in \{0, 1\}$$

$$\ln P(Y = y_i \mid \mathbf{x}_i) = y_i \ln \left( \hat{f}(\mathbf{x}_i) \right) + (1 - y_i) \ln \left( 1 - \hat{f}(\mathbf{x}_i) \right)$$

# Пример работы



Как выглядит обученная логистическая регрессия на данных с **одним признаком**.

# Обучение логистической регрессии

В полученную ранее формулу функции потерь можно подставить вероятность, которую предсказывает логистическая регрессия.

Функция потерь для произвольного классификатора:

$$L(\mathbf{w}) = - \sum_{i=1}^l \ln(P(Y = y_i | \mathbf{x}_i)) \rightarrow \min_{\mathbf{w}}$$

Функция потерь для логистической регрессии (**LogLoss**):

$$L(\mathbf{w}) = - \sum_{i=1}^l y_i \ln(\hat{f}(\mathbf{x}_i)) + (1 - y_i) \ln(1 - \hat{f}(\mathbf{x}_i)) \rightarrow \min_{\mathbf{w}}$$



# Обобщение на много классов

Пусть у нас есть  $m$  классов. Введем две новые функции:

$$\text{logits}(\mathbf{x}) = \begin{pmatrix} \mathbf{w}^1 \cdot \mathbf{x} \\ \mathbf{w}^2 \cdot \mathbf{x} \\ \dots \\ \mathbf{w}^m \cdot \mathbf{x} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sum_{i=0}^n w_i^1 x_i \\ \sum_{i=0}^n w_i^2 x_i \\ \dots \\ \sum_{i=0}^n w_i^m x_i \end{pmatrix}$$

$$\text{Softmax}(\alpha) = \left( \frac{e^{\alpha_1}}{\sum_{i=0}^m e^{\alpha_i}}, \frac{e^{\alpha_2}}{\sum_{i=0}^m e^{\alpha_i}}, \dots, \frac{e^{\alpha_m}}{\sum_{i=0}^m e^{\alpha_i}} \right)$$

# Пример работы Softmax

Output

$$\begin{bmatrix} 1.3 \\ 5.1 \\ 2.2 \\ 0.7 \\ 1.1 \end{bmatrix}$$

Softmax

$$\frac{e^{z_i}}{\sum_{j=1}^K e^{z_j}}$$

Probabilities

$$\begin{bmatrix} 0.02 \\ 0.90 \\ 0.05 \\ 0.01 \\ 0.02 \end{bmatrix}$$

# Много классов

$$\hat{f} = \textit{Softmax}(\textit{logits}(\mathbf{x}))$$

Выпишем предсказанную вероятность для  $k$ -го класса.

Ее можно подставить в функцию потерь для произвольного классификатора.

$$P(Y = k | \mathbf{x}) = \hat{f}_k(\mathbf{x}) = \frac{e^{\sum_{i=0}^n w_i^k x_i}}{\sum_{k=1}^m e^{\sum_{i=0}^n w_i^k x_i}}$$



Deep Learning School

# Градиентный спуск

# Обучение логистической регрессии

В полученную ранее формулу функции потерь можно подставить вероятность, которую предсказывает логистическая регрессия.

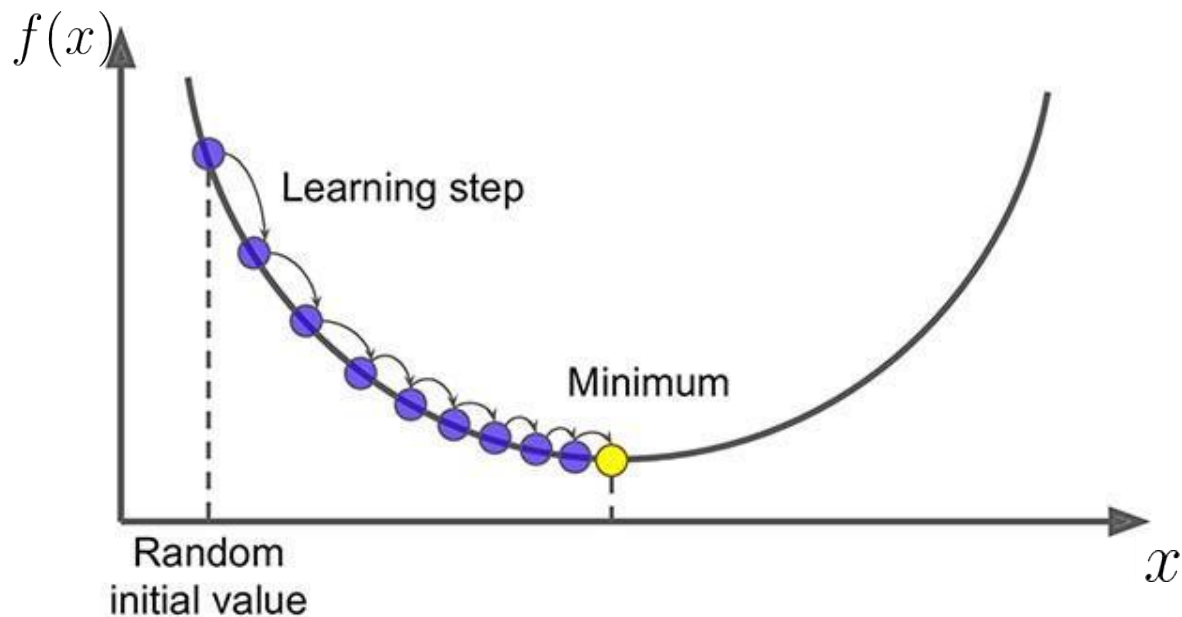
Функция потерь для произвольного классификатора:

$$L(\mathbf{w}) = - \sum_{i=1}^l \ln(P(Y = y_i | \mathbf{x}_i)) \rightarrow \min_{\mathbf{w}}$$

Функция потерь для логистической регрессии (**LogLoss**):

$$L(\mathbf{w}) = - \sum_{i=1}^l y_i \ln(\hat{f}(\mathbf{x}_i)) + (1 - y_i) \ln(1 - \hat{f}(\mathbf{x}_i)) \rightarrow \min_{\mathbf{w}}$$

# Эвристика градиентного спуска



# Градиентный спуск формализация

У нас стоит задача минимизации какой-то функции:

$$f(\mathbf{x}) \rightarrow \min_{\mathbf{x}}$$

Чтобы применять метод градиентного спуска нужно уметь вычислять градиент функции в точке:

$$\nabla f(x_1, \dots, x_n) = \left( \frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_n} \right)$$

Заранее зададим некоторое число  $\alpha$ , которое будет влиять на то, насколько большие шаги мы делаем. Оно называется *learning rate*

# Шаг градиентного спуска

На каждом шаге будем менять все переменные, от которых зависит функция:

$$x_1 = x_1 - \alpha \frac{\partial f}{\partial x_1} \quad \dots \quad x_n = x_n - \alpha \frac{\partial f}{\partial x_n}$$

Или в векторной форме:

$$\mathbf{x} = \mathbf{x} - \alpha \nabla f$$



# Градиентный спуск

- 1) Выбираем точку, с которой начнем оптимизацию.
- 2) На каждом шаге будем менять все переменные, от которых зависит функция:

$$x_1 = x_1 - \alpha \frac{\partial f}{\partial x_1} \quad \dots \quad x_n = x_n - \alpha \frac{\partial f}{\partial x_n}$$

Или в векторной форме:

$$\mathbf{x} = \mathbf{x} - \alpha \nabla f$$

Повторяем, пока изменение не будет достаточно маленьким или пройдет много шагов.

# Градиентный спуск для параболы

Будем минимизировать  $f(x) = x^2$ ,  $\nabla f = (2x)$

$$\alpha = 0.1$$

1)  $x = 3$

2) Теперь делаем обновления:

$$x = x - 0.1 \cdot 2x$$

С каждым шагом мы будем приближаться к 0 - минимуму функции.

# Градиентный спуск для линейной регрессии

Функция потерь (она зависит только от весов, потому что изменять мы будем их):

$$L(\mathbf{w}) = \sum_{i=1}^l (\mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i)^2$$

Производная функции потерь по весам:

# Градиентный спуск для линейной регрессии

Пошагово возьмем производную лосса по параметрам:

$$\frac{\partial L}{\partial w_1} = \sum_{i=1}^l \frac{\partial (\mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i)^2}{\partial w_1}$$

$$\frac{\partial L}{\partial w_1} = \sum_{i=1}^l 2 (\mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i) \frac{\partial \mathbf{x}_i^T \mathbf{w}}{\partial w_1}$$

$$\frac{\partial L}{\partial w_1} = \sum_{i=1}^l 2 (\mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i) x_{i1}$$

# Градиентный спуск для линейной регрессии

Функция потерь (она зависит только от весов, потому что изменять мы будем их):

$$L(\mathbf{w}) = \sum_{i=1}^l (\mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i)^2$$

Производная функции потерь по весам:

$$\frac{\partial L}{\partial w_1} = \sum_{i=1}^l 2 (\mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i) x_{i1}$$

# Градиентный спуск для линейной регрессии

Будем минимизировать  $L(\mathbf{w}) = \sum_{i=1}^l (\mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i)^2$

- 1) Как-то выберем начальные веса.
- 2) Теперь делаем обновления:

$$w_1 = w_1 - \alpha \frac{\partial L}{\partial w_1} \quad \cdot \cdot \cdot \quad w_n = w_n - \alpha \frac{\partial L}{\partial w_n}$$

# Градиентный спуск для логистической регрессии

Функция потерь:

$$L(\mathbf{w}) = - \sum_{i=1}^l y_i \ln(\hat{f}(\mathbf{x}_i)) + (1 - y_i) \ln(1 - \hat{f}(\mathbf{x}_i))$$

$$\hat{f}(\mathbf{x}) = \sigma\left(\sum_{i=0}^n \mathbf{w}_i \mathbf{x}_i\right)$$

# Градиентный спуск для логистической регрессии

Возьмем производную:

$$\frac{\partial L}{\partial w_1} = - \sum_{i=1}^l \frac{y_i}{\hat{f}(\mathbf{x}_i)} \frac{\partial \hat{f}(\mathbf{x}_i)}{\partial w_1} - \frac{1 - y_i}{1 - \hat{f}(\mathbf{x}_i)} \frac{\partial \hat{f}(\mathbf{x}_i)}{\partial w_1}$$

$$\frac{\partial \hat{f}(\mathbf{x}_i)}{\partial w_1} = \hat{f}(\mathbf{x}_i) \left(1 - \hat{f}(\mathbf{x}_i)\right) x_{i1}$$

Соединим:

$$\frac{\partial L}{\partial w_1} = - \sum_{i=1}^l x_{i1} \left[ y_i \left(1 - \hat{f}(\mathbf{x}_i)\right) - (1 - y_i) \hat{f}(\mathbf{x}_i) \right]$$





Deep Learning School

# Регуляризация



# Мультиколлинеарность для линейной регрессии

Вспомним определение линейной регрессии:

$$\hat{f}(\mathbf{x}) = \sum_{i=0}^n \mathbf{w}_i \mathbf{x}_i = \mathbf{x} \cdot \mathbf{w}$$

Если столбцы матрицы  $\mathbf{X}$  линейно зависимы, то существуют такие коэффициенты  $\beta = (\beta_1, \dots, \beta_n)$ , что  $\mathbf{X}\beta = 0$ .

Но тогда существует бесконечное количество весов, дающих одинаковые предсказания:

$$\forall c \in \mathbb{R} : \mathbf{x} \cdot (\mathbf{w} + c\beta) = \mathbf{x} \cdot \mathbf{w} + \mathbf{x} \cdot \beta = \mathbf{x} \cdot \mathbf{w}$$

# Weight Decay

Мы можем предположить, что веса не должны быть большими по модулю.

Изменим функцию потерь, чтобы отражать это ( $\beta$  - некоторая константа):

$L_2$ -регуляризация

$$L(\mathbf{w}) = \sum_{i=1}^l (\mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i)^2 + \beta \sum_{j=1}^n w_j^2$$

$L_1$ -регуляризация

$$L(\mathbf{w}) = \sum_{i=1}^l (\mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i)^2 + \beta \sum_{j=1}^n |w_j|$$

# Как изменится градиент

$L_2$ -регуляризация

$$\frac{\partial L}{\partial w_1} = \sum_{i=1}^l 2 \left( \mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i \right) x_{i1} + 2\beta w_1$$

$L_1$ -регуляризация

$$\frac{\partial L}{\partial w_1} = \sum_{i=1}^l 2 \left( \mathbf{x}_i^T \mathbf{w} - y_i \right) x_{i1} + \beta \operatorname{sign} (w_1)$$



Deep Learning School

# Нормализация признаков

# Что такое нормализация?

Мы изменяем признаки в датасете по правилу:

$$x_{ij}^{\text{new}} = \frac{x_{ij} - \mu_j}{\sigma_j}$$

$\mu_j$ - среднее значение j-го признака в обучающей выборке

$\sigma_j$ - стандартное отклонение j-го признака в обучающей выборке

# Зачем?

- Градиентный спуск и другие методы плохо работают на признаках с очень большим или маленьким масштабом.
- Разный масштаб весов вредит регуляризации.
- Для нормированных данных веса говорят о важности признаков.

# The End

