#### TP APPC: MCP

## Stéphane Canu

# Novembre 2017, ASI, INSA Rouen

Le but du TP est d'étudier une autre méthode de sélection de variables, le *minimax concave* penalties (MCP), dans le cadre de la régression sur des données partiellement réelles. Pour le faire fonctionner, vous êtes supposé avoir déjà installé CVX (que vous pourrez télécharger à cette adresse : http://cvxr.com/cvx/)

# Ex. 1 — le cout le gradient et les condition d'optimalité du MCP

1. Ecrire une fonction matlab cout\_mcp permettant de calculer le cout MCP d'un problème de régression

$$J_{\text{MCP}}(\beta) = \frac{1}{2} \|y - X\beta\|^2 + \sum_{j=1}^{p} \mathbf{pen}_{\lambda,\gamma}(|\beta_j|) ,$$

où  $\mathbf{pen}_{\lambda,\gamma}$  est la pénalité du MCP définie par :

$$\mathbf{pen}_{\lambda,\gamma}(t) = \lambda \int_0^t \left(1 - \frac{x}{\gamma\lambda}\right)_+ dx = \begin{cases} \lambda t - \frac{t^2}{2\gamma} & \text{if } t \leq \gamma\lambda \\ \frac{\gamma\lambda^2}{2} & \text{else.} \end{cases}$$

2. Ecrire une fonction matlab grad\_mcp permettant de calculer le vecteur gradient du cout MCP d'un problème de régression

$$\partial_c J_{\text{MCP}}(\beta) = X^{\top} (X\beta - y) + \lambda \begin{cases} \alpha_j & \text{if } \beta_j = 0\\ \operatorname{sign}(\beta_j) - \frac{\beta_j}{\lambda \gamma} & \text{if } |\beta_j| \leq \lambda \gamma\\ 0 & \text{else} \end{cases}$$
(1)

avec  $\alpha_i \in [-1,1]$ .

```
function [g] = grad_mcp( X,y,beta,lambda,gam )

I0 = find(abs(beta) < sqrt(eps));
I2 = find(abs(beta) > lambda * gam);
I1 = 1:length(beta);
I1(sort([I0; I2])) = [];

Gls = X'*(X*beta-y);
g(I2) = Gls(I2);
g(I1) = Gls(I1) + lambda * sign(beta(I1)) - beta(I1)/gam;
g(I0) = abs(Gls(I0)) > lambda;
end
```

3. Proposez une fonction permettant de tester votre calcul du gradient

### Ex. 2 — le solveur component wise du MCP

1. La solution monovariable du MCP est trouvé à partir de la sous différentielle :

$$\frac{\partial J_{\text{MCP}}(\beta)}{\partial \beta_j} = X_{\bullet j}^{\top}(X\beta - y) + \begin{cases} \lambda \alpha_j & \text{if } |\beta_j| = 0\\ sign(\beta_j) \max\left(0, \lambda - \frac{|\beta_j|}{\gamma}\right) & \text{else,} \end{cases}$$

avec  $\alpha_j \in [-1, 1]$ . Le vecteur  $X_{\bullet j}$  denote la colonne j de la matrice X. Dans ce cas,  $0 \in \frac{\partial J_{\text{MCP}}(\beta)}{\beta_i}$ 

$$\Leftrightarrow \beta_{j} = \begin{cases} 0 & \text{if } |(X_{\bullet j}^{\top} X_{\bullet j})^{-1} X_{\bullet j}^{\top} \mathbf{r}| \leq \lambda \\ s_{j} \left( |(X_{\bullet j}^{\top} X_{\bullet j})^{-1} X_{\bullet j}^{\top} \mathbf{r}| - \lambda \right) \frac{\gamma}{\gamma - 1} & \text{if } |(X_{\bullet j}^{\top} X_{\bullet j})^{-1} X_{\bullet j}^{\top} \mathbf{r}| \leq \lambda \gamma \\ (X_{\bullet j}^{\top} X_{\bullet j})^{-1} X_{\bullet j}^{\top} \mathbf{r} & \text{sinon,} \end{cases}$$

avec  $s_j$  le signe de  $(X_{\bullet j}^{\top} X_{\bullet j})^{-1} X_{\bullet j}^{\top} \mathbf{r}$  et  $\mathbf{r} = X\beta - y - X_{\bullet j} \beta_j$  l'erreur résiduelle.

a) codez la en matlab

```
grad = - (X(:,ind(j))'*(X*beta-y - X(:,ind(j))*beta(ind(j))));
beta(ind(j)) = sign(grad)*max(0,min((abs(grad) - lambda)/(1-1/gam),abs(grad)));
```

b) Intégrez ce calcul dans une boucle permettant de parcourir toutes les variables dans un robre aléatoire

```
ind = randperm(p);
b0 = beta;
for j = 1:p
    grad = - (X(:,ind(j))'*(X*beta-y - X(:,ind(j))*beta(ind(j))));
    beta(ind(j)) = sign(grad)*max(0,min((abs(grad) - lambda)/(1-1/gam),abs(grad)));
end
```

- c) intégrez ce code dans une boucle donc vous discuterez les conditions d'arrêt.
- d) Ecrire une fonction matlab MCP\_CW permettant de résoudre le MCP à l'aide d'une méthode de type composante par composante.

```
function [ beta ] = MCP_CW( X,y, lambda, gam, beta_init )
% function [ beta ] = MCP_CW( X,y, lambda, gam, beta_init )
nb_ite_max = 250;
tol = 10^-6;
beta = beta_init;
b0 = beta+1;
nb_ite = 0;
[n,p] = size(X);
while ( (max(abs(beta-b0)) > tol) & (nb_ite < nb_ite_max) )</pre>
  ind = randperm(p);
  b0 = beta;
  for j = 1:p
    grad = - (X(:,ind(j))'*(X*beta-y - X(:,ind(j))*beta(ind(j))));
    beta(ind(j)) = sign(grad)*max(0,min((abs(grad) - lambda)/(1-1/gam),abs(grad)));
  nb_ite = nb_ite +1 ;
end
end
```

e) Ecrire une fonction permettent de tester votre fonction MCP\_CW. Vérifiez que le cout diminue et que la solution vérifie bien les conditions d'optimalisés

#### Ex. 3 — le solveur DC du MCP

1. Based on this decomposition, the DC algorithm amounts to iteratively building a sequence by minimizing, for a given  $\beta^{old}$ , the following convex surrogate cost function

$$J_{\text{DC}}(\beta) = \frac{1}{2} \|y - X\beta\|^2 + \lambda \|\beta\|_1 - \lambda \sum_{j=1}^p h'_{\lambda,\gamma}(|\beta_j^{old}|) |\beta_j|,$$
 (2)

h' being the derivative of the Huber loss function. It turns out that in that case minimizing the DC cost function (2) can be seen as minimizing an adaptive Lasso.

$$\min_{\beta \in \mathbb{R}^p} \ \frac{1}{2} ||y - X\beta||^2 + \lambda \sum_{j=1}^p w_j |\beta_j|, \tag{3}$$

with weights

$$w_j = \begin{cases} 0 & \text{if } |\beta_j^{old}| > \lambda \gamma \\ 1 - \frac{|\beta_j^{old}|}{\gamma \lambda} & \text{else} \end{cases}.$$

- a) Ecrire une fonction matlab MCP\_DC permettant de résoudre le MCP à l'aide d'une méthode de type DC.
- b) Ecrire une fonction permettent de tester votre fonction MCP\_DC. Vérifiez que le cout diminue et que la solution vérifie bien les conditions d'optimalisés

## Ex. 4 — Comparaison des solveur CW et DC du MCP

1. comparez les solutions des deux solveurs sur le problème suivant :

```
n = 30;
p = 50;
Xi = randn(n,p);
r = .5; %1/1.25; % model 1 by zhou
for (a = 1:p)
     for (b = 1:p)
       C(a,b) = r^abs(a-b);
 end
Xi = Xi*chol(C); % la correlation qui tue
betaVrai = zeros(p,1);
betaVrai(1:10) = [1 2 3 4 5 -1 -2 -3 -4 -5];
sig = 0.5;
Xi = (Xi - ones(n,1)*mean(Xi))./(ones(n,1)*std(Xi,1));
Xi = Xi/sqrt(n);
yi = Xi*betaVrai + sig*randn(n,1);
lambda = .5;
gam = 2;
```

2. comparez aussi vos résultats à ceux de GIST<sup>1</sup>

<sup>1</sup>http://www.public.asu.edu/~jye02/Software/GIST/