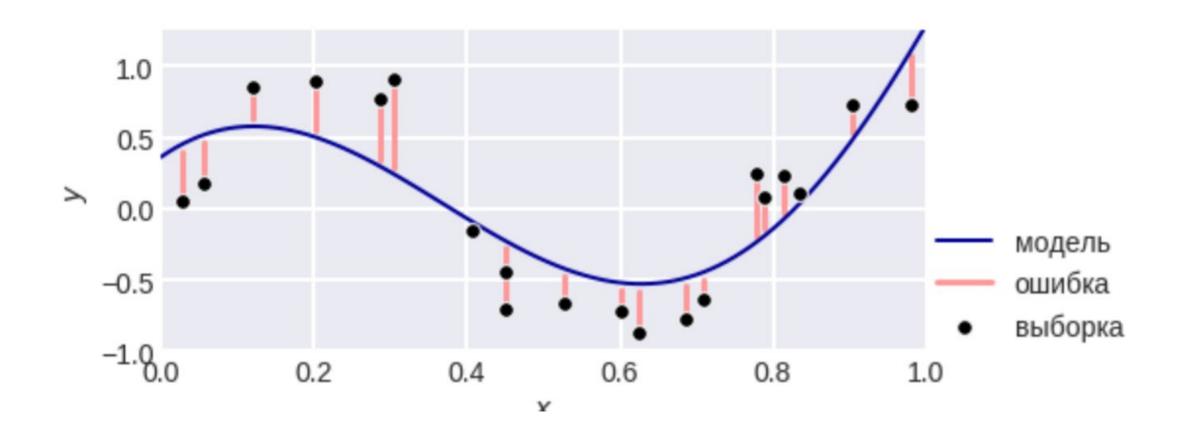
# Градиентный бустинг

## Метрики регрессии

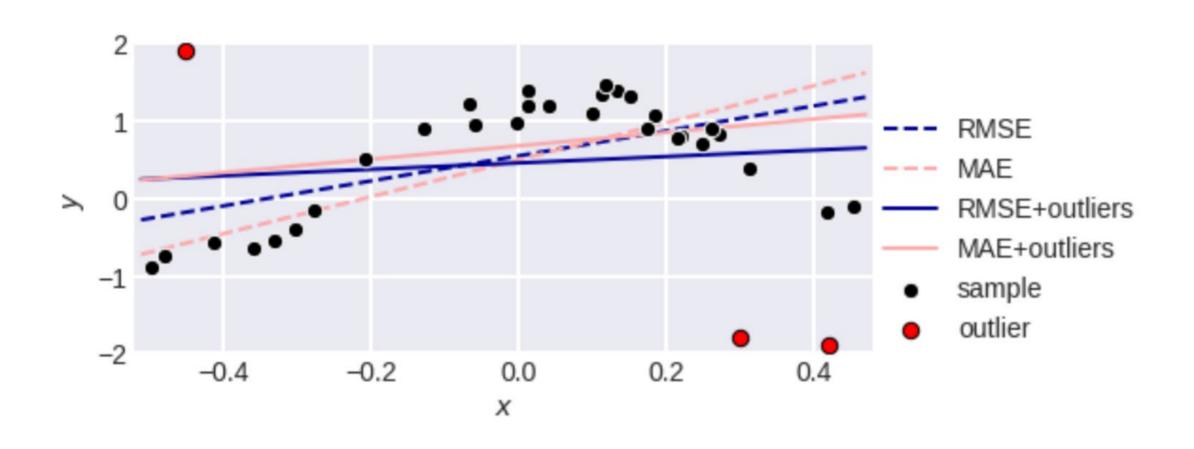


## Метрики регрессии

- $MaxError(y, \hat{y}) = \max(|y_i \hat{y}_i|)$
- $MeanAbsoluteError(y, \hat{y}) = MAE(y, \hat{y}) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} |y_i \hat{y}_i|$
- $MeanSquaredError(y, \hat{y}) = MSE(y, \hat{y}) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (y_i \hat{y}_i)^2$
- $RootMSE(y, \hat{y}) = RMSE(y, \hat{y}) = \sqrt{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (y_i \hat{y}_i)^2}$
- $MeanAbsolutePercentError(y, \hat{y}) = MAPE(y, \hat{y}) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left| \frac{y_i \widehat{y_i}}{y_i} \right|$

• 
$$R^2(y, \hat{y}) = 1 - \frac{MSE(model)}{MSE(baseline)} = 1 - \frac{\sum_{i=1}^{n} (y_i - \widehat{y_i})^2}{\sum_{i=1}^{n} (y_i - \overline{y})^2}, \overline{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} y_i$$

### Метрики регрессии

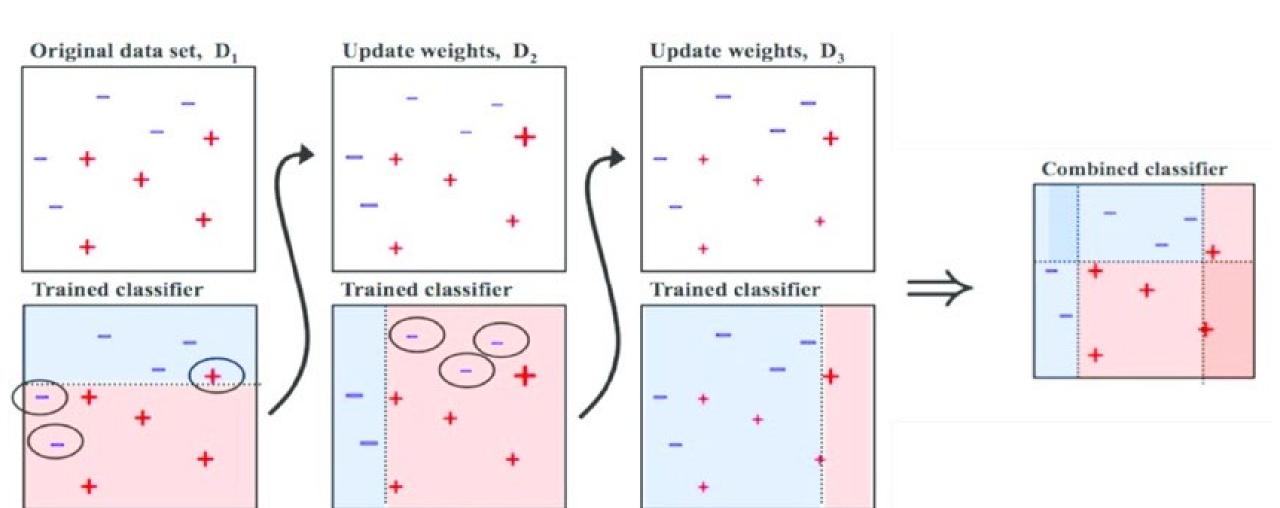


### Бустинг

- Основан на одной из самых прорывных идей ML за последнее время
- Крайне популярен
- Стандарт для победы в ML соревнованиях

Основная идея - объединение большого количества "слабых" моделей в одну "сильную"

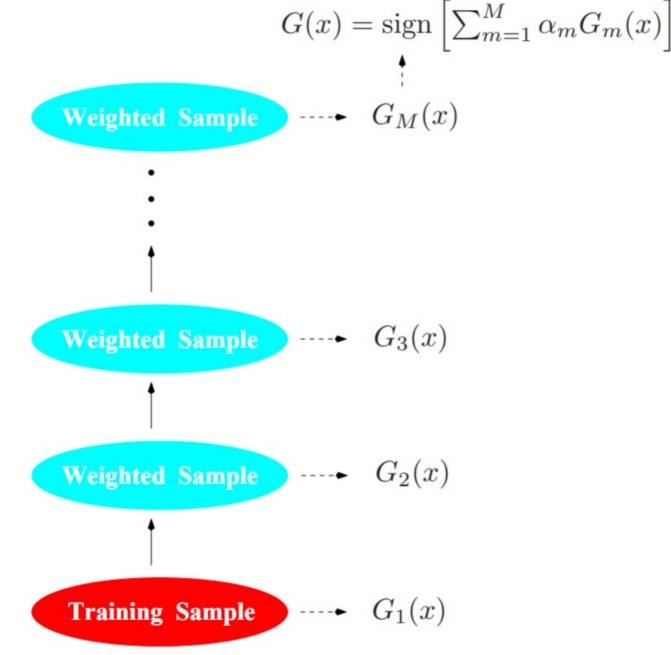
"Слабая" модель - любая модель, точность которой чуть лучше случайного угадывания



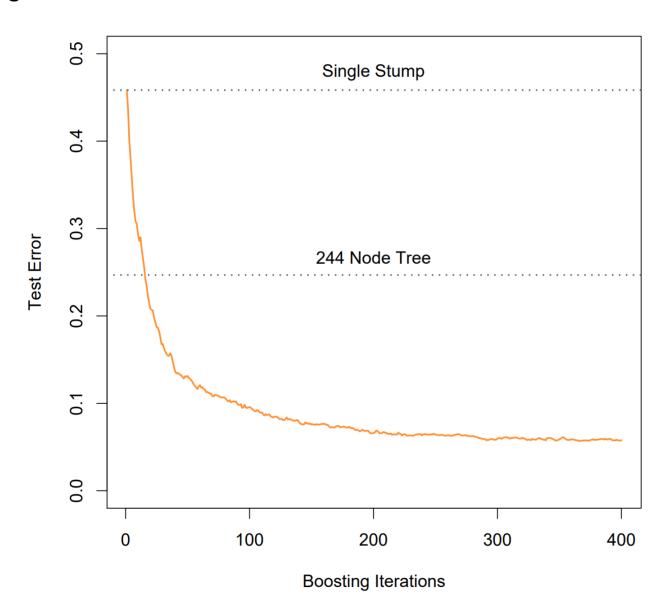
#### FINAL CLASSIFIER

- Задача классификации
- $Y \in \{-1,1\}$

- $\overline{err} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} I(y_i \neq G(x_i))$
- G(x) =  $sign(\sum_{m=1}^{M} \propto_m G_m(x))$



- 1. Инициализируем веса  $\omega_i = \frac{1}{N}$ , i = 1, 2, ..., N
- 2. Для каждой итерации от m=1 до M:
  - 1. Обучить классификатор  $G_m(x)$  на данных с весами  $\omega_i$
  - 2. Вычислить ошибку  $err_m = rac{\sum_{i=1}^N \omega_i I \left( y_i \neq G_m(x_i) 
    ight)}{\sum_{i=1}^N \omega_i}$
  - 3. Вычислить веса  $\propto_m = \log((1 err_m)/err_m)$
  - 4. Обновить веса  $\omega_i \leftarrow \omega_i \cdot \exp\left[ \propto_m \cdot I(y_i \neq G_m(x_i)) \right]$ , i = 1, 2, ..., N
- 3. Результат  $G(x) = sign[\sum_{m=1}^{M} \alpha_m G_m(x)]$

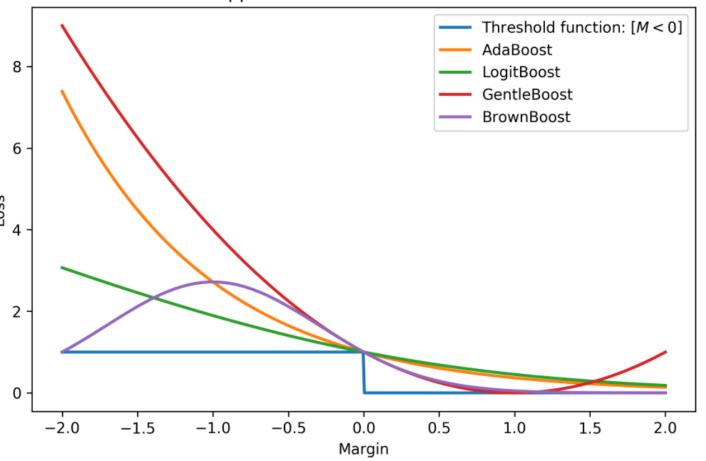


$$\frac{1}{N}\sum_{i=1}^{N}I(y_i\neq G(x_i))=$$

$$\frac{1}{N}\sum_{i=1}^{N}I(y_i\cdot G(x_i)<0)=$$

$$\frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \max(0, 1 - y_i \cdot G(x_i))$$

#### Various approximations of the threshold function



- $x: \{x_1, ..., x_n\}, y: \{y_1, ..., y_n\}, F: x \to y$
- Найдем аппроксимацию  $\widehat{F}(x)$  для отношения F, которая минимизирует функцию потерь Lig(y,F(x)ig)  $\widehat{F}=rg\min_F Lig(y,F(x)ig)$
- Будем искать как взвешенную сумму «слабых» функций  $h_i(x)$

$$\widehat{F}(x) = \sum_{i=1}^{n} \gamma_i h_i(x) + const$$

• По принципу минимизации эмпирического риска, начнем с константного приближения

$$F_0(x) = \arg\min_{\gamma} \sum_{i=1}^{n} L(y_i, \gamma)$$

• И жадно будем улучшать фукнцию

$$F_m(x) = F_{m-1}(x) + \arg\min_{h_m \in H} \left[ \sum_{i=1}^n L(y_i, F_{m-1}(x_i) + h_m(x_i)) \right]$$

#### Входные данные:

- Размеченная выборка  $\{(x_i, y_i)\}_{i=1}^n$
- Дифференцируемая функция потерь L(y, F(x))
- Число итераций М
- Семейство алгоритмов H:  $h(x, \theta)$
- Гиперпараметры

- 1. Инициализируем модель константным значением  $F_0(x)=\arg\min_{\gamma}\sum_{i=1}^n L(y_i,\gamma)$
- 2. Для каждой итерации от m=1 до M:
  - 1. Вычислим псевдо-остатки  $r_{im}=-\left[rac{\partial L(y_i,\!F(x_i))}{\partial F(x_i)}
    ight]_{F(x)=F_{m-1}(x)}$  ,  $i=1,\ldots,n$
  - 2. Обучим  $h_m(x)$  на  $\{(x_i, r_{im})\}_{i=1}^n$
  - 3. Найдем вес  $\gamma_m = arg \min_{\gamma} \sum_{i=1}^n L(y_i, F_{m-1}(x_i) + \gamma h_m(x_i))$
  - 4. Обновим модель  $F_m(x) = F_{m-1}(x) + \gamma h_m(x)$
- 3. Результат  $F_M(x)$