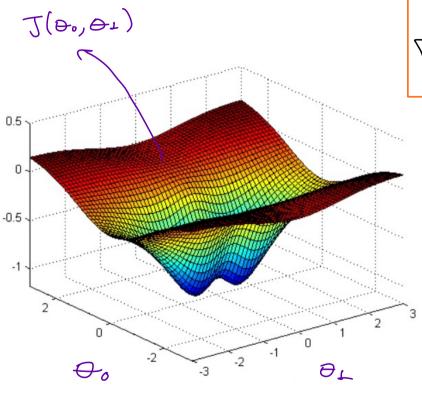
Hoy

~			A .
] Ecuaciones	. descenso	de	gradiente

☐ sobreajuste

Una intuición geométrica

Complementando la hablada anteriormente sobre descenso de gradiente



Gradiente de la función J

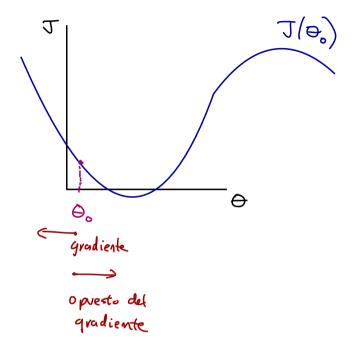
$$\triangle 1(\Theta^{\circ},\Theta^{\dagger}) = \left(\frac{90^{\circ}}{91}, \frac{90^{\dagger}}{91}\right)$$

Partimos de cualquier punto (00,01) en la superficie.

Queremos un nuevo punto (00,01)
que resulte de dar un paso en dirección opuesta al gradiente

$$(\Theta_{\circ}, \Theta_{\iota}) := (\Theta_{\circ}, \Theta_{\iota}) - \times \nabla J(\Theta_{\circ}, \Theta_{\iota})$$

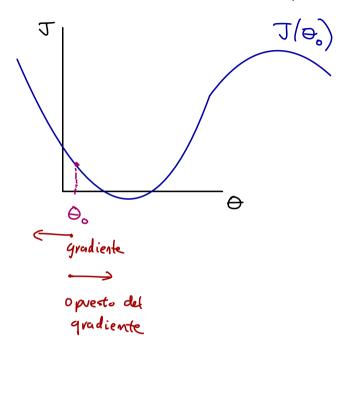
Por ejemplo, si J sólo trene un parametro

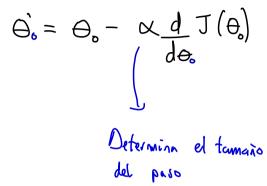


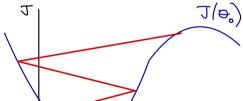
$$\hat{\theta}_{0} = \theta_{0} - \times \underline{d} J(\theta_{0})$$

$$\int d\theta_{0}$$

Determina el tamaño del paso Por ejemplo, si J sólo tiene un parámetro







Si el paso es muy grande.



Descenso de gradiente para regresión lineal (Ejumplo 2 parámetros 00,01)

 $J(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar
se puede tomar promedio de las diferencial $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar $(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} (h(x_i) - y_i)^2$

Descenso de gradiente para regresión lineal (Ejumplo 2 parámetros 00,01)

 $J(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} \left(h(x_i) - y_i \right)^2$ Antes no estaba, pero se puede agregar se puede lumar promedio de las diferencias Le pone estratégicamente para simplificar la fórmula al derivar $f(x) = \beta_0 + \sum_{i \neq j} x_i \beta_i$ 4 Xo=1 par el termino independiente

Descenso de gradiente para regresión lineal (Ejemplo 2 parámetros 00,01)

$$J(?) = \frac{1}{2N} \sum_{i=1}^{N} \left(h(x_i) - y_i\right)^2$$
Antes no estaba, pero se pude agregar

se puede lumar promedio de las diferencial

se pone estratégicamente para simplificar

la fórmula al derivar

$$h(x) = \sum_{j=0}^{N} X_j \Theta_j$$

$$j=0$$

$$y = \sum_{j=0}^{N} X_j \Theta_j$$

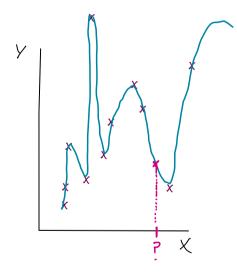
$$y = \sum_{j=0}^{N} X$$

$$\frac{\partial}{\partial \Theta_{o}} \mathcal{J}(\Theta_{o}, \Theta_{L}) = \sum_{i=1}^{N} \frac{1}{N} (\Theta_{o} + \Theta_{L} X_{i} - Y_{i})$$

$$\frac{\partial}{\partial \Theta_{o}} \mathcal{J}(\Theta_{o}, \Theta_{L}) = \sum_{i=1}^{N} \frac{1}{N} (\Theta_{o} + \Theta_{L} X_{i} - Y_{i}) X_{i}$$

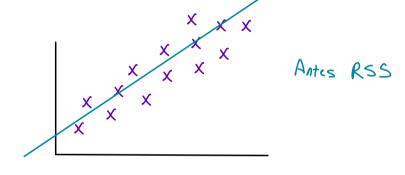
Sobreajuste: Se presenta avando el modelo aprende "en exceso.

Esto es, aprende detaile y ruido del conjunto de entrenamiento, al punto de impactor negativamente el desempeño en nuevos datos



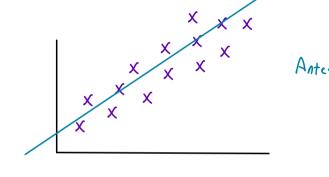
Regularización Son técnicas para evitar el sobreajuste. Hablaremos de dos comunes: Regresión Ridge y Regresión Lasso.

Intuición:

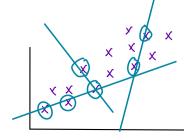


Regularización Son técnicas para evitar el sobreajuste. Hablaremos de dos comunes: Regresión Ridge y Regresión Lasso.

Intuición:



Si tengo muestras pequeñas de los datos (para ejemplificar 2 datos), en o casiones la pendiente, se eleva de una forma no natural



En la práctica, (realidad), los datos con comportamientos lineales no Suelen tener pendientes muy altas

La <u>Regresión de Ridge</u> evita esta situación penalizando pendientes altas.

metodo de rencogimiento (shrinkage method)

d'Cómo penaliza las pendientes altas?

En la práctica, (realidad), los datos con comportamientos lineales no Suelen tener pendientes muy altas

La <u>Regresión</u> de Ridge evita esta situación penalizando pendientes altas. metodo de "encogimiento" (shrinkage method)

Con una nueva función de costo:

$$\hat{\beta} = \underset{i=1}{\operatorname{argmin}} \left\{ \sum_{i=1}^{N} \left(y_i - \beta_0 - \sum_{j=1}^{p} X_{ij} \beta_j \right)^2 + \lambda \sum_{j=1}^{p} \beta_j^2 \right\}$$

$$RSS$$
Nuevo

2: Parametro a definir en rada entrenamiento

$$\begin{cases} |\beta|^2 \\ \sum_{j=1}^{p} |\beta^{j}| \end{cases}$$
Nuevo

$$\hat{\beta} = \underset{\beta}{\operatorname{argmin}} \left\{ \sum_{i=1}^{N} \left(y_i - \beta_0 - \sum_{j=1}^{p} X_{ij} \beta_j \right)^2 + \lambda \sum_{j=1}^{p} \beta_j^2 \right\}$$

Observación 1 Si /=0 no es mals que la fórmula para regresión lineal original

Observación 2 Los resultados de la regresión de Ridge pueden cambiar significativamente dependiendo de la escala de los datos, por lo que se aconseja "estandarizar los datos

Beneficios

Mejores méticas cuando la muestra es pequeña

V Evita el sobreajuste y disminuye la varianza

Vitil avando hay varias columnas con alta correlación

$$\hat{\beta} = \underset{\beta}{\operatorname{argmin}} \left\{ \sum_{i=1}^{N} \left(y_i - \beta_i - \sum_{j=1}^{p} \chi_{ij} \beta_j \right)^2 + \lambda \sum_{j=1}^{p} \beta_j^2 \right\}$$

$$\hat{\beta} = \underset{\beta}{\operatorname{argmin}} \left\{ \sum_{i=1}^{N} \left(y_i - \beta_i - \chi_i \beta_i \right)^2 + \lambda \beta_i \right\}$$

$$\hat{\beta} = \underset{\beta}{\operatorname{argmin}} \left\{ \sum_{i=1}^{N} \left(y_i - \beta_i - \chi_i \beta_i \right)^2 + \lambda \beta_i \right\}$$
recta

Pendiente

Regresión de Lasso (LASSO) ([2")

> Least Absolute Shrinkage and Selection Operator

Es otro método de enrogimiento similar a Ridge

$$\beta = \underset{\beta}{\text{arg min}} \left\{ \sum_{i=1}^{N} \left(y_i - \beta_o - \sum_{j=1}^{P} \chi_{ij} \beta_j \right)^2 + \lambda \sum_{j=1}^{P} \left(\beta_j \right)^2 \right\}$$

valor absoluto de las pendientes, en lugar de cuadrados ¿ Diferencia entre las dos?

Tomemos P=1 un único atributo N=1 y asumamos un modelo sin intercepto $B_0=0$ (se puede centralizar para evitar el intercepto)

Ridge
$$L_2 = \sum (y - x\beta)^2 + \lambda \beta$$

Minimiza: Derivamos

$$\leq (2y - 2x\beta)(-x) + 2\lambda \beta = 0$$

$$-24x + 2x^{2} + 2\lambda B = 0$$

$$\beta = \frac{\sum y \times }{\lambda + \sum x^2}$$

$$\beta \text{ podría hocerse}$$

$$\beta \text{ pequeño pero no}$$

$$\beta \text{ Se havá nulo}$$

$$\begin{array}{c} \lambda \longrightarrow \infty \\ \beta \longrightarrow 0 \end{array}$$

Derivamas $Z(y-x_{\beta})(-x)+\lambda=0$ $-2y_{x}+2x^{2}\beta+\lambda=0$

$$\beta = \frac{2 y x - \lambda}{2 x^2}$$

B pue de clar cero!

En conclusión, con el metodo de Ridge las pendientes (B) se "encogen" pero no se anularan.

En cambio al usar Lasso, alqunas variables se pueden anular y esto hace que alqunas variables desaparezan de la ecvación del

modelo.

Intuición Geometrica

Caso
$$P=2$$
 $N=1$ Sin interapto

Si las elipses no están centradas

en ningun eje,

cje

no interceptarán a un círculo en un

en el ménimo de RSS

$$\beta_2$$
 $\hat{\beta}$
 β_1

Intuición Geometrica

(as o P=2 N=1 Sin interapto

L2: (y-B1X1-B2X2)2+B1+B2

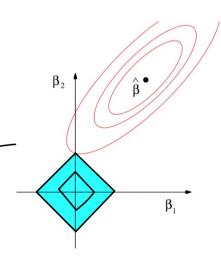
Elipses centradas (Troules

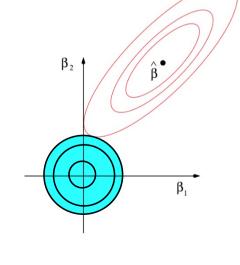
Elipses centradas Circulos en el múnimo de RSS

Mas no centradas en

los ejes

Aunque la elipse no esté centrada en un eje, punde interceptor al rombo en un eje.





[]: (y - B1 X1 - B2 X2)2 + [B1] + [B2]