

План

Проблема обобщения
Переобучение / переподгонка / перенастройка
Недообучение / недоподгонка / недонастройка
Сложность алгоритмов
Смещение и разброс
Способы борьбы с переобучением
Регуляризация
В чём нас обманывают...

Проблема обобщения

напоминаем... $L(a,X_{\mathrm{train}}) \lor L(a,X_{\mathrm{test}})$ будет ли алгоритм также работать на новых данных?

Не путать с проблемой представительности выборки!

- данные меняются со временем предсказываем будущее
 - другое распределение теста (пример: ЭКГ)

Считаем, что обучение и контроль одинаково распределены.

Сложность алгоритмов, переобучение и недообучение

Переобучение / переподгонка / перенастройка (overfitting) – явление, когда ошибка на тестовой выборке заметно больше ошибки на обучающей

Это главная проблема машинного обучения!

Если бы её не было ⇒ минимизация эмпирического риска

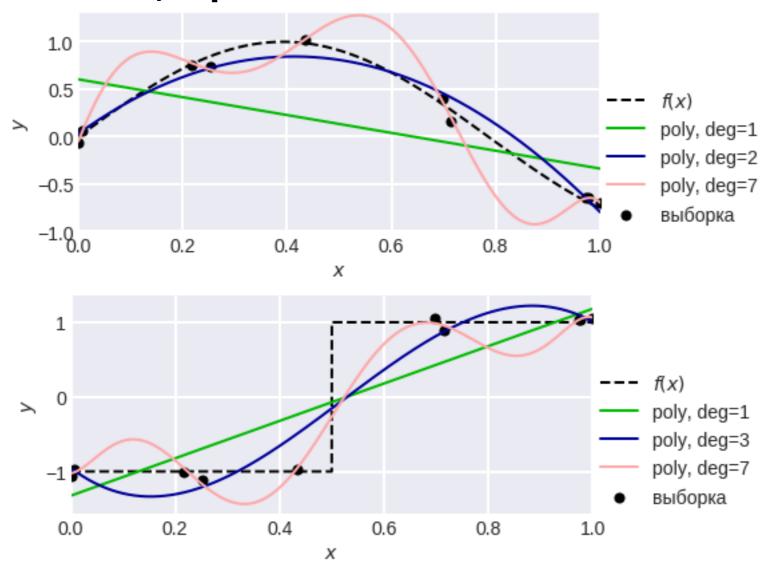
Недообучение / недоподгонка / недонастройка (underfitting) – явление, когда ошибка на тестовой выборке достаточно большая (не удаётся «настроиться на выборку»)

Сложность (complexity / capacity) модели алгоритмов (допускает множество формализаций) – оценивает, насколько разнообразно семейство алгоритмов в модели с точки зрения их функциональных свойств (например, способности настраиваться на выборки)

Повышение сложности решает проблему недообучения и вызывает переобучение

Проблема

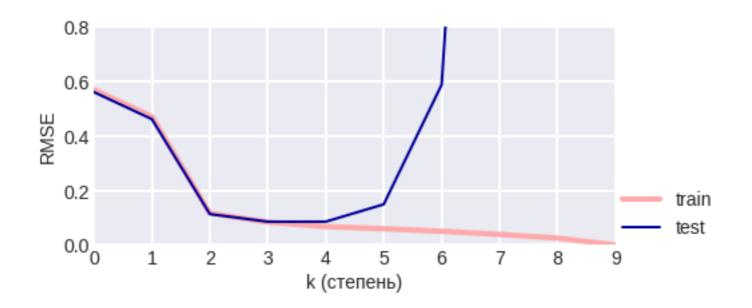
Есть целевая зависимость... известна с точностью до шума Ищем решение в классе полиномов



Проблема

Полиномы малой степени – недостаточно хорошо описывают данные

Полиномы большой степени – проходят через точки обучения, но явно не похожи на «естественные функции»



При увеличении степени

- ошибка на обучении падает
- ошибка на контроле сначала падает, потом растёт

Задача регрессии (есть обобщения для классификации)

Пусть

$$y \equiv y(x) = f(x) + \varepsilon, \varepsilon \sim \text{random}(0, \sigma^2)$$

 $a \equiv a(x)$

тогда

$$\mathbf{E}(y-a)^{2} = \mathbf{E}(y^{2} + a^{2} - 2ya) =$$

$$= \mathbf{E}y^{2} - (\mathbf{E}y)^{2} + (\mathbf{E}y)^{2} + \mathbf{E}a^{2} - (\mathbf{E}a)^{2} + (\mathbf{E}a)^{2} - 2f \mathbf{E}a =$$

$$= \mathbf{D}y + \mathbf{D}a + (\mathbf{E}y)^{2} + (\mathbf{E}a)^{2} - 2\mathbf{E}ya =$$

$$= \mathbf{D}y + \mathbf{D}a + f^{2} + (\mathbf{E}a)^{2} - 2f \mathbf{E}a =$$

$$= \mathbf{D}y + \mathbf{D}a + (\mathbf{E}(f-a))^{2} =$$

$$= \sigma^{2} + \text{variance}(a) + \text{bias}^{2}(f, a)$$

Тонкий момент про независимость:

$$\mathbf{E}(ya) = \mathbf{E}((f(x) + \varepsilon) \cdot a(x)) =$$

$$= f(x)\mathbf{E}(a(x))$$

C.B.

 ${\cal E}$ – шум в новой точке ${\cal X}$

а – обучен на таком же, но независимом шуме

Разброс (Variance) – $\mathbf{D}a$ Смещение (Bias) – $\mathbf{E}(f-a)$

Шум – σ^2

Задача регрессии

Важно: по чему берётся матожидание

$$\mathbf{E}(y-a)^2 \equiv \mathbf{E}_{(x_i, f(x_i) + \varepsilon_i)_{i=1}^m} (y-a)^2$$

по данным (обучающей выборке)!

Выборки (случайные!) выбираются согласно некоторому распределению \Rightarrow алгоритм a, полученный с помощью обучения на выборке, случаен

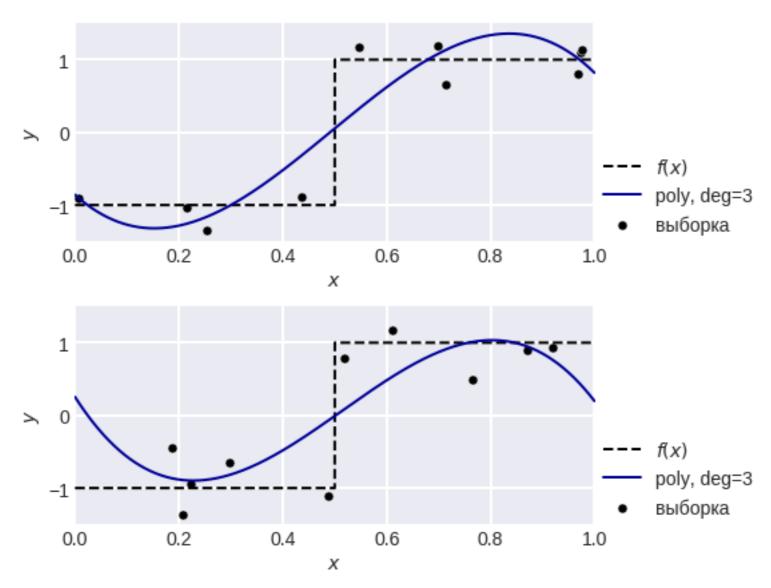
Формулу мы получили на конкретном объекте

$$\mathbf{E}(y-a)^2 \equiv \mathbf{E}(y(x)-a(x))^2$$

При желании можно проинтегрировать по всем объектам!

$$\mathbf{E}_{D}\mathbf{E}_{X}(y(x)-a_{D}(x))^{2} = \mathbf{E}_{X}\mathbf{E}_{D}(y(x)-a_{D}(x))^{2}$$

Случайные выборки



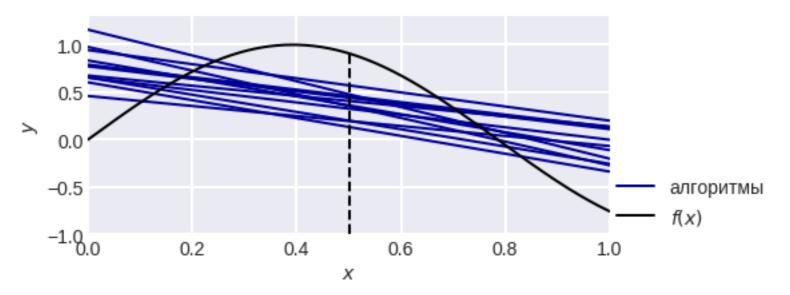
для разных выборок будут разные решения – в рамках одной модели

Разброс (Variance) – $\mathrm{D}a$ – разнообразие алгоритмов

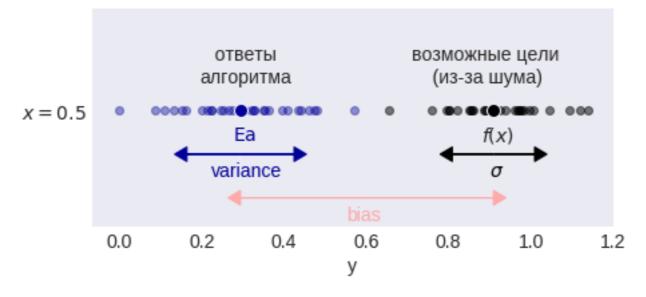
(из-за стохастической природы настройки и/или случайности обучающей выборки, в том числе, шума)

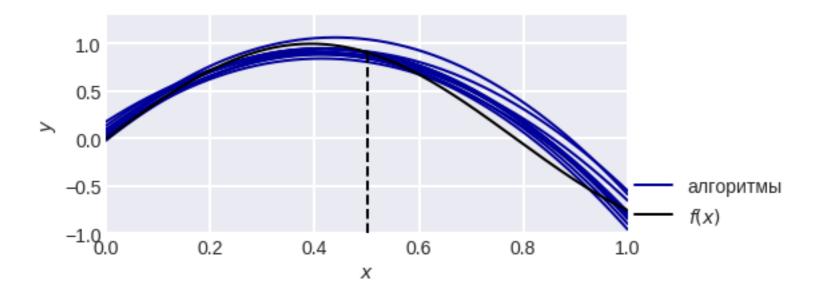
Смещение (Bias) – $\mathrm{E}(f-a)$ – способность модели алгоритмов настраиваться на целевую зависимость

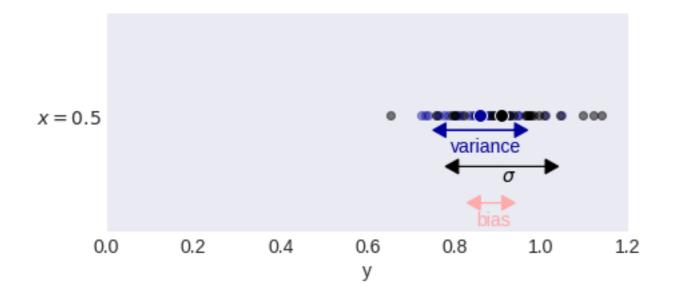
«Машинное обучение и анализ данных»



Эксперимент: генерируем разные обучающие выборки...







	Малое смещение	Большое смещение
	Хорошо: настраиваемся на целевую зависимость	Плохо: модель не соответствует данным
Малый разброс Хорошо: Модель устойчива (не зависит от шума в данных)		
Большой разброс Плохо: слишком сложная модель (много алгоритмов в ней), настраиваемся на шум		

Разные причины ошибок:

«Бедная» модель – не может настроиться на целевую зависимость «Сложная» модель – может, но не настраивается

(т.к. подвержена переобучению, настраивается на шум)

Большое смещение – часто – гипотеза не соответствует истине (плохо описывает данные)
Большой разброс – часто – из-за сложности модели

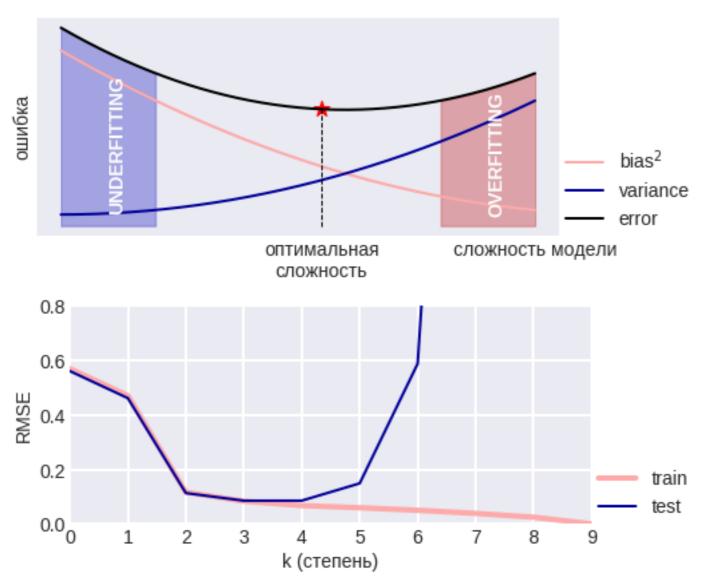
(слишком много разных алгоритмов в ней)

Примеры

MLE обычно несмещённая оценка, но большой разброс MAP – обычно смещённая, но малый разброс

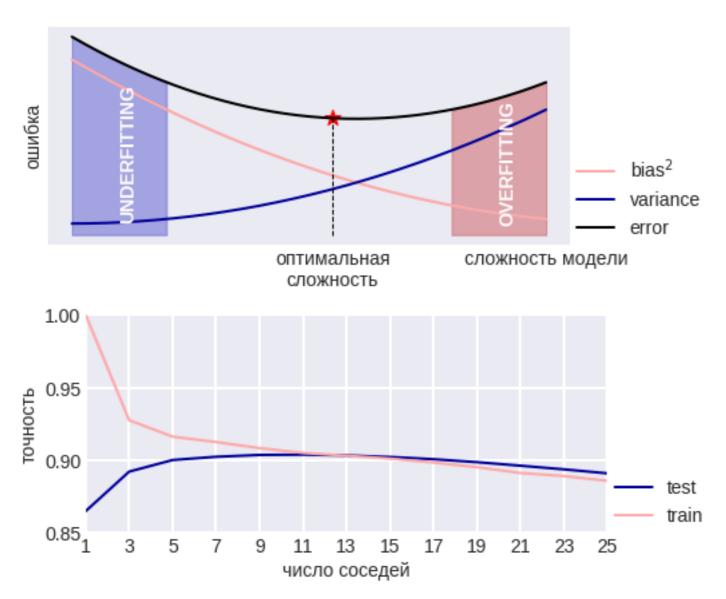
Такое определение: overfitting = too much variance

Частая картинка



шума на графиках нет по понятным причинам...

Частая картинка



тут точность (не ошибка) и сложность ~ 1/(число соседей)

Теория: bias-variance

Для k ближайших соседей есть формула:

$$\mathbf{E}(y-a)^{2} = \left(f(x) - \frac{1}{k} \sum_{t=1}^{k} y(x_{t})\right)^{2} + \frac{\sigma^{2}}{k} + \sigma^{2}$$

Hastie T., Tibshirani R., Friedman J. «The Elements of Statistical Learning» – 2009.

Мы вывели для задач регрессии с MSE Есть вывод и для задач классификации

Domingos P. «A unified bias-variance decomposition» // ICML - 2000.

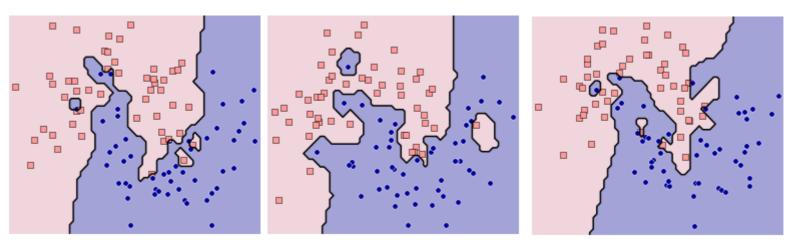
Что же такое сложность?

Подходов к определению много...

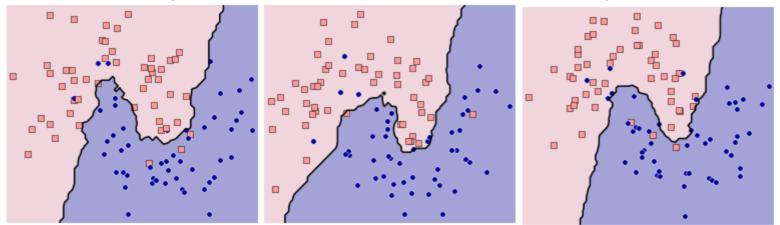
но можно просто \sim (1/variance)

Часто: «ёмкость» (capacity), «способность к обобщению» (representation power)...

Почему 1NN сложнее 9NN



Разделяющие поверхности 1NN для разных выборок (одинаково распределённых)



Разделяющие поверхности 9NN для тех же выборок

Результат стабилен!

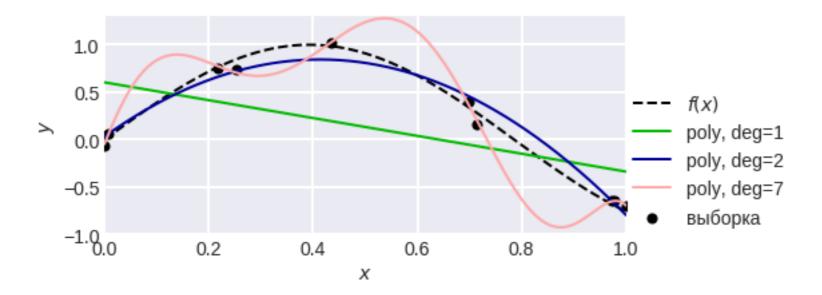
Почему 1NN сложнее 9NN

Эти алгоритмы имеют

- одинаковые параметры (что бы не понималось под этим...)
- требуют хранения всей обучающей выборки (lazy algorithms)
 - 9NN даже «чуть сложнее в реализации»

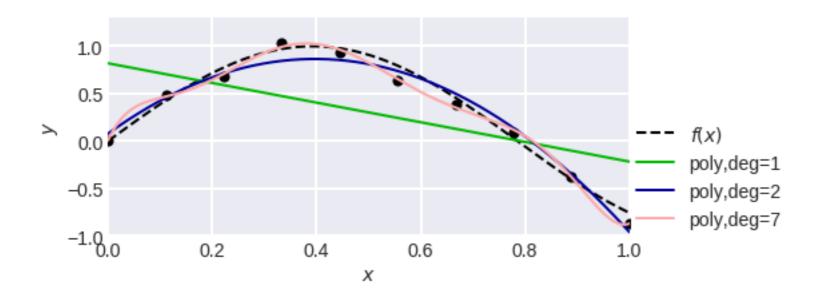
Но разброс у 9NN меньше...

смещения не отличаются???



Будем иллюстрировать на такой модельной задаче... пока всё плохо

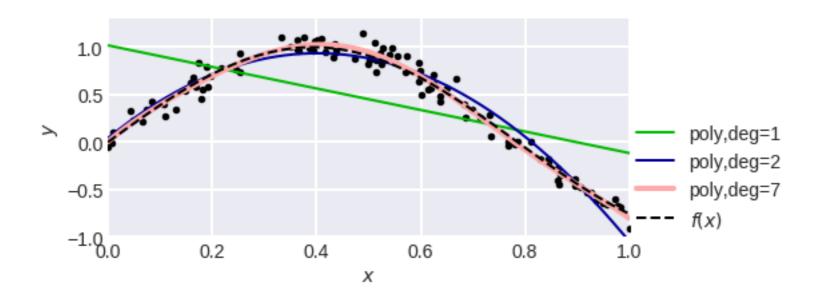
1. Выборка специальной структуры



Даже при наличии шума, если есть возможность «формировать выборку», это можно сделать так, чтобы уменьшить переобучение

Выбор специальных данных (ех: которые обманывают алгоритм)

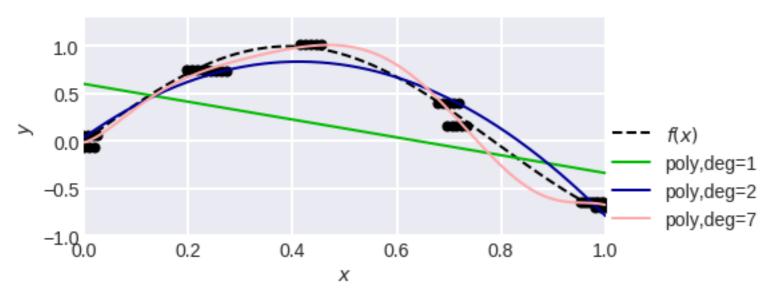
2. Увеличение объёма данных



Данные первичны, алгоритмы вторичны!

Но чтобы сложные алгоритмы не переобучались нужны действительно большие объёмы.

1+2=3. «Аугментация»

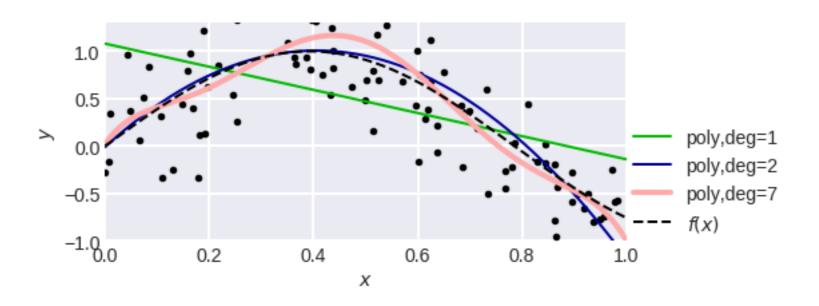


Искусственное увеличение выборки так, чтобы алгоритм удовлетворял требуемым свойствам

Частый приём: внесение шума в данные В нейросетях м.б. добавления шума в промежуточные слои! Иногда: в целевой признак.

23 слайд из 40

4. Улучшение качества данных



шум выбросы аномальные дубликаты и пропуски

Это больше влияет на ошибку \mathcal{E} в $y(x) = f(x) + \mathcal{E}!$

5. Использование других данных / задач / готовых моделей

Как правило в DL, где модели сложные
1) нейросеть можно обучить на аналогичной задаче

ех.: другая задача классификации

ех.: такая же задача, но данные на другом оборудовании

ех.: синтетические данные (в сегментации)

2) можно взять уже обученную (на другой задаче) нейросеть и дообучить её

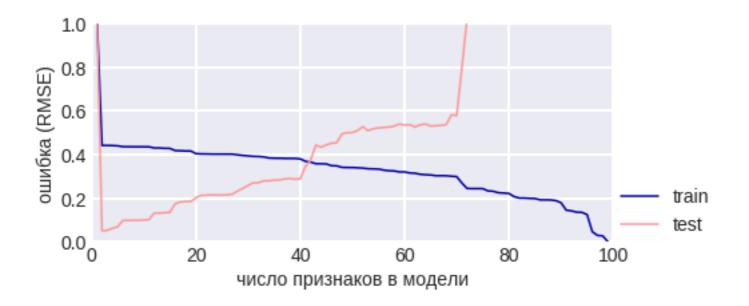
25 слайд из 40

6. Сокращение размерности, отбор признаков

(тоже формально про данные)

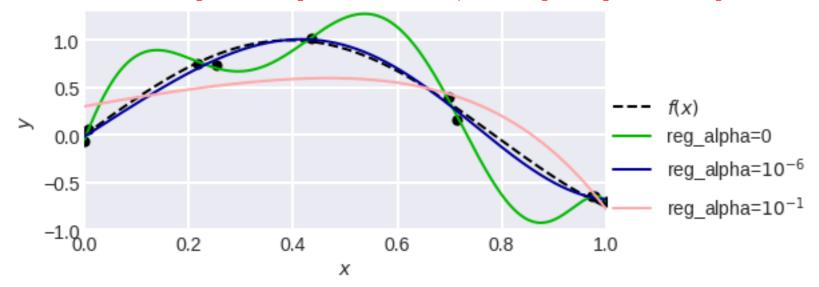
Почему много признаков – плохо

$$m = n = 100$$
, $y = X_1 - X_2 + \text{norm}(0, 0.5)$, $X_i = \text{norm}(0, 1)$



7. Регуляризация

До этого говорили про данные, теперь про алгоритмы...



Уменьшение сложности модели!

Изменение настройки модели

здесь: добавление штрафующего слагаемого в опт. функционал

ТО DO: выписать коэффициенты, показать, что они меньше при рег.

Регуляризация

• Добавление штрафующего слагаемого к минимизируемому функционалу

$$(y(x) - f(x|w))^2 + \lambda ||w||^p \rightarrow \min$$
обоснование в МАР

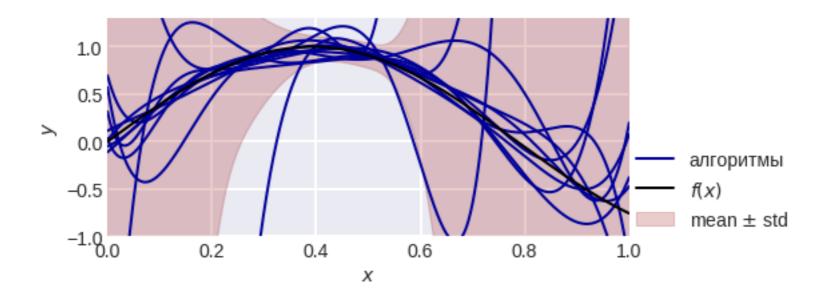
• Разреженные представления

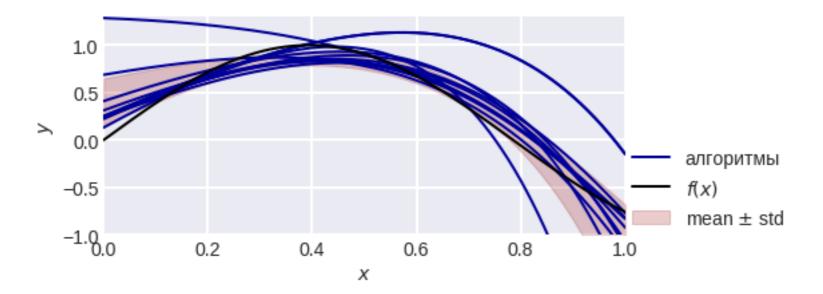
(зануления весов, выходов нейронов)

- Прореживание (Drop Out)
- Подрезка деревьев (Pruning)
- Разделение параметров (Parameter Sharing)

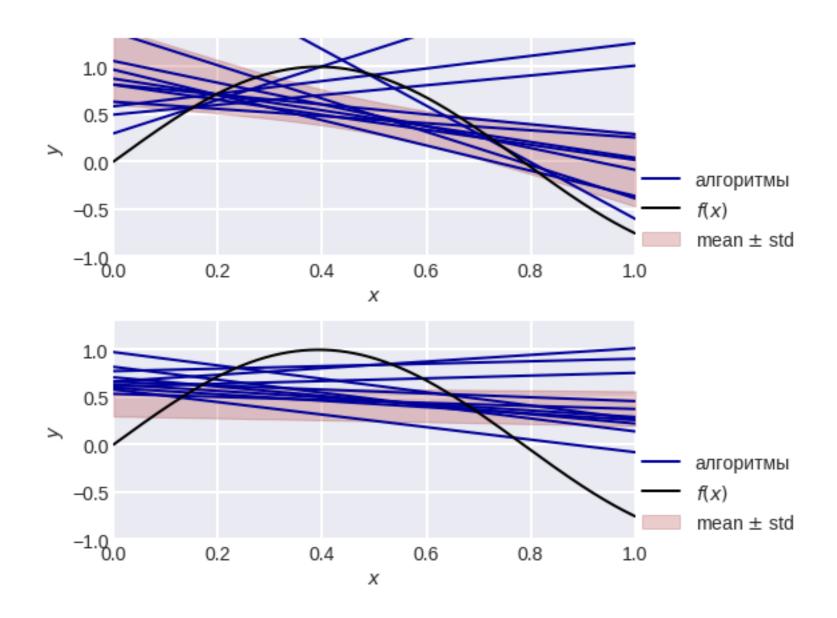
Тренируем НС требуя, чтобы значения её параметров были также близки к параметрам другой НС, обученной без учителя

Пример регуляризации: до и после

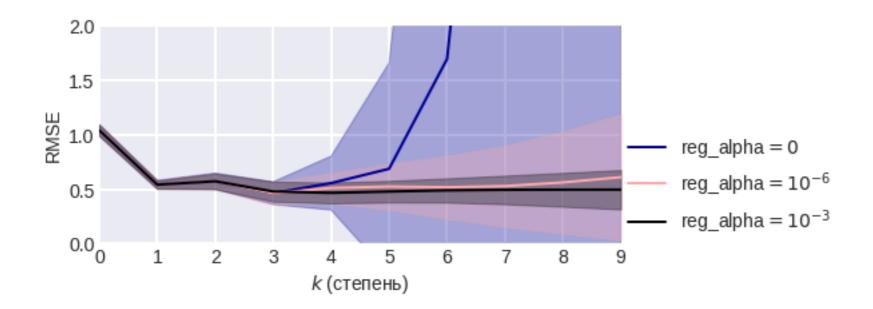




Пример регуляризации: до и после



Пример регуляризации: до и после

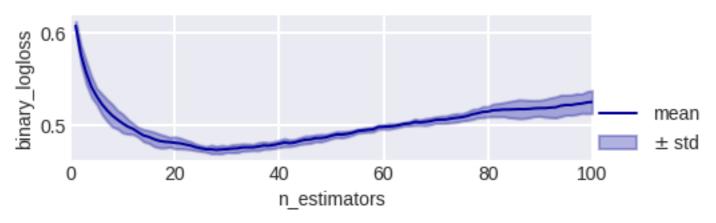


уже видели, что параметры линейной регрессии $ightarrow \mathbf{0}$

- 8. Организация контроля

 самое важное!

 hold out, CV, и т.п.
- ранняя остановка (early stopping) обучение НС, бустинг где есть итерации используем отложенный контроль



[DLbook] В модельной ситуации ES эквивалентна L2-регуляризации

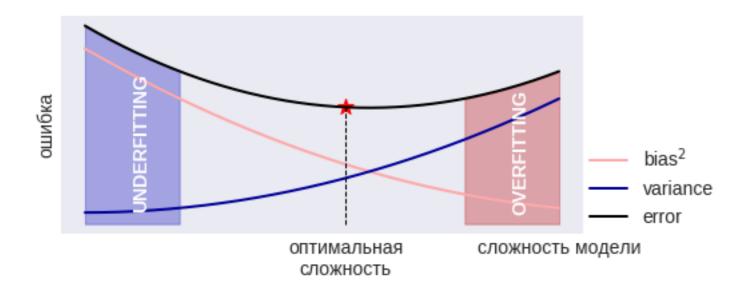
9. Выбор архитектуры алгоритма

```
Пример: свёртки, где есть инвариантность (+ сокращает число параметров)
Пример: усреднение, бэгинг
```

в отличие от уменьшения сложности (см. раньше) тут сразу выбираем простое/специально устроенное и т.п.

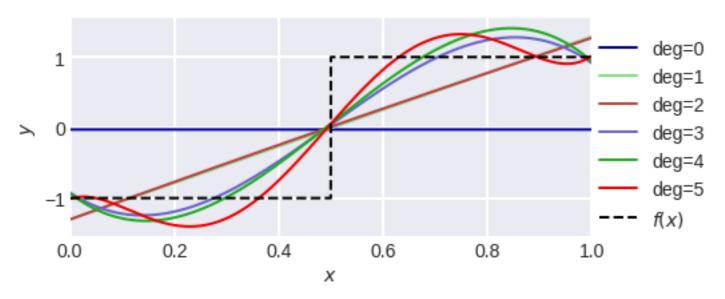
batch normalization

33 слайд из 40

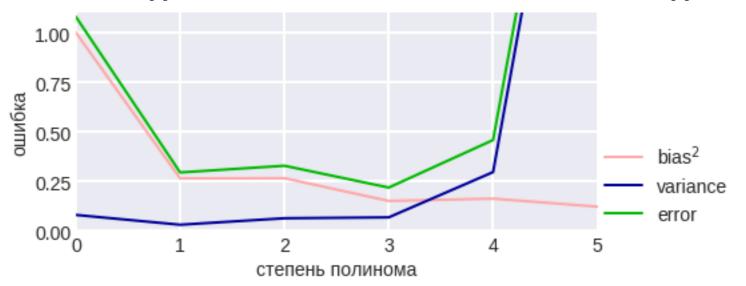


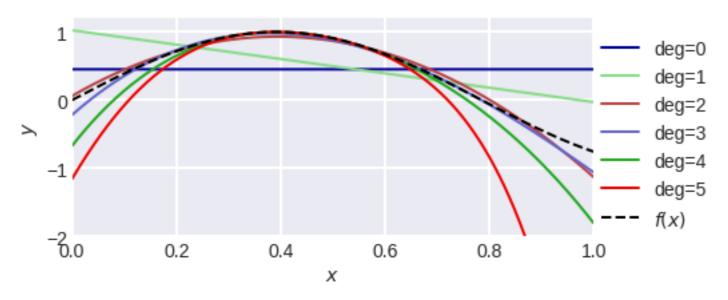
вспомним картинку – проведём эксперимент

Сложность, переобучение, смещение и разброс

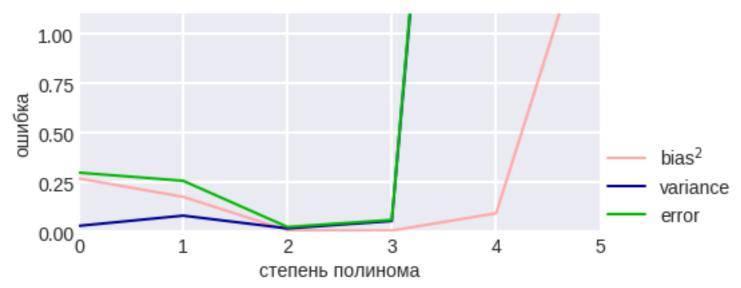


Это матожидания наших полиномиальных моделей!



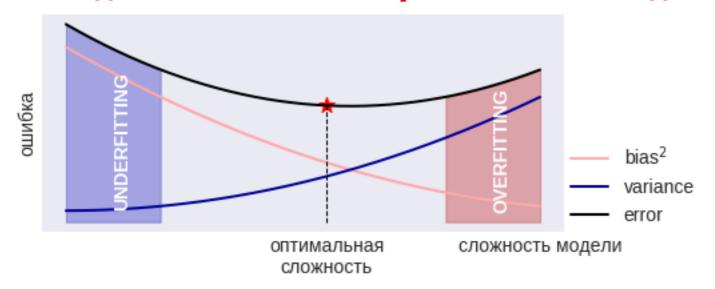


Полиномы 2й степени «самые лёгкие...»



Степень полинома – «естественная» мера его сложности

Но тогда классической картинки мы не видим!



- общая ошибка может быть слегка неунимодальной
- смещение и разброс могут не быть строго монотонными!
- смещение может возрастать при увеличении сложности!

Может быть (и это нормально) – сложность модели относительно данных!

Вспомним... сложность реализации схемы в конкретном базисе

Итоги

Перенастройка – главная проблема ML, но есть и проблема недонастройки

Всё, казалось бы, регулируется сложностью... но есть ещё много трюков с данными

(увеличение выборки, аугментация, специальная структура и т.п.)

Понятие «сложность» тоже зависит от данных

Ссылки

Hastie T., Tibshirani R., Friedman J. «The Elements of Statistical Learning» – 2009.