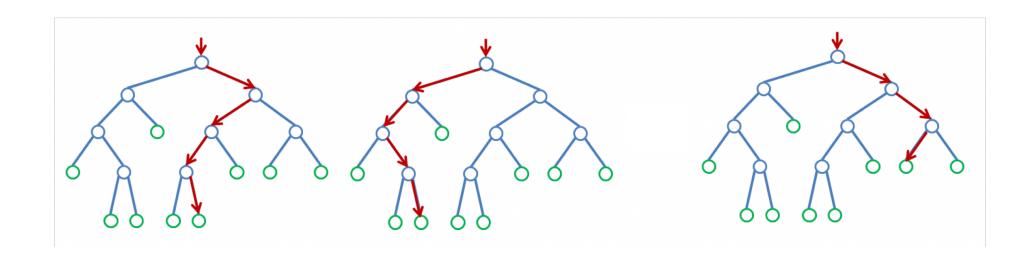


Тема 4.

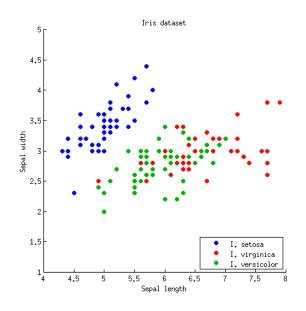
Виды решающих деревьев и метрические алгоритмы.

Extremely Randomized Trees



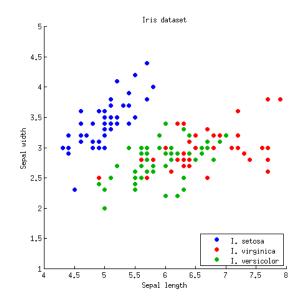
- Проверяем только один признак в узле
- Используем все признаки для построения дерева
- Работают в разы быстрее, чем стандартные деревья решений

Perfect random trees ensembles



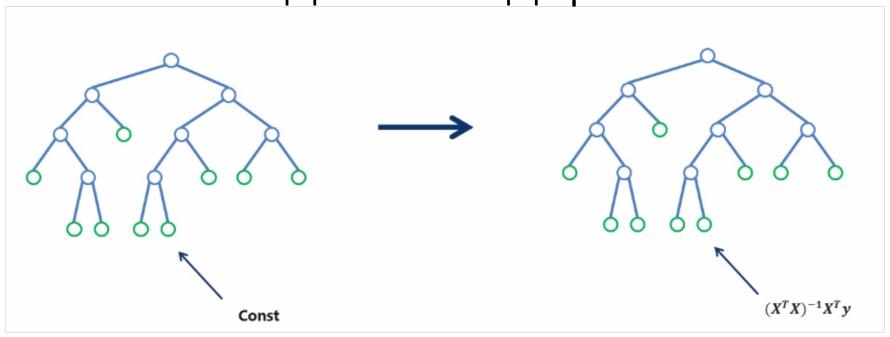
- Быстрое построение деревьев
- Качество сопоставимо с Random Forest
- Работает только с задачами классификации

Дерево решений с линейными признаками (вариант с сеткой)



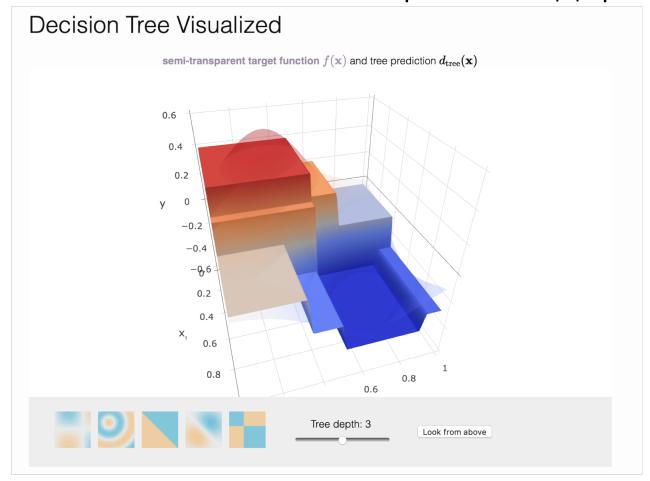
• Внутри узла перебираем не только существующие признаки, но и добавляем новые линейные признаки, построенные по сетке

Модельное дерево



• Поместим в узлы дерева решений другой алгоритм вместо констант

Поиграться с деревьями





http://arogozhnikov.github.io/2016/06/24/gradient_boosting_explained.html

Что делать если не можем создать матрицу признаков?

Задано:

- Графы
- Фотографии лиц
- Структуры белков

Что делать если не можем создать матрицу признаков?

+

Задано:

- Графы
- Фотографии лиц
- Структуры белков

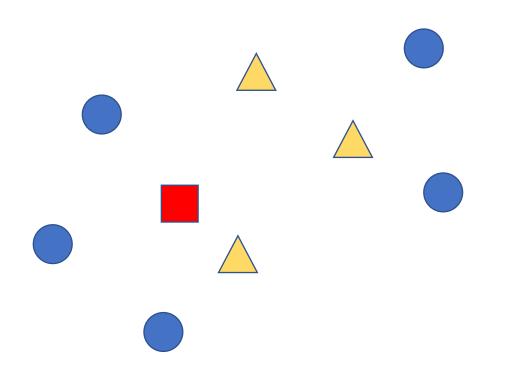
Умеем сравнивать объекты между собой

Введем меру сходства объектов

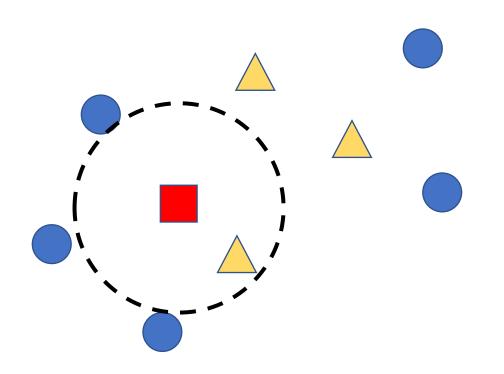
Метрика

Пусть на множестве объектов X задана функция расстояния ρ : $X \times X \to [0; \infty)$ Существует целевая зависимость f: $X \to \Upsilon$, значения которой известны только на объектах обучающей выборки $X_{train} = (x_i; y_i)_{i=1}^{train \ size}$, $y_i = f(x_i)$. Множество классов Υ конечно. Требуется построить алгоритм классификации p: $X \to \Upsilon$ а : $X \to \Upsilon$, аппроксимирующий целевую зависимость γ *(x) на всём множестве X.

Метод ближайшего соседа



Метод ближайшего соседа



Метод ближайшего соседа

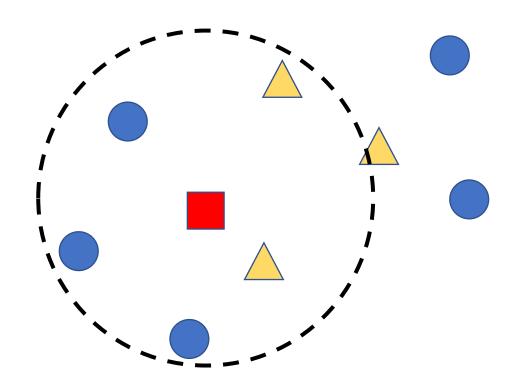
Плюсы

- Простая реализация
- Интерпретируемость

Минусы

- Неустойчивость к выбросам
- Мало гиперпараметров
- Низкое качество
- Надо хранить обучающую выборку

Метод ближайших соседей



Метод ближайших соседей

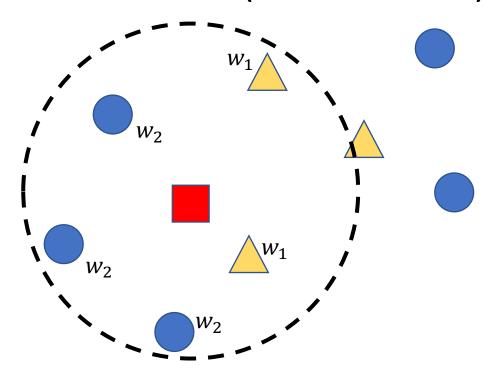
Плюсы

- Простая реализация
- Интерпретируемость

Минусы

- Проблемы с выбором класса
- Проблемы с несбалансированной выборкой
- Большой расход памяти
- Потенциально долгий перебор объектов

Метод ближайших соседей (с весами)



Метод ближайшего соседа (с весами)

Плюсы

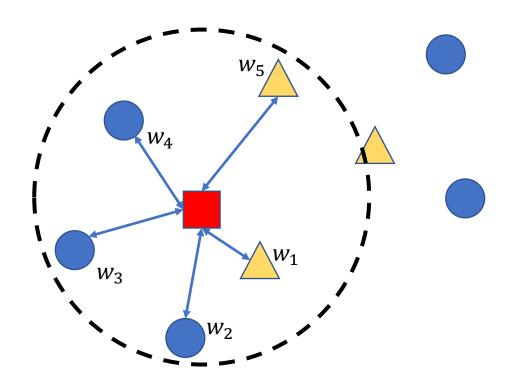
• Простая реализация

• Интерпретируемость

Минусы

- Большой расход памяти
- Потенциально долгий перебор объектов

Метод парзеновского окна



Метод парзеновского окна

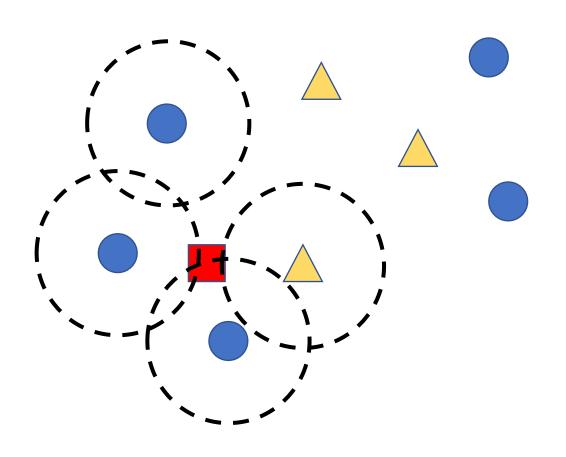
Окно постоянной ширины:

$$p(u; X_{train}; h; K) = \arg\max_{y \in \Upsilon} \sum_{i=1}^{train \ size} \left[y_{\blacksquare}^{(i)} = y \right] K(\frac{\rho(\blacksquare; x_{\blacksquare}^{(i)})}{h})$$

Окно переменной ширины:

$$p(u; X_{train}; k; K) = \arg\max_{y \in \Upsilon} \sum_{i=1}^{train \ size} \left[y^{(i)} = y \right] K(\frac{\rho(\blacksquare; x^{(i)})}{\rho(\blacksquare; x^{(k+1)})})$$

Метод потенциальных функций



Отступ объекта

Отступом объекта $x_i \in X_{train}$ относительно алгоритма классификации, имеющего вид $p(u) = \arg\max_{v \in Y} \Phi_y(u)$, называется величина:

$$M(x_i) = \Phi_{y_i}(x_i) - \max_{y \in Y \setminus y_i} \Phi_y(x_i)$$

• Эталонные	$M \gg 0$	Все слишком хорошо
• Неинформативные	M > 0	Стандартная ситуация
• Пограничные	$M \sim 0$	Плохая метрика
• Ошибочные	M < 0	Плохой алгоритм
• Шумовые	$M \ll 0$	Плохая выборка

Виды алгоритмов классификации

Метрические алгоритмы Алгоритмы, построенные на деревьях Линейные алгоритмы

- KNN
- Ядерные алгоритмы

- Деревья решений
- Random Forest
- Бустинг

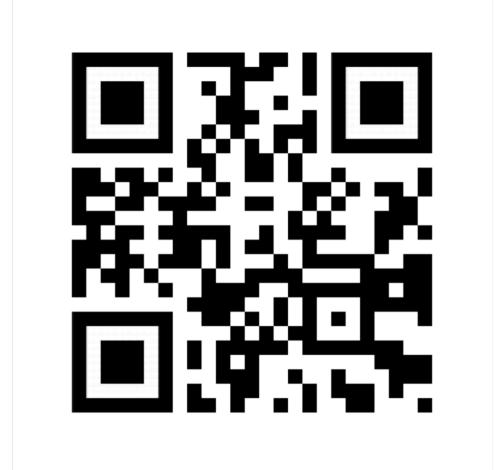
- Линейные модели
- Логистрическая регрессия

Сложный случай для метрических алгоритмов

X1	X2	Х3	X4	X5	Υ
2	11	12	17	17	2
1	10	14	6	5	1
1	16	10	15	9	1
3	2	19	17	18	3

- Есть признак X1, который очень хорошо аппроксимирует целевую функцию
- Остальные признаки являются шумом
- При всех стандартных метриках будет большая ошибка

Классная работа



bit.ly/2IQem5C