



Машинное обучение в науках о Земле

Михаил Криницкий

krinitsky.ma@phystech.edu

K.T.H., C.H.C.

Институт океанологии РАН им. П.П. Ширшова

Лаборатория взаимодействия океана и атмосферы и мониторинга климатических изменений (ЛВОАМКИ)

previously on ML4ES

Общий принцип обучения по прецедентам (оптимизация функции ошибки)

 $x \in \mathbb{X}$ — объекты, objects

 $y \in \mathbb{Y}$ — ответы, labels

 $\mathcal{F} \colon \mathbb{X} \to \mathbb{Y}$ — искомая закономерность

 $\mathcal{T}\colon \{x_i;y_i\}$ — «обучающая выборка» (прецеденты), train dataset

Найти: $\widehat{\mathcal{F}}$: $\{x_i\} \rightarrow \{y_i\}$

один из способов решения:

 $\mathcal{L}(\widehat{\mathcal{F}}(x))$ — функционал ошибки (эмпирического риска, потерь), Loss function

 $\widehat{y_i} = \widehat{\mathcal{F}}(x_i) = f(\vec{p}, x_i)$ — функционально задаваемая зависимость. **Предположение** исследователя о виде закономерности. Иногда задается параметрически, \vec{p} — вектор параметров.

$$\mathcal{L} = L(\vec{p}, \mathcal{T})$$
 — функция ошибки $\hat{p} = \operatorname*{argmin} ig(L(\vec{p}, \mathcal{T})ig)$
 $\widehat{\mathcal{F}} = f(\hat{p}, x)$

Обучение по прецедентам: вероятностная постановка

принцип максимального правдоподобия maximum likelihood estimation

 $m{x_i}$ - признаковое описание объектов $m{y_i}$ - признаковое описание ответов $p(m{x}, m{y})$ – (искомая, аппроксимируемая) совместная плотность распределения событий на множестве $X \times Y$ $\phi(m{x}, m{y}, m{\theta})$ - модель плотности распределения, предлагаемая исследователем

 $\mathcal{T}\colon \{x_{\pmb{i}}; y_{\pmb{i}}\}$ — «обучающая выборка» (прецеденты), train dataset

 $\Pi peдположение! \\
(x_i, y_i) - выбираются из <math>p(x, y)$ независимо и случайно

MLE

 $\phi(\pmb{x_i},\pmb{y_i},\pmb{\theta})$ - правдоподобие для одного экземпляра выборки

$$L(\{m{x_i}\},\{m{y_i}\},m{ heta})=\prod_{i=1}^N m{\phi}(m{x_i},m{y_i},m{ heta})$$
 - правдоподобие выборки $heta^*=rgmax\,L(\{m{x_i}\},\{m{y_i}\},m{ heta})$

Функция потерь определяется видом модели плотности распределения $\phi(x, y, \theta)$, предложенной исследователем!

Правдоподобие выборки $L(\boldsymbol{\theta}, \mathcal{T})$ – максимизировать (в пространстве параметров Θ)

Функцию потерь $\mathcal{L}(\boldsymbol{\theta}, \mathcal{T})$ – минимизировать (в пространстве параметров Θ)

Обучение по прецедентам. Вероятностная постановка, MLE Примеры

Линейная регрессия

MSE

$$\phi(\mathbf{x}, \mathbf{y}, \boldsymbol{\theta}) = \theta \mathbf{x} + \epsilon,$$

$$p(\epsilon) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} e^{-\frac{\epsilon^2}{2\sigma^2}} \implies \mathcal{L}(\boldsymbol{\theta}, \mathcal{T}) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} (\mathbf{y}_i - \boldsymbol{\theta} \mathbf{x}_i)^2$$

MAE

$$\phi(\mathbf{x}, \mathbf{y}, \boldsymbol{\theta}) = \theta \mathbf{x} + \epsilon,$$

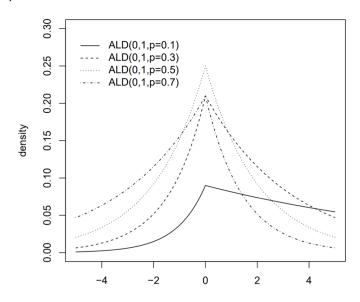
$$p(\epsilon) = \frac{1}{2b} e^{-\frac{|\epsilon|}{b}} \implies \mathcal{L}(\boldsymbol{\theta}, \mathcal{T}) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} |\mathbf{y}_i - \boldsymbol{\theta} \mathbf{x}_i|$$

previously on ML4ES Квантильная регрессия

Journal of Econometric Methods. 10.1515/jem-2014-0018.

Bera, Anil & Galvao, Antonio & Montes-Rojas, Gabriel & Park, Sung Y.. (2015). **Asymmetric Laplace Regression: Maximum Likelihood, Maximum Entropy and Quantile Regression**.

Sánchez, B. L., Lachos, H. V., & Labra, V. F. (2013). Likelihood based inference for quantile regression using the asymmetric Laplace distribution. Journal of Statistical Computation and Simulation, 81, 1565-1578.



Asymmetric Laplace density. From Sánchez et al.





Решение задач типа ОБУЧЕНИЕ С УЧИТЕЛЕМ

Михаил Криницкий

krinitsky.ma@phystech.edu

K.T.H., H.C.

Институт океанологии РАН им. П.П. Ширшова

Лаборатория взаимодействия океана и атмосферы и мониторинга климатических изменений (ЛВОАМКИ)

ОБЩАЯ СХЕМА РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ <u>ОБУЧЕНИЯ С УЧИТЕЛЕМ</u>

1. формулировка задачи:

- какой тип (классификация, регрессия, другой)? Или переформулировать в легко решаемый тип!
- определиться, что есть объекты (события)
- определиться, что есть целевая переменная
- определить признаковое описание объектов (событий)
- определить критерии качества решения задачи (MSE, MAE, pattern correlation, etc.)

2. сформулировать модель:

- вид модели (линейная регрессия, дерево решений, композиционный алгоритм, нейронная сеть, etc.)
- определиться с функцией потерь (MSE, MAE, BCE, CCE, etc., комбинации)
- сложность модели (задается гиперпараметрами настройками модели)

ОБЩАЯ СХЕМА РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ <u>ОБУЧЕНИЯ С УЧИТЕЛЕМ</u>

- 3. подготовить данные или генератор данных:
 - стандартизировать данные (если нужно)
 - обработка пропусков, категориальных значений, кодирование текста, понижение размерности данных
 - оставить часть данных для проверки качества (train-validation-test split)
 - подготовить генератор данных с учетом стратегии скользящего контроля (cross-validation quality estimation)
- 4. оптимизировать модель на обучающей выборке:
 - $\hat{p} = \operatorname{argmin}(L(\vec{p}, T))$
- 5. оптимизация гиперпараметров модели и отбор моделей. Провизодится по значениям метрик качества на контрольной(контрольных) выборке(выборках)
- 6. оценка модели:
 - оценить качество по метрикам, определенным на этапе 1. на тестовой выборке
 - оценить неопределенность параметров модели (если возможно)
 - оценить неопределенность оценок целевой переменной

ОБЩАЯ СХЕМА РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ <u>ОБУЧЕНИЯ С УЧИТЕЛЕМ</u>

- 6. применение модели на вновь получаемых данных:
 - оценка распределения вновь получаемых данных: генерируются ли они из того же распределения, что и обучающая выборка?
 - предобработка новых данных идентично п.3 с точностью до коэффициентов стандартизации и деталей способов предобработки
 - применение модели к предобработанным новым данным для получения значений целевой переменной
 - построение научных выводов, описание их в виде статей, получение наград в виде Нобелевских премий, etc.