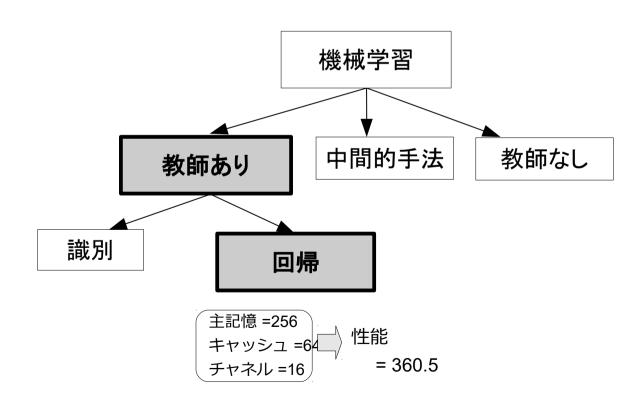
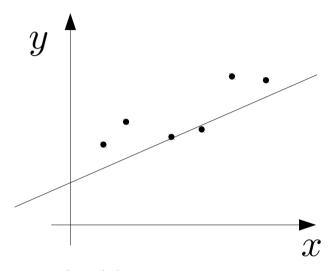
8. 回帰

- 問題設定
 - 教師あり学習
 - 数值入力 → 数值出力



• 目標: なるべく誤差の少ない直線を求める



- 線形回帰の定義
 - 入力x から出力y を求める回帰式を1次式に限定
 - 学習データから係数 w を求める

$$\hat{c}(\boldsymbol{x}) = \sum_{i=0}^{d} w_i x_i$$

- ・最小二乗法による係数の推定
 - 推定の基準:誤差の二乗和 E を最小化

$$E(\boldsymbol{w}) = \sum_{i=1}^{N} (y_i - \hat{c}(\boldsymbol{x}_i))^2$$

$$= (\boldsymbol{y} - \boldsymbol{X} \boldsymbol{w})^T (\boldsymbol{y} - \boldsymbol{X} \boldsymbol{w})^T$$

X: 全学習データを並べた行列

w:係数のベクトル表現

w で微分した値が 0 となるのは

$$\boldsymbol{X}^{T}(\boldsymbol{y} - \boldsymbol{X}\boldsymbol{w}) = 0$$
$$\Leftrightarrow \boldsymbol{w} = (\boldsymbol{X}^{T}\boldsymbol{X})^{-1}\boldsymbol{X}^{T}\boldsymbol{y}$$

w が解析的に 求まる

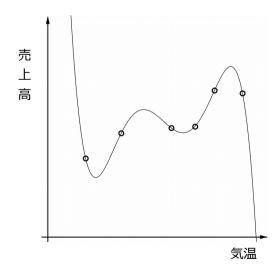
• 最小二乗法の精度向上

例
$$\phi(x) = (1, x, x^2, \dots, x^b)$$

• 基底関数 $\phi(x) = (\phi_1(x), \ldots, \phi_b(x))$ を考える

$$\hat{c}(\boldsymbol{x}) = \sum_{j=0}^{b} w_j \phi_j(\boldsymbol{x})$$

- 係数が線形であれば、最小二乗法が適用可能
- 問題点
 - 汎化性能の低下



- 正則化の考え方
 - 正則化項の導入
 - ightarrow 複雑なパラメータ w (過学習)の回避
 - L1 ノルム $|oldsymbol{w}|$: 0 となるパラメータが多くなる Lasso
 - L2 ノルム $\|oldsymbol{w}\|^2$:パラメータを 0 に近づける Ridge
- リッジ回帰
 - ・ 誤差の二乗和に L2 ノルム正則化項を加える

$$E(\boldsymbol{w}) = (\boldsymbol{y} - \boldsymbol{X}\boldsymbol{w})^T(\boldsymbol{y} - \boldsymbol{X}\boldsymbol{w}) + \underline{\lambda}\boldsymbol{w}^T\boldsymbol{w}$$

λ:誤差の二乗和と正則化項とのバランス

$$\boldsymbol{w} = (\boldsymbol{X}^T \boldsymbol{X} + \lambda \boldsymbol{I})^{-1} \boldsymbol{X}^T \boldsymbol{y}$$

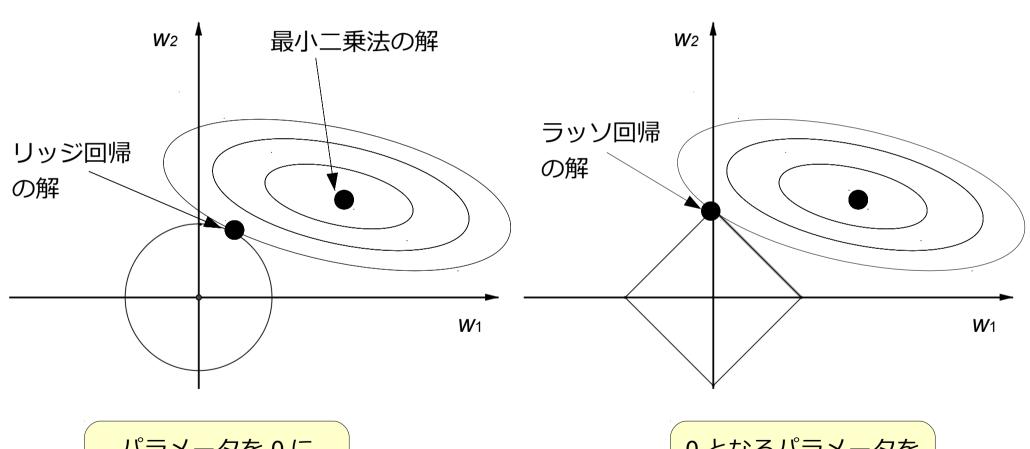
w が解析的に 求まる

- ラッソ回帰
 - 誤差の二乗和に L1 ノルム正則化項を加える

$$E(\boldsymbol{w}) = (\boldsymbol{y} - \boldsymbol{X}\boldsymbol{w})^T (\boldsymbol{y} - \boldsymbol{X}\boldsymbol{w}) + \lambda \sum_{j=1}^{a} |w_j|$$

- 一微分不可能な点があるため、解析的に解を求める ことができない
 - 適当な初期重みから始め、リッジ回帰で上界を押さえる逐次更新アルゴリズムを用いる

• リッジ回帰とラッソ回帰



パラメータを 0 に 近づけている 0 となるパラメータを 多くしている

- 回帰問題の評価法
 - 誤差の二乗和:手法間の評価に有効
 - 相関係数:出力と正解とがどの程度似ているか
 - ・ 決定係数:相関係数の2乗

Weka の結果表示例

=== Cross-validation === === Summary ===

Correlation coefficient	0.9012	
Mean absolute error	41.0886	
Root mean squared error	69.556	
Relative absolute error	42.6943	%
Root relative squared error	43.2421	%
Total Number of Instances	209	

決定係数の式

$$R^{2} = 1 - \frac{\sum_{i=1}^{N} (y_{i} - \hat{c}(x_{i}))}{\sum_{i=1}^{N} (y_{i} - \tilde{y})}$$

 $\tilde{y}: y$ の平均

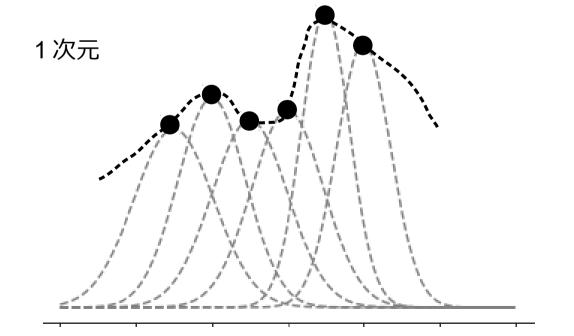
カーネル回帰

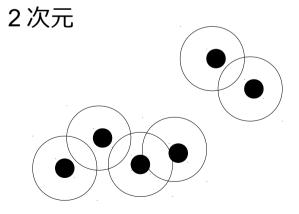
• 基底関数にカーネルを用いる

$$\hat{c}(\boldsymbol{x}) = \sum_{j=1}^{N} \alpha_j K(\boldsymbol{x}, \boldsymbol{x}_j)$$

• RBF カーネルを用いた場合 $K(\boldsymbol{x}, \boldsymbol{x}') = \exp(-\gamma ||\boldsymbol{x} - \boldsymbol{x}'||^2)$

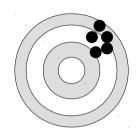
近くにある学習データ とのカーネル関数の値の 重み付き和 =学習データの近傍で のみ関数を近似

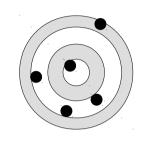




8.3 バイアスと分散のトレードオフ

- バイアスと分散
 - バイアス:正解からのズレ
 - 分散: 求まる解の安定性



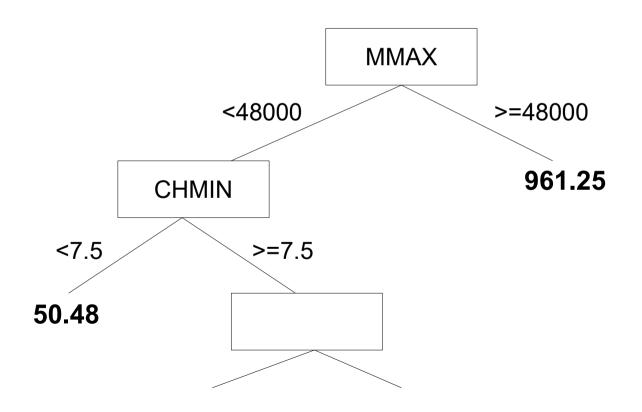


単純なモデル

複雑なモデル

- 単純なモデル
 - 正解からはずれているかもしれない→バイアス大
 - データが多少ぶれても結果は似ている→分散小
- 複雑なモデル
 - 正解をカバーしている可能性が高い→バイアス小
 - データが少し違えば結果が大きく異なる→分散大

- 回帰木とは
 - 識別における決定木の考え方を回帰問題に適用
 - ターゲット値の分散が小さくなるように分割



- CART (classification and regression tree)
 - 木の構造を二分木に限定
 - データの分類基準はジニ不純度
 - 2 クラスの場合のジニ不純度 $I_G(p) = 2p(1-p)$
 - クラスの出現が等確率のとき最大
 - ・回帰に用いるときのデータの分類基準はターゲット 値の分散
 - 子ノードの重み付き分散和が最小となる特徴を選ぶ

- CART (classification and regression tree)
 - 分散の計算
 - Y: あるノードに属するデータのターゲット値の集合

$$Var(Y) = rac{1}{|Y|} \sum_{y_i \in Y} (y_i - \bar{y})^2$$
 \bar{y} : Yの平均 $Var(\{Y_1, \dots, Y_l\}) = \sum_{j=1}^l rac{|Y_j|}{|Y|} Var(Y_j)$ $= \sum_{j=1}^l rac{|Y_j|}{|Y|} (rac{1}{|Y_j|} \sum_{y \in Y_j} y^2 - \bar{y}_j^2)$ $= rac{1}{|Y|} \sum_{y \in Y} y^2 - \sum_{j=1}^l rac{|Y_j|}{|Y|} \bar{y}_j^2$

- モデル木とは
 - リーフを線形回帰式にした回帰木

