

CЛУЧАЙНЫЙ ЛЕС (RANDOM FOREST)

- Возьмем в качестве базовых алгоритмов для бэггинга **решающие деревья**, т.е. каждое случайное дерево $b_i(x)$ построено по своей бутстрепной подвыборке X_i .
- В каждой вершине дерева будем искать *разбиение не по* всем признакам, а по подмножеству признаков.
- ullet Итоговая композиция имеет вид $a(x) = rac{1}{N} \sum_{j=1}^{N} b_j(x).$



ъ СМЕЩЕНИЕ И РАЗБРОС У БЭГГИНГА

Утверждение.

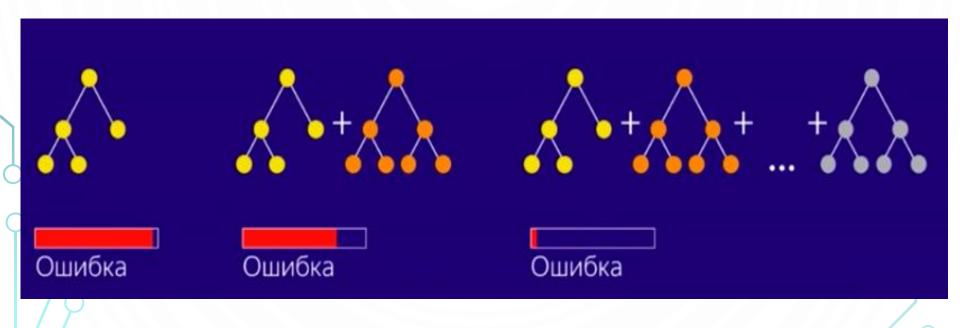
- 1) **Бэггинг не ухудшает смещенность модели**, т.е. смещение $a_N(x)$ равно смещению одного базового алгоритма.
- 2) Если базовые алгоритмы некоррелированы, то **дисперсия бэггинга** $a_N(x)$ в N раз меньше дисперсии отдельных базовых алгоритмов.

БУСТИНГ

<u>Идея</u>: строим набор алгоритмов, каждый из которых исправляет ошибку предыдущих.



<u>Идея</u>: строим набор алгоритмов, каждый из которых исправляет ошибку предыдущих.



Решаем задачу регрессии с минимизацией квадратичной ошибки:

$$\frac{1}{2} \sum_{i=1}^{l} (a(x_i) - y_i)^2 \to \min_{a}$$

Ищем алгоритм a(x) в виде суммы N базовых алгоритмов:

$$a(x) = \sum_{n=1}^{N} b_n(x),$$

где базовые алгоритмы $b_n(x)$ принадлежат некоторому семейству A.

<u>Шаг 1:</u> Ищем алгоритм $b_1(x)$, минимизирующий ошибку:

$$b_1(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{l} (b(x_i) - y_i)^2$$

Ошибка на объекте х:

$$s = y - b_1(x)$$

<u>Шаг 1:</u> Ищем алгоритм $b_1(x)$, минимизирующий ошибку:

$$b_1(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{l} (b(x_i) - y_i)^2$$

Ошибка на объекте х:

$$\mathbf{s} = y - b_1(x)$$

Следующий алгоритм должен настраиваться на эту ошибку, т.е. целевая переменная для следующего алгоритма — это вектор ошибок s (а не исходный вектор y)

<u>Шаг 1:</u> Ищем алгоритм $b_1(x)$, минимизирующий ошибку:

$$b_1(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{l} (b(x_i) - y_i)^2$$

<u>Шаг 2:</u> Ищем алгоритм $b_2(x)$, настраивающийся на ошибки s первого алгоритма:

$$b_2(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{t} (b(x_i) - s_i)^2$$

<u>Шаг 1:</u> Ищем алгоритм $b_1(x)$, минимизирующий ошибку:

$$b_1(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{l} (b(x_i) - y_i)^2$$

<u>Шаг 2:</u> Ищем алгоритм $b_2(x)$, настраивающийся на ошибки s первого алгоритма:

$$b_2(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{l} (b(x_i) - s_i)^2$$

Следующий алгоритм $b_3(x)$ будем выбирать так, чтобы он минимизировал ошибку предыдущей композиции (т.е. $b_1(x) + b_2(x)$) и т.д.

Каждый следующий алгоритм настраиваем на ошибку предыдущих.

<u>Шаг N</u>: Ошибка: $\mathbf{s}_{i}^{(N)} = y_{i} - \sum_{n=1}^{N-1} b_{n}(x_{i}) = y_{i} - a_{N-1}(x_{i})$

Ищем алгоритм $b_N(x)$:

$$b_N(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{l} \left(b(x_i) - \underline{s_i^{(N)}} \right)^2$$

Каждый следующий алгоритм настраиваем на ошибку предыдущих.

<u>Шаг N:</u> Ошибка: $s_i^{(N)} = y_i - \sum_{n=1}^{N-1} b_n(x_i) = y_i - a_{N-1}(x_i)$ Ищем алгоритм $b_N(x)$:

$$b_N(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{l} (b(x_i) - s_i^{(N)})^2$$

Утверждение. Ошибка на N-м шаге — это антиградиент функции потерь по ответу модели, вычисленный в точке ответа уже построенной композиции:

$$s_i^{(N)} = y_i - a_{N-1}(x_i) = -\frac{\partial}{\partial z} \frac{1}{2} (z - y_i)^2 \Big|_{z = a_{N-1}(x_i)}$$

Пусть L(y,z) – произвольная дифференцируемая функция потерь. Строим алгоритм $a_N(x)$ вида

$$a_L(x) = \sum_{n=1}^L \gamma_n b_n(x)$$

Пусть L(y,z) — произвольная дифференцируемая функция потерь. Строим алгоритм $a_N(x)$ вида

$$a_L(x) = \sum_{n=1}^L \gamma_n b_n(x),$$

где на *N*-м шаге

$$b_{N}(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \sum_{i=1}^{t} \left(b(x_{i}) - s_{i}^{(N)} \right)^{2},$$

$$s_{i}^{(N)} = y_{i} - a_{N-1}(x_{i})?$$

Пусть L(y,z) — произвольная дифференцируемая функция потерь. Строим алгоритм $a_N(x)$ вида

$$a_L(x) = \sum_{n=1}^L \gamma_n b_n(x),$$

где на *N*-м шаге

$$b_N(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \sum_{i=1}^{t} \left(b(x_i) - s_i^{(N)} \right)^2,$$

$$s_{i}^{(N)} = y_{i} - a_{N-1}(x_{i})$$
 $s_{i}^{(N)} = -\frac{\partial L}{\partial z}$

Пусть L(y,z) – произвольная дифференцируемая функция потерь. Строим алгоритм $a_N(x)$ вида

$$a_L(x) = \sum_{n=1}^L \gamma_n b_n(x),$$

где на *N*-м шаге

$$b_N(x) = \underset{b \in A}{\operatorname{argmin}} \sum_{i=1}^{t} \left(b(x_i) - s_i^{(N)} \right)^2,$$

$$s_i^{(N)} = -\frac{\partial L}{\partial z}$$

Коэффициент γ_N должен минимизировать ошибку:

$$\gamma_{N} = \min_{\gamma \in \mathbb{R}} \sum_{i=1}^{l} L(y_{i}, a_{N-1}(x_{i}) + \gamma_{N} b_{N}(x_{i}))$$



ВЫБОР БАЗОВЫХ АЛГОРИТМОВ

- Что произойдет с предсказанием бустинга, если базовые алгоритмы слишком простые?
- Что будет, если базовые алгоритмы слишком сложные?

БУСТИНГ: ВЫБОР БАЗОВЫХ АЛГОРИТМОВ

- Если базовые алгоритмы очень простые, то они плохо приближают антиградиент функции потерь, т.е. градиентный бустинг может свестись к случайному блужданию.
- Если базовые алгоритмы сложные, то за несколько шагов бустинг подгонится под обучающую выборку, и получим переобученный алгоритм.

БУСТИНГ: ВЫБОР БАЗОВЫХ АЛГОРИТМОВ

- Если базовые алгоритмы очень простые, то они плохо приближают антиградиент функции потерь, т.е. градиентный бустинг может свестись к случайному блужданию.
- Если базовые алгоритмы сложные, то за несколько шагов бустинг подгонится под обучающую выборку, и получим переобученный алгоритм.

Чаще всего в качестве базовых алгоритмов используют *решающие деревья*.

БУСТИНГ: ВЫБОР БАЗОВЫХ АЛГОРИТМОВ

- Если базовые алгоритмы очень простые, то они плохо приближают антиградиент функции потерь, т.е. градиентный бустинг может свестись к случайному блужданию.
- Если базовые алгоритмы сложные, то за несколько шагов бустинг подгонится под обучающую выборку, и получим переобученный алгоритм.

Чаще всего в качестве базовых алгоритмов используют *решающие деревья*.

В таком случае *решающие деревья не должны быть очень маленькими, а также очень глубокими.*Оптимальная глубина – от 3 до 6 (зависит от задачи).

СОКРАЩЕНИЕ ШАГА (РЕГУЛЯРИЗАЦИЯ)

- Если базовые алгоритмы очень простые, то они плохо приближают антиградиент функции потерь, т.е. градиентный бустинг может свестись к случайному блужданию.
- Если базовые алгоритмы сложные, то за несколько шагов бустинг подгонится под обучающую выборку, и получим переобученный алгоритм.

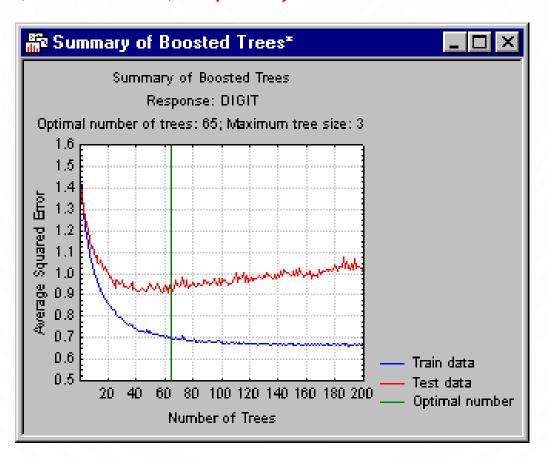
Возможное решение – сокращение шага:

$$a_N(x) = a_{N-1}(x) + \eta \gamma_N b_N(x), \eta \in (0; 1]$$

Чем меньше темп обучения η , тем меньше степень доверия к каждому базовому алгоритму, и тем лучше качество итоговой композиции.

КОЛИЧЕСТВО ИТЕРАЦИЙ БУСТИНГА

Так как на каждом шаге бустинга целенаправленно уменьшается ошибка на тренировочной выборке, то если процесс не остановить, то мы достигнем нулевой ошибки, а значит, переобучимся!



СТОХАСТИЧЕСКИЙ ГРАДИЕНТНЫЙ БУСТИНГ

• Будем обучать базовый алгоритм b_N не по всей выборке X, а по случайной подвыборке $X^k \subset X$.

+: снижается уровень шума в данных

+: вычисления становятся быстрее

Обычно берут
$$|X^k| = \frac{1}{2}|X|$$
.

СМЕЩЕНИЕ И РАЗБРОС БУСТИНГА

- Бустинг целенаправленно уменьшает ошибку, т.е. смещение у него маленькое.
- Алгоритм получается сложным, поэтому разброс может быть большим.

Значит, чтобы не переобучиться, в качестве базовых алгоритмов надо брать неглубокие деревья (глубины 3-6).

ИМПЛЕМЕНТАЦИИ ГРАДИЕНТНОГО о БУСТИНГА

- Xgboost
- CatBoost
- LightGBM

XGBOOST, LIGHTGBM, CATBOOST

March, 2014 Jan, 2017 April, 2017

XGBoost initially started as research project by Tianqi Chen but it actually became famous in 2016 Microsoft released first stable version of LightGBM Yandex, one of Russia's leading tech companies open sources CatBoost

- https://github.com/dmlc/xgboost
- https://github.com/Microsoft/LightGBM
- https://towardsdatascience.com/catboost-vs-light-gbm-vs-xgboost-5f93620723db

XGBOOST (EXTREME GRADIENT BOOSTING)

• На каждом шаге градиентного бустинга решается задача

$$\sum_{i=1}^{l} (b(x_i) - s_i)^2 \to \min_{b}$$

$$\Leftrightarrow \sum_{i=1}^{l} \left(-s_i b(x_i) + \frac{1}{2} b^2(x_i) \right)^2 \to \min_b$$

• На каждом шаге xgboost решается задача

$$\sum_{i=1}^{l} \left(-s_i b(x_i) + \frac{1}{2} h_i b^2(x_i) \right) + \gamma J + \frac{\lambda}{2} \sum_{i=1}^{J} b_i^2 \to \min_b, \quad (*)$$

$$h_i = \frac{\partial^2 L}{\partial z^2} \Big|_{a_{N-1}(x_i)}$$

XGBOOST

$$\sum_{i=1}^{l} \left(-s_i b(x_i) + \frac{1}{2} h_i b^2(x_i) \right) + \gamma J + \frac{\lambda}{2} \sum_{i=1}^{J} b_i^2 \to \min_{b}$$

Основные особенности xgboost:

- базовый алгоритм приближает направление, посчитанное с учетом *второй производной* функции потерь
- функционал *регуляризуется* добавляются штрафы за количество листьев и за норму коэффициентов
- при построении дерева используется критерий информативности, зависящий от оптимального вектора сдвига
- критерий останова при обучении дерева также зависит от оптимального сдвига

CatBoost – алгоритм, разработанный в Яндексе. Он является оптимизацией Xgboost и в отличие от Xgboost умеет обрабатывать категориальные признаки.

https://github.com/catboost/catboost

Особенности catboost:

📍 используются симметричные деревья решений

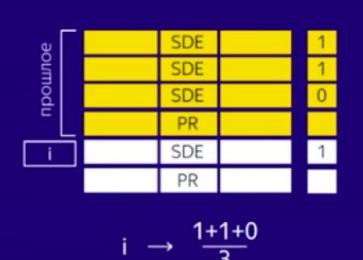


Особенности catboost:

 Для кодирования категориальных признаков используется набор методов (one-hot encoding, счётчики, комбинации признаков и др.)

Статистики по категориальным факторам

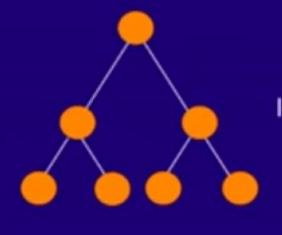
- One-hot кодирование
- Статистики без использования таргета
- Статистики по случайным перестановкам
- > Комбинации факторов



Особенности catboost:

🦿 динамический бустинг

Динамический бустинг

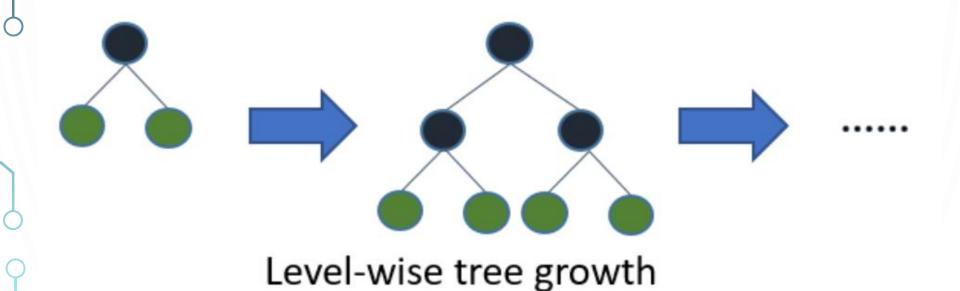


leafValue(doc) =
$$\sum_{i=1}^{abc} \frac{g(approx(i), target(i))}{docs in the past}$$

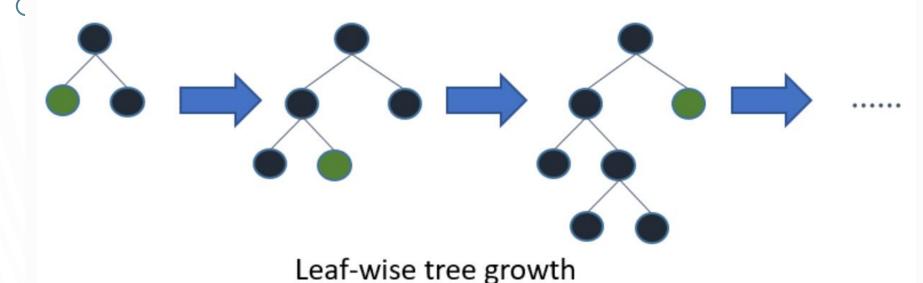
Бонусы реализации:

- Поддержка пропусков в данных
- Обучается быстрее, чем xgboost
- Показывает хороший результат даже без подбора параметров
- Удобные методы: проверка на переобученность, вычисление значений метрик, удобная кросс-валидация и др.

В других реализациях градиентного бустинга деревья строятся по уровням:



LightGBM строит деревья, добавляя на каждом шаге один лист:

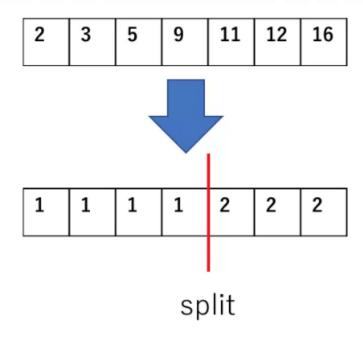


Такой подход позволяет добиться более высокой точности решения задачи оптимизации.

Скодирование категориальных признаков.

- LightGBM разбивает значения категориального признака на два подмножества в каждой вершине дерева, находя при этом наилучшее разбиение
- Если категориальный признак имеет k различных значений, то возможных разбиений $2^{k-1}-1$. В LightGBM реализован способ поиска оптимального разбиения за O(klogk) операций.

Ускорение построения деревьев за счёт бинаризации признаков:



An example of how binning can reduce the number of splits to explore. The features must be sorted in advance for this method to be effective.