# Föreläsning 4 - Naive Bayes, k-närmaste grannar, ensemblemetoder

Josef Wilzen

2021-08-31

### Outline

- Introduktion
- 2 k-närmaste grannar
- Bayesianska klassificerare
- 4 Ensemblemetoder

#### Introduktion

#### Ämnen

- K-närmaste grannar
- Naive Bayes
- Ensemblemetoder
  - Bagging
  - ► Random forest
  - Boosting
- Sammanfattning

### K-närmaste grannar

- Icke-parameterisk metod
- Klassificering och regression

$$X = (x_1, \ldots, x_p), y$$

- Prediktion av testpunkt  $X_{test}$ : beror bara på de k-närmaste grannarna till testpunkten
- Exempel på:
  - ► Lazy learning
  - Prototype learning
  - kernelmetod, med en uniform kernel
  - lokal metod

### K-närmaste grannar

- Vi måste definera ett avståndsmått
  - Euklidiskt avstånd

$$d(\mathbf{x},\mathbf{y}) = \sqrt{\sum_{k=1}^{n} (x_k - y_k)^2}$$

Manhattan avstånd (Taxicab)

$$d(\mathbf{x},\mathbf{y}) = \sum_{k=1}^{n} |x_k - y_k|$$

► Se kapitiel 2.4 i **IDM** för fler exempel

# K-närmaste grannar klassificering

#### Algorithm 5.2 The k-nearest neighbor classification algorithm.

- 1: Let k be the number of nearest neighbors and D be the set of training examples.
- 2: for each test example  $z = (\mathbf{x}', y')$  do
- 3: Compute  $d(\mathbf{x}', \mathbf{x})$ , the distance between z and every example,  $(\mathbf{x}, y) \in D$ .
- 4: Select  $D_z \subseteq D$ , the set of k closest training examples to z.
- 5:  $y' = \operatorname{argmax} \sum_{(\mathbf{x}_i, y_i) \in D_z} I(v = y_i)$
- 6: end for

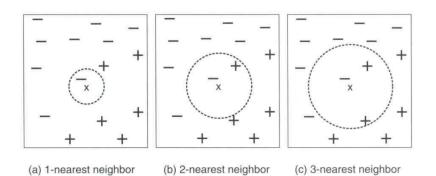
- Majoritet (majority) anges i algoritm 5.2
- Avstånd (weighted distance):

$$y' = \underset{v}{\operatorname{argmax}} \left( \sum_{(x_i, y_i) \in D_z} w_i I(v = y_i) \right)$$

• Regression: medelvärde/viktat medelvärde av grannarna



### k-närmarste grannar



### K-närmaste grannar

- Målet med modellen är att prediktera nya observationer
- Påverkas stort av olika skalor Ett distansmått måste väljas för metoden
- Långsam anpassning Varje ny observation måste "skapa" en ny modell
- Känslig mot brus Lokal information används

### K-närmaste grannar

- Val av K har stor betydelse!
  - lackbox Littet K o överanpassning, stort K o underanpassning
  - ▶ Vi kan använda korsvalidering för att bestämma k.
- Producerar godtyckligt utformade beslutsgränser
- Mer än 10 dimensioner i data:
  - problem
  - variabelreducerande tekniker, tex PCA

# Bayesianska klassificerare

- Om man vill modellera en icke-deterministisk funktion:
  - ▶ (diet, träning) → (hjärtinfarkt): svårt
  - (diet, träning)  $\rightarrow$  Pr(hjärtinfarkt)
- Bayes sats:

$$P(Y|X) = \frac{P(X|Y)}{P(X)} \cdot P(Y) \propto P(X|Y) \cdot P(Y)$$

$$posterior = \frac{\textit{likelihood}}{\textit{evidence}} \cdot \textit{prior} \propto \textit{likelihood} \cdot \textit{prior}$$

# Kategoriska attribut

- P(Y = y) = (antalet rader där klassbeteckning är y) / (totala antalet rader)
- P(X<sub>i</sub> = x<sub>i</sub>|Y = y) =

   (antalet rader där klassbeteckningen är y och attributet är x) /
   (antalet rader med klassbeteckningen y)

|     | binary        | catego            | contil        | class                 |  |
|-----|---------------|-------------------|---------------|-----------------------|--|
| Tid | Home<br>Owner | Marital<br>Status | Annual Income | Defaulted<br>Borrower |  |
| 1   | Yes           | Single            | 125K          | No                    |  |
| 2   | No            | Married           | 100K          | No                    |  |
| 3   | No            | Single            | 70K           | No                    |  |
| 4   | Yes           | Married           | 120K          | No                    |  |
| 5   | No            | Divorced          | 95K           | Yes                   |  |
| 6   | No            | Married           | 60K           | No                    |  |
| 7   | Yes           | Divorced          | 220K          | No                    |  |
| 8   | No            | Single            | 85K           | Yes                   |  |
| 9   | No            | Married           | 75K           | No                    |  |
| 10  | No            | Single            | 90K           | Yes                   |  |

### Kontinuerliga attribut

- Diskretisera data i olika kategorier Problem:
  - ► För få intervall (breda gränser) och man kan missa mycket i aggregeringen.
  - För många intervall och det blir problem om intervallen har för få observationer.
- Anta en sannolikhetsfördelning för variabeln och skatta parametrarna från träningsmängden
  - Normalfördelning vanligt

### Grundläggande princip

- ullet Träningsfas: Skatta sannolikheten P(Y|X) för alla möjliga X och Y
- ullet Klassificeringsfas: Givet X' skatta klass genom  $Y' = \max_{Y} P\left(Y | oldsymbol{X}'
  ight)$

# Naiv Bayes klassificerare

#### Modelantagande:

$$P(X|Y) = \prod P(X_i|Y)$$

- ullet Vi antar att  $X_i$  är oberoende: likelihooden faktoriserar över  $oldsymbol{X}$
- Betingade sannolikheter skattas bara för varje  $X_i$  istället för varje kombination av  $\boldsymbol{X}$

$$P(Y|X) = \prod P(X_i|Y)P(Y)$$

Detta ger en enklare, mindre flexibel model, men som går att skatta

### Exempel

- 1 kontinuerlig attribut –
   2 klasser
- Hitta beslutsgränsen

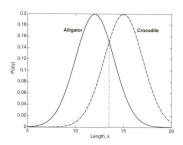


Figure 5.11. Comparing the likelihood functions of a crocodile and an alligator.

### Exempel

Frukter: Y kan antingen vara äpple, banan eller apelsin

- Egenskaper: färg, form, diameter
- Vi antar att dessa bidrar oberoende till sannolikheten f\u00f6r att Y \u00e4r \u00e4pple:

$$P(Y = \ddot{a}pple|X) = P(X_{f\ddot{a}rg}|Y)P(X_{form}|Y)P(X_{diameter}|Y)P(Y)$$

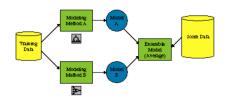
### Egenskaper

- Robusta mot isolerade bruspunkter
- Robusta mot irrelevanta attribut då  $P(X_i|Y)$  blir nästan likformigt fördelad
- Lätt att skatta
- Korrelerade attribut kan väsentligt försämra prestanda
  - Då behöver vi en mer komplex modell
  - Simultan sannolikhetsfördelning för likelihooden

#### Ensemblemetoder

#### Två olika metodfamiljer

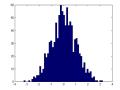
- Modellfokuserad
- Datafokuserad
  - Bootstrapping och Bagging
  - Boosting





# Bagging och boosting





 Skatta en funktion av den ursprungliga fördelningen  $F\left(P\right)$  , ersätts med  $F\left(P^{*}\right)$ 

# Bootstrapping

- Skapa B stickprov med återläggning från datamängden
- Beräkna  $F(P_k^*)$  där k = 1, ..., B
- Ex. Skatta  $Var\left(e^{\bar{x}}\right)$ 
  - Skapa B stickprov med återläggning
  - Skatta  $T_k = e^{\bar{Z}_k}$ , där k = 1, ..., B och  $Z_k$  är stickprov k
  - ▶ Beräkna  $Var(T), T = (T_1, T_2, ..., T_B)$

# Bagging

Bagging = Bootstrap aggregating

#### Idén:

- Givet en model  $Y = f(\mathbf{X}) + \varepsilon$ , skatta  $E_p(\hat{f}(\mathbf{X}))$ , där P är fördelningen av (X, y)
- Lösning: Ersätt P med P\*
  - Skapa B bootstrap-urval och skatta  $\hat{f}_b(\mathbf{X})$
  - Skatta  $E_p\left(\hat{f}(\boldsymbol{X})\right)$  genom att ta medelvärdet av bootstrap-funktionerna

$$\hat{f}_{bag}(\boldsymbol{X}) = \frac{1}{B} \sum_{b=1}^{B} \hat{f}_{b}(\boldsymbol{X})$$

### Bagging – kommentarer

- Sänker variansen av den anpassade funktionen
- Påverkas starkt av kvalitén av modellen, en bra modell blir bättre men en dålig modell blir sämre
- En linjär funktion sammanfaller asymptotiskt med bootstrap-skattningarna då  $B \to \infty$
- Den anpassade modellen ska vara global!

# Bagging för klassificering

• Givet K klasser med  $Z = \{Y_i, X_i, i = 1, ..., N\}$ , beräkna indikatorfunktion alt. klass-sannolikheter.

$$\hat{f}(x) = \{p_1(x), \dots, p_K(x)\}\$$

$$\hat{G}(x) = \underset{k}{\operatorname{argmax}} (p_k(x))$$

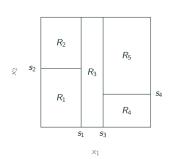
• Skatta baggingestimat  $\hat{f}_{bag}(\mathbf{X}) = \frac{1}{B} \sum_{b=1}^{B} \hat{f}_{b}(\mathbf{X})$  och prediktera klassbeteckning

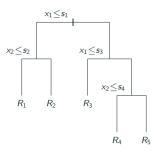
### Classification And Regression Trees

- CART: Partition the input space using recursive binary splitting
  - ► Classification: Majority vote within the region.
  - ▶ Regression: Mean of training data within the region.

Partitioning of input space

Tree representation





#### Förbättra CART

Flexibiliteten/komplexiteten för trädmodeller beror på träddjupet

- För att få liten bias så vill vi ha ett djupt träd
- Men det leder till hög varians!

Prestationsförmågan av (vanliga) CART är ofta otillräcklig!

#### Förbättra CART

- Efterbeskärning:
  - ightharpoonup Skapa djupt träd (liten bias) ightarrow beskär till ett mindre (reducera variansen)
- Ensemblemetoder: ta genomsnitt över många trädmodeller
  - Bagging och Random Forest
  - Boosted trees

#### Random forests

- Bagging kan ge stora förbättringar för trädmodeller!
- Men...
  - ightharpoonup De B bootstrap-urvalen är korrelerade (stort överlapp av observationer)
  - Reduktionen i varians blir liten när vi tar medelvärde över korrelerade dataset
- Idé: avkorrelera (decorrelate) de *B* trädmodellerna genom att göra slumpmässiga ändringar på modellerna.

#### Random forests

- Använd bagging för att skatta B träd
  - ▶ Vid varje uppdelning/regel: endast en slumpmässig delmänd  $q \le p$  av de förklarande variablerna används.
- Tumregel:  $q = \sqrt{p}$  vid klassificering, q = p/3 vid regression<sup>1</sup>.
- Vad händer om q = p?

#### Random forests

#### Algorithm Random forest for regression

- 1. For b = 1 to B (can run in parallel)
  - (a) Draw a bootstrap data set  $\widetilde{\mathcal{T}}$  of size n from  $\mathcal{T}$ .
  - (b) Grow a regression tree by repeating the following steps until a minimum node size is reached:
    - i. Select q out of the p input variables uniformly at random.
    - ii. Find the variable  $x_j$  among the q selected, and the corresponding split point s, that minimizes the squared error.
    - iii. Split the node into two children with  $\{x_j \leq s\}$  and  $\{x_j > s\}$ .
- 2. Final model is the average the B ensemble members,

$$\widehat{y}_{\star}^{\mathsf{rf}} = \frac{1}{B} \sum_{b=1}^{B} \widetilde{y}_{\star}^{b}.$$

#### Random forest

#### Slumpmässigt val av variabler:

- - Minskar bias, men ofta mycket långsamt
- Lägger till varians till varje träd
- + Avkorrelerar träden

Ofta dominerar den avkorrelerarand effekten o MSE minskar på testdata

#### Random forest

#### Beräkningsmässiga fördelar:

- Lätt att parallellisera
- q
  - Bra vid många variabler!
- Inte så många hyperparameterar: funkar ofta bra!
- Kan ibland bli problem med starkt korrelerade variabler

### Boosting

En enkel modell kan vanligtvis fånga vissa aspekter av input-output-relationen.

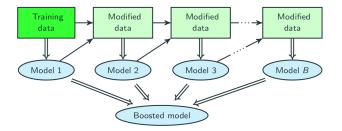
Kan vi sedan lära oss en ensemble av "svaga modeller", som var och en beskriver någon del av X-Y förhållandet och sedan kombinera dessa till en "stark modell"?

Hur gör vi då?

### Boosting

- Lär sig sekventiellt en ensemble av "svaga modeller"
- Kombinera dessa till en "stark modell"
- Generel approach, kan användas till godtycklig metod inom övervakad inlärning.
- Mycket framgångsrik idé inom maskininlärning!

### Boosting



Modellerna skattas sekventiellt, på ett sådan sätt att vajre model försöker fixa misstagen som har gjorts med tidigare modeller.

# Binary classification

We will restrict our attention to binary classification.

- Class labels are -1 and 1, i.e.  $y \in \{-1, 1\}$ .
- We have access to some (weak) base classifier, e.g. a classification tree.

*Note.* Using labels -1 and 1 is mathematically convenient as it allows us to express a majority vote between B classifiers  $\widehat{y}^1(\mathbf{x}), \ldots, \widehat{y}^B(\mathbf{x})$  as

$$\mathrm{sign}\left(\sum_{b=1}^B \widehat{y}^b(\mathbf{x})\right) = \begin{cases} +1 & \text{if more plus-votes than minus-votes,} \\ -1 & \text{if more minus-votes than plus-votes.} \end{cases}$$

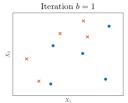
# Boosting procedure (for classification)

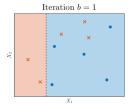
#### Boosting procedure:

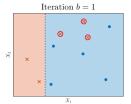
- 1. Assign weights  $w_i^1 = 1/n$  to all data points.
- 2. For b = 1 to B
  - (a) Train a weak classifier ŷ<sup>b</sup>(x) on the weighted training data {(x<sub>i</sub>, y<sub>i</sub>, w<sub>i</sub><sup>b</sup>)}<sup>n</sup><sub>i=1</sub>.
  - (b) Update the weights  $\{w_i^{b+1}\}_{i=1}^n$  from  $\{w_i^b\}_{i=1}^n$ :
    - i. Increase weights for all points misclassified by  $\hat{y}^b(\mathbf{x})$ .
    - ii. Decrease weights for all points correctly classified by  $\hat{y}^b(\mathbf{x})$ .

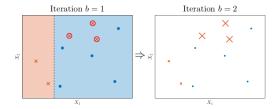
The predictions of the *B* classifiers,  $\hat{y}^1(\mathbf{x}), \ldots, \hat{y}^B(\mathbf{x})$ , are combined using a **weighted** majority vote:

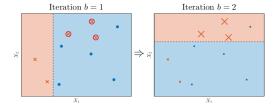
$$\widehat{y}_{\text{boost}}^{B}(\mathbf{x}) = \operatorname{sign}\left(\sum_{b=1}^{B} \alpha^{b} \widehat{y}^{b}(\mathbf{x})\right).$$

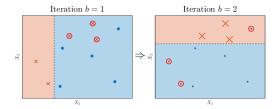


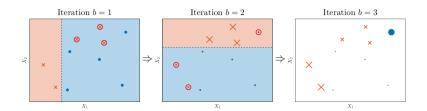


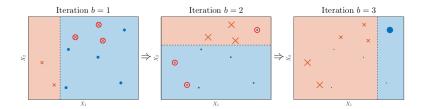


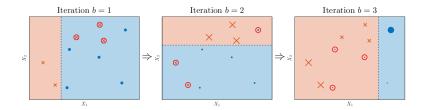


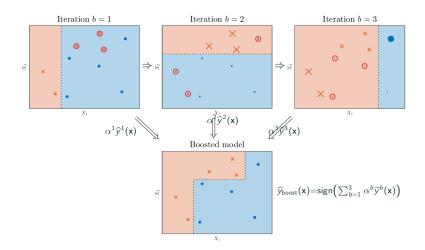












### Tekniska detaljer

- Hur ska vi vikta om data?
- 2 Hur ska vi vikta koefficienterna  $\alpha^1, \alpha^2, \dots, \alpha^B$ ?

Olika boostingalgoritmer svarar olika på dessa frågor. AdaBoost: var den

första praktiska algoritmen, svarade på (1) och (2) genom att minimera exponentialförslut

## AdaBoost pseudo-code

#### AdaBoost:

- 1. Assign weights  $w_i^1 = 1/n$  to all data points.
- 2. For b = 1 to B
  - (a) Train a weak classifier  $\hat{y}^b(\mathbf{x})$  on the weighted training data  $\{(\mathbf{x}_i, y_i, w_i^b)\}_{i=1}^n$ .
  - (b) Update the weights  $\{w_i^{b+1}\}_{i=1}^n$  from  $\{w_i^b\}_{i=1}^n$ :
    - i. Compute  $E_{\mathrm{train}}^b = \sum_{i=1}^n w_i^b \mathbb{I}\{y_i \neq \widehat{y}^b(\mathbf{x}_i)\}$
    - ii. Compute  $\alpha^b = 0.5 \log((1 E_{\mathrm{train}}^b)/E_{\mathrm{train}}^b)$ .
    - iii. Compute  $w_i^{b+1} = w_i^b \exp(-\alpha^b y_i \hat{y}^b(\mathbf{x}_i)), i = 1, \dots, n$
    - iv. Normalize. Set  $w_i^{b+1} \leftarrow w_i^{b+1} / \sum_{j=1}^n w_j^{b+1}$ , for  $i = 1, \dots, n$ .
- 3. Output  $\widehat{y}_{boost}^B(\mathbf{x}) = sign\left(\sum_{b=1}^B \alpha^b \widehat{y}^b(\mathbf{x})\right)$ .

Y. Freund and R. E. Schapire. **Experiments with a New Boosting Algorithm**. Proceedings of the 13th International Conference on Machine Learning (ICML) Bari, Italy, 1996.



2003 Gödel Prize

## Boosting för regressionsträd

#### Algorithm 8.2 Boosting for Regression Trees

- 1. Set  $\hat{f}(x) = 0$  and  $r_i = y_i$  for all i in the training set.
- 2. For b = 1, 2, ..., B, repeat:
  - (a) Fit a tree f<sup>b</sup> with d splits (d+1 terminal nodes) to the training data (X, r).
  - (b) Update  $\hat{f}$  by adding in a shrunken version of the new tree:

$$\hat{f}(x) \leftarrow \hat{f}(x) + \lambda \hat{f}^b(x).$$
 (8.10)

(c) Update the residuals,

$$r_i \leftarrow r_i - \lambda \hat{f}^b(x_i). \tag{8.11}$$

3. Output the boosted model,

$$\hat{f}(x) = \sum_{b=1}^{B} \lambda \hat{f}^b(x).$$
 (8.12)

#### Boosting

#### Andra varianter:

- Gradient boosting
  - XGboost
  - ► LightGBM

| Bagging  | Boosting   |
|--|--|
| Learns base models in parallel                                     | Learns base models sequentially                    |
| Uses bootstrapped datasets   | Uses reweighted datasets                           |
| Does not overfit as $B$ becomes large                              | Can overfit as B becomes large                     |
| Reduces variance but not bias (requires deep trees as base models) | Also reduces bias! (works well with shallow trees) |

#### Avslut

- Frågor? Kommentarer?
- Kurshemsidan
- Labben