INF-396

Prof: Juan G. Pavez S.

- Se llama regresión pero es un modelo de clasificación.
- Es decir, una función que mapea un vector de entrada $x \in X$ a una etiqueta de salida $y \in \{1,...,C\}$
- Tiene cierta similitud con la regresión lineal.

Generalizando la regresión lineal para clasificación

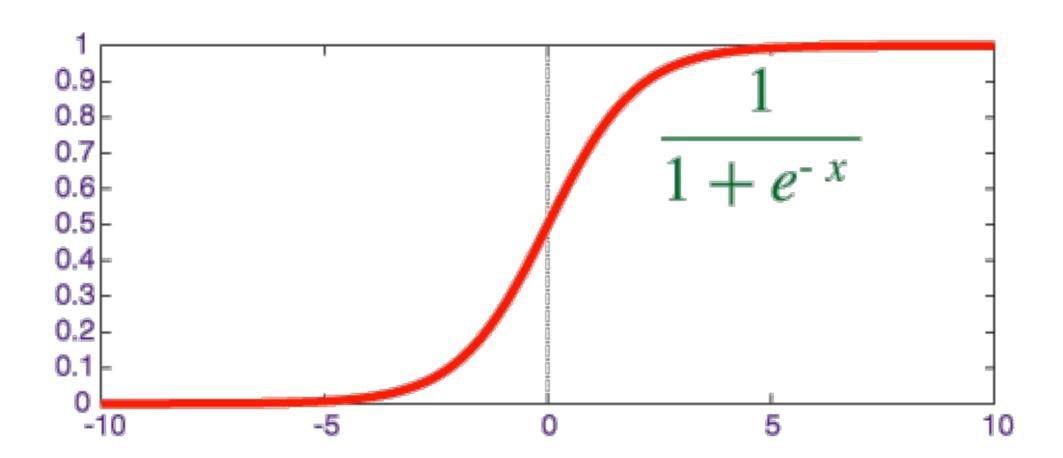
$$p(y|x, w) = Ber(y|\mu(x))$$

- Con $\mu(x) = E[y | x] = p(y = 1 | x)$
- Pero ahora

$$\mu(x) = sigm(w^T x)$$

• Donde sigm es la función sigmoidal y produce $0 \le \mu(x) \le 1$ así que puede ser interpretada como una probabilidad..

$$\mu(x) = sigm(w^{T}x) = \frac{1}{1 + e^{-w^{T}x}} = \frac{e^{w^{T}x}}{e^{w^{T}x} + 1}$$



Generalizando la regresión lineal para clasificación

$$p(y|x, w) = Ber(y|sigm(w^Tx))$$

Y para obtener una regla de selección de etiqueta

$$\hat{y}(x) = 1 \iff p(y = 1 | x, w) > 0.5$$

La verosimilitud negativa es definida como:

$$NLL(w) = -\sum_{i=1}^{N} \log[\mu_i^{I\{y_i=1\}} (1 - \mu_i)^{I\{y_i=0\}}]$$

$$NLL(w) = -\sum_{i=1}^{N} \log[\mu_i^{I\{y_i=1\}} (1 - \mu_i)^{I\{y_i=0\}}]$$

Lo que es equivalente a

$$NLL(w) = -\sum_{i=1}^{N} \left[y_i \log \mu_i + (1 - y_i) \log(1 - \mu_i) \right] \stackrel{\text{(Cross entropy}}{\text{error)}}$$

 En este caso el mínimo no puede ser derivado en forma analítica. Debido a eso, necesitamos usar un procedimiento de optimización para encontrar el mínimo.

$$NLL(w) = -\sum_{i=1}^{N} \left[y_i \log \mu_i + (1 - y_i) \log(1 - \mu_i) \right] \stackrel{\text{(Cross entropy}}{\text{error)}}$$

Para encontrar el mínimo necesitamos el gradiente y el hessiano:

$$g(w) = f'(w) = \sum_{i=1}^{N} (\mu_i - y_i) x_i = x^T (\mu - y)$$

$$H(w) = g'(w) = (\nabla_w \mu_i) x_i^T$$

$$= X^T S X$$

• Con $S = diag(\mu_i(1 - \mu_i))$

Demostración para g:

-Sea
$$\mu = \frac{1}{1 + e^{-z}}$$
 y $z = w^T x$

$$-J(w) = -(y \log \mu + (1 - y) \log(1 - \mu))$$

$$-\frac{\partial J}{\partial w} =$$

Demostración para g:

-Sea
$$\mu = \frac{1}{1 + e^{-z}}$$
 y $z = w^T x$
- $J_i(w) = -(y \log \mu + (1 - y)\log(1 - \mu))$
- $\frac{\partial J}{w} = \frac{\partial J}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial z} \frac{\partial z}{\partial w}$
 $\frac{\partial u}{\partial z} = (1 + e^{-z})^{-2} e^{-z} = \frac{1}{1 + e^{-z}} \frac{e^{-z}}{1 + e^{-z}} = u(1 - u)$

Demostración para g:

-Sea
$$\mu = \frac{1}{1 + e^{-z}}$$
 y $z = w^T x$
- $J_i(w) = -(y \log \mu + (1 - y) \log(1 - \mu))$
- $\frac{\partial J}{w} = \frac{\partial J}{\partial u} \frac{\partial u}{\partial z} \frac{\partial z}{\partial w}$
 $\frac{\partial u}{\partial z} = (1 + e^{-z})^{-2} e^{-z} = u(1 - u)$ $\frac{\partial z}{\partial w} = x$
 $\frac{\partial J}{\partial w} = \frac{u - y}{u(1 - u)} u(1 - u) x = x(u - y)$

 Para realizar clasificación multiclases, se puede usar la regresión logística multinomial (también conocido como clasificador de máxima entropía).

$$p(y = c \mid x, W) = \frac{exp(W_c^T x)}{\sum_{c'=1}^{C} exp(W_{c'}^T x)}$$

sea

$$\mu_{ic} = p(y_i = c | x_i, W) = S(\eta)_c$$

 Para realizar clasificación multiclases, se puede usar la regresión logística multinomial (también conocido como clasificador de máxima entropía).

$$p(y = c \mid x, W) = \frac{exp(W_c^T x)}{\sum_{c'=1}^{C} exp(W_{c'}^T x)}$$

hinge loss (SVM) -2.85matrix multiply + bias offset $\max(0, -2.85 - 0.28 + 1) +$ 0.86 max(0.0.86 - 0.28 + 1)-0.05 0.1 0.05 0.01 -15 0.0 1.58 0.28 22 0.7 0.2 0.05 0.16 0.2 cross-entropy loss (Softmax) -0.45 0.0 -0.2 0.03 -44 -0.3 -2.85 0.058 0.016 W56 exp normalize $-\log(0.353)$ 0.631 0.86 2.36 x_i (to sum to one) 1.04 0.28 1.32 0.353 2

La función de softmax:

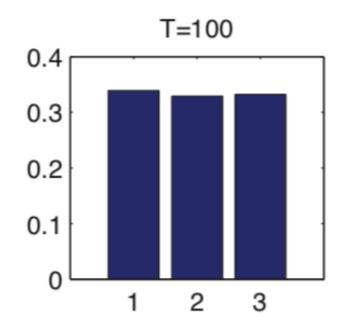
$$S(\eta)_c = \frac{e^{\eta_c}}{\sum_{c'=1}^C e^{\eta_{c'}}}$$

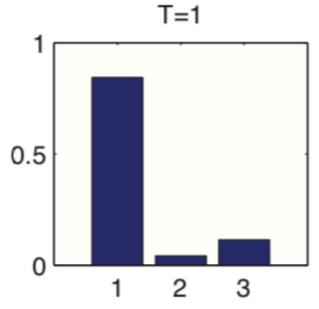
- Que actúa como una función de máximo suavizada.
- Uno puede agregar un parámetro T de temperatura para regular la 'suavidad' de la función.

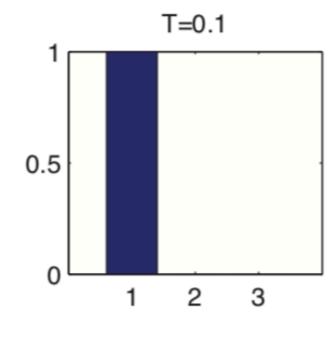
$$S(\eta/T)_c$$

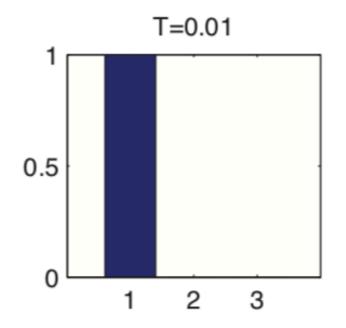
$$S(\eta/T)_c = \frac{e^{\eta_c/T}}{\sum_{c'=1}^{C} e^{\eta_{c'}/T}}$$

$$\eta = (3,0,1)$$









• Sea $\eta_i = w_T x_i$ un vector Cx1 y $y_{ic} = I(y_i = c)$ La log-verosimilitud es

$$l(w) = log \prod_{i=1}^{N} \prod_{c=1}^{C} \mu_{ic}^{y_{ic}} = \sum_{i=1}^{N} \sum_{c=1}^{C} y_{ic} \log \mu_{ic}$$

$$= \sum_{i=1}^{N} \left[\left(\sum_{c=1}^{C} y_{ic} W_{c}^{T} x_{i} \right) - \log \left(\sum_{c'=1}^{C} exp(w_{c'}^{T} x_{i}) \right) \right]$$

• Y el gradiente es $g(w) = \sum_{i=1}^{N} (\mu_i - y_i) \otimes x_i$ donde: $y_i = [I(y_i = 1), \dots, I(y_i = c)]$ $\mu_i(w) = [p(y_i = 1 | x_i, W), \dots, p(y_i = c | x_i, W)]$

• Sea $\eta_i = w_T x_i$ un vector Cx1 y $y_{ic} = I(y_i = c)$ La log-verosimilitud es

$$l(w) = log \prod_{i=1}^{N} \prod_{c=1}^{C} \mu_{ic}^{y_{ic}} = \sum_{i=1}^{C} \sum_{c=1}^{C} y_{ic} \log \mu_{ic}$$

$$= \sum_{i=1}^{N} \left[\left(\sum_{c=1}^{C} y_{ic} W_{c}^{T} x_{i} \right) - \log \left(\sum_{c'=1}^{C} exp(w_{c'}^{T} x_{i}) \right) \right]$$

• Y el gradiente es $g(w) = \sum_{i=1}^{N} (\mu_i - y_i) \otimes x_i$ donde:

$$y_i = [I(y_i = 1), \dots, I(y_i = c)]$$

$$\mu_i(w) = [p(y_i = 1 | x_i, W), \dots, p(y_i = c | x_i, W)]$$

Algoritmos de optimización

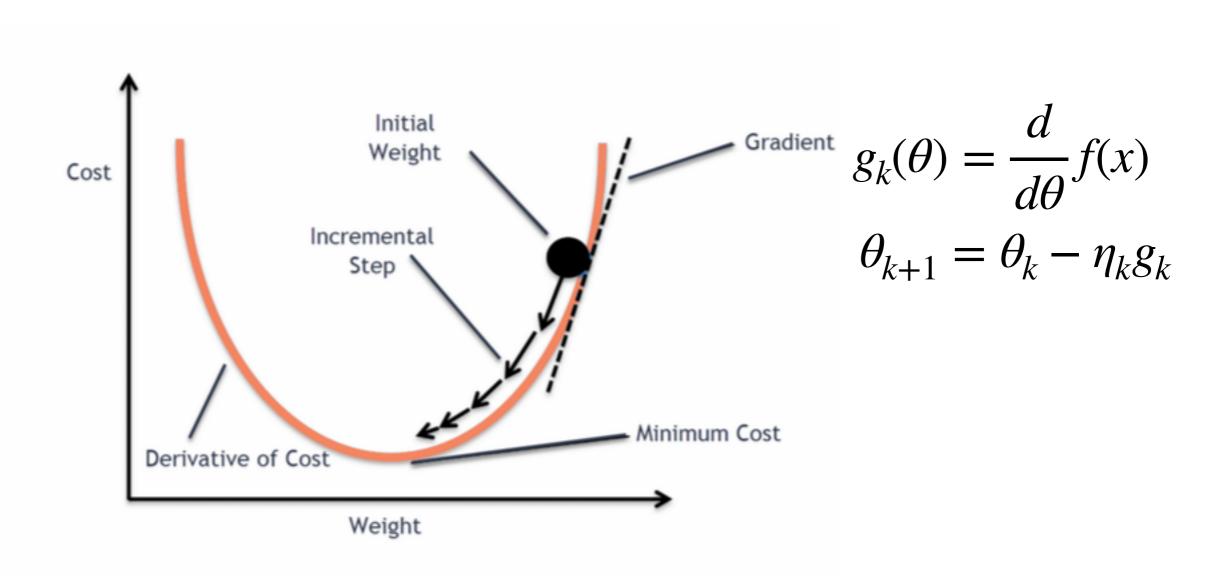
Algoritmos de optimización: Gradiente descendiente
Debido a que no podemos obtener el mínimo de manera
analítica, utilizaremos algoritmos de optimización.
La idea es moverse iterativamente hacia el mínimo de la
función de perdida.

Para hacer eso, el procedimiento de gradiente descendiente usa información local para moverse en la dirección opuesta al gradiente

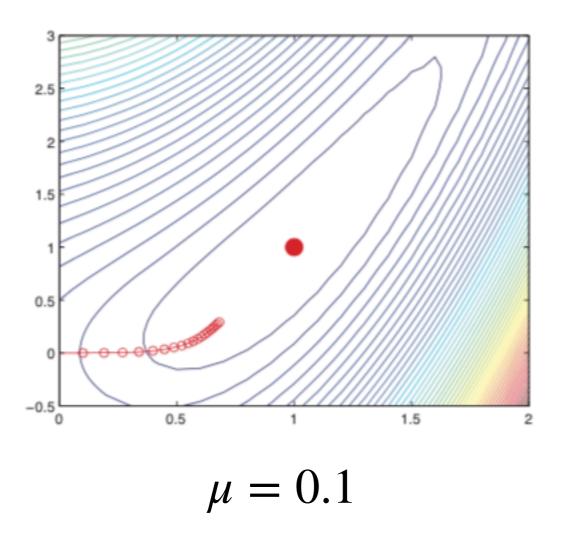
$$\theta_{k+1} = \theta_k - \eta_k g_k$$

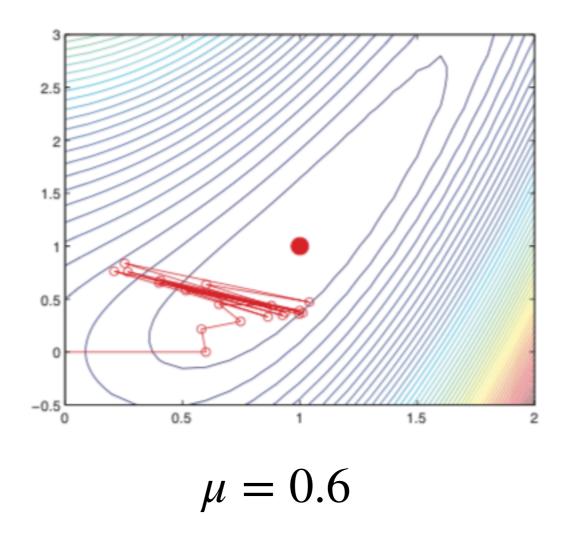
Con $g_k(\theta) = \frac{d}{d\theta} f(x)$ y η_k es el tamaño del paso o **learning** rate que controla el tamaño de los pasos que damos.

Algoritmos de optimización



• Algoritmos de optimización: Gradiente descendiente





https://www.benfrederickson.com/numerical-optimization/

Algoritmos de optimización: Gradiente descendiente

Búsqueda lineal: En cada paso busca el η_k que minimice.

$$\phi(\eta) = f(\theta_k + \eta_k d_k)$$

So

$$\eta_k = argmin_{n>0}\phi(\eta)$$

Entonces $\phi'(\eta) = 0$ es una condición necesaria donde $\phi'(\eta) = d^T f'(\theta + \eta d)$

Optimization algorithms: Gradient Descent

Line Search:

Entonces $\phi'(\eta) = 0$ es una condición necesaria.

- Esto pasa si:
 - $f'(\theta + \eta d) = 0$ es un punto estacionario.
 - $f'(\theta + \eta d) \perp d$ la búsqueda se detiene donde el gradiente es perpendicular a la dirección de la búsqueda: **zig-zag behavior**.

Algoritmo de optimización: Momentum
 Se puede ver cómo una bola pesada bajando por una colina.

Da 'memoria' al gradiente descendiente.

$$v_t = \gamma v_{t-1} + \eta \, \nabla_\theta J(\theta_t)$$

$$\theta_{t+1} = \theta_t - v_t$$
 Momentum update
$$\frac{1}{2} \int_{\text{oradient}}^{\text{momentum}} dt \, dt$$

step

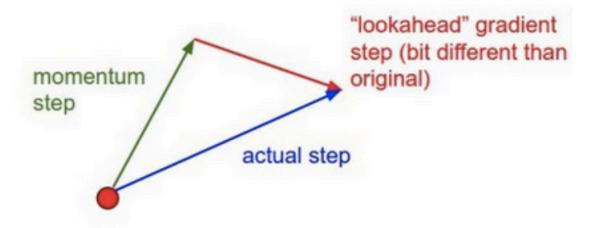
Algoritmo de optimización: Momentum Nesterov
 Ahora el gradiente se calcula en donde se daría el nuevo paso.

Corrige luego de hacer el error.

$$v_t = \gamma v_{t-1} + \eta \nabla_{\theta} J(\theta - \gamma v_{t-1})$$

$$\theta_{t+1} = \theta_t - v_t$$

Nesterov momentum update



Algoritmo de optimización: Método de Newton
 Considera la curvatura del espacio

$$\theta_{k+1} = \theta_k + \eta_k H_k^{-1} g_k$$

 Puede ser derivado de la aproximación de Taylor segundo orden:

$$f_{quad}(\theta) = f_k + g_k(\theta - \theta_k) + \frac{1}{2}(\theta - \theta_k)^T H_k(\theta - \theta_k)$$

Algoritmo de optimización método de newtown

$$f_{quad}(\theta) = f_k + g_k(\theta - \theta_k) + \frac{1}{2}(\theta - \theta_k)^T H_k(\theta - \theta_k)$$
$$= \theta^T A \theta + b^T \theta + c$$

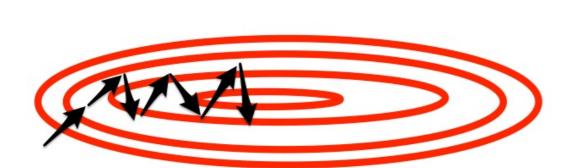
• Donde
$$A = \frac{1}{2}H_k, b = g_k - H_k\theta_k, c = f_k - g_k^T\theta_k + \frac{1}{2}\theta_k^TH_k\theta_k$$

Y el mínimo está en

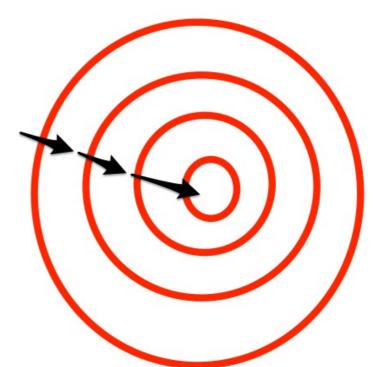
$$\theta = \frac{1}{2}A^{-1}b = \theta_k - H_k^{-1}g_k$$

- Algoritmos de optimización: Escalamiento de features
- Considerar estas dos features para el problema de predición de precios de casas :
 - x1 = Tamaño (0 2000 metros cuadrados)
 - x2 = Número de camas (1-5)

Without feature scaling



With feature scaling



- Algoritmos de optimización: Escalamiento de features
- MinMax Scaling:

$$x' = \frac{x - x_{min}}{x_{max} - x_{min}}$$

 xmin y xmax pueden ser conocidos de antes o calculados en el dataset

- Optimization algorithms: Feature scaling
- Standarization:

$$x' = \frac{x - \bar{x}}{\sigma}$$

- Convierte los datos en media zero y varianza unitaria.
- La desviación estándar y la media pueden ser obtenidos desde el conjunto de datos. Notar que estos valores deben ser guardados para uso posterior.

- Optimization algorithms: Feature scaling
- Standarization:

$$x' = \frac{x - \bar{x}}{\sigma}$$

Recuerda escalar tus características cuando sea necesario!

- Convierte los datos en media zero y varianza unitaria.
- La desviación estándar y la media pueden ser obtenidos desde el conjunto de datos. Notar que estos valores deben ser guardados para uso posterior.

Considerar la sigmoidal - error cross entropy

$$g(w) = \sum_{i=1}^{N} (\mu_i - y_i) x_i$$

Gradiente descendente:

$$\theta_{k+1} = \theta_k - \eta \sum_{i=1}^{N} (\mu_i - y_i) x_i$$

Considerar la sigmoidal - error cross entropy

$$g(w) = \sum_{i=1}^{N} (\mu_i - y_i) x_i$$

Gradiente descendente:

$$\theta_{k+1} = \theta_k - \eta \sum_{i=1}^{N} (\mu_i - y_i) x_i$$

 Gradiente descendente online (Stochastic Gradient Descent):

$$\theta_{k+1} = \theta_k - \eta(\mu_k - y_k)x_k$$

Considerar la sigmoidal - error cross entropy

$$g(w) = \sum_{i=1}^{N} (\mu_i - y_i) x_i$$

Gradiente descendiente en Mini-batch:

$$\theta_{k+1} = \theta_k - \eta \sum_{i \in batch} (\mu_i - y_i) x_i$$

 Donde el mini batch es una muestra aleatoria de tamaño B del conjunto de datos (normalmente 32, 64, 128, or 256).

[3,4,2,3] [2,4,6,2] [1,4,2,3] [2,1,4,0] -> epoch

Gradiente descendente en mini-batch

$$\theta_{k+1} = \theta_k - \eta \sum_{i \in batch} (\mu_i - y_i) x_i$$

- Podemos simular un stream de datos muestreando sin reemplazo del conjunto de datos randomizado.
- Se hacen varias **epochs** de entrenamiento en el conjunto de datos.
- Muchas veces el gradiente se puede estimar muy bien de una muestra de datos -> Mini-batch gradient descent es considerablemente más eficiente(considerar un conjunto de datos duplicados).
- El ruido añadido por el muestreo puede ayudar a escapar mínimos locales -> Actúa como regularizador.

- Learning rate decay:
 - Una buena idea es comenzar con un learning rate grande y reducirlo lentamente a medida que el entrenamiento avanza.

- Step decay: Reduce por un factor definido cada ciertas epochs. Por ejemplo multiplica por 0.5(0.1) cada 5(20)epoch. También uno puede reducirlo cuando la performance no mejora
- Exponential decay: $\alpha = \alpha_0 e^{-k \times epoch}$

Donde $lpha_0$ y k son parámetros

• 1/epochs decay:
$$\alpha = \frac{1}{1 + k \times epoch} \alpha_0$$

• Tamaño de paso por parámetro

Algunas features tienen diferentes curvaturas de la superficie de error.

Algunas feature pueden ser muy infrecuentes.

 Adagrad: Adapta el learning rate separado para cada característica.

$$\theta_{t+1,i} = \theta_{t,i} - \frac{\eta}{\tau_0 + \sqrt{s_i(t)}} g_{t,i}$$

$$s_i(t) = \sum_{i=1}^t g_{ji}^2 \qquad s_i(t) = s_i(t-1) + g_{ti}^2$$

 Adadelta: Con adagrad, la suma de cuadrados del gradiente hace que las actualizaciones decaigan monotónicamente Para resolver eso se propone usar una estimación del segundo momento mediante medias móviles.

$$\theta_{t+1,i} = \theta_{t,i} - \frac{\eta}{\tau_0 + \sqrt{E(g_i^2)}} g_{t,i}$$

Donde

$$E[g_i^2]_t = \gamma E[g_i^2]_{t-1} + (1 - \gamma)g_{i,t}^2$$

 Adam: También mantiene una estimación por decaimiento exponencial de los gradiente y corrige las estimaciones sesgadas

$$\theta_{t+1,i} = \theta_{t,i} - \frac{\eta}{\tau_0 + \sqrt{\hat{v}_t}} \hat{m}_t$$

Donde

$$m_t = \beta_1 m_{t-1} + (1 - \beta_1) g_{i,t}$$
$$v_t = \beta_2 v_{t-1} + (1 - \beta_2) g_{i,t}^2$$

 Y dado que son sesgadas hacia los valores iniciales, asumiendo valores iniciales de 0 la corrección es

$$\hat{m}_t = \frac{m_t}{1 - \beta_1^t} \qquad \qquad \hat{v}_t = \frac{v_t}{1 - \beta_2^t}$$

 Adam: También mantiene una estimación por decaimiento exponencial de los gradiente y corrige las estimaciones sesgadas

$$\theta_{t+1,i} = \theta_{t,i} - \frac{\eta}{\tau_0 + \sqrt{\hat{v}_t}} \hat{m}_t$$

Este es el recomendado (aunque cambia rápido)

Donde

$$m_t = \beta_1 m_{t-1} + (1 - \beta_1) g_{i,t}$$
$$v_t = \beta_2 v_{t-1} + (1 - \beta_2) g_{i,t}^2$$

 Y dado que son sesgadas hacia los valores iniciales, asumiendo valores iniciales de 0 la corrección es

$$\hat{m}_t = \frac{m_t}{1 - \beta_1^t} \qquad \qquad \hat{v}_t = \frac{v_t}{1 - \beta_2^t}$$