

732G12 Data Mining

Föreläsning 4

Johan Alenlöv

IDA, Linköping University, Sweden

- K-närmaste grannar
- Bayesianska klassificerare
- Ensemblemetoder
 - Bagging
 - Boosting
 - Random forest

Idé basera predikation på de K datapunkter som är närmast.

Ger en icke-parametrisk metod för klassificering och regression.

Problem: Vad är närmast?

Vi behöver något som talar om för oss hur nära två datapunkter är.
Finns många alternativ som man kan välja, som ger olika resultat.

Euklidiskt avstånd

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

Manhattan avstånd

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

1. Låt k vara ditt valda antal grannar och D din träningsdata.

2. För varje testdata $z = (\mathbf{x}', y')$ $\in D$:

2.1 Beräkna $d(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$ (avståndet mellan z och all träningsdata)

2.2 Välj $D_z \subseteq D$, de k närmaste träningsdatan till z

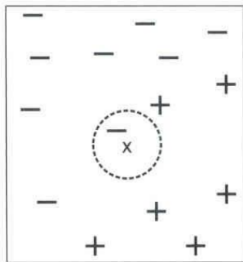
2.3 Låt $y' = \arg \max_v \sum_{(\mathbf{x}_i, y_i) \in D_z} \mathbf{1}_{v=y_i}$

2.3 är majoritetsvalet. Kan också vikta detta värde med avståndet:

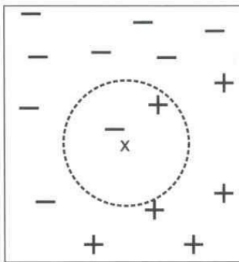
$$2.3 \quad y' = \arg \max_v \sum_{(\mathbf{x}_i, y_i) \in D_z} w_i \mathbf{1}_{v=y_i}.$$

För regression används medelvärde alternativt viktat medelvärde.

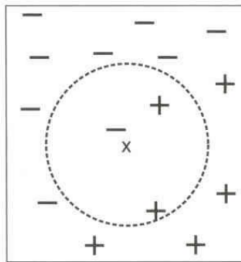
K-närmaste grannar



(a) 1-nearest neighbor



(b) 2-nearest neighbor



(c) 3-nearest neighbor

- Målet med modellen är att prediktera nya observationer.
- Påverkas stort av olika skalor.
- Långsam anpassning.
- Känslig mot brus.
- Val av K har stor betydelse!
 - Litet K ger överanpassning.
 - Stort K ger underanpassning.
 - Korsvalidering kan användas för att bestämma K .
- Producerar godtyckligt utformade beslutsgränser.
- Problem i högre dimensioner.

Att direkt modellera en icke-deterministisk funktion kan vara mycket svårt.

Exempel:

- (diet, träning) \rightarrow (hjärtinfarkt) är svårt
- (diet, träning) $\rightarrow \mathbb{P}(\text{hjärtinfarkt})$ lättare

Använd Bayes sats för att hjälpa till i modelleringen

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

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

Kategoriska attribut

$\mathbb{P}(Y = y)$ är andelen datapunkter med klass y .

$\mathbb{P}(X_i = x_i \mid Y = y)$ andelen datapunkter med attribut x_i av datapunkterna med klass y .

	binary	categorical	continuous	class
Tid	Home Owner	Marital Status	Annual Income	Defaulted 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

För kontinuerliga attribut finns olika tillvägagångssätt.

- Diskretisera data i olika kategorier.
 - För få intervall gör att man missar information.
 - För många intervall kan ge intervall utan observationer.
- Anta en sannolikhetsfördelning för variabeln och skatta parametrarna från träningsdatan.
 - Normalfördelningen är vanlig.
 - Conjugate prior.

Träningfasen:

Skatta sannolikheten $\mathbb{P}(Y | \mathbf{X})$ för alla möjliga \mathbf{X} och y .

Klassificeringsfas:

Givet \mathbf{X}' skatta klass $Y' = \max_Y \mathbf{P}(Y | \mathbf{X}')$.

Modellantagande:

$$\mathbb{P}(\mathbf{x} | Y) = \prod_i \mathbb{P}(X_i | Y),$$

alla X_i är oberoende av varandra. Vi kan då faktorisera likelihooden över \mathbf{x} .

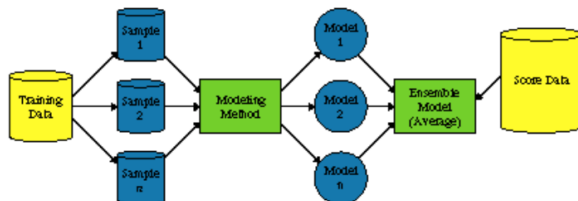
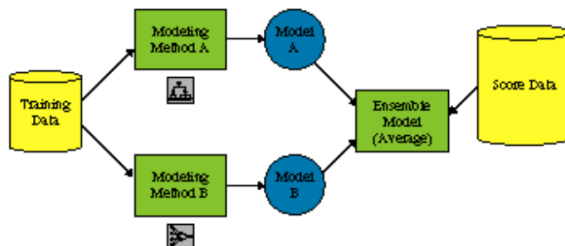
Använder vi detta får vi en sannolikhet

$$\mathbb{P}(Y | \mathbf{x}) = \prod_i \mathbb{P}(X_i | Y) \mathbb{Y},$$

det räcker med att skatta sannolikheten för varje X_i . Detta ger oss en enklare modell som går att skatta.

- Metoden är robust mot isolerade bruspunkter.
- Metoden är robust mot irrelevanta attribut.
- Lätt att skatta.
- Korrelerade attribut kan väsentligt försämra prestandan.
 - Behöver en mer komplex modell för att hantera.
 - Simultan sannolikhetsfördelning för likelihooden.

Ensemblemetoder



Idé: Skapa B stickprov av datan genom att **med återläggning** välja nya datapunkter. Använd dessa stickprov för att skatta modell eller funktioner.

Exempel:

Vi vill skatta $\mathbb{V}(e^{\bar{X}})$.

Skapa B stickprov.

Skatta $T_k = e^{\bar{Z}_k}$ för $k = 1, \dots, B$.

Beräkna $\mathbb{V}(\mathbf{T})$.

Idé: Om man tar medelvärde av oberoende observationer (modeller) så minskar variansen.

Bagging (Bootstrap aggregating): Använd Bootstrap för att skapa B träningsdataset och skatta en modell \hat{f}_b för varje av dessa set. Den slutgiltiga modellen får vi genom att ta medelvärde av alla dessa modeller:

$$\hat{f}_{\text{bag}}(\mathbf{x}) = \frac{1}{B} \sum_{b=1}^B \hat{f}_b(\mathbf{x}).$$

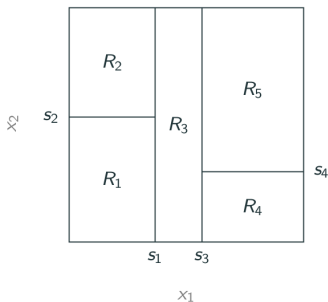
- Sänker variansen av den anpassade funktionen.
- Påverkas *mycket* av kvalitén av modellen. En bra modell blir bättre, en dålig blir sämre.
- För klassificering, använd majoritetsröstning.

Classification and Regression Trees (CART)

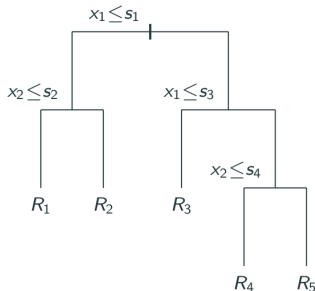
Vi delar upp variabelrummet genom att rekursivt göra binära splittar.

För klassificering används vanligaste klassen, för regression medelvärdet inom regionen.

Partitioning of input space



Tree representation



Flexibilitet/komplexitet för trädmodeller beror på djupet.

Ett djupt träd ger litet bias, men mycket varians.

Förbättringar:

- Efterbeskärning (post-pruning):
 - Skapa ett djupt träd och beskär det till ett mindre (minska variansen).
- Ensamblemeter:
 - Ta ett genomsnitt över många trädmodeller.
 - Bagging
 - Random forest
 - Boosted trees

Bagging kan ge stora förbättringar för trädmodeller. Men det finns vissa problem:

- De B bootstrap-urvalen är korrelerade.
- Reduktionen i varians blir liten när vi tar medelvärde över korrelerade variabler.

Idé: Avkorrelera de B trädmodellerna genom att göra slumpmässiga ändringar av modellerna.

- Använd bagging för att skatta B träd,
 - Vid varje uppdelning/regel använd endast en slumpmässig delmängd $q \leq p$ av de förklarande variablerna.
- Tumregel: (Förslag från Leo Breiman)
 - Klassificering: $q = \sqrt{p}$
 - Regression: $q = p/3$

Slumpmässigt val av variabler leder till:

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

Ofta dominerar den avkorrelerade effekten vilket leder till att MSE minskar på testdata.

Beräkningsmässiga fördelar:

- Lätt att parallellisera.
- $q < p$ minskar kostanden för vaje regel/uppdelning.
- Inte så många hyperparametrar.

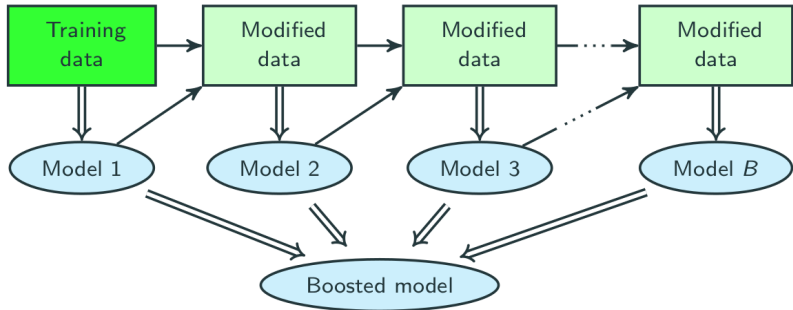
En enkel modell kan vanligtvis fånga vissa aspekter av datan.

Kan vi lära oss en stor mängd enkla modeller som var och en lär sig en liten del av datarelationen och sen kombinera dessa "dåliga" modeller till en stark modell.

Hur skulle vi göra detta?

Boosting

- Lär sig sekventiellt en ensamble av "svaga" modeller.
- Kombinerar dessa till en "stark" modell.
- Generell metod som kan användas till all form av övervakad inlärning.
- Mycket framgångsrikt inom maskininlärning.



Vi kommer begränsa oss nu till binär klassificering.

Vi låter klasserna vara -1 och 1 (möjliga y värden).

Använder vi detta kan vi skriva majoritetsröstning av B klassificerare $\hat{y}^b(\mathbf{x})$ som

$$\text{sign} \left(\sum_{b=1}^B \hat{y}^b(\mathbf{x}) \right).$$

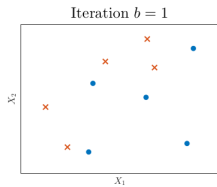
Boosting för klassificering

1. Ge varje datapunkt en vikt $w_i^1 = 1/n$.
2. För $b = 1, \dots, B$
 - a Träna en "svag" klassificerare $\hat{y}^b(\mathbf{x})$ på den **viktade träningsdatan** $\{(\mathbf{x}_i, y_i, w_i^b)\}_{i=1}^n$.
 - b Uppdatera vikterna $\{w_i^{b+1}\}_{i=1}^n$ från $\{w_i^b\}_{i=1}^n$
 - i Öka vikterna för missklassificerade datapunkter.
 - ii Minska vikterna för korrekt klassificerade datapunkter.

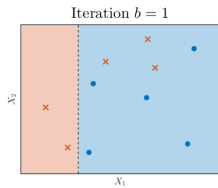
Predikationen från de B klassificerarna kombineras genom att använda en viktad majoritetsomröstning,

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

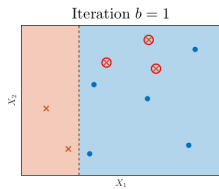
Boosting exempel



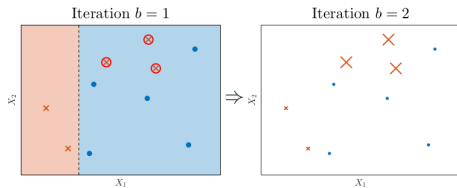
Boosting exempel



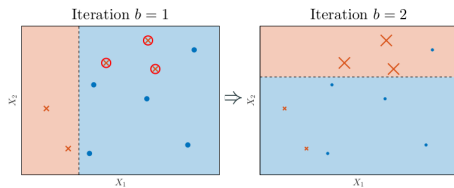
Boosting exempel



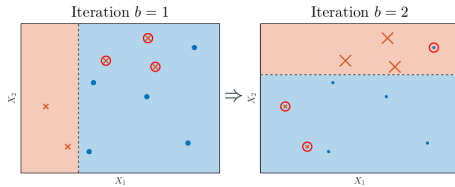
Boosting exempel



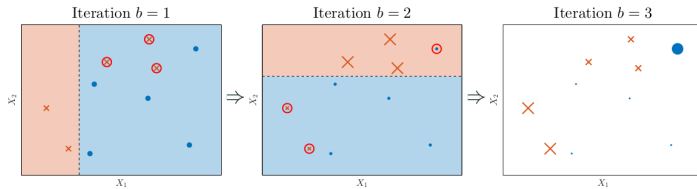
Boosting exempel



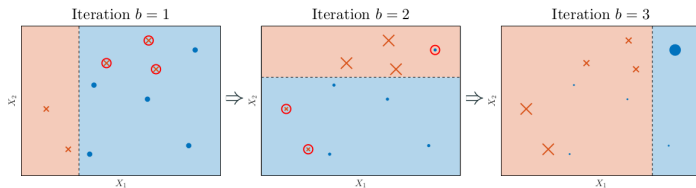
Boosting exempel



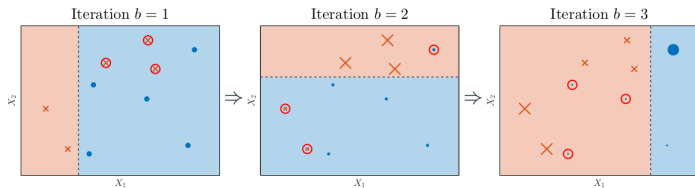
Boosting exempel



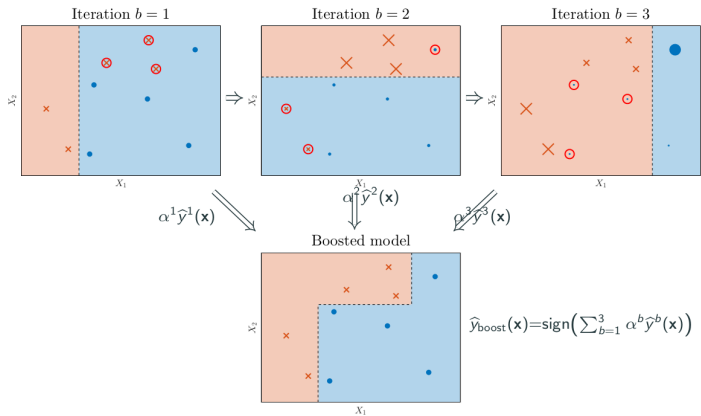
Boosting exempel



Boosting exempel



Boosting exempel



Boosting fungerar bra, men vi har lite detaljer vi måste reda ut först.

1. Hur ska vi vikta om data?
2. Hur ska vi vikta koefficienterna α^b ?

Olika boostingalgoritmer svarar olika på dessa frågor.

Den första praktiska algoritmen AdaBoost, svarade på dessa frågor genom att minimera exponentialförlust.

1. Ge varje datapunkt en vikt $w_i^1 = 1/n$.
2. För $b = 1, \dots, B$
 - a Träna en "svag" klassificerare $\hat{y}^b(\mathbf{x})$ på den **viktade träningsdatan** $\{(\mathbf{x}_i, y_i, w_i^b)\}_{i=1}^n$.
 - b Uppdatera vikterna $\{w_i^{b+1}\}_{i=1}^n$ från $\{w_i^b\}_{i=1}^n$
 - i Beräkna $E_{\text{train}}^b = \sum_{i=1}^n w_i^b \mathbb{I}\{y_i \neq \hat{y}^b(\mathbf{x}_i)\}$.
 - ii Beräkna $\alpha^b = 0.5 \log((1 - E_{\text{train}}^b)/E_{\text{train}}^b)$.
 - iii Beräkna $w_i^{b+1} = w_i^b \exp(-\alpha^b y_i \hat{y}^b(\mathbf{x}_i))$, $i = 1, \dots, n$.
 - iv Normalisera w_i^{b+1} .
3. Output $\hat{y}_{\text{boost}}^B(\mathbf{X}) = \text{sign}\left(\sum_{b=1}^B \alpha^b \hat{y}^b(\mathbf{x})\right)$.

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 $b = 1, 2, \dots, B$, repeat:
 - (a) Fit a tree \hat{f}^b with d splits ($d + 1$ terminal nodes) to the training data (X, r) .
 - (b) Update \hat{f} by adding in a shrunk version of the new tree:

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

- (c) Update the residuals,

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

3. Output the boosted model,

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

Boosting - Sammanfattning

Finns många andra varianter:

- Gradient boosting:
 - XGboost
 - LightGBM
 - CatBoost
- Presterar bra och vinner ofta tävlingar.

Om vi jämför med baggning kan vi se:

Bagging	Boosting
Kan träna modeller parallellt	Tränar modeller sekventiellt
Använder bootstrappade dataset	Använder viktade dataset
Överanpassar inte med ökande B	Kan överanpassa när B ökar
Minskar variansen men inte bias	Minska varians och bias.