

# 732G57 Maskininlärning för statistiker

Föreläsning 4

Josef Wilzén IDA, Linköping University, Sweden

## Dagens föreläsning

- K-närmaste grannar
- One-Dimensional Kernel Smoothers
- Lokal Regression
- GAM: Generaliserade Additativa Modeller

**Idé** basera predikation på de K datapunkter som är närmast.

Ger en icke-parametrisk metod för klassificering och regression.

Problem: Vad är närmast?

#### Avståndsmått

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

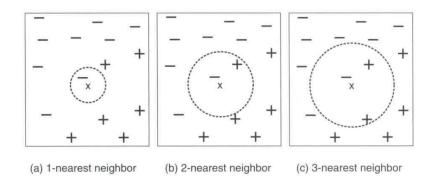
$$d(\mathbf{x},\mathbf{y}) = \sqrt{\sum_{k=1}^{p} (x_k - y_k)^2}$$

#### Manhattan avstånd

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

- 1. Låt k vara ditt valda antal grannar och D din träninigsdata.
- 2. För varje testdata  $z = (\mathbf{x}', y') \in D$ :
  - 2.1 Beräkna  $d(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$  (avstådet mellan z och all träningsdata)
  - 2.2 Välj  $D_z \subseteq D$ , de k närmaste träniningsdatan till z
  - 2.3 Låt  $y' = \operatorname{arg\,max}_v \sum_{(\mathbf{x}_i, y_i) \in D_z} \mathbf{I}_{v = y_i}$
- 2.3 är majoritetsval. Kan också vikta detta värde med avståndet:
- 2.3  $y' = \arg\max_{v} \sum_{(\mathbf{x}_i, y_i) \in D_z} w_i \mathbf{I}_{v=y_i}$ .

För regression används medelvärde, alternativt viktat medelvärde.

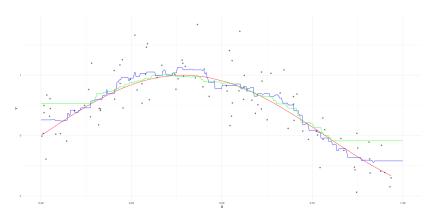


- Målet med modellen är att prediktera nya observationer
  - ullet ightarrow enkel/lat metod
- Avståndsmått påverkar, påverkas stort av olika skalor på variabler
- Långsam anpassning.
- Känslig mot brus.
- Val av K har stor betydelse!
  - Litet K ger överanpassning.
  - Stort K ger underanpassning.
  - Korsvalidering kan användas för att bestämma K.
- Producerar godtyckligt utformade beslutsgränser.
- Problem i högre dimensioner → Curse of dimensionality

## K-närmaste grannar: exempel

Regressionsdata: röda linjen + brus

$$\hat{g}(x) = \text{Medel}(y_i|x_i \in N_k(x)).$$



KNN: Blå har K=10 och grön har K=30.

- Problem med hopp i funktionen.
- Ett sätt att lösa det är att vikta om punkterna.

Vi vill estimera  $g(x_0)$  men istället för att ge alla närliggande punkterna samma vikt så använder vi

$$\hat{g}(x_0) = \frac{\sum_{i=1}^n K_{\lambda}(x_0, x_i)y_i}{\sum_{i=1}^n K_{\lambda}(x_0, x_i)},$$

där  $K_{\lambda}(x_0, x_i)$  är en viktfunktion (Kernel).

Kernel-funktionen är en täthet, vanligtvis given på formen

$$egin{aligned} \mathcal{K}_{\lambda}(x_0,x_i) &= D\left(rac{|x_0-x_i|}{\lambda}
ight) \ D(t) &\propto egin{cases} (1-|t|^p)^q, & ext{om } |t| \leq 1, \ 0 & ext{annars}. \end{cases} \end{aligned}$$

eller D(t) är täthetsfunktionen för en standard normalfördelning.  $\lambda$  kallas för "bandwidth".

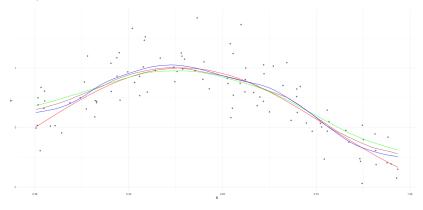
**Triangel** : p = 1, q = 1

Epanechnikov : p = 2, q = 1

**Quartic** : p = 2, q = 2

**Tri-cube** : p = 3, q = 3

Vi testar tre olika kernels (Triangel - Grön, Epanechnikov - Brun, Quartic - Blå) och får följande resultat



- Ett sätt att göra "viktat KNN" som ger en "mjuk" funktion.
- Vanligtvis sätter vi inte ett antal grannar.
  - $\bullet\,$  Låter  $\lambda$  styra hur stort fönster vi kollar i.
- Många olika val av kernels.
- Problem vid kanterna.

Vi har sedan tidigare delat upp variabelrummet i olika delar och gjort regression på varje del.

Istället för att dela upp rummet i förväg och göra regression i varje del, varför inte välja ett intervall runt den punkt där vi vill beräkna regressionen?

Hur välja område?

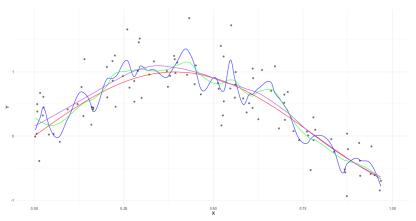
Inspirerat av det One-Dimensio Kenel Smoothers

Gör (linjär) regression vid en punkt  $x_0$  där vi viktar alla fel med en kernel.

För varje punkt  $x_0$  där vi vill beräkna funktionen löser vi ett regressionsproblem

$$\min_{\beta(x_0)} \sum_{i=1}^n K_{\lambda}(x_0, x_i) [y_i - \beta_0(x_0) + \beta_1(x_0) x_i]^2.$$

Skattar lokal regression med olika  $\lambda$  med p=q=3 (Tri-Cube)



- Kan såklart göra polynomregression istället för linjär regression.
- Går att göra för multipel regression,
  - Vanligt att man bara gör lokal regression för några enstaka parametrar.
  - Kan göra simultan lokal regression där vi skattar ett *p*-dimensionellt plan.
  - Funkar (generellt) dåligt för p större än 4.

Det vi gjort denna och förra föreläsning handlar om att presentera flexibla modeller för att prediktera y givet x.

Nu ska vi använda detta för att skapa flexibla modeller för att prediktera y givet  $x_1, x_2, x_3, \ldots, x_p$ .

Generaliserade Additativa Modeller (GAM) är en generell modell för att utöka linjär regression genom att tillåta icke-linjära funktioner av varje variabel, samtidigt som modellen är additativ.

Gemensamt för alla GAM modeller är att vi i vår regressions- eller klassificeringsmodell byter ut

$$\beta_0 + \beta_1 x_1 + \beta_2 x_2 + \ldots + \beta_p x_p,$$

till

$$\beta_0 + \beta_1 g_1(x_1) + \beta_2 g_2(x_2) + \ldots + \beta_p g_p(x_p),$$

där  $g_i$  är en ("mjuk") icke-linjär funktion.

För regression får vi följande typ av modell,

$$y_i = \beta_0 + \beta_1 g_1(x_1) + \beta_2 g_2(x_2) + \ldots + \beta_p g_p(x_p) + \varepsilon_i,$$

där vi är fria att välja varje  $g_i$  själva.

T.ex. kan vi välja att några ska vara splines, någon kanske är en steg-funktion och någon är identitetsfunktionen.

För klassificering får vi följande typ av modell,

$$\log\left(\frac{p(x)}{1-p(x)}\right) = \beta_0 + \beta_1 g_1(x_1) + \beta_2 g_2(x_2) + \ldots + \beta_p g_p(x_p) + \varepsilon_i,$$

där vi är fria att välja varje  $g_i$  själva.

Här kan vi igen aktivt välja vilka typer av funktioner som passar bäst per variabel.

- GAMs låter oss anpassa en icke-linjär funktion för varje förklarande variabel.
- Eftersom modellen är additativ kan vi fortfarande undersöka effekten av varje förklarande variabel genom att hålla de andra konstanta.
- Ger en bra avvägning mellan flexibilitet och tolkningsbarhet
- Hur "mjuka" varje funktion är kan vi beskriva genom frihetsgraderna.
- Den största nackdelen är att modellen måste vara additativ.
  - Detta gör att interaktioner mellan variabler missas.
  - Vi kan lägga till specifika interaktioner, men detta måste göras manuellt.