Среднеквадратичная ошибка (MSE, mean square error) - часто используемый критерий качества. На чем он основывается, кроме здравого смысла и авторитета Карла Фридриха Гаусса?

Может ли MSE быть получен исходя из общих принципов? Да может. Минимизация среднеквадратичной ошибки (MSE) - это не только неопределенно интуитивный подход, он может быть получен, используя метод максимального правдоподобия для случая линейной гауссовой модели.

## Напоминание

Пусть X случайная величина с абсолютно непрерывным распределением. Обозначим f(t) плотность распределения случайной величины X.

Распределение известно с точностью до нескольких параметров, то есть плотность распределения может быть записана  $f(t,a_1,a_2,...,a_k)$ , где  $a_1,a_2,...,a_k$  параметры, при этом какие бы значения ни приписать эти параметрам, функция  $f(t,a_1,a_2,...,a_k)$  остается плотностью.

Известно n независимых наблюдений случайной величины X  $X_1, X_2, X_3, \ldots, X_n$ 

В случае абсолютно непрерывного распределения мы не можем использовать то же самое определение, что и в случае дискретного распределения. Дело в том, что вероятность наблюдать именно те значения, которые были зарегистрированы равна нулю.

Вопрос 1: Почему вероятность должна равняться нулю?

Определение функции правдоподобия для абсолютно непрерывного распределения.

Функция правдоподобия  $L=f(x_1, x_2, x_3, ..., x_n)$ 

где  $f(t_1,t_2,t_3,...,t_n)$  - плотность совместного распределения случайных величин  $X_1,X_2,X_3,...,X_n$ 

Если наблюдения случайной величины X независимые, то имеем

$$L = \prod_{i=1}^{n} f(x_i) = \prod_{i=1}^{n} f(x_i, a_1, a_2, ..., a_k)$$

Вопрос 2 : откуда появились n случайных величин?

Вопрос 3 : какие аргументы у функции L?

Вопрос 4: Использовалась независимость наблюдений. Сохраняется ли независимость после стандартизации?

## Определение обыкновенной линейной регрессионной модели

Имеем вектор предикторов  $\bar{X} = (X_1, X_2, X_3, \dots, X_k)$ 

Имеем отклик У

Имеет вектор параметров  $\boldsymbol{\beta} = (\beta_0, \beta_1, \beta_2, ..., \beta_k)^T$ 

Рассмотрим линейную модель

$$Y = \beta_0 + \beta_1 \cdot X_1 + \beta_2 \cdot X_2 + \dots + \beta_k \cdot X_k + \epsilon = 0$$
  
$$. = \beta_0 \cdot X_0 + \beta_1 \cdot X_1 + \beta_2 \cdot X_2 + \dots + \beta_k \cdot X_k + \epsilon = X \cdot \beta + \epsilon$$

где ошибка  $\epsilon \in N(0,\sigma^2)$  . Предположим, что  $\sigma^2$  известно, а ошибки независимы и одинаково распределены.

Пусть имеется набор данных. Вектор наблюдений отклика  $\bar{Y} = (y_1, y_2, y_3, \dots, y_n)$  и таблица наблюдений предикторов X размерности  $n \times k$ .

Обозначим X<sub>i</sub> i-ю строку таблицы X. Она содержит наблюдения предикторов для i-го наблюдения.

Обозначим еі ошибку для і-го наблюдения.

Напомним, что правдоподобие - это вероятность наблюдать данные при фиксированных значений параметров модели  $\boldsymbol{\beta} = (\beta_0, \beta_1, \beta_2, \dots, \beta_k)^T$  Доказательство

Выпишем лог правдоподобие для вектора наблюдений ошибок

$$\epsilon = Y - \beta_0 + \beta_1 \cdot X_1 + \beta_2 \cdot X_2 + \dots + \beta_k \cdot X_k = Y - \bar{X} \cdot \beta$$

Поскольку  $\epsilon \in N(0,\sigma^2)$  , плотность распределения  $\epsilon$  имеет вид  $\phi(t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\,\sigma^2}} \cdot \exp(\frac{-t^2}{2\cdot\sigma^2})$ 

Выпишем лог-правдоподобие для ошибок модели

$$\log L = \log p_{Y}(\overline{\epsilon}) = \log \prod_{i=1}^{n} \phi(\epsilon_{i}) = \sum_{i=1}^{n} \log \phi(\epsilon_{i}) = .$$

$$. = \sum_{i=1}^{n} \log \left(\frac{1}{\sqrt{(2\pi\sigma^{2})}} \cdot \exp\left(-\frac{(y_{i} - X_{i} \cdot \beta)^{2}}{2 \cdot \sigma^{2}}\right)\right) = .$$

$$. = -\frac{n}{2} \log (2\pi\sigma^{2}) - \sum_{i=1}^{n} \frac{(y_{i} - X_{i} \cdot \beta)^{2}}{2 \cdot \sigma^{2}} = .$$

Метод максимального правдоподобия предписывает нам выбрать в качестве параметров модели тот вектор  $\beta=(\beta_0,\beta_1,\beta_2,\ldots,\beta_k)^T$  , для которого функция правдоподобия максимальна или лог правдоподобие максимально или - лог правдоподобие минимально

$$\begin{split} &\beta = (\beta_0, \beta_1, \beta_2, \dots, \beta_k)^T = argmin(-\log L) = .\\ &.= argmin(\frac{n}{2}\log(2\pi\sigma^2) + \sum_{i=1}^n \frac{(y_i - X_i \cdot \beta)^2}{2 \cdot \sigma^2}) = .\\ &.= argmin(\frac{1}{2 \cdot \sigma^2} \cdot \sum_{i=1}^n (y_i - X_i \cdot \beta)^2) = .\\ &.= argmin(\frac{1}{2 \cdot \sigma^2} \cdot \sum_{i=1}^n (y_i - X_i \cdot \beta)^2) = .\\ &.= argmin(\sum_{i=1}^n (y_i - X_i \cdot \beta)^2) = .\\ &.= argmin(\frac{1}{n} \cdot \sum_{i=1}^n (y_i - X_i \cdot \beta)^2) = MSE \end{split}$$