集成学习终篇:从CART回归树开始,经历BDT、GBDT彻底理解XGBoost



大电鳗

机器学习

关注他

11 人赞同了该文章

要了解此系列相关的算法,基础为CART回归树,将这些算法整理起来方便理解和比较其中的不同。

一.CART回归树

回归树的模型可以表示如下:

$$T(x) = \sum_{m=1}^M c_m I(x_i \in R_m)$$

上式中, c_m 为对应叶子节点的输出值, $I(x_i \in R_m)$ 为指示函数,当x属于 R_m 时,值为1,否则为0。

回归树的建立过程, 优化策略或损失函数为最小化平方误差, 即最小化下式:

$$\sum_{x_i \in D} (T(x_i) - y_i)^2$$

CART回归树的建树过程是二分裂节点,并且保证分裂的结果符合最小化平方误差,这里采用了比较暴力的遍历法,即遍历所有特征j和每个特征的多个阈值s,以平方误差最小的组合作为分裂依据,数学描述如下:

$$rg\min_{j,s} [\min_{c_1} \sum_{x_i \in R_1} (y_i - c_1)^2 + \min_{c_2} \sum_{x_i \in R_2} (y_i - c_2)^2]$$

上式中, R为以s为分割点分割的左右子树样本合集, c为该集合的均值。

确定了j, s后, 就可以就行分裂了, 将树分裂为左右两个区域:



$$R_1(j,s) = \left\{x_i[j] \leqslant s
ight\}, R_2(j,s) = \left\{x_i[j] > s
ight\}$$

$$c_m = rac{1}{N_m} \sum_{x_i \in y_m} y_i$$

二.提升树BDT

概论:提升树是一个集成算法,训练出多颗CART树进行预测。其核心思想为残差拟合。

什么是残差拟合?

用训练样本训练出了一颗决策树 T_i ,将样本X的特征x喂入 T_i 后得预测值 ar y ,残差及为 ar y 和X的 真实标签y的距离。例如,当损失函数为均方损失时,残差为 y-ar y 。

提升树为加法模型,数学表示:

$$f_M(x) = \sum_{m=1}^M T(x; heta_M)$$

也可以迭代表示为:

$$f_m(x) = f_{m-1}(x) + T(x; heta_m)$$

损失函数为:

$$rg\min_{ heta} \sum_{i=1}^n L(y_i, f_m(x)) = rg\min_{ heta} \sum_{i=1}^n L(y_i, f_{m-1}(x) + T(x; heta_m))$$

当L为均方误差时,每一轮的损失函数如下:

$$egin{aligned} L(y_i,f_{m-1}(x)+T(x; heta_m)) &= (y_i-f_{m-1}(x)-T(x; heta_m))^2 \ &= (r_{m,i}-T(x; heta_m))^2 \end{aligned}$$

 $r_{m,i}=y_i-f_{m-1}(x)$ 即为残差,同时,这个式子还表示在进行第m颗决策树生成时,要 $r_{m,i}$ 作为标签值去拟合,即 (X,r_m) 作为样本输入去拟合第m棵决策树 $T(x; heta_m)$

1.GBDT原理

梯度提升树是基于提升树改进而来的,运用了一些BDT的思想,但又有不同,这里先说一下两个不同点:

- (1).在拟合值方面,GBDT用负梯度代替了BDT中的残差,其本质是用泰勒一阶展开式近似值。
- (2).BDT中,叶子节点的输出取平均值(由CART回归树的建立过程决定);而GBDT叶子节点的输出需要拟合损失函数最好的输出。

2.GBDT回归算法流程

(1).初始化强学习器:

$$f_0(x) = rg\min_c \sum_{i=1}^n L(y_i,c)$$

(2).在第t轮中, 计算每个样本i的负梯度

$$r_{t,i} = -iggl[rac{\partial L(y_i,f(x_i))}{\partial f(x_i)}iggr]_{f(x) = f_{t-1}(x)}$$

以均方损失为例:

$$L(y_i, f(x_i) = (y_i - f(x_i))^2$$

$$r_{t,i} = rac{\partial (y_i - f(x_i))^2}{\partial f(x_i)} = y_i - f(x_i)$$

- (3).用 ($x_i, r_{t,i}$), $i=1,2,\ldots,m$ 拟合得到第t棵CART回归树 T_t ,叶子节点区域划分为: $R_{t,j}$,j=1,2,...,J.
- (4).遍历节点区域,计算回归树 T_t 的每个叶子节点 $R_{t,j}$ 的输出值即最佳拟合值 $c_{t,j}$:



(5).更新强学习器:

$$f_t(x) = f_{t-1}(x) + \sum_{j=1}^J c_{t,j} I(x \in R)$$

(6).重复(2)-(5)直到达到终止条件,得最终强学习器的表达式:

$$f(x) = f_0(x) + \sum_{t=1}^T \sum_{j=1}^J c_{t,j} I(x \in R)$$

3.GBDT二分类算法

对于分类问题,一般将损失函数改为指数损失或者对数似然损失。

使用对数似然损失函数:

$$L(y,f(x)) = \log(1 + exp(-yf(x)))$$

此时的负梯度为:

$$r_{t,i} = -iggl[rac{\partial L(y_i,f(x_i))}{\partial f(x_i)}iggr]_{f(x)=f_{t-1}(x)} = rac{y_i}{1+exp(y_if(x))}$$

叶节点最佳拟合值:

$$c_{t,j} = rg \min_{c} \sum_{x_i \in R_{t,j}} \log(1 + exp(-y_i + f_{t-1}(x_i) + c))$$

由于上式比较难求,常用近似值:

$$c_{t,j} = rac{\sum_{x_i \in R_{t,j}} r_{t,j}}{\sum_{x_i \in R_{t,j}} |r_{t,j}| (1 - |r_{t,j}|)}$$



$$L(y,f(x)) = -\sum_{k=1}^K y_k log p_k(x)$$

y为one-hot编码,及样本输出的类别为k, $y_k=1$,此时,概率为:

$$p_k(x) = rac{exp(f_k(x))}{\sum_{l=1}^K exp(f_l(x))}$$

多分类时,会为每一个类别训练一个决策树。第t轮,第i个样本 ,对应的类别i的负梯度为:

$$r_{t,i} = -iggl[rac{\partial L(y_i,f(x_i))}{\partial f(x_i)}iggr]_{f(x) = f_{t-1,l}(x)} = y_{i,l} - p_{t-1,l}(x_i)$$

叶子节点输出:

$$c_{t,l,j} = rg\min_{c} \sum_{x_i \in R_{t,l,j}} L(y_i, f_{t-1,l}(x_i) + c)$$

一般用近似值:

$$c_{t,j} = rac{K-1}{K} rac{\sum_{x_i \in R_{t,l,j}} r_{t,l,j}}{\sum_{x_i \in R_{t,l,j}} |r_{t,l,j}| (1-|r_{t,l,j}|)}$$

5.GBDT正则化

$$f_k(x) = f_{k-1}(x) + vh_k(x), 0 < v \leqslant 1$$

四.XGBoost

1.XGBoost与GBDT的不同点

(1)GBDT的弱学习器只支持决策树,XGBoost的弱学习器支持其他机器学习器。



- (3)GBDT的损失函数只对误差部分做负梯度(一阶泰勒)展开,而XGBoost损失函数对误差部分做 二阶泰勒展开,拟合更准确。
- (4)优化了算法的运行效率。
- (5)缺失值的处理。

2.XGBoost损失函数推导

GBDT损失函数:

$$L_t = \sum_{i=1}^m L(y_i, f_{t-1}(x_i) + h_t(x))$$

XGBoost损失函数相当于GBDT损失函数加上正则化项 $\Omega(h_t)$:

$$egin{aligned} L_t &= \sum_{i=1}^m L(y_i, f_{t-1}(x_i) + h_t(x)) + \Omega(h_t) \ &= \sum_{i=1}^m L(y_i, f_{t-1}(x_i) + h_t(x)) + \gamma J + rac{\lambda}{2} \sum_{j=1}^J w_{t,j}^2 \end{aligned}$$

其中, γ,λ 为正则化系数,J为叶子节点个数, $w_{t,j}$ 和GBDT中的 $c_{t,j}$ 相同,为对应叶子节点 $R_{t,j}$ 的输出(最佳拟合值)。

泰勒二阶展开式为:

$$f(x+\Delta x)\simeq f(x)+f'(x)\Delta x+f''(x)\Delta x^2$$

对于 L_t ,我们将 L(x)当做f(x), $f_{t-1}(x)$ 当做 x , $h_t(x)$ 当做 Δx , 则损失函数近似为:

$$egin{aligned} L_t &= \sum_{i=1}^m L(y_i, f_{t-1}(x_i) + h_t(x_i)) + \gamma J + rac{\lambda}{2} \sum_{j=1}^J w_{t,j}^2 \ &\simeq \sum_{i=1}^m [L(y_i, f_{t-1}(x_i)) + rac{\partial L(y_i, f_{t-1}(x_i))}{\partial f_{t-1}(x)} h_t(x_i) + rac{\partial^2 L(y_i, f_{t-1}(x_i))}{\partial f_{t-1}^2(x)} h_t^2(x_i)] + \gamma J + rac{\lambda}{2} \sum_{j=1}^J egin{aligned} & & & & & & & & \\ & & & & & & & & \\ & & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & & & \\ & & \\ & & & \\ & & \\ & & & \\ & & & \\ & & \\ & & & \\$$

损失函数更新为:

$$L_t \simeq \sum_{i=1}^m [L(y_i, f_{t-1}(x_i)) + g_{t,i} h_t(x_i) + rac{1}{2} h_{t,i} h_t^2(x_i)] + \gamma J + rac{\lambda}{2} \sum_{j=1}^J w_{t,j}^2$$

最小化 L_t 的 过程中,由于 $L(y_i,f_{t-1}(x_i))$ 为常数,对最小化过程不产生影响,将其省略。

同时, x_i 经过第t个决策树 $h_t(x)$ 被分配到子节点区域 $R_{t,j}$, $R_{t,j}$ 的输出值为 $w_{t,j}$,也就是说 $h_t(x_i)$ 的结果就是 $w_{t,j}$ 。

根据以上两点,更新损失函数:

$$egin{aligned} L_t &\simeq \sum_{i=1}^m [g_{t,i}h_t(x_i) + rac{1}{2}h_{t,i}h_t^2(x_i)] + \gamma J + rac{\lambda}{2}\sum_{j=1}^J w_{t,j}^2 \ &= \sum_{j=1}^J [\sum_{x_i \in R_{t,j}} g_{t,i}w_{t,j} + rac{1}{2}\sum_{x_i \in R_{t,j}} h_{t,i}w_{t,j}^2] + \gamma J + rac{\lambda}{2}\sum_{j=1}^J w_{t,j}^2 \ &= \sum_{j=1}^J [\sum_{x_i \in R_{t,j}} g_{t,i}w_{t,j} + rac{1}{2}\sum_{x_i \in R_{t,j}} (h_{t,i} + \lambda)w_{t,j}^2] + \gamma J \end{aligned}$$

令:

$$G_{t,j} = \sum_{x_i \in R_{t,j}} g_{t,i}, H_{t,j} = \sum_{x_i \in R_{t,j}} h_{t,i}$$

损失函数更新为:

$$L_t = \sum_{j=1}^J [G_{t,j} w_{t,j} + rac{1}{2} (H_{t,j} + \lambda) w_{t,j}^2] + \gamma J$$

3.XGBoost损失函数求解

点区域和每个区域的最佳拟合值 $w_{t,j}^2$ 。具体做法如下:

在损失函数 L_t 中,只有 $w_{t,j}$ 为未知量,此时,对其求导并令导数为0:

$$egin{split} rac{\partial L_t}{\partial w_{t,j}} &= G_{t,j} + (H_{t,j} + \lambda) w_{t,j} = 0 \ \Rightarrow w_{t,j} &= -rac{G_{t,j}}{H_{t,j} + \lambda} \end{split}$$

(2)基学习器决策树的分裂方式

GBDT中,CART回归树的分裂依据是选择平方误差最小的特征及分割点进行分裂。

XGBoost的分裂依据为最小化损失函数的误差。具体过程如下:

首先根据已经求得的 $w_{t,j}$, 继续优化损失函数:

$$egin{aligned} w_{t,j} &= -rac{G_{t,j}}{H_{t,j} + \lambda} \Rightarrow L_t = \sum_{j=1}^J [G_{t,j} w_{t,j} + rac{1}{2} (H_{t,j} + \lambda) w_{t,j}^2] + \gamma J \ &= -\sum_{j=1}^J [rac{G_{t,j}^2}{H_{t,j} + \lambda} - rac{1}{2} rac{G_{t,j}^2}{H_{t,j} + \lambda}] + \gamma J \ &= -rac{1}{2} \sum_{j=1}^J rac{G_{t,j}^2}{H_{t,j} + \lambda} + \gamma J \end{aligned}$$

假设我们现在根据样本的某个特征A的某个值a将节点分裂出左、右两个节点,则左子树对应的G和H为 G_L,H_L ,对应分值为:

$$-rac{1}{2}rac{G_L^2}{H_L+\lambda}+\gamma$$

右子树对应的G和H为 G_R, H_R ,对应分值为:

$$-rac{1}{2}rac{G_R^2}{H_R+\lambda}+\gamma$$

$$-rac{1}{2}rac{G_L^2+G_R^2}{H_L+H_R+\lambda}+\gamma$$

则分裂过后的总分值:

$$-rac{1}{2}rac{G_{R}^{2}}{H_{R}+\lambda}+\gamma-rac{1}{2}rac{G_{R}^{2}}{H_{R}+\lambda}+\gamma+rac{1}{2}rac{G_{L}^{2}+G_{R}^{2}}{H_{L}+H_{R}+\lambda}-\gamma$$

整理上式并取反,最小化损失函数变为最大化下式:

$$rac{1}{2}[rac{G_{R}^{2}}{H_{R}+\lambda}+rac{G_{R}^{2}}{H_{R}+\lambda}-rac{G_{L}^{2}+G_{R}^{2}}{H_{L}+H_{R}+\lambda}]-\gamma$$

及遍历样本的所有特征和对应取值,选择使上式最大化的特征和切分点组合进行分裂。

编辑于 2019-08-04

机器学习

推荐阅读



