

Notação

Negrito = vetor.

Exemplos:

\mathbf{x} é um vetor $[x_0, \dots, x_n]^T$

$\phi(x)$ é um vetor de funções $[\phi_0(x), \dots, \phi_n(x)]^T$

1 Introdução

Este texto é um resumo de alguns conceitos sobre regressão apresentados no livro *Pattern Recognition and Machine Learning*, e a documentação de algumas ideias que eu tive sobre como gerar curvas de regressão suaves minimizando, além do erro entre as predições e os dados, a derivada segunda da curva de regressão. O texto serve à quem desejar compreender os algoritmos implementados aqui, e à mim como referencia futura.

2 Regressão

O objetivo da regressão é fazer a previsões dos valores de uma *target variable* t dado o valor de uma *input variable* \mathbf{x} . No geral \mathbf{x} é um vetor de dimensão qualquer, mas tratarei aqui apenas do caso em que \mathbf{x} tem dimensão 1.

Dado um conjunto de dados composto de observações $\{\mathbf{x}_n\}$ e suas respectivas *target variables* $\{t_n\}$, o que se pretende fazer é a previsão do valor de t dado um valor de \mathbf{x} que não necessariamente está presente nas observações. Em outras palavras, quer-se encontrar uma função $y(\mathbf{x})$ que associa cada valor possível de \mathbf{x} a uma previsão de t .

A função $y(\mathbf{x})$ pode ser encontrada através do ajuste de parâmetros de uma função $y(\mathbf{x}, \mathbf{w})$, onde \mathbf{w} é um vetor de parâmetros ajustáveis. Os valores finais dos parâmetros ajustáveis \mathbf{w}_f devem ser escolhidos de maneira a minimizar (ou quase isso) o valor de $\mathcal{L}(\mathbf{w})$, onde \mathcal{L} é uma função de perda adequada. A função de perda \mathcal{L} é o critério pelo qual se julga o quão adequadas são as previsões de $y(\mathbf{x}) = y(\mathbf{x}, \mathbf{w}_f)$ dado o conjunto de dados.

Um método pelo qual os parâmetros ajustáveis podem ser atualizados é o da *descida de gradiente*, onde os parâmetros são modificados de maneira iterativa na direção do negativo do gradiente da função de perda,

$$\mathbf{w}_{n+1} = \mathbf{w}_n - \lambda \nabla \mathcal{L}(\mathbf{w})$$

ou seja, a cada passo os parâmetros ajustáveis \mathbf{w} são modificados de maneira a diminuir o valor da função de perda $\mathcal{L}(\mathbf{w})$. Em alguns casos, porém, uma formula fechada para os valores ótimos de \mathbf{w} pode ser encontrada, como será visto mais adiante.

3 Modelos Lineares de Regressão

Os modelos lineares de regressão são aqueles cuja função $y(\mathbf{x}, \mathbf{w})$ é linear em relação aos parâmetros ajustáveis \mathbf{w} , o que não quer dizer que $y(\mathbf{x}, \mathbf{w})$ seja necessariamente linear com relação à \mathbf{x} . No geral, $y(\mathbf{x}, \mathbf{w})$ é uma combinação linear de *basis functions* $\phi(\mathbf{x})$, funções de \mathbf{x} que podem ou não ser lineares,

$$y(\mathbf{x}, \mathbf{w}) = w_0 + \sum_{i=1}^{M-1} w_i \phi_i(\mathbf{x}_n)$$

onde M é a quantidade de parâmetros ajustáveis. A equação anterior pode ser simplificada para $\mathbf{w}^T \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x})$ usando notação vetorial, assumindo que $\phi_0 = 1$.

A função de perda utilizada aqui é a soma dos quadrados dos erros, isto é, as diferenças entre as previsões do modelo e o valor real das observações $t_n - y(\mathbf{x}_n, \mathbf{w})$ são elevadas ao quadrado e somadas, por todas as instâncias de observação, para gerar um valor que representa o quão adequada é a escolha de valores para \mathbf{w} .

$$\mathcal{L}(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \sum_{n=1}^N \{t_n - y(\mathbf{x}_n, \mathbf{w})\}^2$$

onde N é a quantidade de observações. Tal escolha de função de perda é justificada se assumirmos que os dados observados são gerados a partir de uma função determinística somada a um ruído gaussiano, o que é o caso, os dados artificiais gerados aqui são da forma $t = \mathcal{N}(t|\sin(x), \sigma)$.

Essa escolha de função de perda, combinada ao fato de $y(\mathbf{x}, \mathbf{w}) = \mathbf{w}^T \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x})$ ser linear em relação à \mathbf{w} , nos leva à seguinte equação para o gradiente da função de perda

$$\nabla \mathcal{L}(\mathbf{w}) = \sum_{n=1}^N \{t_n - \mathbf{w}^T \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}_n)\} \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}_n)^T$$

Seja

$$\boldsymbol{\Phi} = \begin{bmatrix} \phi_0(x_0) & \phi_1(x_0) & \cdots & \phi_{M-1}(x_0) \\ \phi_0(x_1) & \phi_1(x_1) & \cdots & \phi_{M-1}(x_1) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \phi_0(x_n) & \phi_1(x_n) & \cdots & \phi_{M-1}(x_n) \end{bmatrix},$$

a equação anterior para o gradiente da função de perda pode ser reescrita da seguinte maneira:

$$\nabla \mathcal{L}(\mathbf{w}) = (\mathbf{t}^T - \mathbf{w}^T \boldsymbol{\Phi}^T) \boldsymbol{\Phi}$$

expandindo as matrizes,

$$\nabla \mathcal{L}(\mathbf{w}) = [t_0 - \mathbf{w}^T \boldsymbol{\phi}(x_0), \dots, t_n - \mathbf{w}^T \boldsymbol{\phi}(x_n)] \begin{bmatrix} \phi_0(x_0) & \cdots & \phi_{M-1}(x_0) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \phi_0(x_n) & \cdots & \phi_{M-1}(x_n) \end{bmatrix}$$

fazendo o gradiente da função de perda igual à zero temos,

$$\begin{aligned}(\mathbf{t}^T - \mathbf{w}^T \Phi^T) \Phi &= 0 \\ \mathbf{t}^T \Phi - \mathbf{w}^T \Phi^T \Phi &= 0 \\ \mathbf{w}^T \Phi^T \Phi &= \mathbf{t}^T \Phi \\ \mathbf{w} &= (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T \mathbf{t}\end{aligned}$$

uma formula fechada para os valores ótimos de \mathbf{w} .

4 Regularização

Se o modelo sendo ajustado é flexível demais para a quantidade de dados disponíveis, o resultado final é uma curva cheia de mudanças bruscas que falha em capturar o padrão principal presente nos dados, pois, sendo flexível demais, se adapta ao ruído dos dados que faz ofuscar o padrão geral. Esse problema é denominado *overfitting*.

Uma maneira de lidar com o problema de *overfitting* é a penalização de valores muito grandes para os parametros \mathbf{w} . Uma maneira simples de fazer isso é adicionar a soma dos quadrados dos parametros $\mathbf{w}^T \mathbf{w}$ a função de perda

$$\mathcal{L}(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \sum_{n=1}^N \{t_n - y(\mathbf{x}_n, \mathbf{w})\}^2 + \frac{1}{2} \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{w}$$

onde λ é o coeficiente de regularização, que controla a força da penalização aplicada.

Da adição do fator do termo de regularização na função de perda, resulta o seguinte gradiente

$$\nabla \mathcal{L}(\mathbf{w}) = (\mathbf{t}^T - \mathbf{w}^T \Phi^T) \Phi + \lambda \mathbf{w}^T$$

A vantagem de se utilizar a soma dos quadrados como termo de regularização é que a função de perda resultante ainda é uma função quadrática do vetor de parametros \mathbf{w} , e portanto, possui formula fechada para os valores ótimos de \mathbf{w}

$$\begin{aligned}(\mathbf{t}^T - \mathbf{w}^T \Phi^T) \Phi + \lambda \mathbf{w}^T &= 0 \\ \mathbf{w}^T \Phi^T \Phi - \lambda \mathbf{w}^T &= \mathbf{t}^T \Phi \\ \Phi^T \Phi \mathbf{w} - \lambda \mathbf{w} &= \Phi^T \mathbf{t}\end{aligned}\tag{1}$$

$$\Phi^T \Phi \mathbf{w} - \lambda I_M \mathbf{w} = \Phi^T \mathbf{t}$$

$$(\Phi^T \Phi - \lambda I_M) \mathbf{w} = \Phi^T \mathbf{t}$$

$$\mathbf{w} = (\Phi^T \Phi - \lambda I_M)^{-1} \Phi^T \mathbf{t}\tag{2}$$

A equação (2) contém um erro de sinal, por algum motivo o resultado que segue do desenvolvimento seguido em (1) tem o termo $-\lambda I_M$ enquanto no livro esse termo é positivo. Não consegui entender de onde surgiu esse erro, mas não tem muita importancia, visto que o termo ja esta sendo multiplicado por um fator λ .

5 Penalização de curvatura

Me veio a ideia de que as curvas de regressão poderiam ser feitas mais suaves se minimizar-mos, além do erro, a derivada de segunda ordem da curva $y(\mathbf{x}, \mathbf{w}) = \mathbf{w}^T \phi(\mathbf{x})$. Para tal, adiciona-se o seguinte termo à função de perda

$$\int_a^b \left(\frac{d^2}{dx^2} [\mathbf{w}^T \phi(\mathbf{x})] \right)^2 dx \quad (3)$$

o intervalo $[a, b]$ é o intervalo relevante para a regressão.

A rigor, o termo em (3) não representa corretamente a curvatura de $y(\mathbf{x}, \mathbf{w})$, a representação correta utilizaria o módulo da derivada segunda de y a fim de penalizar tanto as curvas convexas quanto as concavas, ao invés do quadrado; o quadrado é mais conveniente no entanto.

Da adição de termo (3) na função de perda resulta

$$\nabla \mathcal{L}(\mathbf{w}) = (\mathbf{t}^T - \mathbf{w}^T \Phi^T) \Phi + \lambda \mathbf{w}^T \Phi'' \quad (4)$$

onde

$$\Phi'' = \begin{bmatrix} \int \phi_0''(x) \phi_0''(x) dx & \int \phi_0''(x) \phi_1''(x) dx & \cdots & \int \phi_0''(x) \phi_n''(x) dx \\ \int \phi_1''(x) \phi_0''(x) dx & \int \phi_1''(x) \phi_1''(x) dx & \cdots & \int \phi_1''(x) \phi_n''(x) dx \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \int \phi_n''(x) \phi_0''(x) dx & \int \phi_n''(x) \phi_1''(x) dx & \cdots & \int \phi_n''(x) \phi_n''(x) dx \end{bmatrix}$$

De maneira similar aos casos anteriores, uma formula fechada para \mathbf{w} pode ser encontrada

$$\mathbf{w} = (\Phi^T \Phi - \lambda \Phi'')^{-1} \Phi^T \mathbf{t}$$

como em (1) essa equação também provavelmente tem um erro de sinal.

A título de exemplo, quando as bases são polinômios $\phi_i(x) = x^i$ os elementos $\phi_{i,j}''$ de Φ'' são

$$\phi_{i,j}'' = \left(\frac{(j^2 - j)(i^2 - i)x^{i+j-3}}{i + j - 3} \right) \Big|_a^b$$

6 Referências

Pattern Recognition and Machine Learning - Christopher Bishop, Capítulo 3.