Scuola universitaria professionale della Svizzera italiana Bachelor di Ingegneria Informatica

#### SUPSI

# Machine Learning Lezione 2 - Regressione Lineare: approfondimento

Loris Cannelli, Ricercatore, IDSIA loris.cannelli@supsi.ch

IDSIA-SUPSI, Galleria 1, Manno

Capitolo 1 del libro A First Course in Machine Learning – Rogers Girolami

## Complichiamo un po' le cose

E se volessimo considerare più variabili? Es:

$$t = f(x, s_1, \dots, s_8; w_0, \dots, w_9) = w_0 + w_1x + w_2s_1 + \dots + w_9s_8$$

## Complichiamo un po' le cose

E se volessimo considerare più variabili? Es:

$$t = f(x, s_1, \dots, s_8; w_0, \dots, w_9) = w_0 + w_1x + w_2s_1 + \dots + w_9s_8$$

Potremmo fare la stessa analisi vista nella lezione precedente per ottenere  $\hat{w}_0,\ldots,\hat{w}_9$ , ma la matematica diventerebbe troppo complicata

## Complichiamo un po' le cose

E se volessimo considerare più variabili? Es:

$$t = f(x, s_1, ..., s_8; w_0, ..., w_9) = w_0 + w_1x + w_2s_1 + ... + w_9s_8$$

Potremmo fare la stessa analisi vista nella lezione precedente per ottenere  $\hat{w}_0, \dots, \hat{w}_9$ , ma la matematica diventerebbe troppo complicata

⇒ Notazione Matriciale

Ripetiamo gli step visti nella lezione scorsa, utilizzando la notazione matriciale

Ripetiamo gli step visti nella lezione scorsa, utilizzando la notazione matriciale

Definendo:

$$\mathbf{w} \triangleq \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{x}_n \triangleq \begin{bmatrix} 1 \\ x_n \end{bmatrix}$$

Ripetiamo gli step visti nella lezione scorsa, utilizzando la notazione matriciale

Definendo:

$$\mathbf{w} \triangleq \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{x}_n \triangleq \begin{bmatrix} 1 \\ x_n \end{bmatrix}$$

Possiamo scrivere:

$$f(x_n; w_0, w_1) = \mathbf{w}^T \mathbf{x}_n = w_0 + w_1 x_n$$

Ripetiamo gli step visti nella lezione scorsa, utilizzando la notazione matriciale

Definendo:

$$\mathbf{w} \triangleq \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{x}_n \triangleq \begin{bmatrix} 1 \\ x_n \end{bmatrix}$$

Possiamo scrivere:

$$f(x_n; w_0, w_1) = \mathbf{w}^T \mathbf{x}_n = w_0 + w_1 x_n$$

е

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

Se, inoltre, definiamo:

$$\mathbf{X} \triangleq \begin{bmatrix} \mathbf{x}_1^T \\ \vdots \\ \mathbf{x}_n^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & x_N \end{bmatrix}, \qquad \mathbf{t} \triangleq \begin{bmatrix} t_1 \\ \vdots \\ t_N \end{bmatrix}$$

Se, inoltre, definiamo:

$$\mathbf{X} \triangleq \begin{bmatrix} \mathbf{x}_1^T \\ \vdots \\ \mathbf{x}_n^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & x_N \end{bmatrix}, \qquad \mathbf{t} \triangleq \begin{bmatrix} t_1 \\ \vdots \\ t_N \end{bmatrix}$$

Possiamo ottenere una notazione ancora più compatta e comoda:

$$\mathcal{L} = \frac{1}{N} (\mathbf{t} - \mathbf{X} \mathbf{w})^{T} (\mathbf{t} - \mathbf{X} \mathbf{w})$$
$$= \|\mathbf{t} - \mathbf{X} \mathbf{w}\|_{2}^{2}$$

Se, inoltre, definiamo:

$$\mathbf{X} \triangleq \begin{bmatrix} \mathbf{x}_1^T \\ \vdots \\ \mathbf{x}_n^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 \\ \vdots & \vdots \\ 1 & x_N \end{bmatrix}, \qquad \mathbf{t} \triangleq \begin{bmatrix} t_1 \\ \vdots \\ t_N \end{bmatrix}$$

Possiamo ottenere una notazione ancora più compatta e comoda:

$$\mathcal{L} = \frac{1}{N} (\mathbf{t} - \mathbf{X} \mathbf{w})^{T} (\mathbf{t} - \mathbf{X} \mathbf{w})$$
$$= \|\mathbf{t} - \mathbf{X} \mathbf{w}\|_{2}^{2}$$

Calcoliamo ora il parametro ottimale  $\hat{\mathbf{w}}$  sfruttando questa nuova notazione

$f(\mathbf{w})$	$\frac{\partial f}{\partial \mathbf{w}}$
$\mathbf{w}_{\mathbf{T}}^{T}\mathbf{x}$	x
$\mathbf{x}^{T}\mathbf{w}$	x
$\mathbf{w}^T\mathbf{w}$	$2\mathbf{w}$
$\mathbf{w}^{T}\mathbf{C}\mathbf{w}$	2Cw

$f(\mathbf{w})$	$\frac{\partial f}{\partial \mathbf{w}}$
$\mathbf{w}_{\mathbf{x}}^{T}\mathbf{x}$	x
$\mathbf{x}^{T}\mathbf{w}$	x
$\mathbf{w}^T\mathbf{w}$	$2\mathbf{w}$
$\mathbf{w}^{T}\mathbf{C}\mathbf{w}$	2Cw

Grazie alla tabella, possiamo facilmente ottenere la derivata di  ${\mathcal L}$ 

$$\begin{split} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \mathbf{w}} &= \frac{2}{N} \mathbf{X}^T \mathbf{X} \mathbf{w} - \frac{2}{N} \mathbf{X}^T \mathbf{t} = 0 \\ \mathbf{X}^T \mathbf{X} \mathbf{w} &= \mathbf{X}^T \mathbf{t} \end{split}$$

Matrice Inversa:  $\mathbf{A}^{-1}$  è inversa di  $\mathbf{A}$  se e solo se:  $\mathbf{A}\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{A} = \mathbf{I}$ 

Matrice Inversa:  $\mathbf{A}^{-1}$  è inversa di  $\mathbf{A}$  se e solo se:  $\mathbf{A}\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{A} = \mathbf{I}$ 

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

$$\Rightarrow \hat{\mathbf{w}} = (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{t}$$

Matrice Inversa:  $\mathbf{A}^{-1}$  è *inversa* di  $\mathbf{A}$  se e solo se:  $\mathbf{A}\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{A} = \mathbf{I}$ 

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

$$\Rightarrow \hat{\mathbf{w}} = (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{t}$$

Se ci viene chiesto di fare una predizione su nuovi dati  $\mathbf{x}_{new}$ , basta calcolare:

$$t_{\sf new} = \hat{\mathbf{w}} \mathbf{x}_{\sf new}$$

n	$x_n$	$t_n$
1	1	4.8
2	3	11.3
3	5	17.2

n	$x_n$	$t_n$
1	1	4.8
2	3	11.3
3	5	17.2

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 3 \\ 1 & 5 \end{bmatrix}, \qquad \mathbf{t} = \begin{bmatrix} 4.8 \\ 11.3 \\ 17.2 \end{bmatrix}$$

n	$ x_n $	$t_n$
1	1	4.8
2	3	11.3
3	5	17.2

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 3 \\ 1 & 5 \end{bmatrix}, \qquad \mathbf{t} = \begin{bmatrix} 4.8 \\ 11.3 \\ 17.2 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{X}^{T}\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 5 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 3 \\ 1 & 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 9 \\ 9 & 35 \end{bmatrix}$$

n	$x_n$	$t_n$
1	1	4.8
2	3	11.3
3	5	17.2

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 3 \\ 1 & 5 \end{bmatrix}, \qquad \mathbf{t} = \begin{bmatrix} 4.8 \\ 11.3 \\ 17.2 \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{X}^{T}\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 5 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 3 \\ 1 & 5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & 9 \\ 9 & 35 \end{bmatrix}$$
$$(\mathbf{X}^{T}\mathbf{X})^{-1} = \frac{1}{24} \begin{bmatrix} 35 & -9 \\ -9 & 3 \end{bmatrix}$$

$$(\boldsymbol{X}^T\boldsymbol{X})^{-1}\boldsymbol{X}^T = \frac{1}{24}\begin{bmatrix} 35 & -9 \\ -9 & 3 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 5 \end{bmatrix} = \frac{1}{24}\begin{bmatrix} 26 & 8 & -10 \\ -6 & 0 & 6 \end{bmatrix}$$

$$(\mathbf{X}^T\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^T = \frac{1}{24} \begin{bmatrix} 35 & -9 \\ -9 & 3 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 5 \end{bmatrix} = \frac{1}{24} \begin{bmatrix} 26 & 8 & -10 \\ -6 & 0 & 6 \end{bmatrix}$$

$$(\mathbf{X}^T\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^T\mathbf{t} = \frac{1}{24} \begin{bmatrix} 26 & 8 & -10 \\ -6 & 0 & 6 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 4.8 \\ 11.3 \\ 17.2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.8 \\ 3.1 \end{bmatrix}$$

$$(\mathbf{X}^{T}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{T} = \frac{1}{24} \begin{bmatrix} 35 & -9 \\ -9 & 3 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 3 & 5 \end{bmatrix} = \frac{1}{24} \begin{bmatrix} 26 & 8 & -10 \\ -6 & 0 & 6 \end{bmatrix}$$

$$(\mathbf{X}^{T}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{T}\mathbf{t} = \frac{1}{24} \begin{bmatrix} 26 & 8 & -10 \\ -6 & 0 & 6 \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 4.8 \\ 11.3 \\ 17.2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1.8 \\ 3.1 \end{bmatrix}$$

$$f(x; w_0, w_1) = 1.8 + 3.1x$$

$$\hat{\mathbf{w}} = (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{t}$$

$$\hat{\mathbf{w}} = (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{t}$$

La matrice dei dati X l'abbiamo definita come:

$$\mathbf{X} \triangleq \begin{bmatrix} \mathbf{x}_1' \\ \vdots \\ \mathbf{x}_n^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_{11} & \dots & x_{1K} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_{N1} & \dots & x_{NK} \end{bmatrix}$$

$$\hat{\mathbf{w}} = (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{t}$$

La matrice dei dati X l'abbiamo definita come:

$$\mathbf{X} \triangleq \begin{bmatrix} \mathbf{x}_1' \\ \vdots \\ \mathbf{x}_n^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_{11} & \dots & x_{1K} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_{N1} & \dots & x_{NK} \end{bmatrix}$$

Se N = K + 1 la matrice è quadrata e il regressore tocca tutti i punti (interpolazione)

$$\hat{\mathbf{w}} = (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{t}$$

La matrice dei dati X l'abbiamo definita come:

$$\mathbf{X} \triangleq \begin{bmatrix} \mathbf{x}_1' \\ \vdots \\ \mathbf{x}_n^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_{11} & \dots & x_{1K} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_{N1} & \dots & x_{NK} \end{bmatrix}$$

- ▶ Se N = K + 1 la matrice è quadrata e il regressore tocca tutti i punti (interpolazione)
- Se N > K + 1 abbiamo più dati che incognite e il regressore approssima i punti

$$\hat{\mathbf{w}} = (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{t}$$

La matrice dei dati X l'abbiamo definita come:

$$\mathbf{X} \triangleq \begin{bmatrix} \mathbf{x}_1^T \\ \vdots \\ \mathbf{x}_n^T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & x_{11} & \dots & x_{1K} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_{N1} & \dots & x_{NK} \end{bmatrix}$$

- ▶ Se N = K + 1 la matrice è quadrata e il regressore tocca tutti i punti (interpolazione)
- ightharpoonup Se N>K+1 abbiamo più dati che incognite e il regressore approssima i punti
- ➤ X potrebbe essere non-invertibile o mal condizionata (cioè numericamente difficile da invertire) ⇒ Singular Value Decomposition (SVD) e pseudoinversa

Cosa possiamo fare se pensiamo che i nostri dati non abbiano un andamento lineare?

Cosa possiamo fare se pensiamo che i nostri dati non abbiano un andamento lineare?

Manteniamo il nostro modello

$$f(\mathbf{x}; \mathbf{w}) = \mathbf{w}^T \mathbf{x}$$

lineare nei parametri **w** (così da non complicare l'analisi e i calcoli), ma nonlineare nei dati **x** 

Se, ad esempio, pensiamo che i nostri dati abbiano un andamento quadratico, possiamo aggiungere questa assunzione nel seguente modo.

Se, ad esempio, pensiamo che i nostri dati abbiano un andamento quadratico, possiamo aggiungere questa assunzione nel seguente modo.

Aggiungiamo ad ogni dato  $x_n$  che abbiamo dei termini in più che descrivono l'assunzione che noi facciamo su di essi. Ad esempio, nel caso quadratico:

$$\mathbf{x}_n = \begin{bmatrix} 1 \\ x_n \end{bmatrix} \Rightarrow \mathbf{x}_n = \begin{bmatrix} 1 \\ x_n \\ x_n^2 \end{bmatrix}$$

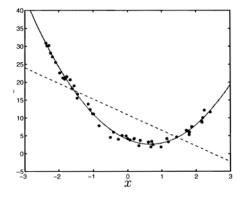
Se, ad esempio, pensiamo che i nostri dati abbiano un andamento quadratico, possiamo aggiungere questa assunzione nel seguente modo.

Aggiungiamo ad ogni dato  $x_n$  che abbiamo dei termini in più che descrivono l'assunzione che noi facciamo su di essi. Ad esempio, nel caso quadratico:

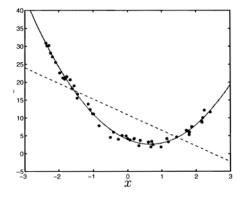
$$\mathbf{x}_n = \begin{bmatrix} 1 \\ x_n \end{bmatrix} \Rightarrow \mathbf{x}_n = \begin{bmatrix} 1 \\ x_n \\ x_n^2 \end{bmatrix}$$

Di conseguenza, la matrice dei dati X diventa automaticamente:

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_N & x_N^2 \end{bmatrix}$$



Regressione lineare con dati quadratici e con dati lineari

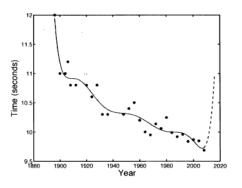


Regressione lineare con dati quadratici e con dati lineari

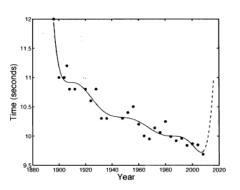
Ovviamente, non siamo limitati a trasformare i dati al secondo ordine, ma possiamo salire a polinomi ordini superiori:

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^K \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_N & x_N^2 & \dots & x_N^K \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^K \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_N & x_N^2 & \dots & x_N^K \end{bmatrix}$$



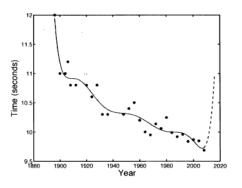
$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^K \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_N & x_N^2 & \dots & x_N^K \end{bmatrix}$$



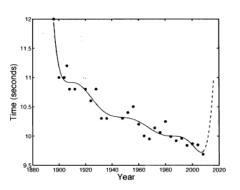
$$\mathcal{L}^1 = 1.358, \qquad \mathcal{L}^8 = 0.459$$

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^K \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_N & x_N^2 & \dots & x_N^K \end{bmatrix}$$

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^K \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_N & x_N^2 & \dots & x_N^K \end{bmatrix}$$



$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^K \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & x_N & x_N^2 & \dots & x_N^K \end{bmatrix}$$



$$\mathcal{L}^1 = 1.358, \qquad \mathcal{L}^8 = 0.459$$

Infine, così come abbiamo trasformato i dati utilizzando polinomi, possiamo applicare trasformazioni di altro tipo:

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & h_1(\mathbf{x}_1) & h_2(\mathbf{x}_1) & \dots & h_K(\mathbf{x}_1) \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & h_1(\mathbf{x}_N) & h_2(\mathbf{x}_N) & \dots & h_K(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}$$

Infine, così come abbiamo trasformato i dati utilizzando polinomi, possiamo applicare trasformazioni di altro tipo:

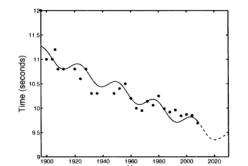
$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & h_1(x_1) & h_2(x_1) & \dots & h_K(x_1) \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & h_1(x_N) & h_2(x_N) & \dots & h_K(x_N) \end{bmatrix}$$

$$h_1(x) = x; h_2(x) = \sin\left(\frac{x - 2660}{4.3}\right)$$
  
 $f(x; \mathbf{w}) = w_0 + w_1 x + w_2 \sin\left(\frac{x - 2660}{4.3}\right)$ 

Infine, così come abbiamo trasformato i dati utilizzando polinomi, possiamo applicare trasformazioni di altro tipo:

$$\mathbf{X} = \begin{bmatrix} 1 & h_1(x_1) & h_2(x_1) & \dots & h_K(x_1) \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & h_1(x_N) & h_2(x_N) & \dots & h_K(x_N) \end{bmatrix}$$

$$h_1(x) = x; h_2(x) = \sin\left(\frac{x - 2660}{4.3}\right)$$
  
 $f(x; \mathbf{w}) = w_0 + w_1 x + w_2 \sin\left(\frac{x - 2660}{4.3}\right)$ 



- $w_0 = 36.610$
- $w_1 = -0.013$
- $w_2 = -0.133$
- $\mathcal{L} = 1.1037$

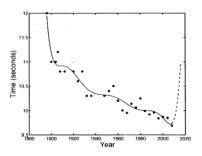
Abbiamo costruito il regressore lineare per poter fare predizioni a partire dai dati a nostra disposizione

Abbiamo costruito il regressore lineare per poter fare predizioni a partire dai dati a nostra disposizione

Ora dobbiamo misurare la qualità del nostro regressore nel fare queste predizioni Esempio:

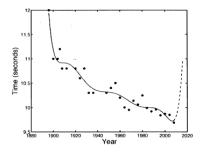
Abbiamo costruito il regressore lineare per poter fare predizioni a partire dai dati a nostra disposizione

Ora dobbiamo misurare la qualità del nostro regressore nel fare queste predizioni Esempio:



Abbiamo costruito il regressore lineare per poter fare predizioni a partire dai dati a nostra disposizione

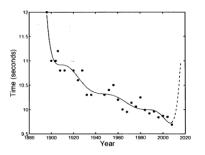
Ora dobbiamo misurare la qualità del nostro regressore nel fare queste predizioni Esempio:



Il polinomio di grado 8 ottiene un valore  $\mathcal L$  più basso del polinomio di grado 1 nel descrivere i dati di partenza

Abbiamo costruito il regressore lineare per poter fare predizioni a partire dai dati a nostra disposizione

Ora dobbiamo misurare la qualità del nostro regressore nel fare queste predizioni Esempio:



Il polinomio di grado 8 ottiene un valore  $\mathcal L$  più basso del polinomio di grado 1 nel descrivere i dati di partenza

Tuttavia sembra non essere in grado di generalizzare bene rispetto ai dati che non conosce

Training Set: l'insieme dei dati noti/iniziali. I quali vengono usati per calcolare i parametri del regressore

Training Set: l'insieme dei dati noti/iniziali. I quali vengono usati per calcolare i parametri del regressore

Validation Set: l'insieme di dati su cui si testa il regressore, per analizzare quanto sono corrette le sue predizioni

Training Set: l'insieme dei dati noti/iniziali. I quali vengono usati per calcolare i parametri del regressore

Validation Set: l'insieme di dati su cui si testa il regressore, per analizzare quanto sono corrette le sue predizioni

Over-fitting: si parla di over-fitting quando un regressore finisce per fare cattive predizioni, nel tentativo di funzionare al meglio possibile sul training Set

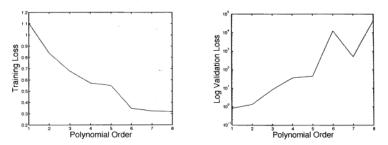
Nota Bene: In generale più un regressore è di grado elevato, più sarà soggetto ad over-fitting

Nota Bene: In generale più un regressore è di grado elevato, più sarà soggetto ad over-fitting

⇒Trade-off tra minimizzare l'errore sul training set e over-fitting

Nota Bene: In generale più un regressore è di grado elevato, più sarà soggetto ad over-fitting

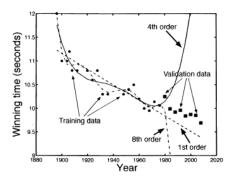
⇒Trade-off tra minimizzare l'errore sul training set e over-fitting



Il validation set è ottenuto rimuovendo dal training set i dati dal 1980 in poi

Nota Bene: In generale più un regressore è di grado elevato, più sarà soggetto ad over-fitting

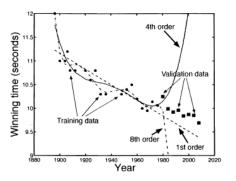
⇒Trade-off tra minimizzare l'errore sul training set e over-fitting



Il validation set è ottenuto rimuovendo dal training set i dati dal 1980 in poi

Nota Bene: In generale più un regressore è di grado elevato, più sarà soggetto ad over-fitting

⇒Trade-off tra minimizzare l'errore sul training set e over-fitting



Il validation set è ottenuto rimuovendo dal training set i dati dal 1980 in poi  $\Rightarrow \mathsf{sembra} \ \mathsf{che} \ \mathsf{il} \ \mathsf{modello} \ \mathsf{migliore} \ \mathsf{sia} \ \mathsf{il} \ \mathsf{regressore} \ \mathsf{di} \ \mathsf{grado} \ 1$ 

Spesso abbiamo pochi dati a disposizione: qual è il modo migliore di dividerli in training set e validation set?

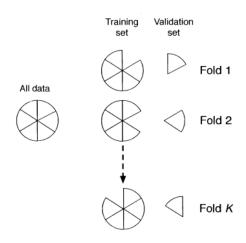
Spesso abbiamo pochi dati a disposizione: qual è il modo migliore di dividerli in training set e validation set?

#### Cross-validation:

- si scelgono casualmente alcuni dati che formano il training set ed altri che formano il validation set
- 2. si costruisce il regressore sul training set selezionato e lo si testa sul validation set, calcolando  $\mathcal L$
- 3. si itera il procedimento in 1) e 2), scegliendo dati diversi per il validation set
- 4. dopo aver svolto un numero fissato di iterazioni, ogni volta con validation set diversi, si calcola la media delle  $\mathcal L$  ottenute
- questa media è il valore che indica la qualità del nostro regressore (più è bassa e meglio si sta comportando il regressore scelto)

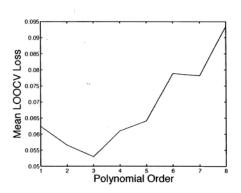
K—fold Cross-Validation: i dati vengono divisi in K sottoinsieme di uguale dimensione. Poi ogni sottoinsieme viene usato come validation set per un regressore costruito utilizzando gli altri K-1 sottoinsiemi come training set

K—fold Cross-Validation: i dati vengono divisi in K sottoinsieme di uguale dimensione. Poi ogni sottoinsieme viene usato come validation set per un regressore costruito utilizzando gli altri K-1 sottoinsiemi come training set

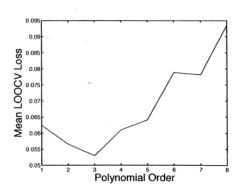


Leave-One-Out Cross-Validation (LOOCV): tecnica di K-fold Cross-Validation secondo la quale, avendo a disposizione N dati, si usa K = N.

Leave-One-Out Cross-Validation (LOOCV): tecnica di K-fold Cross-Validation secondo la quale, avendo a disposizione N dati, si usa K = N.



Leave-One-Out Cross-Validation (LOOCV): tecnica di K-fold Cross-Validation secondo la quale, avendo a disposizione N dati, si usa K = N.



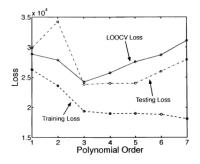
⇒ sembra che il modello migliore sia il regressore di grado 3

·Esempio: generiamo artificialmente 50 dati provenienti da un polinomio di terzo grado, poi li corrompiamo con rumore. Questo sarà il nostro dataset

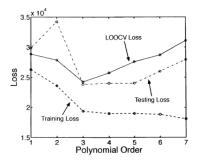
·Esempio: generiamo artificialmente 50 dati provenienti da un polinomio di terzo grado, poi li corrompiamo con rumore. Questo sarà il nostro dataset ·generiamo poi altri 1000 dati, senza corromperli con rumore

- ·Esempio: generiamo artificialmente 50 dati provenienti da un polinomio di terzo grado, poi li corrompiamo con rumore. Questo sarà il nostro dataset ·generiamo poi altri 1000 dati, senza corromperli con rumore
- ·Costruiamo dei regressori e vediamo secondo il metodo LOOCV e secondo il metodo che sfrutta i 1000 dati in più quale è il grado ottimale per un regressore lineare

- ·Esempio: generiamo artificialmente 50 dati provenienti da un polinomio di terzo grado, poi li corrompiamo con rumore. Questo sarà il nostro dataset ·generiamo poi altri 1000 dati, senza corromperli con rumore
- ·Costruiamo dei regressori e vediamo secondo il metodo LOOCV e secondo il metodo che sfrutta i 1000 dati in più quale è il grado ottimale per un regressore lineare



- ·Esempio: generiamo artificialmente 50 dati provenienti da un polinomio di terzo grado, poi li corrompiamo con rumore. Questo sarà il nostro dataset ·generiamo poi altri 1000 dati, senza corromperli con rumore
- ·Costruiamo dei regressori e vediamo secondo il metodo LOOCV e secondo il metodo che sfrutta i 1000 dati in più quale è il grado ottimale per un regressore lineare



Questo semplice esperimento mostra come l'approccio LOOCV produca un risultato corretto⇒ Buono a sapersi! Dato che difficilmente per esperimenti reali avremo a disposizione un numero elevati di dati (1000, ad esempio) come validation set

### Regolarizzazione

▶ Abbiamo visto che il nostro modello può essere scritto:

## Regolarizzazione

▶ Abbiamo visto che il nostro modello può essere scritto:

$$f(\mathbf{x}; \mathbf{w}) = \mathbf{w}^T \mathbf{x}$$

### Regolarizzazione

▶ Abbiamo visto che il nostro modello può essere scritto:

$$f(\mathbf{x}; \mathbf{w}) = \mathbf{w}^T \mathbf{x}$$

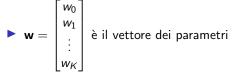
dove:

Abbiamo visto che il nostro modello può essere scritto:

$$f(\mathbf{x}; \mathbf{w}) = \mathbf{w}^T \mathbf{x}$$

dove:

x è il vettore dei dati, ai quali possiamo aver applicato trasformazioni nonlineari per ottenere predizioni migliori



Abbiamo visto che il nostro modello può essere scritto:

$$f(\mathbf{x}; \mathbf{w}) = \mathbf{w}^T \mathbf{x}$$

dove:

x è il vettore dei dati, ai quali possiamo aver applicato trasformazioni nonlineari per ottenere predizioni migliori

$$\mathbf{w} = \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \\ \vdots \\ w_K \end{bmatrix}$$
 è il vettore dei parametri

Se, per assurdo, consideriamo  $\mathbf{w} = \mathbf{0}$  il nostro modello  $f(\mathbf{x}; \mathbf{w})$  darebbe sempre come predizione il risultato 0

Abbiamo visto che il nostro modello può essere scritto:

$$f(\mathbf{x}; \mathbf{w}) = \mathbf{w}^T \mathbf{x}$$

dove:

x è il vettore dei dati, ai quali possiamo aver applicato trasformazioni nonlineari per ottenere predizioni migliori

$$\mathbf{w} = \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \\ \vdots \\ w_K \end{bmatrix}$$
è il vettore dei parametri

- Se, per assurdo, consideriamo  $\mathbf{w} = \mathbf{0}$  il nostro modello  $f(\mathbf{x}; \mathbf{w})$  darebbe sempre come predizione il risultato 0
- Questo significa che più il valore assoluto degli elementi di w è elevato, più il nostro regressore è complesso

Per controllare la complessità del nostro modello bisogna quindi impedire che il valore assoluto degli elementi di w diventi troppo elevato

- Per controllare la complessità del nostro modello bisogna quindi impedire che il valore assoluto degli elementi di w diventi troppo elevato
- ▶ Un possibile approccio, quindi, è quello inserire il termine  $\sum_{i=0}^{K} w_i = \mathbf{w}^T \mathbf{w}$  nella funzione costo  $\mathcal{L}$  come regolarizzatore (N.B.: avremmo potuto scegliere  $\sum_{i=0}^{K} |w_i|$  come regolarizzatore, ma avrebbe reso l'analisi matematica più complicata)

- Per controllare la complessità del nostro modello bisogna quindi impedire che il valore assoluto degli elementi di w diventi troppo elevato
- ▶ Un possibile approccio, quindi, è quello inserire il termine  $\sum_{i=0}^K w_i = \mathbf{w}^T \mathbf{w}$  nella funzione costo  $\mathcal{L}$  come regolarizzatore (N.B.: avremmo potuto scegliere  $\sum_{i=0}^K |w_i|$  come regolarizzatore, ma avrebbe reso l'analisi matematica più complicata)

$$\mathcal{L}' \triangleq \mathcal{L} + \lambda \mathbf{w}^\mathsf{T} \mathbf{w}$$

- Per controllare la complessità del nostro modello bisogna quindi impedire che il valore assoluto degli elementi di w diventi troppo elevato
- ▶ Un possibile approccio, quindi, è quello inserire il termine  $\sum_{i=0}^{K} w_i = \mathbf{w}^T \mathbf{w}$  nella funzione costo  $\mathcal{L}$  come regolarizzatore (N.B.: avremmo potuto scegliere  $\sum_{i=0}^{K} |w_i|$  come regolarizzatore, ma avrebbe reso l'analisi matematica più complicata)

$$\mathcal{L}' \triangleq \mathcal{L} + \lambda \mathbf{w}^\mathsf{T} \mathbf{w}$$

 $\lambda>0$  è un parametro che possiamo modificare a seconda di quanto importanza vogliamo dare alla regolarizzazione

- Per controllare la complessità del nostro modello bisogna quindi impedire che il valore assoluto degli elementi di w diventi troppo elevato
- ▶ Un possibile approccio, quindi, è quello inserire il termine  $\sum_{i=0}^{K} w_i = \mathbf{w}^T \mathbf{w}$  nella funzione costo  $\mathcal{L}$  come regolarizzatore (N.B.: avremmo potuto scegliere  $\sum_{i=0}^{K} |w_i|$  come regolarizzatore, ma avrebbe reso l'analisi matematica più complicata)

$$\mathcal{L}' \triangleq \mathcal{L} + \lambda \mathbf{w}^\mathsf{T} \mathbf{w}$$

- $\lambda > 0$  è un parametro che possiamo modificare a seconda di quanto importanza vogliamo dare alla regolarizzazione
- Più scegliamo  $\lambda$  elevato, più importanza stiamo dando alla regolarizzazione e più richiediamo al nostro regressore di essere semplice

La nuova funzione costo che vogliamo studiare è:

$$\mathcal{L}' \triangleq \mathcal{L} + \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{w}$$

La nuova funzione costo che vogliamo studiare è:

$$\mathcal{L}' \triangleq \mathcal{L} + \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{w}$$

Per minimizzarla e trovare i parametri ottimali  $\hat{\mathbf{w}}$  calcoliamo, come sempre la derivata:

La nuova funzione costo che vogliamo studiare è:

$$\mathcal{L}' \triangleq \mathcal{L} + \lambda \mathbf{w}^\mathsf{T} \mathbf{w}$$

Per minimizzarla e trovare i parametri ottimali  $\hat{\mathbf{w}}$  calcoliamo, come sempre la derivata:

$$\frac{\partial \mathcal{L}'}{\partial \mathbf{w}} = \frac{2}{N} \mathbf{X}^T \mathbf{X} \mathbf{w} - \frac{2}{N} \mathbf{X}^T \mathbf{t} + 2\lambda \mathbf{w}$$

La nuova funzione costo che vogliamo studiare è:

$$\mathcal{L}' \triangleq \mathcal{L} + \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{w}$$

Per minimizzarla e trovare i parametri ottimali  $\hat{\boldsymbol{w}}$  calcoliamo, come sempre la derivata:

$$\frac{\partial \mathcal{L}'}{\partial \mathbf{w}} = \frac{2}{N} \mathbf{X}^T \mathbf{X} \mathbf{w} - \frac{2}{N} \mathbf{X}^T \mathbf{t} + 2\lambda \mathbf{w}$$

Uguagliando la derivata a 0 otteniamo:

La nuova funzione costo che vogliamo studiare è:

$$\mathcal{L}' \triangleq \mathcal{L} + \lambda \mathbf{w}^T \mathbf{w}$$

Per minimizzarla e trovare i parametri ottimali  $\hat{\mathbf{w}}$  calcoliamo, come sempre la derivata:

$$\frac{\partial \mathcal{L}'}{\partial \mathbf{w}} = \frac{2}{N} \mathbf{X}^T \mathbf{X} \mathbf{w} - \frac{2}{N} \mathbf{X}^T \mathbf{t} + 2\lambda \mathbf{w}$$

Uguagliando la derivata a 0 otteniamo:

$$\frac{2}{N} \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} \mathbf{w} - \frac{2}{N} \mathbf{X}^{T} \mathbf{t} + 2\lambda \mathbf{w} = 0$$

$$\left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right) \mathbf{w} = \mathbf{X}^{T} \mathbf{t}$$

$$\left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right)^{-1} \left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right) \mathbf{w} = \left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right)^{-1} \mathbf{X}^{T} \mathbf{t}$$

$$\mathbf{I} \mathbf{w} = \left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right)^{-1} \mathbf{X}^{T} \mathbf{t}$$

La nuova funzione costo che vogliamo studiare è:

$$\mathcal{L}' \triangleq \mathcal{L} + \lambda \mathbf{w}^\mathsf{T} \mathbf{w}$$

Per minimizzarla e trovare i parametri ottimali  $\hat{\mathbf{w}}$  calcoliamo, come sempre la derivata:

$$\frac{\partial \mathcal{L}'}{\partial \mathbf{w}} = \frac{2}{N} \mathbf{X}^T \mathbf{X} \mathbf{w} - \frac{2}{N} \mathbf{X}^T \mathbf{t} + 2\lambda \mathbf{w}$$

Uguagliando la derivata a 0 otteniamo:

$$\frac{2}{N} \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} \mathbf{w} - \frac{2}{N} \mathbf{X}^{T} \mathbf{t} + 2\lambda \mathbf{w} = 0$$

$$\left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right) \mathbf{w} = \mathbf{X}^{T} \mathbf{t}$$

$$\left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right)^{-1} \left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right) \mathbf{w} = \left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right)^{-1} \mathbf{X}^{T} \mathbf{t}$$

$$\mathbf{I} \mathbf{w} = \left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right)^{-1} \mathbf{X}^{T} \mathbf{t}$$

$$\Rightarrow \hat{\mathbf{w}} = \left( \mathbf{X}^{T} \mathbf{X} + N\lambda \mathbf{I} \right)^{-1} \mathbf{X}^{T} \mathbf{t}$$

$$\hat{\mathbf{w}} = \left(\mathbf{X}^{T}\mathbf{X} + N\lambda\mathbf{I}\right)^{-1}\mathbf{X}^{T}\mathbf{t}$$

$$\hat{\mathbf{w}} = \left(\mathbf{X}^T \mathbf{X} + N \lambda \mathbf{I}\right)^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{t}$$

ightharpoonup Ovviamente, scegliendo  $\lambda=0$  otteniamo lo stesso risultato che abbiamo già derivato in precedenza, per il regressore senza regolarizzazione

$$\hat{\mathbf{w}} = \left(\mathbf{X}^T \mathbf{X} + N \lambda \mathbf{I}\right)^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{t}$$

- ightharpoonup Ovviamente, scegliendo  $\lambda=0$  otteniamo lo stesso risultato che abbiamo già derivato in precedenza, per il regressore senza regolarizzazione
- Come già detto, scegliendo valori di  $\lambda$  elevati si obbliga il nostro regressore ad essere meno complicato. Attenzione: bastano leggere variazioni di  $\lambda$  per ottenere regressori molto diversi

Effetto della regolarizzazione su un regressore lineare polinomiale di grado 5

