

Введение в машинное обучение. Лекция 4



Содержание лекции

- 1. Задача регрессии
 - 1. Линейная регрессия
- 2. Задача классификации
 - 1. Решающее дерево
 - 2. К-ближайших соседей
 - 3. Логистическая регрессия
 - 4. SVM, Машина опорных векторов
- 3. Метрики
 - 1. Классификация
 - 2. Регрессия
- 4. Кросс-валидация

Обучение с учителем



Задачи классификации (classification)

- $F_i = \{true, false\}$ классификация на 2 класса
- $F_i = \{1, ..., M\}$ классификация на M непересекающихся классов
- $F_j = \{0,1\}^M$ классификация на M классов, которые могут пересекаться

Задача восстановления регрессии (regression)

• $F_j = \mathbb{R}$ или $F_j = \mathbb{R}^M$ (ответом является действительное число или числовой вектор)

Задача ранжирования (learning to rank)

• F_j - конечно упорядочено (ответы надо получить сразу на множестве объектов, после чего отсортировать их по значениям ответов)

Обучение с учителем



Этап обучения (train)



Необходимо учитывать представительность выборки

Этап применения (test)

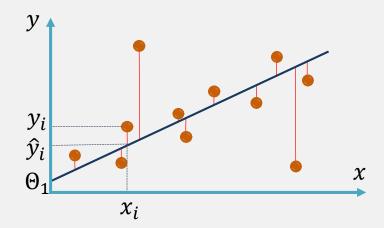
$$X_{N+1}$$
, Θ Предсказание (Predictor) \widehat{Y}_{N+1}



Линейная регрессия

Модель:

$$\hat{y}(X_i) = \Theta_1 + x_i \Theta_2$$



<u>Целевая функция</u> (Objective function, Energy, Loss)

Величина ошибки алгоритма на обучающей выборке

Пример для задачи регрессии:

$$J(\Theta) = \sum_{i=1}^{n} (y_i - \hat{y}_i)^2 = \sum_{i=1}^{n} (y_i - \Theta_1 - x_i \Theta_2)^2$$



Линейная регрессия

Пример задачи регрессии:

Целевая переменная

Предсказание стоимости жилья

Area	Bedroom	Kitchen	HouseStyle	Neighborhood	YearBuilt	Alley	SalePrice
8450	3	1	2Story	CollgCr	2003	NA	208500
9600	3	1	1Story	Veenker	1976	NA	181500
11250	3	1	2Story	CollgCr	2001	NA	223500
9550	3	1	2Story	Crawfor	1915	NA	140000
14260	4	1	2Story	NoRidge	2000	NA	250000
14115	1	1	1.5Fin	Mitchel	1993	Grvl	143000
10084	3	1	1Story	Somerst	2004	NA	307000
10382	3	1	2Story	NWAmes	1973	NA	200000
6120	2	2	1.5Fin	OldTown	1931	NA	129900
7420	2	2	1.5Unf	BrkSide	1939	Grvl	118000

Признаки



Линейная регрессия

Модель:

$$\hat{y}_i = \sum_{j=1}^d x_{ij} \Theta_j = 1 * \Theta_1 + x_{i2} \Theta_2 + x_{i3} \Theta_3 + \dots + x_{id} \Theta_d$$

В матричной форме:

$$\hat{y} = X\Theta$$

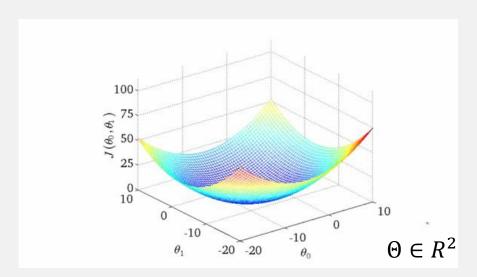
$$\begin{bmatrix} \hat{y}_1 \\ \dots \\ \hat{y}_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_{11} & \dots & x_{1d} \\ \dots & \dots & \dots \\ x_{n1} & \dots & x_{nd} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Theta_1 \\ \dots \\ \Theta_d \end{bmatrix}$$



Линейная регрессия

Целевая функция:

$$J(\Theta) = (y - X\Theta)^{T}(y - X\Theta) = \sum_{i=1}^{n} (y_{i} - X_{i}^{T}\Theta)^{2}$$





Линейная регрессия

Целевая функция:

$$J(\Theta) = (y - X\Theta)^{T}(y - X\Theta) = \sum_{i=1}^{n} (y_{i} - X_{i}^{T}\Theta)^{2}$$

Поиск решения:

$$\frac{\partial J(\Theta)}{\partial \Theta} = \frac{\partial}{\partial \Theta} (y^T y - 2y^T x \Theta + \Theta^T x^T x \Theta) = 0$$
$$\Theta = (x^T x)^{-1} x^T y$$



Оптимизация

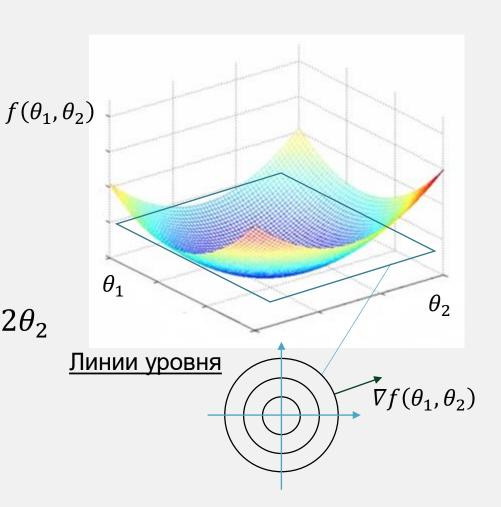
Функция:

$$f(\theta_1, \theta_2) = \theta_1^2 + \theta_2^2$$

Частные производные:

$$rac{\delta f(heta_1, heta_2)}{\delta heta_1} = 2 heta_1$$
 , $rac{\delta f(heta_1, heta_2)}{\delta heta_2} = 2 heta_2$

$$\nabla f(\theta_1, \theta_2) = \begin{bmatrix} 2\theta_1 \\ 2\theta_2 \end{bmatrix}$$





Проблема переобучения

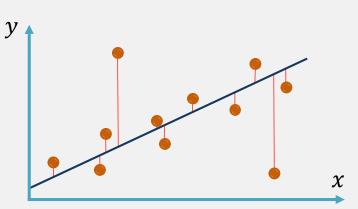
- 1)Обучающая выборка
- 2) Контрольная выборка

Пример

Модель: $h(X, \theta) = \theta_0 + \theta_1 \cdot x + \dots + \theta_n x^n$

Целевая функция: $J(X,\Theta) = \sum_{i=0}^{n} (\theta_0 + \theta_1 \cdot x_i + \dots + \theta_n x_i^n - y_i)^2$

Что будет, если увеличить n?

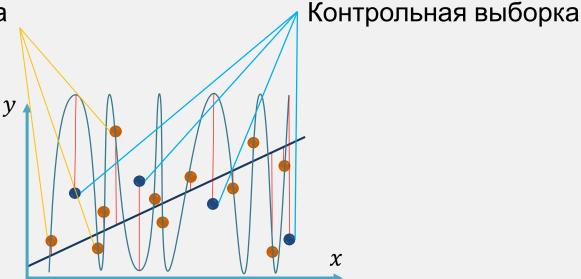




Проблема переобучения

- 1)Обучающая выборка
- 2) Контрольная выборка

Обучающая выборка (Ошибка = 0)

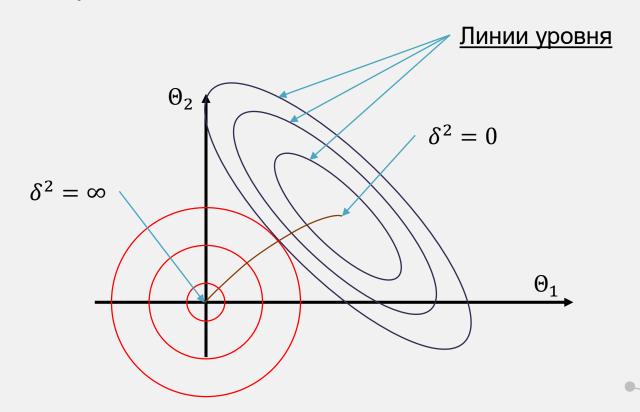




Регуляризация

Целевая функция:

$$J(\Theta) = (y - X\Theta)^{T}(y - X\Theta) + \delta^{2}\Theta^{T}\Theta$$





Регуляризация

L1 регуляризация:

$$J(\Theta) = \sum_{i} (y_j - \sum_{i} (x_i^j * \Theta_i))^2 + \delta^2 \sum_{i} |\Theta_i|$$

L2 регуляризация или регуляризация Тихонова:

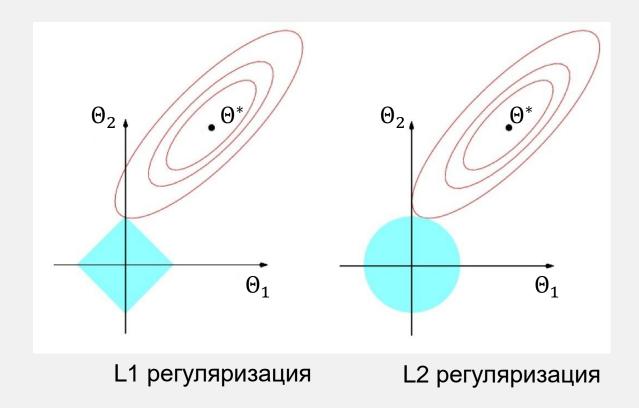
$$J(\Theta) = \sum_{i} (y_j - \sum_{i} (x_i^j * \Theta_i))^2 + \delta^2 \sum_{i} (\Theta_i)^2$$

Elastic Net

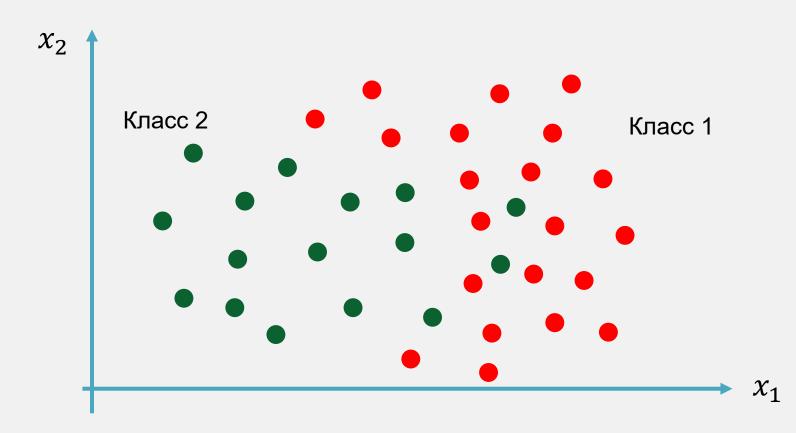
$$J(\Theta) = \sum_{i} (y_{j} - \sum_{i} (x_{i}^{j} * \Theta_{i}))^{2} + \alpha \rho \sum_{i} |\Theta_{i}| + \alpha \frac{(1 - \rho)}{2} \sum_{i} (\Theta_{i})^{2}$$



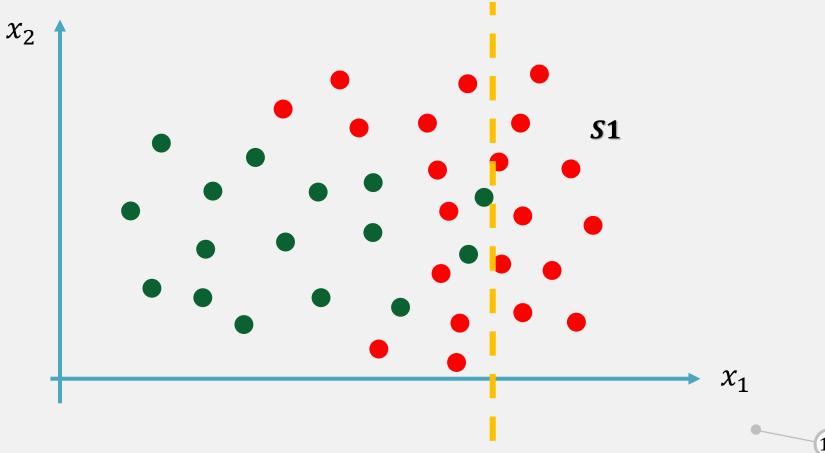
Регуляризация



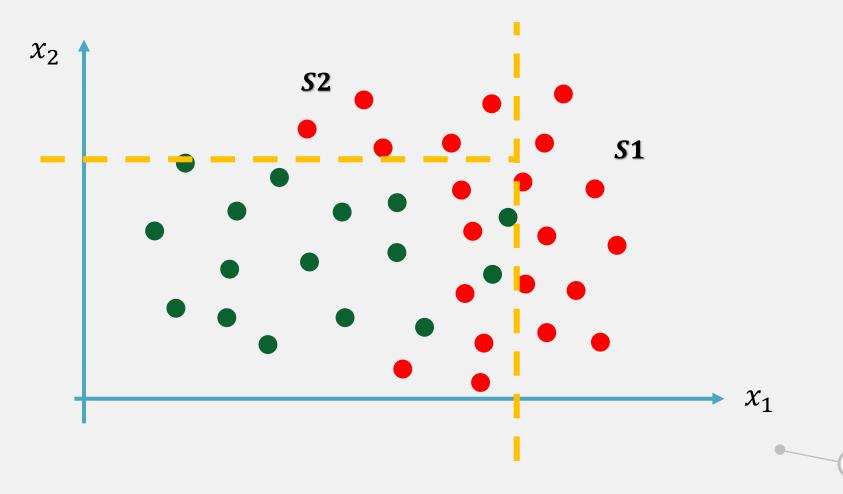




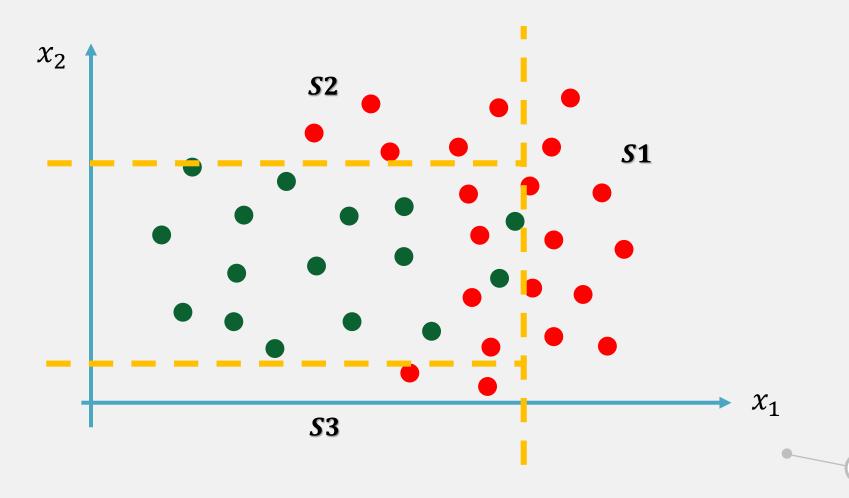




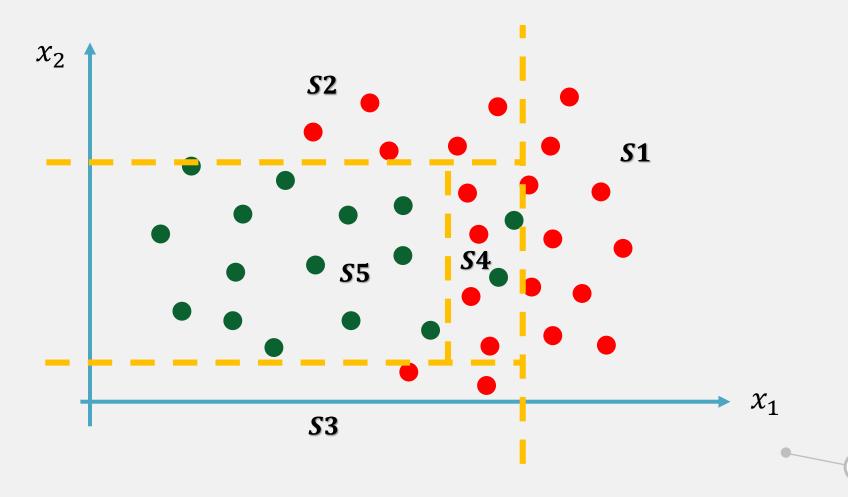






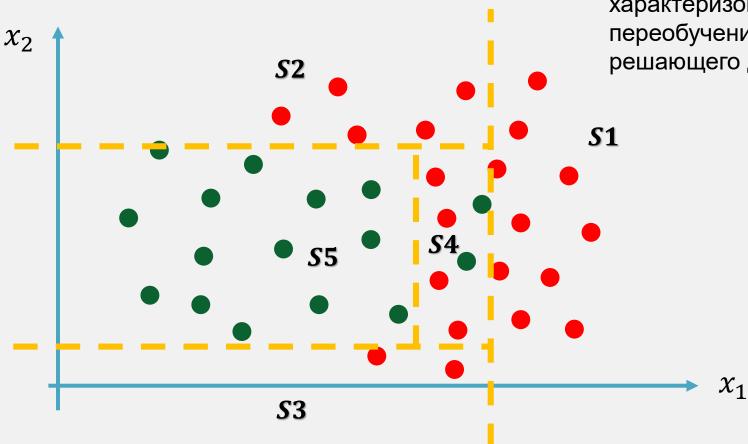






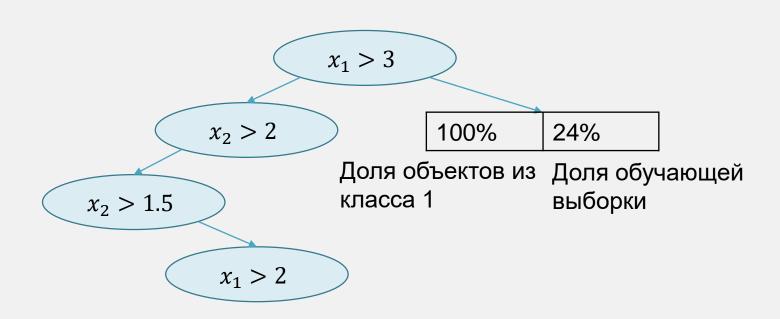






Чем будет характеризоваться переобучения для решающего дерева?







Бинарное решающее дерево

Критерий разбиения

Имеется множество: X

Мера неоднородности: H(X)

Решаем задачу бинарной классификации

1) Misclassification criteria: $H(X) = 1 - p_{max}$

2) Entropy criteria: $H(X) = -p_0 \ln(p_0) - p_1 \ln(p_1)$

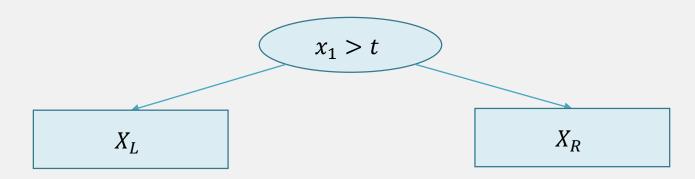
3) Gini criteria: $H(X) = 2p_0p_1$

где p_0 и p_1 - доли объектов из класса 0 и 1



Бинарное решающее дерево

Критерий разбиения



Уменьшения неопределённости (неоднородности) в узле:

$$G(X) = \frac{|X_L|}{|X|}H(X_L) + \frac{|X_R|}{|X|}H(X_R) \to min$$

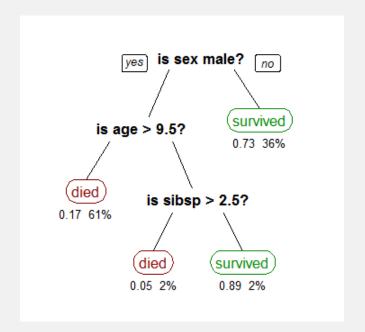


Бинарное решающее дерево

Titanic dataset



https://www.kaggle.com/c/titanic





Алгоритм ближайшего соседа

Имеется обучающая: X^l , y

Метрика схожести объектов: ho

Для нового объекта u располагаем элементы так, чтобы:

$$\rho(u, x_{1,u}) \le \rho(u, x_{2,u}) \le \dots \le \rho(u, x_{l,u})$$

Тогда объекту u будет относится к тому классу, которому принадлежит объект $x_{1,u}$

Каждый новый объект порождает собственную упорядоченную последовательность элементов $x_{i,u}$



Алгоритм ближайшего соседа

Достоинства:

Простота реализации

Недостатки:

Неустойчивость к шумам

Параметры настройки алгоритма:

Метрика схожести объектов



Алгоритм k ближайших соседей

Имеется обучающая: X^l , y

Метрика схожести объектов: ho

Для нового объекта u располагаем элементы так, чтобы: $\rho(u, x_{1,u}) \le \rho(u, x_{2,u}) \le \cdots \le \rho(u, x_{l,u})$

$$\hat{y}_u = arg \max_{y \in Y} \sum_{i=1}^k [y_{i,u} == y]$$

где k – число соседей, голосующих за отнесение объекта u к классу \hat{y}_u



Модификации алгоритма к ближайших соседей

Добавление весов каждому объекту $x_{1,u}, x_{2,u}, \dots, x_{k,u}$ Вес объекта $x_{i,u}$ можно выбирать в зависимости от удалённости от объекта u

Выбор только тех объектов, которые попали в заранее выбранный радиус r

Если выборка достаточно большая, то можно выполнять прореживание путём выбрасывания неинформативных объектов



Логистическая регрессия

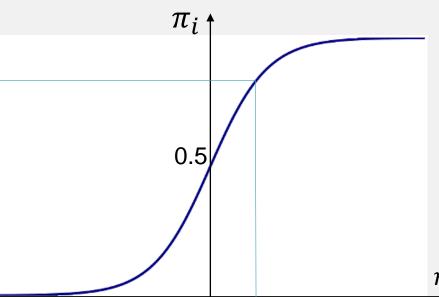
Рассматривается задача бинарной классификации (0 или 1)

Функция сигмоида

$$\hat{y}_i = sigm(X_i\Theta) = sigm(\eta) = \frac{1}{1 + e^{-\eta}} = \frac{e^{\eta}}{e^{\eta} + 1}$$

$$p(y_i = 1|X_i\Theta) = \pi_i$$

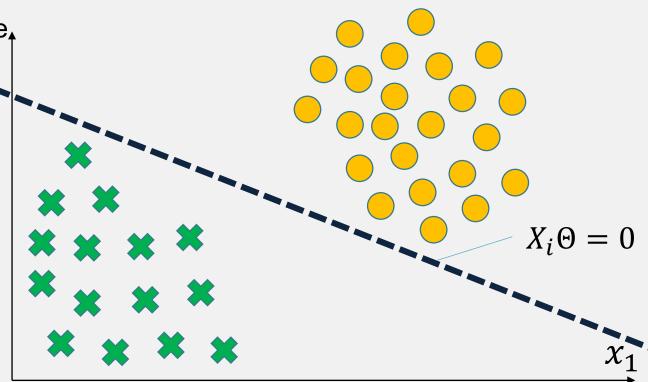
Определяется вероятность принадлежности объекта X_i классу 1





Логистическая регрессия

Линейное разделение гиперплоскостью





Логистическая регрессия

Оптимизируемый функционал

Будем максимизировать вероятность попадания объектов из обучающей выборки к соответствующим им классам

$$p(y|X\Theta) = \prod_{i=1}^{n} Ber(y_{i}|sigm(X_{i}\Theta)) = \prod_{i=1}^{n} \left[\frac{1}{1 + e^{-X_{i}\Theta}}\right]^{y_{i}} \left[1 - \frac{1}{1 + e^{-X_{i}\Theta}}\right]^{1 - y_{i}},$$

где
$$X_i \Theta = \Theta_0 + \sum_{j=1}^d \Theta_j x_j$$
 .

Возьмём логарифм от полученного произведения (положение максимума не изменится) и умножим на -1 для решения задачи минимизации функционала

$$C(\Theta) = -\log(p(y|X\Theta)) = -\sum_{i=1}^{n} (y_i \log(\pi_i) + (1 - y_i)\log(1 - \pi_i))$$

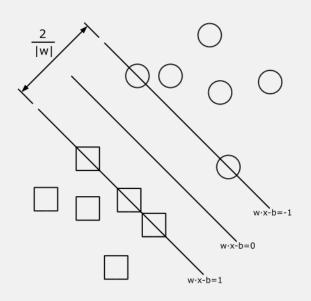


Метод опорных векторов

$$\hat{y}_i = sigm(X_i\Theta + b)$$

Идея метода:

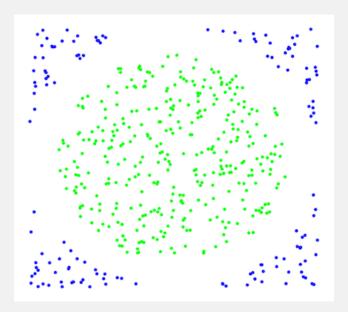
Поиск таких параметров Θ и b, которые максимизируют расстояние до каждого класса.





Метод опорных векторов

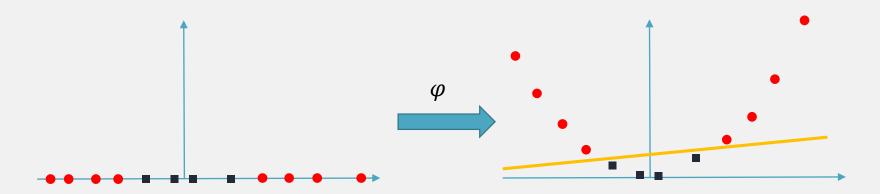
Чаще всего достаточно сложно разделить объекты обучающей выборки гиперплоскостью





Метод опорных векторов

Для решения проблемы линейной неразделимости использую переход описания объектов из X в пространство H с использованием преобразования $\varphi: X \to H$. Пространство H называют спрямляющим.



Функция $K: X \times X \to R$ называется ядром (kernel function)

Метрики



Классификация

- 1. Accuracy
- 2. Precision
- 3. Recall
- 4. ROC-AUC
- 5. F-метрика
- 6. Logloss



Регрессия

- 1. MAE
- 2. MSE
- 3. RMSE
- 4. RMSLE
- 5. R2



Классификация

Accuracy

Подсчитываем долю правильно предсказанных объектов

Может быть использована в многоклассовой классификации

1. import numpy as np

2. target = np.array([1, 3, 2, 2, 3, 4, 1, 2])

3. pred = np.array([1, 3, 1, 2, 3, 2, 1, 2])

4. print(np.equal(target, pred).sum())

5. print(np.equal(target, pred).sum()/float(target.shape[0]))

Результат:

6

0.75

Когда могут возникнуть проблемы?



Классификация

Accuracy

Подсчитываем долю правильно предсказанных объектов

Может быть использована в многоклассовой классификации

1. import numpy as np

2. target = np.array([1, 1, 1, 2, 1, 1, 1, 2])

3. pred = np.array([1, 1, 1, 2, 1, 1, 1, 1])

4. print(np.equal(target, pred).sum())

5. print(np.equal(target, pred).sum()/float(target.shape[0]))

Результат:

7

0.875

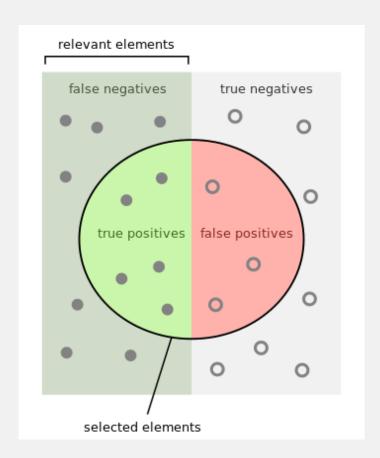


Классификация

Precision, Recall

Задачи бинарной классификации







Классификация

Precision, Recall

	Предсказали True	Предсказали False
Ожидали True	True Positive (<i>tp</i>)	False Negative (fn)
Ожидали False	False Positive (fp)	True Negative (tn)

$$Recall = \frac{tp}{tp + fn}$$

Recall: Какую часть из объектов класса 1 мы нашли?

Точность

$$Precision = \frac{tp}{tp + fp}$$

Precision: Какая часть из тех объектов класса 1, которую мы нашли, действительно принадлежат этому классу?



Классификация

Precision, Recall

```
1. target = np.array([0, 1, 1, 0, 1, 1])
```

- 2. pred = np.array([1, 0, 1, 0, 1, 0])
- 3. print(recall(target, pred))
- 4. print(precision(target, pred))

Результат:

0.5 2/(2+2) Recall: Какую часть из объектов класса 1 мы нашли?

0.67 2/(2+1) Precision: Какая часть из тех объектов класса 1, которую мы

нашли, действительно принадлежат этому классу?



Классификация

Precision, Recall

```
1. target = np.array([0, 1, 1, 0, 1, 1])
```

- 2. pred = np.array([1, 1, 1, 1, 1, 1])
- 3. print(recall(target, pred))
- 4. print(precision(target, pred))

Результат:

0.1 4/(4+0) Recall: Какую часть из объектов класса 1 мы нашли?

0.67 4/(4+2) Precision: Какая часть из тех объектов класса 1, которую мы

нашли, действительно принадлежат этому классу?



Классификация

*F*1-score

$$F1 = 2 * \frac{Precision*Recall}{Precision*Recall}$$

1.
$$target = np.array([0, 1, 1, 0, 1, 1])$$

2.
$$pred = np.array([1, 0, 1, 0, 1, 0])$$

3. print(f1_score(target, pred))

Результат:

0.57

1.
$$target = np.array([0, 1, 1, 0, 1, 1])$$

2. pred = np.array([1, 1, 1, 1, 1, 1])

3. print(f1_score(target, pred))

Результат:

8.0



Классификация

*F*1-score

$$F1 = 2 * \frac{Precision*Recall}{Precision+Recall}$$

1.
$$target = np.array([0, 1, 0, 0, 0, 0])$$

2.
$$pred = np.array([1, 1, 1, 0, 1, 0])$$

3. print(f1_score(target, pred))

Результат:

0.4

1.
$$target = np.array([0, 1, 0, 0, 0, 0])$$

2. pred = np.array([1, 1, 1, 1, 1, 1])

3. print(f1_score(target, pred))

Результат:

0.29



Классификация

 F_{β} -score

$$F_{\beta} = (1 + \beta^2) * \frac{Precision*Recall}{(\beta^2)Precision*Recall}$$

 $0 < \beta < 1$ – предпочтение точности (*Precision*)

 $1 < \beta$ – предпочтение полноте (Recall)



Классификация

ROC - AUC

ROC - Receiver Operating Characteristic

AUC - Area Under the Curve

Определяет долю правильно отранжированных пар

$$TPR(Recall) = \frac{tp}{tp + fn}$$

The Relationship Between Precision-Recall and ROC Curves Jesse Davis, Mark Goadrich

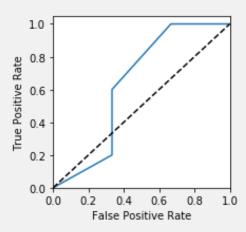
$$FPR = \frac{fp}{fp + tn}$$



Классификация

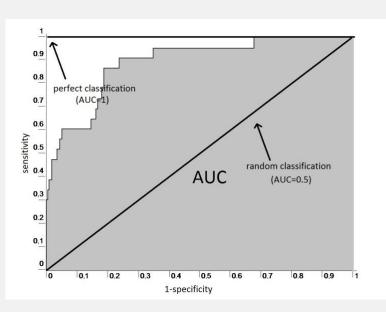
ROC - AUC

- 1. target = [0, 1, 0, 0, 1, 0, 1, 1, 0, 1, 0]
- 2. pred = [0.1, 0.3, 0.2, 0.4, 0.7, 0.8, 0.7, 0.8, 0.3, 0.4, 0.8]



$$TPR(Recall) = \frac{tp}{tp + fn}$$

$$FPR = \frac{fp}{fp + tn}$$





Классификация

Logloss

Чем сильнее ошибаемся, тем больще ошибка

$$logloss = -\frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{M} y_{i,j} log(p_{i,j})$$

N — размер выборки, M — количество классов

$$logloss = -\frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} (y_i \log(p_i) + (1 - y_i) \log(p_i))$$

https://www.kaggle.com/wiki/LogarithmicLoss



Регрессия

MAE

Mean Absolute Error

$$MAE = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} |\widehat{y_i} - y_i|$$

Лучшее константное предсказание - медиана

Ŷ	Y
0.1	0
0.5	1
0.6	1
0.5	1
0.3	0

$$MAE = \frac{1}{5}(|0.1 - 0| + |0.5 - 1| + |0.6 - 1| + |0.5 - 1| + |0.3 - 0|)$$



Регрессия

MSE (Mean Squared Error)

$$MSE = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (\widehat{y}_i - y_i)^2$$

RMSE (Root Mean Squared Error)

$$RMSE = \sqrt[2]{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (\widehat{y}_i - y_i)^2}$$

Лучшее константное предсказание - среднее



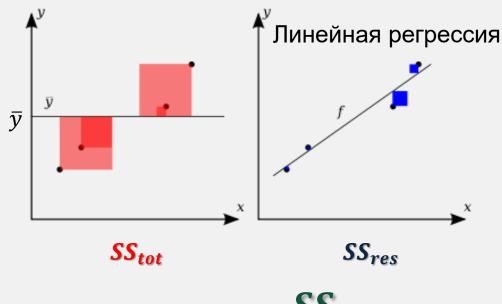
Регрессия

$$R2 - score$$

$$\bar{y} = \sum_{i=1}^{N} y_i$$

$$SS_{tot} = \sum_{i=1}^{N} (y_i - \bar{y})^2 - variance$$

$$SS_{res} = \sum_{i=1}^{N} (y_i - f_i)^2$$



$$R^2 = 1 - \frac{SS_{res}}{SS_{tot}}$$



Кросс-валидация

Процедура эмпирического оценивания обобщающей способности алгоритмов, обучаемых по прецедентам.

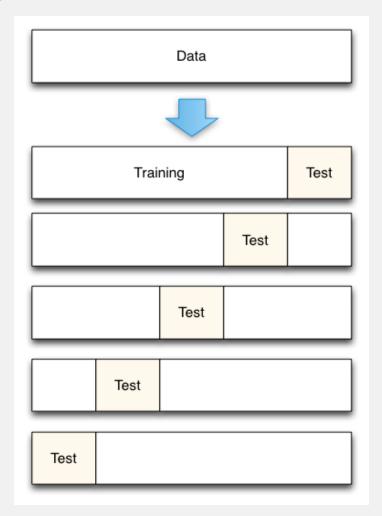
Фиксируется некоторое множество разбиений исходной выборки на две подвыборки:

- 1. обучающую
- 2. контрольную

Для каждого разбиения выполняется настройка алгоритма по обучающей подвыборке, затем оценивается его средняя ошибка на объектах контрольной подвыборки. Оценкой скользящего контроля называется средняя по всем разбиениям величина ошибки на контрольных подвыборках.



Кросс-валидация





Спасёнов Алексей

a.spasenov@corp.mail.ru