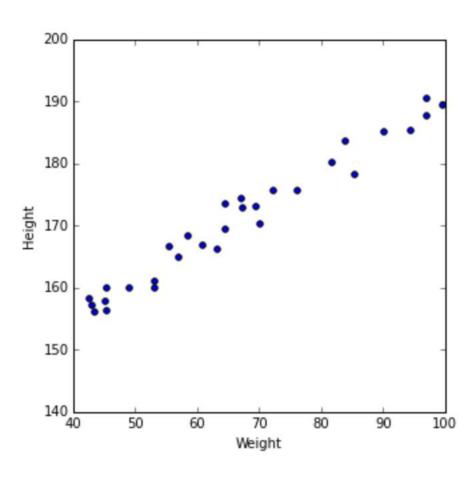
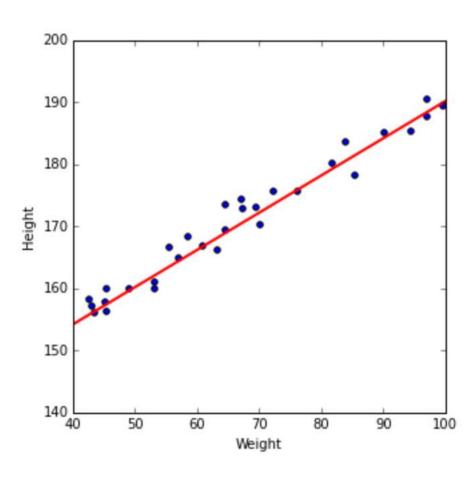
Введение в анализ данных

Лекция 3. Линейная регрессия

Парная регрессия



Парная регрессия



Парная регрессия

- Простейший случай: один признак
- Модель: $a(x) = w_1 x + w_0$
- Два параметра: w_1 и w_0
- w_1 тангенс угла наклона
- w_0 где прямая пересекает ось ординат

Почему модель линейная?

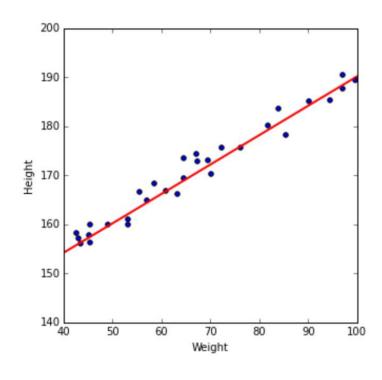
$$a(x) = 2 x + 1$$

•
$$x = 1$$
, $a(x) = 3$

•
$$x = 2$$
, $a(x) = 5$

•
$$x = 10, a(x) = 21$$

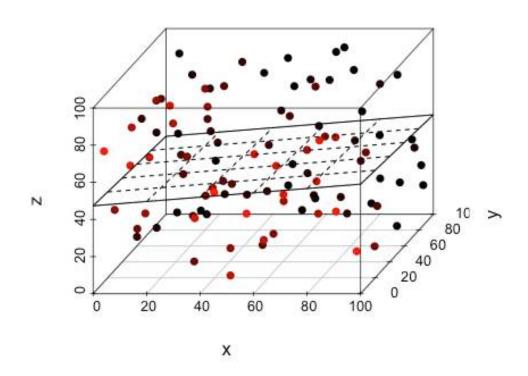
•
$$x = 20, a(x) = 41$$



Два признака

- Чуть более сложный случай: два признака
- Модель: $a(x) = w_0 + w_1 x_1 + w_2 x_2$
- Три параметра

Два признака



Много признаков

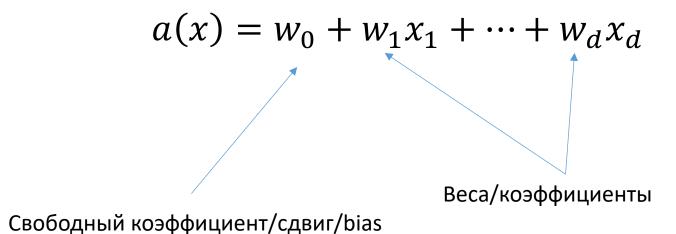
- Общий случай: d признаков
- Модель

$$a(x) = w_0 + w_1 x_1 + \dots + w_d x_d$$

• Количество параметров: d+1

Много признаков

- Общий случай: d признаков
- Модель



• Количество параметров: d+1

Много признаков

Запишем через скалярное произведение:

$$a(x) = w_0 + w_1 x_1 + \dots + w_d x_d =$$
$$= w_0 + \langle w, x \rangle$$

Будем считать, что есть признак, всегда равный единице:

$$a(x) = w_1 x_1 + \dots + w_d x_d =$$

$$= w_1 * 1 + w_2 x_2 + \dots + w_d x_d =$$

$$= \langle w, x \rangle$$

Применимость линейной регрессии

Модель линейной регрессии

$$a(x) = w_1 x_1 + \dots + w_d x_d = \langle w, x \rangle$$

- Нет гарантий, что целевая переменная именно так зависит от признаков
- Надо формировать признаки так, чтобы модель подходила

- Признаки: площадь, район, расстояние до метро
- Целевая переменная: рыночная стоимость квартиры
- Линейная модель:

$$a(x) = w_0 + w_1 * (площадь)$$
 $+ w_2 * (район)$ $+ w_3 * (расстояние до метро)$

```
a(x) = w_0 + w_1 * (площадь) + w_2 * (район) + w_3 * (расстояние до метро)
```

$$a(x) = w_0 + w_1 * (площадь)$$
 $+ w_2 * (район)$ $+ w_3 * (расстояние до метро)$

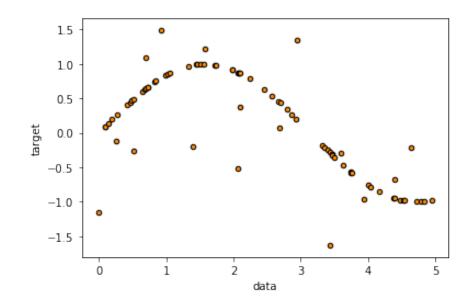
ullet За каждый квадратный метр добавляем w_1 к прогнозу

$$a(x) = w_0 + w_1 * (площадь)$$
 $+ w_2 * (район)$ $+ w_3 * (расстояние до метро)$

• Что-то странное

$$a(x) = w_0 + w_1 * (площадь)$$

 $+ w_2 * (район)$



Кодирование категориальных признаков

- Значения признака «район»: $U = \{u_1, \dots, u_m\}$
- Новые признаки вместо x_j : $[x_j = u_1]$, ..., $[x_j = u_m]$
- One-hot кодирование

Кодирование категориальных признаков



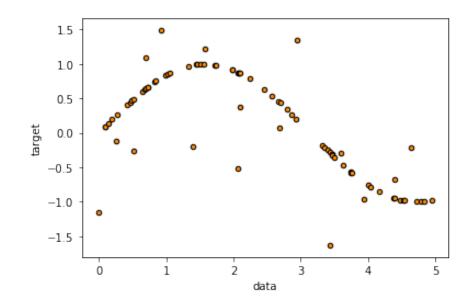
Кодирование категориальных признаков



$$a(x) = w_0 + w_1 * (площадь)$$
 $+ w_2 * (квартира в ЦАО?)$
 $+ w_3 * (квартира в ЮАО?)$
 $+ w_4 * (квартира в САО?)$

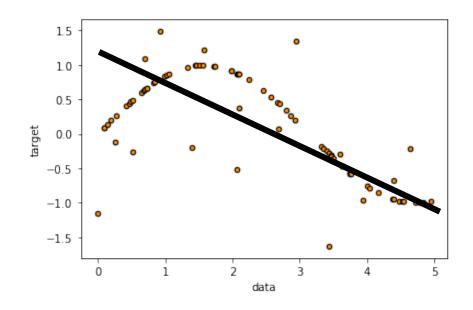
$$a(x) = w_0 + w_1 * (площадь)$$

 $+ w_2 * (район)$



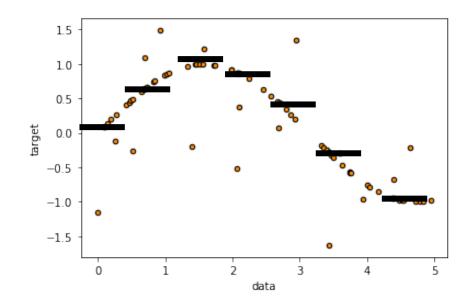
$$a(x) = w_0 + w_1 * (площадь)$$

+ $w_2 * (район)$

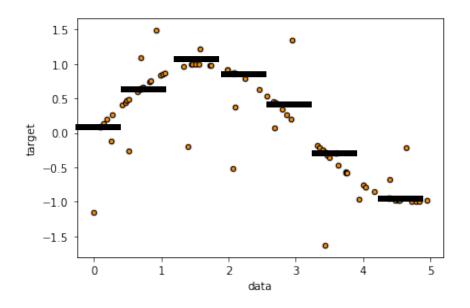


$$a(x) = w_0 + w_1 * (площадь)$$

+ $w_2 * (район)$



$$a(x) = w_0 + w_1 * ($$
площадь $)$ $+ w_2 * ($ район $)$ $+ w_3 * [t_0 \le x_3 < t_1] + \cdots + w_{3+n}[t_{n-1} \le x_3 < t_n]$



Нелинейные признаки

• Линейная модель с полиномиальными признаками:

$$a(x) = w_0 + w_1 * (площадь) + w_2 * (этаж)$$
 $+w_3 * (расстояние до метро) + w_4 * (площадь)^2$
 $+w_5 * (этаж)^2 + w_6 * (расстояние до метро)^2$
 $+w_7 * (площадь) * (этаж) + \cdots$

Линейные модели

- Модель линейной регрессии хороша, если признаки сделаны специально под неё
- Пример: one-hot кодирование категориальных признаков или бинаризация числовых признаков

Линейная регрессия в векторном виде

Модель линейной регрессии

$$a(x) = \langle w, x \rangle$$

• Среднеквадратичная ошибка и задача обучения:

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\langle w, x_i \rangle - y_i)^2 \to \min_{w}$$

Применение линейной модели

•
$$a(x) = \langle w, x \rangle = w_1 x_1 + \dots + w_d x_d$$

• Как применить модель к обучающей выборке?

$$\begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1d} \\ x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2d} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{\ell 1} & x_{\ell 2} & \cdots & x_{\ell d} \end{pmatrix} \qquad \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^{d} w_{i} x_{1i} \\ \sum_{i=1}^{d} w_{i} x_{2i} \\ \vdots \\ \sum_{i=1}^{d} w_{i} x_{\ell i} \end{pmatrix}$$

Модель линейной регрессии

• Среднеквадратичная ошибка и задача обучения:

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\langle w, x_i \rangle - y_i)^2 \to \min_{w}$$

Вычисление ошибки

• Отклонения прогнозов от ответов:

$$Xw - y = \begin{pmatrix} \langle w, x_1 \rangle - y_1 \\ \vdots \\ \langle w, x_{\ell} \rangle - y_{\ell} \end{pmatrix}$$

Вычисление ошибки

• Евклидова норма:

$$||z|| = \sqrt{\sum_{j=1}^n z_j^2}$$

$$||z||^2 = \sum_{j=1}^n z_j^2$$

Вычисление ошибки

• Отклонения прогнозов от ответов:

$$Xw - y = \begin{pmatrix} \langle w, x_1 \rangle - y_1 \\ \vdots \\ \langle w, x_{\ell} \rangle - y_{\ell} \end{pmatrix}$$

• Среднеквадратичная ошибка:

$$\frac{1}{\ell} \|Xw - y\|^2 = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\langle w, x_i \rangle - y_i)^2$$

Обучение линейной регрессии

$$\frac{1}{\ell} \|Xw - y\|^2 \to \min_{w}$$

• Вычисление MSE в NumPy:

np.square(X.dot(w) - y).mean()

Обучение линейной регрессии

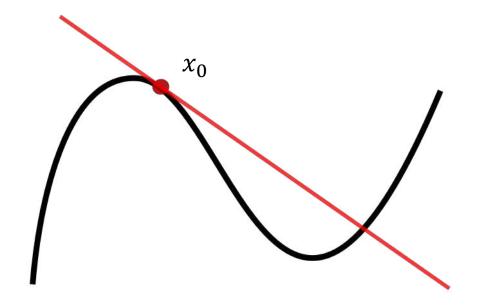
Среднеквадратичная ошибка

• MSE для линейной регрессии:

$$Q(w_1, ..., w_d) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\mathbf{w_1} x_1 + \dots + \mathbf{w_d} x_d - y_i)^2$$

Производная

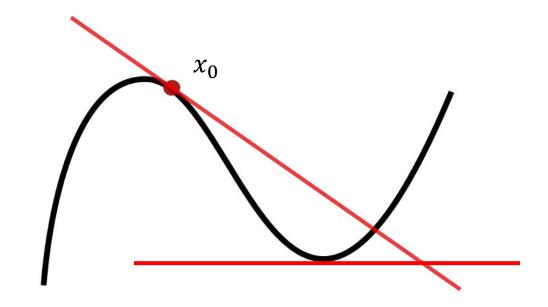
$$\lim_{x \to x_0} \frac{f(x) - f(x_0)}{x - x_0} = f'(x_0)$$



Производная

• Если точка x_0 — экстремум и в ней существует производная, то

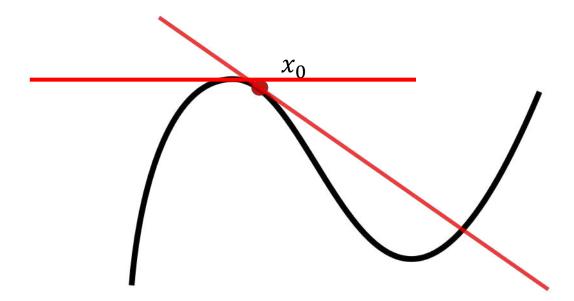
$$f'(x_0) = 0$$



Производная

• Если точка x_0 — экстремум и в ней существует производная, то

$$f'(x_0) = 0$$



Градиент

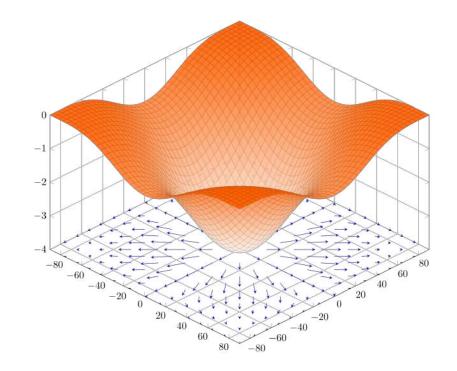
• Градиент — вектор частных производных

$$\nabla f(x) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_d}\right)$$

• У градиента есть важное свойство!

Важное свойство

- Зафиксируем точку x_0
- В какую сторону функция быстрее всего растёт?



Важное свойство

- Зафиксируем точку x_0
- В какую сторону функция быстрее всего растёт?
- В направлении градиента!
- Если градиент равен нулю, то это экстремум

Условие экстремума

• Если точка x_0 — экстремум и в ней существует производная, то

$$\nabla f(x_0) = 0$$

Условие экстремума

• Если точка x_0 — экстремум и в ней существует производная, то

$$\nabla f(x_0) = 0$$

- Если функция выпуклая, то экстремум один
- MSE для линейной регрессии выпуклая!
 - (при некоторых условиях)

Обучение линейной регрессии

• Можно посчитать градиент MSE:

$$\nabla \frac{1}{\ell} \|Xw - y\|^2 = \frac{2}{\ell} X^T (Xw - y)$$

• Приравниваем нулю и решаем систему линейных уравнений:

$$w = (X^T X)^{-1} X^T y$$

Аналитическое решение

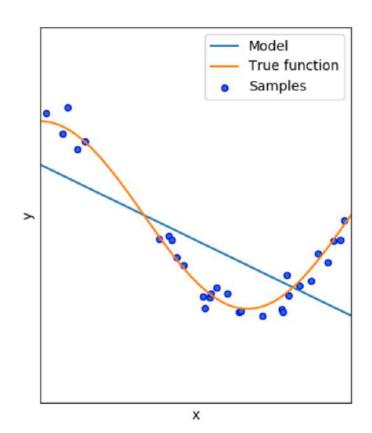
$$w = (X^T X)^{-1} X^T y$$

- Если матрица $X^T X$ вырожденная, то будут проблемы
- Даже если она почти вырожденная, всё равно будут проблемы
- Если признаков много, то придётся долго ждать

Переобучение и регуляризация линейных моделей

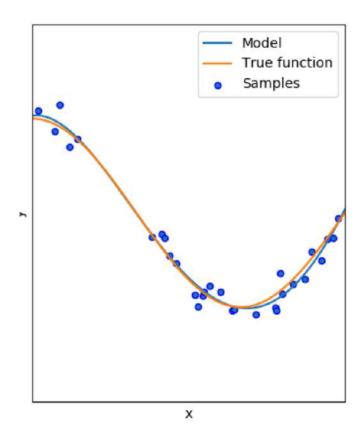
Нелинейная задача

$$a(x) = w_0 + w_1 x$$



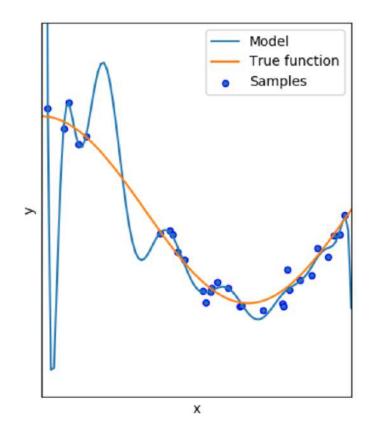
Нелинейная задача

$$a(x) = w_0 + w_1 x + w_2 x^2 + w_3 x^3 + w_4 x^4$$



Нелинейная задача

$$a(x) = w_0 + w_1 x + w_2 x^2 + w_3 x^3 + w_4 x^4 + \dots + w_{15} x^{15}$$



Симптом переобучения

$$a(x) = 0.5 + 13458922x - 43983740x^2 + \cdots$$

- Большие коэффициенты симптом переобучения
- Эмпирическое наблюдение

Симптом переобучения

- Большие коэффициенты в линейной модели это плохо
- Пример: предсказание роста по весу

$$a(x) = 698x - 41714$$

- Изменение веса на 0.01 кг приведет к изменению роста на 7 см
- Не похоже не правильную зависимость

- Будем штрафовать за большие веса!
- Пример функционала:

$$Q(a,X) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\langle w, x_i \rangle - y_i)^2$$

• Регуляризатор:

$$||w||^2 = \sum_{j=1}^d w_j^2$$

• Регуляризованный функционал

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\langle w, x_i \rangle - y_i)^2 + \lambda ||w||^2 \to \min_{w}$$

• λ — коэффициент регуляризации

• Регуляризованный функционал

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\langle w, x_i \rangle - y_i)^2 + \lambda ||w||^2 \to \min_{w}$$

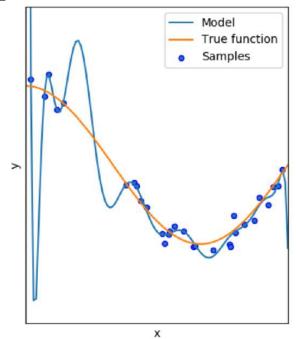
• Аналитическое решение:

$$w = (X^T X + \lambda I)^{-1} X^T y$$

• Гребневая регрессия (Ridge regression)

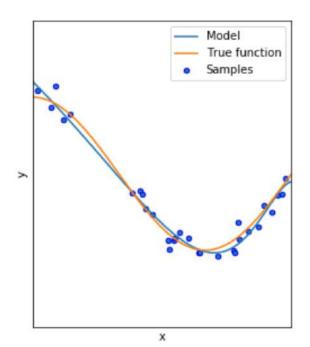
$$a(x) = w_0 + w_1 x + w_2 x^2 + w_3 x^3 + w_4 x^4 + \dots + w_{15} x^{15}$$

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (a(x_i) - y_i)^2 \to \min_{w}$$



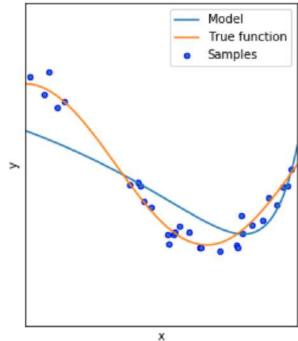
$$a(x) = w_0 + w_1 x + w_2 x^2 + w_3 x^3 + w_4 x^4 + \dots + w_{15} x^{15}$$

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (a(x_i) - y_i)^2 + 0.01 \|w\|^2 \to \min_{w}$$



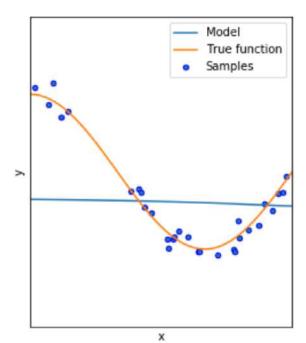
$$a(x) = w_0 + w_1 x + w_2 x^2 + w_3 x^3 + w_4 x^4 + \dots + w_{15} x^{15}$$

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (a(x_i) - y_i)^2 + 1 \|w\|^2 \to \min_{w}$$



$$a(x) = w_0 + w_1 x + w_2 x^2 + w_3 x^3 + w_4 x^4 + \dots + w_{15} x^{15}$$

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (a(x_i) - y_i)^2 + 100 \|w\|^2 \to \min_{w}$$



Лассо

• Регуляризованный функционал

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\langle w, x_i \rangle - y_i)^2 + \lambda \sum_{j=1}^{d} |w_j| \to \min_{w}$$

- LASSO (Least Absolute Shrinkage and Selection Operator)
- Некоторые веса зануляются
- Приводит к отбору признаков

Регуляризаторы

•
$$||z||_2 = \sqrt{\sum_{j=1}^d z_j^2} - L_2$$
-норма

•
$$||z||_1 = \sum_{j=1}^d |z_j| - L_1$$
-норма

Интерпретация линейных моделей

```
a(x) = 100.000 * (площадь)
+ 500.000 * (число магазинов рядом)
+ 100 * (средний доход жильцов дома)
```

```
a(x) = 100.000 * (площадь)
+ 500.000 * (число магазинов рядом)
+ 100 * (средний доход жильцов дома)
```

```
a(x) = 100.000 * (площадь в кв. м.) + 500.000 * (число магазинов рядом) + 100 * (средний доход жильцов дома)
```

```
a(x) = 10 * (площадь в кв. см.)
+ 500.000 * (число магазинов рядом)
+ 100 * (средний доход жильцов дома)
```

```
a(x) = 100.000 * (площадь в кв. м.)
+ 500.000 * (число магазинов рядом)
+ 100 * (средний доход жильцов дома)
```

```
a(x) = 100.000 * (площадь в кв. м.)
+ 500.000 * (число магазинов рядом)
+ 100 * (средний доход жильцов дома)
```

- Чем больше вес, тем важнее признак?
- Только если признаки масштабированы!

Масштабирование признаков

- Отмасштабируем *j*-й признак
- Вычисляем среднее и стандартное отклонение признака на обучающей выборке:

$$\mu_j = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} x_i^j$$

$$\sigma_j = \sqrt{\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (x_i^j - \mu_j)^2}$$

Масштабирование признаков

 Вычтем из каждого значения признака среднее и поделим на стандартное отклонение:

$$x_i^j \coloneqq \frac{x_i^J - \mu_j}{\sigma_j}$$

- Если модель переобучается, то веса используются для запоминания обучающей выборки
- Правильнее масштабировать признаки и регуляризовать модель перед изучением весов

Пример

- 1000 объектов
- Два признака
- Первый принимает значения от 0 до 1
- Второй равен единице на 10 объектах и нулю на 990 объектах
- $y = x_1 + 2x_2$

Пример

```
[0.3175037 , 1.
                       ],
[0.59558502, 1.
[0.48660609, 1.
[0.69255463, 1.
[0.81968981, 1.
[0.48844247, 1.
[0.13426702, 1.
[0.850628 , 1.
                        ],
[0.57499033, 1.
[0.73993748, 1.
[0.70466465, 0.
                       ],
[0.96821177, 0.
[0.29530732, 0.
[0.70530677, 0.
[0.36567633, 0.
                       ],
[0.39541072, 0.
[0.23059464, 0.
[0.34401018, 0.
                        ],
[0.94829675, 0.
[0.29257085, 0.
[0.24599061, 0.
                        ],
[0.58313798, 0.
                       ],
```

Пример

$$a(x) = x_1 + 2x_2$$

- Удаляем первый признак, получаем MSE = 0.08
- Удаляем второй признак, получаем MSE = 0.04

• Правильнее удалить признак и посмотреть, как сильно растёт ошибка без него

Градиент и его свойства

Среднеквадратичная ошибка

• MSE для линейной регрессии:

$$Q(w_1, ..., w_d) = \sum_{i=1}^{\ell} (w_1 x_1 + \dots + w_d x_d - y_i)^2$$

Градиент

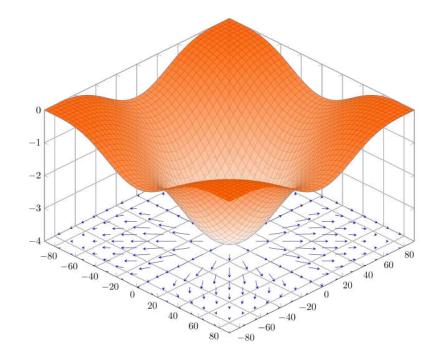
• Градиент — вектор частных производных

$$\nabla f(x) = \left(\frac{\partial f}{\partial x_1}, \dots, \frac{\partial f}{\partial x_d}\right)$$

• У градиента есть важное свойство!

Важное свойство

- Зафиксируем точку x_0
- В какую сторону функция быстрее всего растёт?



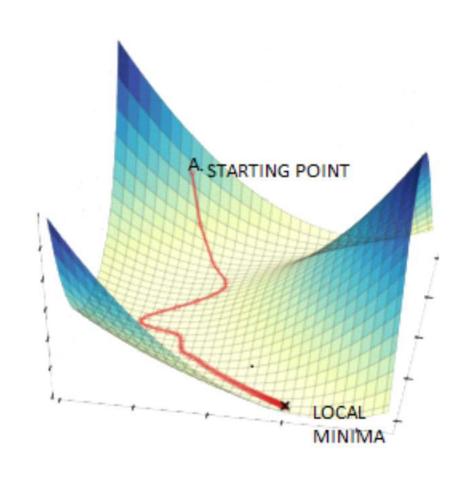
Важное свойство

- Зафиксируем точку x_0
- В какую сторону функция быстрее всего растёт?
- В направлении градиента!
- А быстрее всего убывает в сторону антиградиента

Как это пригодится?



Как это пригодится?



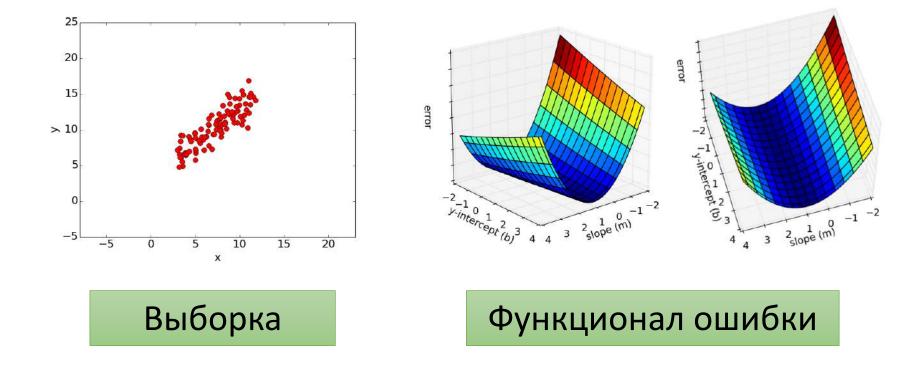
Градиентный спуск

Градиентный спуск

- Стартуем из случайной точки
- Сдвигаемся по антиградиенту
- Повторяем, пока не окажемся в точке минимума

- Простейший случай: один признак
- Модель: $a(x) = w_1 x + w_0$
- Два параметра: w_1 и w_0
- Функционал:

$$Q(w_0, w_1) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (w_1 x_i + w_0 - y_i)^2$$



$$Q(w_0, w_1) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (w_1 x_i + w_0 - y_i)^2$$

$$\bullet \quad \frac{\partial Q}{\partial w_1} = \frac{2}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} x_i (w_1 x_i + w_0 - y_i)$$

$$\bullet \quad \frac{\partial Q}{\partial w_0} = \frac{2}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (w_1 x_i + w_0 - y_i)$$

•
$$\nabla Q(w) = \left(\frac{2}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} x_i (w_1 x_i + w_0 - y_i), \frac{2}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (w_1 x_i + w_0 - y_i)\right)$$

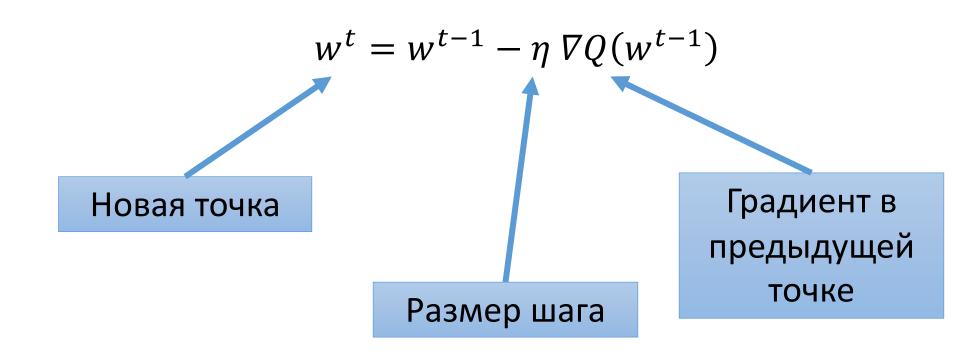
Начальное приближение

• w^0 — инициализация весов

• Например, из стандартного нормального распределения

Градиентный спуск

• Повторять до сходимости:



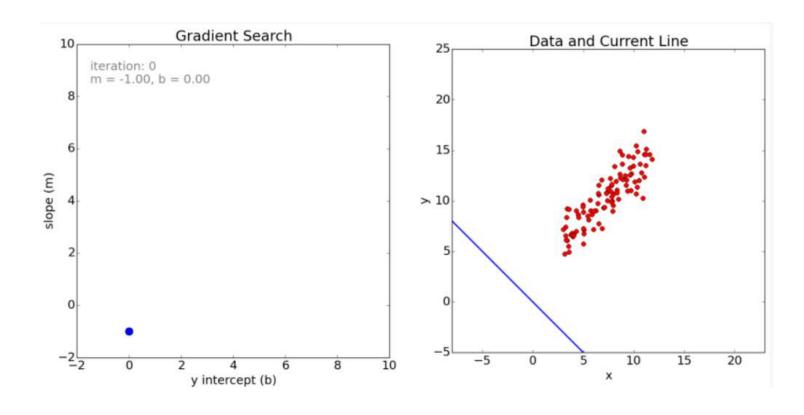
Сходимость

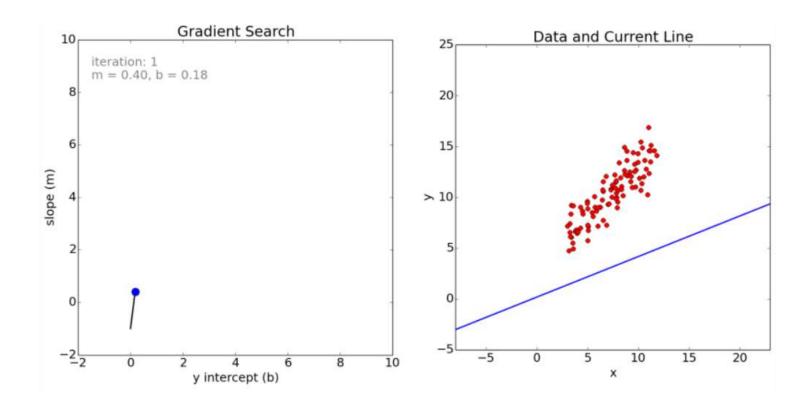
• Останавливаем процесс, если

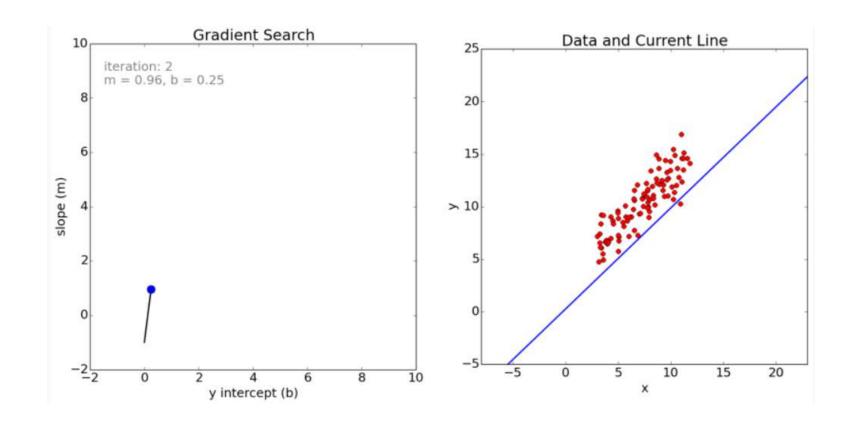
$$\|w^t - w^{t-1}\| < \varepsilon$$

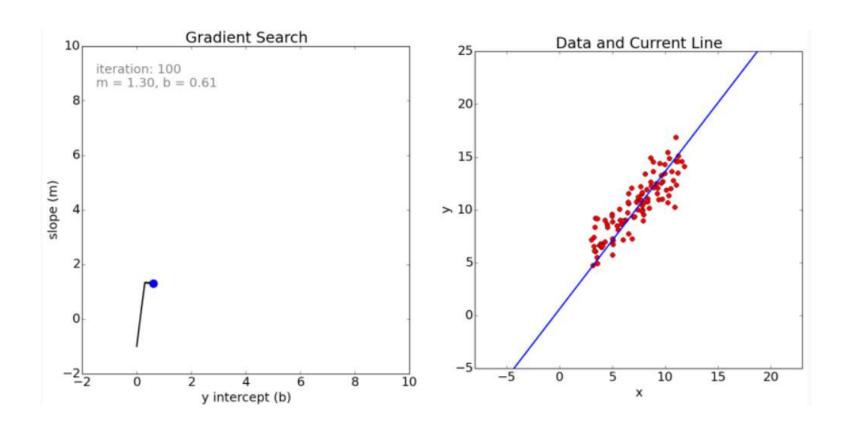
• Другой вариант:

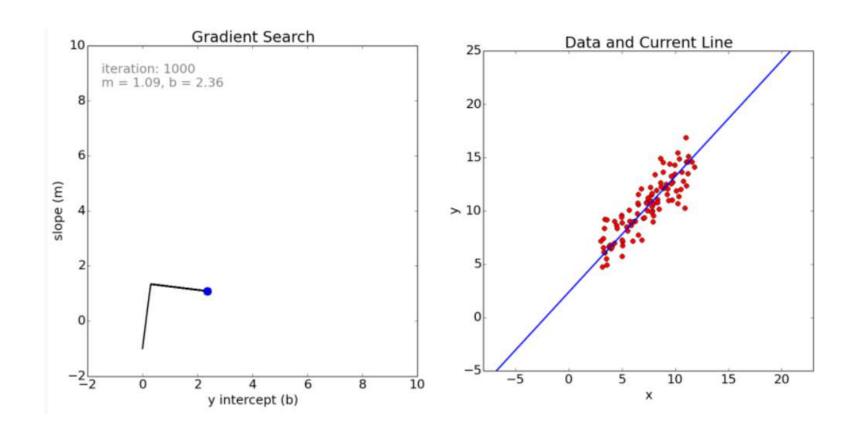
$$\|\nabla Q(w^t)\| < \varepsilon$$

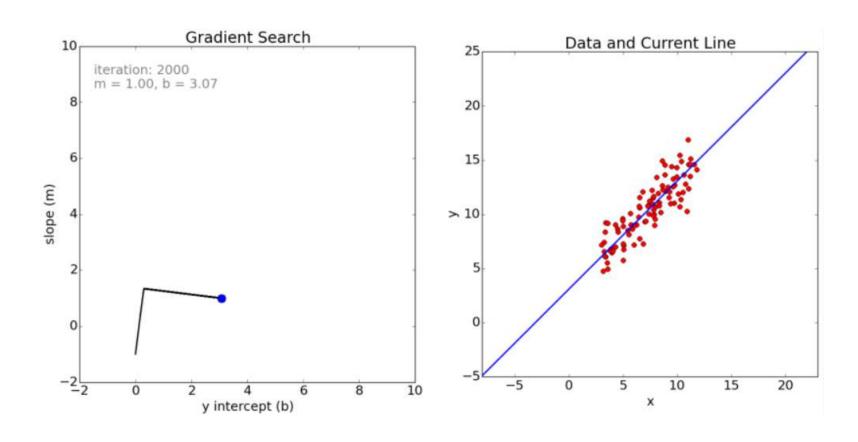


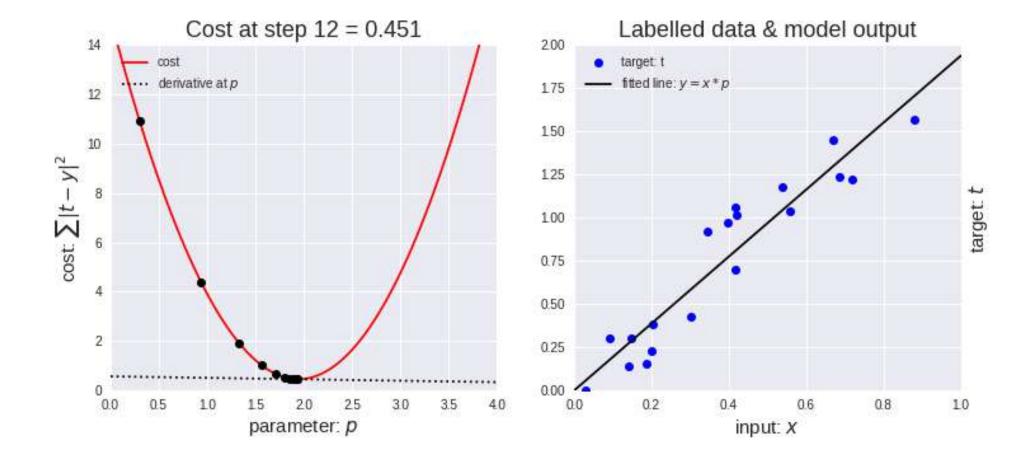




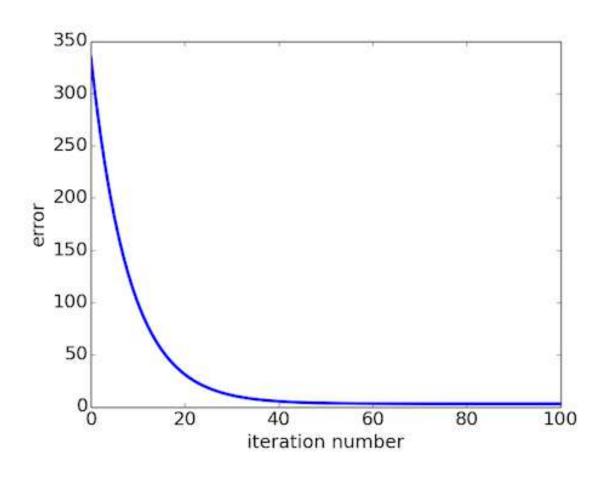








Функционал ошибки



Линейная регрессия

$$Q(w) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\langle w, x \rangle - y_i)^2$$

•
$$\frac{\partial Q}{\partial w_1} = \frac{2}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} x_{i1} (\langle w, x \rangle - y_i)$$

• ..

•
$$\frac{\partial Q}{\partial w_d} = \frac{2}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} x_{id} (\langle w, x \rangle - y_i)$$

•
$$\nabla Q(w) = \frac{2}{\ell} X^T (Xw - y)$$

Градиентный спуск

1. Начальное приближение: w^0

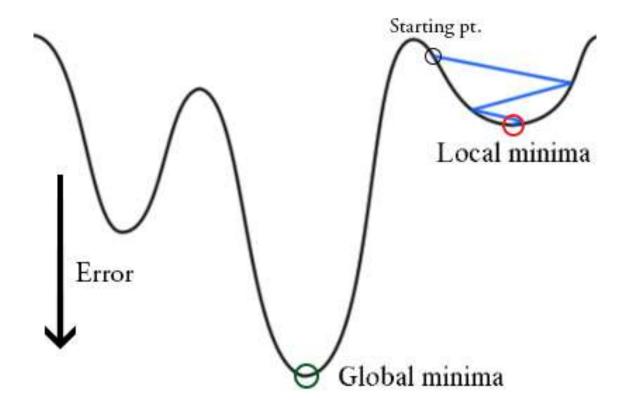
2. Повторять:

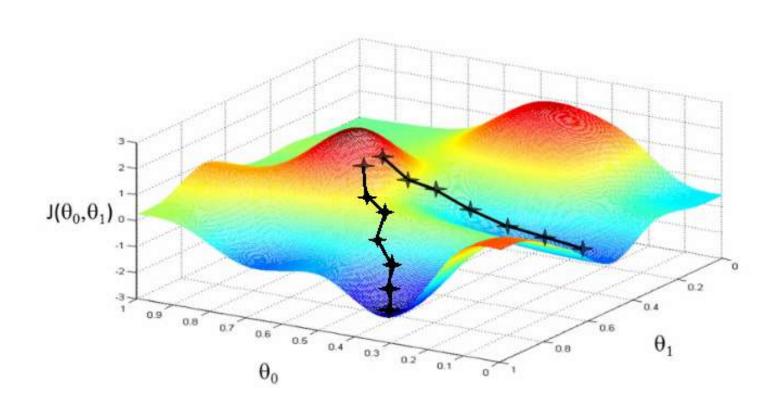
$$w^t = w^{t-1} - \eta \, \nabla Q(w^{t-1})$$

3. Останавливаемся, если

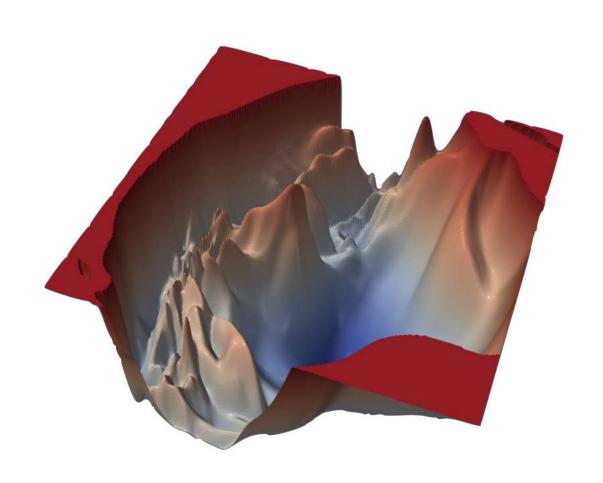
$$||w^t - w^{t-1}|| < \varepsilon$$

• Градиентный спуск находит только локальные минимумы





- Градиентный спуск находит локальный минимум
- Мультистарт запуск градиентного спуска из разных начальных точек
- Может улучшить результат

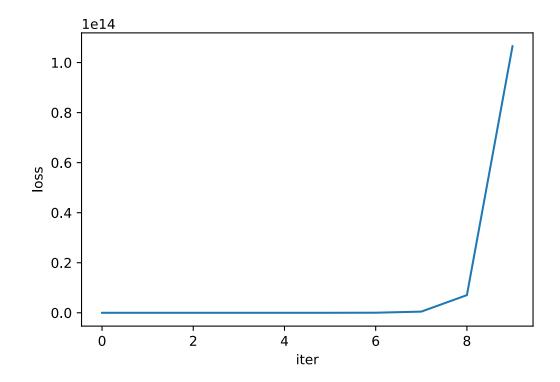


$$w^t = w^{t-1} - \eta \, \nabla Q(w^{t-1})$$

• Позволяет контролировать скорость обучения

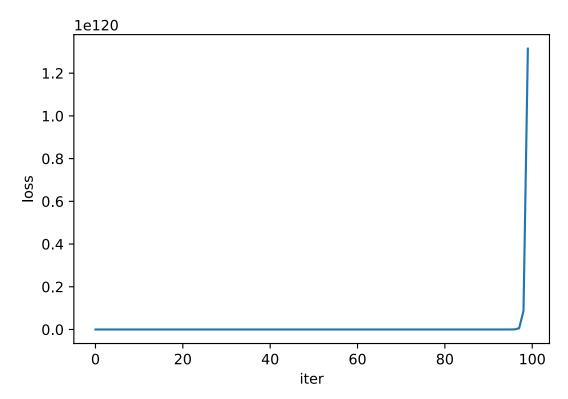
Градиент на первом шаге:

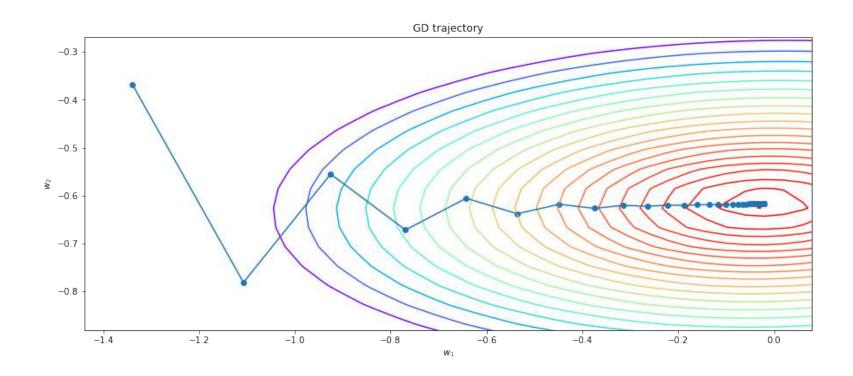
[26.52, 564.80, 682.90, 5097.71, 12110.87]



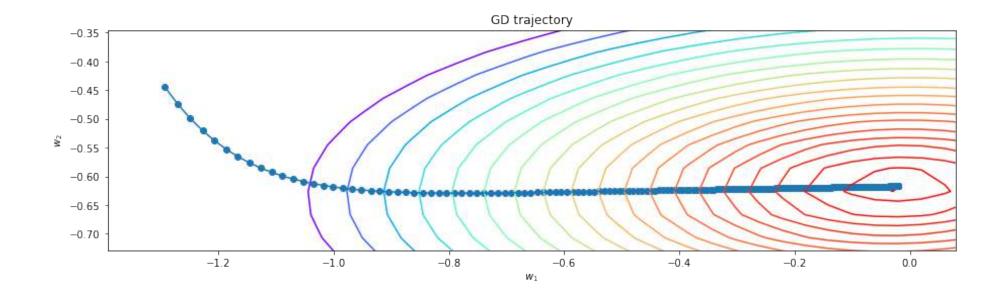
Градиент на первом шаге:

[26.52, 564.80, 682.90, 5097.71, 12110.87]





Длина шага



Длина шага

$$w^t = w^{t-1} - \eta \nabla Q(w^{t-1})$$

• Позволяет контролировать скорость обучения

• Если сделать длину шага недостаточно маленькой, градиентный спуск может разойтись

• Длина шага — параметр, который нужно подбирать

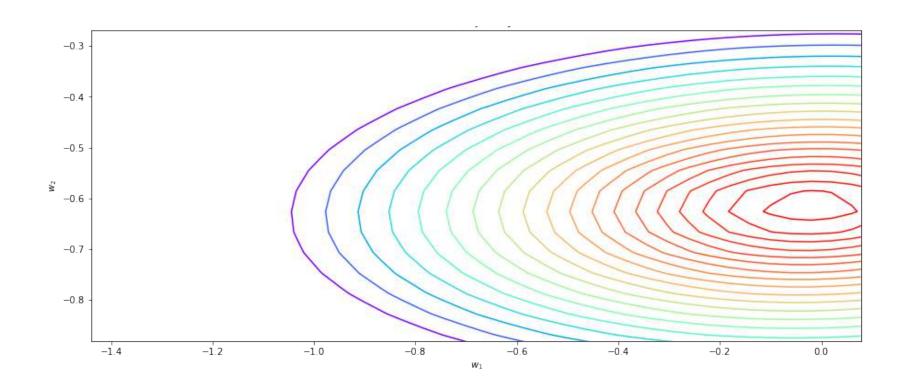
Переменная длина шага

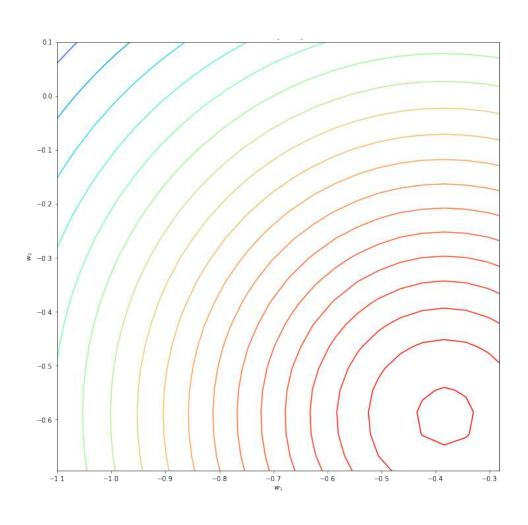
$$w^t = w^{t-1} - \frac{\eta_t}{\eta_t} \nabla Q(w^{t-1})$$

• Длину шага можно менять в зависимости от шага

• Например: $\eta_t = \frac{1}{t}$

• Ещё вариант: $\eta_t = \lambda \left(\frac{s}{s+t}\right)^p$





 Вычтем из каждого значения признака среднее и поделим на стандартное отклонение:

$$x_i^j \coloneqq \frac{x_i^J - \mu_j}{\sigma_j}$$

Градиентный спуск

1. Начальное приближение: w^0

2. Повторять:

$$w^t = w^{t-1} - \eta \, \nabla Q(w^{t-1})$$

3. Останавливаемся, если

$$||w^t - w^{t-1}|| < \varepsilon$$

Линейная регрессия

$$Q(w) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} (\langle w, x \rangle - y_i)^2$$

•
$$\frac{\partial Q}{\partial w_1} = \frac{2}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} x_{i1} (\langle w, x \rangle - y_i)$$

• ..

•
$$\frac{\partial Q}{\partial w_d} = \frac{2}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} x_{id} (\langle w, x \rangle - y_i)$$

•
$$\nabla Q(w) = \frac{2}{\ell} X^T (Xw - y)$$

Сложности градиентного спуска

- Для вычисления градиента, как правило, надо просуммировать что-то по всем объектам
- И это для одного маленького шага!

Оценка градиента

$$Q(w) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} L(y_i, a(x_i))$$

• Градиент:

$$\nabla Q(w) = \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} \nabla L(y_i, a(x_i))$$

• Может, оценить градиент одним слагаемым?

$$\nabla Q(w) \approx \nabla L(y_i, a(x_i))$$

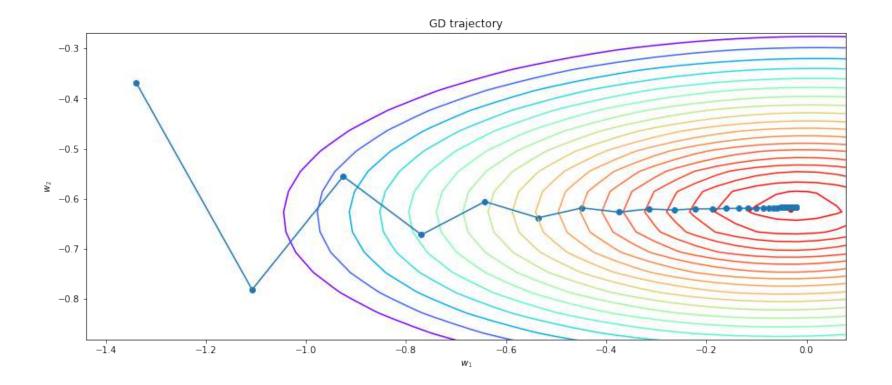
- 1. Начальное приближение: w^0
- 2. Повторять, каждый раз выбирая случайный объект i_t :

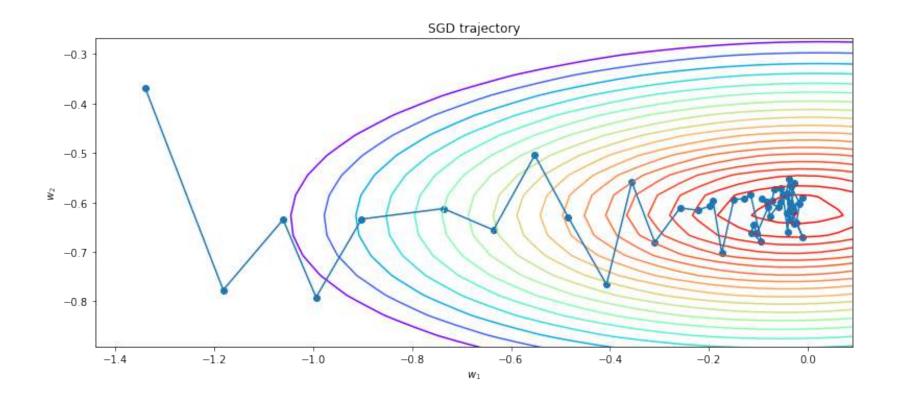
$$w^{t} = w^{t-1} - \eta \nabla L \left(y_{i_t}, a(x_{i_t}) \right)$$

3. Останавливаемся, если

$$||w^t - w^{t-1}|| < \varepsilon$$

Градиентный спуск





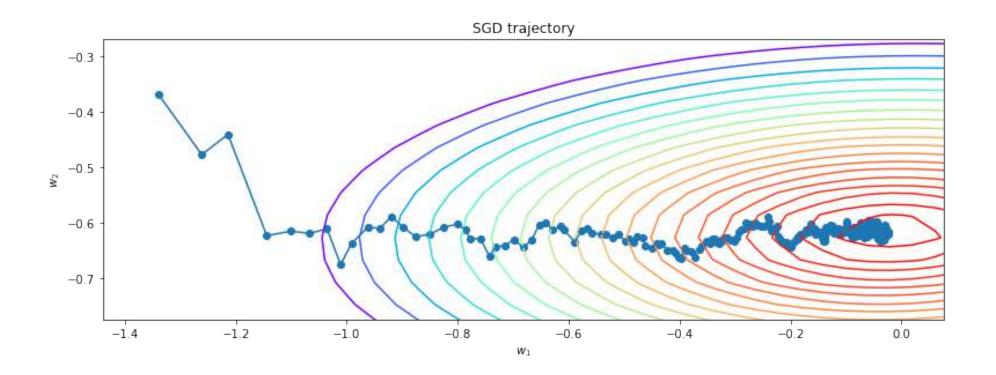
1. Начальное приближение: w^0

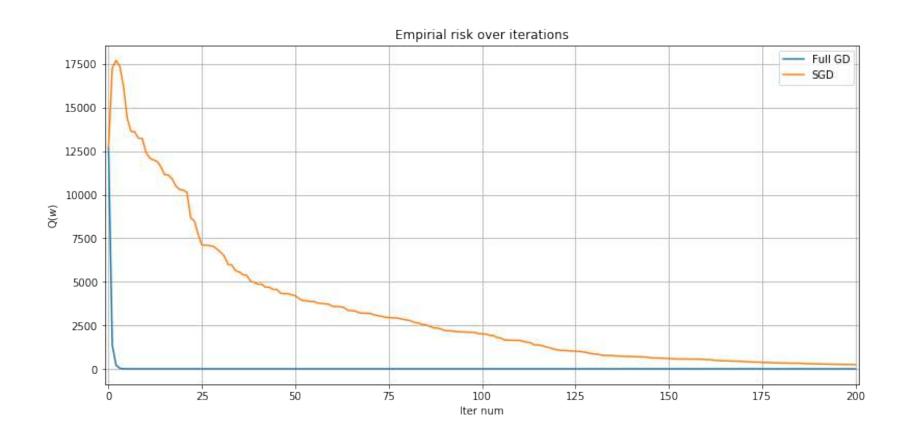
2. Повторять, каждый раз выбирая случайный объект i_t :

$$w^{t} = w^{t-1} - \frac{\eta_{t}}{\eta_{t}} \nabla L \left(y_{i_{t}}, a(x_{i_{t}}) \right)$$

3. Останавливаемся, если ошибка на валидационной выборке перестала падать

$$\eta_t = \frac{0.1}{t^{0.3}}$$





Mini-batch

- 1. Начальное приближение: w^0
- 2. Повторять, каждый раз выбирая m случайных объектов i_1, \dots, i_m :

$$w^{t} = w^{t-1} - \eta_{t} \frac{1}{m} \sum_{j=1}^{m} \nabla L \left(y_{i_{j}}, a \left(x_{i_{j}} \right) \right)$$

3. Останавливаемся, если

$$||w^t - w^{t-1}|| < \varepsilon$$