

1. 交叉验证 (Cross Validation)

1. 保留交叉验证 (hold-out cross validation)
2. k-折叠交叉验证 (k-fold cross validation)
3. 弃一法交叉验证 (leave-one-out cross validation)

2. 特征选择 (Feature Selection)

1. 封装特征选择 (Wrapper feature selection)
2. 过滤特征选择 (Filter feature selection)

3. 贝叶斯统计和正则化 (Bayesian statistics and regularization)

4. 怎样使用机器学习算法

模型选择问题：设想一个机器学习问题，有多种模型可以选择。例如，我们可能是用一个多项式回归模型 $h_{\theta}(x) = g(\theta_0 + \theta_1 x + \dots + \theta_k x^k)$ ，如何判定这里的多项式次数 k 应该是多少？（即我们怎样才能自动选择一个能够在偏差 / 方差之间进行权衡的模型）或者在另一类参数选择模型中，我们希望能够自动选择一个带宽参数 τ 用于局部加权回归 (locally weighted regression, LWR)；还有就是自动选择一个参数 C 用于 $L1$ 正则化的 SVM 算法中。

形式化定义：假设可选的模型集合是 $M = \{M_1, M_2, \dots, M_d\}$ ，例如在分类问题中，模型可以是逻辑回归算法、神经网络、支持向量机等模型， M 都包含了这些模型；那么模型选择问题就是在这些模型中选择一个最好的。那么首先我们需要使用一种方法定义“最好”，即交叉验证；然后进行选择，选择方式有很多，可以根据交叉验证的结果选择，也可以通过特征选择去筛选模型。

1. 交叉验证 (Cross Validation)

假如我们有一个训练集 S ，如果我们想要通过经验风险最小化 (ERM) 来进行模型选择，那么选择算法如下：

1. 在训练集 S 上，对模型集合中的每个模型 M_i 都进行训练，得到对应的假设 h_i ；
2. 从这些假设中选择训练误差最小的假设 (hypothesis)。

事实上，上面这个算法不可行。比如考虑要选择多项式的阶的问题，多项式的阶越高，对训练集的拟合程度越好，训练误差自然也最小；然而，这种方法选出来的都是偏差小、方差大的高阶多项式，出现过拟合现象。这种方法选出来的通常都是很差的选择。

1. 保留交叉验证 (hold-out cross validation)

下面这个算法就好一些，这个方法叫保留交叉验证 (hold-out cross validation)，也叫简单交叉验证 (simple cross validation)，步骤如下：

1. 将训练集 S 随机拆分成 S_{train} （用于训练，例如选择整体数据的 70%）和 S_{cv} （用于验证，剩余的 30%）。这里的 S_{cv} 就叫做保留交叉验证集 (hold-out cross validation set)；
2. 只在集合 S_{train} 上，对每一个模型 M_i 进行训练，然后得到假设 h_i ；
3. 在集合 S_{cv} 上测试每一个 h_i ，得到相应的训练误差 $\hat{\xi}_{S_{cv}}(h_i)$ ；
4. 选择具有最小训练误差 $\hat{\xi}_{S_{cv}}(h_i)$ 的 h_i 作为最佳模型。

这样通过在一部分未进行训练的样本集合 S_{cv} 上进行测试，我们可以认为这里的训练误差 $\hat{\xi}_{S_{cv}}(h_i)$ 接近于泛化误差 (generalization error)。通常可以选择 $1/4 - 1/3$ 的样本用来作为保留交叉验证集，30% 是一个典型选择。

这个方法还有一种备选方法，就是在选择出最佳假设 h_i 后，我们用 h_i 对应的模型 M_i 对整个训练集 S 再次进行训练得到“更好”的假设。（这个思路通常不错，但有一种情况例外，就是学习算法对初始条件和数据的扰动非常敏感的情况；在这样的算法中，适用 S_{train} 的模型未必同样适用于 S_{cv} ，这样最好放弃再训练的步骤。）

不过保留交叉验证方法的一个弊端就是浪费了训练集的一部分，甚至我们使用备用的重新进行训练的步骤也不行。因为我们的步骤（2）相当于试图在 70% 的样本上寻找一个最好的模型，而不是使用全部的样本。在样本充足的情况下，可以使用这种方法。如果样本较少，那最好用其他方法进行模型选择。

2. k-折叠交叉验证（k-fold cross validation）

下面我们介绍一种使用较少的验证集的方法：

1. 随机将训练集 S 平均分成 k 的不相交的子集， S_1, \dots, S_k ；

2. 对每个模型 M_i ，我们都安装下面的步骤进行评估：

对 $j = 1, \dots, k$

- 在除 S_j 的其他子集上，对模型 M_i 训练得到假设 h_{ij} ；
- 在 S_j 上，用假设 h_{ij} 进行测试，得到训练误差 $\hat{\xi}_{S_j}(h_{ij})$ 。

对 $\hat{\xi}_{S_j}(h_{ij})$ 取平均值，计算得到的值就当是模型 M_i 的估计泛化误差；

3. 选择具有最小估计泛化误差的模型 M_i ，然后在整个训练集 S 上重新训练该模型，得到的假设就可以作为最优模型。

通常这里进行折叠的次数 k 一般是 10，这样每次用于保留用于验证的训练样本就小多了。不过这样会消耗更多的计算成本，因为对每个模型都要进行 k 次训练。

3. 弃一法交叉验证（leave-one-out cross validation）

当然我们也可以走一点极端，设 $k = m$ ，这样是为了每次能够尽可能多地利用数据，尽可能少地排除数据。然后其他步骤不变，这样每个模型都要进行 m 次训练。

总的来说，我们介绍的不同版本的交叉验证，不仅可以用来作为模型选择的方法，实际上也可以对具体的模型或算法进行评估。

2. 特征选择（Feature Selection）

模型选择的一个非常重要且特殊的情况就是**特征选择（Feature Selection）**。假设一个监督学习问题，其中特征值 n 特别大（甚至比训练样本规模还大）；然而你怀疑可能只有一小部分的特征（feature）与学习任务相关。即便使用的是一个简单的 n 维线性分类器，假设类 H 的 VC 维依然也能达到 $O(n)$ ，因此有**过拟合的潜在风险**，除非样本规模很大。

在这样的背景下，就可以使用**特征选择算法**，来降低特征值的数量。假设有 n 个特征，那么就有 2^n 个特征子集，如果采用普通的枚举算法对比 2^n 种模型，成本就太高了，所以通常的做法就是使用某些**启发式的搜索过程**（heuristic search procedure）。

1. 封装特征选择（Wrapper feature selection）

前向搜索（forward search）：

1. 初始化一个集合为空集 $F = \emptyset$ ；

2. 重复一下过程：

- a. 对 $i = 1, \dots, n$, 如果 $i \notin F$, 则令 $F_i = F \cup \{i\}$, 然后使用某种交叉验证方法来评估特征模型 F_i ;
- b. 在若干个 F_i 中选择最好的一个作为 F 代入 a 中;

3. 整个搜索过程中筛选出来了最佳特征子集, 将其输出。

算法的外层循环即步骤 (2) 的停止条件可以是 $F = \{1, \dots, n\}$ 达到全部规模, 也可以是 $|F|$ 超过某个预先设置的阈值。

这个算法描述的是对模型特征进行封装（封装特征选择（Wrapper feature selection））的一个实例，算法本身就是一个将学习算法进行“打包（wraps）”的过程，然后重复调用这个算法来评估学习算法对不同的特征子集的处理效果。除了前向搜索外，还可以使用其他的搜索特征，例如后向搜索（backward search），从 $F = \{1, \dots, n\}$ 开始，然后重复删减特征，只要满足停止条件。

这种封装特征选择算法通常效果不错，不过对算力开销也很大，时间复杂度约为 $O(n^2)$ 。

2. 过滤特征选择（Filter feature selection）

过滤特征选择（Filter feature selection）方法的原理是针对每一个特征 $x_i, i = 1, \dots, n$, 计算 x_i 相对于类别标签 y 的信息量 $S(i)$, 得到 n 个结果, 然后按照从大到小排名, 输出前 k 的特征。这样在算力上的开销也更低, 大概为 $O(n)$ 。

那么问题的关键是如何定义信息量 $S(i)$, 实际中, 通常 (x 为连续值时可以对其进行离散化) 选择 x_i 和 y 的互信息 (mutual information) $MI(x_i, y)$ 作为 $S(i)$ 。

$$MI(x_i, y) = \sum_{x_i \in \{0,1\}} \sum_{y \in \{0,1\}} p(x_i, y) \log \frac{p(x_i, y)}{p(x_i)p(y)}$$

(当 $x_i \in \{0, 1\}$ 的时候, 这个公式如上; 更一般的情况是变量 x_i 的范围) 这里的概率 $p(x_i, y), p(x_i), p(y)$ 都可以根据训练集上的经验分布来估计。

要对信息量的值有一个更直观的印象, 也可以将互信息表达成 **KL 散度** (Kullback-Leibler divergence) :

$$MI(x_i, y) = KL(p(x_i, y) || p(x_i)p(y))$$

这里通俗的表述为, 这个概念对 $p(x_i, y), p(x_i)p(y)$ 的概率分布的差异程度给出了一个衡量。如果两个随机变量相互独立, 那么必有 $p(x_i, y) = p(x_i)p(y)$, 那么两个分布之间的 KL 散度就应该是 0。这样符合下面这种很自然的认知: 如果 x_i 和 y 相互独立, 那么 x_i 很明显对 y 是“无信息量(non-informative)”, 因此对应的信息量 $S(i)$ 就应该很小。与之相反, 如果 x_i 对 y 有“很大的信息量”, 那么这两者的互信息 $MI(x_i, y)$ 就应该很大。

最好一个是: 我们如何选择特征个数 k 。一个标准办法就是使用交叉验证来从可能的不同 k 值中进行筛选。

3. 贝叶斯统计和正则化（Bayesian statistics and regularization）

在本节中, 我们要讲另一种工具, 用来对抗过拟合 (over fitting)。

在本章的开头, 我们谈到了使用最大似然 (maximum likelihood, ML) 来进行参数拟合, 然后根据下面的式子来选择合适的参数:

$$\theta_{ML} = \arg \max_{\theta} p(y^{(i)} | x^{(i)}; \theta)$$

在上式中，我们都把 θ 看做一个未知参数（unknown parameter）。频率统计（frequentist statistics）中也把 θ 当成一个未知常量。在频率论世界观中， θ 只是一个未知的、不随机的常量，我们的任务就是提出某种统计程序（例如，最大似然）来对参数进行估计。

另一种解决参数估计问题的方法是使用贝叶斯世界观，把 θ 当成未知的随机变量。这个方法中我们要先指定一个在 θ 上的先验分布（prior distribution） $p(\theta)$ ，这个分布表达了我们关于参数的“预先判断”。给定一个训练集 $S = \{(x^{(i)}, y^{(i)})\}_{i=1}^m$ ，当我们对一个新的 x 的值进行预测的时候，我们可以先计算参数的后验分布（posterior distribution）：

$$\begin{aligned} p(\theta|S) &= \frac{p(S|\theta)p(\theta)}{p(S)} \\ &= \frac{[\prod_{i=1}^m p(y^{(i)} | x^{(i)}, \theta)] p(\theta)}{\int_{\theta} [\prod_{i=1}^m p(y^{(i)} | x^{(i)}, \theta) p(\theta)] d\theta} \end{aligned}$$

在上面的等式中， $p(y^{(i)} | x^{(i)}, \theta)$ 来自学习问题中所用的模型。例如，在贝叶斯逻辑回归问题中（Bayesian logistics regression）： $p(y^{(i)} | x^{(i)}, \theta) = h_{\theta}(x^{(i)})^{y^{(i)}} (1 - h_{\theta}(x^{(i)}))^{(1-y^{(i)})}$ ，其中， $h_{\theta}(x^{(i)}) = 1/(1 + \exp(-\theta^T x^{(i)}))$ 。

由于我们这里把 θ 看成一个随机变量，那么就可以使用条件判断，即用 $p(y^{(i)} | x^{(i)}, \theta)$ 替代 $p(y^{(i)} | x^{(i)}; \theta)$ 。

若有一个新的样本 x ，我们可以使用 θ 上的后验分布来计算标签的后验分布：

$$p(y|x, S) = \int_{\theta} p(y|x, \theta) p(\theta|S) d\theta$$

如果目标是根据输入 x 来预测输出 y 的均值，那么可以通过下式计算：

$$E[y|x, S] = \int_y y p(y|x, S) dy$$

上面就是我们简述的过程，可以认为是一种“完全贝叶斯（fully Bayesian）”预测，其中我们的预测是通过计算相对于 θ 上的后验概率 $p(\theta|S)$ 的平均值得出的。实际上，这个后验分布的计算通常比较困难，例如分母上的积分，而 θ 通常是高维度的，这通常不能以闭合形式（closed-form）来实现。

因此实际应用中，我们都是用 θ 的后验分布的近似替代。一个常用的近似是把对 θ 的后验分布替换为一个单点估计（signal point estimate）。 θ 的最大一个后验（maximum a posteriori, MAP）估计为：

$$\theta_{MAP} = \arg \max_{\theta} \prod_{i=1}^m p(y^{(i)} | x^{(i)}) p(\theta)$$

与最大似然 θ_{ML} 相比， θ_{MAP} 在末尾多了一个先验概率分布 $p(\theta)$ 。

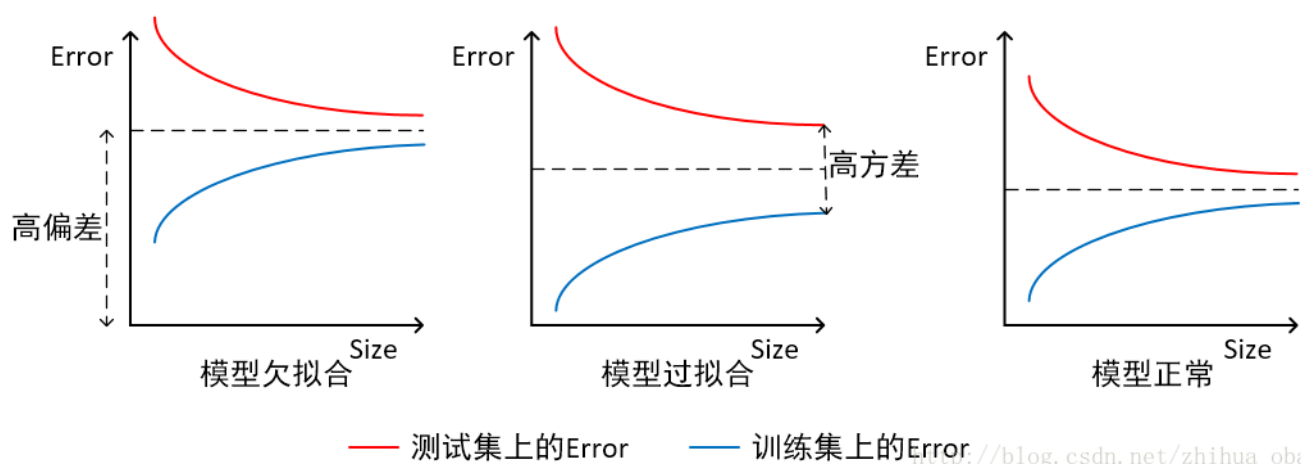
实际应用中，对先验概率分布 $p(\theta)$ 的常见选择是假设 $\theta \sim N(0, \tau^2 I)$ 。使用这样一个先验概率分布，拟合出来的参数 θ_{MAP} 将比最大似然得到的参数 θ_{ML} 有更小的范数（smaller norm）。是实践中，贝叶斯最大后验估计比参数的最大似然估计更容易避免过拟合。

4. 怎样使用机器学习算法

这个是 CS229-11 课上的 PPT 总结，主要介绍的是怎样使用机器学习算法处理问题，主要分为三个部分：

- 学习算法的调试诊断法；
- 误差分析和销蚀分析；
- 如何处理一个机器学习问题
 - 过早优化问题。

针对第一部分的学习算法的调试诊断法，我们可以先判断算法是否欠拟合或过拟合，通过分析学习曲线，提出相应的解决方法：



我们可以发现：模型欠拟合的时候，会出现高偏差问题，可以通过增加特征解决；当模型过拟合的时候，会出现高方差问题，可以通过增大训练集、减少特征解决。