

Rozpoznawanie obrazów

Laboratorium – Python – Zadanie nr 1

Regresja liniowa

autorzy: A. Gonczarek, J.M. Tomczak, S. Zaręba, M. Zięba, J. Kaczmar

Cel zadania

Celem zadania jest implementacja liniowego zadania najmniejszych kwadratów bez i z regularyzacją ℓ_2 na przykładzie dopasowania wielomianu do danych.

Liniowe zadanie najmniejszych kwadratów

Zakładamy, że dany jest model

$$\bar{y} = \phi(\mathbf{x})^T \mathbf{w},$$

gdzie $\mathbf{w} = (w_0 \ w_1 \ \dots \ w_{M-1})^T$ jest wektorem parametrów, a $\phi(\mathbf{x}) = (\phi_0(\mathbf{x}) \ \phi_1(\mathbf{x}) \ \dots \ \phi_{M-1}(\mathbf{x}))^T$ jest wektorem cech. Na przykład model może być wielomianem M -tego rzędu i wówczas cechy są argumentem podniesionym do kolejnych potęg.

Interesuje nas dopasowanie modelu do dostępnych obserwacji $\mathbf{y} = (y_1 \ y_2 \ \dots \ y_N)^T$ oraz $\mathbf{X} = [\mathbf{x}_1 \ \mathbf{x}_2 \ \dots \ \mathbf{x}_N]$. Dalej, przez $\Phi = [\phi(\mathbf{x}_1) \ \phi(\mathbf{x}_2) \ \dots \ \phi(\mathbf{x}_N)]^T$ oznaczamy będziemy macierz wyliczonych cech dla obserwacji \mathbf{X} . Dopasowanie modelu do danych polega na znalezieniu wartości parametrów \mathbf{w} . W tym celu będziemy minimalizować funkcję błędu, która określa różnicę między obserwacjami a wartościami zwracanymi przez model. Taką funkcją jest suma kwadratów różnic między predykcjami modelu a obserwacjami, tj.

$$Q(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{y} - \Phi \mathbf{w}\|_2^2. \quad (1)$$

Jest to tzw. **liniowe zadanie najmniejszych kwadratów**.

Zakładając, że rząd $r(\Phi) = M$, policzenie gradientu względem parametrów i przyrównanie go do zera daje jednoznaczne rozwiązanie:

$$\mathbf{w} = (\Phi^T \Phi)^{-1} \Phi^T \mathbf{y}. \quad (2)$$

Liniowe zadanie najmniejszych kwadratów z regularyzacją ℓ_2

Problemem w liniowym zadaniu najmniejszych kwadratów jest konieczność ustalenia liczby cech, np. stopnia wielomianu. Dobranie zbyt małej lub zbyt dużej liczby skutkować może w otrzymaniu

modelu, który niepoprawnie odzwierciedla charakter szukanej zależności. W tym celu proponuje się ustalenie liczby cech, zazwyczaj dostatecznie dużej, oraz zmodyfikowanie funkcji błędu przez dodanie **regularyzatora** ℓ_2 ¹:

$$Q(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \|\mathbf{y} - \Phi \mathbf{w}\|_2^2 + \frac{\lambda}{2} \|\mathbf{w}\|_2^2, \quad (3)$$

gdzie $\lambda > 0$ jest współczynnikiem regularyzacji.

Okazuje się, że zastosowanie regularyzacji nie wymaga założenia o rzędzie macierzy Φ , tj. dla dowolnego $r(\Phi)$ policzenie gradientu względem parametrów i przyrównanie go do zera daje jednoznaczne rozwiązanie:

$$\mathbf{w} = (\Phi^T \Phi + \lambda \mathbf{I})^{-1} \Phi^T \mathbf{y}, \quad (4)$$

gdzie \mathbf{I} jest macierzą jednostkową.

Selekcja modelu

Dalej będziemy rozpatrywać wielomiany stopnia M . Problem selekcji modelu można rozwiązać na dwa sposoby:

1. Ustalić dostatecznie wysoki stopień wielomianu i zastosować regularyzację ℓ_2 .
2. Przyjąć różne modele, tj. różne stopnie wielomianu, a następnie dokonać **selekcji modelu** (ang. *model selection*), tj. wybrać model, dla którego wartość funkcji błędu jest najmniejsza.

Do oceny poprawności uzyskanego modelu w procesie selekcji modelu będziemy stosować *błąd średniokwadratowy*:

$$E(\mathbf{w}) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^N (y_n - \bar{y}(\mathbf{x}_n))^2. \quad (5)$$

Wybór stopnia wielomianu

Zakładamy różne wartości $M \in \mathcal{M}$. Przykładowo $\mathcal{M} = \{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7\}$, czyli rozpatrywać będziemy wielomianu o stopniu od $M = 0$ do $M = 7$. Uczenie modelu, tj. wyznaczenie parametrów \mathbf{w} wg wzoru (2), odbywa się na podstawie ciągu uczącego (treningowego) \mathbf{X} i \mathbf{y} . Natomiast porównanie modeli, tj. różnych stopni wielomianów, odbywa się przy użyciu osobnego zbioru walidacyjnego \mathbf{X}_{val} i \mathbf{y}_{val} . Procedura selekcji modelu jest następująca:

1. Dla każdego wielomianu stopnia $M \in \mathcal{M}$ wyznacz wartości parametrów \mathbf{w}_M korzystając z (2) w oparciu o dane \mathbf{X} i \mathbf{y} .

¹Regularyzację ℓ_2 na parametry nazywa się czasem *regularyzacją Tichonowa*.

2. Dla każdego wielomianu stopnia $M \in \mathcal{M}$ o parametrach \mathbf{w}_M wyznacz wartość funkcji błędu E_M o postaci (5) w oparciu o dane \mathbf{X}_{val} i \mathbf{y}_{val} .
3. Wybierz ten stopień wielomianu M , dla którego wartość funkcji błędu E_M jest najmniejsza.

Wybór wartości współczynnika regularyzacji

W przypadku stosowania regularyzacji ustalamy dostatecznie duży stopień wielomianu, np. $M = 7$, a następnie wyznaczamy parametry dla różnych wartości współczynnika regularyzacji $\lambda \in \Lambda$. Na przykład $\Lambda = \{0.001, 0.003, 0.01, 0.03, 0.1, 0.3, 1, 3, 10, 30, 100, 300\}$. Wyznaczenie parametrów \mathbf{w} wg wzoru (4), odbywa się na podstawie ciągu uczącego (treningowego) \mathbf{X} i \mathbf{y} . Natomiast porównanie modeli dla różnych wartości λ odbywa się przy użyciu osobnego zbioru walidacyjnego \mathbf{X}_{val} i \mathbf{y}_{val} . Procedura selekcji modelu jest następująca:

0. Ustal M .
1. Dla każdej wartości współczynnika regularyzacji $\lambda \in \Lambda$ wyznacz wartości parametrów \mathbf{w}_λ korzystając z (4) w oparciu o dane \mathbf{X} i \mathbf{y} .
2. Dla każdego wielomianu o parametrach \mathbf{w}_λ wyznacz wartość funkcji błędu E_λ o postaci (5) w oparciu o dane \mathbf{X}_{val} i \mathbf{y}_{val} .
3. Wybierz te wartości parametrów \mathbf{w}_λ , dla których wartość funkcji błędu E_λ jest najmniejsza.

Zbiór danych

Dane użyte w zadaniu zostały syntetycznie wygenerowane z następującego obiektu:

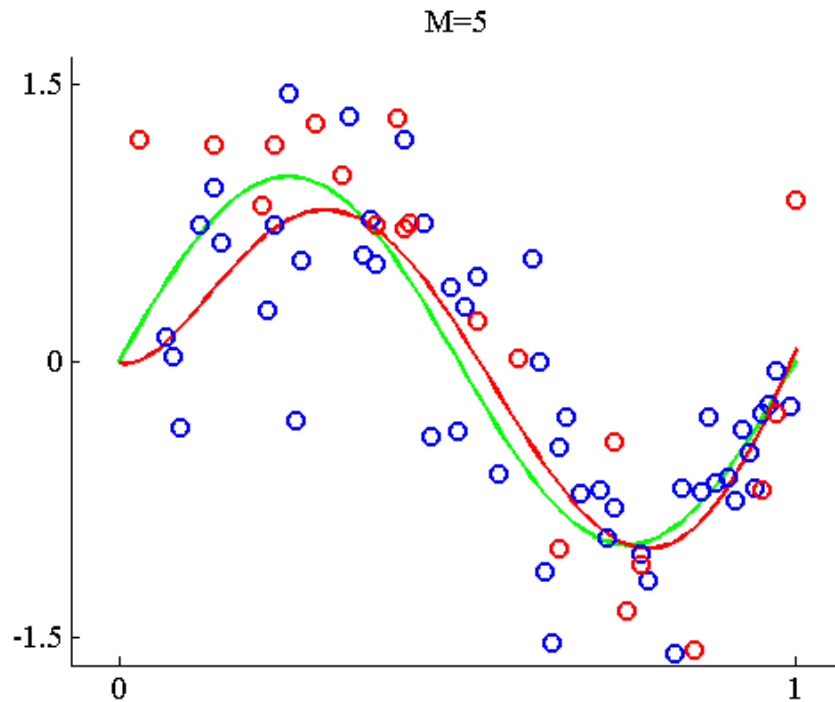
$$y = \sin(2\pi x) + \varepsilon, \quad (6)$$

gdzie $\varepsilon \sim \mathcal{N}(\varepsilon|0, \sigma^2)$ jest szumem gaussowskim, tj. zmienną losową o rozkładzie normalnym i średniej zero. Zbiór danych został podzielony na dwa ciągi treningowe \mathbf{X} , \mathbf{y} (odpowiednio po 8 i 50 obserwacji) oraz ciąg walidacyjny \mathbf{X}_{val} , \mathbf{y}_{val} (20 obserwacji). Rysunek 1 przedstawia przykładowe dane treningowe (niebieskie punkty) i walidacyjne (czerwone punkty) oraz obiekt (6) (zielona linia) i dopasowany model (czerwona linia).

Testowanie poprawności działania

Do sprawdzania poprawności działania zaproponowanych rozwiązań służy funkcja `main` w pliku `main.py`.

W pliku `main.py` nie wolno czegokolwiek zmieniać ani dopisywać.



Rysunek 1: Zbiór danych oraz przebieg obiektu i modelu.

Instrukcja wykonania zadania

Dodatkowe funkcje, z których należy skorzystać znajdują się w pliku `utils.py`:

- `polynomial(x, w)` – funkcja zwracająca wartości predykcji y dla zadanego x oraz wektora wartości parametrów w dla domyślnego modelu wielomianu.

Instrukcja:

Należy zaimplementować wszystkie funkcje w pliku `content.py`

1. Zaimplementować funkcję `mean_squared_error` pozwalającą na liczenie średniego błędu kwadratowego (5).
2. Zaimplementować funkcję `design_matrix` liczącą macierz Φ w pliku.
3. Zaimplementować funkcję `least_squares` wyznaczającą rozwiązania liniowego zadania najmniejszych kwadratów.
4. Zaimplementować funkcję `regularized_least_squares` wyznaczającą rozwiązania liniowego zadania najmniejszych kwadratów z regularyzacją ℓ_2 .
5. Zaimplementować funkcję `model_selection` dokonującą selekcji modelu dla zadanych wartości \mathcal{M} .

6. Zaimplementować funkcję `regularized_model_selection` dokonującą selekcji modelu dla zadanych wartości Λ .

UWAGA! Wszelkie nazwy funkcji i zmiennych w pliku `content.py` muszą pozostać zachowane.

Pytania kontrolne

1. Proszę wyznaczyć rozwiązanie liniowego zadania najmniejszych kwadratów (1).
2. Proszę wyznaczyć rozwiązanie liniowego zadania najmniejszych kwadratów z regularyzacją ℓ_2 (3).
3. Co to jest *overfitting*? Wskazać na przykładzie dopasowania wielomianu.
4. Co to jest *underfitting*? Wskazać na przykładzie dopasowania wielomianu.
5. Co to jest ciąg treningowy, walidacyjny, testowy? Jakie jest ich znaczenie.
6. Co to jest selekcja modelu? W jaki sposób się ją wykonuje? Czy miara oceniająca model może być inna od kryterium uczenia?
7. Które z podejść do selekcji modelu jest prostsze do zastosowania w praktyce i dlaczego?
8. Kiedy liniowe zadanie najmniejszych kwadratów ma jednoznaczne rozwiązanie, a kiedy istnieje wiele rozwiązań? Jak jest w przypadku zadania najmniejszych kwadratów z regularyzacją?
9. Zapisać wektor cech ϕ dla wielomianu M -tego rzędu.
10. Co to jest parametr λ ? Jak jego wartość wpływa na rozwiązanie?