# 機器學習 Machine Learning

## 劉昆琳 111061528 HW3 05/22/2023

### Part 2. Programming assignment:

#### 1. Maximum Likelihood Estimation

假設資料的分布如圖 1 所示,則期望找到迴歸線的參數有斜率(W)及偏差(b), 此迴歸線根據課本將其表示成y(x,w),其中x代表著特徵向量,而w則代表擬合 的多項式參數,但擬合出來的曲線並不會完美的與資料的分布重疊,故在假設模 型的函數時,會加上一個平均值為 0、標準差為 $\beta^{-1}$ 的高斯雜訊 $\epsilon$ ,即t=y(x,w)+ $\epsilon$ ,且雜訊的 probability distribution 則可以表達成 $p(t|x,w,\beta)=\mathcal{N}(t|y(x,w),\beta^{-1})$ 。

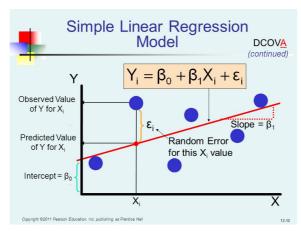


圖 1、資料集的分布與模型建模

因為樣本之間相互獨立,所以聯合機率(joint probability)可以被表達成  $p(t|X,w,\beta) = \prod_{n=1}^{N} \mathcal{N}(t_n|w^T\phi(x_n),\beta^{-1})$ ,其中y(x,w)被改寫成矩陣的形式,w 為多項式參數, $\phi$ 則是多項式,如 $1 \cdot x \cdot x^2 \cdot x^3 \cdots$ ,由於高斯函數中有指數不好推導,故將其取  $\ln$ ,即

$$ln(p(\boldsymbol{t}|\boldsymbol{w},\beta)) = \sum_{n=1}^{N} ln(\mathcal{N}(t_n|\boldsymbol{w}^T\phi(x_n),\beta^{-1})) = \frac{N}{2}ln(\beta) - \frac{N}{2}ln(2\pi) - \beta E_D(\boldsymbol{w})$$

其中 $E_D(\mathbf{w})$ 為

$$E_D(\mathbf{w}) = \frac{1}{2} \sum_{n=1}^{N} \{t_n - \mathbf{w}^T \phi(x_n)\}^2$$

若想擬合出來的函數越接近理想,則目標為最小化高斯雜訊 $\epsilon$ ,也就是最小化 $\ln(p(t|\mathbf{w},\beta))$ ,故對其取 $\mathbf{w}$ 的偏微分,並令導數等於零,如下:

$$\nabla \ln(p(\mathbf{t}|\mathbf{w},\beta)) = \beta \sum_{n=1}^{N} \{t_n - w^T \phi(x_n)\} \phi(x_n)^T$$

$$0 = \sum_{n=1}^{N} t_n \phi(x_n)^T - w^T \sum_{n=1}^{N} \phi(x_n) \phi(x_n)^T$$

即可求得w為( $\Phi^T\Phi$ ) $^{-1}\Phi^Tt$ ,而 $\Phi$ 是根據課本 3.16 定義的 design matrix,其中每一列 $x^{(i)}$ 代表的是第i筆樣本,每一行 $x_j$ 代表的是第j個特徵;透過以上敘述,將 Maximum Likelihood Regression 寫成一個類別 MLR(),如圖 2 所示,而在測試集上計算 MSE 的結果如圖 3。

```
class MLR:
   def __init__(self):
       self.weights = None
   def fit(self, x, y):
       design_matrix = self.compute_design_matrix(x)
        design_matrix_dot_product = design_matrix.T @ design_matrix
       y_reshaped = y.reshape(-1, 1)
        self.weights = np.linalg.inv(design_matrix_dot_product) @ design_matrix.T @ y_reshaped
   def predict(self, x):
       design_matrix = self.compute_design_matrix(x)
        pred_mean = design_matrix.dot(self.weights)
       return pred_mean
   def compute_design_matrix(self, features: np.ndarray) -> np.ndarray:
       Args:
           features: numpy array of features
        Returns:
       design_matrix: numpy array of transformed features
       n samples = len(features)
       phi_0 = np.ones(n_samples).reshape(-1, 1)
        design_matrix = np.concatenate([phi_0, features], axis=1)
       return design_matrix
```

圖 2、Maximum Likelihood Regression

(MLR)Testing set's MSE: 126.07742667558452

圖 3、MLR 在測試集上的 MSE 結果

## 2. Bayesian Linear Regression

在 Bayesian 的觀點中,權重w是一個隨機變量,通過考慮參數的 prior probability 和觀測數據的 likelihood,獲得參數的 posterior probability,從而進行 參數估計,也就是要求出p(w|X,Y),推導如圖 4。

ず、
$$p(w|X,Y)$$
 =  $\frac{P(Y|w,X) \cdot P(w|X)}{P(Y|w,X) \cdot P(w|X)}$   $P(Y|w,X) \cdot P(w|X)$   $P(Y|w,X) \cdot P(w|X)$   $P(Y|w,X) \cdot P(w)$  dw 標量  $\frac{P(Y|w,X) \cdot P(w)}{\int P(Y|w,X) \cdot P(w)} dw$  が常量  $\frac{P(Y|w,X) \cdot P(w)}{\int P(Y|w,X) \cdot P(w)} dw$  が常量  $\frac{P(Y|w,X)}{\int P(Y|w,X)} = \frac{P(Y|w,X)}{\int P(w|X,Y)} + \frac{P(Y|w,X)}{\int P(w|X,Y)} + \frac{P(Y|w,X)}{\partial x} + \frac$ 

$$P(W \mid X \mid X) \propto e^{-\frac{(Y - XW)^{T}(Y - XW)}{26^{2}}} e^{-\frac{(W - Mo)^{T}(W - Mo)}{2So}}$$

$$Q(e^{-\frac{1}{26^{2}}(Y^{T} - X^{T}W^{T})(Y - XW)} - \frac{1}{2}So^{T}(W^{T} - MV^{T}))$$

$$= e^{-\frac{1}{26^{2}}(Y^{T}Y - 2Y^{T}XW + W^{T}X^{T}XW)} - \frac{1}{2}(W^{T}So^{T}W - 2W MoSo^{T} + Mo^{T}MoSo^{T}))$$

$$= N(W \mid MN \cdot SN)$$

$$= N(W \mid MN \cdot$$

根據課本的定義: 
$$6^2 = \beta^1$$
  
 $\chi = \phi$   
 $\chi = \psi$   
 $\chi = \psi$ 

圖 4、Bayesian Linear Regression 推導

根據以上推導出的公式,並依照課本的 3.52 設定 $m_0$ 為 0,而 $S_0$ 中的 $\alpha$ 則設定成1,noise precision parameter  $\beta$ 的初值設定為1/0.001;透過以上敘述,將 Bayesian linear regression 寫成一個類別 BLR(),如圖 5 所示,而在測試集上計算 MSE 的結果如圖 6。

```
class BLR:
                    Bayesian linear regression
          Args:
                     prior_mean: Mean values of the prior distribution (m_0)
                    prior_cov: Covariance matrix of the prior distribution (S_0) noise_var: Variance of the noise distribution
          def __init__(self, prior_mean: np.ndarray, prior_cov: np.ndarray, noise_var: float):
                     self.prior_mean = prior_mean[:, np.newaxis] # column vector of shape (d, 1) self.prior_cov = prior_cov # matrix of shape (d, d)
                     # We also know the variance of the noise
self.noise_var = noise_var # single float value
                    self.noise_precision = 1 / noise_var
                     # Before performing any inference the posterior mean and covariance equal the prior mean and variance
                     def fit(self, x: np.ndarray, y: np.ndarray):
                     y = y[:, np.newaxis]
                     design matrix = self.compute_design_matrix(x)
                     design_matrix_dot_product = design_matrix.T @ design_matrix
                     inv_prior_cov = np.linalg.inv(self.prior_cov)
self.post_cov = np.linalg.inv(inv_prior_cov + self.noise_precision * design_matrix_dot_product) # Eq. (3.51) 5_N
                     self.post\_mean \ = \ self.post\_cov \ @ \ (inv\_prior\_cov \ @ \ self.prior\_mean \ + \ self.noise\_precision \ * \ design\_matrix.T \ @ \ y) \ \# \ m\_N \ (inv\_prior\_cov) \ \# 
                      return self.post mean, self.post cov
          def compute_design_matrix(self, features: np.ndarray) -> np.ndarray:
                      n samples = len(features)
                     phi_0 = np.ones(n_samples).reshape(-1, 1)
                     design_matrix = np.concatenate([phi_0, features], axis=1)
                     return design matrix
          def predict(self, x: np.ndarray):
    design_matrix = self.compute_design_matrix(x)
                     pred mean = design matrix.dot(self.post mean)
               return pred mean
```

圖 5、Bayesian Linear Regression

(BLR)Testing set's MSE : 128.95446853877

#### 圖 6、BLR 在測試集上的 MSE 結果

### 3. the difference between MLR and BLR

從理論上做比較,MLR 假設參數是固定的但未知的數值,所以迴歸任務是找到 Maximum Likelihood of the data 的參數值,而 BLR 假設參數本身就是隨機的,並且具有某種 prior distribution,所以當獲得新的數據時,就可以透過已知的prior,得知 posterior;而從模型複雜度與 overfitting 的角度出發,MLR 容易導致過擬合,特別是在數據量小或者模型複雜度高的情況下,而因為 BLR 事先得知prior,所以可以實現對模型複雜度的控制,從而對過擬合具有一定的抵抗性。表 1 將 BLR 的 $\beta$ 設定為1/0.001, $\alpha$ 則設定成1,特徵選擇'Age'、'Height'、'Weight'、'Duration'、'Heart\_Rate'、'Body\_Temp',並調整訓練集的數量,其餘的皆當作測試

集,觀察訓練集數量與 MSE 之間的關係,從表 1 可以得知當特徵數量越多時, 代表模型複雜度越高,故所需要的資料數量就越多,否則 MLR 就無法學習到正 確的權重,而因為 BLR 事先得知 prior,故對過擬合的抑制較高。

訓練集數量	MSE	
	MLR	BLR
3	3216957722.0427	710.4327
5	5247.7216	704.5537
10	632.4809	483.4831
20	255.6936	279.3450
100	137.2844	137.1086
500	131.5810	131.4173
1000	128.8590	128.8252
5000	129.7301	129.7280
10000	131.2903	131.2886

表 1、訓練集數量與 MSE 之間的關係

從圖 4 的推導及課本的 3.53、3.54 中可以得知,在做 BLR 時需要調整 $\alpha$ 、 $\beta$  等參數,故設定 $\beta$ 為1/100, $\alpha$ 為20,選擇'Duration'作為特徵,使模型的不確定性增加,同時觀察訓練集的數量對 BLR 結果的影響,使用 MLR 作為對照組,並以 7:1:2 的比例來劃分訓練、驗證和測試集;在圖 7 中,當 BLR 只用 10 筆資料進行擬合時,可以觀察到擬合結果的變化幅度較大,這反映出模型的不確定性增加; 而圖 8 將 BLR 的訓練資料增加至 10000 筆時,結果與使用 MLR 的結果變得幾乎一致,這表明隨著訓練數據的增加,BLR 的不確定性減少,模型的穩定性提高,並且能夠更準確地擬合數據。

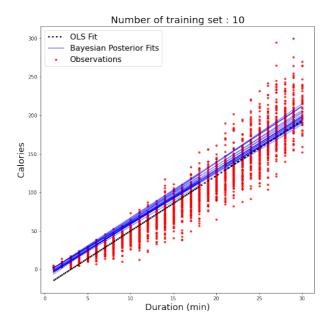


圖 7、10 筆資料

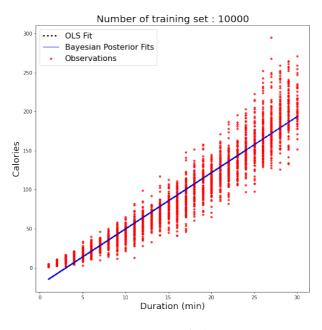


圖 8、10000 筆資料

#### 4. best model

Gradient Boosting Decision Tree(GBDT)的主要思想是利用弱分類器(決策樹) 進行迭代訓練,以得到最優模型。這種方法具有訓練效果好、不易過擬合等優點。 然而,每次迭代都需遍歷整個訓練數據多次,如果將訓練數據載入內存,可能限 制數據大小;如果不將數據載入內存,則反覆讀寫訓練數據消耗大量時間;而 LightGBM 是針對大數據和效率需求設計,採用兩種創新技術: Gradient-based One-Side Sampling(GOSS)和 Exclusive Feature Bundling(EFB),使大數據環境下的運算更高效;GOSS 是一種數據採樣策略,保留梯度大(即錯誤大)的資料,並對梯度小的資料進行隨機採樣,提升運算速度並保留大部分重要資訊。EFB 是一種特徵合併策略,能捆綁大數據中的稀疏特徵,減少空間使用,進一步提高計算速度。綜合來說,LightGBM 解決了大數據環境下的機器學習問題,它繼承了 GBDT的優點,並在效率和大數據處理能力上實現重大優化和提升。

LightGBM 中樹的數目設定成 3000,並設定 early stopping 與 L2 正規化以防止 overfitting,而在測試集上計算 MSE 的結果如圖 9。

(lightgbm)Testing set's MSE : 1.7108901029512884 圖 9、LightGBM 在測試集上的 MSE 結果

# 参考文獻

- [1] https://ithelp.ithome.com.tw/articles/10231807
- [2] https://medium.com/@alexm5492/linear-regression-from-scratch-3-methods-fa4211f445a0
- [3] https://alpopkes.com/posts/machine\_learning/bayesian\_linear\_regression/
- [4] https://www.cnblogs.com/nxf-rabbit75/p/10382368.html
- [5] https://cedar.buffalo.edu/~srihari/CSE574/Chap3/3.4-BayesianRegression.pdf
- [6] https://openai.com/blog/chatgpt
- $\cite{Continuous properties of the continuous properties of the continuo$