Московский государственный университет имени М. В. Ломоносова

Факультет вычислительной математики и кибернетики

Кафедра математических методов прогнозирования

Коваленко Павел Антонович

Использование случайных блужданий по графу для повышения качества рекомендаций

МАГИСТЕРСКАЯ ДИССЕРТАЦИЯ

Научный руководитель:

д.ф-м.н., профессор

Дьяконов Александр Геннадьевич

Москва, 2019

Содержание

1 Введение

Рекомендательные системы — это семейство алгоритмов, предназначенных для выделения из широкого множества объектов подмножества, релевантного поданному на вход запросу.

Вода: что такое рекомендательные системы, примеры задач.

Частым случаем использования рекомендательных систем является построения персонализированных рекомендаций для пользователя некоторого сервиса. Например, рекомендации фильмов, музыки, товаров в интернет-магазине и т.д. В этом случае запросом является пользователь, а множеством объектов для рекомендации — все доступные книги, музыка и товары соответственно. Далее в работе будет рассматриваться задача рекомендаций объектов (или документов) пользователю, однако все идеи легко переносятся на более общий случай.

2 Обзор предметной области

Рекомендательные системы разделяются в зависимости от используемых ими данных и предположений на контентные (content-based filtering) и коллаборативные (collaborative filtering). [ссылка]

Контентные модели используют признаковое описание пользователя и объекта для предсказания релевантности объекта к пользователю. Таким образом, задача рекомендаций сводится к задаче регрессии меры релевантности или классификации на релевантные и не релевантные объекты.

Коллаборативные модели действуют в предположении, что похожим пользователям нравятся похожие объекты. Они часто используются в случаях, когда у пользователей и объектов нет признакового описания, только история взаимодействия. В частности, к коллаборативным моделям относятся SVD и случайные блуждания, которые будут рассмотрены далее.

Данная классификация не покрывает все возможные случаи. Существуют модели, которые используют похожесть между пользователями совместно с признаками пользователей и объектов, например, факторизационные машины [ссылка или опи-

сание]. Также часто коллаборативные модели используются как признаки для обучения контентных моделей [ссылки на победителей рексисов].

2.1 Математическая постановка задачи рекомендаций

Имеется множество пользователей (запросов) $U = \{u\}$ и множество объектов (документов) $I = \{i\}$, $|U| = N, |I| = M$. Для некоторых пар (u, i) известна оценка r_{ui}, которую пользователь u поставил объекту i. Требуется заполнить пропуски, то есть для всех пар (u, i) предсказать оценку $\hat{r}_{ui}$. Другая возможная постановка — для каждого пользователя u найти K максимально релевантных объектов $i_1, ..., i_K$, то есть объектов с наибольшей предсказанной оценкой.

Часто рассматривают задачи с неявным откликом — все $r_{ui} = 1$. Например, если человек слушает музыку, то мы знаем, какие треки он слушал, и считаем, что они ему нравятся, но ничего не знаем про все остальные треки. В таком случае обычно считают, что все пары (u, i), которых нет в выборке (то есть все треки, которые пользователь не слушал), являются отрицательными примерами, для них считаем $r_{ui} = 0$. Далее в работе будет рассматриваться только задача рекомендаций с неявным откликом.

Для удобства часто вводят матрицу $R = \{r_{ui}\} \in \mathbb{R}^{N \times M}$, считая, что не все ее ячейки могут быть заполнены, или заполняя пропуски нулями.

2.2 Метрики качества рекомендаций

// P@k, R@k, MAP@k, AUC?, nDCG?

2.3 SVD

Данная модель предполагает, что есть некоторое d-мерное вещественное пространство, и всем пользователям u и объектам i соответствуют вектора в этом пространстве p_u и q_i, называемые латентными векторами. Близость (релевантность) между пользователем и объектом определяется как скалярное произведение между их векторами: $\hat{r}_{ui} = \langle p_u, q_i \rangle$. Задача состоит в поиске латентных векторов пользователей и объектов, для которых среднеквадратичное отклонение на объектах обучающей

выборки является минимальным:

$$L(p,q) = \sum_{u,i}(r_{ui} - \langle p_u, q_i \rangle)^2 \to \min_{p,q}$$

Данная модель часто называется Singular Vector Decomposition (SVD), поскольку в случае полностью заполненной матрицы R оптимальными значениями для p и q являются соответствующие столбцы из сингулярного разложения матрицы R: $R = P\Sigma Q^T$ [ссылка]. Также для поиска латентных векторов можно использовать алгоритм Alternating Least Squares, основанный на итеративной оптимизации сначала пользовательских, потом объектных векторов. Поэтому описанная выше модель также встречается под названием ALS. [ссылка на статью Миши]

2.4 SVD для ранжирования

В случаях, когда не требуется предсказать оценку, а только для каждого пользователя упорядочить объекты по релевантности, используют в качестве метрики качества не среднекрадратичное отклонение оценки, а триплетный лосс, который можно ввести следующим образом [ссылка]:

$$L(u, i_p, i_n) = \log(\sigma(\langle p_u, q_{i_p} \rangle - \langle p_u, q_{i_n} \rangle))$$

где u — пользователь, i_p, i_n — два объекта, таких что $r_{u,i_p} > r_{u,i_n}$, p_u — латентный вектор пользователя, q_{i_p}, q_{i_n} — латентные вектора объектов. Итоговый функционал можно записать в следующем виде:

$$L(p,q) = \sum_{u,i,i'} \mathbb{I}[r_{u,i} > r_{u,i'}] \log(\sigma(\langle p_u, q_i \rangle - \langle p_u, q_{i'} \rangle)) \to \min_{p,q}$$

2.5 Random walks

Пусть задан ориентированный граф. Неформально определить случайное блуждание можно следующим образом. Есть некий агент, который перемещается по графу, стартуя в некоторой вершине v_0. Далее в каждый момент времени t он перемещается из вершины v_t в случайную вершину v_{t+1}, соседнюю с вершиной v_t. Вероятности переходов между вершинами являются частью алгоритма, обычно вероятности

равные или зависят от степени вершины. Таким образом получаем бесконечную последовательность вершин $\{v_k\}$, в которой соседние вершины связаны ребром.

Чтобы использовать случайные блуждания для задачи рекомендаций, построим двудольный граф. Вершинами первой доли будут пользователи, второй — объекты. Между пользователем и объектом есть ребро, если пользователь положительно оценил объект (например, прослушал трек).

Чтобы построить рекомендации для пользователя u, запустим из соответствующей пользователю вершины K случайных блужданий, каждое из которых остановим после нечетного числа шагов L. В этом случае в силу двудольности графа все блуждания завершатся в вершинах, соответствующих некоторым объектам. После этого можно ввести меру близости между пользователем u и объектом i как число случайных блужданий, завершившихся в вершине i, и выбрать объекты, в которых заканчивается наибольшее число путей.

В случае $L = 1$ получатся абсолютно точные и бесполезные рекомендации — случайное блуждание всегда будет останавливаться в объектах, уже оцененных пользователем.

2.6 Random walks + SVD

Одной из проблем при обучении SVD является низкая плотность матрицы R, из-за чего алгоритму требуется много шагов оптимизации для нахождения оптимальных латентных векторов [хорошо бы ссылку на пруф]. В статье [ссылка!] предложен гибридный подход, совмещающий преимущества случайных блужданий и SVD.

Используется логистический функционал, описанный в 2.4. Латентные вектора обучаются стохастическим градиентным спуском на батчах, сформированных следующим образом. Для каждого примера из батча случайно выбирается пользователь, для него выбрать случайный объект в качестве отрицательного примера, а в качестве положительного — конечную вершину случайного блуждания, начавшегося в вершине пользователя. Таким образом, обучающая выборка помимо объектов, которые пользователь явно оценил, пополняется похожими на них объектами. За счет этого понижается разреженность матрицы R.

Эксперименты, проведенные в [???], показывают, что за счет пополнения выборки удается повысить качество рекомендаций, измеренное как precision@10, recall@10 и MAP@10.

3 Описание датасетов

3.1 MovieLens

Данный датасет является выгрузкой оценок с сайта `movielens.org`, где пользователи могут ставить оценки фильмам, которые они просмотрели, и получать на основе этих оценок рекомендации для просмотра [ссылка]. Датасет предоставляется в четырех вариантах: `MovieLens 100K`, `MovieLens 1M`, `MovieLens 10M` и `MovieLens 20M`, которые содержат $10^5, 10^6, 10^7$ и 2×10^7 оценок соответственно. Оценки — целые или полуцелые числа от 1.0 до 5.0. Распределение оценок представлено на рис. ???. Во всех четырех датасетах есть только пользователи, оценившие не менее 20 фильмов.

// Неплохо бы нарисовать распределение числа оценок на пользователя и на фильм.

3.2 Million Playlist Dataset

Данный датасет был собран сервисом онлайн-стриминга музыки `spotify.com` для соревнования RecSys Challenge 2018 [ссылка на рексис, ссылка на датасет]. Объектами в данном датасете являются аудио-треки, а запросами — плейлисты, составленные пользователями сервиса. В датасете представлен 1 миллион плейлистов, каждый из которых содержит не менее 5 и не более 250 треков.

Этот датасет является примером датасета с неявным откликом — для каждого плейлиста известно только, какие треки ему точно релевантны (то есть содержатся в нем), а про все остальные треки не известно ничего. Поэтому все треки, не включенные в плейлист, считаются не релевантными этому плейлисту.

3.3 Сравнение датасетов

* Количество запросов

* Количество объектов
* Количество оценок
* Плотность матрицы оценок