Lokal fitting

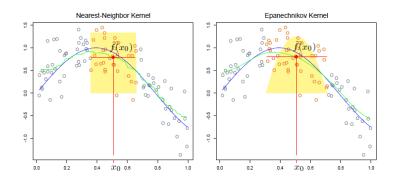
Peter N. Bakker

08-06-2023

Kerneudglatningsmetoder

- ▶ Kerneudglatningsmetoder anvender en kernefunktion, $K_{\lambda}(x_0, x_i)$, til at udglatte data når man estimerer sin funktion. Dvs. man vægter x_i ift. hvor langt væk de er fra x_0 .
 - \blacktriangleright k-NN $\hat{f}(x) = Ave(y_i|x_i \in N_k(x)).$
 - Nadaraya-Watson, vægte aftager med afstand. $\hat{f}(x_0) = \frac{\sum K_{\lambda}(x_0, x_i)y_i}{\sum K_{\lambda}(x_0, x_i)}$.
- λ er en hyperparameter (stort set den eneste) der bestemmer båndbredden og dermed styrer bias/varians.
- ► Kan også bestemmes som en adaptiv funktion $h_{\lambda}(x_0)$.
- Kerneudglatning giver desværre stort bias i endepunkterne grundet manglende datapunkter (til højre eller venstre).

Kernel smoothing illustration



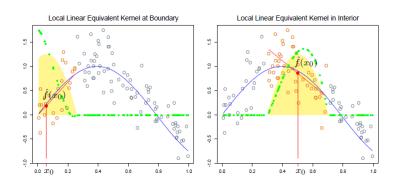
Lokal lineær regression

- Bias fra kerneudglatning kan minimeres ved local linear regression. Idéen er at fitte mere lineære led i yderpunkterne.
- Dette gøres ved at minimere en vægtet kvadrat sum:

$$\min_{\alpha(x_0),\beta(x_0)} \sum_{i=1}^{N} K_{\lambda}(x_0,x_i) [y_i - \alpha(x_0) - \beta(x_0)x_i]^2$$

- ▶ Løsning: $\hat{f}(x_0) = \hat{\alpha}(x_0) + \hat{\beta}(x_0)x_0$ (matrix-form $= \sum_{i=1}^N l_i(x_0)y_i$.
- ▶ Vægtene $I_i(x_0)$ kan kaldes en ækvivalent kerne.
- **Bemærk:** at vi kun fitter til x_0 (og gør det for alle x_i), bemærk at løsningen er lineær i y_i .
- Nan oversættet til \mathcal{R}^p dimensioner. Afstanden findes nu som den euklidiske afstand. Er dog sjælden god i mere end 2 dimensioner.

Illustration



Bias

► Taylorudvikling af f giver:

$$E\hat{f}(x_0) = \sum_{i=1}^{N} l_i(x_0) f(x_i)$$

$$= f(x_0) \sum_{i=1}^{N} l_i(x_0) + f'(x_0) \sum_{i=1}^{N} (x_i - x_0) l_i(x_0)$$

$$+ \frac{f''(x_0)}{2} \sum_{i=1}^{N} (x_i - x_0)^2 l_i(x_0) + R$$

- ▶ Jf. Hastie et al. vises det at bias primært afhænger af $f''(x_0)$ og højere ordensled.
- ► Højere ordens ploynomer som 3. og 4. grads kan reducere bias (men koster selvfølgelig på varians.

Båndbreddevalg

- Båndbredde styrer som sagt bias/varians tradeoff i høj grad.
- $\hat{f} = S_{\lambda}y \mod \{S_{\lambda}\}_{ij} = I_i(x_j).$
- ▶ Valg af båndbredde kan påvirke udglatning og præcision.
- ► K-CV, GCV og LOOCV er oplagte at bruge her.
- ▶ De effektive frihedsgrader $\operatorname{tr} S_{\lambda}$ er det antal uafhængige parametre i modellen, der bidrager til modellens fleksibilitet og kompleksitet (benyttes f.eks. i GCV).

Lokal likelihood og tæthedsestimering

▶ Idéerne kan vægtes til vægtet likelihood. Og dermed kan enhver parametrisk model i princippet benytte sig af lokal fitting (f.eks. logistisk regression).

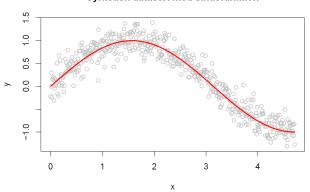
$$I(\beta(x_0)) = \sum_{i=1}^{N} K_{\lambda}(x_0, x_i) I(y_i, x_i^{T} \beta(x_0))$$

- ► Kan også bruges til estimere tæthedsfunktioner (Parzen estimator): $\hat{f}_X(x_0) = \frac{1}{N\lambda} \sum_{i=1}^N K_\lambda(x_0, x_i)$.
- Nan benyttes til Bayes klassifikation (*a posteriori* sandsynligheder): $\hat{P}(G = j | X = x_0) = \frac{\hat{\pi}_j \hat{f}_j(x_0)}{\sum_{k=1}^J \hat{\pi}_k \hat{f}_k(x_0)}$

Dataeksempel: Syntetisk data

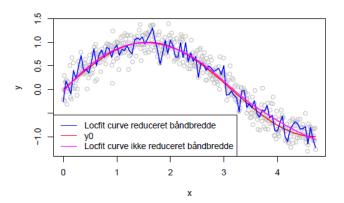
Sinus funktion med noget gaussisk støj.

Syntetisk datasæt med sinusfunktion



Dataeksempel: Syntetisk data

▶ Jeg benytter lokal lineær regression (*locfit*) og viser for to forskellige båndbredder λ :



Dataeksempel: Syntetisk data

▶ Jeg benytter også CV og kan se hvordan valget af λ styrer CV-scoren (MSE).

