

핸조온머신러닝

8장. 차원 축소

박해선(옮긴이)
haesun.park@tensorflow.blog
https://tensorflow.blog

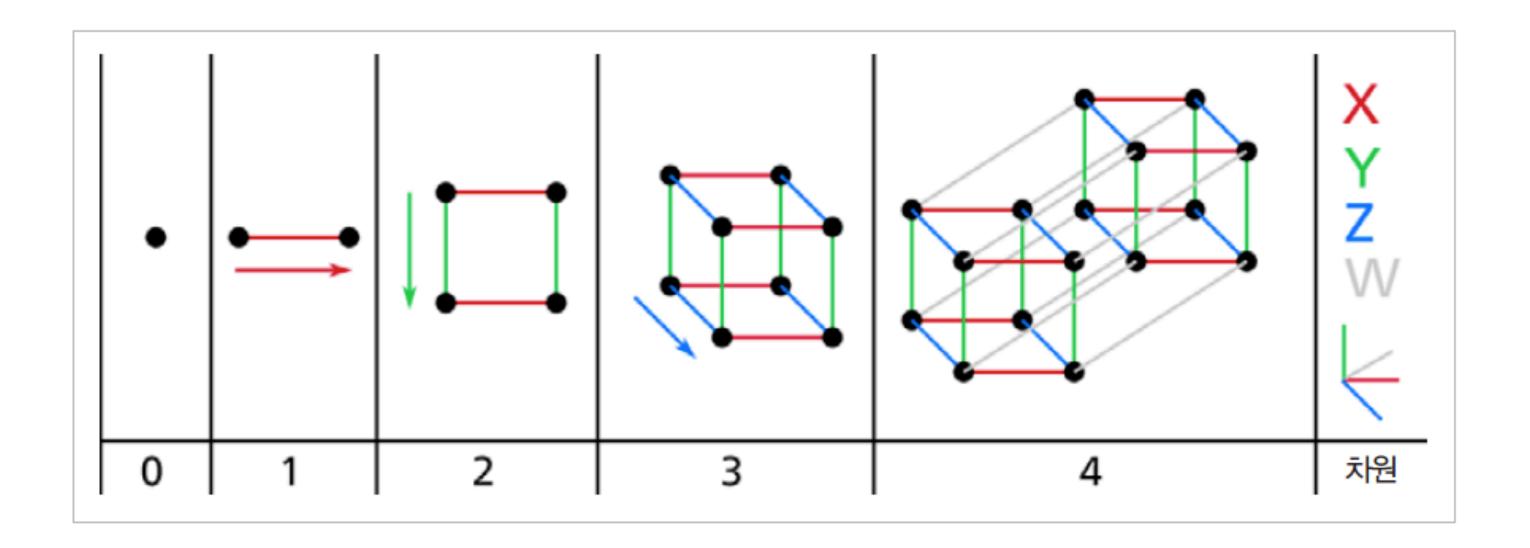


차원의축소

- 수천, 수백만 개의 특성이 훈련 속도를 낮추고 솔루션을 찾기 어렵게 만듭니다.
- 특성의 수를 줄이는 차원 축소(비지도 학습)로 해결 가능한 문제로 변경 가능합니다.
- 예를 들어, 이미지 주변 픽셀을 제거하거나 인접한 픽셀을 평균내어 합칩니다.
- 차원 축소는 일반적으로 훈련 속도는 높아지지만 성능은 낮아지고 작업 파이프라인이 복잡해 집니다. 드물게 성능이 높아지는 경우가 있습니다(이상치 제거).
- 차원 축소는 데이터 시각화에도 유용합니다.
- PCA, 커널 PCA, LLE를 다룹니다.

차원의저주

• 사람은 4차원 초입방체도 상상하기 어렵습니다.

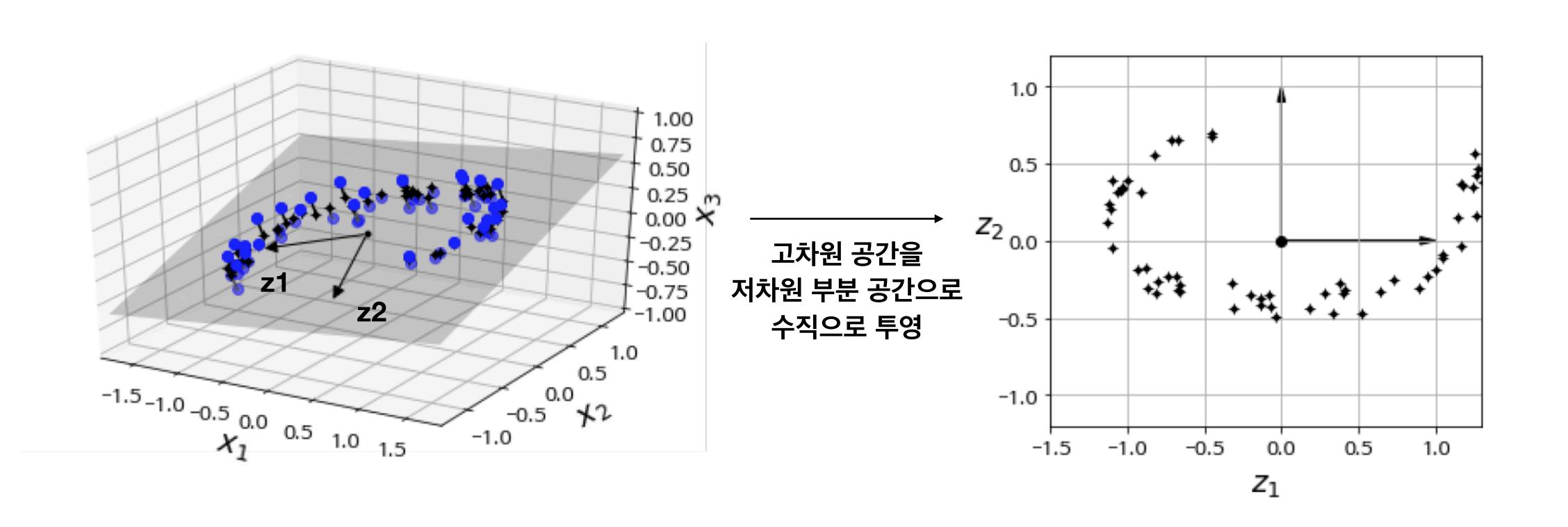


- 1x1 사각형에서 0.001 이내의 면적은 1-(1-0.001x2)²=0.003996이므로 약 4%(사이 거리: 0.52)
- 10,000 차원 초입방체는 1-(1-0.001x2)10000=0.9999999999이므로 99.99%(사이 거리: 428.25)
- 고차원의 대부분의 점들은 경계에 가까이 위치해 있습니다.

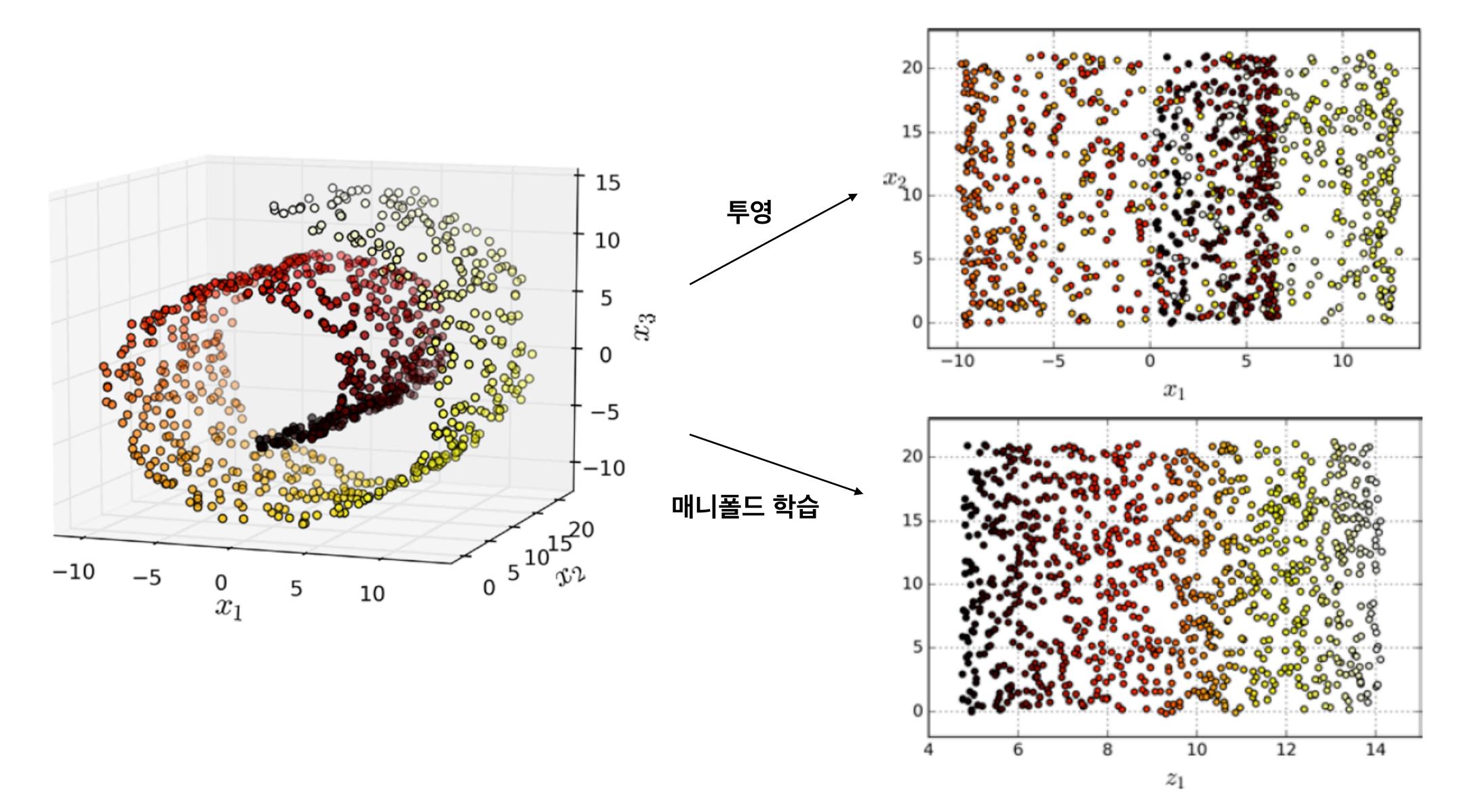
데이터밀도

- 고차원 데이터셋은 샘플 간의 거리가 멉니다. 즉 희박합니다.
- 새로운 샘플에 대해 예측하려면 많은 보간이 필요합니다(과대적합 위험).
- 간단한 해결 방법은 데이터 밀도가 충분해질 때까지 데이터를 더 모으는 것입니다.
- 100개의 특성이 있는 경우 샘플 간의 거리를 0.1 이내로 하려면 10¹⁰⁰개가 필요합니다. 이는 우주 전체에 있는 원자수(10⁸⁰)보다 많습니다.

日日



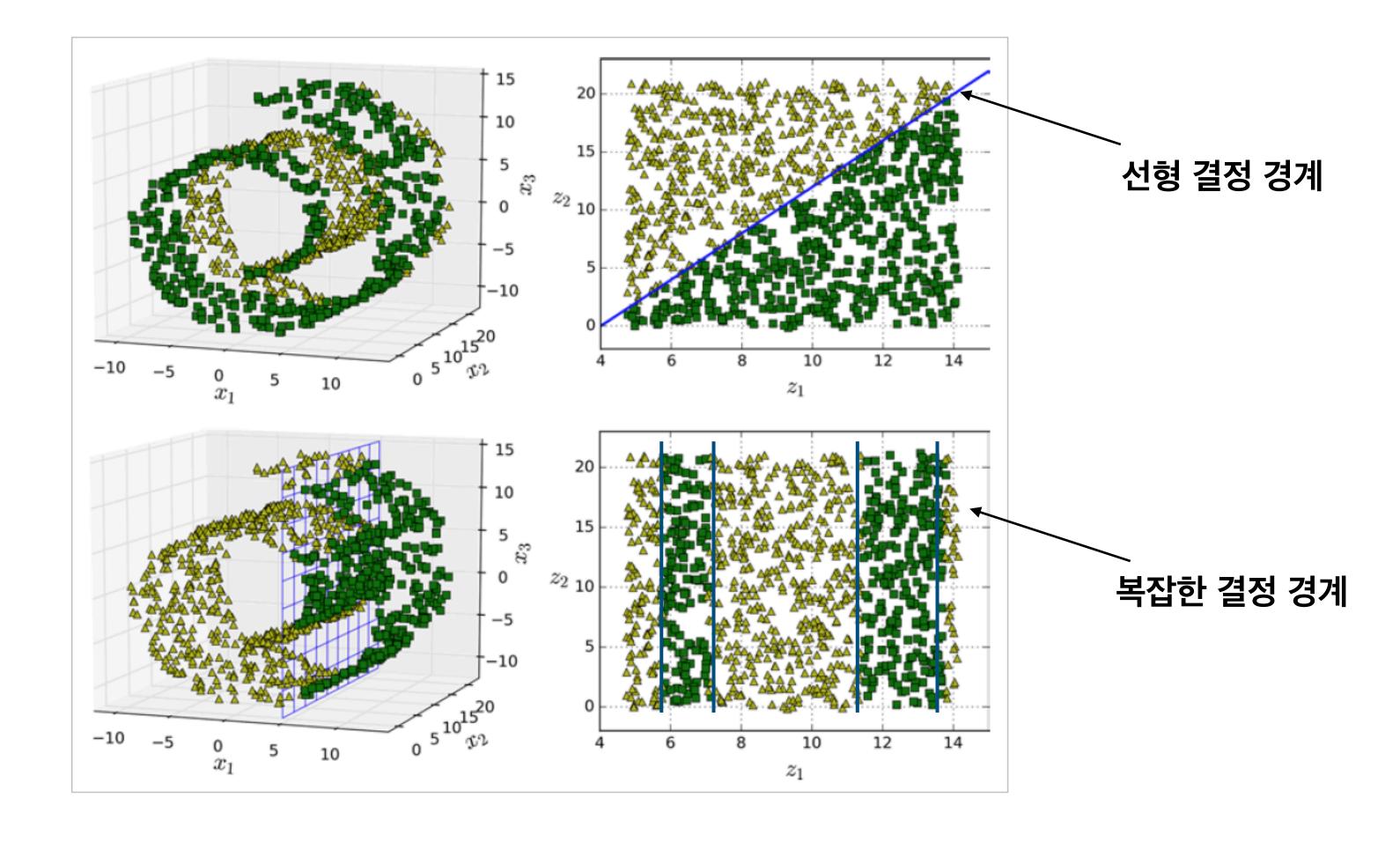
스위스롤(swiss roll)



매니폴드학습

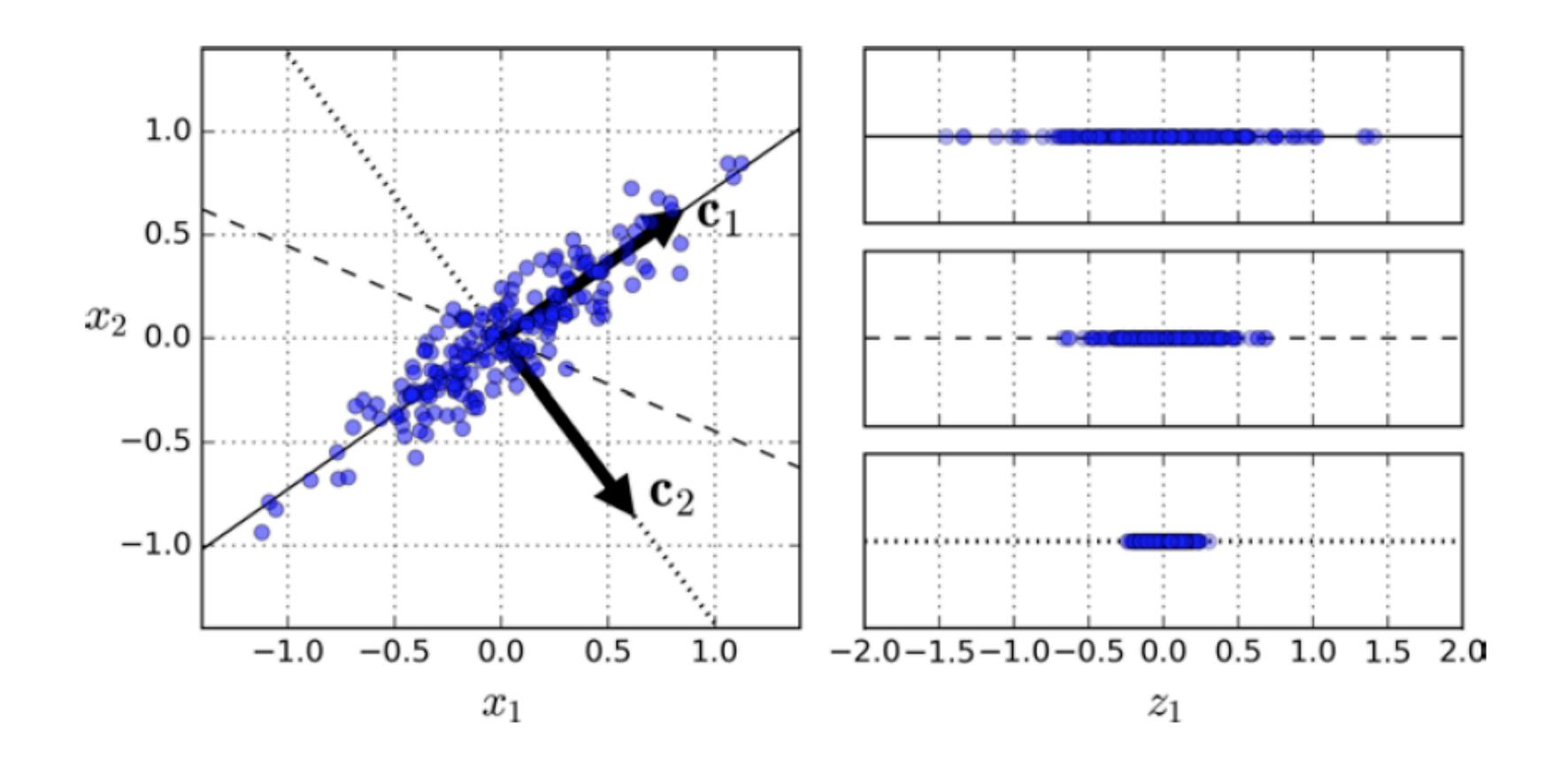
• 매니폴드(manifold)는 고차원 공간에서 휘어지거나 뒤틀린 2D 모양을 말합니다. d 차원 매니폴드는 더 높은 n 차원 공간에서 d 차원 초평면으로 볼 수 있습니다.

매니폴드 가정이 항상 성립하는 것은 아닙니다.



PCA

• 주성분 분석(Principal Component Analysis): 분산을 최대로 보존하는 초평면에 데 이터를 투영합니다(원본 데이터와 투영 사이의 평균 제곱 거리가 최소가 되는 초평면).



주성분

- 주성분은 서로 직교하며 데이터셋의 특성 개수만큼 찾을 수 있습니다.
- X를 주성분 w에 투영했을 때 분산은

$$Var(Xw) = \frac{1}{n-1} (Xw)^T Xw = \frac{1}{n-1} w^T X^T Xw = w^T \frac{1}{n-1} X^T Xw = w^T Cw$$

• 공분산 행렬의 가장 큰 고윳값을 찾으려면

$$C = \frac{1}{n-1} X^T X = \frac{1}{n-1} (U \Sigma V^T)^T (U \Sigma V^T) = \frac{1}{n-1} (V \Sigma U^T) (U \Sigma V^T) = \frac{1}{n-1} V \Sigma^2 V^T = V \frac{\Sigma^2}{n-1} V^T$$

• 즉 특잇값 분해(SVD)에서 구한 V가 주성분입니다.

$$\mathbf{V} = \begin{pmatrix} | & | & | \\ \mathbf{c_1} & \mathbf{c_2} & \cdots & \mathbf{c_n} \\ | & | & | \end{pmatrix}$$

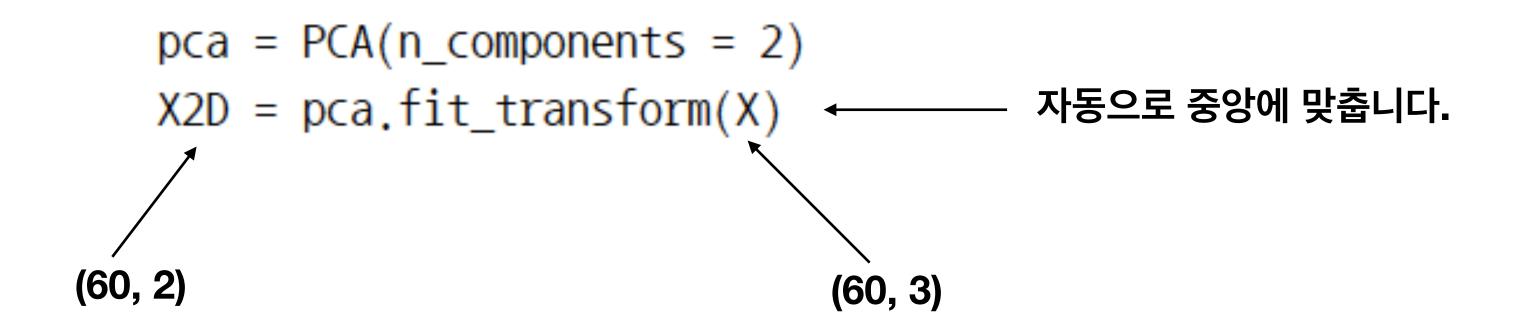
평균이 0이라고 가정합니다

직접 주성분 구해서 투영하기

```
svd() 함수는 V^T를 반환합니다
                     X_{\text{centered}} = X - X_{\text{mean}}(axis=0)
                     U, s, Vt = np.linalg.svd(X_centered)
                     c1 = Vt.T[:, 0]
두 개의 주성분 \longrightarrow c2 = Vt.T[:, 1]
  X_{proj} = X \cdot V_d
                     W2 = Vt.T[:, :2]
                     X2D = X_centered.dot(W2)
```

사이킷런의 PCA

from sklearn.decomposition import PCA



pca.components_ 가 V^T 입니다.

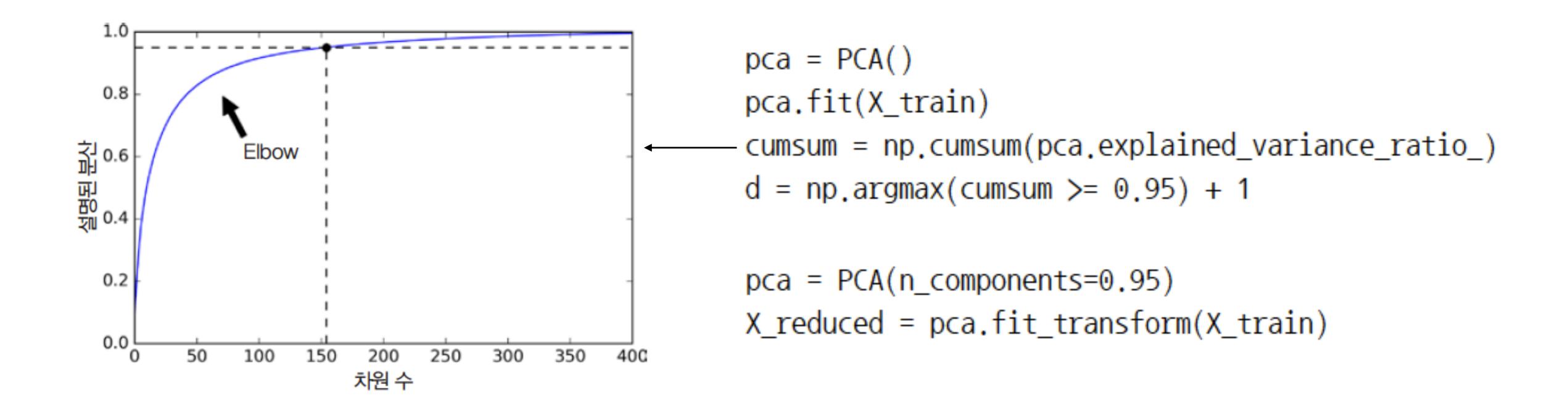
설명된분산의비율

• 설명된 분산의 비율(explained variance ratio): 주성분의 축을 따라 있는 데이터셋의 분산 비율

$$C = V \frac{\Sigma^2}{n-1} V^T \quad \text{에서 고윳값} \quad \frac{\Sigma^2}{n-1}$$

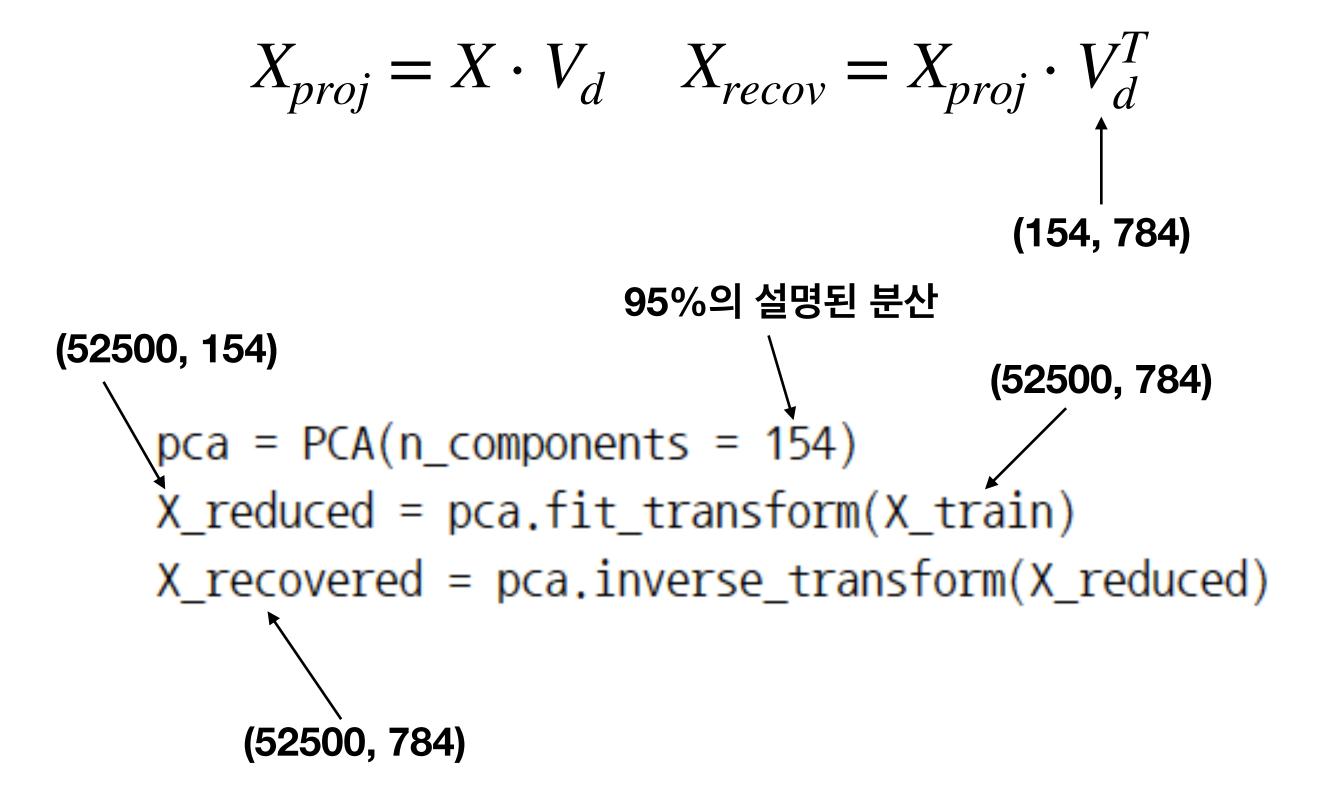
>>> pca.explained_variance_ratio_ array([0.84248607, 0.14631839])

차원수선택



재구성 오차

• 재구성 오차 = (원본 데이터 - PCA변환 뒤 복원한 것)2



83051830

압축 후 복원

점진적 PCA

• SVD를 사용하면 전체 데이터를 메모리에 적재해야 합니다. 대안으로 IPCA(Incremental PCA)를 사용합니다.

```
from sklearn.decomposition import IncrementalPCA
n batches = 100
inc_pca = IncrementalPCA(n_components=154)
for X_batch in np.array_split(X_train, n_batches):
                                                   ◆ partial_fit 메서드 호출
   inc_pca.partial_fit(X_batch)
X_reduced = inc_pca.transform(X_train)
X_mm = np.memmap(filename, dtype="float32", mode="readonly", shape=(m, n))
batch_size = m // n_batches
inc_pca = IncrementalPCA(n_components=154, batch_size=batch_size)
                                                                     fit 메서드는 batch_size 만큼 나누어
inc_pca.fit(X_mm)
                                                                       partial_fit 메서드를 사용합니다
```

래덤 PCA

- PCA의 계산 복잡도(공분산 + 고유벡터): O(m×n²) + O(n³)
 랜덤 PCA의 계산 복잡도: O(m×d²) + O(d³)

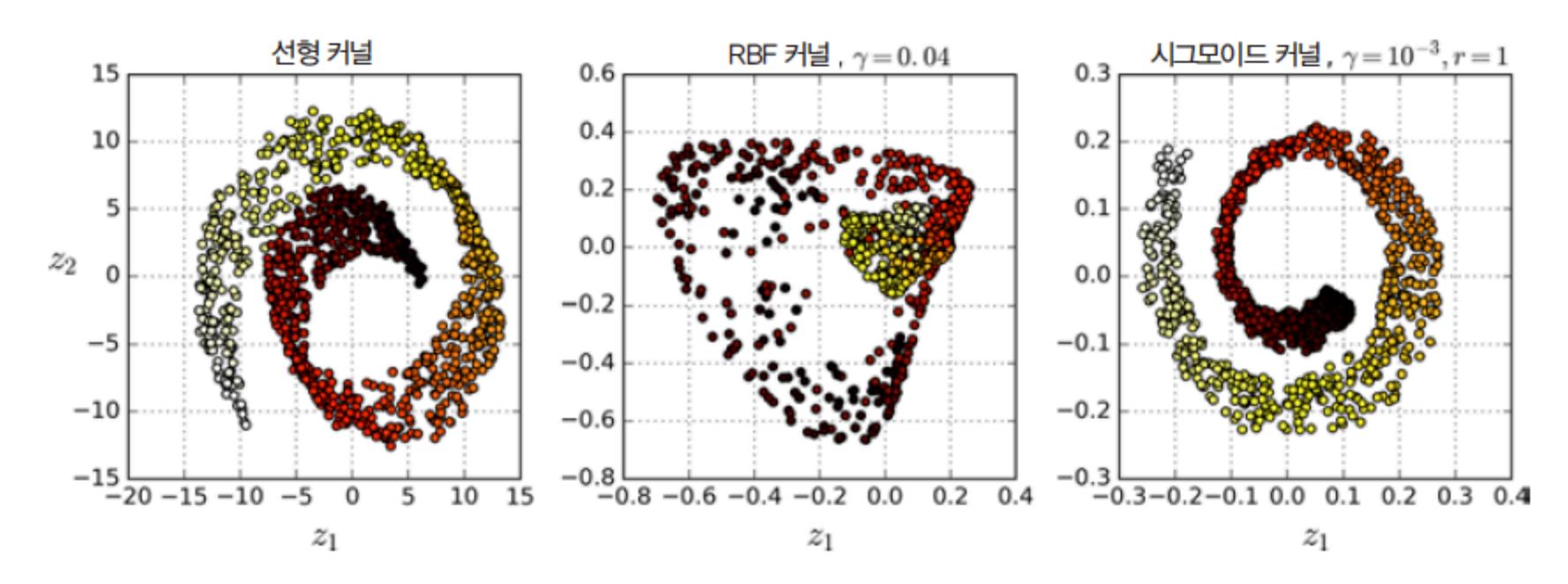
```
rnd_pca = PCA(n_components=154, svd_solver="randomized")
X_reduced = rnd_pca.fit_transform(X_train)
```

커널 PCA

서포트 벡터 머신의 커널 트릭을 PCA에 적용해 고차원 공간에서 차원 축소를 하는 효과를 만듭니다.

from sklearn.decomposition import KernelPCA

rbf_pca = KernelPCA(n_components = 2, kernel="rbf", gamma=0.04)
X_reduced = rbf_pca.fit_transform(X)



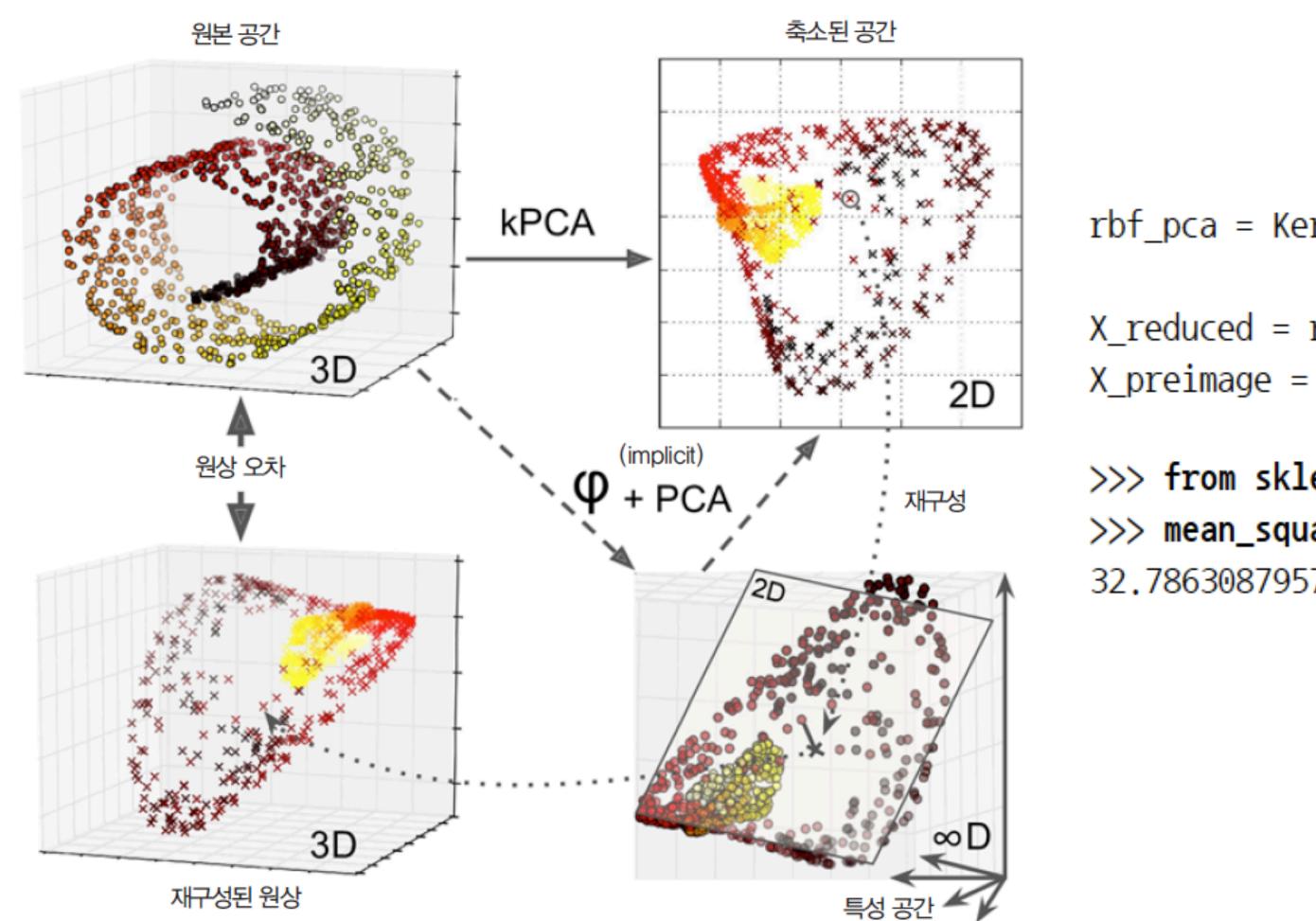
커널 PCA 하이퍼파라미터 튜닝

• 차원 축소는 종종 지도 학습의 전처리 단계로 사용됩니다.

```
from sklearn.model_selection import GridSearchCV
from sklearn.linear_model import LogisticRegression
from sklearn.pipeline import Pipeline
clf = Pipeline([
        ("kpca", KernelPCA(n_components=2)),
        ("log_reg", LogisticRegression())
param_grid = [{
        "kpca__gamma": np.linspace(0.03, 0.05, 10),
        "kpca__kernel": ["rbf", "sigmoid"]
grid_search = GridSearchCV(clf, param_grid, cv=3)
grid_search.fit(X, y)
```

재구성원상

• 커널 PCA로 투영한 포인트는 커널 트릭이 적용된 고차원 공간으로 복원이 안됩니다.



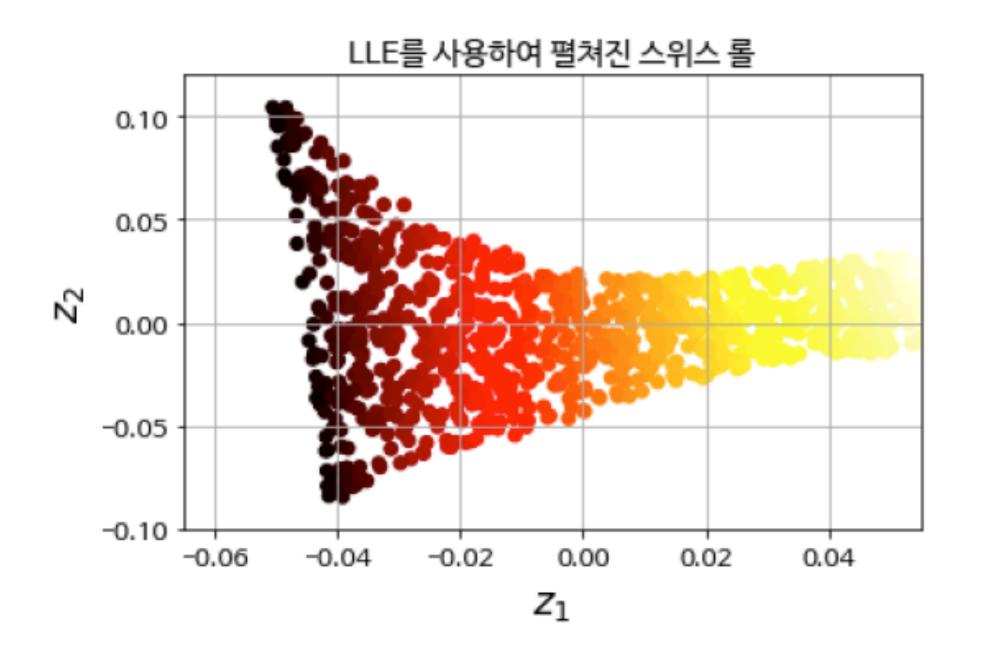
```
rbf_pca = KernelPCA(n_components = 2, kernel="rbf", gamma=0.0433,
                   fit_inverse_transform=True)
X_reduced = rbf_pca.fit_transform(X)
                                                   기본값: False
X_preimage = rbf_pca.inverse_transform(X_reduced)
```

- >>> from sklearn.metrics import mean_squared_error
- >>> mean_squared_error(X, X_preimage)
- 32,786308795766132

• 지역 선형 임베딩(Locally Linear Embedding)은 훈련 샘플이 가까운 이웃과의 관계가 잘 보존되는 저차원 표현을 찾습니다.

from sklearn.manifold import LocallyLinearEmbedding

lle = LocallyLinearEmbedding(n_components=2, n_neighbors=10)
X_reduced = lle.fit_transform(X)



다른 차원 축소 기법

- 다차원 스케일링(MDS): https://scikit-learn.org/stable/modules/generated/sklearn.manifold.MDS.html
- Isomap: https://scikit-learn.org/stable/modules/generated/sklearn.manifold.lsomap.html
- t-SNE: <파이썬 라이브러리를 활용한 머신러닝> 3장
- 선형 판별 분석: Sebastian Raschka's Python Machine Learning 2nd Ed.

감사합니다