機械学習の整理帳

tomixy

2025年6月21日

目次

第	1章	機械学	習と	は何	Jか										3
	人工知能	じと機柄	域学習												3
	意思決定	官のプロ	コセス												3
	モデルと	ニアルニ	ゴリズ	14											4
	データと	2特徴量	1												5
	予測とう	ラベル													5
	ラベル作	寸きデー	-タと	ライ	ベル	なし	 ノデ	ーゟ	7						6
第	2 章	教師あ	り学	習の	概	更									7
	教師あり) 学習											•		7
	回帰モラ	デルとか	類モ	デノ	レ					•					7
第	3 章	教師な	し学	習の	概	更									9
	教師なし	ノ学習											•		9
	教師なし)学習に	こよる	デー	ータ	の育	前処	理							9
	教師なし	ノ学習の)種類	į.											10

	クラスタ	リン	グ										•					•		10
	次元削減	Ì.									•		•					•		10
	行列分解	と特	異値	[分角	解															11
	生成学習																			11
第	4 章	強化	学習	の根	要															12
	強化学習									•					•	•	•		•	12
第	5 章	線形	回帰																	13
	線形回帰	i i		-																13
	モデルを	表す	式	-																13
	誤差関数																			14
	二乗誤差	と最	小二	.乗剂	去															15
	絶対誤差			-																17
	誤差関数	を比	一較す	⁻ る	睍点															17
	平均を用	いた	.誤差	関数	汝															18
	多項式回	帰		-																19
	パラメー	タと	ハイ	ノペ-	ーパ	ラ	メ	— ;	タ											19
第	6 章	訓練	プロ	セス	スのコ	最)	啇	匕												21
	学習不足	と過	学習	j																21

第 1 章

機械学習とは何か

人工知能と機械学習

人工知能 (AI: artificial intelligence) は包括的な用語

ref: なっとく!機械学 習 p4~6

▶ 人工知能 コンピュータが決定を下すことができるすべての タスクを集めたもの

機械学習 (machine learning) は人工知能の一部

★ 機械学習 コンピュータが「データに基づいて」決定を下すことができるすべてのタスクを集めたもの

データとは、「経験」を表すコンピュータ用語



意思決定のプロセス

ref: なっとく!機械学 習 p8~9、p15 経験に基づいて意思決定を行うために人間が用いるプロセスは記憶・定式 化・予測フレームワークと呼ばれ、次の3つのステップで構成されている

1. 記憶:過去の同じような状況を思い出す

2. 定式化:全般的なルールを定式化する

3. 予測:このルールを使って将来起こるかもしれないことを予測する

コンピュータに「記憶・定式化・予測」フレームワークを使わせることで、 コンピュータに私たちと同じように考えさせることができる

1. 記憶:巨大なデータテーブルを調べる

2. 定式化: さまざまなルールや式を調べてデータに最適なモデルを作 成する

3. 予測:モデルを使って未来(未知)のデータについて予測を行う



モデルとアルゴリズム

コンピュータはデータを使ってモデル (model) を構築するという方法で ref: なっとく!機械学 問題を解く

習 p9、p15~16

▶ モデル データを表すルールの集まりであり、予測を行うた めに使うことができる

モデルは、次のようなものと考えることができる

既存のデータをできる限り厳密に模倣する一連のルールを使って現実 を表すもの

そして、最適なモデルとは、次のようなものである

新しいデータに最もうまく汎化するもの

最適なモデルを構築するためのさまざまなアルゴリズムがある アルゴリズム (algorithm) は、モデルを構築するために使ったプロセス のこと

▶ アルゴリズム 問題を解いたり計算を行ったりするために使われる手続き(一連のステップ)



データと特徴量

データがテーブルに含まれている場合、各行はデータ点である
たとえば、動物のデータセットがある場合、各行は異なる動物を表している
このテーブル内の各動物は、その動物の特徴量(feature)によって説明
される

ref: なっとく!機械学 習 p13、p19

▶ 特徴量 モデルが予測を行うために使うことができるデータの特性や属性

データがテーブルに含まれている場合、特徴量はテーブルの列であり、特 徴量は各データを説明する



予測とラベル

特徴量の中には、ラベル (label) と呼ばれる特別なものがある

ref: なっとく!機械学 習 p19~20 一般に、特定の特徴量を他の特徴量に基づいて予測しようとしているなら、 その特徴量はラベルである

機械学習モデルの目標は、

データに含まれているラベルを推測すること

であり、モデルが行う推測を予測と呼ぶ



ラベル付きデータとラベルなしデータ

データには、大きく分けて、

● ラベル付きデータ:ラベルが付いているデータ

● ラベルなしデータ: ラベルが付いていないデータ

の 2 種類がある

予測したいと思うような列を持たないデータセットは、ラベルなしデータ である

ラベル付きデータとラベルなしデータは、教師あり学習と教師なし学習という 2 種類の機械学習を生み出している

ref: なっとく!機械学 習 p20~21

第 2 章

教師あり学習の概要

教師あり学習

教師あり学習(supervised learning)は、ラベル付きデータを扱う ref: なっとく!機械学 機械学習であり、その目標はラベルを予測すること ラベルが付いていない新しいデータが渡された場合、教師あり学習モデル

習 p21

意思決定を行うためのフレームワーク「記憶・定式化・予測」は、教師あり 学習の仕組みそのもの

1. データセットを記憶する

はそのデータ点のラベルを予測する

- 2. 特徴と考えられるものをモデル(ルール)として定式化する
- 3. 新しいデータが与えられたときに、そのデータのラベルを予測する

回帰モデルと分類モデル

教師あり学習モデルでは、数値と状態の 2 種類のデータが使われる

ref: なっとく!機械学 習 p22~25

- 数値データ:数値を用いるあらゆる種類のデータ
- カテゴリ値データ:カテゴリ(状態)を用いるあらゆる種類のデータ

そして、この 2 種類のデータから、次の 2 種類の機械学習モデルが生まれた

- 回帰モデル:数値データを予測する機械学習モデル
- <mark>分類モデル</mark>:カテゴリ値データを予測する機械学習モデル

回帰モデル (regression model) は数値のラベルを予測するモデルであり、この数値を特徴量に基づいて予測する

分類モデル (classification model) は状態の有限集合に含まれている状態を予測するモデルである (カテゴリ値データでは、各データ点に有限のカテゴリ集合が紐づけられる)

第3章

教師なし学習の概要

教師なし学習

教師なし学習(unsupervised learning)は、ラベルなしデータを扱う機械学習である

ref: なっとく!機械学 習 p25~26

ラベル (予測の目的変数または正解値) がないデータから、できるだけ多く の情報を抽出することが目標となる

たとえば、ラベルが付いていない動物の画像のデータセットからは、それ ぞれの画像が表している動物の種類はわからないため、新しい画像がどの 動物なのかを予測することはできない

しかし、2 つの画像が似ているかどうかなど、他にできることがある

つまり、教師なし学習アルゴリズムは、類似性に基づいてデータを分類で きるが、それぞれのグループが何を表すのかはわからない

教師なし学習によるデータの前処理

実際には、教師なし学習はラベルが付いている場合でも利用できる

ref: なっとく!機械学 習 p26 教師なし学習を使ってデータの<mark>前処理</mark>を行うと、教師あり学習の手法の効果を高めることができる

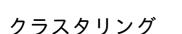


教師なし学習の種類

教師なし学習には、大きく分けて 3 種類の学習法がある

ref: なっとく!機械学 習 p26

- ◆ クラスタリング:データを類似性に基づいてクラスタに分類する
- ▶ 次元削減:データを単純化し、より少ない特徴量でデータを正確に 説明する
- 生成学習:既存のデータに似ている新しいデータ点を生成する



クラスタリング (clustering) は、データセット内の要素を類似性の高いデータ点ごとにクラスタ (グループ) に分割する

ref: なっとく!機械学 習 p26~30

特徴量が 3 つを超えると、その次元を可視化できなくなるため、人間がクラスタを目で確認するのは不可能になる

コンピュータを使うことで、巨大なデータセットに対してもクラスタリングを行うことができる



次元削減



[Todo 1:]



ref: なっとく!機械学 習 p30~32

行列分解と特異値分解



[Todo 2:]

ref: なっとく!機械学

習 p32~34

生成学習



[Todo 3:]

ref: なっとく!機械学

習 p34

第 4 章

強化学習の概要

強化学習



[Todo 4:]

ref: なっとく!機械学 習 p35~37

第 5 章

線形回帰



線形回帰

できる限り多くのデータ点の近くを通る直線を求めることで、その直線の 式を使って新たなデータを大まかに予測することができる このような手法を線形回帰という ref: なっとく!機械学 習 p40

ref: 線形代数の半歩先 p112、p121~122

線形回帰は、次のような手順で行われる

- 1. モデルとして直線や平面を仮定する
- 2. 誤差を測る指標(誤差関数)を設定する
- 3. 誤差が最小になるようにモデルのパラメータを調整する



モデルを表す式

線形回帰では、モデルとして一次式を使う

$$f(\boldsymbol{x}) = w_0 + \sum_{d=1}^D w_d x_d$$

ref: 線形代数の半歩先

p122~123

ref: なっとく!機械学

習 p42

この式では、D 個の特徴量 x_1, \ldots, x_D を持つデータを考えている

モデルを表す式において、それぞれの特徴量にかける係数 w_1, \ldots, w_D を重み(weight)と呼ぶ

また、モデルを表す式では、どの特徴量にも結びつかない定数 w_0 があるこの定数を $\it n$ イアス(bias)と呼ぶ



誤差関数

どんな直線が適合するといえるのか、「データに当てはまる基準」も自分で 設定することになる

誤差が少ない、すなわち「当てはまりがよい」ほど小さい値をとるような関数を誤差関数 (error function) と呼ぶ

ご 誤差関数 モデルの性能がどれくらいかを明らかにする指標であり、性能が悪いモデルに大きな値を割り当て、性能がよいモデルに小さな値を割り当てる関数

誤差関数は、損失関数(loss function)やコスト関数(cost function)、最適化問題としての側面に注目した場合は目的関数と呼ばれることもある

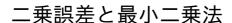
誤差関数を定義する一般的な方法としては、次の 2 つがある

- 絶対誤差 (absolute error): 直線からデータ点までの垂直距離を合計したもの
- 二乗誤差 (square error): 直線からデータ点までの垂直距離の 二乗を合計したもの

線形回帰では、誤差関数を最小にするモデル(直線)を探すことになる 誤差関数として二乗誤差を用いた場合、その最小化問題は最小二乗法と呼 ref: なっとく!機械学 習 p65~

ref: 線形代数の半歩先

p123



データの総数を N とすると、二乗誤差は、次のような数式で表される

ref: 線形代数の半歩先 p123~127

$$J(\boldsymbol{w}) = \sum_{n=1}^{N} (y_n - f(\boldsymbol{x}_n))^2$$

n 番目の実際の出力 y_n と、n 番目の入力を使ったときのモデルの出力 $f(oldsymbol{x}_n)$ との差を見ている

符号を正にするために二乗し、それをすべてのデータについて合計したも のが二乗誤差である

この誤差関数 $J(\boldsymbol{w})$ を最小にするパラメータを探すことが目標となる

モデルの式を整理する

まずは、モデルの式を整理する

$$f(oldsymbol{x}) = w_0 + \sum_{d=1}^D w_d x_d$$

右辺はベクトルの内積で書けそうだが、 w_0 が余分なので、 $x_0=1$ と定義して、次のように書き換える

$$f(oldsymbol{x}) = \sum_{d=0}^D w_d x_d$$

そして、次のようなベクトルを導入する

$$m{w} = egin{bmatrix} m{w}_0 \ m{w}_1 \ dots \ m{w}_D \end{bmatrix}, \quad m{x}' = egin{bmatrix} 1 \ x_1 \ x_2 \ dots \ x_D \end{bmatrix}, \quad m{x}'_n = egin{bmatrix} 1 \ x_{n,1} \ x_{n,2} \ dots \ x_{n,D} \end{bmatrix}$$

すると、先ほどのモデルの式は、次のように **w** と **x**′ の内積で表せる

$$f(\boldsymbol{x}) = \boldsymbol{w}^{\top} \boldsymbol{x}'$$

N 個分のデータをまとめる

N 個分のデータをまとめた出力 \boldsymbol{y} と入力 \boldsymbol{X} を、それぞれ次のように書く

$$oldsymbol{y} = egin{bmatrix} y_1 \ y_2 \ dots \ y_N \end{bmatrix}, \quad oldsymbol{X} = egin{bmatrix} 1 & x_{1,1} & x_{1,2} & \cdots & x_{1,D} \ 1 & x_{2,1} & x_{2,2} & \cdots & x_{2,D} \ dots & dots & dots & dots \ 1 & x_{N,1} & x_{N,2} & \cdots & x_{N,D} \end{bmatrix} = egin{bmatrix} (oldsymbol{x}_1')^ op \ (oldsymbol{x}_2')^ op \ dots \ (oldsymbol{x}_N')^ op \end{bmatrix}$$

X は $N \times (D+1)$ 行列で、定数項の分だけ列が一つ増えている

この定数項の列を含まず、データだけを並べたものはデータ行列と呼ばれる ただし、ここでは定数項の列を含めた X もデータ行列と呼ぶことにする

誤差関数をベクトルと行列で表す

ここまでの記号を使って、誤差関数 $J(\boldsymbol{w})$ を書き直す

まずはn番目のデータにのみ注目すると、実際の値とモデルの差は、

$$egin{aligned} y_n - f(oldsymbol{x}_n) &= y_n - oldsymbol{w}^ op oldsymbol{x}_n' \ &= y_n - (oldsymbol{x}_n')^ op oldsymbol{w} \end{aligned}$$
 内積の順番を変える

ベクトルと行列を使うと、N個のデータに対しては次のように書ける

$$oldsymbol{z} = egin{bmatrix} y_1 - (oldsymbol{x}_1')^ op oldsymbol{w} \ y_2 - (oldsymbol{x}_2')^ op oldsymbol{w} \ dots \ y_N - (oldsymbol{x}_N')^ op oldsymbol{w} \end{bmatrix} = oldsymbol{y} - X oldsymbol{w}$$

この二乗をとった形は、2 自身との内積で書き表せる

$$J(\boldsymbol{w}) = \boldsymbol{z}^{\top} \boldsymbol{z} = (\boldsymbol{y} - X \boldsymbol{w})^{\top} (\boldsymbol{y} - X \boldsymbol{w})$$

ベクトルの微分で最小化問題を解く

誤差関数を最小にする w を求めるには、

$$\frac{\partial J(\boldsymbol{w})}{\partial \boldsymbol{w}} = 0$$

を解けばよい



「Todo 5: ref: 線形代数の半歩先 p125~127]



絶対誤差

「データとモデルの差」を測るなら、次のような絶対値を用いた<mark>絶対誤差</mark>を 使ってもよさそうだと考えられる

$$J^{abs}(oldsymbol{w}) = \sum_{n=1}^N |y_n - f(oldsymbol{x}_n)|$$

しかし、絶対値は微分不可能な部分を生むため、二乗誤差の方がよく使われる

ref: 線形代数の半歩先

 $p127{\sim}128$

ref: なっとく!機械学

習 p66~67

誤差関数を比較する観点

目的によっては、二乗誤差以外の誤差関数を選ぶ必要もある

ref: 線形代数の半歩先 p128~129

最小値からのズレを許しやすいか

原点付近の様子を見ると、二次関数は最小値からずれても関数の値が急激 には増加しない

絶対値関数の方が、少しでもズレが生じると、関数の値が急に増える

つまり、二乗誤差より絶対誤差の方が、最小値からのズレを許しづらくなる

ズレの大きさを無視するか

二次関数は、大きくずれると二乗の大きさで効く 絶対値関数は、原点以外は直線(比例)であるため、大きなズレはどれも同 じような扱いをする



平均を用いた誤差関数

実際には、「合計」ではなく「平均」を求める、平均絶対誤差(MAE: mean absolute error)や平均二乗誤差 (MSE: mean square error) がよく使われる

ref: なっとく!機械学 習 p67~68

合計は総数に影響される

たとえば、次の 2 つのデータセットを使って、誤差またはモデルを比較しようとしているとする

- 10 個のデータ点が含まれるデータセット
- 100 万個のデータ点が含まれるデータセット

誤差関数がデータ点ごとに 1 つの数字を「合計」したものだとすれば、合計する数字の量が多い 100 万個のデータ点を含むデータセットの方が、誤差(合計値)がはるかに大きくなってしまう

これらのデータセットを正しく比較したい場合は、「平均値」を求める必要 がある

さらに平方根を使う

よく使われている誤差関数として、二乗平均平方根誤差(RMSE: root mean square error)と呼ばれるものもある

RMSE は、MSE の平方根として定義されるもので、次のような目的で使わ

れる

- 問題の単位を合わせる目的
- モデルが予測を行うときにどれくらい誤差が生じるのかをよく理解 する目的

たとえば、住宅の価格を予測しようとしていて、価格の正解値と予測値の 単位がドルだとする

二乗平均の単位は二乗ドルになってしまうため、平方根をとることで、正 しい単位が得られる

これにより、住宅 1 軒あたりのモデルの大まかな誤差をドル単位でより正確に知ることができる



多項式回帰

データがほぼ直線上に並んでいる場合、線形回帰はうまく機能する しかし、データがより複雑に分布している場合、直線のモデルを当てはめ るのは無理がある ref: なっとく!機械学

ref: 線形代数の半歩先

p129~132

習 p76~78

そこで、線形回帰の拡張として多項式回帰がある



[Todo 6: 数学的な詳細を書く]

多項式回帰モデルの訓練では、訓練プロセスの前に多項式の次数 (degree) を決めなければならない



パラメータとハイパーパラメータ

回帰モデルは、重みとバイアスによって定義され、これらはモデルのパラ メータ (parameter) である

ref: なっとく!機械学 習 p78 しかし、モデルを訓練する「前に」調整できるつまみは他にもいろいろある

- 学習率 (learning rate):モデルを訓練する前に選択する非常に 小さな値で、訓練時にモデルを微小変化させるのに役立つ
- エポック数:ループの繰り返し回数
- 次数(多項式回帰の場合)

これらのつまみはハイパーパラメータ (hyperparameter) と呼ばれる パラメータとハイパーパラメータは、大まかには次のように見分けられる

- ハイパーパラメータ:訓練プロセスの「前に」設定する数量
- パラメータ:訓練プロセスの「最中に」モデルが作成または変更する数量

第6章

訓練プロセスの最適化

学習不足と過学習

次数を d とする多項式関数による多項式回帰を考える

d=1 の場合、これは線形回帰であり、関数のグラフは直線になる d>1 の場合、関数のグラフは、最大で d-1 回カーブする曲線になる

ref: なっとく!機械学

習 p84~88

ref: 線形代数の半歩先

p133~134

学習不足(次数が小さすぎる場合)

たとえば、データ点がまったく直線状に並んでいるとはいえないデータセットに対して、うまく適合する直線を見つけることはできない複雑なデータに d=1 の線形回帰を適用しても、その結果得られた直線では、未知のデータを予測することはできない

これが<mark>学習不足(underfitting)</mark>の例であり、データセットが複雑であるにもかかわらず、単純なモデルしかないという状態に陥っている

学習不足が起こるのは、「単純すぎる」モデルを訓練しようとしたときで ある

過学習(次数が大きすぎる場合)

単純なデータセットに対して、次数 d の大きい多項式回帰を適用した場合にも問題が生じる

グラフのカーブが多すぎると、どのデータ点にもうまく接しているように 見えるが、データが存在しないところで余分なカーブが発生する このような曲線はデータの本質を捉えておらず、未知のデータに対して的 外れな予測値を返す可能性が高い

これが<mark>過学習(overfitting</mark>)の例であり、モデルが過度に柔軟(複雑)だと、データがないところでの振る舞いが不自然になってしまう

▶ 過学習 モデルは訓練データのパターンを認識しているが、 モデルが複雑すぎるために、未知のデータにうまく汎化できない こと

過学習が起こるのは、「複雑すぎる」モデルを訓練しようとしたときである

.....

Zebra Notes

Туре	Number
todo	6