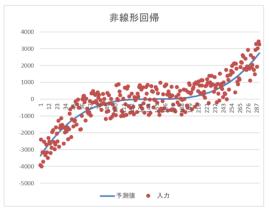
1 非線形回帰

- ・非線形、つまり一次式でなく高次式で表したいようなデータの形をモデリングしたい
- ・例えば以下分布の右側





- ・モデルの形は高次式だけど変数を基底関数 $(\phi_i(x_i))$ に置き換えただけ (基底展開法という)
- ・非線形関数 (基底関数) とパラメータベクトルの線形結合式となる (以下)

$$y_i = w_0 + \sum_{j=1}^n w_j \phi_j(x_i) + \varepsilon_i$$

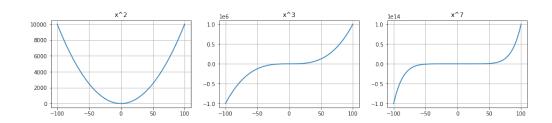
- ・未知パラメータ (w) は線形回帰と同じく最小二乗法や最尤法により推定する
- ・ん?どこかで見たような・・・ラプラス変換に近い・・・波形合成は $L(s) = \int_0^\infty e^{-st} f(t) \, dx$

2 基底関数

よく使われるものが3つ列挙されている

• 多項式関数

$$\phi_j = x^j$$



・ガウス型基底関数

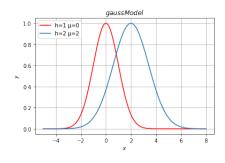
 $\phi_j=exp\{rac{(x-\mu_j)^2}{2h_j}\}$ と紹介されているが $\phi_j=exp\{-rac{(x-\mu_j)^2}{2h_j}\}$ が正解?

h は幅を決める、 μ が中心の位置を決める、となる

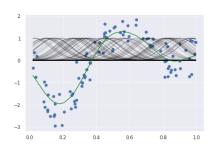
sklearn のガウス基底関数は以下の定義

$$\phi_j = exp\{-\frac{\|x - x'\|^2}{2\sigma^2}\}$$

修正後の波形が以下なので多分その理解でよい(いわゆる正規分布っぽい形)



演習コードより fit の様子が理解できる (ガウス型基底関数とパラメータの線形結合)



・スプライン関数/B スプライン関数

N 個の制御点間を N-1 次多項式でなめらかに接続する関数 制御点付近を前後近似してなめらかに結合 B スプラインは制御点を通さなくても良いとされている関数

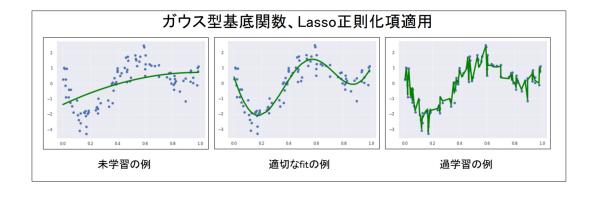
3 予測モデル式

・線形回帰とほぼ同じだが入力値 x_i が関数 $\phi(x_i)$ に置き換わったという事になる 説明変数

$$\mathbf{x}_i = (x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{im}) \in \mathbb{R}^m (\mathbf{m} \ \text{は説明変数の数})$$
 非線形関数ベクトル
$$\boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}_i) = (\phi_i(\mathbf{x}_i), \phi_2(\mathbf{x}_i), \dots, \phi_k(\mathbf{x}_i)) \in \mathbb{R}^k (\mathbf{k} \ \text{は基底関数の数})$$
 非線形関数の計画行列
$$\boldsymbol{\Phi}^{(train)} = (\boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}_1), \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}_2), \dots, \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}_n)) \in \mathbb{R}^k$$
 予測値の式は以下
$$\hat{\mathbf{y}} = \boldsymbol{\Phi}(\boldsymbol{\Phi}^{(train)T} \boldsymbol{\Phi}^{(train)})^{-1} \boldsymbol{\Phi}^{(train)T} \mathbf{y}^{(train)}$$

4 未学習 (underfitting) と過学習 (overfitting)

- ・学習データに対して十分小さな誤差が得られないモデル \rightarrow 未学習 (対策) 表現力のモデル (高次関数等) を利用する
- ・小さな誤差は得られたけど、テスト集合誤差との差が大きいモデル → 過学習
 - ⇒ 過学習なモデルは教師データに overfit しており汎化性能 (未知データの予測性能) が低い (対策 1) 学習データの数を増やす (ただしそうそう融通がきくモノでもないだろう)
 - (対策2)不要な基底関数(変数)を削除して表現力を抑止
 - (対策3)正則化法(後述)を利用して表現力を抑止



5 過学習対策

・不要な基底関数を削除

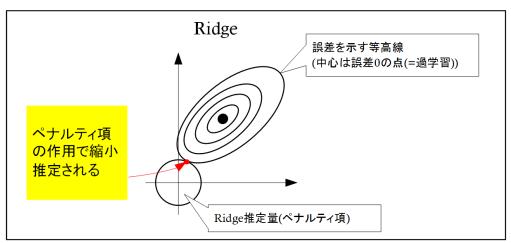
基底関数の数、位置やバンド幅によりモデルの複雑さが変化する 解きたい問題に対して多くの基底関数を用意してしまうと、過学習が起こるので 適切な基底関数を用意する (クロスバリデーションなどで選択)

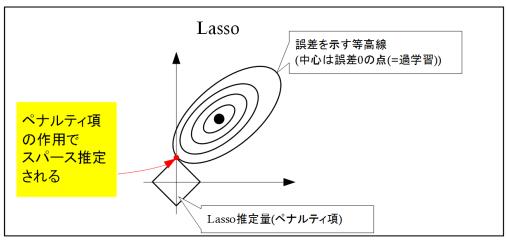
·正則化項 (罰則化法)

モデルの複雑さに伴って値が大きくなる様な正則化項 $(\gamma R(\mathbf{w}))$ を誤差式に加える (ペナルティ) $\mathbf{S}_{\gamma} = (\mathbf{y} - \phi \mathbf{w})^T (\mathbf{y} - \phi \mathbf{w}) + \gamma R(\mathbf{w})$

一般的に Ridge と Lasso がある

Ridge:ペナルティをユークリッド距離 (二次) で与える \to 縮小性 (満遍なくパラメータ縮小) Lasso:ペナルティをマンハッタン距離 (一次) で与える \to スパース性 (不要パラメータを 0 に)





6 ホールドアウト、クロスバリデーション、グリッドサーチ

- ・以下コードの様に理解(これは実習コードに添付する)
- ・厳密にはビデオで説明の CV ではないかもしれないが、ご容赦を (ランダム割り付けかつ再現性担保、また TrainTest 比率 8:2 に対して 10 通りなので それなりに満遍なく振り分けされていると思っている)

```
#一応・・・CVかつグリッドサーチなコードを作って性能を追いかけておく
| 掛京はLasso推定とする
#何度かパラメータいじりつつ追い込み
from sklearn.metrics.pairwise import rbf_kernel
from sklearn.linear_model import Lasso
#gammaとalphaをいじって性能を出してみる
gamma_vals=[7,8,9,10,11,12,13,14] #表現力上げすぎると過学習気味になるのでこのくらいで
alpha_vals=[0.00010,0.00015,0.0002] #alphaが小さすぎると収束しにくくなるのでこのくらいで
rs_vals=[0,10,20,30,40,50,80,70,80,90] #random_stateの値は適当に振る(これが1個だとホールドアウト法と同じ)
bestscore = [0,0,0]
max iter = 1000000
#グリッドサーチの部分
for gval in gamma_vals:
 for aval in alpha_vals:
   nowScore=0
   #CVの部分
   for rsval in rs_vals:
     #trainデータとtestデータの比率は8:2にした(trainとtest)
     #ランダム振り分け(だけど再現性は担保)
    kx = rbf_kernel(X=data, Y=data, gamma=gval)
    d_train, d_test, t_train, t_test = train_test_split(kx, target, random_state=rsval,test_size=0.2)
     lasso_clf = Lasso(alpha=aval, max_iter=max_iter)
     lasso_clf.fit(d_train, t_train)
     #テストデータにて評価
    nowScore += lasso_clf.score(d_test,t_test)
   #最良バラメータを保持
   score = nowScore/len(rs_vals)
   print("gamma={} alpha={} clf={}".format(gval,aval,score))
   if bestscore[0] < score∶
     bestscore[0] = score
     bestscore[1] = aval
     bestscore[2] = gval
```

7 実習

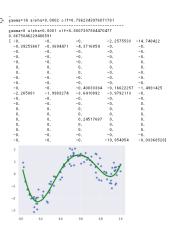
・変更箇所 (Lasso 推定量が機能してないのでハイパーパラメータをチューニング)



・追加箇所 (Lasso でグリッドサーチ CV を追加)



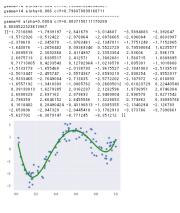
結果は以下



・追加箇所 (Ridge でグリッドサーチ CV を追加)



結果は以下



コードは本ドキュメントと同じレポジトリに提出する

https://github.com/toruuno/report_ml/blob/master/skl_nonregression.ipynb