Problema 2

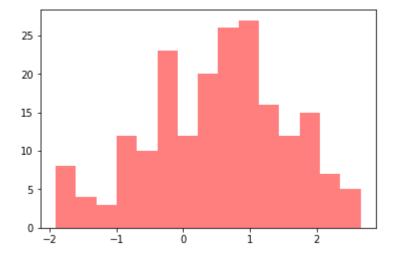
```
In [1]: import pandas as pd
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn.preprocessing import PolynomialFeatures
```

Comenzamos importando los datos pre-procesados en las matrices de atributos X_t (entrenamiento) y X_v (validación) y los vectores de etiquetas Y_t (entrenamiento) y Y_v (validación).

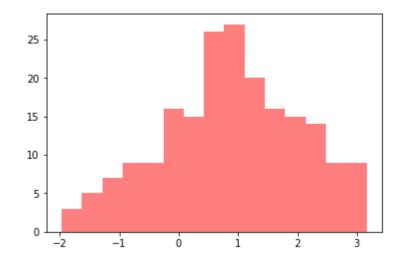
```
In [2]: x_training = pd.read_csv('x_entrenamiento.csv', header=None)
Xt = x_training.values
y_training = pd.read_csv('y_entrenamiento.csv', header=None)
Yt = y_training.values
x_validation = pd.read_csv('x_validacion.csv', header=None)
Xv = x_validation.values
y_validation = pd.read_csv('y_validacion.csv', header=None)
Yv = y_validation.values
```

a) Graficación de los datos de entrenamiento y validación

Ya que la intención de la regresión lineal es modelar predicciones, dados ciertos atributos de entrada, la dispersión de los datos de entrada como tal no nos interesan; nos interesa la dispersión de las etiquetas dadas por los vectores Y_t y Y_v . Para observar cómo se encuentran distribuidos, conviene construir un histograma a partir de cada uno de estos vectores. Dichos histogramas se muestran a continuación.

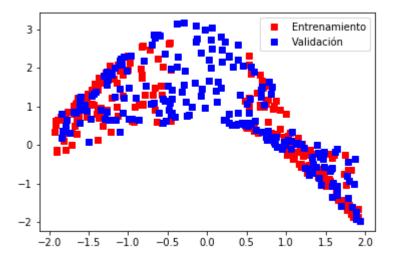






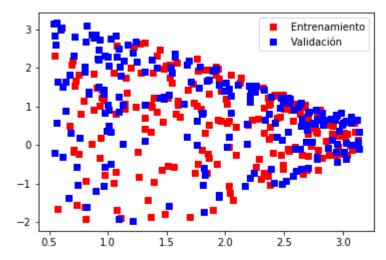
Se observa en ambos casos que los datos parecen estar distribuidos conforme a una distribuciones normales. Esto es congruente con el planteamiento del problema, donde se establece que la función de salida fue contaminada con ruido gaussiano.

```
In [5]: train_plot = plt.plot(x1t, Yt, 'rs', label= 'Entrenamiento')
    valid_plot = plt.plot(x1v, Yv, 'bs', label= u'Validación')
    plt.legend()
    plt.show()
```



Nótese que en los datos de validación, no hay datos para el atributo x_1 cuando éste toma valores de entre -0.5 y 0.5.

```
In [6]: train_plot = plt.plot(x2t, Yt, 'rs', label= 'Entrenamiento')
   valid_plot = plt.plot(x2v, Yv, 'bs', label= u'Validación')
   plt.legend()
   plt.show()
```



b) Regresión lineal

Para llevar a cabo la regresión lineal requerida por este problema, construimos nuestra matriz de diseño con base en la matriz de entradas X_t y una columna de 1s, misma que servirá para representar y obtener al coeficiente θ_0 . Con estos datos, aplicamos la ecuación de forma cerrada $\theta = (X^T X)^{-1} X^T Y$ para obtener al vector de parámetros θ .

Los parámetros encontrados para el modelo planteado son:

```
• \theta_1 = 1.0833
• \theta_2 = -0.5462
• \theta_3 = -0.3006
```

Para obtener el error cuadrático medio (MSE) que este modelo recién entrenado arroja, basta con usar estos parámetros y nuestras matrices de entradas para crear un vector de predicciones Y_h , y comparar a éste contra nuestros vectores de etiquetas.

Primero evaluamos a nuestro modelo sobre nuestro conjunto de datos de entrenamiento, es decir, creamos a un vector de predicciones con base en X_t , y comparamos a estas predicciones contra el vector de etiquetas Y_t .

```
In [8]: # Sum of the squared error calculation (SSE) over the training set
    Yth = np.dot(phi_Xt, theta)
    sse_training = np.square(Yt - Yth).sum()
    mse_training = sse_training / Yt.size
    mse_training
Out[8]: 0.5896497098972882
```

Así pues, tenemos que $MSE_{Training} = 0.5896$.

Hacemos lo mismo para el conjunto de datos de validación, creando ahora a nuestro vector de predicciones con base en X_{ν} , y comparando las predicciones contra el vector de etiquetas Y_{ν} .

```
In [9]: # Behavior of the validation set
    ones_valid = np.ones(x1v.shape[0])
    phi_Xv = np.column_stack((ones_valid, Xv))
    Yvh = np.dot(phi_Xv, theta)
    sse_validation = np.square(Yv - Yvh).sum()
    mse_validation = sse_validation / Yv.size
    mse_validation
```

Out[9]: 0.8987307291283128

Así pues, tenemos que $SSE_{Validation} = 0.8987$. El MSE para los datos de validación es superior al MSE obtenido para los datos de entrenamiento. Esto es normal, pues el modelo se ajustó sobre los datos de entrenamiento (se espera que ellos den un desempeño superior).

c) Expansión de base polinomial / Regularización L2

Para llevar a cabo la expansión de base polinomial con norma L2, usaremos las mismas funciones empleadas en el problema 1. Dichas funciones ya fueron explicadas anteriormente.

```
In [10]: def polynomial_expansion(X, degree):
    phi_X = X
    for i in range(degree - 1):
        powerX = np.power(X, i + 2)
        phi_X = np.column_stack((phi_X, powerX))
    return phi_X
```

```
In [11]: # Performs a linear regression over the training set Xt/Yt using LS w
ith L2
def regularized_lsq(Xt, Yt, lambda_val, degree):

# Design matrix for a polynomial expansion of degree n
    phi_Xt = np.column_stack((np.ones(Xt.shape[0]), polynomial_expans
ion(Xt, degree)))

# Create "ridge_matrix"

XTX = np.dot(phi_Xt.T, phi_Xt)
Id = np.identity(XTX.shape[0])
    ridge_matrix = lambda_val * Id

# Regularizerd Least Squares
    theta = np.dot(np.linalg.inv(ridge_matrix + XTX), np.dot(phi_Xt.T
, Yt))

return theta
```

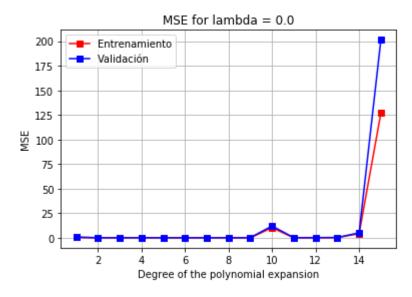
```
In [12]: # Given the X test inputs, with their corresponding Y labels, and a v
ector of parameters theta, calculate
# the MSE
def mse_error(X, Y, theta):
    phi_X = np.column_stack((np.ones(X.shape[0]), X))
    Yh = np.dot(phi_X, theta)
    sse_training = np.square(Y - Yh).sum()
    mse_training = sse_training / Y.size
    return mse_training
```

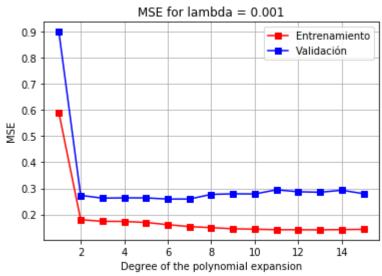
```
In [13]: # Performs several regularized lq regressions over the sets, by using
         a different
         # set of basis functions (resulting from a polynomial expansion)
         # Returns the MSE for the training and validations sets, and the resu
         lting theta parameters
         def regularized_lsq_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, lambda_val, min degree, ma
         x degree):
             mse training values = []
             mse_validation_values = []
             for i in range(min degree, max_degree + 1):
                 theta = regularized_lsq(Xt, Yt, lambda_val, i)
                 #Training set
                 phi Xt = polynomial expansion(Xt, i)
                 mse training = mse error(phi Xt, Yt, theta)
                 mse training values.append(mse training)
                 # Validation set
                 phi Xv = polynomial expansion(Xv, i)
                 mse validation = mse error(phi Xv, Yv, theta)
                 mse validation values.append(mse validation)
             return mse training values, mse validation values
```

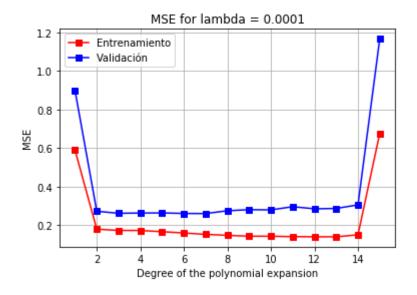
```
In [14]: # Plot a comparison between the Training MSE and the Validation MSE,
          given the min and max
         # degrees, and the lambda parameters
         def plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, lambda_val, min_degree, max_degree):
             mse t, mse v = regularized lsq errors(Xt, Yt, Xv, Yv, lambda val,
         min degree, max degree)
             degree = np.arange(min degree, max degree + 1)
             train plot = plt.plot(degree, mse t, 'rs', label= 'Entrenamiento'
          , linestyle='-')
             valid plot = plt.plot(degree, mse v, 'bs', label= u'Validación',
         linestyle='-')
             plt.legend()
             plt.grid(True)
             plt.xlabel('Degree of the polynomial expansion')
             plt.ylabel('MSE')
             plt.title('MSE for lambda = ' + str(lambda val))
             plt.show()
```

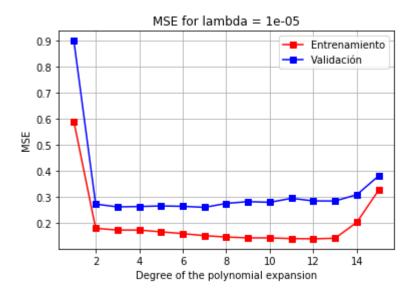
A continuación se muestran los desempeños de los modelos obtenidos, para expansiones polinomiales de grado 1 hasta 15, usando distintos parámetros de regularización.

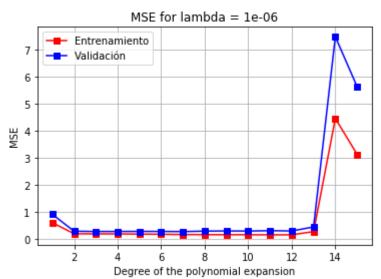
```
In [15]: min_degree = 1
    max_degree = 15
    plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, 0.0, min_degree, max_degree)
    plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, 0.001, min_degree, max_degree)
    plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, 0.0001, min_degree, max_degree)
    plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, 0.00001, min_degree, max_degree)
    plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, 0.000001, min_degree, max_degree)
```



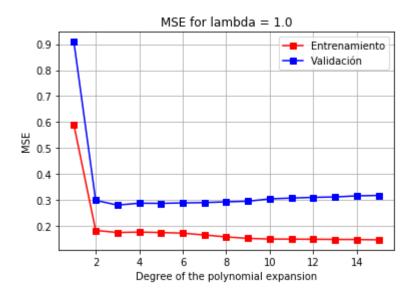


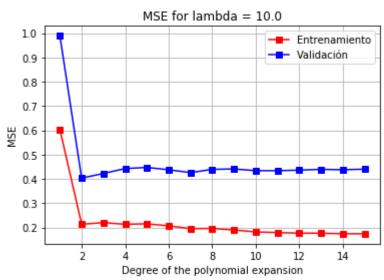


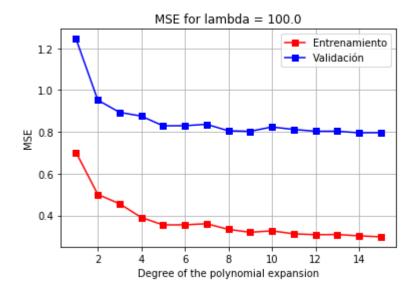


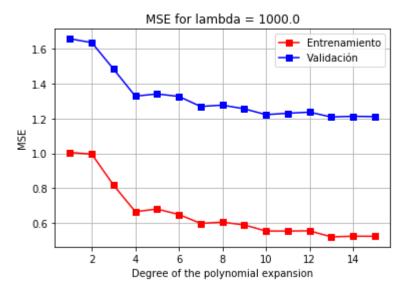


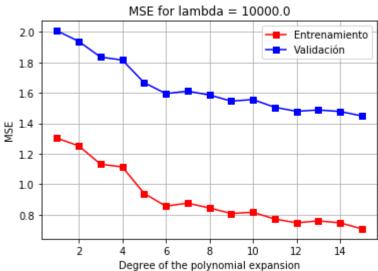
```
In [21]: plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, 1.0, min_degree, max_degree)
    plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, 10.0, min_degree, max_degree)
    plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, 100.0, min_degree, max_degree)
    plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, 1000.0, min_degree, max_degree)
    plot_errors(Xt, Yt, Xv, Yv, 10000.0, min_degree, max_degree)
```











Observamos que, de las gráficas anteriores, los modelos con un parámetro de regularización muy pequeños mejoran mucho el desempeño del modelo con los datos de validación. En particular, observamos que es con $\lambda=0.0001$ donde se observan los mejores resultados, para la mayoría de las expansiones polinomiales. Ya que usando este parámetro, las expansiones polinomiales tienen desempeños muy similares, por simplicidad, elegiremos al modelo que usa una expansión con grado igual a 2 como nuestro modelo a reportar.

Con los parámetros obtenidos, los errores de generalización son pues **0.1803** y **0.2731**, para los datos de entrenamiento y datos de entrada, respectivamente.