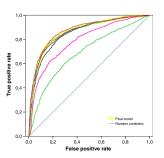
Оценка классификаторов

Виктор Китов

victorkitov.github.io



Победитель конкурса VK среди курсов по IT



Курс поддержан фондом 'Интеллект'



Содержание

- 1 Оценка прогнозов меток классов
- 2 Оценка прогнозов меток и вероятностей
- 3 ROC кривые

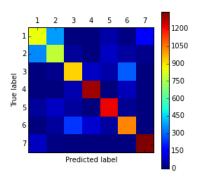
Матрица ошибок

Матрица ошибок (confusion matrix) - таблица сопряженности между y и \hat{y} :

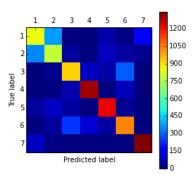
Корректные классификации - на диагонали. Ошибки классификации - вне диагонали.

$$\mathsf{Accuracy} = \frac{\sum_{c=1}^{C} n_{cc}}{\sum_{i,j=1}^{C} n_{ij}}; \quad \mathsf{ErrorRate} = 1 - \mathsf{Accuracy} = \frac{\sum_{i,j=1; i \neq j}^{C} n_{ij}}{\sum_{i,j=1}^{C} n_{ij}}$$

Визуализация матрицы ошибок



Визуализация матрицы ошибок



- Видим, что ошибки сконцентрированы на разделении классов 1 и 2.
- Вариант решения:
 - объединим классы 1 и 2 в новый класс «1+2»
 - решим задачу классификации на {«1+2»,3,4,5,6,7}
 - разделим множество «1+2» отдельным классификатором.

Случай 2х классов

Матрица ошибок:

Прогноз

Случай 2х классов

Матрица ошибок:

Прогноз

Точность:	$\frac{TP+TN}{P+N}$
Частота ошибок:	1-точность= $\frac{FP+FN}{P+N}$

Случай 2х классов

Матрица ошибок:

Прогноз

Точность:	$\frac{TP+TN}{P+N}$
Частота ошибок:	1-точность= $\frac{FP+FN}{P+N}$

Точность и частота ошибок не информативны для неравномерного распределения классов.

Метрики качества для положительного класса

Точность (Precision)	TP P
Полнота (Recall), TPR	TP P
F-мера	$\frac{2}{\frac{1}{Precision} + \frac{1}{Recall}}$
Взвешенная F-мера	$\frac{1}{\frac{\beta^2}{1+\beta^2}\frac{1}{Precision} + \frac{1}{1+\beta^2}\frac{1}{Recall}}$

TPR, recall	TP P
FPR	FP N

- Доля правильных положительных классификаций TPR
 - true positive rate, recognition rate
- Доля неправильных положительных классификаций FRP
 false positive rate, false alarm.

Содержание

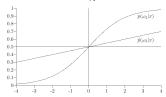
- 1 Оценка прогнозов меток классов
- 2 Оценка прогнозов меток и вероятностей
- 3 ROC кривые

Оценка прогнозов меток и вероятностей

- Дискриминационные (discriminability) метрики качества оценивают качество предсказания меток классов.
 - примеры: частота ошибок, точность, полнота, и т.д.

Оценка прогнозов меток и вероятностей

- Дискриминационные (discriminability) метрики качества оценивают качество предсказания меток классов.
 - примеры: частота ошибок, точность, полнота, и т.д.
- Вероятностные (reliability) метрики качества оценивают качество предсказания вероятностей классов.
 - условное правдоподобие выборки $\prod_{i=1}^{N} \widehat{p}(y_i|x_i)$
 - оценка Бриера (Brier score): $\frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} \|\mathbf{p}_n \widehat{\mathbf{p}}_n\|^2$



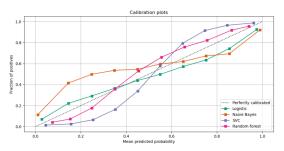
Пример: метки прогнозируются хорошо, а классы плохо.

Предсказание вероятностей

• Любой классификатор можно научить предсказывать вероятности классов подобрав $f(\cdot)$:

$$p(y=+1|x)=f(g(x))$$

• График калибровки (calibration plot) - соответствие между p(y=+1|x) и $f(g(x_n))$ для объектов из ячеек $\{\beta_i \leq f(g(x)) \leq \beta_{i+1}\}_i$:



Основные подходы для предсказания вероятностей

- шкалирование Платта
 - A, B находятся методом максимального правдоподобия по отложенной выборке

$$p(y = +1|x) = \frac{1}{1 + exp(Ag(x) + B)}$$

- напрямую по графику калибровки (гистограмме)
- с помощью изотонической регрессии (isotonic regression)

$$\begin{cases} \sum_{n=1}^{N} (\widehat{y}_n - y_n)^2 \to \min_{\widehat{y}_1, \dots \widehat{y}_N} \\ \widehat{y}_j \ge \widehat{y}_i \quad \forall (i, j) : \ x_j \ge x_i \end{cases}$$
$$\begin{cases} \sum_{n=1}^{N} (\widehat{p}_n - p_n)^2 \to \min_{\widehat{p}_1, \dots \widehat{p}_N} \\ \widehat{p}_j \ge \widehat{p}_i \quad \forall (i, j) : \ g_j \ge g_i \end{cases}$$

Содержание

- 1 Оценка прогнозов меток классов
- Оценка прогнозов меток и вероятностей
- 3 ROC кривые

Решающее правило бинарной классификации

- Используем относительный рейтинг $g(x) = g_{+1}(x) g_{-1}(x)$.
- Классификация $\hat{y}(x) = \text{sign}(g(x))$.
- ullet Введем параметр $lpha \in \mathbb{R}$, контролирующий предпочтения между классами:

$$\widehat{y}(x) = \operatorname{sign}(g(x) - \alpha)$$

- $\downarrow \alpha$: больше $\widehat{y} = +1$; $\uparrow \alpha$: меньше $\widehat{y} = +1$.
- Можем обучить модель 1 раз, а потом использовать в разных режимах:
 - детекция самолетов в мирное/военное время
 - выдача кредитов в период экономического бума/спада
- В случае неравных потерь $\lambda_{+1} \neq \lambda_{-1}$ тоже нужно подбирать α :

•
$$\lambda_{+1} = \cos(\widehat{y} = -1 | y = +1); \ \lambda_{-1} = \cos(\widehat{y} = +1 | y = -1)$$

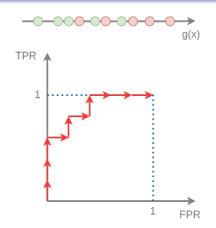
ROC кривая (receiver operating characteristic)

- $TPR = TPR(\alpha)$, $FPR = FPR(\alpha)$.
- ROC кривая- функция TPR(FPR).

$$TPR = \frac{TP}{P} \qquad FPR = \frac{FP}{N}$$

• Kak TPR и FPR изменяются с α ?

Построение ROC-кривой по выборке



- Сдвигаемся справа налево вдоль g(x).
 - при пересечении положительного объекта: \uparrow на $1/N_+$.
 - ullet при пересечении отрицательного объекта: ightarrow на $1/ extit{N}_-.$

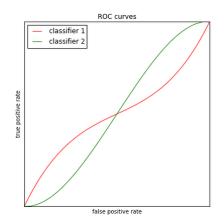
Вопросы

- Более высота ROC кривой связана с качеством классификации?
- Какова ROC-кривая для случайного угадывания $\widehat{y}(x) = \text{sign}(\xi \alpha), \ \xi \sim \textit{Uniform}[0, 1]?$
- Как улучшить классификатор для вогнутой ROC кривой?
- Как поменяется ROC кривая при инвертировании классификатора:

$$sign(g(x) - \alpha) \longrightarrow sign(\alpha - g(x))$$

Композиции классификаторов

Как создать семейство классификаторов с максимально высокой ROC-кривой в таком случае?

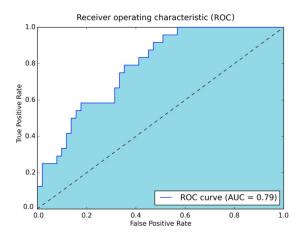


Преимущества ROC-кривой

- ullet оценка семейства классификаторов, параметризованных lpha.
- инвариантность к монотонным преобразованиям $g(x) o g'(x) = f(g(x)), \ \uparrow f(\cdot)$
 - $sign(g(x) \alpha) \iff sign(f(g(x)) f(\alpha))$, поэтому точке $TPR(\alpha), FPR(\alpha)$ соответствует $TPR'(f(\alpha)), FPR'(f(\alpha))$.

Площадь под кривой

• Площадь под ROC-кривой (area under curve, AUC) - интегральная мера качества семейства классификаторов.



Эквивалентное определение AUC

- AUC=доле корректно упорядоченных пар:
- выберем случайно
 - отрицательный объект $(x_i, y_i = -1)$ и положительный объект $(x_i, y_i = +1)$
 - тогда AUC вероятность верного упорядочивания таких объектов

$$AUC = p\left(g(x_i) < g(x_j)\right)$$

Эквивалентное определение AUC

- AUC=доле корректно упорядоченных пар:
- выберем случайно
 - отрицательный объект $(x_i, y_i = -1)$ и положительный объект $(x_i, y_i = +1)$
 - тогда AUC вероятность верного упорядочивания таких объектов

$$AUC = p(g(x_i) < g(x_i))$$

• Для конечной выборки:

$$AUC = \frac{\sum_{(i,j):y_i = -1, y_j = 1} \mathbb{I}\left[g(x_j) > g(x_i)\right]}{\#[i:y_i = -1]\#[j:y_j = 1]}$$

AUC=доля верно упорядоченных пар объектов

$$x_{(1)},...x_{(N)}$$
- упорядоченные объекты по рейтингу:
$$g\left(x_{(1)}\right) < g\left(x_{(2)}\right) < ... < g\left(x_{(N)}\right) \ \widehat{y}_k(x) = \mathrm{sign}\left(g(x) \geq g(x_{(k)})\right),$$

$$TPR_k = \frac{\sum_{n=k}^N \mathbb{I}[y_{(n)} = +1]}{N_+}, \ FPR_k = \frac{\sum_{n=k}^N \mathbb{I}[y_{(n)} = -1]}{N_-},$$

$$TPR_k, FRP_k \ \downarrow \ \mathrm{no} \ k.$$

 $k=\mathit{N}$: 1ая точка, а k=1 : -последняя точка на ROC

AUC=доля верно упорядоченных пар объектов

Интегруруем справа-налево по формуле трапеций:

$$AUC = \sum_{k=1}^{N-1} \frac{TPR_{k+1} + TPR_k}{2} \left(FPR_k - FPR_{k+1} \right)$$

$$= \sum_{k=1}^{N-1} \frac{\sum_{n=k+1}^{N} \mathbb{I}[y_{(n)} = +1] + \sum_{n=k}^{N} \mathbb{I}[y_{(n)} = +1]}{2N_+} \times \left(\sum_{n=k}^{N} \mathbb{I}[y_{(n)} = -1] - \sum_{n=k+1}^{N} \mathbb{I}[y_{(n)} = -1] \right) =$$

$$= \sum_{k=1}^{N-1} \frac{\sum_{n=k+1}^{N} \mathbb{I}[y_{(n)} = +1] + \frac{1}{2} \mathbb{I}[y_{(k)} = +1]}{N_+} \cdot \frac{\mathbb{I}[y_{(k)} = -1]}{N_-}$$

 $= \frac{1}{N_{+}N_{-}} \sum_{k=1}^{N-1} \sum_{n=k+1}^{N} \mathbb{I}[y_{(n)} = +1] \mathbb{I}[y_{(k)} = -1] = \frac{1}{N_{+}N_{-}} \sum_{k < n} \mathbb{I}[y_{(k)} < y_{(n)}]$

Сглаживание AUC

AUC - кусочно-постоянна из-за $\mathbb{I}[\cdot]$:

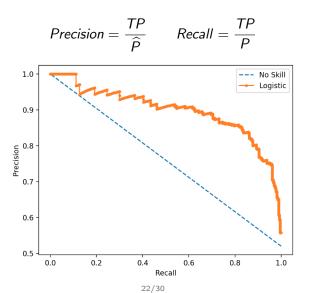
$$AUC = \frac{\sum_{(i,j):y_i = -1, y_j = 1} \mathbb{I}\left[g(x_j) > g(x_i)\right]}{\#[i: y_i = -1] \#[j: y_j = 1]}$$

Сглаженная версия: $\mathbb{I}[u] o \log \sigma(u) = \log(1/(1+e^{-u}))$

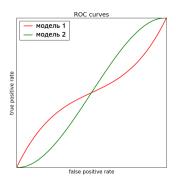
$$AUC' = \frac{\sum_{(i,j):y_i = -1, y_j = 1} \log \sigma \left(g(x_j) > g(x_i) \right)}{\#[i: y_i = -1] \#[j: y_j = 1]}$$

Можем оптимизировать по ней параметры модели!

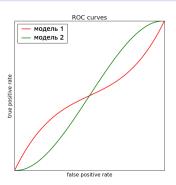
Аналог ROC-кривой: точность (полнота)



Сравнение классификаторов по ROC-кривой



Сравнение классификаторов по ROC-кривой



Как сравнивать классификаторы?

- ullet Фиксированные $\lambda_{+1}, \lambda_{-1}$: по точкам на ROC-кривой
- Неизвестные $\lambda_{+1}, \lambda_{-1}$: по AUC
- Частично известные $\lambda_{+1}, \lambda_{-1}$: по LC-индексу

Изолинии потерь

- Вероятности ошибок: $p(\widehat{y} = -1|y = +1) = 1 TPR$, $p(\widehat{y} = +1|y = -1) = FPR$
- Изолиния потерь (потери $\equiv L$):

Изолинии потерь

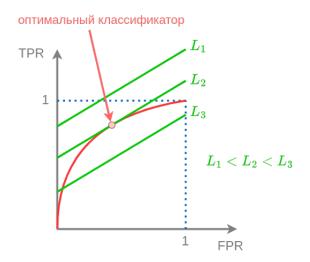
- Вероятности ошибок: $p(\hat{y} = -1|y = +1) = 1 TPR$, $p(\hat{y} = +1|y = -1) = FPR$
- Изолиния потерь (потери $\equiv L$):

$$L = p(y = +1)(1 - TPR)\lambda_{+1} + p(y = -1)FPR\lambda_{-1}$$

 $(TPR - 1) p(y = +1)\lambda_{+1} = -L + \lambda_{-1}p(y = -1)FPR$
 $TPR = 1 + \frac{\lambda_{-1}p(y = -1)FPR - L}{\lambda_{+1}p(y = +1)}$

- Оптимальный классификатор точка касания изолинии и ROC-кривой
 - ullet в ней тангенс угла наклона $rac{\lambda_{-1}p(y=-1)}{\lambda_{+1}p(y=+1)}$

Лучший классификатор на ROC-кривой

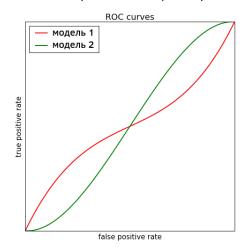


Площадь под кривой (AUC)

- ullet Глобальная характеристика качества для различных lpha
- AUC∈ [0, 1]
- AUC=0.5 случайное угадывание
- AUC=1 идеальное упорядочивание (безошибочная классификация при определенном lpha)

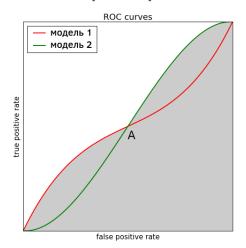
Композиция классификаторов

Рассмотрим 2 классификатора:



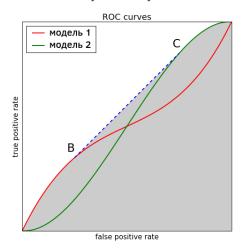
Композиция классификаторов

Как получить такую AUC?



Композиция классификаторов

Как получить такую AUC?



LC индекс

- Заданные $\lambda_{+1}, \lambda_{-1}$: слишком специфично.
- Неопределенные $\lambda_{+1}, \lambda_{-1}$: слишком общий случай.
- LC индекс вычисляют для промежуточного сценария.
- f 0 отмасштабируем λ_{+1} и λ_{-1} так, что $\lambda_{+1}+\lambda_{-1}=1$
- ② определим $\lambda_1 = \lambda$, $\lambda_{-1} = 1 \lambda$
- $oldsymbol{3}$ для каждого $\lambda \in [0,1]$ вычислим $S(\lambda) = egin{cases} +1 & ext{если 1й классификатор лучше} \ -1 & ext{если 2й классификатор лучше} \end{cases}$
- прикинем плотность распределения λ : $p(\lambda)$ (например, "треугольный" случай)
- **5** выберем классификатор 1, если $\int_0^1 S(\lambda) p(\lambda) d\lambda > 0$ иначе классификатор 2.

Точность и полнота - многоклассовый случай

	бинарный случай	макроусреднение	микроусреднение
Точность	TP P	$\frac{1}{C} \sum_{c=1}^{C} \frac{TP_c}{\widehat{P}_c}$	$\frac{\sum_{c=1}^{C} TP_c}{\sum_{c=1}^{C} \widehat{P}_c}$
Полнота	TP P	$\frac{1}{C} \sum_{c=1}^{C} \frac{TP_c}{P_c}$	$\frac{\sum_{c=1}^{C} TP_c}{\sum_{c=1}^{C} P_c}$

Обозначения:

- TP_c # верно предсказанных объектов класса c.
- P_c # объектов класса с.
- \widehat{P}_{c} # объектов, предсказанных как класс c.

Макроусреднение учитывает метрики равномерно по классам, а микроусреднение - по объектам.

Заключение

- Матрица ошибок дает больше информации, чем частота ошибок.
- Precision, recall и (TPR, FPR) используются для несбалансированных классов.
 - многоклассовый случай: микро или макроусреднение
- Можно оценивать качество
 - предсказания меток классов (accuracy, precision, recall)
 - упорядочивания по рейтингу (ROC-кривая, AUC)
 - вероятностей классов (оценка Бриера, условное правдоподобие)
- Площадь под ROC-кривой-вероятность верного упорядочивания всех пар объектов по рейтингу.