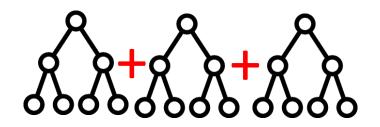


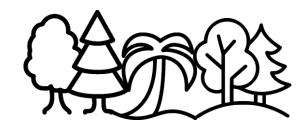
Машинное обучение

Лекция 3. Линейные модели

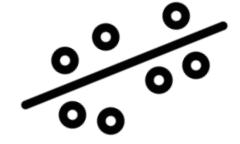
Напоминание: часто используемые методы



Градиентный бустинг



Случайный лес



Линейные модели

1. Линейная классификация

2. Обучение линейной модели

3. Борьба с переобучением

4. Линейная регрессия

План лекции

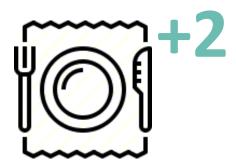
1. Линейная классификация

Пример: выходить из дома или нет

Признаки (1/0):



Вы свободны в данный момент



Вам хочется где-то поесть



Вам хочется спать



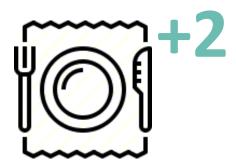
Вам хочется увидеться с друзьями

Пример: выходить из дома или нет

Признаки (1/0):



Вы свободны в данный момент



Вам хочется где-то поесть



Вам хочется спать



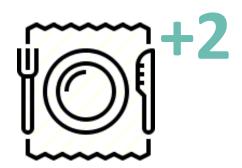
Вам хочется увидеться с друзьями

Пример: выходить из дома или нет

Признаки (1/0):



Вы свободны в данный момент



Вам хочется где-то поесть



Вам хочется спать



Вам хочется увидеться с друзьями

Порог для решающего правила: +1

Если сумма больше – выходим :)

Более серьезный пример: дать ли кредит

Признаки (1/0):



Работоспособный возраст



Имеет счет в вашем банке



Много просрочек по другим кредитам



Просрочек нет, а кредиты есть

Скоринговые карты

ПОКАЗА- ТЕЛЬ	ДИАПАЗОН ЗНАЧЕНИЙ	
Возраст заемщика	До 35 лет	
	От 35 до 45 лет	
	От 45 и старше	
Образова- ние	Высшее	
	Среднее специальное	
	Среднее	
Состоит ли в браке	Да	
	Нет	
Наличие кредита	Да	
в прошлом	Нет	
Стаж работы	До 1 года	
	От 1 до 3 лет	
	От 3 до 6 лет	
	Свыше 6 лет	
Наличие автом обиля	Да	
	Нет	

Скоринговые карты

ПОКАЗА- ТЕЛЬ	ДИАПАЗОН ЗНАЧЕНИЙ	СКОРИНГ- БАЛЛ
Возраст заемщика	До 35 лет	7,60
	От 35 до 45 лет	29,68
	От 45 и старше	35,87
Образова- ние	Высшее	29,82
	Среднее специальное	20,85
	Среднее	22,71
Состоит ли в браке	Да	29,46
	Нет	9,38
Наличие кредита в прошлом	Да	40,55
	Нет	13,91
Стаж работы	До 1 года	15,00
	От 1 до 3 лет	18,14
	От 3 до 6 лет	19.85
	Свыше 6 лет	23,74
Наличие автомобиля	Да	51,69
	Нет	15,93

Подбор весов признаков и порога

Почему нельзя продолжать также:

- Сложно настраивать вручную
- Требуется эксперт в области
- Требуется проверка на данных и уточнение весов (эксперт может что-то не учесть)

Подбор весов признаков и порога

Почему нельзя продолжать также:

- Сложно настраивать вручную
- Требуется эксперт в области
- Требуется проверка на данных и уточнение весов (эксперт может что-то не учесть)

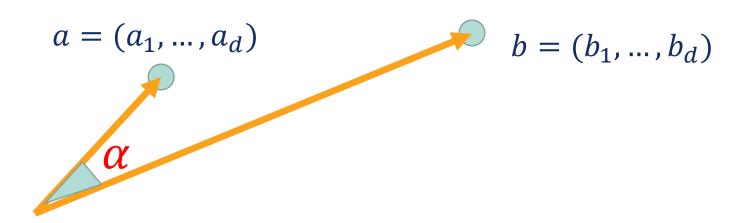
Решение — автоматизируем подбор параметров: придумаем функцию от параметров, которую надо минимизировать, и используем методы численной оптимизации

Формализуем линейный классификатор

$$a(x) = \begin{cases} 1, \text{если } f(x) > 0 \\ -1, \text{если } f(x) \le 0 \end{cases}$$

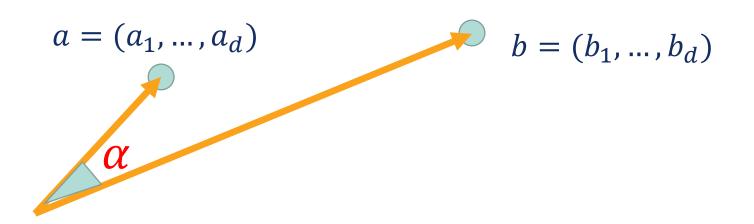
$$f(x) = w_0 + w_1 x_1 + \dots + w_d x_d$$

Скалярное произведение векторов



$$\langle a, b \rangle = a_1 \cdot b_1 + \dots + a_d \cdot b_d$$

Скалярное произведение векторов



$$\langle a, b \rangle = a_1 \cdot b_1 + \dots + a_d \cdot b_d$$

 $\langle a, b \rangle = ||a|| ||b|| \cos \alpha$

Формализуем линейный классификатор

$$a(x) = \begin{cases} 1, \text{если } f(x) > 0 \\ -1, \text{если } f(x) \le 0 \end{cases}$$

$$f(x) = w_0 + w_1 x_1 + \dots + w_d x_d = w_0 + \langle w, x \rangle$$

Как выглядит код: применение модели

Найдите «ошибку»:

```
import numpy as np

def f(x):
    return np.dot(w, x) + w0

def a(x):
    return 1 if f(x) > 0 else 0
```

Как выглядит код: применение модели

Найдите «ошибку»:

```
import numpy as np

def f(x):
    return np.dot(w, x) + w0

def a(x):
    return 1 if f(x) > 0 else 0
```

Как выглядит код: применение модели

```
import numpy as np

def f(x):
    return np.dot(w, x) + w0

def a(x):
    return 1 if f(x) > 0 else -1
```

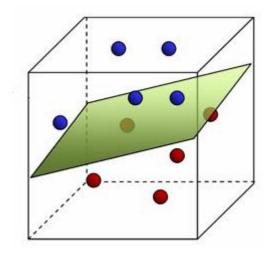
Будьте внимательны с метками класса!

Формализуем линейный классификатор

$$a(x) = \begin{cases} 1, \text{если } f(x) > 0 \\ -1, \text{если } f(x) \le 0 \end{cases}$$

$$f(x) = w_0 + w_1 x_1 + \dots + w_d x_d = w_0 + \langle w, x \rangle$$

Геометрическая интерпретация: разделяем классы плоскостью





Пусть вектор w задан, какие x удовлетворяют уравнению $\langle w, x \rangle = 0$?

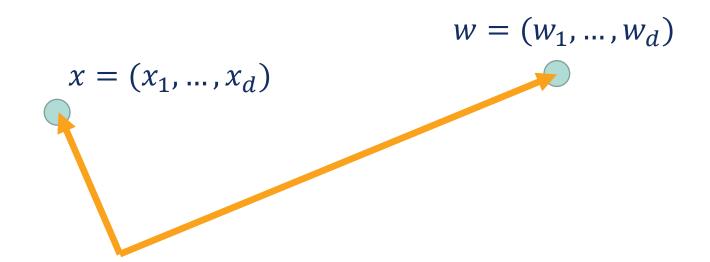


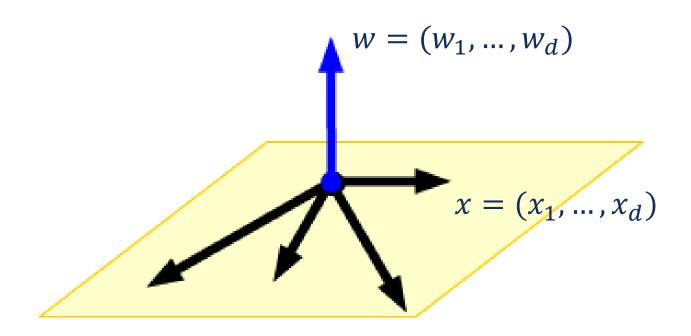
Пусть вектор w задан, какие x удовлетворяют уравнению $\langle w, x \rangle = 0$?

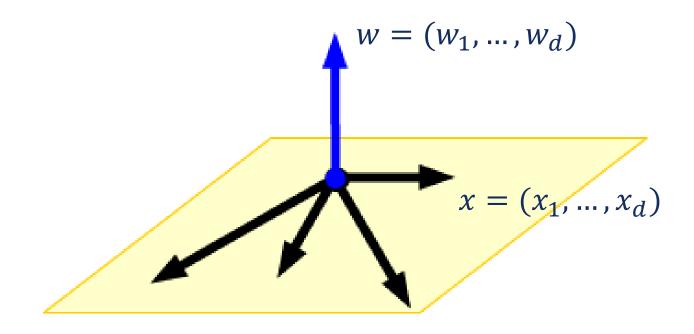
$$\langle w, x \rangle = ||w|| \, ||x|| \cos \alpha = 0$$
,

Значит, если оба вектора не нулевые:

$$\cos \alpha = 0$$
 $\alpha = 90^{\circ}$







А w_0 - сдвиг плоскости от начала координат

Формализуем линейный классификатор

$$a(x) = \begin{cases} 1, \text{если } f(x) > 0 \\ -1, \text{если } f(x) \le 0 \end{cases}$$

Если добавляем $x_{(0)} = 1$, то:

$$\frac{f(x) = w_0 + \langle w, x \rangle}{f(x) = \langle w, x \rangle}$$

Формализуем линейный классификатор

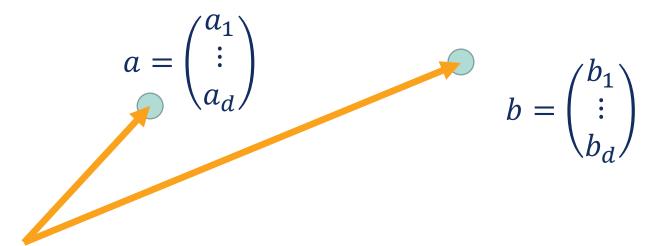
$$a(x) = \begin{cases} 1, \text{если } f(x) > 0 \\ -1, \text{если } f(x) \le 0 \end{cases}$$

Если добавляем $x_{(0)} = 1$, то:

$$f(x) = w_0 + \langle w, x \rangle$$

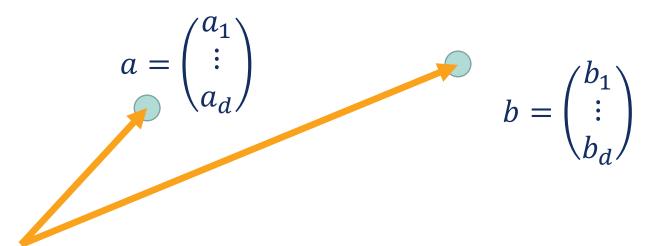
$$f(x) = \langle w, x \rangle = w^T x$$

Строки и столбцы



$$\langle a, b \rangle = (a_1, \dots, a_d) \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_d \end{pmatrix}$$

Строки и столбцы



$$\langle a, b \rangle = (a_1, \dots, a_d) \begin{pmatrix} b_1 \\ \vdots \\ b_d \end{pmatrix} = \mathbf{a}^T b$$

Отступ (margin)

Отступом алгоритма $a(x) = sign\{f(x)\}$ на объекте x_i называется величина

$$M_i = y_i f(x_i)$$

 $(y_i$ - класс, к которому относится $x_i)$

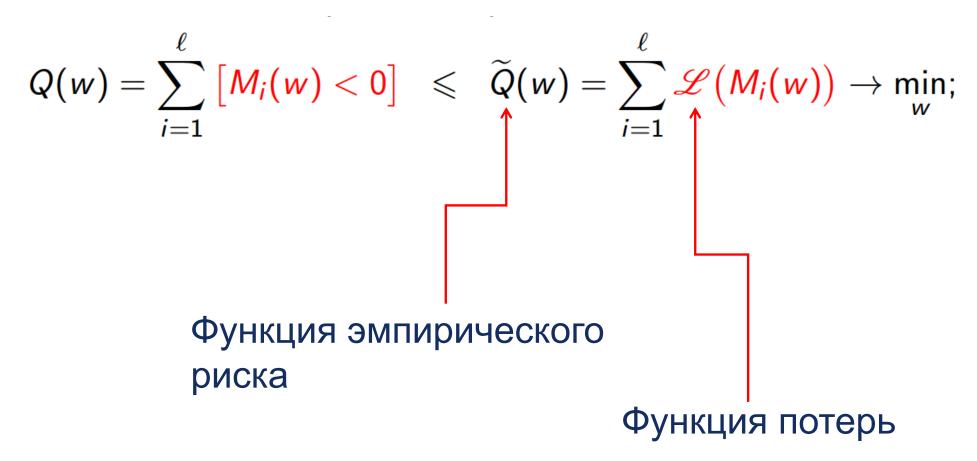
$$M_i \le 0 \Leftrightarrow y_i \ne a(x_i)$$

 $M_i > 0 \Leftrightarrow y_i = a(x_i)$

Функция потерь

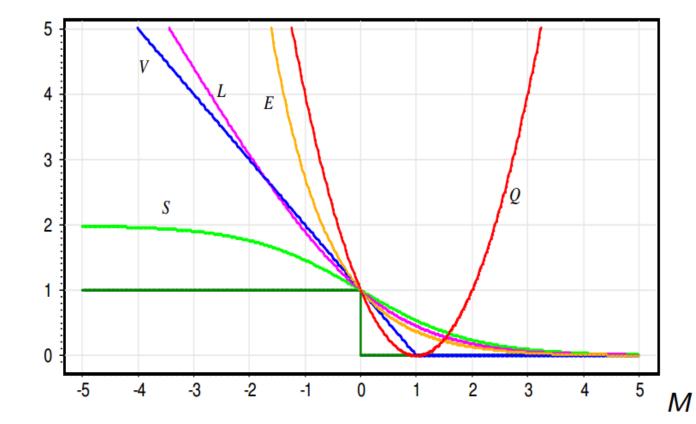
$$Q(w) = \sum_{i=1}^{\ell} \left[M_i(w) < 0 \right]$$

Функция потерь



Функция потерь

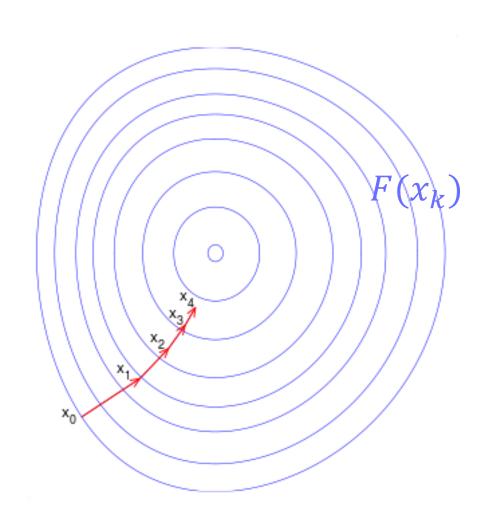
$$Q(w) = \sum_{i=1}^{\ell} \left[M_i(w) < 0 \right] \leqslant \widetilde{Q}(w) = \sum_{i=1}^{\ell} \mathscr{L}(M_i(w)) \to \min_{w};$$



$$Q(M) = (1 - M)^2$$
 $V(M) = (1 - M)_+$
 $S(M) = 2(1 + e^M)^{-1}$
 $L(M) = \log_2(1 + e^{-M})$
 $E(M) = e^{-M}$

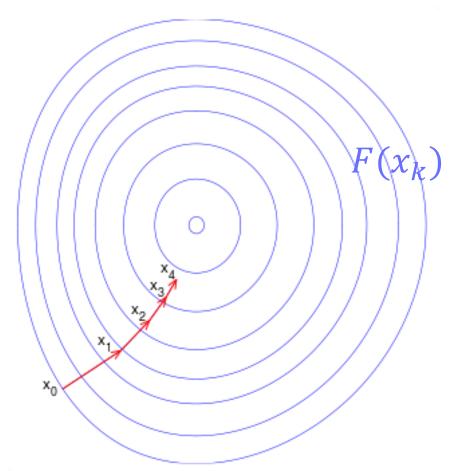
2. Обучение модели

Градиентный спуск (GD, Gradient Decent)

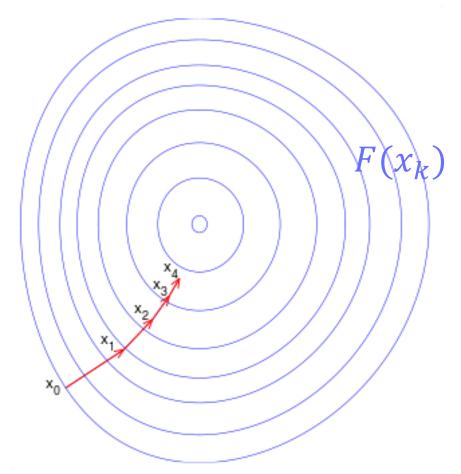


Градиентный спуск (GD, Gradient Decent)

$$x_{k+1} = x_k - \gamma_k \nabla F(x_k)$$

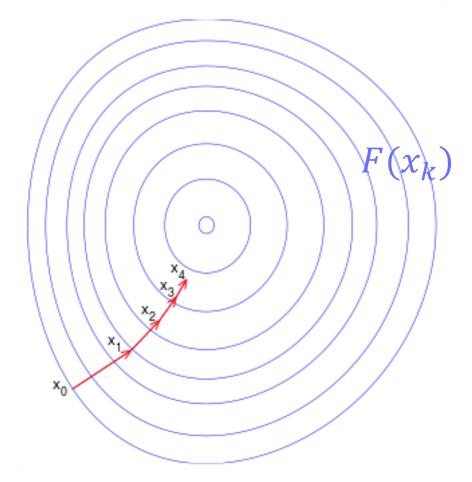


$$x_{k+1} = x_k - \gamma_k \nabla F(x_k)$$



$$\nabla_w \tilde{Q} = \sum_{i=1}^l \nabla L(M_i) = \sum_{i=1}^l L'(M_i) \frac{\partial M_i}{\partial w}$$

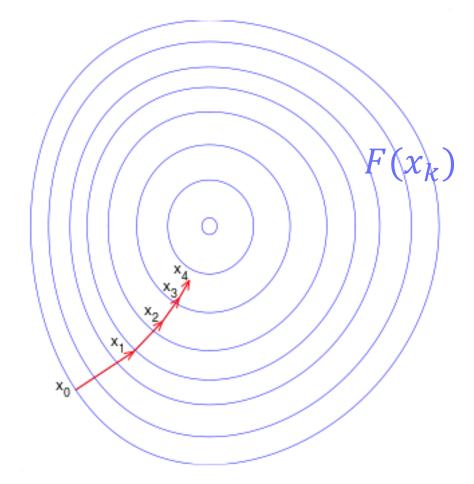
$$x_{k+1} = x_k - \gamma_k \nabla F(x_k)$$



$$\nabla_w \tilde{Q} = \sum_{i=1}^l \nabla L(M_i) = \sum_{i=1}^l L'(M_i) \frac{\partial M_i}{\partial w}$$

$$M_i = y_i \langle w, x_i \rangle \implies \frac{\partial M_i}{\partial w} = y_i x_i$$

$$x_{k+1} = x_k - \gamma_k \nabla F(x_k)$$

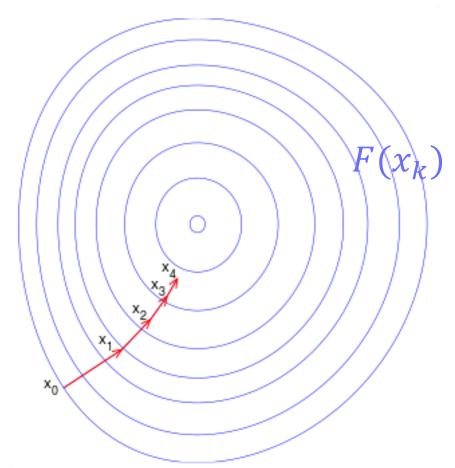


$$\nabla_{w}\tilde{Q} = \sum_{i=1}^{l} \nabla L(M_{i}) = \sum_{i=1}^{l} L'(M_{i}) \frac{\partial M_{i}}{\partial w}$$

$$M_{i} = y_{i} \langle w, x_{i} \rangle \implies \frac{\partial M_{i}}{\partial w} = y_{i} x_{i}$$

$$\nabla \tilde{Q} = \sum_{i=1}^{l} y_{i} x_{i} L'(M_{i})$$

$$x_{k+1} = x_k - \gamma_k \nabla F(x_k)$$



$$\nabla_w \tilde{Q} = \sum_{i=1}^l \nabla L(M_i) = \sum_{i=1}^l L'(M_i) \frac{\partial M_i}{\partial w}$$

$$M_i = y_i \langle w, x_i \rangle \implies \frac{\partial M_i}{\partial w} = y_i x_i$$

$$\nabla \tilde{Q} = \sum_{i=1}^{l} y_i x_i L'(M_i)$$

$$w_{k+1} = w_k - \gamma_k \sum_{i=1}^{l} y_i x_i L'(M_i)$$

Стохастический градиент (SGD)

$$w_{k+1} = w_k - \gamma_k \sum_{i=1}^{l} y_i x_i L'(M_i)$$

$$w_{k+1} = w_k - \gamma_k y_i x_i L'(M_i)$$

 x_i — случайный элемент обучающей выборки

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der_loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y train[rand index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
                                     L(M) = \max\{0, 1 - M\} = (1 - M)_{+}
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der_loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X_train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y train[rand index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y train[rand index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X train.shape[1])
    w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y train[rand index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X_train.shape[1])
    w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y train[rand index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y train[rand index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der_loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y train[rand index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
   w = np.random.randn(X_train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y train[rand index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y train[rand index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der_loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
   w = np.random.randn(X_train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y_train[rand_index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der_loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y_train[rand_index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y_train[rand_index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
     return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
     return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
         (X_train, y_train):
    np.random.randn(X_train.shape[1])

= np.random.randn()

k in range(10000):
    rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)

\gamma_k = \frac{\alpha + \kappa}{\sqrt{\alpha + k}}

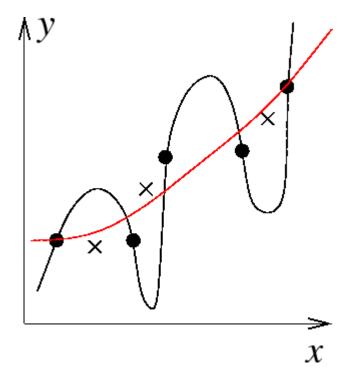
\gamma_k = (\alpha + k)^{-\beta}
def fit(X train, y train):
     w = np.random.randn(X train.shape[1])
     w0 = np.random.randn()
     for k in range(10000):
           x = X train[rand index]
           y = y_train[rand_index]
           step = 0.01
           w = step * y * x * der loss(x, y)
           w0 = step * y * der loss(x, y)
```

```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X train.shape[1])
    w0 = np.random.randn()
                                                        \gamma_k = (\alpha + k)^{-\beta}
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
                                                         \gamma_k = \tau \beta_k
        y = y_train[rand_index]
        step = 0.01
        w = step * y * x * der_loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

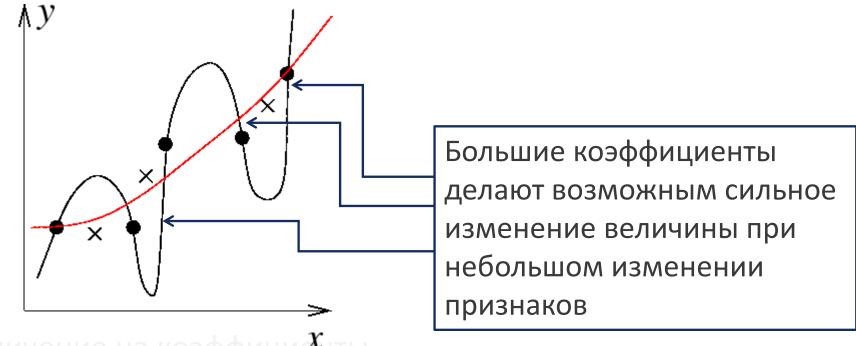
```
from random import randint
import numpy as np
def loss(x, y):
    return max([0, 1 - y * f(x)])
def der loss(x, y):
    return -1.0 if 1 - y * f(x) > 0 else 0.0
def fit(X train, y train):
    w = np.random.randn(X_train.shape[1])
   w0 = np.random.randn()
    for k in range(10000):
        rand_index = randint(0, len(X_train) - 1)
        x = X train[rand index]
        y = y_{train[rand_index]}  w_{k+1} = w_k - \gamma_k y_i x_i L'(M_i)
        step = 0.01
        w = step * y * x * der loss(x, y)
        w0 = step * y * der loss(x, y)
```

3. Борьба с переобучением: регуляризация

Переобучение в задаче обучения с учителем:

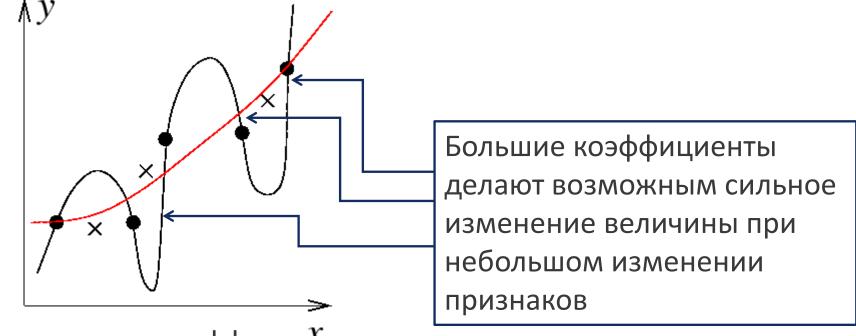


Переобучение в задаче обучения с учителем связано с большими коэффициентами:



Идея: добавить ограничение на коэффици иты

Переобучение в задаче обучения с учителем связано с большими коэффициентами:



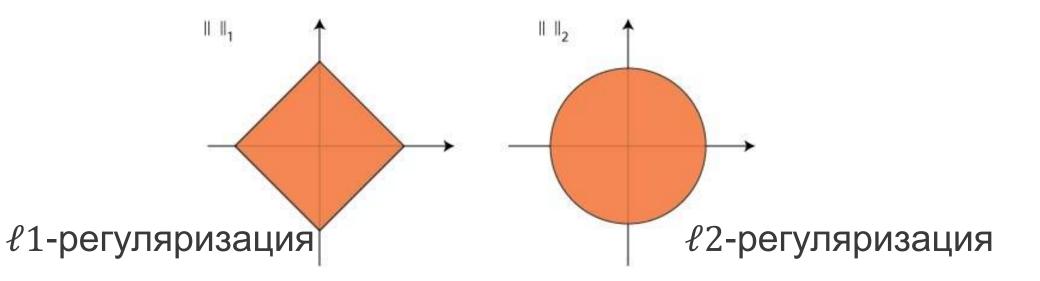
Идея: добавить ограничение на коэффицие нты

$$\begin{cases} \tilde{Q} = \sum_{i=1}^{l} L(M_i) \to min \\ \sum_{n=1}^{d} |w_n| \le \tau \\ & \sum_{n=1}^{d} w_n^2 \le \tau \end{cases}$$

$$\begin{cases} \tilde{Q} = \sum_{i=1}^{l} L(M_i) \to min \\ \sum_{n=1}^{d} |w_n| \le \tau \\ & \sum_{n=1}^{m} w_n^2 \le \tau \end{cases}$$
 ℓ 1-регуляризация

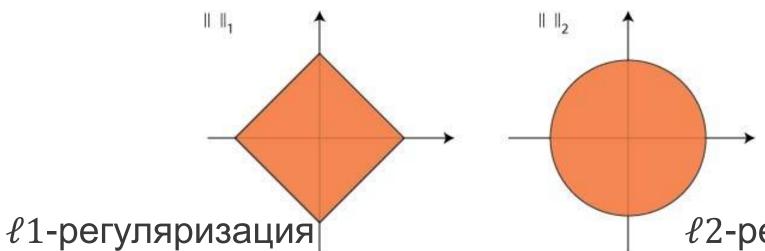
$$\sum_{i=1}^{l} L(M_i) + \gamma \sum_{n=1}^{d} |w_n| \to min$$

$$\sum_{i=1}^{l} L(M_i) + \gamma \sum_{n=1}^{d} w_n^2 \to min$$



$$\sum_{i=1}^{l} L(M_i) + \gamma \sum_{n=1}^{d} |w_n| \to min$$

$$\sum_{i=1}^{l} L(M_i) + \gamma \sum_{n=1}^{d} w_n^2 \to min$$



Вопрос:

вы заметили, что в регуляризатор не включается вес w_o ?

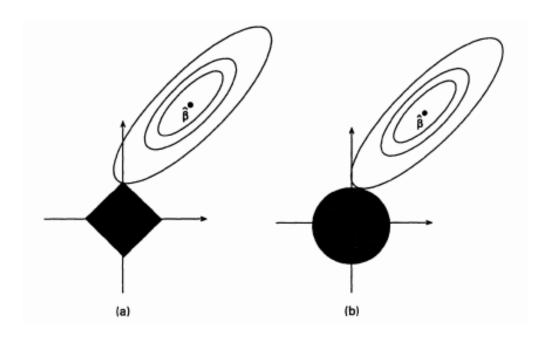
*ℓ*2-регуляризация

Различия между ℓ 1 и ℓ 2

- Разреженность $\ell 1$ -регуляризация делает вектор весов более разреженным (содержащим больше нулей)
- В случае линейной классификации это означает отбор признаков: признаки с нулевыми весами не используются в классификации

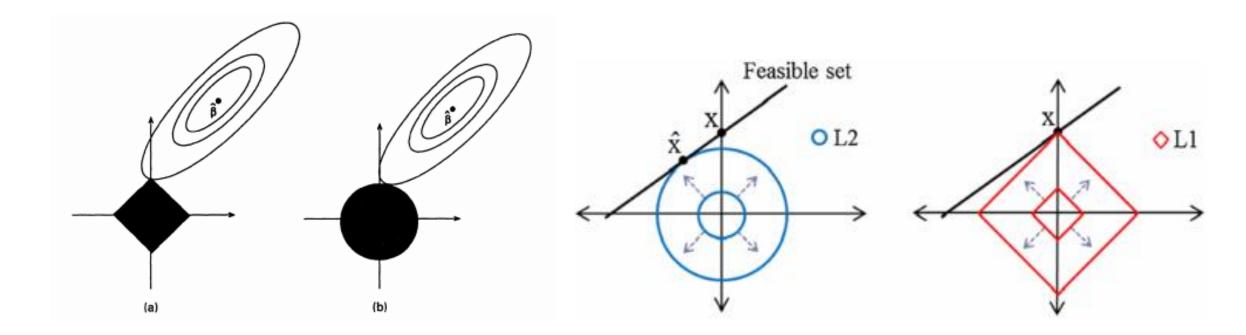
Различия между ℓ 1 и ℓ 2

- Разреженность *ℓ* 1-регуляризация делает вектор весов более разреженным (содержащим больше нулей)
- В случае линейной классификации это означает отбор признаков: признаки с нулевыми весами не используются в классификации



Различия между ℓ 1 и ℓ 2

- Разреженность *ℓ* 1-регуляризация делает вектор весов более разреженным (содержащим больше нулей)
- В случае линейной классификации это означает отбор признаков: признаки с нулевыми весами не используются в классификации



Стандартные линейные классификаторы

Классификатор	Функция потерь	Регуляризатор
SVM (Support vector machine, метод опорных векторов)	$L(M) = \max\{0, 1 - M\} = $ $= (1 - M)_{+}$	$\sum_{k=1}^{m} w_k^2$
Логистическая регрессия	$L(M) = \log(1 + e^{-M})$	Обычно $\sum_{k=1}^{m} w_k^2$ или $\sum_{k=1}^{m} w_k $

Обязательно ли L – функция от отступа?

Пример:

$$y_i \in \{0, 1\} \qquad Q = -\sum_{i=1}^{\ell} y_i \ln p_i + (1 - y_i) \ln(1 - p_i) \to \min_{w}$$

$$p_i = \sigma(\langle w, x_i \rangle) = \frac{1}{1 + e^{-\langle w, x_i \rangle}}$$

Обязательно ли L – функция от отступа?

Пример:

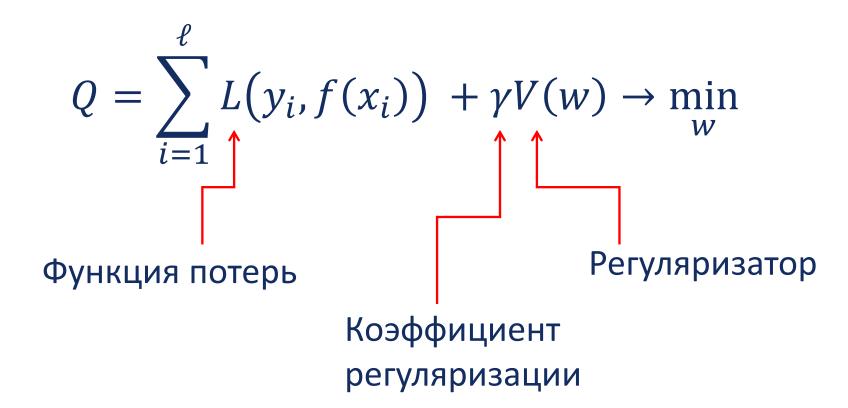
$$y_i \in \{0, 1\} \qquad Q = -\sum_{i=1}^{\ell} y_i \ln p_i + (1 - y_i) \ln(1 - p_i) \to \min_{w}$$

$$p_i = \sigma(\langle w, x_i \rangle) = \frac{1}{1 + e^{-\langle w, x_i \rangle}}$$

Упражнение:

Показать, что это та же оптимизационная задача, что и в логистической регрессии

Общий случай



Упражнение

Выпишите, как поменяется правило обновления весов признаков в линейном классификаторе с помощью SGD при добавлении регуляризатора

5. Линейные модели в задаче регрессии

$$a(x) = \langle w, x \rangle + w_0$$

$$a(x) = \langle w, x \rangle + w_0$$

$$Q = \sum_{i=1}^{l} L(y_i, a(x_i)) \to \min_{w}$$

$$a(x) = \langle w, x \rangle + w_0$$

$$Q = \sum_{i=1}^{l} L(y_i, a(x_i)) \to \min_{w}$$

$$L(y_i, a(x_i)) = (y_i - a(x_i))^2$$
 $L(y_i, a(x_i)) = |y_i - a(x_i)|$

$$a(x) = \langle w, x \rangle + w_0$$

$$Q = \sum_{i=1}^{l} L(y_i, a(x_i)) + \gamma V(w) \to \min_{w}$$

$$L(y_i, a(x_i)) = (y_i - a(x_i))^2 \qquad L(y_i, a(x_i)) = |y_i - a(x_i)|$$

$$V(w) = ||w||_{l_2}^2 = \sum_{n=1}^d w_n^2 \qquad V(w) = ||w||_{l_1} = \sum_{n=1}^d |w_n|$$

$$a(x) = \langle w, x \rangle + w_0$$

$$Q = \sum_{i=1}^{l} L(y_i, a(x_i)) + \gamma V(w) \to \min_{w}$$

Гребневая регрессия (Ridge regression):

$$V(w) = ||w||_{l2}^2 = \sum_{n=1}^d w_n^2$$

LASSO (least absolute shrinkage and selection operator):

$$V(w) = ||w||_{l1} = \sum_{n=1}^{d} |w_n|$$

$$a(x) = \langle w, x \rangle + w_0$$

$$Q = \sum_{i=1}^{l} L(y_i, a(x_i)) \to \min_{w}$$

$$L(y_i, a(x_i)) = (y_i - a(x_i))^2$$

А без регуляризатора и с квадратичными потерями получаем привычную нам линейную регрессию

Модель:
$$y_i \approx \hat{y}_i = \langle w, x_i \rangle + w_0$$

Модель:
$$y_i \approx \hat{y}_i = \langle w, x_i \rangle + w_0$$

Если добавить $x_{i0} = 1$:

Модель:
$$y_i \approx \hat{y}_i = \langle w, x_i \rangle + w_0$$

Если добавить
$$x_{i0} = 1$$
: $y_i \approx \hat{y}_i = < w, x_i >$

Модель:
$$y_i \approx \hat{y}_i = \langle w, x_i \rangle + w_0$$

Если добавить
$$x_{i0} = 1$$
: $y_i \approx \hat{y}_i = < w, x_i >$

$$y_{1} \approx \hat{y}_{1} = x_{1}^{T} w$$

$$\vdots$$

$$y_{l} \approx \hat{y}_{l} = x_{l}^{T} w$$

$$\vdots$$

$$y_{l} \approx \hat{y}_{l} = x_{l}^{T} w$$

Матричная запись

$$\begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \dots \\ y_l \end{pmatrix} \approx \begin{pmatrix} \widehat{y_1} \\ \widehat{y_2} \\ \dots \\ \widehat{y_l} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} x_1^T \\ x_2^T \\ \dots \\ x_l^T \end{pmatrix} w$$

$$y \approx \widehat{y} = Fw$$

$$w = \underset{w}{\operatorname{argmin}} \|y - \widehat{y}\|^2$$

Веса признаков

$$\frac{\partial (Fw - y)^2}{\partial w} = 2F^T(Fw - y) = 0$$
$$F^T F w = F^T y$$

 $w = (F^T F)^{-1} F^T y$

Если добавить ℓ_2 регуляризацию

$$\frac{\partial (Fw - y)^2 + \gamma w^2}{\partial w} = 2F^T(Fw - y) + 2\gamma w = 0$$
$$(F^T F + \gamma I)w = F^T y$$
$$w = (F^T F + \gamma I)^{-1} F^T y$$

1. Линейная классификация

2. Обучение линейной модели

3. Борьба с переобучением

4. Линейная регрессия

План лекции

Pros & cons

Преимущества:

- легко реализовывать уже обученную модель
- не многим сложнее реализовывать и ее обучение
- быстро работают
- хорошо работают, когда много признаков
- нормально работают, когда мало данных

Недостатки:

- может быть слишком простым для вашей зависимости у(х)
- будет плохо работать, если забыть/не суметь отмасштабировать признаки

Библиотеки

- libSVM
- liblinear
- sklearn.linear_models
- Vowpal Wabbit (SGD для онлайн-обучения + Hashing Trick)