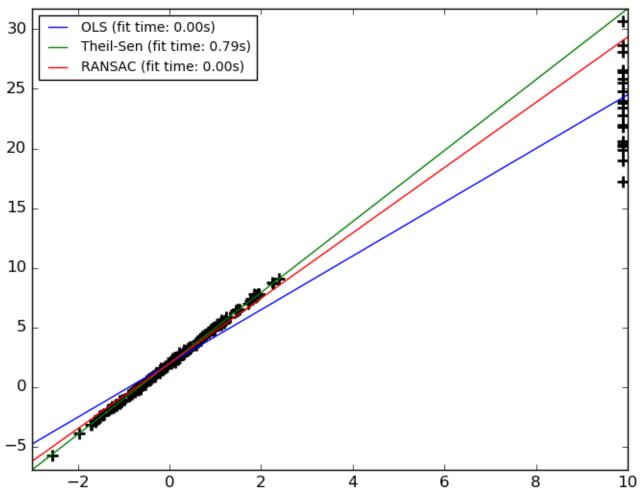
Ансамблевые методы

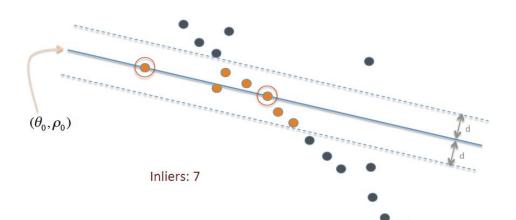
Theil-Sen Regressor

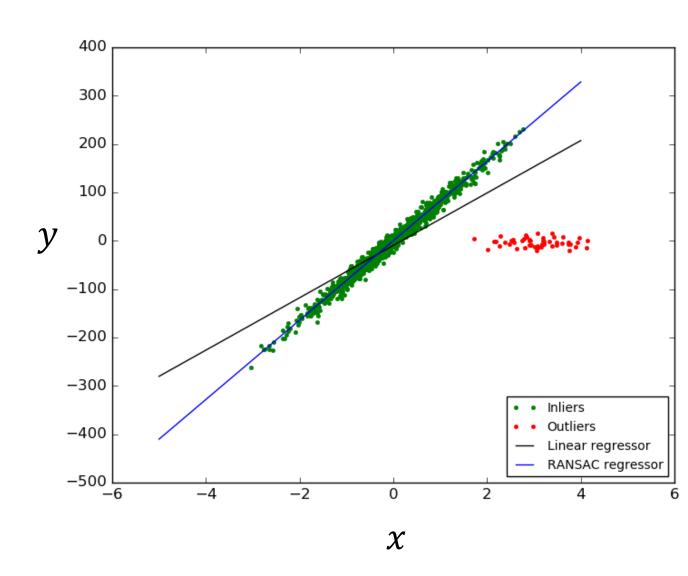




RANSAC: RANdom SAmple Consensus

- 1. Строим модель по случайной подвыборке.
- 2. Принимаем модель в набор, если достаточное количество точек лежит внутри определенной полосы (inliers).
- 3. Повторяем 1-2 заданное количество раз, после чего выбираем лучшую модель из набора и дообучаем на всех inliers.





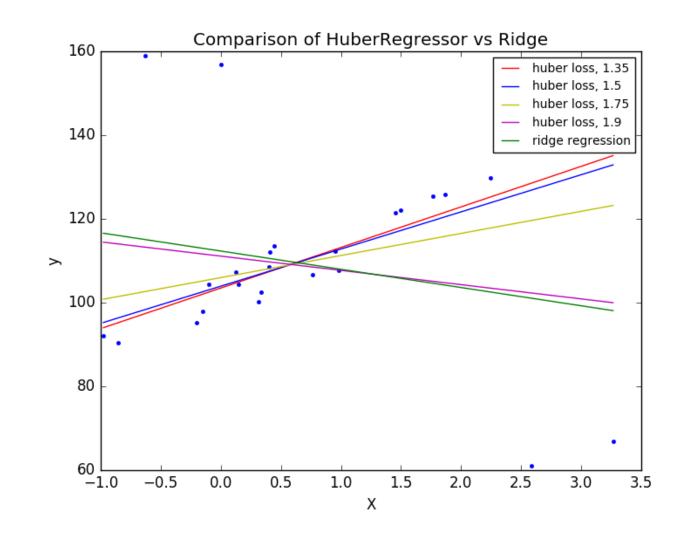
Huber Regressor

Квадратная ошибка для близких точек (inliers), линейная для дальних (outliers).

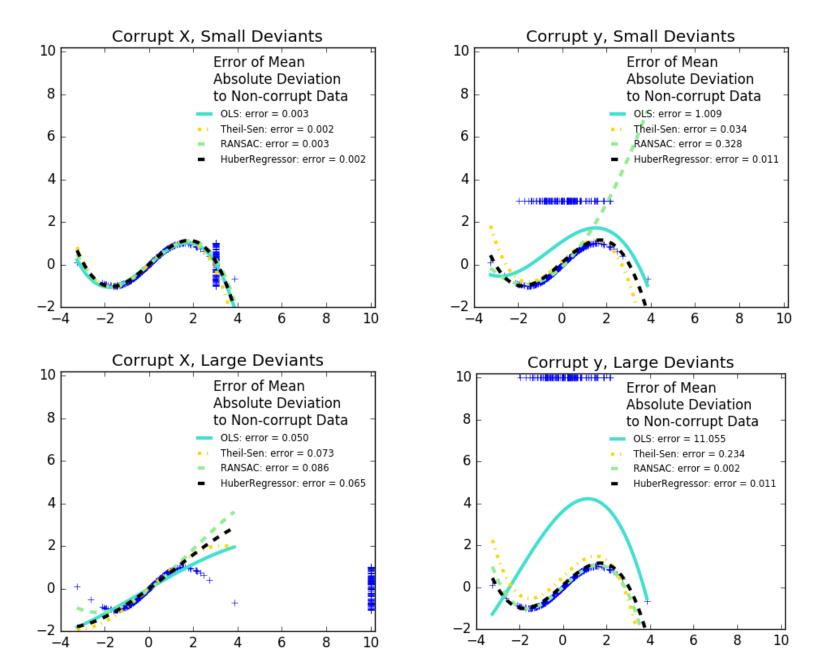
$$\min_{w,\sigma} \sum_{i=1}^{N} H_m \left(\frac{\mathbf{x}_i \mathbf{w} - \mathbf{y}_i}{\sigma} \right) + \alpha ||\mathbf{w}||_2^2$$

$$H_m(z) = egin{cases} z^2, & ext{если } |z| < \epsilon \ 2\epsilon |z| - \epsilon^2, & ext{если } |z| \ge \epsilon \end{cases}$$

 σ - константа масштабирования.



RANSAC vs. Theil-Sen vs. Huber



Voting

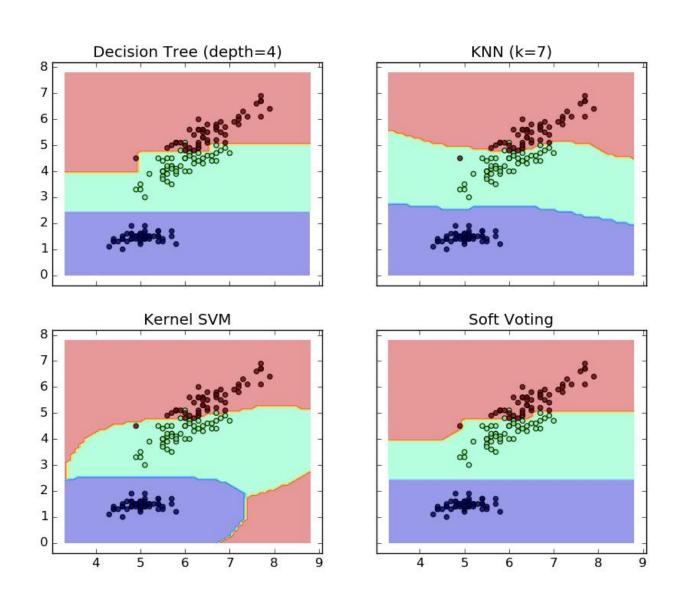
Hard voting:

Побеждает класс, за который голосует большее число голосов.

(При ничьей в sklearn победа отдается первому по алфавиту классу).

Soft voting:

Считается средняя вероятность.



Bagging

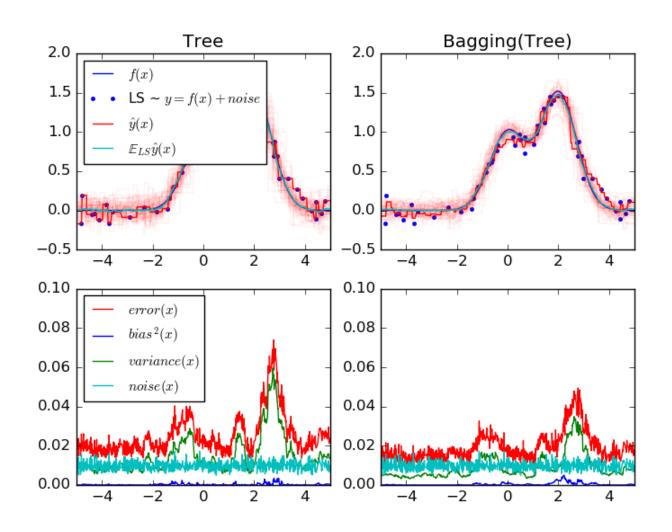
Типы набора выборок из изначальной:

Pasting – просто случайная подвыборка, без повторений.

Bagging – случайная подвыборка (может быть того же размера, что и вся выборка) с повторениями.

Random Subspaces – случайный набор признаков.

Random Patches – случайная подвыборка со случайным набором признаков.



Random Forests (Случайные леса)

Обучим много деревьев на «случайных данных»

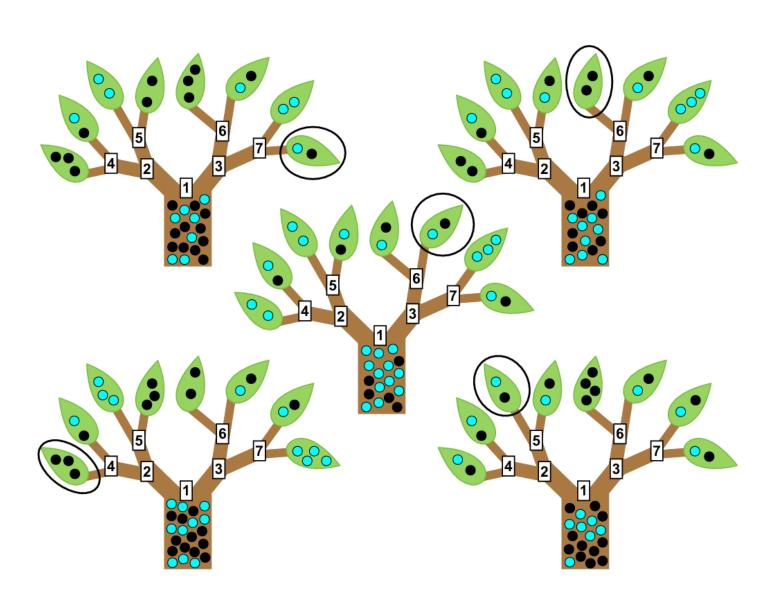
Случайные данные:

1) Датасеты с помощью bagging (bootstrap aggregating) — вытаскиваем из исходного датасета столько же данных, но с повторениями.

2) Берем случайное подмножество признаков.

Результат – голосование, вероятность, логарифм вероятностей.

Параметры – количество используемых примеров и признаков для построения каждого дерева.



Adaptive Boosting (AdaBoost)

Начнем с равномерного распределения: $D_1(i) = \frac{1}{N}$, для (\mathbf{x}_1, y_1) , ..., (\mathbf{x}_N, y_N) .

На каждом шаге:

Обучим слабую гипотезу $h_t: X \to \{-1, +1\}$, такую что взвешенная ошибка минимальна:

$$E_t = \sum_{i=1}^N D_t(i) \ [h_t(\mathbf{x}_i)
eq y_i],$$
 вес гипотезы: $\alpha_t = \frac{1}{2} \ln \left(\frac{1 - E_t}{E_t} \right)$

Меняем веса данных в зависимости текущих ошибок на них:

$$D_{t+1}(i) = D_t(i)e^{-\alpha_t y_i h_t(\mathbf{x}_i)}$$

Итоговая гипотеза – сумма (с коэффициентами) слабых гипотез:

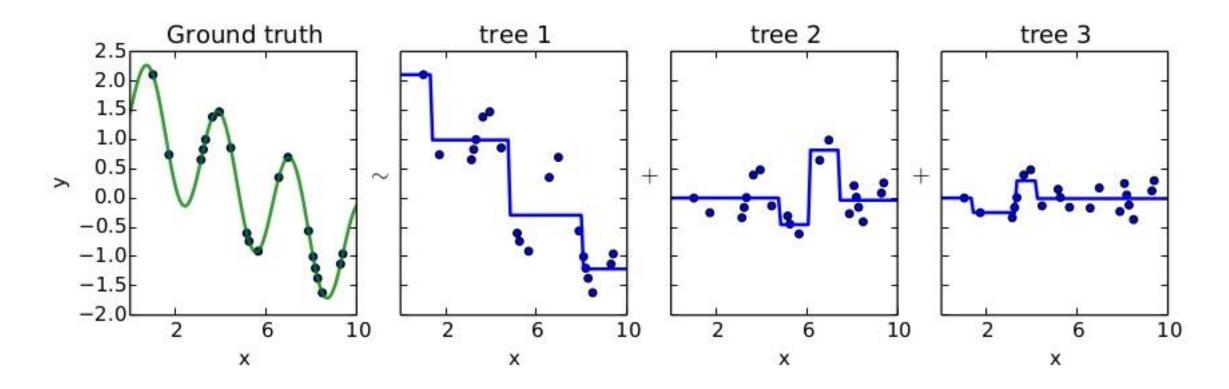
$$H(x) = sign\left(\sum_{t=1}^{T} \alpha_t h_t(\mathbf{x})\right)$$

Gradient Boosting

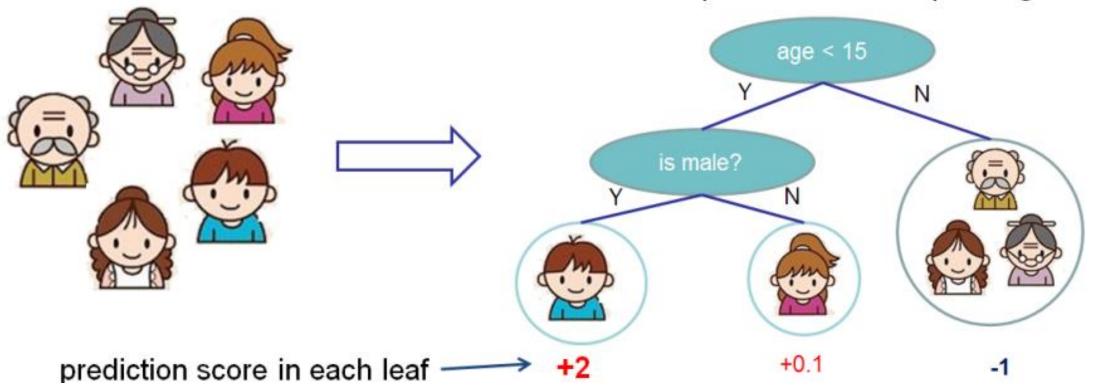
В общем случае:

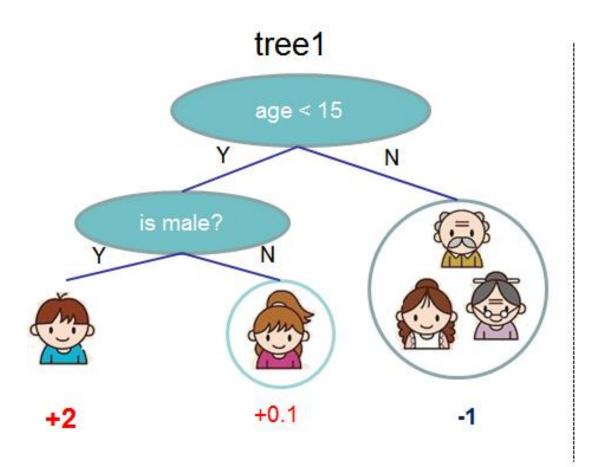
$$H_{t+1}(x) = H_t(x) + h_{t+1}(x) \to y \implies h_{t+1}(x) \to y - H_t(x)$$

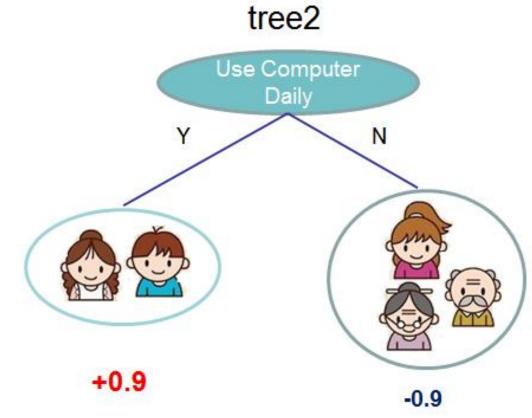
Пример для деревьев:



Input: age, gender, occupation, ... Does the person like computer games







$$) = 2 + 0.9 = 2.9$$

$$) = 2 + 0.9 = 2.9$$
 f($) = -1 - 0.9 = -1.9$

eXtreme Gradient Boosting (XGBoost)

$$H_t(x) = H_{t-1}(x) + h_t(x) = \sum_{j=1}^{t} h_j(x)$$

Минимизируем:
$$E_t = \sum_{i=1}^N L(H_t(\mathbf{x}_i), y_i) + \sum_{j=1}^t \Omega(h_j) = \sum_{i=1}^N L\left(\left(H_{t-1}(\mathbf{x}_i) + h(\mathbf{x}_i)\right), y_i\right) + \sum_{j=1}^{t-1} \Omega(h_j) + \Omega(h_t)$$

$$E_{t} = \sum_{i=1}^{N} L\left(\left(H_{t-1}(\mathbf{x}_{i}) + h(\mathbf{x}_{i})\right), y_{i}\right) + \sum_{j=1}^{t-1} \Omega(h_{j}) + \Omega(h_{t}) = \sum_{i=1}^{N} \left(2(H_{t-1}(\mathbf{x}_{i}) - y_{i})h_{t}(\mathbf{x}_{i}) + \left(h_{t}(\mathbf{x}_{i})\right)^{2}\right) + \Omega(h_{t}) + const$$

В общем случае:
$$E_t = \sum_{i=1}^N \left(L(H_{t-1}(\mathbf{x}_i), y_i) + u_i h_t(\mathbf{x}_i) + \frac{1}{2} v_i \big(h_t(\mathbf{x}_i) \big)^2 \right) + \Omega(h_t) + const,$$

$$u_i = \partial_{H_{t-1}(\mathbf{x}_i)} \big(L(H_{t-1}(\mathbf{x}_i), y_i) \big)$$

$$v_i = \partial^2_{H_{t-1}(x_i)} (L(H_{t-1}(x_i), y_i))$$

Минимизируем:
$$E_t = \sum_{i=1}^N \left(u_i h_t(\mathbf{x}_i) + \frac{1}{2} v_i \left(h_t(\mathbf{x}_i) \right)^2 \right) + \Omega(h_t)$$

Для MSE:
$$E_t = \sum_{i=1}^N \left(\left(H_{t-1}(\mathbf{x}_i) + h_t(\mathbf{x}_i) \right) - y_i \right)^2 + \sum_{j=1}^t \Omega(h_j) = \sum_{i=1}^N \left(2(H_{t-1}(\mathbf{x}_i) - y_i)h_t(\mathbf{x}_i) + \left(h_t(\mathbf{x}_i) \right)^2 \right) + \Omega(h_t) + const$$

$$\Omega(f) = \gamma M + \frac{1}{2} \lambda \sum_{j=1}^{M} w_j^2$$
 , M — количество листьев, w — коэффициент листа

$$E_t = \sum_{i=1}^N \left(u_i w_{q(\mathbf{x}_i)} + \frac{1}{2} v_i \left(w_{q(\mathbf{x}_i)} \right)^2 \right) + \gamma M + \frac{1}{2} \lambda \sum_{j=1}^M w_j^2$$
 Где $q(\mathbf{x}_i)$ – лист, к которому принадлежит \mathbf{x}_i .

Сгруппируем по листьям:

$$E_{t} = \sum_{j=1}^{M} \left(\sum_{q(\mathbf{x}_{i})=j} u_{i} w_{j} + \frac{1}{2} \left(\sum_{q(\mathbf{x}_{i})=j} v_{i} + \lambda \right) w_{j}^{2} \right) + \gamma M = \sum_{j=1}^{M} \left(U_{j} w_{j} + \frac{1}{2} (V_{j} + \lambda) w_{j}^{2} \right) + \gamma M$$

$$U_j = \sum_{q(\mathbf{x}_i)=j} u_i \qquad V_j = \sum_{q(\mathbf{x}_i)=j} v_i$$

Instance index gradient statistics

1



$$u_{1}, v_{1}$$

2



$$u_{2}, v_{2}$$

3



$$u_3, v_3$$

4

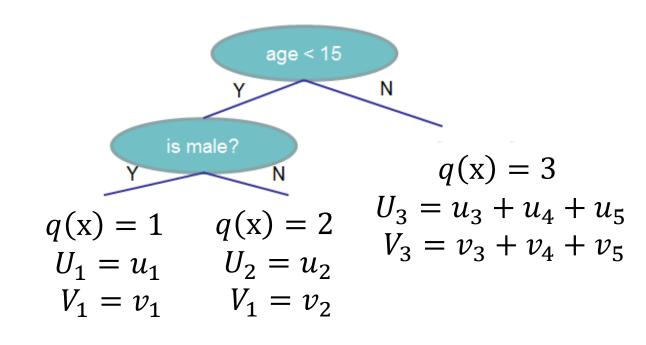


 u_4 , v_4

5



 u_{5}, v_{5}



$$U_j = \sum_{q(\mathbf{x}_i)=j} u_i \qquad V_j = \sum_{q(\mathbf{x}_i)=j} v_i$$

$$E_{t} = \sum_{j=1}^{M} \left(U_{j} w_{j} + \frac{1}{2} (V_{j} + \lambda) w_{j}^{2} \right) + \gamma M$$

$$w_j^{opt} = -\frac{U_j}{V_j + \lambda}$$

$$w_j^{opt} = -\frac{U_j}{V_j + \lambda} \qquad \qquad E_t^{opt} = -\frac{1}{2} \sum_{j=1}^M \frac{U_j^2}{V_j + \lambda} + \gamma M$$

$$Gain = \frac{1}{2} \left[\frac{U_L^2}{V_L + \lambda} + \frac{U_R^2}{V_R + \lambda} - \frac{(U_L + U_R)^2}{V_L + V_R + \lambda} \right] - \gamma$$











 u_3, v_3

 u_1, v_1 u_4, v_4

 $U_L = u_1 + u_4$

 $V_L = v_1 + v_4$

 u_2, v_2

 u_{5}, v_{5}

 $U_R = u_2 + u_3 + u_5$

 $V_R = v_2 + v_3 + v_5$