

- 21wp 시원

오늘 배울 내용

선형회귀 **Linear Regression**











https://plotly.com/~siwon/3/

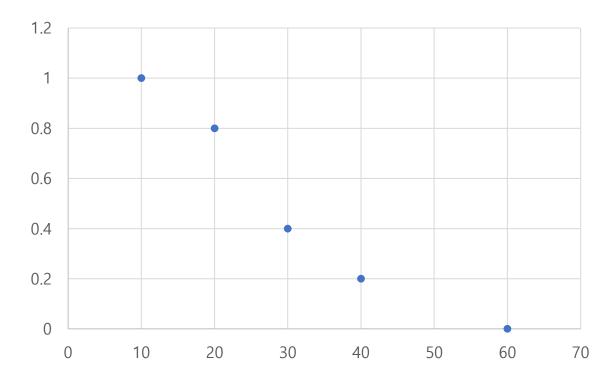
머신러닝 (Machine Learning)

(일반적 상황서)



□ 최적의 함수를 찾는 방법

랩탑 사용 시간	시력
10	1
20	0.8
30	0.4
40	0.2
60	0



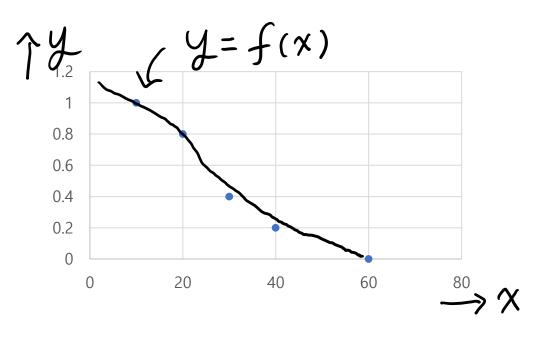
Fregic: Linear Regression @siwon_yun

(일반적 상황서)



최적의 함수를 찾는 방법

랩탑 사용 시간	시력
10	1
20	0.8
30	0.4
40	0.2
60	0



▶목표: 랩탑 사용시간으로 시력을 예측하는 모델 제작

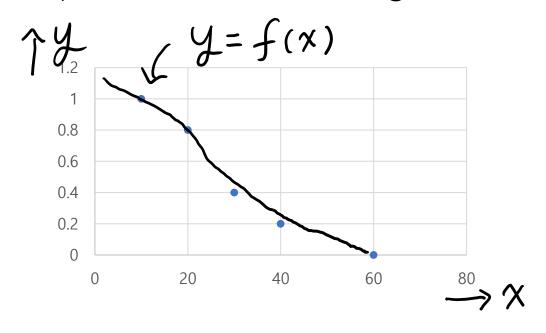
₹ 모델 평가 방법: 모델이 예상한 값과 실제 학생의 시력을 비교함

➡ 모델 예측값과 실제 값의 차이가 작을 수록 모델이 우수함



지도 학습 (Supervised Learning)

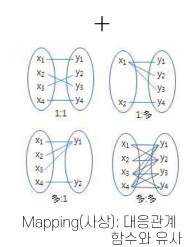
랩탑 사용 시간	시력
10	1
20	0.8
30	0.4
40	0.2
60	0



▶ 10->1, 20->0.8, 30 ->0.4 ···. Mapping(사상) 되어 있음

▶ 지도 학습: 레이블 값(1, 0.8, 0.4…)을 모델이 정하지 않음

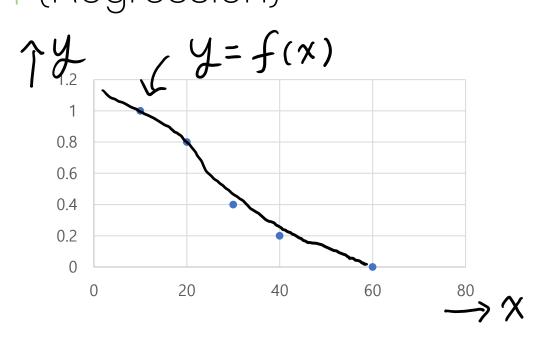
▶ 사람이 레이블 값을 추가하는 과정이 필요



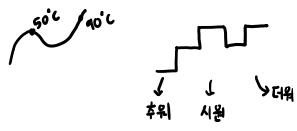
머신러닝 ▼ 지도학습 ▼ 회귀

회귀 (Regression)

랩탑 사용 시간	시력
10	1
20	0.8
30	0.4
40	0.2
60	0



- ▶ 회귀: 값을 예측함, 값이 '연속적 '
- 应회귀 vs 분류 □ 연속적 vs 불연속적



선형 (Linear)

가산성

$$f(x_1 + x_2) = f(x_1) + f(x_2)$$

$$g(x) = 5x + 3$$

 $g(3+5) \neq g(3) + g(5)$
 $g(3 \times 5) \neq 3g(5)$

> 5x + 3은 선형이 아님

동차성

$$f(kx) = kf(x)$$

+ 선형 대수 (Linear Algebra) : 벡터를 다루는 대수학 분야

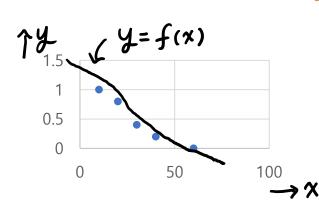
$$f(x) = 5x + 3$$
: 선형 X, Affine Space에서 정의됨

⋃ Y축 -3 평행이동

$$f(x) = 5x$$
: 선형 O

선형회귀, 왜 사용하지??

랩탑 사용 시간	시력
10	1
20	0.8
30	0.4
40	0.2
60	0



- ▶목표: 랩탑 사용시간으로 시력을 예측하는 모델 제작
- ▶ 가설: 랩탑 사용시간과 시력은 반비례 관계가 있을 거야!
 - 한 학수로 나타내면 '선형': $y = \theta x$ 꼴 (Wx+b)
 - ▶ 이 선형을 목표 모델로 만들자!
- 모델 평가 방법: 모델이 예상한 값과 실제 학생의 시력을 비교함 - □ 모델 예측값과 실제가 차이가 적을 수록 모델이 우수함
- 선형회귀: 입력값 $x \in \mathbb{R}^D$ 에 대응하는 레이블된 함수값 $y \in \mathbb{R}$ 을 찾는 것

+ 함수를 찾기 위해서라면….

- ► 모형(모형 유형)과 모수화(parametrization) 선택
 - ightharpoonup 과연 함수가 $y = \theta x$ 꼴로 나올까??
- ► 좋은 모수(paramerer) 찾기
 - $lacksymbol{lack}$ $m{\Theta}$ 에 어떤 값을 대입해야 좋은 모수라는 말을 들을까??
- ▶ 과적합(Overfitting) 및 모형 선택
 - ➡ 혹시 모델이 학습한 데이터에서만 좋은 결과를 내지 않는가?? ➡ 일반적 상황이 중요!
- ► 손실 함수와 사전 확률 모수(parameter priors) 사이의 관계 + MAP
- 📂 불확실성의 모델링
 - 전형회귀는 최적의 근사값을 찾는 것이 일반적, 흔히 피할 수 없는 오차를 잡음이라 말하며 €로 표현

parameter (def fresh(logic): pass

- 어떤 책이 말하기를…

다시, 평가에 대하여

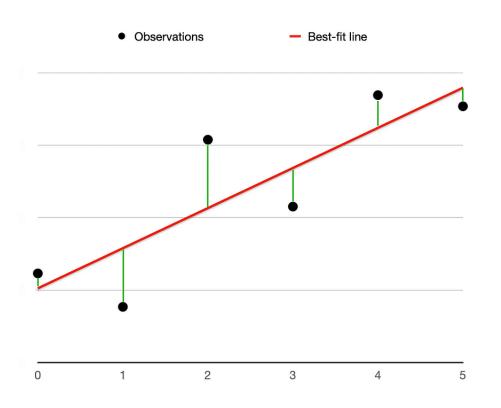
시그마 (Sigma) : 그리스 문자 18번째 수학서 모두 더하기 sum = 0 for i in range(10): sum += i

 $\prod_{i=0}^{9} i$

IHOI (Pi) : 수학서 모두 곱하기 sum = 1 for i in range(10): sum *= i



→ 모델 예측값과 실제가 차이가 적을 수록 모델이 우수함



- ▶빨간 선: 예측된 선
- ▶검은 점: 실제 데이터
- → 차이가 적을 수록 모델이 우수하니 차이는…

예시: 같은 x에 대하여 실제 데이터와 차이값 제곱을 모두 더해

$$\sum_{i=1}^{m} (f(x_i) - y_i)^2$$

최적의 함수 구하기

▶ 최대 우도 추정법 (Maximum Likelihood Estimation, MLE)

ightharpoonup 최적화된 함수 $y = \theta x$ 에 대하여 최적의 모수(parameter) θ 를 찾는 것을 목표함

예시 상황을 가정해 보아

동전 앞면 H, 뒷면 T 5번 던지니… H, T, T, H, H (dataset)

그럼, MLE점 관점으로 H가 나올 확률은??

MLE

- D = [H, T, T, H, H]: Data set
- a^{H} : 데이터셋에서 H의 개수 -> 3, a^{T} : T의 개수 -> 2
- θ : H일 확률 $(0 \le \theta \le 1)$, 1θ : T일 확률 $(0 \le 1 \theta \le 1)$,
- ▶ P: 확률 함수. P(D)라면 순서대로 HTTHH가 나올 확률

 $\mathbf{P}(D|\theta)$: θ 가 주어졌을 때, D의 조건부 확률 (D가 발생할 확률)

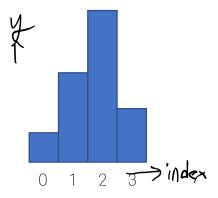
$$=\theta^{a^H}(1-\theta)^{a^T}$$

 $=>\theta$ 가 parameter 느낌?

posterior

argmax: 함수에서 y값이 최대가 되는 x값

>>> import numpy as np
>>> np.argmax([1,4,7,2])
2



likelihood prior

evidence

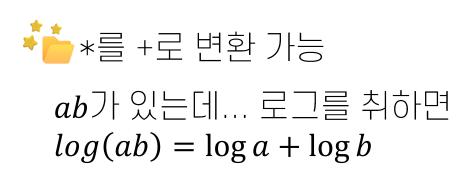
MLE 예人

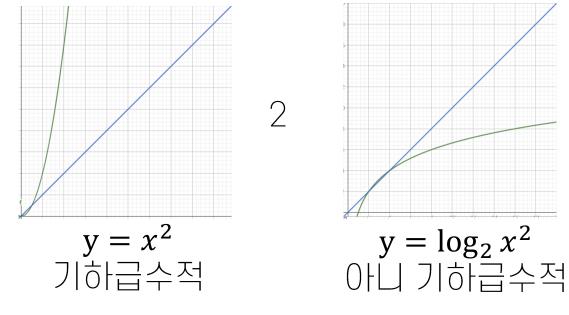
$$P(D|\theta) = \theta^{a^{H}} (1 - \theta)^{a^{T}}$$

$$\hat{\theta} = argmax_{\theta} P(D|\theta)$$

$$= argmax_{\theta} \theta^{a^{H}} (1 - \theta)^{a^{T}}$$

$$a^{x} = b \Rightarrow x = \log_{a} b$$





➡ 큰 수의 효율적 표현 가능

MLE 예人

$$P(D|\theta) = \theta^{a^{H}} (1 - \theta)^{a^{T}}$$

$$\hat{\theta} = argmax_{\theta} P(D|\theta)$$

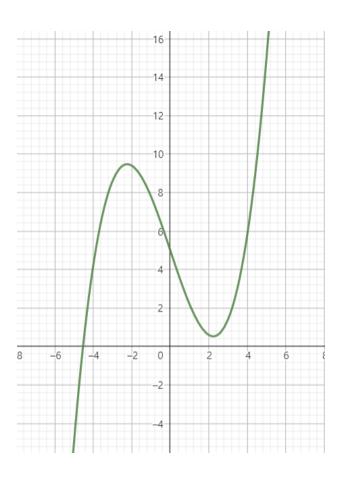
$$= argmax_{\theta} \theta^{a^{H}} (1 - \theta)^{a^{T}}$$

위스키 한 병과, 로그를 취해

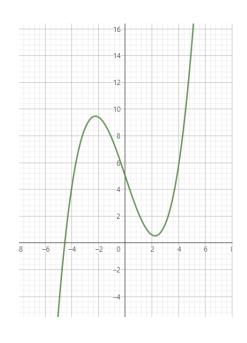
$$= argmax_{\theta} \log(a^{H} \log \theta + a^{T} \log(1 - \theta))$$

- 1. a > b이면 $\log a > \log b$
- 2. argmax: 함수에서 y값이 최대가 되는 x값 즉 $argmax \ a = argmax \log a$
- $\beta \cdot \log a^b = b \log a$

MLE 예시, argmax, 최댓값서 x좌표 어찌 구하나??

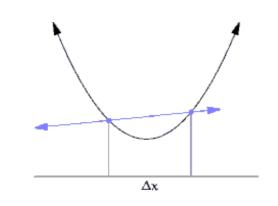


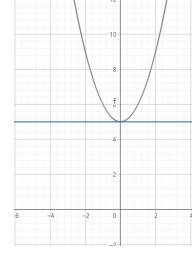
MLE 예시, argmax, 최댓값서 x좌표 어찌 구하나??



□ 미분: 작게 나누다 '변화율', '기울기'

함수f가 x=0 지점에서 기울기는 0이야!

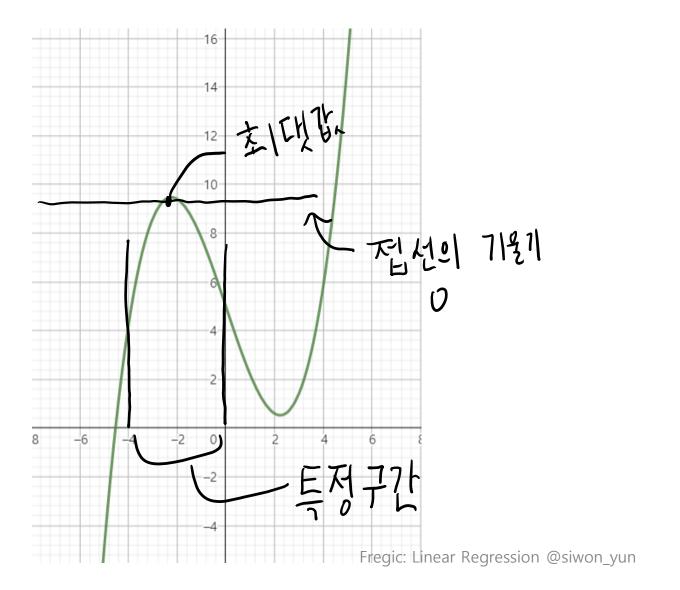




-> 접선이 y=0x+5, 즉 기울기가 0이야!

+ 엡실론-델타 논법 f(x)를 미분, $\frac{d}{dx}f(x)$: ×좌표서 접선의 기울기

MLE 예시, argmax, 최댓값서 x좌표 어찌 구하나??



<u>►</u> 미분 '변화율', '기울기'

함수f가 x=0 지점에서 기울기는 0이야!

-> 접선이 y=0x+5, 즉 기울기가 0이야!

MLE (訓人)

$$P(D|\theta) = \theta^{a^H} (1-\theta)^{a^T}$$
 $\hat{\theta} = argmax_{\theta} P(D|\theta)$ $= argmax_{\theta} \theta^{a^H} (1-\theta)^{a^T}$ 위스키 한 병과, 로그를 취해 $= argmax_{\theta} \log \left(\theta^{a^H} (1-\theta)^{a^T}\right)$ $= argmax_{\theta} (a^H \log \theta + a^T \log (1-\theta))$ 밤 하늘의 별, 미분

$$\frac{d}{d\theta}(a^H \log \theta + a^T \log(1 - \theta)) = 0 \Rightarrow \frac{a^H}{\theta} - \frac{a^T}{1 - \theta} = 0 \Rightarrow \theta = \frac{a^H}{a^T + a^H} = \hat{\theta}$$

 \Box D = [H, T, T, H, H], $a^H = 3$, $a^T = 2 \Rightarrow \hat{\theta} = \frac{3}{5} = 0.6$ H가 나올 확률: 60%

MLE를 선형회귀에 적용하기 전에.. 전치행렬

► 전치 행렬(Transposed Matrix)

Α

1 2

3 4

5 6

ightharpoonup 행렬은 A^T 로 표현

+

 \blacksquare 목표: 최적화된 함수 $y = \theta x$ 를 찾음 => 즉 우리가 찾고 싶은 값은 θ

랩탑 사용 시간	시력
10	1
20	0.8
30	0.4
40	0.2
60	0

$$P = \theta X, \ y \Rightarrow Wx + b$$

$$Y = \theta X$$
, $y \Rightarrow Wx + b$ 행렬 곱(dot product) $\begin{bmatrix} b \\ W \end{bmatrix} [1 \quad x] = b + Wx$

 \sqsubseteq 목표: 최적화된 함수 $y = \theta x$ 를 찾음 => 즉 우리가 찾고 싶은 값은 θ

랩탑 사용 시간	시력
10	1
20	0.8
30	0.4
40	0.2
60	0

$$y = [1, 0.8, 0.4, 0.2, 0]$$

$$ightharpoonup$$
모델이 예측한 함수: $\hat{f}(X)$

$$\hat{f}(x) = f(X) + \varepsilon$$

$$ightharpoonup arepsilon$$
: noise, 잡음

모델 평가 방법:
$$\sum_{i=1}^m (f(x_i) - y_i)^2 \quad \supseteq x_i \text{와 } y_i \equiv \text{행렬 x, y로 일반화,}$$
 시그마 필요 없어짐

$$x_i$$
와 y_i 를 행렬 x, y로 일반화
시그마 필요 없어짐

$$rightarrow \left(f(X) - \hat{f}(X) \right)^2$$

$$\hat{\theta} = argmin_{\theta} \left(f(X) - \hat{f}(X) \right)^2 = argmin_{\theta} (Y - X\theta)^2$$

$$= \underset{=}{\operatorname{argmin}_{\theta}} (Y - X\theta)^{T} (Y - X\theta) = \underset{=}{\operatorname{argmin}_{\theta}} (\theta^{T} X^{T} X\theta - 2\theta^{T} X^{T} Y + Y^{T} Y)$$

$$= \underset{=}{\operatorname{argmin}_{\theta}} (\theta^{T} X^{T} X\theta - 2\theta^{T} X^{T} Y), \square \boxminus$$

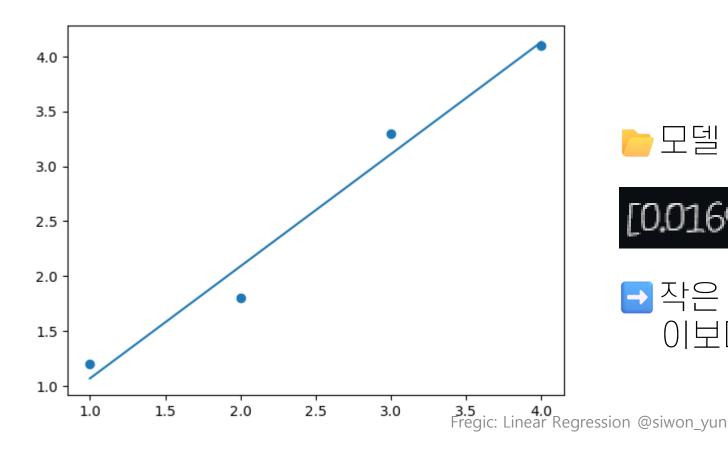
$$= \frac{d}{d\theta} (\theta^{T} X^{T} X\theta - 2\theta^{T} X^{T} Y) = 0$$

$$2X^TX\theta - 2\theta^TX^TY = 0$$

$$\theta = (X^T X)^{-1} X^T Y = \hat{\theta}$$

 $\theta = (X^T X)^{-1} X^T Y$ 를 파이썬으로… (예제1)

theta = np.linalg.inv(X.T.dot(X)).dot(X.T).dot(Y)



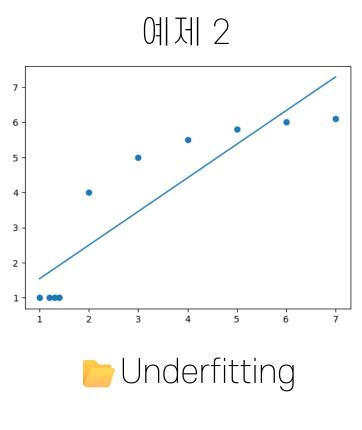
아름다운 결과 :)

모델 평가 방법 $\left(f(X) - \hat{f}(X)\right)^2$

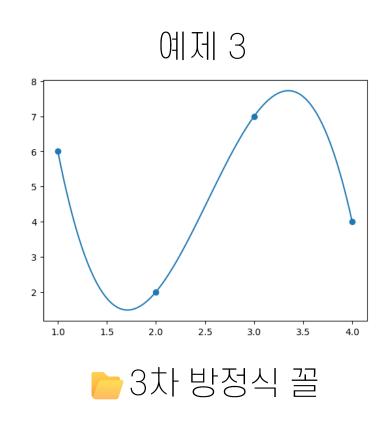
[0.0169 0.0841 0.0361 0.0009]

→ 작은 수, 만족해,
이보다 작을 수 없을걸?

+MLE 선형회귀서…



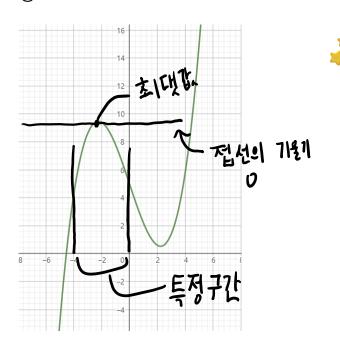
+ MAP + 베이지안 선형 회귀



$$\mathbf{y} = \boldsymbol{\varphi}^T(\mathbf{x})\boldsymbol{\theta}$$
도 선형 회귀 모델임 '

경사 하강법 (Gradient descent)

- (다음 시간에 배울) 로지스틱 회귀를 MLE 관점에서 해결 하려니… 선형회귀와 같이 깔끔한 결과 X => 경사 상승법 필요
- ▶ (나중에 배울) 딥러닝을 위해 경사 하강법 / 상승법 필요
- ▶agrmax 구하는 방법 => 경사 상승법
- ☑agrmin 구하는 방법 => 경사 하강법



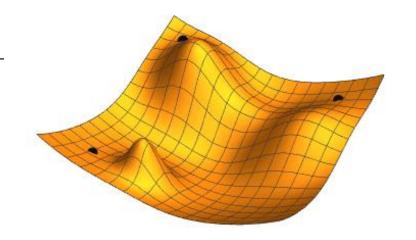
기울기가 양수일 때 왼쪽으로 기울기가 음수일 때 오른쪽으로 이동하면 최솟값을 구할 수 있을거야!

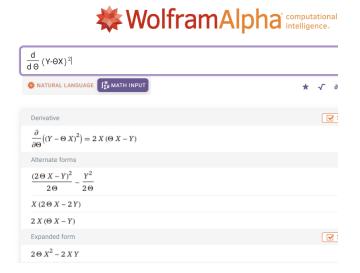
경사 하강법 (Gradient descent)

- 모델 평가 방법: $\left(f(X) \hat{f}(X)\right)^2$ 이 최대한 작아야함
- 기울기 구하기: 미분 $\Rightarrow G = 2X^T(X\theta Y)$ 학습(Learning): θ 를 구하는 과정
 - 기울기가 양수일 때 왼쪽으로 기울기가 음수일 때 오른쪽으로 이동하면 최솟값을 구할 수 있을거야!
- → if(G > 0): theta -= 1 else: theta += 1
- 기울기 절댓값이 크면 빠르게… $new \theta = \theta rG$ 반복 (학습)

r = Learning Late



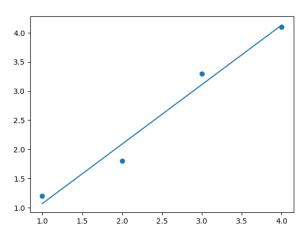




경사 하강법 (Gradient descent)

▶ 코드로 구현하면 (예제 4)

```
1 # 정사 하정별
2 X = np.array([[1, 1], [1, 2], [1, 3], [1, 4]])
3 Y = np.array([1.2, 1.8, 3.3, 4.1])
4
5 theta = np.random.randn(2)
6 learning_rate = 0.01
7
8 for i in range(1000):
9 grad = 2 * X.T.dot(X.dot(theta) - Y)
10 theta = theta - learning_rate * grad
11
12 # plot을 통한 시각화
13 plt.scatter(X[:, 1], Y)
14 plt.plot(X[:, 1], X.dot(theta))
15 plt.show()
```



아름다운 결과 :)

모델 평가 방법 $\left(f(X) - \hat{f}(X)\right)^2$

[0.09875564 0.04028702 0.03397141 0.01707125]

● 반복이 많을 수록 더 정확해짐!= MLE 결과와 값이 비슷해짐 (수렴)



선형회귀 (Linear Regression)