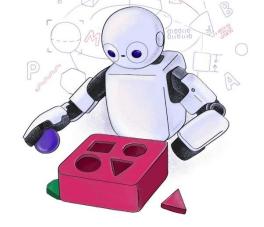
T319 - Introdução ao Aprendizado de Máquina: *Regressão Linear (Parte IV)*





Felipe Augusto Pereira de Figueiredo felipe.figueiredo@inatel.br

Recapitulando

- Vimos que a escolha do passo de aprendizagem influencia muito no processo aprendizagem do gradiente descendente.
 - Valores pequenos fazem com que o algoritmo tenha convergência muito lenta.
 - Valores grandes fazem com que o algoritmo divirja.
- Gráfico do erro em função das iterações nos ajuda a depurar o algoritmo.
- Além do ajuste manual, quando usamos GDE ou GD em mini-batches, precisamos reduzir o valor do passo de aprendizagem ao longo das iterações para garantir a convergência e estabilização do GD.
- Hoje, veremos
 - um tipo de *pré-processamento* bastante importante para algoritmos de ML que usem métricas de distância como função de erro.
 - como aproximar dados que não são lineares, ou seja, que não podem ser aproximados por uma simples reta.

Escalonamento de Atributos

• Dada a seguinte equação hipótese, h(x)

$$\hat{y}(n) = h(\mathbf{x}(n)) = a_1 x_1(n) + a_2 x_2(n).$$

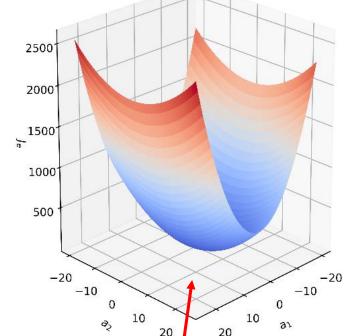
A função de erro é dada por

$$J_e(\mathbf{a}) = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} \left[y_{\text{noisy}}(n) - \left(a_1 x_1(n) + a_2 x_2(n) \right) \right]^2.$$

• Caso $x_1(n)\gg x_2(n)$, $\forall i$, então $x_1(n)$ tem uma influência maior no erro resultante, o que pode ser expresso de forma aproximada como

$$J_e(\mathbf{a}) \approx \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} [y_{\text{noisy}}(n) - a_1 x_1(n)]^2.$$

- Portanto, o erro entre y_{noisy} e h(x(n)) será dominado pelo atributo $x_1(n)$ e, portanto, pequenas variações de a_1 fazem com que o erro varie rapidamente.
- A diferença entre as magnitudes dos atributos afeta o desempenho de algoritmos de ML que usam métricas de distância como função de erro.
 - As diferenças entre as magnitudes dos atributos faz com que as superfícies de erro tenham formato de vale ('U' ou 'V'), dificultando a convergência dos algoritmos.



Escalonamento de Atributos

- O que pode ser feito?
- Para evitar esse problema, o intervalo de variação de todos os atributos deve ser escalonado para que cada atributo contribua com o mesmo peso para o cálculo do erro.
- As duas formas mais comuns de escalonamento são:
 - Normalização Mín-Max

$$x'_{k}(i) = \frac{x_{k}(i) - \min(\mathbf{x})}{\max(\mathbf{x}) - \min(\mathbf{x})}, 0 \le x'_{k}(i) \le 1$$

Padronização

$$x'_k(i) = \frac{x_k(i) - \mu_x}{\sigma_x}$$

- Normalização Mín-Max faz com que os atributos variem entre 0 e 1.
- **Padronização** faz com que os atributos tenham média zero e desvio padrão unitário. Observe que, neste caso, os valores não ficam restritos a um intervalo específico.
- Vantagens do escalonamento
 - Ajuda a acelerar a convergência do gradiente descendente pois deixa as curvas de nível da superfície de erro mais circulares.
 - Possibilita comparar o peso/influência de cada atributo no modelo.

Escalonamento de Atributos

Modelo gerador:

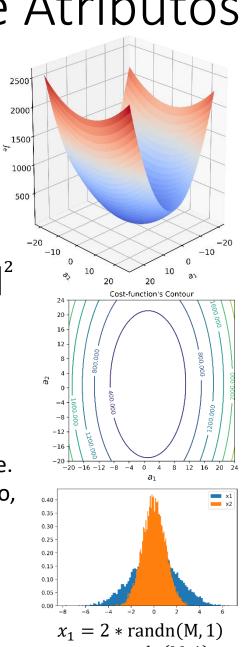
$$y(n) = a_1 x_1(n) + a_2 x_2(n)$$
, onde $a_1 = 1$, $a_2 = 1$.

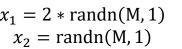
Para plotar a superfície de erro usamos:

$$J_e(\mathbf{a}) = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} \left[y_{\text{noisy}}(n) - (\widehat{a_1} x_1(n) + \widehat{a_2} x_2(n)) \right]^2$$

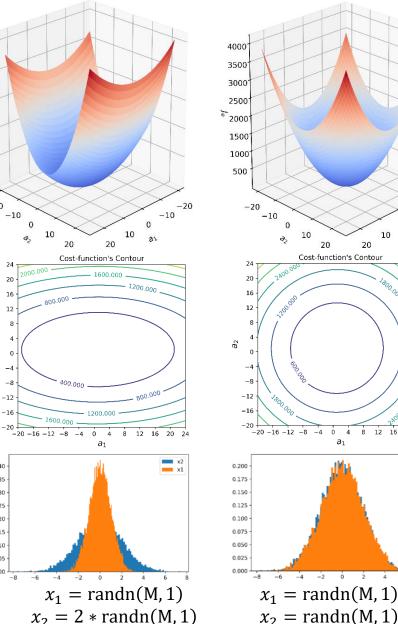
- $x_1 \gg x_2$: erro varia mais rapidamente com variações de $\widehat{a_1}$, resultando num vale.
- $x_2 \gg x_1$: erro varia mais rapidamente com variações de $\widehat{a_2}$, resultando também em um vale.
- Quando x_1 e x_2 têm intervalo semelhante, então, a variação tanto de $\widehat{a_1}$ quanto de $\widehat{a_2}$ tem **peso** semelhante na variação do erro (tigela).

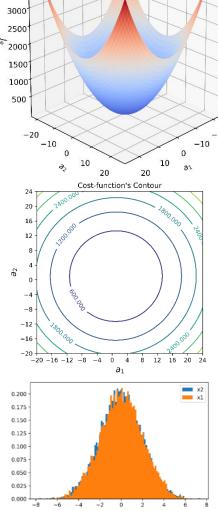
Exemplo: escalonamento_de_atributos.ipynb





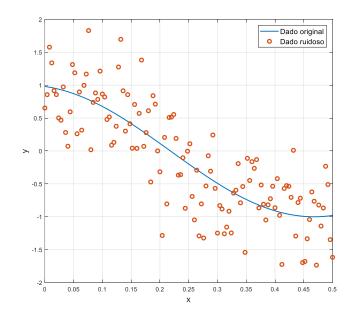
Após padronização

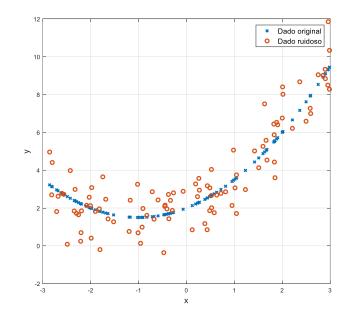


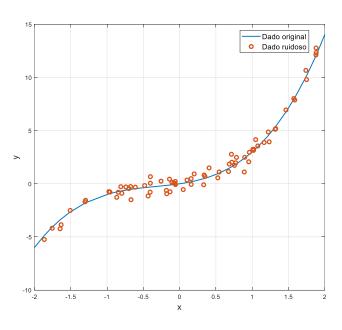


Regressão Polinomial: Motivação

- E se os dados tiverem um formato mais complexo do que uma simples linha reta?
- Como encontraríamos um modelo que aproxime as funções abaixo?
- Uma reta claramente não seria uma boa escolha.







Regressão Polinomial

- Dados deste tipo podem ser aproximados através de polinômios:
 - "Qualquer função contínua no intervalo fechado [a, b] pode ser uniformemente aproximada tão bem quanto desejado por um polinômio", Teorema da aproximação de Weierstrass.
- Portanto, podemos aproximar dados de qualquer formato com polinômios: $y(\mathbf{x}) = a_0 + a_1x_1 + a_2x_2 + a_3x_1x_3 + a_4x_1x_2x_3^2 + a_5x_1^3$
- Por simplicidade, para nossa análise, nós vamos considerar funções hipóteses polinomiais em uma váriável

$$h(\mathbf{x}(i)) = \hat{y}(\mathbf{x}(i)) = a_0 + a_1 x_1(i) + a_2 x_1^2(i) + \dots + a_M x_1^M(i).$$
 onde M é a ordem do polinômio.

 Todos resultados encontrados anteriormente (equação normal, gradientes para o gradiente descendente, escalonamento) são facilmente estendidos para funções hipótese polinomiais.

Regressão Polinomial: Exemplo

 Geramos 30 exemplos do seguinte mapeamento verdadeiro:

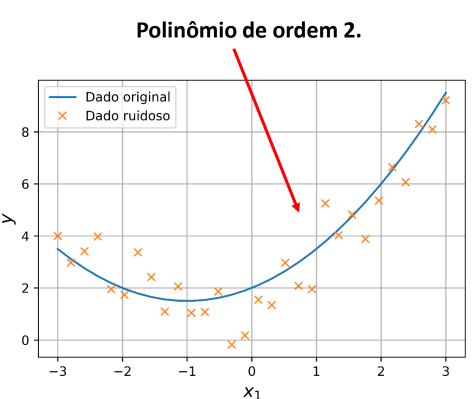
$$y(x_1(n)) = 2 + x_1(n) + 0.5x_1^2(n),$$

e adicionamos ruído Gaussiano branco, w(n)

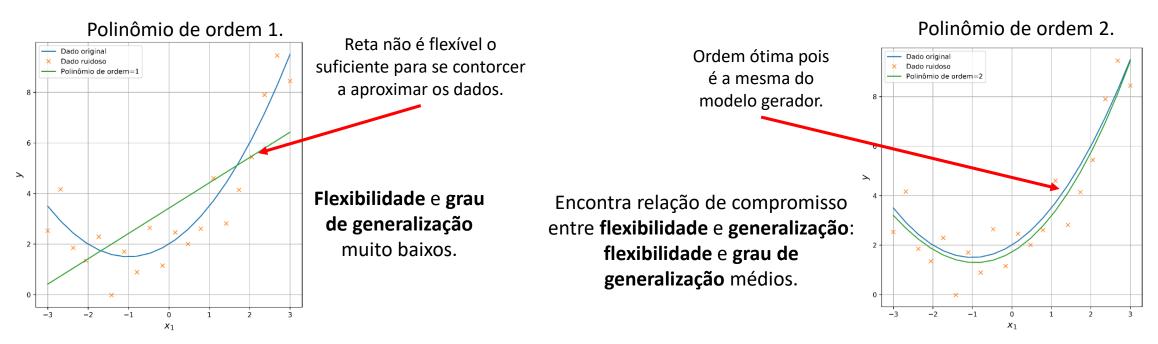
$$y_{\text{noisy}}(x_1(n)) = y(x_1(n)) + w(n),$$

onde $x_1(n)$ são valores linearmente espaçados entre -3 e 3 e $w(n) \sim N(0, 1)$.

 Agora surge uma dúvida, se não soubéssemos a ordem por trás do modelo gerador, qual ordem deveríamos utilizar?

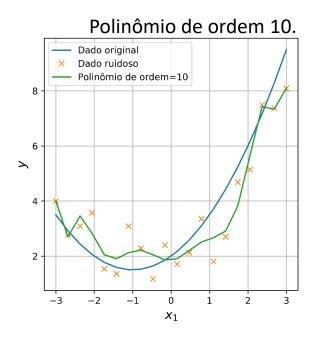


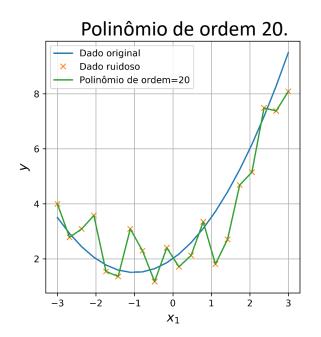
Regressão Polinomial: Qual ordem usar?

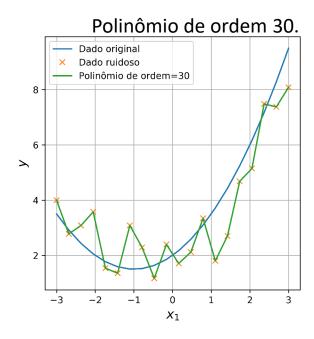


- Polinômio de ordem 1 não tem flexibilidade o suficiente para aproximar bem os dados.
- O modelo erra muito tanto para predição dos exemplos de treinamento quanto para exemplos de validação (ou seja, exemplos não vistos durante o treinamento).
- Efeito conhecido como *subajuste* ou *underfitting*: *flexibilidade* e *grau de generalização* muito baixos.
- Porém, como esperado, o polinômio de ordem 2 produz a melhor aproximação dos dados, errando pouco para exemplos de treinamento e validação.
 - Essa aproximação será melhor quanto maior for o conjunto de treinamento e/ou menor o ruído.

Regressão Polinomial: Qual ordem usar?







- Polinômios com ordem > 2 tendem a produzir *aproximações perfeitas* dos exemplos disponíveis, ou seja, o modelo acaba *memorizando* os exemplos de treinamento.
- Porém, essa aproximação se distancia bastante do modelo gerador.
- Portanto, esses modelos apresentarão erros grandes quando forem apresentados a exemplos de validação.
- Efeito conhecido como *sobreajuste* ou *overfitting*: *flexibilidade* muito alta e *grau de generalização* muito baixo.

Subajuste e sobreajuste: Resumo

- **Subajuste**: situação em que o modelo falha em aproximar o *mapeamento verdadeiro*. Isto pode ocorrer devido ao baixo grau de complexidade do modelo ou por problemas de convergência durante o treinamento.
 - Se o modelo está subajustando, mesmo que o número de exemplos aumente indefinidamente, esta situação não vai desaparecer, é necessário aumentar a flexibilidade do modelo, ou seja, no caso da regressão polinomial, sua ordem.
- Sobreajuste: situação em que o modelo se ajusta tão bem aos exemplos de treinamento que ele aprende até o ruído presente nos mesmos (baixo erro de treinamento). Porém, o modelo produz erros significativos quando apresentado a dados inéditos (alto erro de erro de validação).
 - Se o modelo está sobreajustando, então é necessário diminuir sua flexibilidade ou aumentar o conjunto de treinamento até que o erro de validação atinja o erro de treinamento.

Tarefas

- Quiz: "T319 Quiz Regressão: Parte IV (1S2021)" que se encontra no MS Teams.
- Exercício Prático: Laboratório #5.
 - Pode ser baixado do MS Teams ou do GitHub.
 - Pode ser respondido através do link acima (na nuvem) ou localmente.
 - Instruções para resolução e entrega dos laboratórios.
 - Laboratórios podem ser feitos em grupo.

Obrigado!

MY HOBBY: EXTRAPOLATING







"It's a non-linear pattern with outliers.....but for some reason I'm very happy with the data."





ONE DOES NOT SIMPLY

