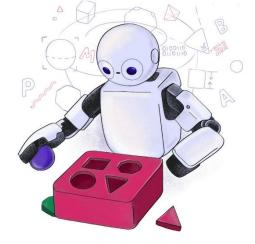
T319 - Introdução ao Aprendizado de Máquina: *Regressão Linear (Parte IV)*





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

Recapitulando

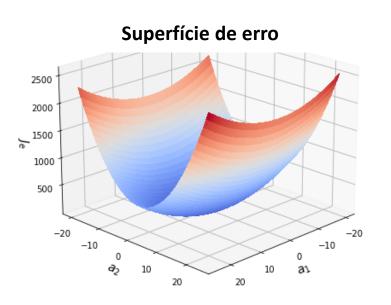
- Vimos que o *valor do passo de aprendizagem influencia no processo aprendizagem* do gradiente descendente.
 - Valores pequenos fazem com que o algoritmo tenha convergência muito lenta.
 - Valores grandes fazem com que o algoritmo divirja.
- O gráfico do erro versus iterações nos ajuda a depurar as versões do GD.
- Quando usamos as versões estocásticas do GD, podemos reduzir o valor do passo de aprendizagem ao longo do treinamento para "forçar" a convergência do algoritmo.
- Nesse tópico, veremos
 - Técnicas de pré-processamento importantes para algoritmos de ML que usam métricas de distância como função de erro.
 - Como polinômios podem ser usados para se ajustar a dados que apresentam mapeamento não-linear entre os atributos e o valor esperado.

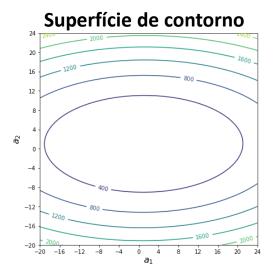
Variações do formato da superfície de erro

- Como vimos no laboratório #3, nem toda superfície de erro criada a partir da função do EQM tem formato de tigela (i.e., com curvas de erro circulares).
- Dependendo dos *intervalos de variação dos atributos*, podemos ter *superfícies com formato de vale*.
- Por exemplo, se $x_1 \gg x_2$, ele **dominará o erro** e fará com que a superfície de erro tenha **formato de vale**.

$$J_{e}(\mathbf{a}) = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} \left[y_{\text{noisy}}(n) - \underbrace{\left(\hat{a}_{1} x_{1}(n) + \hat{a}_{2} x_{2}(n)\right)}_{\text{Função hipótese}} \right]^{2} \approx \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} \left[y_{\text{noisy}}(n) - \hat{a}_{1} x_{1}(n) \right]^{2}$$

Superfícies com formato de vale

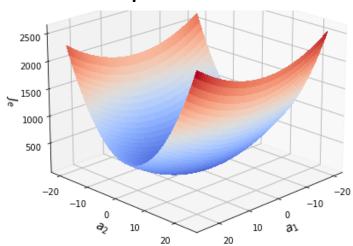


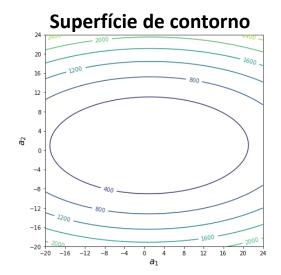


- Superfícies com formato de vale fazem com que a convergência do GD se torne muito lenta.
- A convergência se torna lenta devido à superfície ser plana ou quase plana em algumas direções (i.e., inclinação ≈ 0).

Superfícies com formato de vale

Superfície de erro





 Nessas direções, o gradiente da função de erro é muito pequeno, tornando as atualizações dos pesos, consequentemente, muito pequenas.

$$\mathbf{a} \leftarrow \mathbf{a} - \alpha \frac{\partial J_e(\mathbf{a})}{\partial \mathbf{a}}$$

• Na figura ao lado, as derivadas parciais do EQM em relação ao peso a_1 serão muito pequenas devido à pequena inclinação da superfície nessa direção.

O que pode ser feito?

- Para evitar esse problema, o intervalo de variação de todos os atributos pode ser escalonado, trazendo-os para uma escala similar.
- Assim, cada atributo influenciará da mesma forma o cálculo do erro. N-1

$$J_e(\mathbf{a}) = \frac{1}{N} \sum_{n=0}^{N-1} \left[y_{\text{noisy}}(n) - \underbrace{\left(\hat{a}_1 x_1(n) + \hat{a}_2 x_2(n)\right)}_{\text{Função hipótese}} \right]^2.$$

- Consequentemente, a superfície se tornará mais circular, facilitando o aprendizado.
- As duas formas mais comuns de escalonamento são:
 - Normalização Mín-Max
 - Padronização

Observações:

- Em geral, aplicamos o escalonamento apenas aos atributos e não aos rótulos, pois são os atributos que influenciam o formato da superfície de erro.
- Além disso, ao escalonar os rótulos, perde-se seu significado.
- Por exemplo, a predição do preço de casas deixa de ser em reais.
- O escalonamento (qualquer tipo) altera os valores dos pesos originais.
 - Se a escala dos atributos é alterada, para que o modelo ainda prediga os mesmos valores de saída (i.e., rótulos), os pesos precisam ter seus valores alterados (ver anexo I).
- O escalonamento pode ser usado com qualquer versão do GD.

- Em geral, a normalização mín-max faz com que os atributos variem entre
 0 e 1, mas pode-se definir outros intervalos.
- A equação usada para normalizar os atributos é apresentada abaixo

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

onde x_k representa o k-ésimo atributo, n é o número da amostra, $\min(x_k)$ e $\max(x_k)$ são os valores mínimo e máximo, respectivamente, calculados ao longo de todas as amostras do k-ésimo vetor de atributo, x_k .

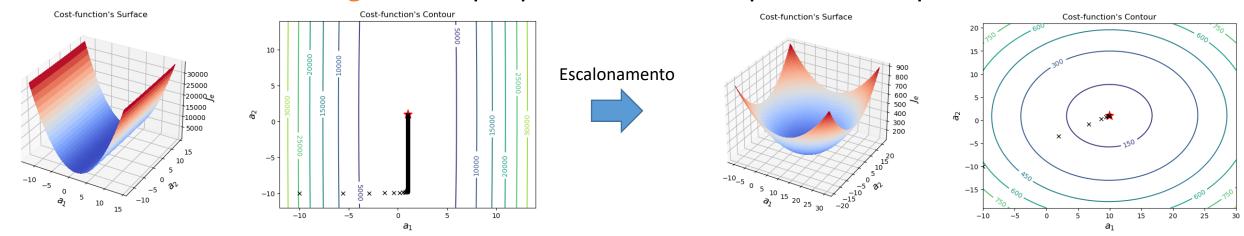
- Padronização faz com que os atributos passem a ter média zero e desvio padrão unitário.
- Notem que, neste caso, os valores não ficam restritos a um intervalo específico.
- A equação usada para padronizar os atributos é apresentada abaixo.

$$x'_k(n) = \frac{x_k(n) - \mu_{x_k}}{\sigma_{x_k}},$$

onde x_k representa o k-ésimo atributo, n é o número da amostra, μ_{x_k} e σ_{x_k} são as estimativas da média e do desvio padrão, respectivamente, calculados ao longo de todas as amostras do k-ésimo vetor de atributo,

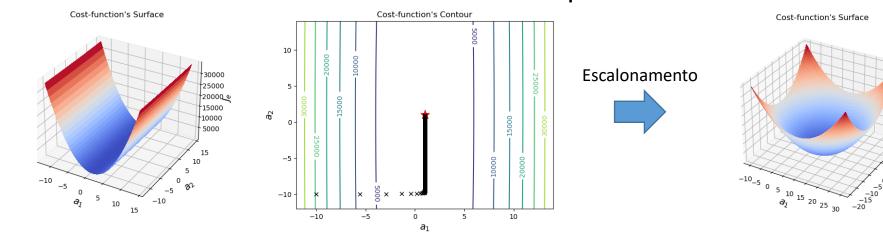
Vantagens do escalonamento de atributos

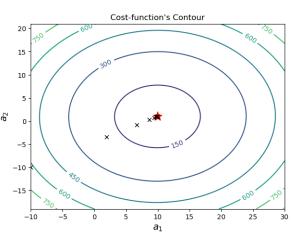
- Ajuda a acelerar a convergência do gradiente descendente, pois deixa a superfície de erro mais circular
 - Pois a inclinação da superfície se torna similar em todas as direções.
- Reduz a probabilidade de *problemas de precisão numérica*, mantendo a estabilidade do algoritmo durante o treinamento.
 - Por exemplo, atributos com valores muito grandes podem gerar erros extremamente grandes que podem não ser representados pelas variáveis.



Vantagens do escalonamento de atributos

- Possibilita a comparação justa do peso/influência de cada atributo no modelo.
 - Pois os pesos representam o impacto relativo dos atributos nas predições.
- Evita que atributos com escalas muito diferentes dominem o processo de treinamento.
 - Sem escalonamento, o modelo pode dar mais importância a atributos com intervalos maiores e menos importância aos atributos com intervalos menores.





Avisos

- Exercício Prático: Laboratório #5 (Exercício #1 apenas)
 - Pode ser acessado através do link acima (Google Colab) ou no GitHub.
 - Vídeo explicando o laboratório: Arquivos -> Material de Aula -> Laboratório #5
 - Se atentem aos prazos de entrega.
 - Instruções para resolução e entrega dos laboratórios.
- Avaliação Presencial: 17/05/2024 Sala I-16
 - Avaliação e projeto podem ser feitos em grupos de no máximo 3 alunos.
 - Presencialmente, faremos apenas o exercício 1 do projeto final.
 - Projeto final já se encontra no github.
 - Os outros devem ser entregues até 21/06/2024.
 - Vocês já conseguem fazer o exercício 1.

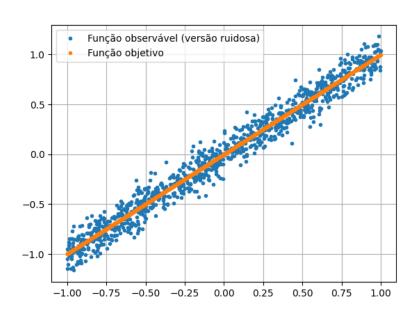
Laboratório 5

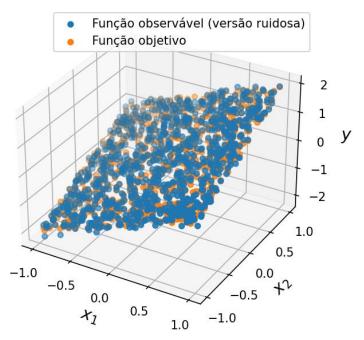
► Launch on Google Colab

Projeto Final

▶ Launch on Google Colab

Até agora, usamos funções hipóteses com formato de hiperplanos, e.g., retas e planos, para aproximar mapeamentos lineares entre os atributos e o valor esperado, mas e se os mapeamentos forem não lineares?

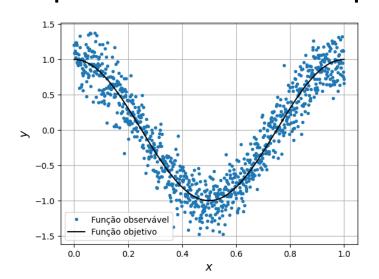


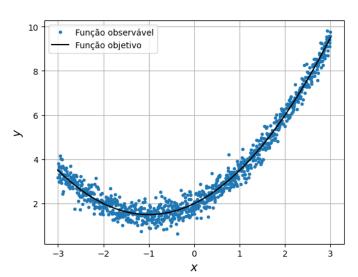


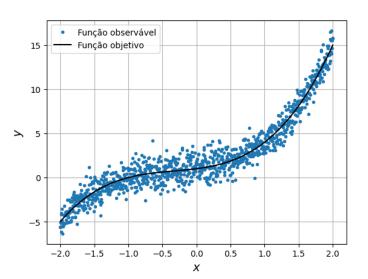
O que podemos fazer quando hiperplanos não se ajustam bem aos dados?

Mapeamentos não lineares

- Observem as figuras abaixo, uma reta claramente não seria uma boa escolha para aproximar esses mapeamentos não lineares.
 - Retas não capturariam o comportamento das funções abaixo, pois elas não têm complexidade (i.e., graus de liberdade) o suficiente para isso.
- Portanto, qual tipo de função hipótese seria mais apropriada para aproximar esses comportamentos não lineares?







Regressão polinomial

- O teorema da aproximação de *Stone-Weierstrass* diz que mapeamentos deste tipo podem ser aproximados através de *polinômios*:
 - "Qualquer função contínua no intervalo fechado [a, b] pode ser uniformemente aproximada por um polinômio".
- Portanto, podemos aproximar qualquer tipo de mapeamento (linear ou não linear) com polinômios, bastando apenas encontrar o grau (ou ordem) ideal.
- Exemplo de um polinômio de grau 4* com três atributos, x_1 , x_2 e x_3 :

$$y(x_1, x_2, x_3) = a_0 + a_1x_1 + a_2x_2 + a_3x_1x_3 + a_5x_1^3 + a_4x_1x_2x_3^2$$

 Percebam que em alguns monômios existe a combinação dos atributos originais, formando novos atributos.

^{*} O grau é o maior valor resultante da soma dos expoentes dos atributos de um monômio.

Regressão polinomial

• Por simplicidade didática, inicialmente, nós consideraremos *funções hipóteses polinomiais em uma variável* (i.e., com um atributo):

$$h(x_1(n)) = a_0 + a_1 x_1(n) + a_2 x_1^2(n) + \dots + a_M x_1^M(n) = \pmb{a}^T \pmb{x}(n),$$
 onde $n = 1 \dots N$ é o número da amostra, M é o grau do polinômio, $\pmb{a} = [a_0 \ a_1 \ a_2 \ \dots \ a_M]^T \in \mathbb{R}^{M+1 \times 1}, \, \pmb{x}(n) = [x_0 \ x_1(n) \ x_1^2(n) \ \dots \ x_1^M(n)]^T \in \mathbb{R}^{M+1 \times 1}$ e $x_0 = 1$ é o atributo de *bias*, associado ao peso de *bias*, a_0 .

 Todos resultados encontrados anteriormente (equação normal, vetor gradiente para implementação do algoritmo do gradiente descendente, escalonamento) são diretamente estendidos para funções hipótese polinomiais.

Regressão polinomial

- Só precisamos nos lembrar que o *vetor de atributos*, *x*, e consequentemente, a *matriz de atributos*, *X*, são *compostos pelos atributos originais e pelos atributos formados através de suas combinações*.
- Por exemplo, para a seguinte função hipótese polinomial $h(x_1(n)) = a_0 + a_1x_1(n) + a_2x_1^2(n) + \dots + a_Mx_1^M(n),$

a matriz de atributos polinomial, X, fica da seguinte forma

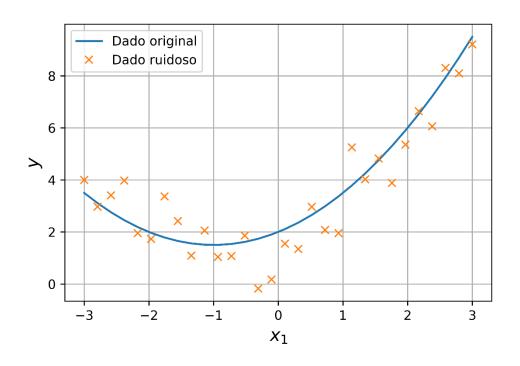
$$\boldsymbol{X} = \begin{bmatrix} 1 & x_1(0) & x_1^2(0) & \cdots & x_1^M(0) \\ \vdots & \vdots & & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_1(N-1) & x_1^2(N-1) & \cdots & x_1^M(N-1) \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{N \times M+1},$$

onde cada coluna contém um atributo (original ou combinação).

^{*} A biblioteca SciKit-Learn possui uma função que cria essas matrizes automaticamente a partir dos atributos originais.

Porém, o desafio agora é *encontrar o grau do polinômio* que melhor aproxime os dados.

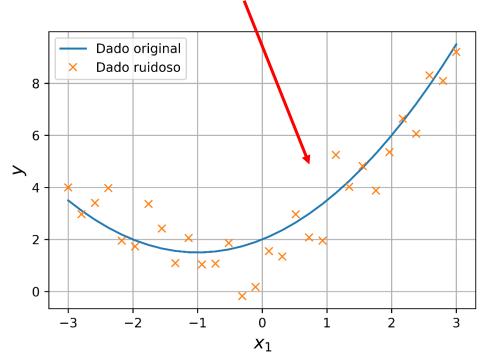
Exemplo de regressão usando polinômio



Usando apenas os dados ruidosos, qual a ordem e pesos de um polinômio para que ele se aproxima da função objetivo da melhor forma possível?

Exemplo de regressão usando polinômio

Função objetivo: polinômio de ordem 2.



A partir do dados ruidosos, queremos encontrar um polinômio (pesos e ordem) que melhor se aproxime da função objetivo.

 Para exemplificar essa questão da busca pela ordem do polinômio aproximador geramos 30 exemplos da seguinte função objetivo (polinômio de ordem 2)

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

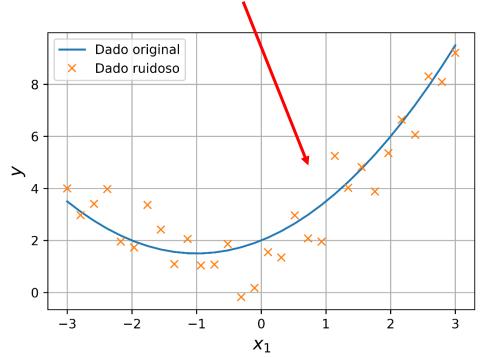
e adicionamos ruído Gaussiano branco, w(n)

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

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

Exemplo de regressão usando polinômio

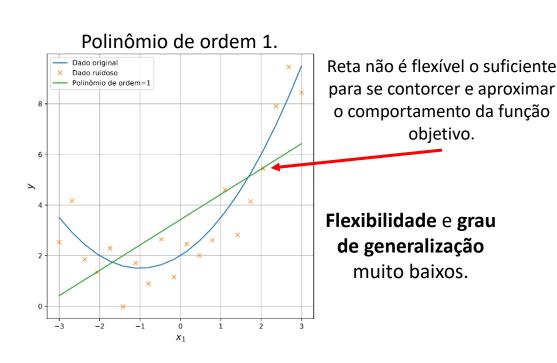
Função objetivo: polinômio de ordem 2.



A partir do dados ruidosos, queremos encontrar um polinômio (pesos e ordem) que melhor se aproxime da função objetivo.

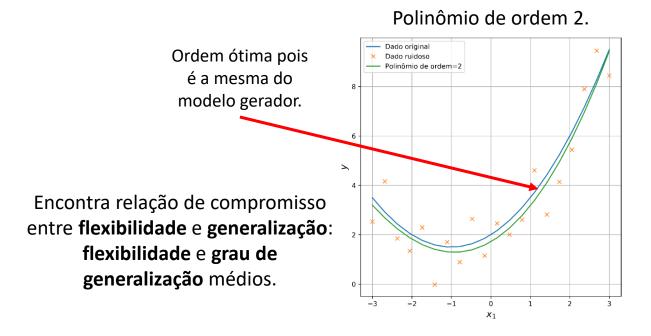
- Vamos usar uma função hipótese polinomial para aproximar a função objetivo a partir dos dados ruidosos.
- Porém, surge uma dúvida, e se não soubéssemos a ordem por trás do modelo gerador, qual grau deveríamos utilizar?

Regressão polinomial: Qual ordem usar?



- Polinômio de ordem 1 (i.e., reta) não tem flexibilidade o suficiente para aproximar o comportamento por trás das amostras ruidosas, ou seja, a função objetivo.
- O erro (MSE) é alto para exemplos dos conjuntos de treinamento e de validação (i.e., exemplos não vistos durante o treinamento).
- Efeito conhecido como subajuste ou underfitting: flexibilidade e grau de generalização muito baixos.

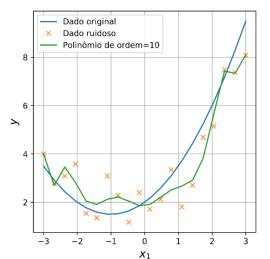
Regressão polinomial: Qual ordem usar?



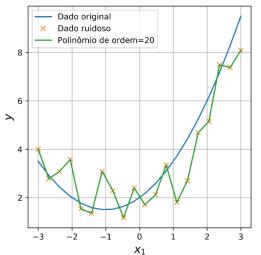
- Porém, como esperado, o polinômio de ordem 2 produz a melhor aproximação da função objetivo, errando pouco para exemplos dos conjuntos de treinamento e validação.
 - Esse modelo encontra uma relação de compromisso entre *flexibilidade* e *grau de generalização*.
 - Essa aproximação será melhor quanto maior for o conjunto de treinamento e/ou menor o ruído.

Regressão polinomial: Qual ordem usar?

Polinômio de ordem 10.



Polinômio de ordem 20.



Polinômio de ordem 30.



- Polinômios com ordem maior do que 2 tendem a produzir *aproximações perfeitas* dos exemplos disponíveis, i.e., o modelo acaba *memorizando* os exemplos de treinamento.
- O erro para as amostras do conjunto de treinamento é muito baixo.
- Porém, essa aproximação se distancia bastante do modelo gerador.
- Portanto, esses modelos apresentarão erros significativamente maiores quando forem apresentados a exemplos de validação.
- Efeito conhecido como *sobreajuste* ou *overfitting*: *flexibilidade* muito alta e *grau de generalização* muito baixo.

Resumo sobre subajuste e sobreajuste

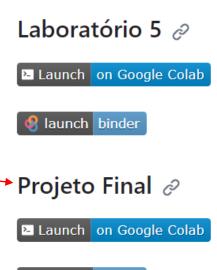
- Subajuste: situação em que o modelo falha em aproximar o *mapeamento* verdadeiro devido a falta de flexibilidade (ou capacidade).
 - Ocorre devido ao modelo não ter graus de liberdade suficientes para a aproximação.
 - O modelo produz erros significativos tanto quando apresentado ao próprio conjunto de treinamento quanto a dados inéditos.
 - 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.

Resumo sobre subajuste e sobreajuste

- 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*).
 - Ocorre devido ao alto grau de flexibilidade do modelo.
 - 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.
- Nosso objetivo será encontrar um modelo que apresente uma relação de compromisso entre *flexibilidade* e *capacidade de generalização*.
 - Flexibilidade suficiente para capturar o comportamento geral e generalizar bem.

Tarefas

- Quiz: "T319 Quiz Regressão: Parte IV" que se encontra no MS Teams.
- Exercício Prático: Laboratório #5.
 - Pode ser acessado através do link acima (Google Colab) ou no GitHub.
 - Vídeo explicando o laboratório: Arquivos -> Recordings -> Laboratório #5
 - Se atentem aos prazos de entrega.
 - Instruções para resolução e entrega dos laboratórios.
- Projeto final: 21/06/2024
 - Projeto final já se encontra no github.
 - Pode ser feito em grupos de no máximo 3 alunos.



launch binder

Obrigado!

Anexo I: O escalonamento altera o valor dos pesos originais

Mudança dos pesos originais após a padronização

Considerando a seguinte função hipótese

$$\hat{y}(n) = \hat{a}_1 x_1(n).$$

• Se padronizarmos o atributo x_1 , teremos

$$x'_{1}(n) = \frac{x_{1}(n) - \mu_{x_{1}}}{\sigma_{x_{1}}}, \forall n,$$

onde μ e σ são as estimativas da média e do desvio padrão, respectivamente, calculados ao longo de todas as amostras do vetor de atributos, x_1 .

Mudança dos pesos originais após a padronização

- Isolando-se $x_1(n)$ na equação da padronização, temos $x_1(n)=x_1'(n)\sigma_{x_1}+\mu_{x_1}$.
- Na sequência, substituindo-se $x_1(n)$ na função hipótese, tem-se $\hat{y}(n)=\hat{a}_1\big(x_1'(n)\sigma_{x_1}+\mu_{x_1}\big)=\hat{a}_1\sigma_{x_1}x_1'(n)+\hat{a}_1\mu_{x_1}$.
- Perceba que na equação acima há o surgimento de um termo de bias, $\hat{a}_1\mu_{x_1}$, além da alteração do peso original para $\hat{a}_1\sigma_{x_1}$.

Mudança dos pesos originais após a padronização

• Assim, podemos reescrever a equação acima como $\hat{y}(n) = \hat{a}'_0 + \hat{a}'_1 x'_1(n),$

onde
$$\hat{a}'_0 = \hat{a}_1 \mu_{x_1} e \hat{a}'_1 = \hat{a}_1 \sigma_{x_1}$$
.

- Note que a padronização de $x_1(n)$ fez com que \hat{a}_1 fosse modificado de forma que a função hipótese ainda produza em sua saídas predições condizentes com os valores esperados, y(n).
- Ou seja, mesmo com a padronização dos atributos, a função hipótese ainda fará predições alinhadas aos valores dos rótulos, y(n).
- O mesmo procedimento pode ser diretamente aplicado à normalização e também resultará em mudança dos pesos originais.

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



Figuras

