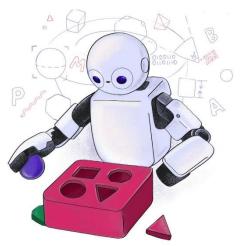
T319 - Introdução ao Aprendizado de Máquina: *Regressão Linear (Parte VI)*





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

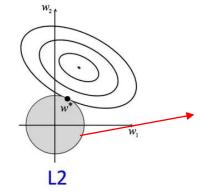
Recapitulando

- Anteriormente, vimos como escolher o melhor modelo de regressão utilizando as técnicas de validação cruzada: holdout, k-Fold e leave-P-out.
- Escolhemos sempre o modelo menos complexo, mas que generaliza bem.
- Ou seja, escolhemos o modelo que apresenta valores baixos para ambos os erros de treinamento e de validação.
- Uma abordagem alternativa é *minimizar conjuntamente* o erro e a complexidade da *função hipótese*.
- Como veremos, esta abordagem combina erro e complexidade em uma única função de erro, possibilitando que encontremos a melhor hipótese de uma só vez.
- Portanto, hoje, veremos as seguintes abordagens para se escolher o melhor modelo de regressão:
 - Regularização: penaliza funções hipótese muito complexas, ou seja, muito flexíveis.
 - Early-stop: encerra o treinamento de *algoritmos iterativos* quando o erro de validação for o menor possível.

Regularização: penalizando a complexidade dos modelos

- Regularização: deixar o modelo mais regular, ou seja, menos flexível.
- A ideia por trás da *regularização* é penalizar, explicitamente, *funções hipótese* complexas.
- Técnicas de regularização reduzem o risco de sobreajuste do modelo ao conjunto de treinamento, aumentando sua capacidade de generalização.
 - Quanto menos graus de liberdade o modelo tiver, mais difícil será para ele se sobreajustar aos dados de treinamento.
- O *sobreajuste* pode ser evitado incorporando *penalizações* proporcionais a alguma *norma* do *vetor de pesos* ao processo de treinamento.
- As principais técnicas de *regularização* são: *Rigde*, LASSO e *elastic-net*.
- A *regularização* força o algoritmo de aprendizado não apenas a se ajustar aos dados, mas também a manter os pesos do modelo os menores possíveis.

Ridge Regression



Região de factibilidade: possíveis valores que os pesos podem assumir. O raio do círculo é dado pelo fator de regularização.

• Ao invés de minimizarmos apenas o erro quadrático médio, como fizemos antes, introduzimos um termo de penalização proporcional à norma Euclidiana (ou seja, a norma L2) do vetor de pesos: Início em 1 e não em 0.

$$\min_{\boldsymbol{a} \in \mathbb{R}} (\|\boldsymbol{y} - \boldsymbol{\Phi} \boldsymbol{a}\|^2 + \lambda \|\boldsymbol{a}\|_2^2) \operatorname{com} \|\boldsymbol{a}\|_2^2 = \sum_{i=1}^K a_i^2$$

onde $\lambda \geq 0$ é o *fator de regularização*, Φ é a matriz de atributos e α é o vetor de pesos.

• Podemos re-escrever o *problema de regularização* como um *problema de otimização* com restrições da seguinte forma

$$\min_{\boldsymbol{a} \in \mathbb{R}} \|\boldsymbol{y} - \boldsymbol{\Phi} \boldsymbol{a}\|^2$$
s. a . $\|\boldsymbol{a}\|_2^2 \le c$,

- $\begin{aligned} \min & \| \boldsymbol{y} \boldsymbol{\Phi} \boldsymbol{a} \|^2 \\ \boldsymbol{a} \in \mathbb{R} \\ \mathbf{S.} \ \boldsymbol{a}. \ & \| \boldsymbol{a} \|_2^2 \leq c, \end{aligned} \qquad \text{Se c diminui, } \| \boldsymbol{a} \|_2^2 \text{ também diminui até que se $c \to 0$,} \\ \text{então } a_i \to 0. \\ \text{Se c aumenta, } \| \boldsymbol{a} \|_2^2 \text{ pode assumir valores maiores até} \\ \text{que se $c \to \infty$ então $a_i \to \infty$} \end{aligned}$

onde c restringe a magnitude dos pesos e é inversamente proporcional à λ .

- Portanto, λ altera a complexidade (ou seja, a flexibilidade) da função hipótese.
- OBS.: o peso a_0 não é considerado no cálculo da *norma L2*, pois a *complexidade* se deve à ordem do modelo e a_0 apenas dita o deslocamento em relação ao eixo y.

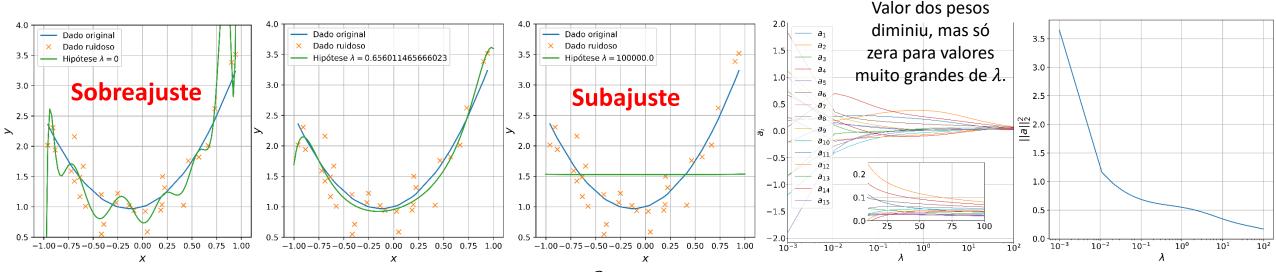
Ridge Regression

- A equação de erro regularizado, $\|y \Phi a\|^2 + \lambda \|a\|_2^2$, continua sendo quadrática com relação aos pesos, e portanto, a superfície de erro continua sendo convexa.
- Desta forma, encontramos uma solução de forma fechada seguindo o mesmo procedimento que usamos para encontrar a equação normal:

$$\boldsymbol{a} = (\boldsymbol{\Phi}^T \boldsymbol{\Phi} + \lambda \boldsymbol{I'})^{-1} \boldsymbol{\Phi}^T \boldsymbol{y}, \text{ onde } \boldsymbol{I'} = \begin{bmatrix} 0 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix}$$

- **OBS.1**: mesmo que a matriz Φ não possua **posto completo** (i.e., matriz singular), a inversa na equação acima sempre existirá por conta da adição do **termo de regularização** à diagonal principal da matriz quadrada $\Phi^T \Phi$.
- OBS.2: como a norma L2 é diferenciável, os problemas de aprendizagem usando a regularização de Ridge também podem ser resolvidos iterativamente através do algoritmo do gradiente descendente.
- OBS.3: o termo de regularização deve ser adicionado apenas à função de erro durante o treinamento. Depois que o modelo é treinado, a avaliação do seu desempenho não utiliza a regularização.

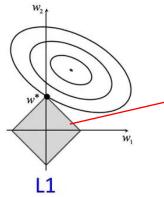
Ridge Regression: Exemplo



- Função observável: $y_{\text{noisy}} = 1 + 0.5x + 2x^2 + w$, onde $x \sim U(-1.1)$ e $w \sim N(0.1)$.
- Função hipótese polinomial de ordem 15 treinada com 30 amostras geradas a partir de $y_{
 m noisy}$.
- Com $\lambda=0$, regressão de Ridge se torna uma regressão polinomial sem regularização.
- Conforme λ aumenta, o modelo não se "contorce" tanto e passa a se ajustar aos dados de treinamento.
- Se λ continuar aumentando, todos os pesos acabarão muito próximos de zero e o resultado será uma reta que passa pela *média dos dados de treinamento*.
- O aumento de λ leva a hipóteses menos complexas. Isso reduz a variância do modelo, mas aumenta seu bias. Ou seja, ele tende a subajustar.
- Conforme λ aumenta, os pesos e a norma L2 do vetor de pesos diminuem.
- Utiliza-se técnicas de *validação cruzada* para encontrar o valor ideal de λ .

Exemplo: ridge regression.ipynb

LASSO Regression



Região de factibilidade: possíveis valores que os pesos podem assumir. A área do quadrado é dada pelo fator de regularização.

A regressão LASSO (Least Absolute Shrinkage and Selection Operator)
 adiciona à função de erro um termo de penalização proporcional à norma
 L1 do vetor de pesos.

$$\min_{\boldsymbol{a}\in\mathbb{R}}(\|\boldsymbol{y}-\boldsymbol{\Phi}\boldsymbol{a}\|^2+\lambda\|\boldsymbol{a}\|_1),$$

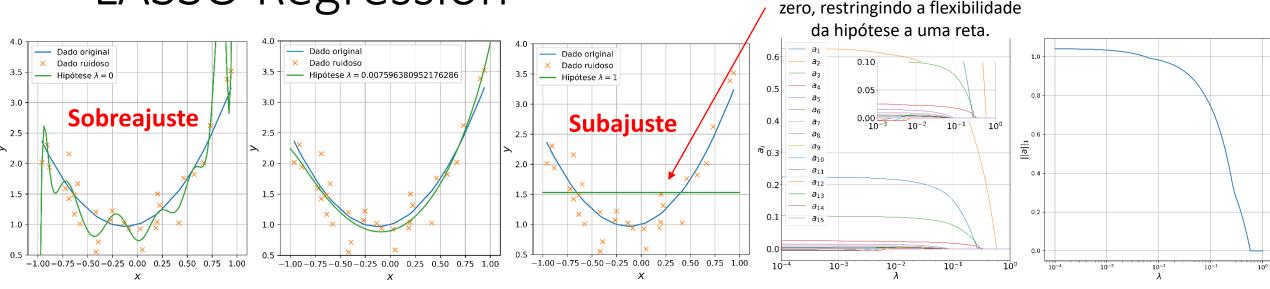
onde $||a||_1 = \sum_{i=1}^K |a_i|$ e $\lambda \ge 0$ é o *fator de regularização*.

 Podemos re-escrever o problema de regularização acima como um problema de otimização com restrições da seguinte forma

$$\min_{\boldsymbol{a} \in \mathbb{R}} \|\boldsymbol{y} - \boldsymbol{\Phi} \boldsymbol{a}\|^2$$
s. a . $\|\boldsymbol{a}\|_1 \le c$,

onde c restringe a magnitude dos pesos e é inversamente proporcional à λ . OBS.: a_0 também não faz parte do cálculo da norma.

LASSO Regression

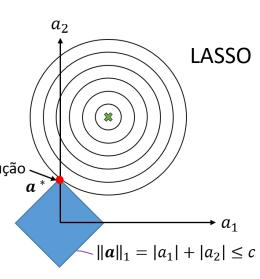


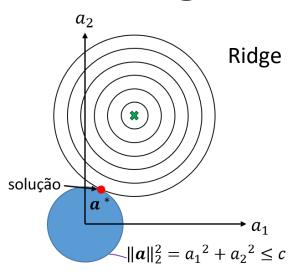
Valor dos pesos se torna igual a

- Mesmas funções observável e hipótese do exemplo anterior.
- Valores pequenos de λ fazem LASSO se comportar como regressão tradicional e valores muito grandes fazem os pesos serem anulados.
- A regularização com *norma L1* tem como vantagem a produção de *modelos esparsos*.
 - Ou seja, vários elementos do vetor de pesos acabam sendo anulados, indicando que os atributos correspondentes são irrelevantes para o processo de regressão.
- Isso sugere a ocorrência implícita de um processo de seleção automática de atributos e leva a modelos mais regulares, ou seja, menos complexos.
- **Desvantagem**: como a *norma L1* não possui derivada no ponto $a_i = 0, \forall i$, o problema da minimização não possui solução em forma fechada, mas pode ser implementada com o GD.
- Utiliza-se técnicas de validação cruzada para encontrar o valor ideal de λ .

Vantagem do LASSO sobre Ridge

- O quadrado azul representa
 o conjunto de pontos a no
 espaço de pesos
 bidimensional que tenham
 norma L1 menor do que c.
 solução \
 solução \
- A solução deve estar dentro do quadrado, o mais próximo do mínimo.





- O círculo azul representa o conjunto de pontos a no espaço de pesos bidimensional que tenham norma L2 menor do que c.
- A solução deve estar dentro do círculo, o mais próximo do mínimo.

Por que a regressão LASSO tem como vantagem a produção de modelos esparsos?

- A figura mostra as *curvas de nível* da função de erro de um problema de regressão linear e as regiões do *espaço de hipóteses* em que as restrições L1 (esquerda) e L2 (direita) são válidas, considerando o caso em que dois pesos (a_1 e a_2) estão sujeitos a regularização.
- A solução para ambos os métodos corresponde ao ponto, dentro da região de factibilidade (área em azul), mais próximo do ponto de mínimo da função de erro.
- É fácil ver que para uma posição arbitrária do mínimo, será comum que um *canto* (ou ponta) do quadrado seja o ponto mais próximo do ponto de mínimo da função de erro.
- Os cantos na região de factibilidade da restrição L1 aumentam as chances de alguns pesos assumirem o valor zero.
- E claro, os *cantos* são os pontos que possuem valor igual a 0 em alguma das dimensões (i.e., pesos).

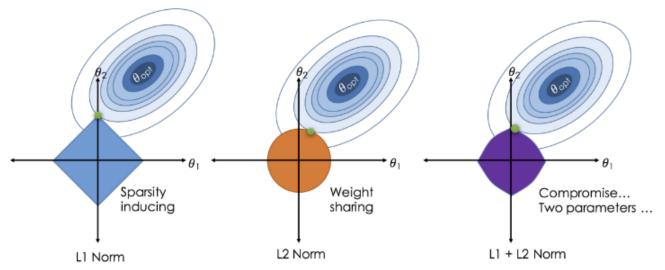
Elastic-net

- Elastic-net é uma solução intermediária entre as regressões Ridge e LASSO.
- É uma combinação linear entre as penalizações baseadas nas normas L1 e L2 do vetor de pesos.

$$\min_{\boldsymbol{a}\in\mathbb{R}}(\|\boldsymbol{y}-\boldsymbol{\Phi}\boldsymbol{a}\|^2+\lambda \left[\kappa\|\boldsymbol{a}\|_1+(1-\kappa)\|\boldsymbol{a}\|_2^2\right]),$$

onde $\kappa \in [0,1]$ é o termo de mistura ou parâmetro de elasticidade entre as duas normas.

- Quando κ = 0, a *Elastic-net* é equivalente a regressão Ridge e quando κ = 1, ela é equivalente a regressão LASSO.
- A seleção dos hiperparâmetros κ e λ pode ser feita por meio de *validação cruzada*. Isso também se aplica ao dois outros métodos anteriores.



O hiperparâmetro κ dita a relação de compromisso entre as duas regularizações.

Exemplo: elastic net regression.ipynb

Quando utilizar regressão LASSO, Ridge ou Elastic-Net?

- Regressão de Ridge: um bom começo. No entanto, se você suspeitar que apenas alguns atributos são realmente úteis, você deve preferir LASSO ou Elastic-Net.
- Regressão LASSO: boa para seleção automática de atributos. No entanto, se o número de atributos, K, for maior que o número de exemplos de treinamento, N, ou quando houverem atributos fortemente correlacionados, deve-se usar a regressão Elastic-Net.
- Elastic-Net: é mais versátil que as anteriores, pois o parâmetro de elasticidade κ é ajustável. Uma proporção de 50% entre as penalizações L1 e L2 é uma boa escolha inicial para esse parâmetro.

Early-stop: Parada antecipada

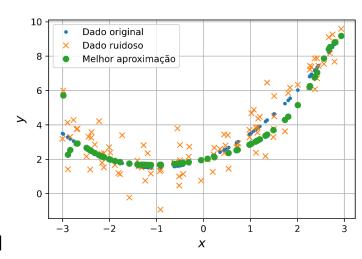
- Uma forma de se regularizar algoritmos de aprendizado iterativo, como o gradiente descendente, é interromper seu treinamento assim que o erro de validação comece a crescer sistematicamente.
- Essa abordagem é chamada de early-stop e pode ser vista como uma regularização temporal.
- Assim como as outras abordagens, ela tem o objetivo de evitar o *sobreajuste* de um modelo.
- Intuitivamente, o algoritmo do *gradiente descendente* tenderá a aprender modelos cada vez mais *complexos* à medida que o número de épocas aumenta.
- Ao se regularizar no tempo, a complexidade do modelo pode ser controlada, melhorando sua generalização.
- Mas como saber quando interromper o treinamento? Ou seja, qual é o critério de parada?

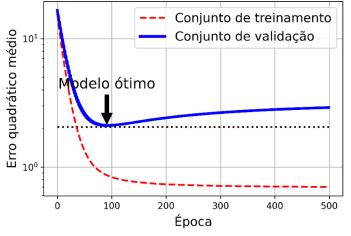
Exemplo: Early-stop

- Existem duas estratégias para se definir o critério de parada:
 - Interromper o treinamento quando o erro de validação aumenta por **P** (paciência) épocas sucessivas.
 - ➤ **Problema**: como o erro de validação pode oscilar bastante (e.g., SGD), nem sempre é fácil desenvolver detectores automáticos de mínimos e encerrar o treinamento.
 - Permitir que o treinamento prossiga por um determinado número de épocas, mas sempre armazenando os pesos associados ao menor erro de validação.
- A figura mostra um modelo de regressão polinomial com grau igual a 90 sendo treinado usando o gradiente descendente estocástico e apenas 100 amostras de treinamento.
- À medida que as épocas passam, o algoritmo aprende e seu erro quadrático médio no conjunto de treinamento diminui, juntamente com o erro no conjunto de validação.
- No entanto, após algumas épocas, o erro de validação para de diminuir e começa a crescer.
- Isso indica que o modelo começou a *sobreajustar* aos dados de treinamento.

$$y_{\text{noisy}} = 2 + x + 0.5x^2 + w,$$

onde $x \sim U(-3,3)$ e $w \sim N(0,1)$





Exemplo: early stopv2.ipynb

Tarefas

- Quiz: "T319 Quiz Regressão: Parte VI" que se encontra no MS Teams.
- Exercício Prático: Projeto Prático.
 - Projeto pode ser feito em grupo de no máximo 3 alunos.
 - Atentem-se ao prazo de entrega definido na tarefa do MS Teams (12/12/2021).
 - Entregas fora do prazo não serão aceitas.
 - Leiam os enunciados atentamente.

Obrigado!













