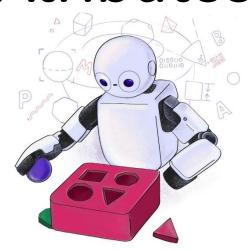
# T319 - Introdução ao Aprendizado de Máquina:

# Regressão Linear: Escalonamento de Atributos





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 estabilizaçãod do GD.
- Neste documento, veremos um tipo de pré-processamento bastante importante para algoritmos de ML que usem métricas de distância como função de erro.
  - Pré-processamento: Técnicas aplicadas aos dados de treinamento antes do treinamento.

- Em algumas situações, alguns **atributos** acabam sendo dominantes sobre os demais no sentido de que exercerem grande influência sobre o *erro* cometido pelo modelo.
- Isto pode ocorrer devido à grande diferença de magnitude entre os atributos.
- Essa diferença entre as magnitudes afeta o desempenho de algoritmos de ML que utilizam 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, dificultando a convergência dos algoritmos.

• Dada a seguinte equação hipótese, h(x)

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

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  $x_1$  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 e h(x(n)) será dominado pelo atributo  $x_1$ .



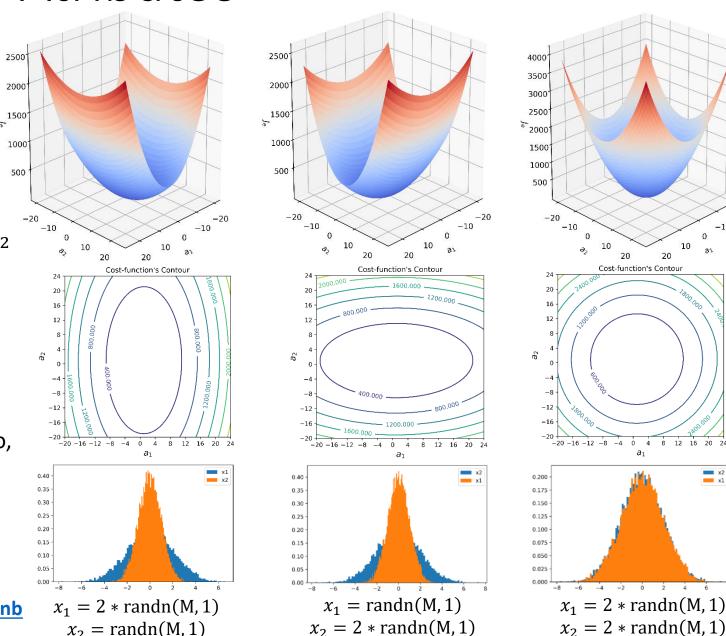
Função objetivo:

$$y(n) = a_1 x_1(n) + a_2 x_2(n)$$
, 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.
- A mesma coisa pode ser dita para  $x_2$  e  $\widehat{a_2}$  (vale).
- Quando  $x_1$  e  $x_2$  têm intervalo semelhante, então, a variação tanto de  $\widehat{a_1}$  quanto de  $\widehat{a_2}$  tem **pesos** semelhante na variação do erro (tigela).



Exemplo: formatos\_diferentes\_da\_superfície\_de\_erro.ipynb

- 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

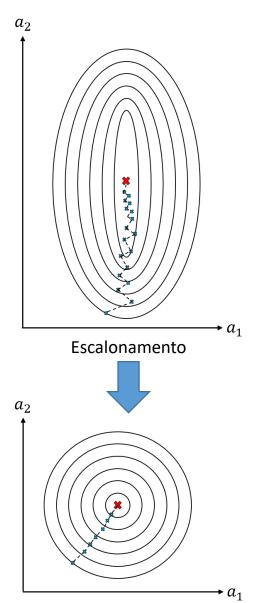
$$x'_{k}(i) = \frac{x_{k}(i) - \min(x_{k})}{\max(x_{k}) - \min(x_{k})}, 0 \le x'_{k}(i) \le 1$$

Padronização

$$x'_{k}(i) = \frac{x_{k}(i) - \mu_{x_{k}}}{\sigma_{x_{k}}}$$

- 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.

- Ajuda a acelerar a convergência do *gradiente descendente* pois deixa as curvas de nível da superfície de erro mais circulares.
- Ajuda a estabilizar os algoritmos de aprendizado de máquina.
- Possibilita comparar o peso/influência de cada atributo no modelo.
- Observações:
  - Quando temos um conjunto de validação/teste do modelo, aplica-se ao conjunto de validação o escalonamento com os parâmetros (min, max, média, variância) obtidos com o conjunto de treinamento.
  - Em alguns casos, o escalonamento também é aplicado aos rótulos, i.e., aos valores de y. Mas não se esqueça de desfazer o escalonamento para realizar predições que sejam significativas.



• Função geradora:

$$y = x_1 + x_2$$
,  
onde  $x_1 \sim N(0, 1)$ ,  $x_2 \sim N(10, 100)$  e  $a_1 = a_2 = 1$ .

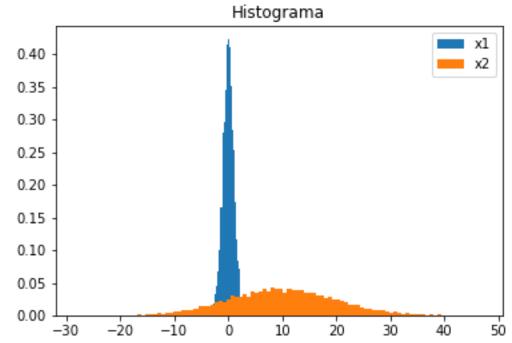
Função ruidosa:

$$y_{\text{noisy}} = y + w$$
,

onde  $w \sim N(0, 1)$ 

Função hipótese:

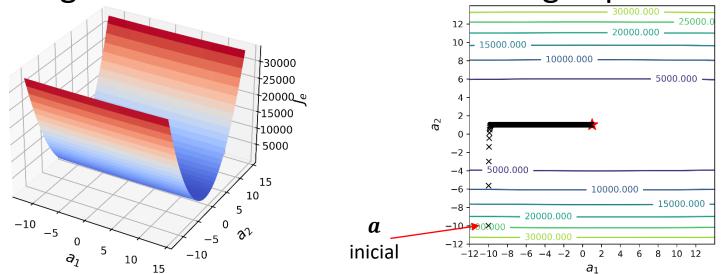
$$\hat{y} = \widehat{a_1} x_1 + \widehat{a_2} x_2.$$

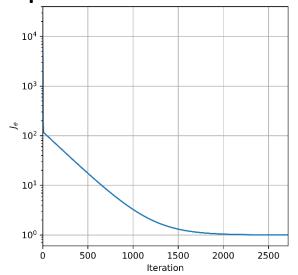


Exemplo: escalonamento de atributos com scikit learn.ipynb

- Superfície de erro tem formato de "U" com maior taxa de variação do erro na direção de  $a_2$ .
- Taxa de variação do erro é praticamente constante na direção de  $a_1$  (reta com inclinação de  $\approx 0^\circ$ ).
- Como o gradiente na direção de  $a_1$  é muito pequeno, o treinamento fica lento.

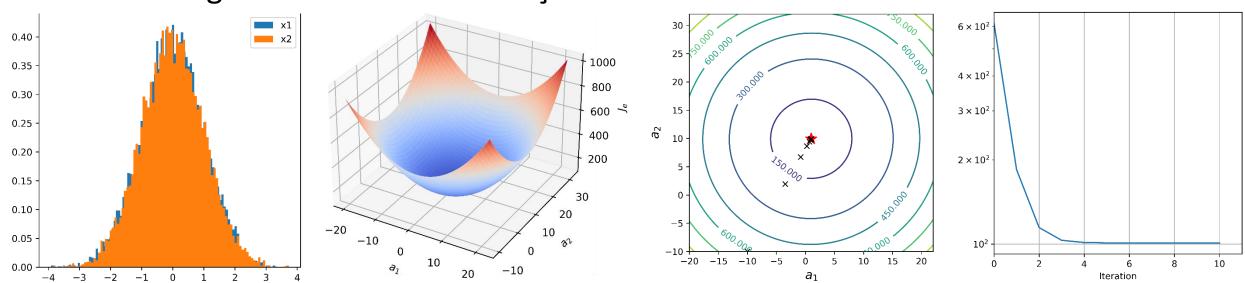
Algoritmo GD em batelada converge após mais de 2000 épocas.



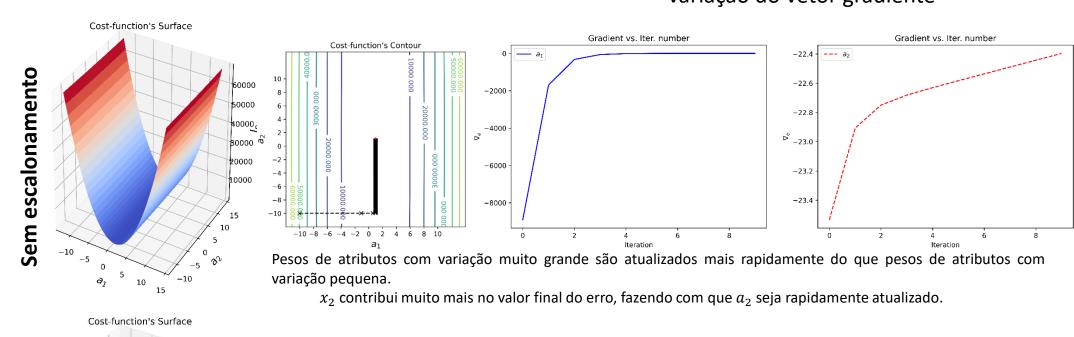


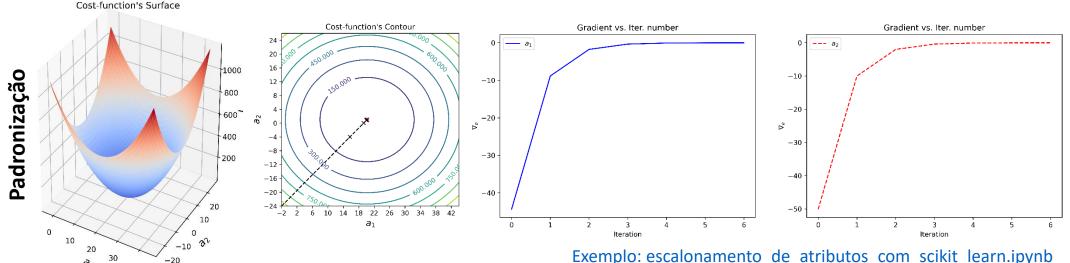
Exemplo: escalonamento de atributos com scikit learn.ipynb

- Agora aplicamos *padronização* aos atributos.
- A superfície tem formato de uma "tigela".
- As linhas de contorno se tornam mais "circulares", denotando que a superfície tem inclinação similar em todas as direções.
- Nesse exemplo, o algoritmo converge após 4 épocas.
- O treinamento se torna mais rápido pois a inclinação da superfície se torna mais íngreme em todas as direções.



#### variação do vetor gradiente





#### Escalonamento de Features com SciKit-Learn

# Import Class StandardScaler from module Preprocessing of library sklearn responsible for standardizing the data.

from sklearn.preprocessing import StandardScaler

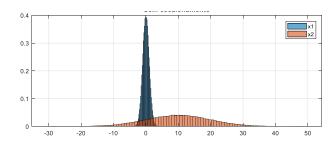
# Instantiate a Standard scaler.

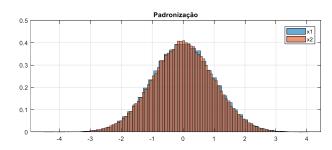
stdScaler = StandardScaler()

# Concatenate both column vectors.

 $X = np.c_[x1, x2]$ 

# Standardize the features. scaled X = stdScaler.fit transform(X)







# Import Class MinMaxScaler from module Preprocessing of library sklearn responsible for normalizing the data.

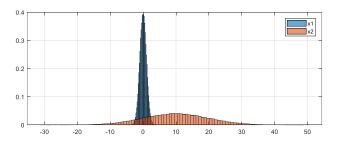
from sklearn.preprocessing import MinMaxScaler

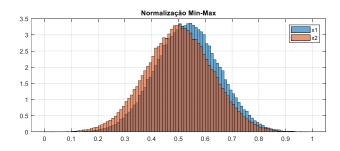
# Instantiate a MinMax scaler. minMaxScaler = MinMaxScaler()

# Concatenate both column vectors.

X = np.c [x1, x2]

# Standardize the features. scaled X = minMaxScaler.fit transform(X)





# 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** 



# **FIGURAS**



