

Алгоритмы индуктивного порождения и критерии выбора оптимальной существенно нелинейной регрессионной модели

Г. И. Рудой

Московский физико-технический институт
Факультет управления и прикладной математики
Кафедра интеллектуальных систем
Научный руководитель к.ф.-м.н., н.с. ВЦ РАН В. В. Стрижов

10 июня 2014

- Разработка и анализ алгоритма порождения суперпозиций существенно нелинейных регрессионных моделей.
 - Доказательство существования данной суперпозиции.
 - Разработка практически реализуемого алгоритма.
- Формулирование и обоснование понятия устойчивости параметров моделей:
 - Критерий выбора моделей.
 - Исследование погрешности в измеряемых данных.

Дана выборка

$$D = \{(\mathbf{x}_i, y_i) \mid i \in \{1, \dots, N\}, \mathbf{x}_i \in \mathbb{X} \subset \mathbb{R}^n, y_i \in \mathbb{Y} \subset \mathbb{R}\}.$$

Для множества всех суперпозиций

$$\mathcal{F} = \{f_r \mid f_r : (\omega, \mathbf{x}) \mapsto y \in \mathbb{Y}, r \in \mathbb{N}\},$$

требуется найти индекс \hat{r} такой, что функция $f_{\hat{r}}$ доставляет минимум функционалу качества Q :

$$\hat{r} = \arg \min_{r \in \mathbb{N}} Q(f_r \mid \hat{\omega}_r, D),$$

$$\hat{\omega}_r = \arg \min_{\omega \in \Omega} S(\omega \mid f_r, D).$$

Аппроксимация выборки некоторой формулой:

$$n(\lambda) = \omega_1 + \frac{\omega_2}{\lambda^2} + \frac{\omega_3}{\lambda^4}$$

Методы:

- Генетические алгоритмы [Koza 1998].
- Аналитическое программирование [Zelinka 2008, Webb 2010].

- Порождение рекурсивных суперпозиций:

$$f = y + f(x, y).$$

- Несоответствие аргументности функций числу и типам аргументов:

$$f = \sin(x, y, z).$$

- Несовпадение областей определения и значений:

$$f = \sqrt{-x^2}.$$

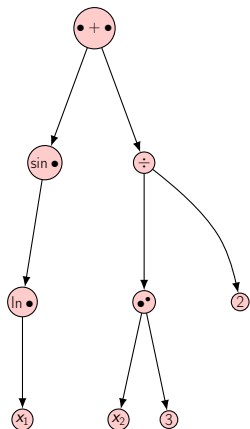
- Порождение слишком сложных суперпозиций.

Пусть $G = \{g_1, \dots, g_l\}$ — множество данных порождающих функций; для каждой $g_i \in G$ заданы:

- функция (например, \sin , \cos , \times),
- аргонность функции и порядок следования аргументов,
- тип аргументов ($\text{dom}g_i$) и тип значения ($\text{cod}g_i$) функции,
- область определения $\mathcal{D}g_i \subset \text{dom}g_i$ и область значений $\mathcal{E}g_i \subset \text{cod}g_i$.

Требуется:

- построить алгоритм, за конечное число итераций порождающий любую конечную суперпозицию данных примитивных функций,
- оценить сложность полученного алгоритма,
- доказать полноту полученного алгоритма.



$$f = \sin(\ln x_1) + \frac{x_2^3}{2}.$$

$$G = G_b \cup G_u; X = \{x_1, \dots, x_n\}.$$

- 1 Инициализация:

$$\mathcal{F}_0 = X,$$

$$\mathcal{I} = \{(x, 0) \mid x \in X\}.$$

- 2 Вспомогательные множества:

$$U_i = \{g_u \circ f \mid g_u \in G_u, f \in \mathcal{F}_i\},$$

$$B_i = \{g_b \circ (f, h) \mid g_b \in G_b, f, h \in \mathcal{F}_i\}.$$

3 $\mathcal{F}_{i+1} = \mathcal{F}_i \cup U_i \cup B_i.$

4 $\mathcal{I} = \mathcal{I} \cup (f, i + 1)$, если f не присутствует в \mathcal{I} .

Множество всех возможных суперпозиций $\mathcal{F} = \bigcup_{i=0}^{\infty} \mathcal{F}_i.$

Теорема (Рудой)

Предложенный алгоритм породит любую конечную суперпозицию за конечное число шагов.

Теорема (Рудой)

Пусть в множестве примитивных функций G содержится l_p функций арности $p > 1$ и ни одной функции арности $p + k \mid k > 0$, и имеется $n > 1$ независимых переменных. Тогда справедлива следующая оценка количества суперпозиций, порожденных предложенным алгоритмом после k -ой итерации:

$$|\mathcal{F}_k| = \mathcal{O}(l_p^{\sum_{i=0}^{k-1} p^i} n^{p^k}).$$

- Суперпозиции порождаются случайным образом.
- Наименее удачные суперпозиции изменяются с сохранением структуры.
- Наиболее удачные суперпозиции комбинируются.

$$Q_f = \frac{1}{1 + S_f} \left(\alpha + \frac{1 - \alpha}{1 + \exp\left(\frac{C_f}{\beta} - \tau\right)} \right).$$

- S_f — функционал ошибки.
- C_f — сложность модели.
- α — коэффициент влияния штрафа за сложность, $0 \ll \alpha < 1$,
- β — коэффициент строгости штрафа за сложность, $\beta > 0$,
- τ — коэффициент, характеризующий желаемую сложность модели.

Дано:

- Обучающая выборка D :

$$D = \{\mathbf{x}_i, y_i\} \mid i \in \{1, \dots, \ell\}.$$

- Семейство \mathcal{F} параметрических моделей $f = f(\mathbf{x}, \omega)$.
- Функционал качества S :

$$S = S(f(\cdot, \omega), D) \mid f \in \mathcal{F}, \quad S \rightarrow \min_{\omega}$$

Требуется:

- Исследовать зависимость $\hat{\omega} = \arg \min_{\omega} S$ от вариации D для фиксированной f .
- Выбрать оптимальную модель f согласно зависимости от вариации D .
- Проверить возможность экспертного применения f при данной вариации D .

- Влияние пертурбаций на решения оптимизационных задач [Bonhans 1998].
- Верхние границы ошибок в SVM [Vapnik 2000].
- Сравнение стабильности и обобщающей способности при варьировании обучающей выборки [Bousquet 2002].
- Вычислительная стабильность интерполяции [Higham 2003].
- Стабильность алгоритмов кластеризации [Luxburg 2009].
- Малые изменения входных данных в сетях глубокого обучения [Szegedy 2014].

- 1 Фиксируется параметрическая модель $f \in \mathcal{F}$:

$$f = f(\mathbf{x}, \boldsymbol{\omega}) \in \mathcal{F}.$$

- 2 Начальный оптимальный вектор параметров:

$$\hat{\boldsymbol{\omega}}_f(D) = \arg \min_{\boldsymbol{\omega}_f} S(f, D).$$

- 3 Варьируется выборка:

$$\begin{aligned} \acute{D}(\Sigma^x, \sigma^y) = \{ & \mathbf{x}_i + \xi_i^x, y_i + \xi_i^y \mid i \in 1, \dots, l; \\ & \xi_i^x \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{ij}^x); \\ & \xi_i^y \sim \mathcal{N}(0; \sigma_{ij}^y) \}, \end{aligned}$$

где $\Sigma^x = \|\sigma_{ij}^x\|$.

- 4 Оптимальный вектор параметров для варьированной выборки \acute{D} :

$$\hat{\omega}_f(\acute{D}(\Sigma^x, \sigma_y)) = \arg \min_{\omega_f} S(f(\cdot, \omega_f), \acute{D}(\Sigma^x, \sigma_y)).$$

- 5 Разность с начальным оптимальным вектором $\hat{\omega}_f$:

$$\Delta \hat{\omega}_f(\acute{D}(\Sigma^x, \sigma_y)) = \hat{\omega}_f(D) - \hat{\omega}_f(\acute{D}(\Sigma^x, \sigma_y))$$

- 6 Шаги 3-5 повторяются N раз:

$$\acute{D}_N(\Sigma^x, \sigma_y) = \{\acute{D}_1(\Sigma^x, \sigma_y), \dots, \acute{D}_N(\Sigma^x, \sigma_y)\}.$$

- 6 Вычисляется стандартное отклонение каждой компоненты вектора параметров:

$$\sigma_{\omega_i} = \text{stddev}((\Delta \hat{\omega}_f)_i).$$

- 7 Устойчивость i -го параметра относительно компоненты j описания:

$$T_f^N(i, j, \Sigma^x, \sigma_y) = \frac{\frac{\sigma_{\omega_i}}{\hat{\omega}_i}}{r(\{\frac{\sigma_{kj}^x}{x_{kj}}\}_{k=1}^{\ell})}.$$

r выбирается экспертом, например:

- $r(a_1, \dots) = a_1$ — для равных относительных погрешностей;
- $r(a_1, \dots, a_\ell) = \frac{\sum_{i=1}^{\ell} a_i}{\ell}$ — средняя относительная погрешность.

$T > 1 \Rightarrow$ относительная погрешность параметра больше относительной погрешности в данных.

Теорема (Рудой)

Пусть стандартные отклонения j -ых компонент x одинаковы:

$$\forall i_1, i_2, j : \sigma_{i_1 j}^x = \sigma_{i_2 j}^x.$$

Пусть коэффициенты ω_i попарно не коррелируют:

$$\forall i_1, i_2 : \text{Cov}(\omega_{i_1}, \omega_{i_2}) = 0.$$

Тогда для достаточно малых σ_{ij}^x :

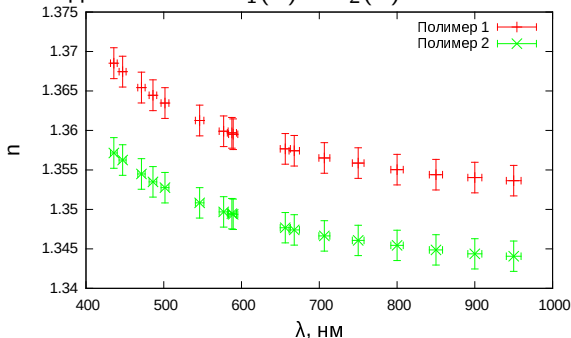
$$\begin{aligned} \{\sigma_{\omega_i}(\sigma_{\cdot 1}, \sigma_{\cdot 2}, \dots, \sigma_{\cdot |x|})\}^2 &= \{\sigma_{\omega_i}(\sigma_{\cdot 1}, 0, 0, \dots, 0)\}^2 + \\ &+ \{\sigma_{\omega_i}(0, \sigma_{\cdot 2}, 0, \dots, 0)\}^2 + \\ &+ \dots + \\ &+ \{\sigma_{\omega_i}(0, 0, \dots, 0, \sigma_{\cdot |x|})\}^2 + O(\sigma_{ij}^x). \end{aligned}$$

Дано:

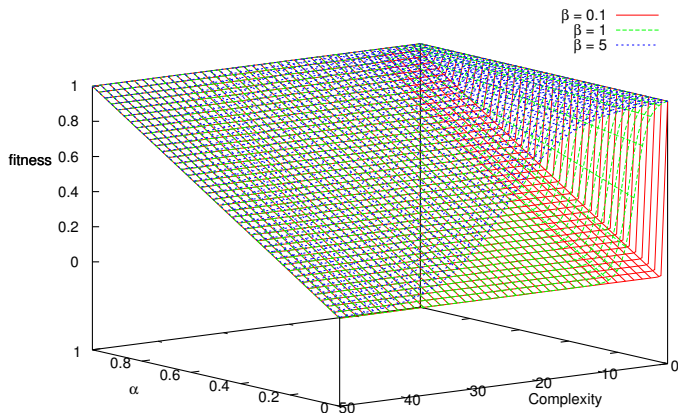
- $D_j = (\lambda_i^j, n_i^j) \mid i \in \{1, \dots, 17\}, j \in \{1, 2\}$.
- Экспертные предположения.

Требуется:

- $n_j = n_j(\lambda)$.
- Оценить адекватность $n_1(\lambda) - n_2(\lambda)$.



$$Q(f) = \frac{1}{1 + S(f)} \left(\alpha + \frac{1 - \alpha}{1 + \exp\left(\frac{C(f)}{\beta} - \tau\right)} \right).$$



Две модели:

- $n_1(\lambda) = 1.34 + \frac{3.54 \cdot 10^3}{\lambda^2} + \frac{2 \cdot 10^3}{\lambda^4}$.
- $n_2(\lambda) = 1.34 + \frac{11.6}{\lambda} + \frac{17.37}{\lambda^2} + \frac{0.0866}{\lambda^3} + \frac{2.95 \cdot 10^{-4}}{\lambda^4} + \frac{8.54 \cdot 10^{-7}}{\lambda^5}$.

τ	Суперпозиция	MSE	$C(f)$	$Q(f)$
10	n_1	$2.4 \cdot 10^{-8}$	13	0.095
30	n_2	$3.9 \cdot 10^{-9}$	31	0.031

Экспертное мнение: n_2 некорректна, нечетных степеней быть не может.

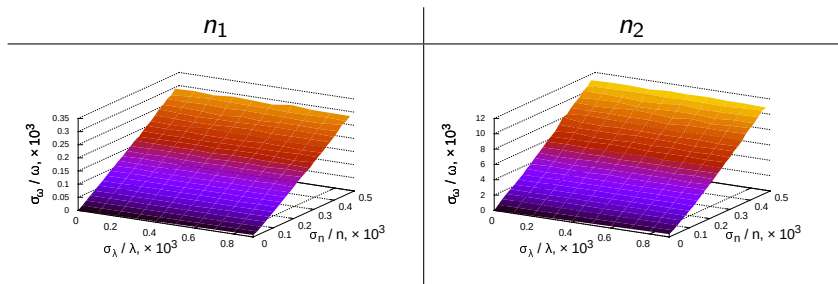


Таблица: Графики стандартного отклонения первого коэффициента для моделей n_1 и n_2 .

Устойчивость второй модели в ≈ 40 раз хуже.

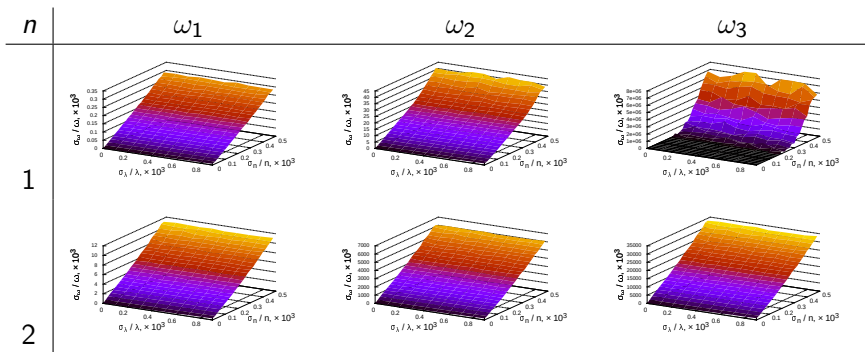


Таблица: Графики стандартного отклонения первых трех коэффициентов для моделей n_1 и n_2 .

Полимер	ω_1	ω_2	ω_3	MSE
1	1.34946	3558.95	1924.33	$2.2 \cdot 10^{-8}$
2	1.34047	3118.84	1578.59	$1.4 \cdot 10^{-8}$
Разность	$6.71 \cdot 10^{-3}$	$1.41 \cdot 10^{-1}$	$2.2 \cdot 10^{-1}$	

Таблица: Значения коэффициентов для модели n_1 и их относительная разность.

Коэфф.	$(2 \cdot 10^{-4}; 2 \cdot 10^{-5})$	$(6 \cdot 10^{-4}; 6 \cdot 10^{-5})$	$(9 \cdot 10^{-4}; 2 \cdot 10^{-4})$
1	$1.22 \cdot 10^{-5}$	$3.59 \cdot 10^{-5}$	$1.19 \cdot 10^{-4}$
2	$1.48 \cdot 10^{-3}$	$4.38 \cdot 10^{-3}$	$1.44 \cdot 10^{-2}$

Таблица: Значения стандартного отклонения для коэффициентов модели n_1 для первого полимера в зависимости от относительных дисперсий $(\frac{\sigma_\lambda}{\lambda}, \frac{\sigma_n}{n})$.

Модели разделяемы: $\omega_1^1 - \omega_1^2 = 6.71 \cdot 10^{-3} \gg \sigma_{\omega_1} = 1.19 \cdot 10^{-4}$.

Существенно переобученная модель:

$$L(x) = \prod_{i=0}^{\ell} y_i \prod_{j=0, j \neq i}^{\ell} \frac{x - x_j}{x_i - x_j}.$$

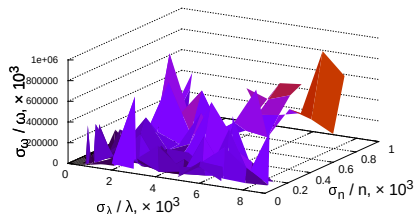
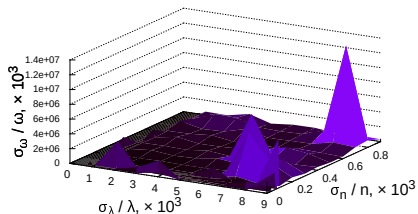


Таблица: Поверхность стандартного отклонения коэффициента ω_0 .

- Г. И. Рудой, В. В. Стрижов. Алгоритмы индуктивного порождения суперпозиций для аппроксимации измеряемых данных — «Информатика и её применения» — 2013. — № 7. — С. 44–53.
- Г. И. Рудой, В. В. Стрижов. Индуктивное порождение суперпозиций в задачах нелинейной регрессии — «Машинное обучение и анализ данных» — 2011. — № 2. — С. 140-155.
- Г. И. Рудой. Анализ устойчивости существенно нелинейных регрессионных моделей к погрешностям в измеряемых данных. — «ЖВММФ» (направлено в журнал).
- Г. И. Рудой. О возможности применения методов Монте-Карло в анализе нелинейных регрессионных моделей. — «СибЖВМ» (направлено в журнал).
- Г. И. Рудой. Исследование устойчивости существенно нелинейных регрессионных моделей к погрешностям в обучающей выборке. — Труды 56-й научной конференции МФТИ. Раздел «Управление и прикладная математика», т. 1, с. 102-103. Москва, Долгопрудный, 2013.
- Г. И. Рудой. Устойчивость существенно нелинейных регрессионных моделей и метод её исследования. — Труды международной конференции студентов, аспирантов и молодых ученых «ЛОМОНОСОВ-2014», секция «Математическая статистика и ее приложения». Москва, 2014.

- Предложен алгоритм, порождающий все возможные суперпозиции заданной сложности за конечное число шагов, и получена оценка его сложности.
- Описан стохастический алгоритм порождения существенно нелинейных суперпозиций и приведены результаты вычислительного эксперимента на синтетических данных.
- Предложено понятие устойчивости параметров модели.
- Обосновано использование понятия устойчивости параметров модели в качестве критерия выбора моделей.
- Продемонстрировано использование понятия устойчивости для анализа применимости экспертных моделей.
- Исследованы различные регрессионные модели и связь предложенного критерия с критериями ошибки и сложности модели.