

Задача	Модель f	Параметры \mathbf{w}	Гиперпараметры \mathbf{A}, \mathbf{B}	Признаки \mathcal{A}	Объекты \mathcal{B}
1 Оценка параметров	задана	найти	–	заданы	заданы
2 Выбор оптимальной модели	найти	заданы	–	заданы	заданы
3 Оценка ковариационных матриц	задана	–	найти	заданы	заданы
4 Выбор объектов и признаков	задана	–	заданы	найти	найти
5 Выбор правдоподобной модели	найти	–	заданы	подмножество	подмножество
6 Выбор смеси моделей	задана	–	заданы	заданы	заданы
7 Нахождение инвариантов	задана	–	заданы	заданы	найти покрытие
8 Оценка мощности выборки	задана	заданы	заданы	заданы	найти разбиение
9 Проверка гипотезы порождения данных	задана	заданы	–	–	оценить число
					заданы

Таблица 3. Сводная таблица задач, решаемых при восстановлении регрессии.

1.4.1. Линейные модели

Нахождение параметров \mathbf{w} линейной модели (3) при предположении о нормальном распределении (15) зависимой переменной \mathbf{y} заключается в минимизации евклидовой нормы вектора регрессионных остатков

$$S(\mathbf{w}) = \|\mathbf{y} - \mathbf{X}\mathbf{w}\|^2 = \|\boldsymbol{\varepsilon}\|^2. \quad (36)$$

Предполагается выполнение следующих условий:

(37)

- 1) независимые переменные \mathbf{x} не являются случайными величинами,
- 2) математическое ожидание $\mathbb{E}(\boldsymbol{\varepsilon}) = \mathbf{0}$,
- 3) дисперсия $\mathbb{D}(\boldsymbol{\varepsilon}) = \sigma_{\boldsymbol{\varepsilon}}^2 \mathbf{I}$ (условие гомоскедастичности),
- 4) при $i \neq k$ математическое ожидание $\mathbb{E}(\varepsilon_i, \varepsilon_k) = 0$,
- 5) $\text{rank}(\mathbf{X}) = n \leq m$.

Эти условия называются условиями Гаусса-Маркова [19]. При этом оценки параметров модели (3) являются состоятельными и несмещенными. Оценки являются также эффективными, если $\boldsymbol{\varepsilon} \sim \mathcal{N}(\mathbf{0}, \sigma_{\boldsymbol{\varepsilon}}^2 \mathbf{I})$.

Требуется минимизировать евклидово расстояние от вектора \mathbf{y} до вектора $\mathbf{X}\mathbf{w}$. Этот вектор лежит в пространстве столбцов матрицы \mathbf{X} , так как $\mathbf{X}\mathbf{w}$ — это линейная

комбинация столбцов этой матрицы с коэффициентами w_1, \dots, w_n . Задача оценки \mathbf{w} эквивалентна задаче нахождения точки $\mathbf{p} = \mathbf{X}\mathbf{w}$, ближайшей к \mathbf{y} и находящейся в пространстве столбцов матрицы \mathbf{X} . Следовательно, вектор \mathbf{p} должен быть проекцией \mathbf{y} на пространство столбцов, вектор регрессионных остатков $\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{y}$ должен быть ортогонален этому пространству. Рассмотрим произвольный вектор $\mathbf{X}\mathbf{v}$, ортогональный вектору регрессионных остатков $\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{y}$:

$$(\mathbf{X}\mathbf{v})^\top(\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{y}) = \mathbf{v}^\top(\mathbf{X}^\top\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{X}^\top\mathbf{y}) = 0.$$

Так как это равенство должно быть справедливо для произвольного вектора \mathbf{v} , то $\mathbf{X}^\top\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{X}^\top\mathbf{y} = 0$, см. рис. 6. Если столбцы матрицы \mathbf{X} линейно независимы, то матрица $\mathbf{X}^\top\mathbf{X}$ обратима и уравнение имеет единственное решение относительно параметров

$$\mathbf{w} = (\mathbf{X}^\top\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^\top\mathbf{y}. \quad (38)$$

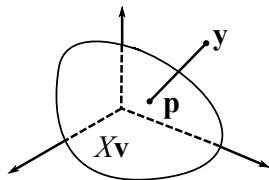


Рис. 6. Проекция вектора \mathbf{y} на пространство столбцов матрицы \mathbf{X} .

Проекция вектора \mathbf{y} на пространство столбцов матрицы \mathbf{X} имеет вид

$$\mathbf{p} = \mathbf{X}\mathbf{w} = \mathbf{X}(\mathbf{X}^\top\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^\top\mathbf{y} = \mathbf{P}\mathbf{y}.$$

Матрица $\mathbf{P} = \mathbf{X}(\mathbf{X}^\top\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^\top$ называется матрицей проектирования. Она она идемпотентна, $\mathbf{P}^2 = \mathbf{P}$, и симметрична, $\mathbf{P}^\top = \mathbf{P}$.

Используемые здесь методы нахождения оптимальных параметров моделей предполагают непрерывную дифференцируемость функции $S(\mathbf{w})$ в области $\mathcal{W} \ni \mathbf{w}$. Согласно (36),

$$S(\mathbf{w}) = (\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{y})^\top(\mathbf{X}\mathbf{w} - \mathbf{y}) = \mathbf{y}^\top\mathbf{y} - 2\mathbf{y}^\top\mathbf{X}\mathbf{w} + \mathbf{w}^\top\mathbf{X}^\top\mathbf{X}\mathbf{w}.$$

Для того, чтобы найти минимум этой функции, требуется приравнять её градиент к нулю:

$$\frac{\partial S}{\partial \mathbf{w}} = -2\mathbf{X}^\top\mathbf{y} + 2\mathbf{X}^\top\mathbf{X}\mathbf{w} = 0.$$

Решение этого уравнения совпадает с решением (38).

Consider partition $\mathcal{I} = \mathcal{L} \sqcup \mathcal{C} \sqcup \mathcal{V}$, where \mathcal{L} , \mathcal{C} and \mathcal{V} are learning, control and validation samples. Define

$$\mathbf{w}_{\{\bullet\}} = \arg \min_{i \in \{\bullet\} \subset \mathcal{I}} S(\mathbf{w} | \mathbf{X}_{\{\bullet\}}, \mathbf{y}_{\{\bullet\}}, f), \{\bullet\} = \mathcal{L}, \mathcal{C}, \mathcal{V}.$$

- 1) Regularity criterion: $S_{\Delta_{\mathcal{C}}^2} = \|\mathbf{y}_{\mathcal{C}} - \mathbf{X}_{\mathcal{C}}\mathbf{w}_{\mathcal{L}}\|^2$,
- 2) Criterion of Forecast skill:

$$S_{\Delta_{\mathcal{V}}^2} = \frac{\|\mathbf{y}_{\mathcal{I}} - \mathbf{X}_{\mathcal{I}}\mathbf{w}_{\mathcal{V}}\|^2}{\|\mathbf{y}_{\mathcal{I}} - \text{mean}(\mathbf{y}_{\mathcal{I}})\|^2},$$

- 3) Minimum-bias or consistency criterion:

$$S_{\eta_{\text{bs}}^2} = \|\mathbf{X}_{\mathcal{I}}\mathbf{w}_{\mathcal{C}} - \mathbf{X}_{\mathcal{I}}\mathbf{w}_{\mathcal{L}}\|^2 \text{ or } S_{\eta_{\text{a}}^2} = \|\mathbf{w}_{\mathcal{C}} - \mathbf{w}_{\mathcal{L}}\|^2,$$

- 4) Robustness to noise

$$S_{V^2} = (\mathbf{X}_{\mathcal{I}}\mathbf{w}_{\mathcal{C}} - \mathbf{X}_{\mathcal{I}}\mathbf{w}_{\mathcal{I}})^{\top} (\mathbf{X}_{\mathcal{I}}\mathbf{w}_{\mathcal{I}} - \mathbf{X}_{\mathcal{I}}\mathbf{w}_{\mathcal{L}}) =$$

$$(\mathbf{w}_{\mathcal{C}} - \mathbf{w}_{\mathcal{I}})^{\top} \mathbf{X}_{\mathcal{I}}^{\top} \mathbf{X}_{\mathcal{I}} (\mathbf{w}_{\mathcal{I}} - \mathbf{w}_{\mathcal{L}}),$$

- 5) Combined criterion: $S_{\kappa^2} = \sum_{k=1}^K v_k S_k$ with $\sum_{k=1}^K v_k = 1$.

jmla01

