

<https://bit.ly/2JL5r0W>

KYOTO UNIVERSITY

統計的モデリング基礎⑦ ～モデルの選択～

鹿島久嗣
(情報学科 計算機科学コース)

DEPARTMENT OF INTELLIGENCE SCIENCE
AND TECHNOLOGY

モデルの選択と評価： 評価指標と性能検証の枠組み

- モデルの予測精度を測る指標
- 精度計測の枠組み：交差検証
- 交差検証の応用：モデルスタッキング

モデルの予測精度の検証：

判別（質的従属変数予測）の予測精度をどう測るか？

- 回帰（量的従属変数）の予測精度は二乗誤差で測る
 - あるいは絶対誤差、あるいはアプリケーション依存
- 判別（質的従属変数）の予測精度はどのように測るか
 - 予測の誤り回数でよさそうだが...
 - ロジスティック回帰モデルは $Y = 1$ となる確率：
$$P(Y = 1|\mathbf{x}, \mathbf{w}) = \frac{1}{1 + \exp(-\mathbf{w}^\top \mathbf{x})} = \sigma(\mathbf{w}^\top \mathbf{x})$$
 - 閾値を0.5として $P(Y = 1|\mathbf{x}, \mathbf{w}) \geq 0.5$ かどうかで決める？
 - 殆どのデータが $Y = 0$ だとしたら（稀な疾患の診断など）

3

KYOTO UNIVERSITY

混同行列：

予測の結果をまとめた表

- 推定後のモデル（例えばロジスティック回帰）は $Y = 1$ となりそうな程度 $f(\mathbf{x})$ を与える
- 予測時には $f(\mathbf{x})$ がある閾値 τ より大きければ $Y = 1$ と予測する
- 予測が決まると混同行列が決まる：

		予測	
		$Y = 1$	$Y = -1$
真の値	$Y = 1$	真陽性予測数⊙	偽陰性予測数
	$Y = -1$	偽陽性予測数	真陰性予測数⊙

⊙：予測が正しい

4

KYOTO UNIVERSITY

正解率、適合率、再現率、F値： 基本的な予測精度の指標

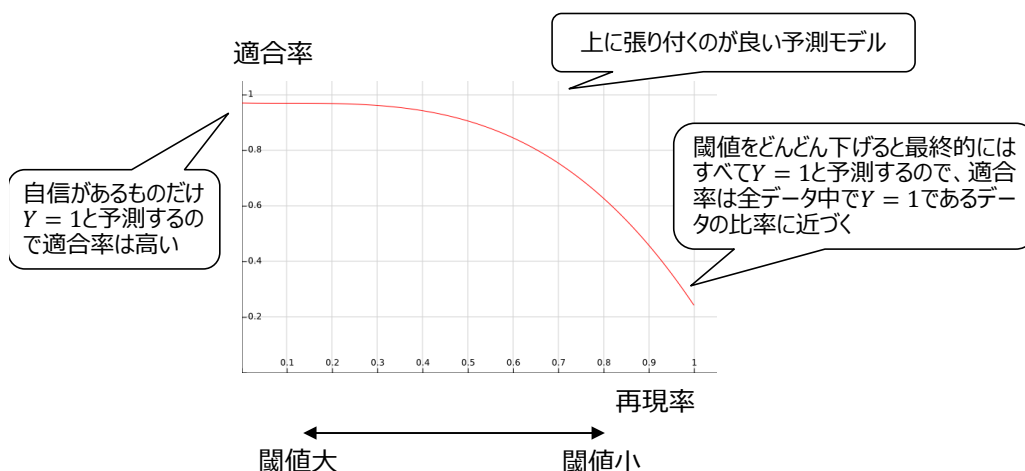
- 正解率：
$$\frac{\text{真陽性予測数} + \text{真陰性予測数}}{\text{全予測数}}$$
- 適合率、再現率、F値：
 - 適合率 =
$$\frac{\text{真陽性予測数}}{\text{陽性予測数}}$$
 - 再現率 =
$$\frac{\text{真陽性予測数}}{\text{真陽性予測数} + \text{偽陰性予測数}}$$
 - F値 =
$$\frac{\text{適合率} \cdot \text{再現率}}{\text{適合率} + \text{再現率}}$$
 : 適合率と再現率の調和平均

5

KYOTO UNIVERSITY

閾値を変えながら見る： 適合率-再現率 (PR) 曲線

- 閾値を変えながら適合率-再現率をプロットしたもの

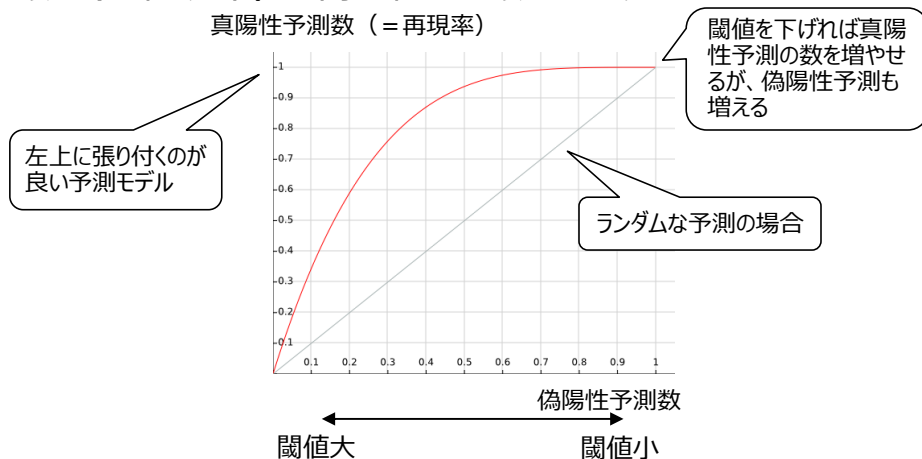


6

KYOTO UNIVERSITY

閾値を変えながら見る： ROC曲線

- 受信者操作特性（ROC）曲線：閾値を変えながら真陽性予測数（＝再現率）と偽陽性予測数をプロットしたもの



7

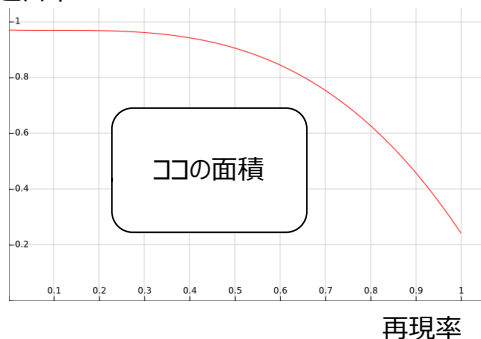
KYOTO UNIVERSITY

閾値によらない指標： 曲線下の面積

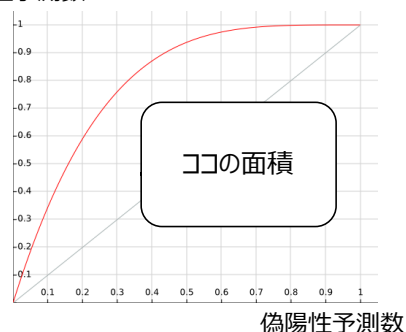
- PR曲線下の面積（PR-AUC）
- ROC曲線下の面積（ROC-AUC）

単にAUCといったら通常はこちら

適合率



真陽性予測数



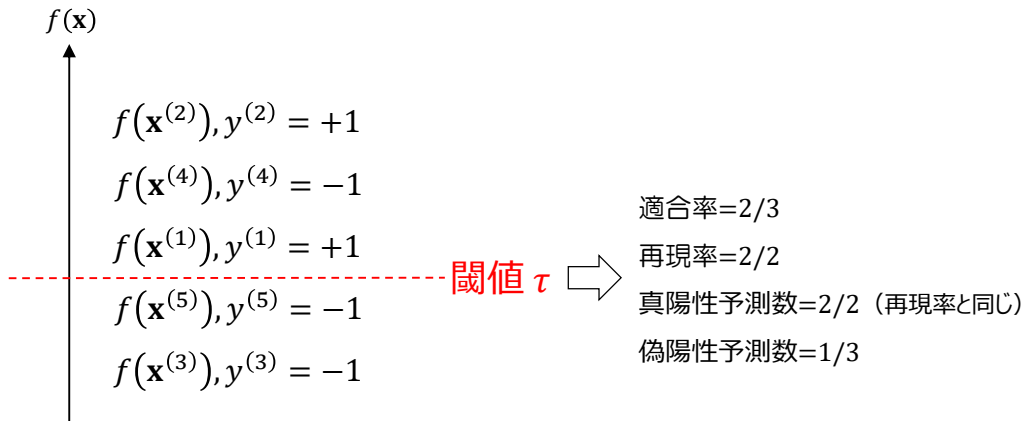
8

KYOTO UNIVERSITY

AUC等の計算量：

PR・ROC曲線、AUCを求める計算量 = データ整列の計算量

- PR曲線、ROC曲線、これらのAUCを求める計算量は $f(\mathbf{x})$ で整列するコスト ($O(n \log n)$)



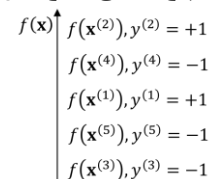
9

KYOTO UNIVERSITY

ROC-AUCの意味：

順序付けの精度を表す

- ROC-AUC : $y^{(i)} = +1, y^{(j)} = -1$ であるすべての (i, j) の組のうち、 $f(\mathbf{x}^{(i)}) > f(\mathbf{x}^{(j)})$ となっているものの割合
 - 正しい順序で並べられているかをチェックしている (f は $Y = 1$ である信念度合い)
- AUC=1 : 完璧な予測、AUC=0.5 : 完全にランダムな予測 (AUC=0は予測を反転すれば完璧な予測)
- 先の例では $2 \times 3 = 6$ ペアのうち5ペアの順序が保たれているので、AUC=5/6



10

KYOTO UNIVERSITY

評価の枠組み： モデル選択と評価

- 予測モデリングにおいて実際に興味があるのは、推定した予測モデルを運用する際の、将来のデータに対する精度
 - モデル推定に用いたデータと将来のデータは異なる（同じメカニズムで発生しているという仮定はあるが）
- ハイパーパラメータを調整して予測精度を向上したい：
 - リッジ回帰： $\text{minimize}_{\mathbf{w}} \|\mathbf{y} - \mathbf{X}\mathbf{w}\|_2^2 + \lambda\|\mathbf{w}\|_2^2$
 - ハイパーパラメータはモデル推定の過程では推定されない

情報量基準： モデルの真の性能を見積もる基準

- 情報量基準：真の性能を見積もる
 - AIC： $-2(\text{対数尤度}) + 2(\text{パラメータ数})$
 - BIC： $-2(\text{対数尤度}) + 2(\text{パラメータ数}) \cdot \ln n$
- ただし、いくつかの仮定のもとで
- 以下ではより実験的な性能評価の枠組み（交差検証）を説明する

モデル評価の大原則：

モデル推定に使ったデータを評価に使ってはいけない

- モデルの予測精度を検証するために、モデルに推定に使用したデータを用いてはいけない
 - モデル推定に使ったデータに対するモデルの精度は、そのモデルの真の精度の推定値ではない
- データを推定用データと検証用データに分割して用いる：
 1. 推定用データを用いてモデルを推定する
 2. 推定したモデルの性能を検証用データで評価する
 - 分割はアプリケーションの文脈に合わせて行う必要がある
 - ◆ ランダムに分割、時系列順に分割、...

モデル評価の統計的枠組み：


交差検証

- (K -分割) 交差検証：将来のモデル運用時の性能を推定するための枠組み
- 全データを、重複しない K 個の集合に等分割する：
 - うち $K - 1$ 個の集合をモデル推定に用いる
 - 残りひとつの集合で評価を行う
- 検証用のデータ集合を変えると、 K 通りの評価が行われる（ K 個の評価値が得られる）
 - これらの平均をとって性能の推定値とする

ハイパーパラメータの推定： 交差検証によるハイパーパラメータ推定

- 正則化（MAP推定）の際のハイパーパラメータ
 - ハイパーパラメータはモデル推定（の最適化問題）においては自動的に決まらない（0になってしまう）
- (K -分割) 交差検証によるハイパーパラメータ調整：
 - K 個に分割されたデータのうち $K - 1$ 個を用いて、それぞれのハイパーパラメータ設定においてモデル推定を行う
 - 残りひとつの集合を用いてそれぞれのモデルの精度を測る
 - K 個の評価値の平均がもっともよいハイパーパラメータを採用
 - ◆この評価値は、モデル運用時の性能とは異なることに注意

二重交差検証： ハイパーパラメータ推定と性能評価を同時に行う

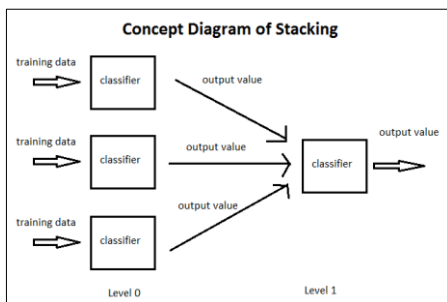
- しばしば、ハイパーパラメータ推定と、最終的に選ばれたモデルの性能の推定の両方を
- ひとつの K -分割交差検定で行ってはいけない 
 - ハイパーパラメータ推定を行った際にみたデータを評価に使ってはいけない
- 二重交差検定：
 - 外側のループでは性能評価を行う
 - 内側のループではハイパーパラメータ調整を行う
 - 計算コストが高い

二重交差検定の（軽量な）代用： “開発用データ”方式

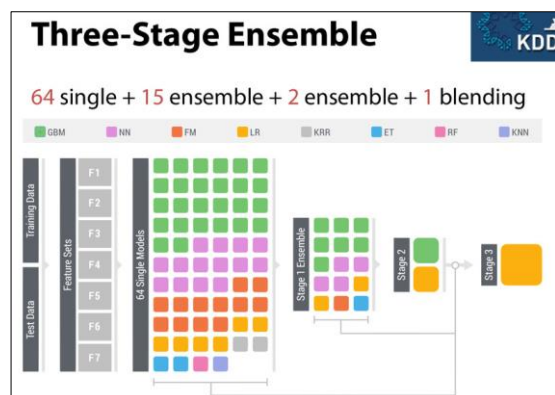
- 二重交差検証は計算コストが高いため、もう少し簡単な方法がほしい
- “開発用データ”方式
 - K 分割したデータのうち $K - 2$ 個を推定に用いる
 - 残りのうちひとつをハイパーパラメータ調整に用いる
 - 最後のひとつを性能評価に用いる

スタッキング： 複数のモデルを並列・直列に積み上げる方法

- 予測モデルの出力を、次の予測モデルの独立変数として用いる
- モデルを2段・3段と積み上げることで複雑なモデルを実現
 - Kaggle等でも多用される
 - コスト大



<http://www.chioka.in/wp-content/uploads/2013/09/stacking.png>



スタッキングのモデル： ある層の出力は次の層の入力

- スタッキング：複数のモデルを並列・直列に結合する
 - ディープニューラルネットワークの構造に類似
 - 別種のモデルでも可能
- ℓ 段目の出力が $\ell + 1$ 段目の入力になる
 - 0段目の出力 $\mathbf{y}_0 =$ 元々の独立変数ベクトル \mathbf{x}
 - ℓ 段目の出力 \mathbf{y}_ℓ
 - $\ell + 1$ 段目の入力 $\mathbf{x}_{\ell+1} = \begin{pmatrix} \mathbf{x}_\ell \\ \mathbf{y}_\ell \end{pmatrix}$

スタッキングにおける難点： 単純に積んだだけではダメ

- 単純な方法で実現してみる：
 1. データ D から予測モデル f を推定
 2. D に対する f の出力を次のモデルの入力にする... これでうまくいきそう？ ... が実際にはダメ
- 「大原則」を思い出す：モデル推定に用いたデータに対する予測は信用してはいけない
 - モデルは推定に用いるデータを再現するように推定されるので、データに偏っている

スタッキングの正しいやり方： 交差検証の方式を用いる

- 推定用データを K 個に分割して：
 1. $K - 1$ 個をモデル推定に用いる
 2. 作ったモデルを残り1個に適用して、次段に渡す
 - 上記のステップ 1&2 を K 通り繰り返せばデータセット全体に対して、推定に用いていないモデルによる予測が得られる
- 上記によって拡張されたデータで次の層（2 層目）のモデル推定を行う
- 以降、同様の手続きを繰り返して積みただけ積む
- 各層の各モデルが K 個できてしまうので、最後にもう一度全データでモデルを推定しなおす