

Overfit, cross validation y bootstrap

Walter Sosa-Escudero

Universidad de San Andrés y CONICET

Cuestiones preliminares

Sea z_n una sucesion de variables aleatorias escalares. Consideremos la siguiente sucesion

$$\bar{z}_n = \frac{\sum_{i=1}^n z_i}{n}$$

Ley de grandes numeros (Kolmogorov): $\{z_n\}$ iid con $E(z_i) = \mu$ finita. Entonces $\bar{z}_n \xrightarrow{p} \mu$.

- **Funcion de distribucion acumulada (FDA):** Y una variable aleatoria.

$$F(y) = \Pr(Y \leq y)$$

- **Funcion de distribucion acumulada empirica:** Y_1, Y_2, \dots, Y_n una muestra aleatoria iid de la poblacion Y , con fda $F(y)$.

$$F_n(y) \equiv \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \mathbf{1}[Y_i \leq y]$$

Teorema Fundamental de la Estadistica

Para cualquier y dado ($y = y_0$)

$$F_n(y_0) \equiv \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n 1 [Y_i \leq y_0]$$

es un promedio. Entonces por la LGN:

$$F_n(y_0) \xrightarrow{P} E(1[Y \leq y_0]) = P(Y \leq y_0) = F(y_0)$$

Teorema Fundamental de la Estadistica (Glivenko-Cantelli): versión fuerte y uniforme de $F_n(y) \rightarrow F(y)$.

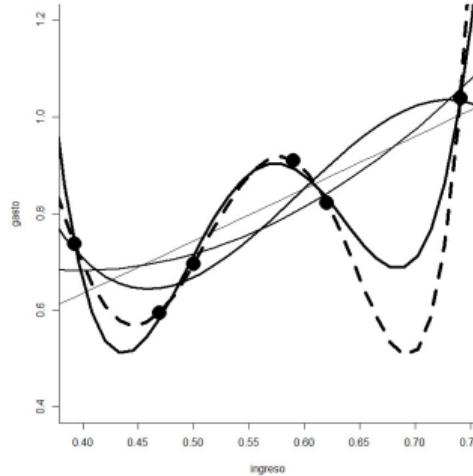
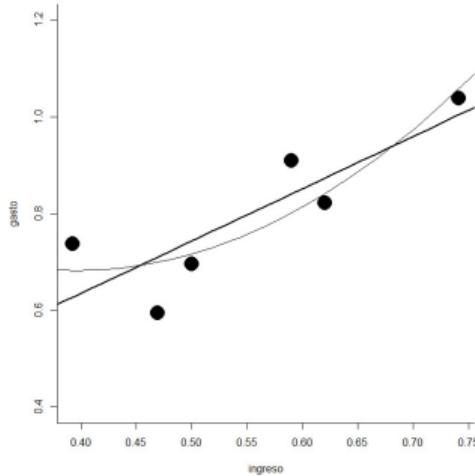
Complejidad y overfit

Trade off-sesgo varianza en econometria:

$$Y = X_1\beta_1 + X_2\beta_2 + u$$

- Omision de variables relevantes, inclusion de variables irrelevantes.
- *Trade off*: modelos mas 'complejos' tienden a ser menos sesgados pero con mayor varianza.
- Complejidad: numero de variables?.
- Preferencia 'lexicografica' por la insesgadez: minimizar ECM es minimizar varianza.
- **Desafio**: tolerar sesgos para bajar considerablemente la varianza.

Overfit: 'sobreeliminar' el sesgo (problema 'menor' en econometria, central en ML) aumenta considerablemente la varianza.



Fuente: WSE, 2019, *Big data*, Siglo XXI Editores, capítulo 5

- Modelo verdadero: $Y = f(x_0) + u$, f es un polinomio de grado finito p^* , pero desconocido.
- Estimamos polinomios con grado creciente $p = 1, 2, \dots$
- Recordar: $Err(Y - \hat{f}) = \sigma^2 + Sesgo^2(f, \hat{f}) + V(\hat{f})$

Que pasa cuando aumenta el grado del polinomio estimado?

- Sesgo?
- Varianza?: $\hat{f}(x_0) = \sum_{s=0}^p x_0^s \hat{\beta}_s \equiv x_0' \hat{\beta}, \quad x_0' \equiv (1, x_0, x_0^2, \dots, x_0^p)$

$$V(\hat{f}(x_o)) = V(x_0' \hat{\beta}) = x_0' V(\hat{\beta}) x_0 = \sigma^2 x_0' (X' X)^{-1} x_0$$

Promedio de las varianzas para todos los x_i :

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \sigma^2 x_{oi}' (X' X)^{-1} x_{oi} = \sigma^2 \frac{p}{n}$$

Resultado (overfit): a partir de p^* , aumentar la complejidad no reduce el sesgo, mientras que la varianza aumenta monótonicamente, para σ^2 y n dados.

Proof: $A_{m \times m}$ with typical A_{ij} . The **trace** of A ($\text{tr}(A)$) is the sum of the elements of its diagonal: $\text{tr}(A) \equiv \sum_{s=1}^m A_{ii}$.

Properties:

- ① For any square matrices A, B and C : $\text{tr}(A + B) = \text{tr}(A) + \text{tr}(B)$
- ② The cyclic property: $\text{tr}(ABC) = \text{tr}(BCA) = \text{tr}(CAB)$
- ③ A rather trivial property is that if $m = 1$, $\text{tr}(A) = A$.

The fitted model for the case of the p degree polynomial is

$$\hat{Y}_i = \sum_{s=0}^p \hat{\beta}_s X_{ip}^s = x_i \hat{\beta}$$

with $x_i \equiv (1, X_i, X_i^2, \dots, X_i^p)$. Then $V(\hat{f}(X_i)) = V(x_i' \hat{\beta}) = \sigma^2 x_i' (X' X)^{-1} x_i$. Now:

$$\text{Average } V(x_i' \hat{\beta}) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \sigma^2 x_i' (X' X)^{-1} x_i$$

Now we invoke traces. Note that $x_i'(X'X)^{-1}x_i$ is a scalar and hence equal to its trace, so

$$\text{Average } V\left(x_i'\hat{\beta}\right) = \frac{\sigma^2}{n} \sum_{i=1}^n \text{tr}\left(x_i'(X'X)^{-1}x_i\right)$$

Now, using the ‘cyclic’ property, $\text{tr}\left(x_i'(X'X)^{-1}x_i\right) = \text{tr}\left((X'X)^{-1}x_ix_i'\right)$, and using the first property of traces, we get

$$\sum_{i=1}^n \text{tr}\left((X'X)^{-1}x_ix_i'\right) = \text{tr}\left(\sum_{i=1}^n (X'X)^{-1}x_ix_i'\right) = \text{tr}\left((X'X)^{-1}(X'X)\right) = p.$$

Replacing above we get the final result.

Cross validation

- ML: predicción *futura*, *condicional*, *contrafactica*, etc.)
- Overfit: modelos extremadamente complejos predicen muy bien dentro de la muestra y muy mal fuera de ella.
- Elegir el nivel de complejidad óptimo
- ¿Cómo medir el error de pronóstico *futura* de la muestra?
- R^2 no funciona: mide predicción dentro de la muestra, no decreciente en complejidad.

- Perdida: $L(Y, \hat{Y})$
 - Regresion: $L(Y, \hat{Y}) = (Y - \hat{Y})^2$
 - Clasificacion: $L(Y, \hat{Y}) = 1(Y \neq \hat{Y})$
- Error de prediccion esperado: $\text{Err} = E[L(Y, \hat{Y})]$.
- Error de prediccion esperado en la muestra de test:

$$\text{Err}_{\mathcal{T}} = E[L(Y, \hat{Y}) | \mathcal{T}]$$

- Error promedio en la muestra de entrenamiento:

$$\hat{\text{err}} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n L(Y_i, \hat{Y}_i)$$

Problema: como elegir \mathcal{T} ?

K -fold cross validation

- ① Partir los datos al azar en K partes.
- ② Ajustar el modelo dejando afuera una de las particiones.
- ③ Computar el error de predicción para los datos no utilizados.
- ④ Repetir para $k = 1, \dots, K$.

La estimación por cross-validation del error de predicción es

$$CV(\hat{f}) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N L\left(Y_i - \hat{Y}_{-k}(x_i)\right)$$

$\hat{Y}_{-k}(x_i)$ es la predicción hecha cuando la observación no fue usada para estimar.

- Cada observacion es usada en dos roles: entrenamiento y test.
- $K = 1$: no test data
- $K = N$: 'leave one out'. Ir dejando de lado una obseracion por vez. Estima el modelo n veces con $n - 1$ datos.
- K : estima el modelo K veces con $n - K$ datos.

Por qué funciona? Ley de los grandes numeros.

$$\begin{aligned} CV(\hat{f}) &= \frac{1}{N} \sum_{i=1}^n L\left(Y_i - \hat{Y}_{-k}(x_i)\right) \\ &= \frac{1}{K} \sum_{j=1}^K \text{err}_j \end{aligned}$$

- Computamos err_j para cada particion y luego promediamos.
- Para cualquier K finito, $n \rightarrow \infty$ implica que dentro de cada sumando hay infinita informacion.
- $K = n$ la suma es infinita.

Eleccion de K

- K chico: maximiza datos para estimar, sensible a los valore particulares.
- K grande: maximiza datos para evaluar, modelo estimado menos precisamente.
- Regla: 5 o 10 (ver Kohavi (1995))

Cross validation para eleccion de modelos

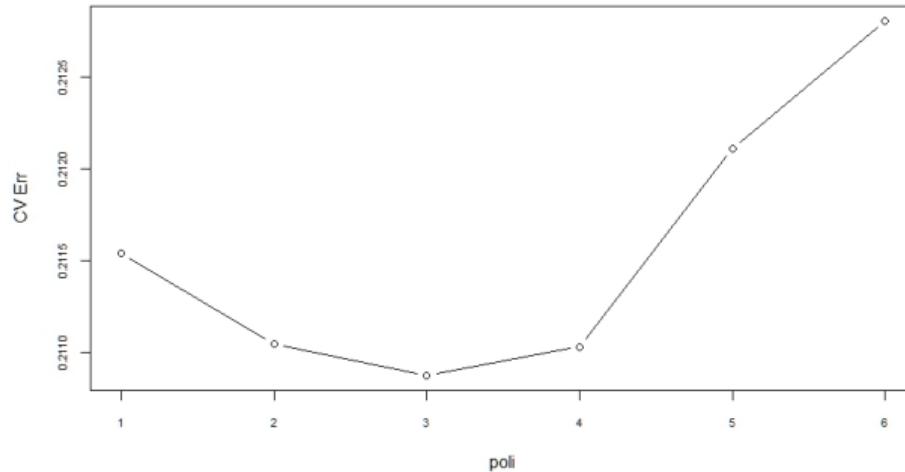
- Supongamos que α parametriza la complejidad de un modelo.
- Ejemplo: $\alpha = \text{grado de polinomio en nuestro caso inicial}$
- Cross validation para un modelo indizado por α :

$$CV(\hat{f}, \alpha) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N L\left(Y_i - \hat{Y}_{-k}(x_i, \alpha)\right)$$

Idea: computar $CV(\hat{f}, \alpha)$ para una grilla de valores de α y minimizar.

Ejemplo: error de CV para distintos grados de polinomio, elegir el que minimiza $CV(\hat{f}, \alpha)$

Ejemplo: eleccion de grado de un polinomio



Vinos: Vinos malos. Potencias de volatile.acidity. Metodo de estimacion: logit. K=10-fold Cross validation.

Bootstrap

- Y_1, Y_2, \dots, Y_n iid $Y \sim (\mu, \sigma^2)$, ambas finitas.
- Queremos estimar $V(\bar{Y}) = \sigma^2/n$ (varianza de la media muestral)
- Formula: $\hat{\sigma}^2/n$ con

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1} (Y_i - \bar{Y})^2$$

Metodo alternativo 'sin formula':

- ① De los n datos originales y_1, y_2, \dots, y_n , tomar una muestra *con reemplazo*, de tamaño n .
- ② Computar la media muestral con esta 'pseudomuestra'
- ③ Repetir B veces. Al finalizar tendremos B estimaciones de la media.
- ④ Computar la varianza de las B medias.

En términos generales

$Y_i, i = 1, \dots, n$ y θ es una magnitud de interés.

- ① Muestra de tamaño n con reemplazo de la muestra original (muestra *bootstrap*).
- ② Computar $\hat{\theta}_j, j = 1, \dots, B$.
- ③ Repetir B veces.
- ④

$$\hat{V}(\hat{\theta})_B = \frac{1}{B} \sum_{j=1}^B (\hat{\theta}_j - \bar{\theta})^2$$

Ideas

- Por que?: en la mayoria de los casos NO hay una formula para la varianza.
- Mucho mas que la varianza: desvio estandar, mediana, coeficiente de Gini,....
- Intervalo de confianza: percentiles empiricos de las B estimaciones bootstrap.
- Regresion?

$$\ln Y = \beta X + u$$

X es una variable binaria. Recordar que $\beta \sim e^\beta - 1$. Supongamos que realmente nos interesa $e^\beta - 1$.

Podemos estimar β por MCO de $\ln Y$ en X y su varianza por bootstrap:

- ① Tomar una muestra de $(X_i, Y_i) i = 1, \dots, n$ de tamaño n con reemplazo.
- ② Estimar $\hat{\beta}_j$
- ③ Computar $\hat{\theta}_j = e^{\hat{\beta}_j} - 1, j = 1, \dots, B$
- ④ Computar la varianza muestral de los $\hat{\theta}_j$

Por que funciona?

- 'Muestra de la muestra'
- n es grande: es como si estuviésemos tomando una muestra de la población.
- Teorema fundamental de la estadística (estamos reemplazando $F(y)$ por $F_n(y)$).

Ejemplo: desigualdad

Table 1
Gini coefficients and bootstrapped confidence intervals and standard errors
Greater Buenos Aires and Neuquén, 1992-1997

Region	Year	Gini	Confidence Interval				Standard Error	Coef. Of Variation
			0.025	0.05	0.95	0.975		
GBA	92	0.4415	0.4264	0.4285	0.4529	0.4548	0.0072	1.6%
	93	0.4430	0.4298	0.4308	0.4520	0.4529	0.0062	1.4%
	94	0.4570	0.4418	0.4440	0.4691	0.4708	0.0077	1.7%
	95	0.4843	0.4687	0.4704	0.4955	0.4971	0.0074	1.5%
	96	0.4840	0.4705	0.4721	0.4956	0.4982	0.0073	1.5%
	97	0.4797	0.4670	0.4686	0.4938	0.4958	0.0074	1.6%
Neuquén	92	0.4632	0.4393	0.4423	0.4798	0.4830	0.0113	2.4%
	93	0.4422	0.4251	0.4266	0.4608	0.4619	0.0109	2.5%
	94	0.4574	0.4374	0.4406	0.4759	0.4801	0.0110	2.4%
	95	0.4813	0.4534	0.4582	0.5047	0.5087	0.0148	3.1%
	96	0.4973	0.4608	0.4651	0.5297	0.5357	0.0195	3.9%
	97	0.4718	0.4458	0.4482	0.4910	0.4929	0.0137	2.9%

Source: Authors' calculations based on the EPH, October 1992-1997.

Fuente: Sosa Escudero y Gasparini (2001). Cada año calculamos Gini, intervalo de confianza, error estandar y coeficiente de variacion usando bootstrap.