

# Bagging, Random Forests y Boosting

Walter Sosa-Escudero

Universisad de San Andres y CONICET

- Forma inteligente de representar no linealidades.
- Arriba: variables mas relevantes.
- Muy facil de comunicar. Reproduce proceso decisorio humano.
- Si la estructura es lineal, CART no anda bien.
- Lineal: las variables importan siempre (no dentro de un nodo)
- Poco robusto

Bagging, random forests y boosting al rescate (ideas minimas).

- Bagging: bootstrap aggregation.
- Problema con CART: varianza alta.
- Bagging: bootstrap training sets: tomar como prediccion el promedio de las predicciones bootstrap:

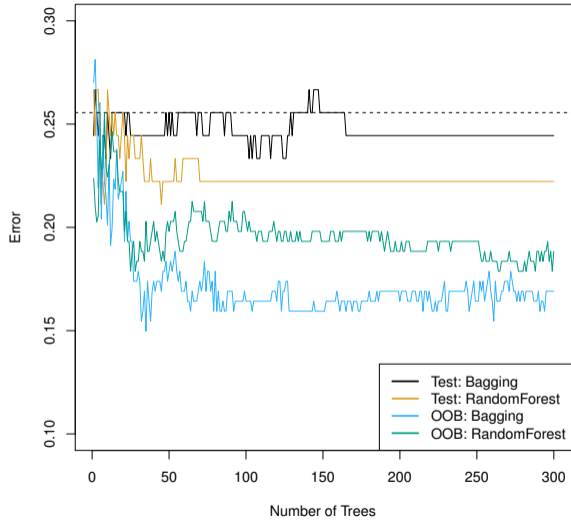
$$\hat{f}_{bag} = \frac{1}{B} \sum_{b=1}^B \hat{f}^b(x)$$

- Idea: la varianza del promedio es menor que la de una prediccion sola.

- Clasificación: voto por mayoría.
- $B \sim 100$
- *Out of bag prediction*: en vez de CV, usar las observaciones que no entraron sorteadas al bootstrap! Luego tomar promedio.

Pregunta (molesta): por que no hacer bagging con regression en econometria?

- Problema con bagging: si hay un predictor fuerte, distintos arboles son muy similares entre si. Alta correlacion. Realmente se reduce la varianza?
- Forests: bajar la correlacion entre los arboles en el bootstrap.
- Si hay  $p$  predictores, en cada particion usar solo  $m < p$  predictores, elegidos al azar.
- Bagging: forest con  $m = p$  (usa todos los predictores en cada particion).
- Tipicamente  $m = \sqrt{p}$



- Problema con CART: alta varianza. Inestabilidad.
- Weak classifier: clasificador marginalmente mejor que tirar una moneda. Tasa de error apenas mejor que 0.5.
- Ej: CART con pocas ramas ('stump', dos ramas).

**Boosting:** promedio ponderado de una sucesion de clasificadores debiles. Notable mejora.

- $y \in -1, 1$  (por simplicidad),  $X$  vector de predictores.
- $\hat{y} = G(X)$  (clasificador)
- $\text{err} = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N I(y_i \neq G(x_i))$



- 1 Comenzar con pesos  $w_i = 1/N$
- 2 Para  $m = 1$  hasta  $M$ :
  - 1 Ajustar  $G_m(x)$  usando ponderadores  $w_i$ .
  - 2 Computar error de prediccion

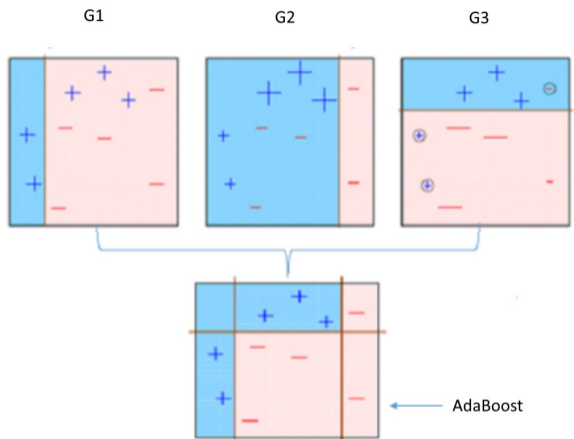
$$\text{err}_m = \frac{\sum_{i=1}^N w_i I(y_i \neq G_m(x_i))}{\sum_{i=1}^N w_i}$$

- 3 Computar  $\alpha_m = \ln \left[ (1 - \text{err}_m) / \text{err}_m \right]$
- 4 Actualizar ponderadores:  $w_i \leftarrow w_i c_i$ ,

$$c_i = \exp \left[ \alpha_m I(y_i \neq G_m(x_i)) \right]$$

- 3 Output:  $G(x) = \text{sgn} \left[ \sum_{m=1}^M \alpha_m G_m(x) \right]$

- $c_i = \exp \left[ \alpha_m I(y_i \neq G_m(x_i)) \right]$
- Si  $i$  estuvo correctamente predicha,  $c_i = 1$ . No ajuste.
- Caso contrario,  $c_i = \exp(\alpha_m) = (1 - \text{err}_m) / \text{err}_m > 1$  (por que?)
- En cada paso el metodo da mas importancia relativa a las observaciones mal predichas.
- Paso final: promedio ponderado de predicciones en cada paso.



Fuente: <https://www.analyticsvidhya.com/blog/2015/11/quick-introduction-boosting-algorithms-machine-learning/>