



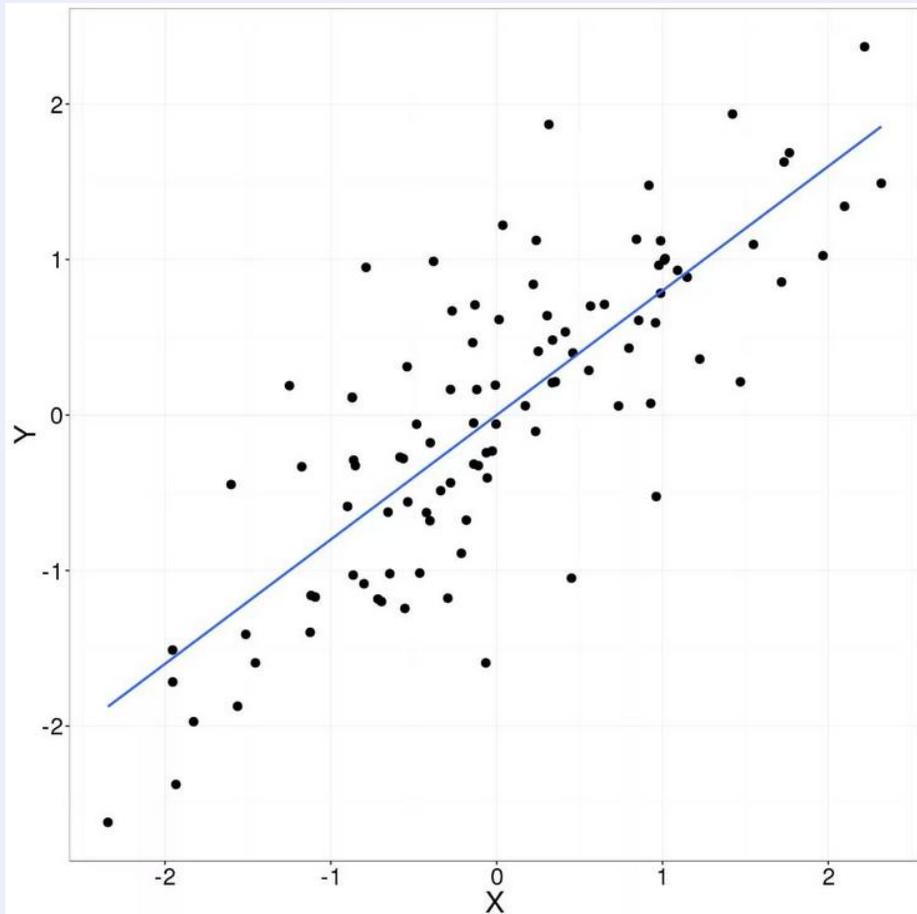
50 ЛЕТ
ИНСТИТУТ
ЭКОНОМИКИ
УРО РАН



Модифицированный метод градиентного покоординатного спуска по узловым прямым

Докладчик: Голованов О.А.

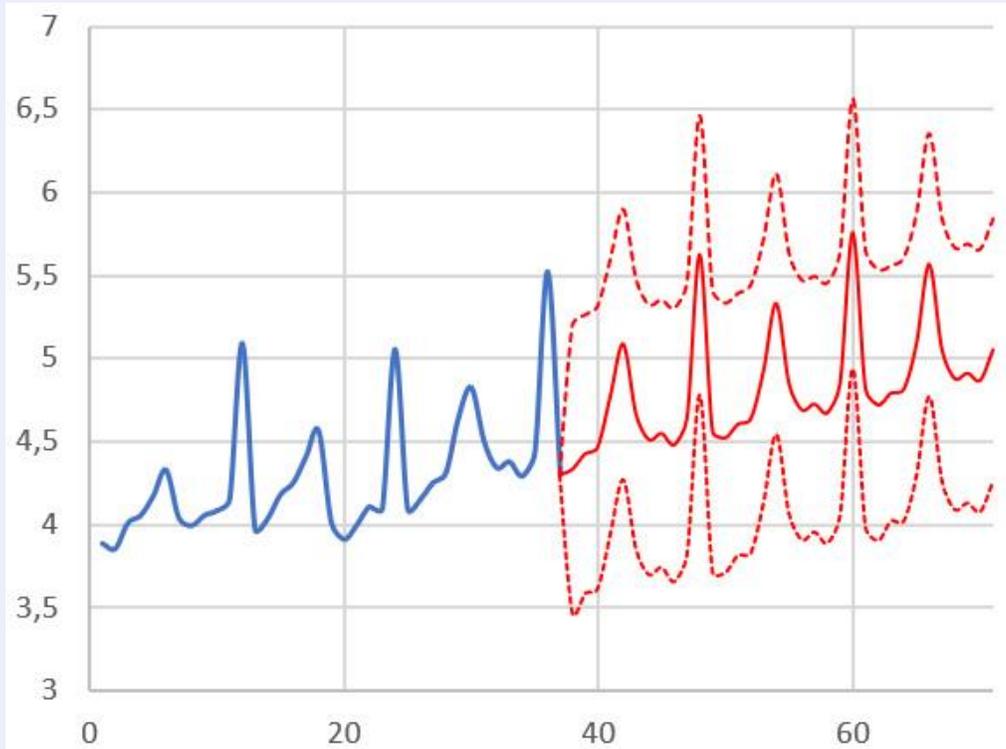
Линейная регрессия



$$Y = Xa + \varepsilon$$

где y – вектор зависимых переменных, X – матрица объясняющих переменных, ε – вектор случайных отклонений, a – вектор искомых коэффициентов

Область применения



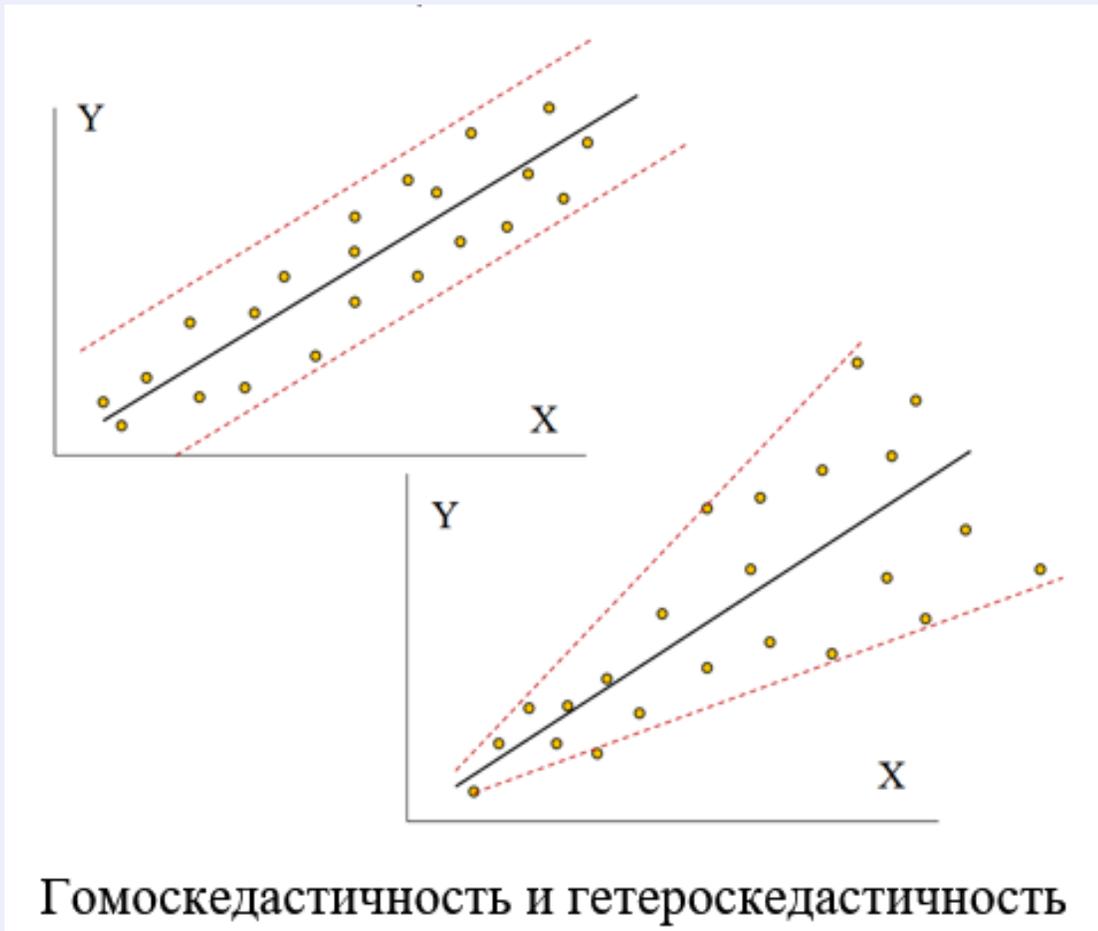
Пример прогнозирования
сред. заработной платы¹

Модель может использоваться в сфере:

- Экономики
- Финансового анализа
- Маркетинга
- Медицинских исследований
- Социологических исследований

⁵ Голованов О.А., Тырсин А.Н. Регрессионный анализ данных на основе метода наименьших модулей в динамических задачах оценивания / Заводская лаборатория. Диагностика материалов. 2023. Т. 89. № 5. С. 71–80. DOI: 10.26896/1028-6861-2023-89-5-71-80

Метод наименьших квадратов



$$Q(\mathbf{a}) = \sum_{i=1}^n \left(y_i - \sum_{j=1}^m a_j x_{ij} \right)^2 \rightarrow \min_{\mathbf{a} \in \mathbf{R}^m}$$

Условия Гаусса-Маркова

1. Регрессионная модель должна быть корректно *специфицирована*, т.е. должна быть линейной относительно параметров и иметь аддитивный случайный член
2. Случайные отклонения должны:
 - а) Иметь *нулевое* математическое ожидание;
 - б) *Постоянную* дисперсию;
 - с) Быть *независимыми* друг от друга;
 - д) Иметь *независимость* от объясняющей переменной.



Условия Гаусса-Маркова

Наряду с выполнимостью указанных предпосылок при построении линейных регрессионных моделей обычно делаются еще *некоторые предположения*, а именно:

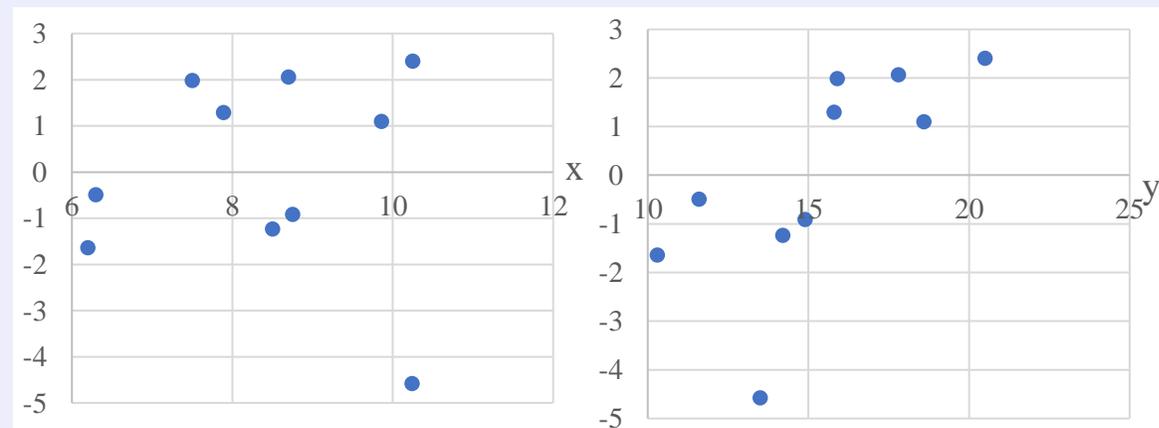
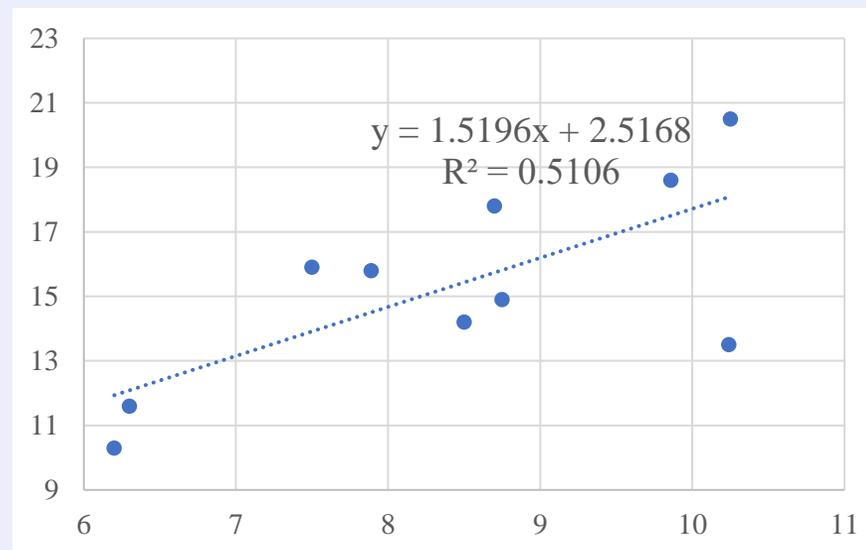
- случайное отклонение имеет нормальный закон распределения;
- число наблюдений существенно больше числа объясняющих переменных;
- отсутствуют ошибки спецификации;
- отсутствует линейная взаимосвязь между двумя или несколькими объясняющими переменными.

Пример

Показатели среднемесячной заработной платы под влиянием прожиточного минимума по регионам РФ за 2016 г., тыс. руб.

| № | Среднедушевой прожиточный минимум на одного работающего (x) | Среднемесячная заработная плата (y) |
|----|---|-------------------------------------|
| 1 | 8.7 | 17.8 |
| 2 | 6.3 | 11.6 |
| 3 | 7.89 | 15.8 |
| 4 | 10.24 | 13.5 |
| 5 | 10.25 | 20.5 |
| 6 | 7.5 | 15.9 |
| 7 | 8.75 | 14.9 |
| 8 | 6.2 | 10.3 |
| 9 | 9.86 | 18.6 |
| 10 | 8.5 | 14.2 |

$$y = 1.5196x + 2.5168$$



Метод наименьших модулей

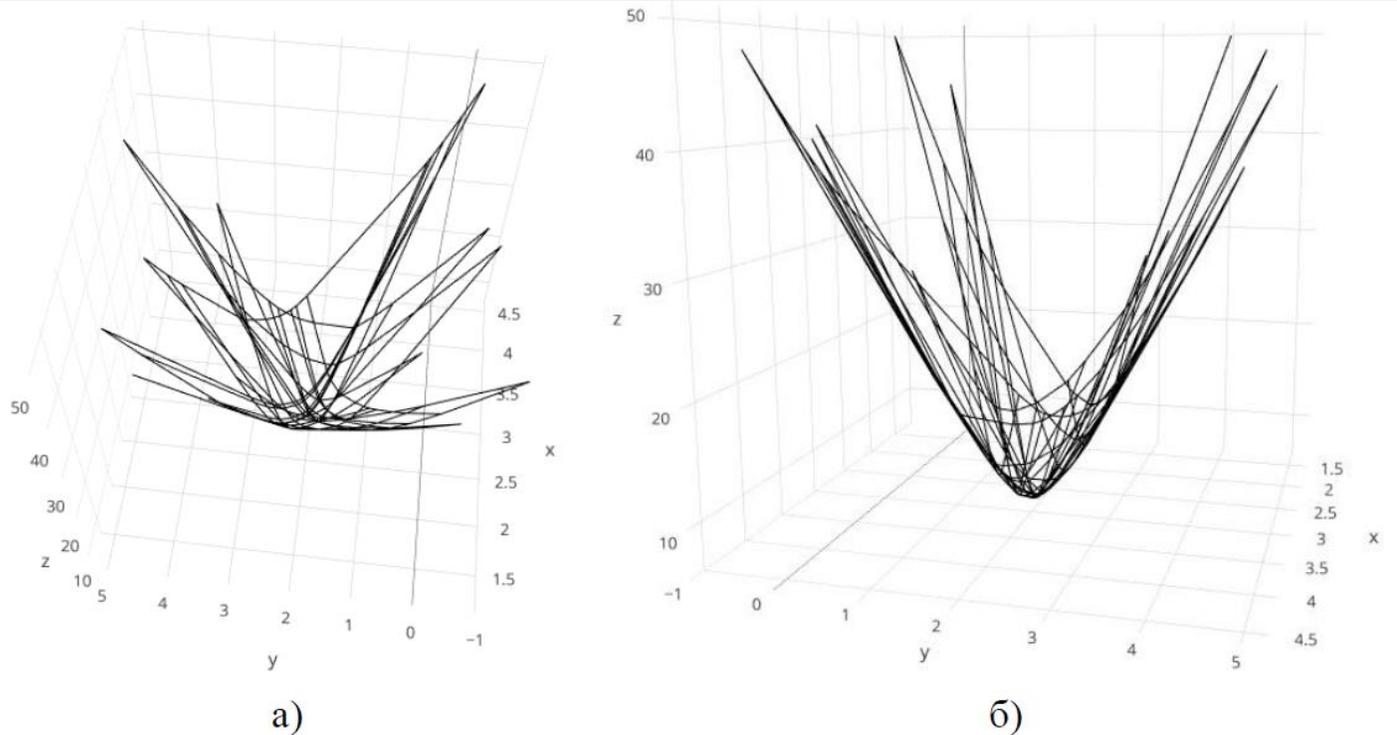


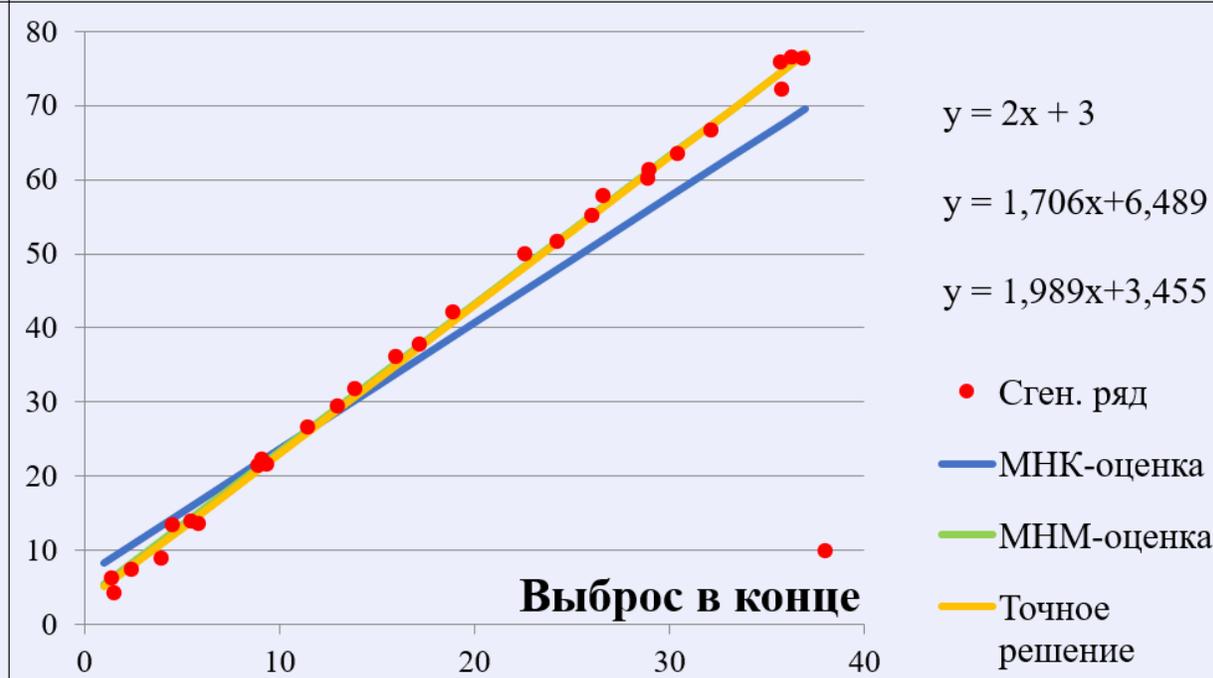
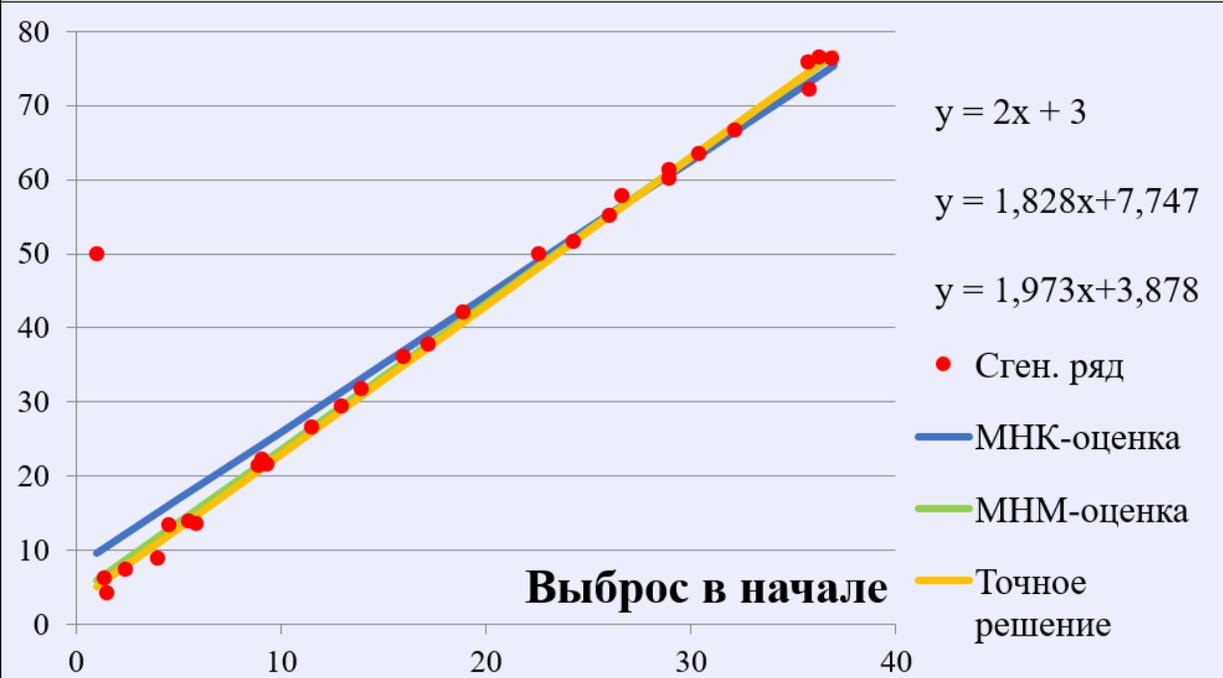
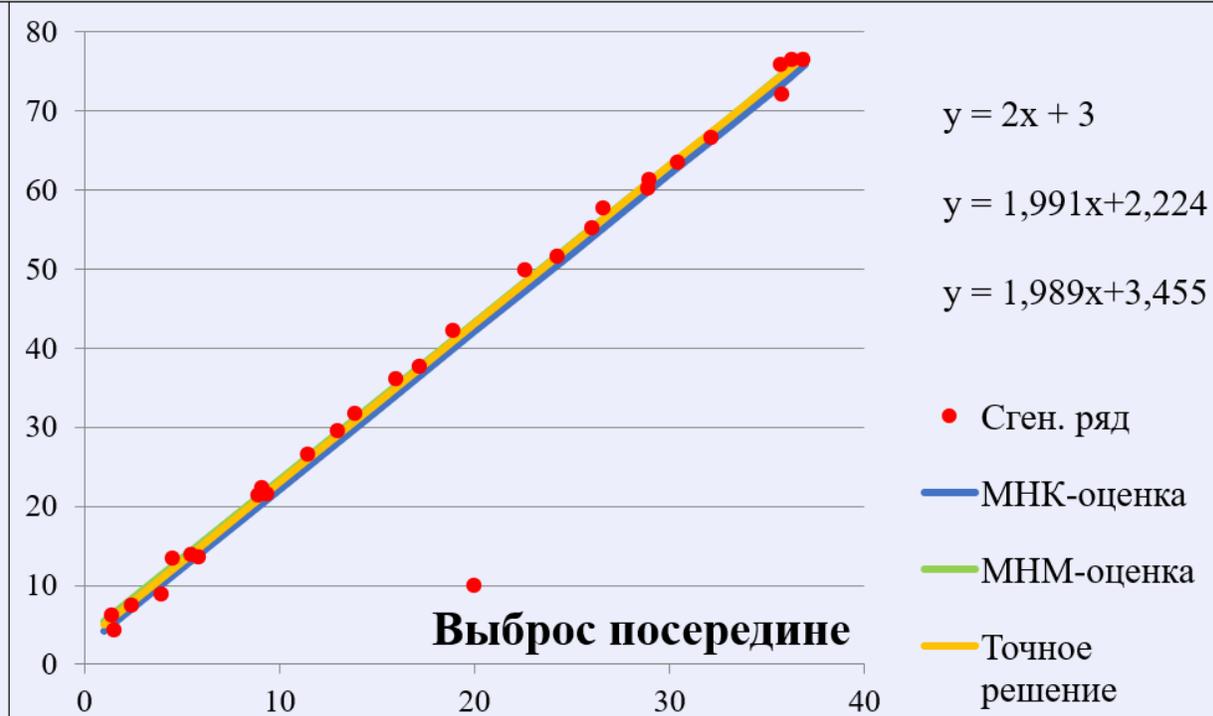
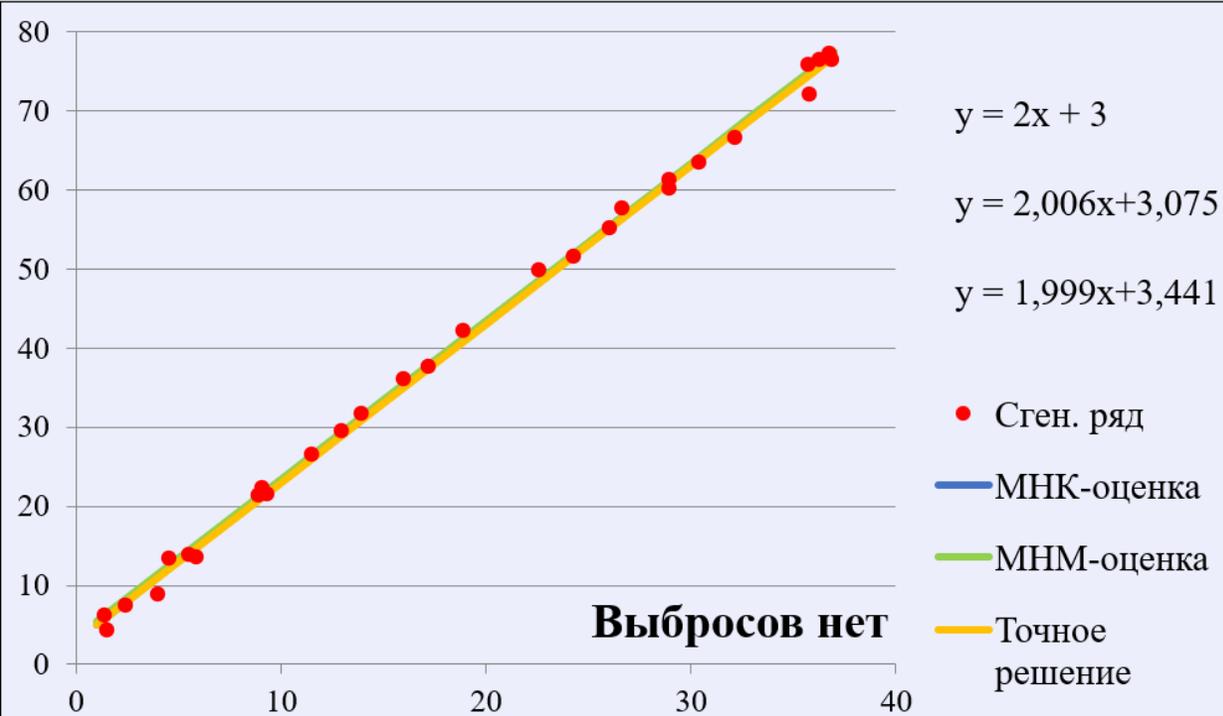
График функции $Q(\mathbf{a})$ для $m=2$ и $n=28$: а) вид сверху, б) вид сбоку

$$Q(\mathbf{a}) = \sum_{i=1}^n \left| y_i - \sum_{j=1}^m a_j x_{ij} \right| \rightarrow \min_{\mathbf{a} \in \mathbf{R}^m}$$

¹ Болдин М.В., Симонова Г.И., Тюрин Ю.Н. (1997). Знаковый статистический анализ линейных моделей. М.: Наука, Физматлит. 288 с.

² Basset G.W., Koenker R. (1978). Asymptotic theory of least absolute error. *Journal of the American Statistical Association*, 73, 618–622.

³ Pollard D. (1991). Asymptotics for least absolute deviation regression estimators. *Econometrics Theory*, 7, 186–199.



Покоординатный спуск

Пусть $\Omega: \{\Omega_1, \Omega_2, \dots, \Omega_n\}$ будет являться множеством всех гиперплоскостей вида⁴:

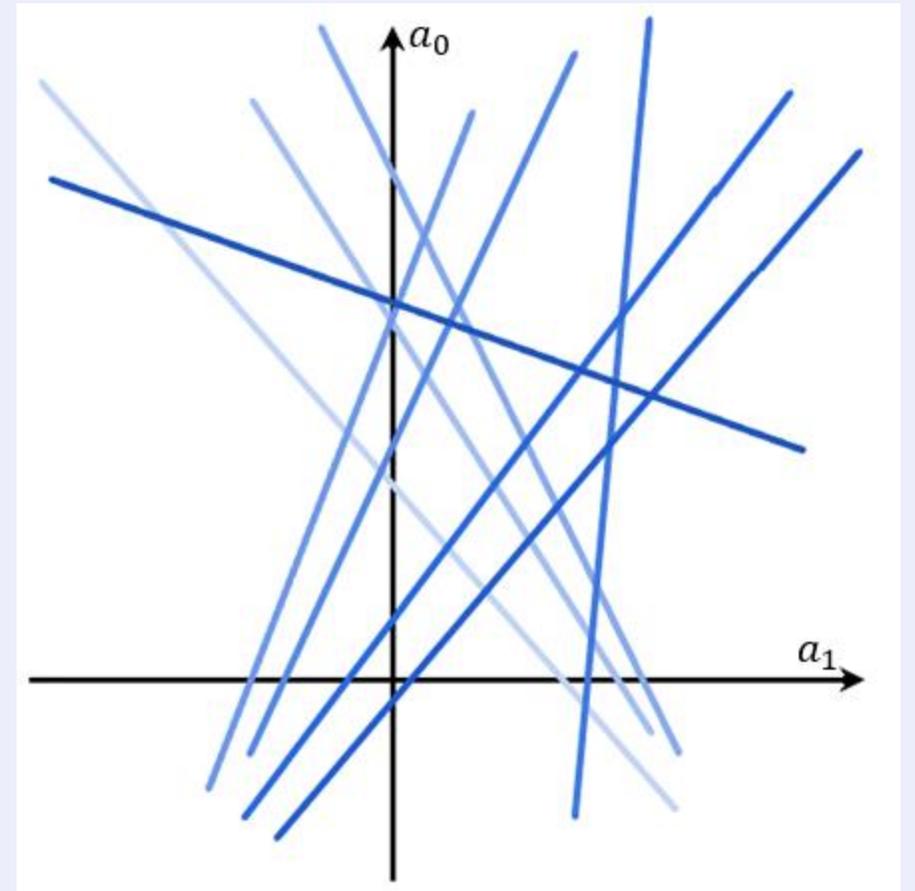
$$\Omega_i = \Omega(\mathbf{a}, \mathbf{x}_i, y_i) = y_i - \langle \mathbf{a}, \mathbf{x}_i \rangle = 0, (i = 1, \dots, n).$$

Тогда, узловая точка будет представлять собой точку пересечения m независимых гиперплоскостей

$$\mathbf{u} = \bigcap_{s \in M} \Omega_s, M = \{k_1, \dots, k_m\}, \\ k_1 < k_2 < \dots < k_m, k_l \in \{1, \dots, n\}.$$

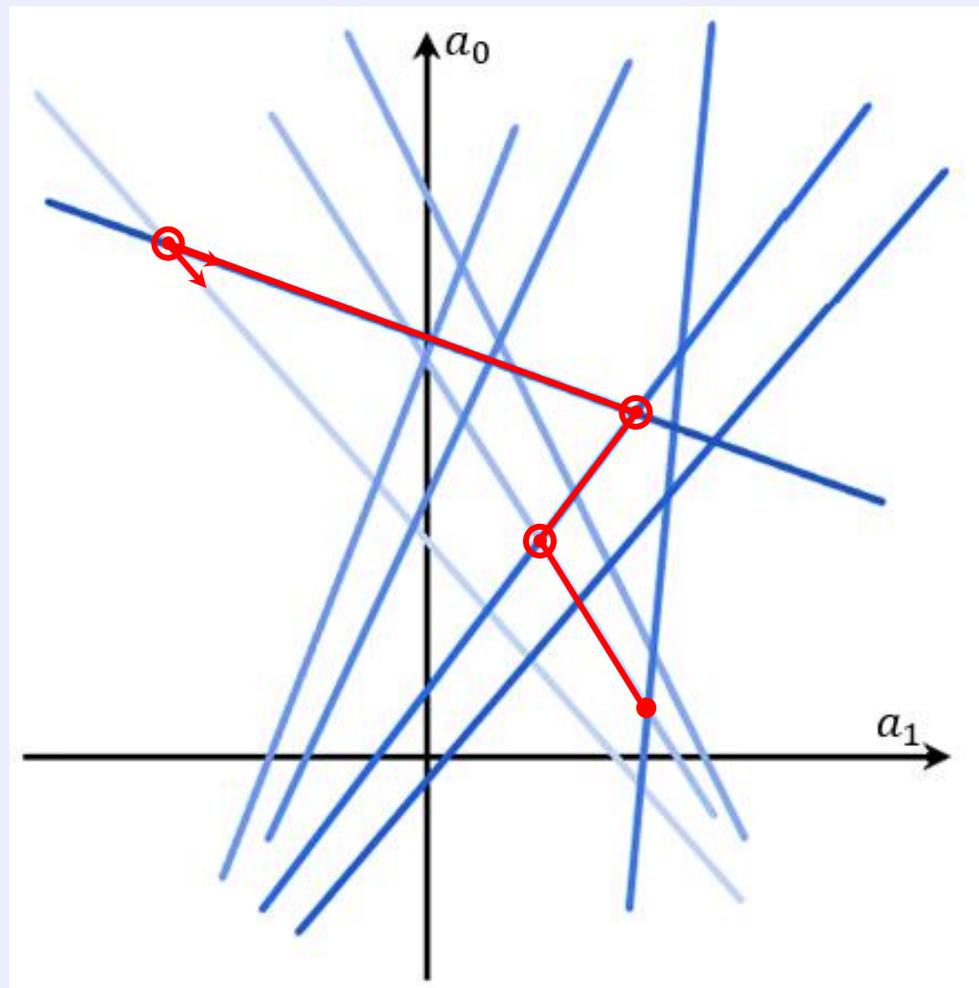
Назовем узловой такую прямую, которая будет являться пересечением независимых гиперплоскостей

$$l_{(k_1, \dots, k_{m-1})}: \bigcap \Omega_i, i \in \{k_1, \dots, k_{m-1}\}, k_l \in \{1, \dots, n\}.$$



$$a_0 = y_i + a_1 x_i$$

⁴Тырсин А.Н. Алгоритмы спуска по узловым прямым в задаче оценивания регрессионных уравнений методом наименьших модулей // Заводская лаборатория. Диагностика материалов. 2021. Т. 87. № 5. С. 68-75. DOI: 10.26896/1028-6861-2021-87-5-68-75



Спуск по узловым прямым

Градиентный покоординатный спуск

Пусть $\mathbf{u}^{(*)} = (u_1^{(*)}, \dots, u_m^{(*)})$ - исходная узловая точка⁵, тогда

$$\frac{\partial Q(\mathbf{u}^{(*)})}{\partial \mathbf{l}_{(k_1, \dots, k_{m-1})}} = \sum_{i=1}^n (c_1 + x_{i2}c_2 + \dots + x_{im}c_m) \cdot \text{sign} \left(\sum_{j=1}^m u_j^{(*)} x_{ij} - y_i \right),$$

где $\mathbf{l}_{(k_1, \dots, k_{m-1})} = (c_1, c_2, \dots, c_m)$ – направляющий вектор узловой прямой

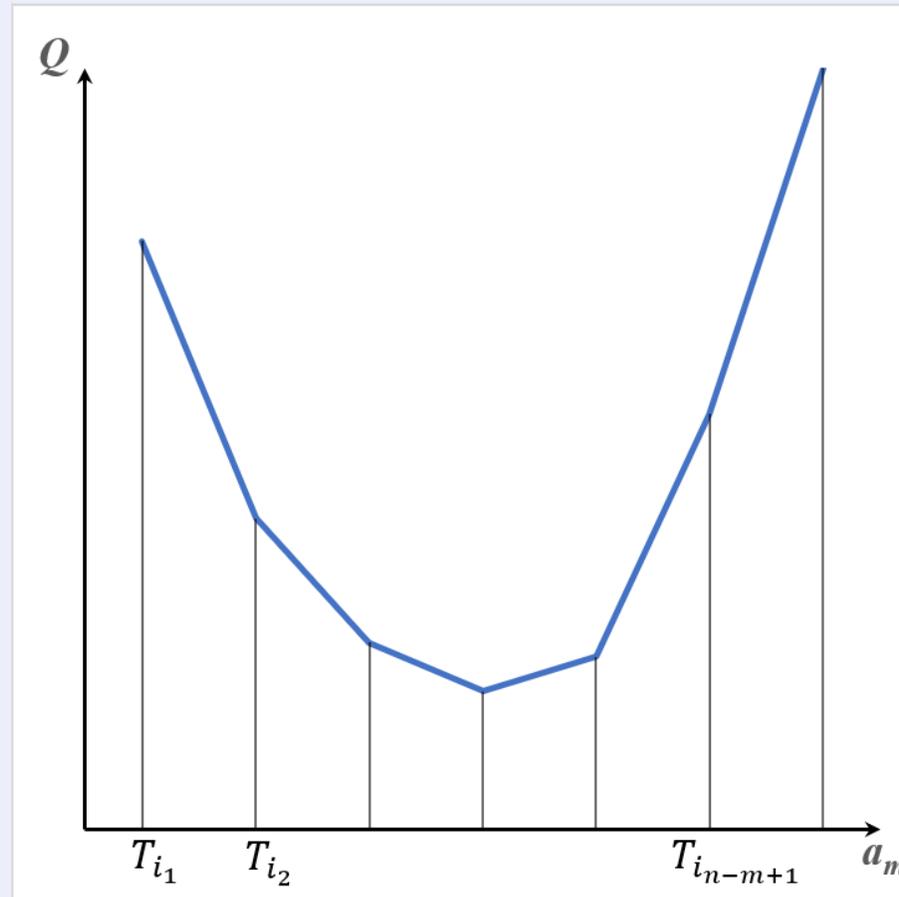
$l_{(k_1, \dots, k_{m-1})}$. Если производная по направлению слева $\left. \frac{\partial Q(\mathbf{u}^{(*)})}{\partial \mathbf{l}_{(k_1, \dots, k_{m-1})}} \right|_{\mathbf{u}_-^{(*)}}$ и справа

$\left. \frac{\partial Q(\mathbf{u}^{(*)})}{\partial \mathbf{l}_{(k_1, \dots, k_{m-1})}} \right|_{\mathbf{u}_+^{(*)}}$ меняет знак, то в исследуемой точке находится экстремум и

целевая функция на прямой достигает своего минимального значения.

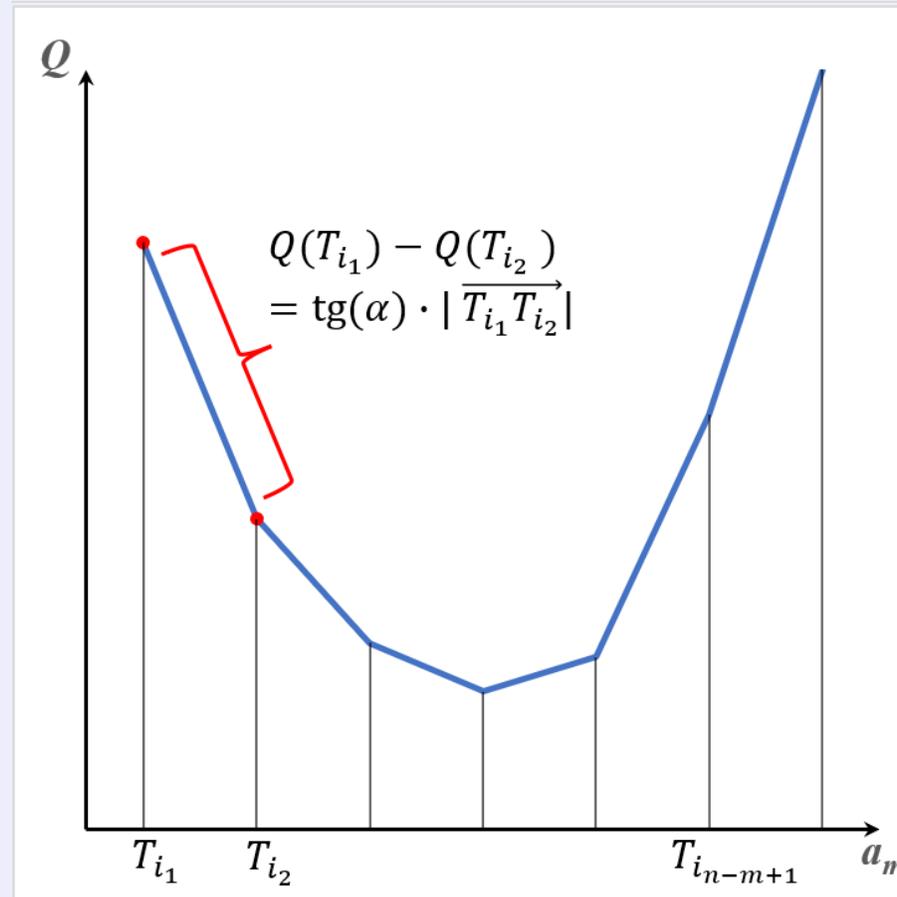
⁵ Голованов О.А., Тырсин, А. Н. Динамическое регрессионное моделирование на основе градиентного спуска по узловым прямым / А. Н. Тырсин, О. А. Голованов // Современные наукоемкие технологии. – 2021. – № 10. – С. 88-93. – DOI 10.17513/snt.38859.

Учет угла наклона



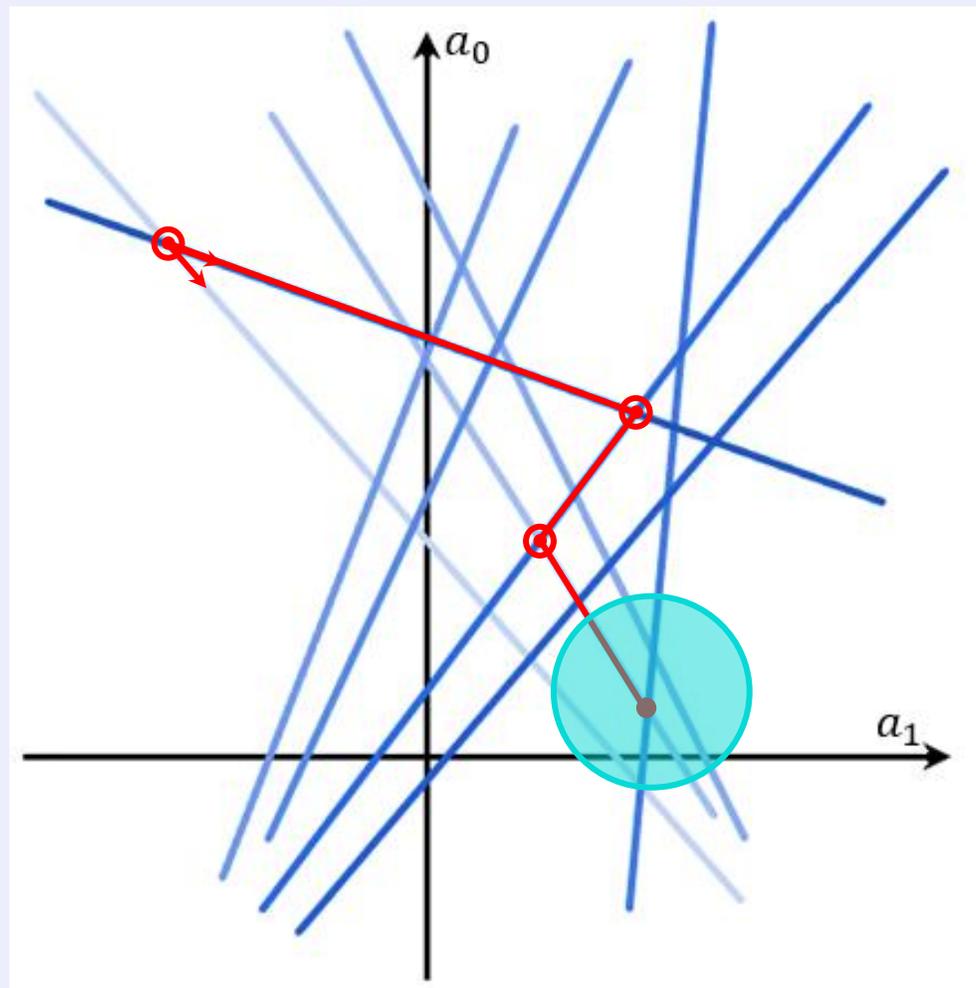
Вид функции $Q(a)$ на узловой прямой; $T_{i_1}, T_{i_2}, \dots, T_{i_{n-m}}$ являются узловыми точками

Учет угла наклона



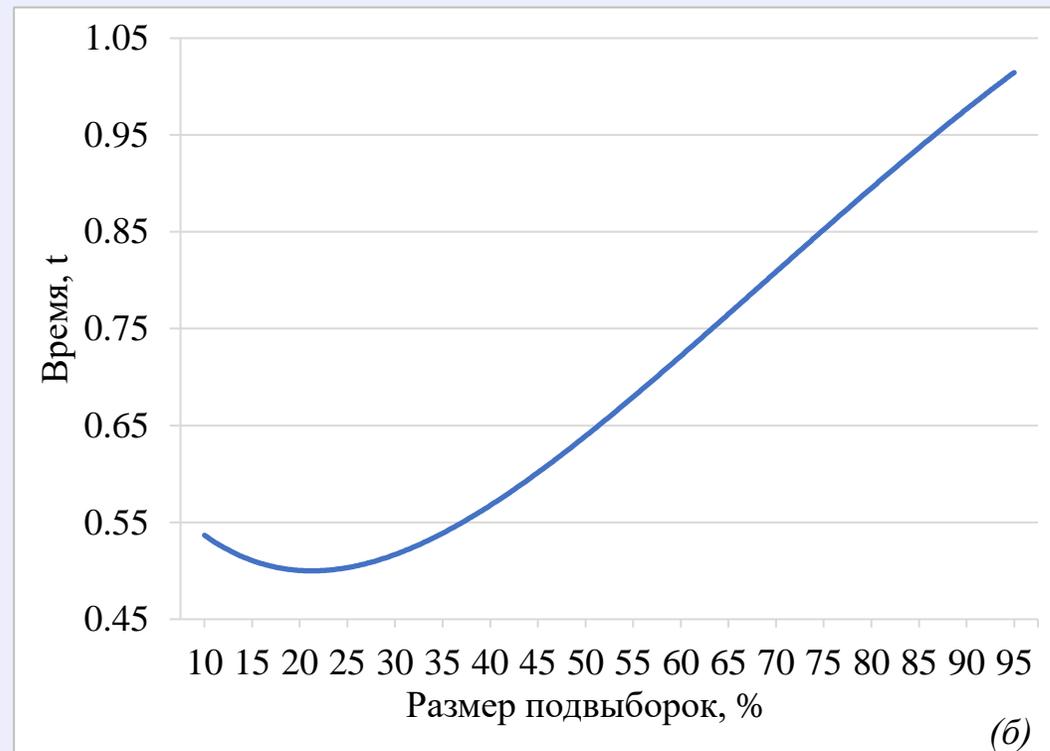
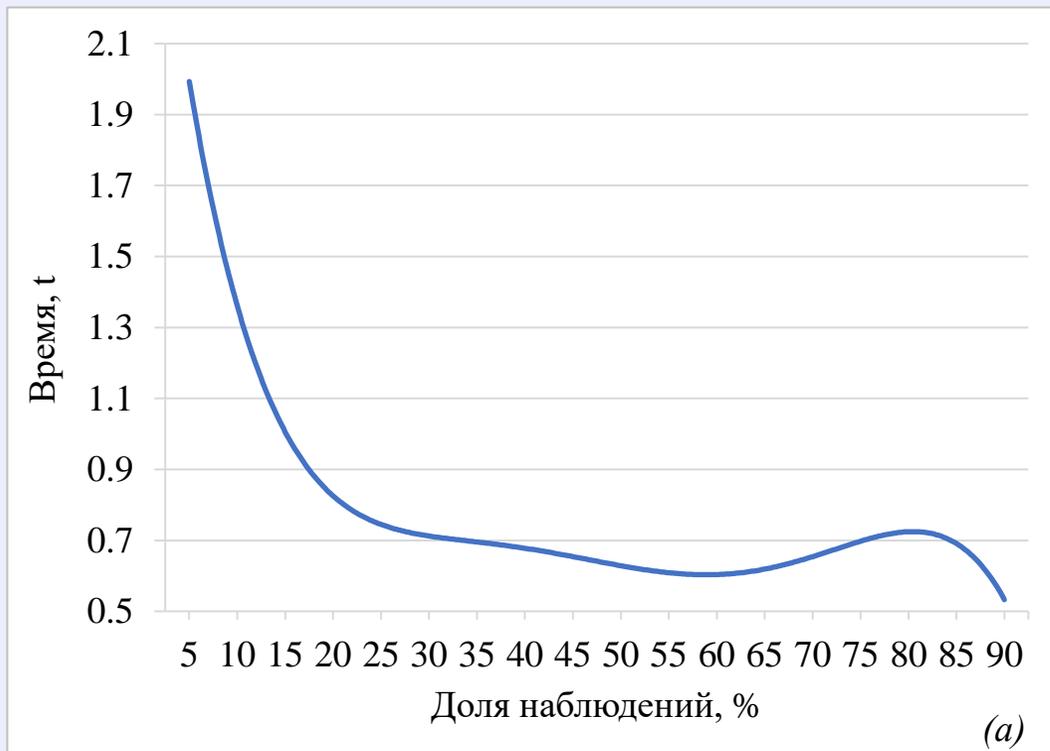
Вид функции $Q(a)$ на узловой прямой; $T_{i_1}, T_{i_2}, \dots, T_{i_{n-m}}$ являются узловыми точками

Учет «пучка»



Спуск по узловым прямым

Учет «пучка»



Сглаженные графики времени работы алгоритма при $m = 3, n = 250$: а – динамическое добавление доли выборки при $\alpha = 10$, б – первое приближение

Время вычисления

Покоординатный
спуск

$$m^{2.1}n^{1.9} \cdot 0.00005$$



Градиентный
спуск

$$m^{2.6}n^{1.5} \cdot 0.0001$$



Мод. градиентный
спуск

$$m^{2.9}n^{1.3} \cdot 0.00013$$



$$\frac{0.5n^{0.4}}{m^{0.5}}$$



$$\frac{0.8n^{0.2}}{m^{0.3}}$$



$$\frac{0.4n^{0.6}}{m^{0.8}}$$

Симплекс-метод⁶

Прямая задача

$$\begin{cases} \mathbf{b}^T \tilde{\mathbf{y}} \rightarrow \min, \\ \mathbf{A} \tilde{\mathbf{y}} \geq \mathbf{C}, \\ \tilde{\mathbf{y}} \geq 0, \end{cases}$$

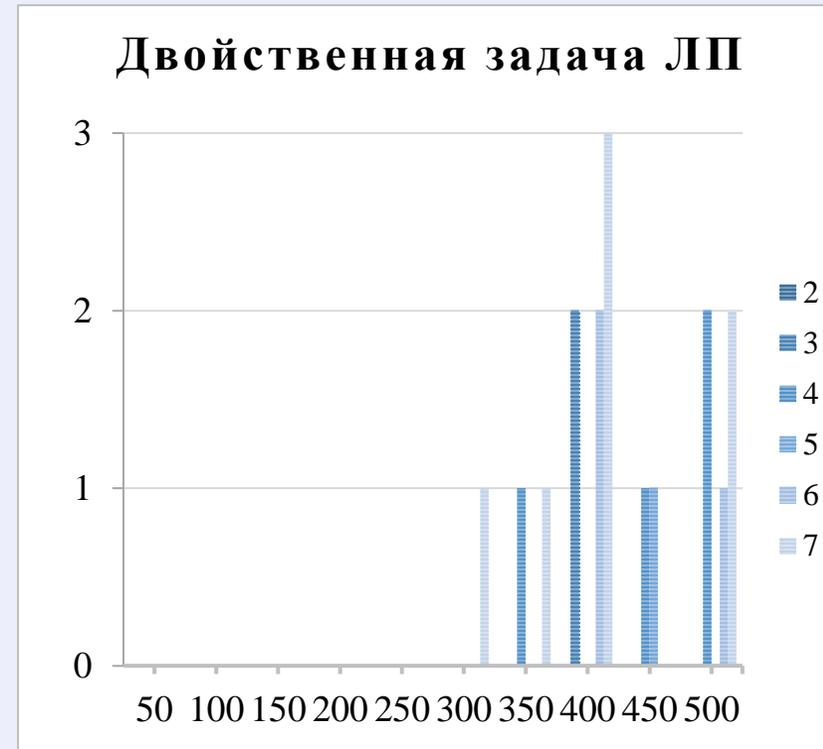
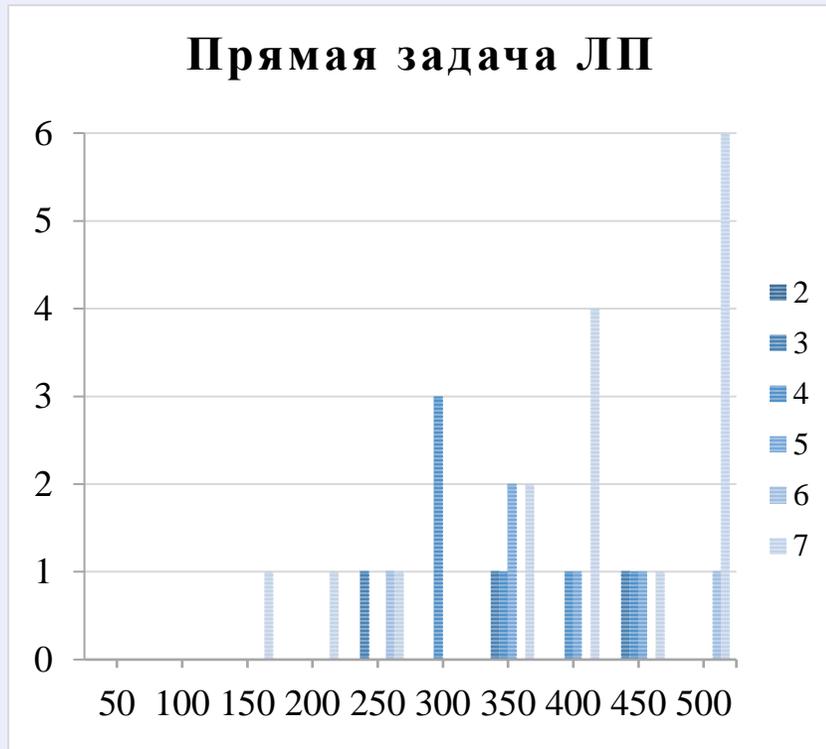
Двойственная задача

$$\begin{cases} \mathbf{C}^T \tilde{\mathbf{x}} \rightarrow \max, \\ \mathbf{A}^T \tilde{\mathbf{x}} \leq \mathbf{b}, \\ \tilde{\mathbf{x}} \geq 0. \end{cases}$$

| Базис | b_1 | b_2 | ... | b_n | b_{n+1} | b_{n+2} | ... | b_{n+2m-1} | b_{n+2m} | \mathbf{C} |
|---------------|----------|----------|----------|----------|---------------------|---------------------|----------|---------------------|---------------------|--------------|
| b_{n+2m+1} | z_1 | 0 | ... | 0 | $a_1^{(1)} x_{11}$ | $-a_1^{(2)} x_{11}$ | ... | $a_m^{(1)} x_{1m}$ | $-a_m^{(2)} x_{1m}$ | y_1 |
| b_{n+2m+2} | 0 | z_2 | ... | 0 | $a_1^{(1)} x_{21}$ | $-a_1^{(2)} x_{21}$ | ... | $a_m^{(1)} x_{2m}$ | $-a_m^{(2)} x_{2m}$ | y_2 |
| \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots |
| $b_{2n+2m-1}$ | 0 | 0 | ... | z_n | $a_1^{(1)} x_{n1}$ | $-a_1^{(2)} x_{n1}$ | ... | $a_m^{(1)} x_{nm}$ | $-a_m^{(2)} x_{nm}$ | y_n |
| b_{2n+2m} | z_1 | 0 | ... | 0 | $-a_1^{(1)} x_{11}$ | $a_1^{(2)} x_{11}$ | ... | $-a_m^{(1)} x_{1m}$ | $a_m^{(2)} x_{1m}$ | $-y_1$ |
| $b_{2n+2m+1}$ | 0 | z_2 | ... | 0 | $-a_1^{(1)} x_{21}$ | $a_1^{(2)} x_{21}$ | ... | $-a_m^{(1)} x_{2m}$ | $a_m^{(2)} x_{2m}$ | $-y_2$ |
| \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots | \vdots |
| b_{3n+2m} | 0 | 0 | ... | z_n | $-a_1^{(1)} x_{n1}$ | $-a_1^{(2)} x_{n1}$ | ... | $-a_m^{(1)} x_{nm}$ | $a_m^{(2)} x_{nm}$ | $-y_n$ |
| $F(X)$ | c_1 | c_2 | ... | c_n | c_{n+1} | c_{n+2} | ... | c_{n+2m-1} | c_{n+2m} | F_0 |

⁴ Голованов О.А., Тырсин А.Н. Спуск по узловым прямым и симплекс-алгоритм – два варианта регрессионного анализа на основе метода наименьших модулей // Заводская лаборатория. Диагностика материалов. 2023.

Симплекс-метод



Число отклонений решения прямой и двойственной задачи ЛП при помощи симплекс-метода от решения градиентным спуском по узловым прямым при $n=50, 100, \dots, 500$ и $m=2, 3, \dots, 7$

Метод проектирования градиента^{7,8,9}

Для k -го шага матрица проектирования равна

$$P^{(k)} = E - X^{(k)T} [X^{(k)} X^{(k)T}]^{-1} X^{(k)},$$

Проекция градиента целевой функции

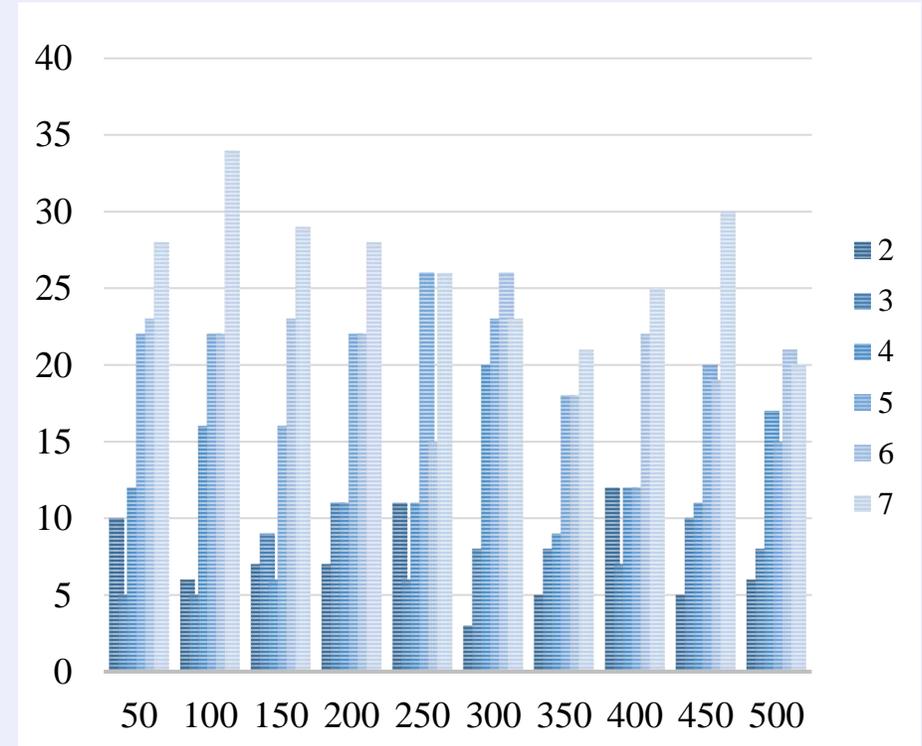
$$g^{(k)} = P^{(k)} y^{(k)}$$

Допустимая длина шага в направлении $g^{(k)}$

$$\alpha_* = \arg \max \left\{ \alpha: -p_i \leq \omega_i^{(k)} + \alpha g_i^{(k)} \leq p_i, i \in S^{(k)} \right\}$$

Следующая точка

$$\omega_i^{(k+1)} = \omega_i^{(k)} + \alpha_* g_i^{(k)}, i \in S^{(k)}$$



Число отклонений метода проектирования градиента от решения градиентным спуском по узловым прямым при $n=50, 100, \dots, 500$ и $m=2, 3, \dots, 7$

⁷ Панюков, А. В. Параметрическая идентификация квазилинейного разностного уравнения / А. В. Панюков, Я. А. Мезал // Вестник Южно-Уральского государственного университета. Серия: Математика. Механика. Физика. – 2019. – Т. 11, № 4. – С. 32-38. – DOI 10.14529/mmph190404.

⁸ Мину, М. Математическое программирование: теория и алгоритмы / М. Мину. — М.: Наука. Гл. ред. физ.-мат. лит., 1990. — 488 с.

⁹ Rosen, J.B. The gradient projection method for nonlinear programming, part 1: linear constraints / J.B. Rosen // Journal S.I.A.M. — 1960. — Vol. 8. pp. 181-217.

Сравнительный анализ времени вычисления

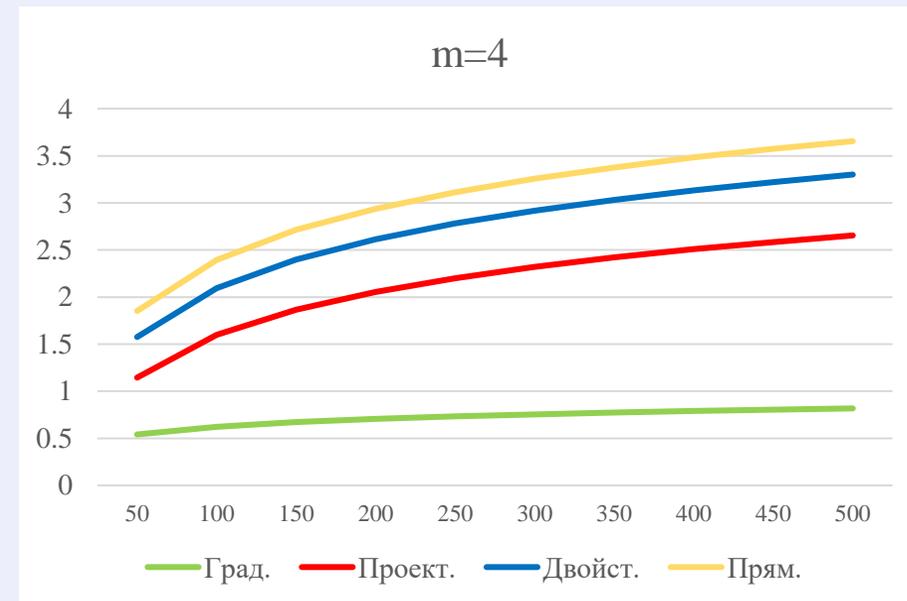
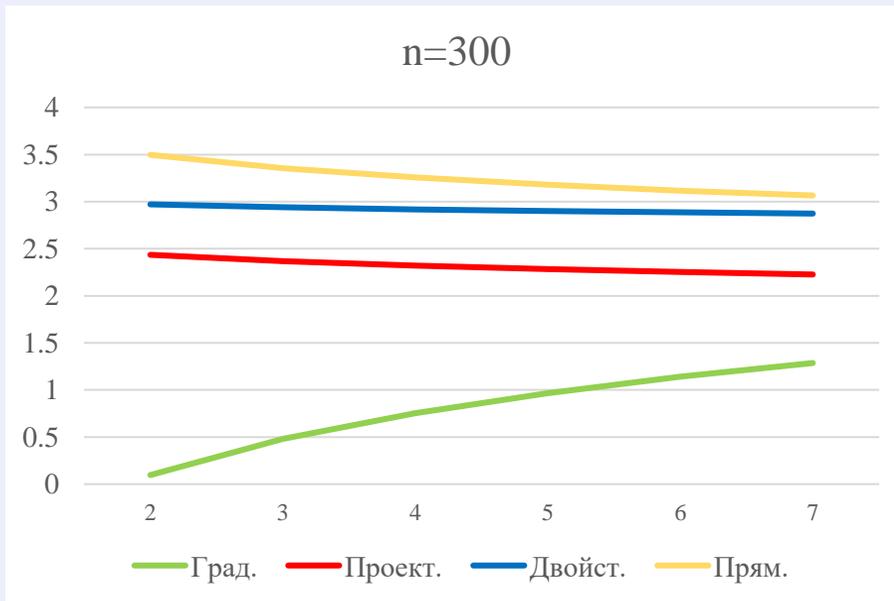
Мод. градиентный
спуск
 $t^{2.9} n^{1.3} \cdot 0.00013$

Прямой симплекс-
метод
 $t^{0.001} n^{2.8} \cdot 0.0004$

Двойственный
симплекс-метод
 $t^{0.6} n^{2.7} \cdot 0.0001$

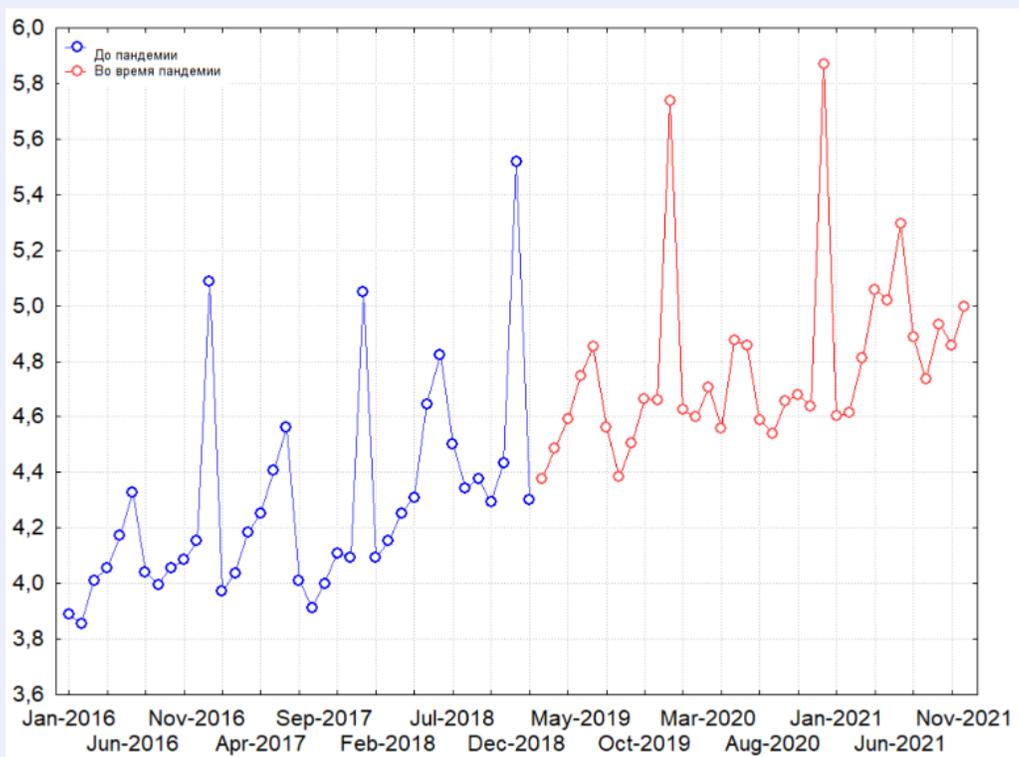
Метод проект.
градиента
 $t^{0.4} n^{2.5} \cdot 0.0001$

Метод наим.
квадратов
 $t^{0.8} n \cdot 0.002$



Десятичный логарифм от проигрыша методу наименьших квадратов при n=300 и m=4

Авторегрессия



$$Y_t = a_0 + a_1 Y_{t-1} + \varepsilon_t$$

где Y_t – фактические значения показателя, Y_{t-1} – значение показателя с лагом в 1 период, ε – вектор случайных отклонений, \mathbf{a} – вектор искомых коэффициентов

Особенности:

- Несимметричные выбросы (вероятность отклонения влево и вправо от нуля не равно $\frac{1}{2}$);
- Зависимость случайных отклонений друг от друга и от объясняющей переменной.

Обобщенный метод наименьших модулей

ОМНМ-оценки для модели (1) находят как решение задачи¹⁰:

$$W(\mathbf{a}) = \sum_{i=1}^n \rho_{\text{ОМНМ}}(|y_i - \langle \mathbf{x}_i, \mathbf{a} \rangle|) \rightarrow \min_{\mathbf{a} \in \mathbb{R}^m},$$

В отличие от целевой функции метода наименьших модулей, $W(\mathbf{a})$ не является явной выпуклой функцией, поэтому не всегда представляется возможным осуществить спуск к точному решению задачи, но МНМ и ОМНМ объединяет общее свойство – в обоих случаях решение находится в узловых точках.

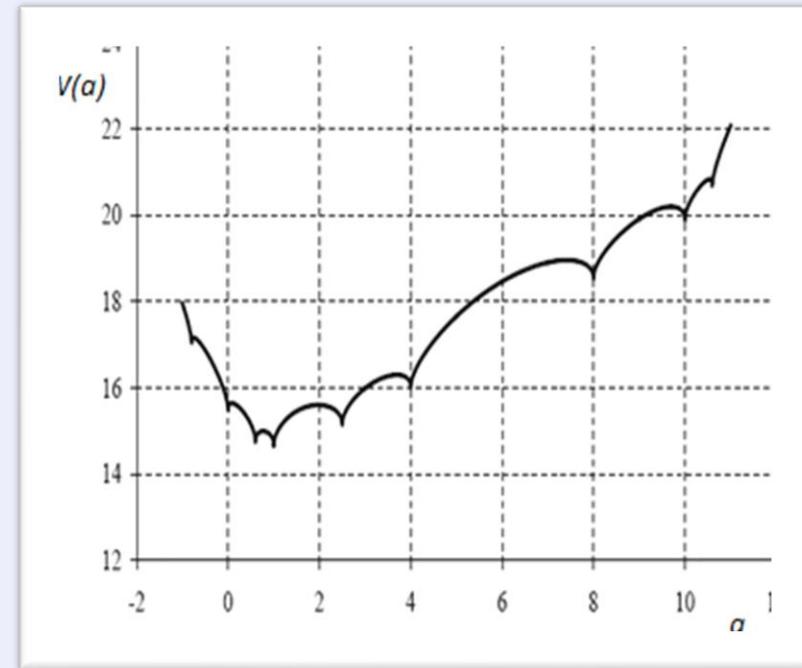
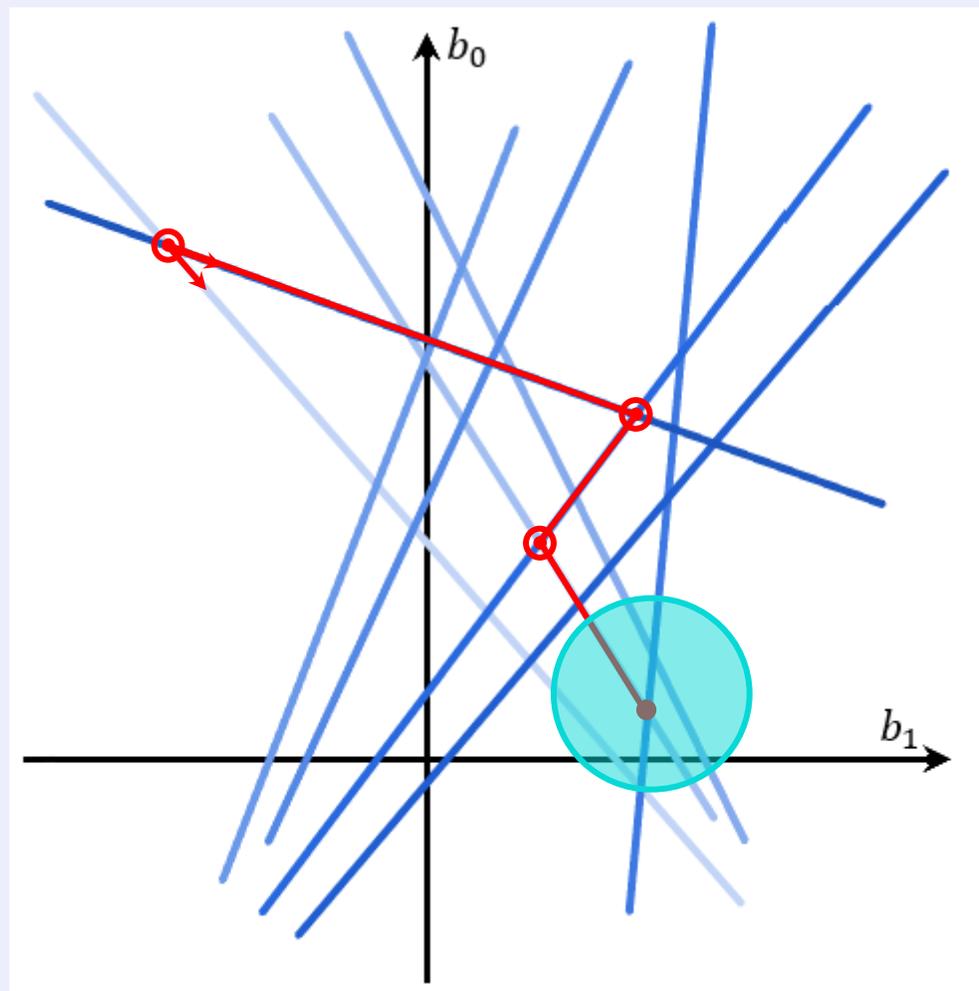


График целевой функции $W(\mathbf{a})$ для $m=1$

¹⁰ Тырсин, А.Н. Оценивание линейной регрессии на основе обобщенного метода наименьших модулей / А.Н. Тырсин, Л.А. Соколов // Вестник Самарского государственного технического университета. Серия Физико-математические науки. 2010. № 5(21). С. 134–142.



Спуск по узловым прямым

Оптимальная область решений

$p = 0.99$

| n\m | 2 | 3 | 4 | 5 |
|-----|-----|-----|-----|-----|
| 50 | 84% | 86% | 87% | 87% |
| 100 | 47% | 48% | 48% | 49% |
| 150 | 33% | 34% | 34% | 35% |
| 200 | 26% | 27% | 27% | 27% |
| 250 | 22% | 22% | 22% | 23% |
| 300 | 19% | 19% | 19% | 19% |
| 350 | 16% | 17% | 17% | 17% |
| 400 | 15% | 15% | 15% | 15% |
| 450 | 13% | 13% | 14% | 14% |
| 500 | 12% | 12% | 12% | 13% |

$p = 0.95$

| n\m | 2 | 3 | 4 | 5 |
|-----|-----|-----|-----|-----|
| 50 | 27% | 35% | 41% | 46% |
| 100 | 14% | 18% | 21% | 24% |
| 150 | 10% | 12% | 15% | 17% |
| 200 | 8% | 9% | 11% | 13% |
| 250 | 6% | 8% | 9% | 10% |
| 300 | 5% | 7% | 8% | 9% |
| 350 | 4% | 6% | 7% | 8% |
| 400 | 4% | 5% | 6% | 7% |
| 450 | 4% | 4% | 5% | 6% |
| 500 | 3% | 4% | 5% | 5% |

$$\alpha_{99} = \frac{21.9}{n^{0.84}} m^{0.04}$$

$$\alpha_{95} = \frac{7.05}{n^{0.93}} m^{0.57}$$

Оптимальная область решений

$p = 0.99$

| n\m | 2 | 3 | 4 | 5 |
|-----|----|----|----|----|
| 50 | 39 | 42 | 44 | 45 |
| 100 | 43 | 46 | 48 | 50 |
| 150 | 45 | 48 | 51 | 53 |
| 200 | 47 | 50 | 53 | 55 |
| 250 | 48 | 52 | 55 | 57 |
| 300 | 50 | 53 | 56 | 58 |
| 350 | 51 | 54 | 57 | 59 |
| 400 | 52 | 55 | 58 | 61 |
| 450 | 53 | 56 | 59 | 62 |
| 500 | 53 | 57 | 60 | 63 |

$p = 0.95$

| n\m | 2 | 3 | 4 | 5 |
|-----|----|----|----|----|
| 50 | 15 | 18 | 21 | 23 |
| 100 | 15 | 18 | 21 | 23 |
| 150 | 15 | 18 | 21 | 23 |
| 200 | 15 | 18 | 21 | 23 |
| 250 | 15 | 18 | 21 | 23 |
| 300 | 15 | 18 | 21 | 23 |
| 350 | 15 | 18 | 21 | 23 |
| 400 | 15 | 18 | 21 | 24 |
| 450 | 15 | 18 | 21 | 24 |
| 500 | 15 | 18 | 21 | 24 |

$$\alpha_{99} = \frac{21.9}{n^{0.84}} m^{0.04}$$

$$\alpha_{95} = \frac{7.05}{n^{0.93}} m^{0.57}$$

Введите полное название файла для анализа: **1.txt**

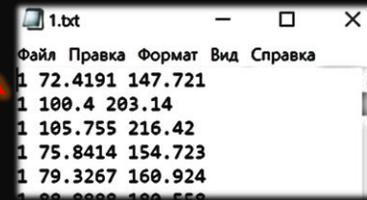
Пожалуйста, проверьте правильность введенных данных!

Количество коэффициентов X: 2

Число наблюдений: 500000

Ваша функция примет следующий вид:

$a_0 * 1 + a_1 * 72.4191 = 147.721$



| | Правка | Формат | Вид | Справка |
|---|---------|---------|-----|---------|
| 1 | 72.4191 | 147.721 | | |
| 1 | 100.4 | 203.14 | | |
| 1 | 105.755 | 216.42 | | |
| 1 | 75.8414 | 154.723 | | |
| 1 | 79.3267 | 160.924 | | |
| 1 | 80.8888 | 160.558 | | |

Какой уровень доверительной вероятности использовать 95 или 99%? (Введите 95 или 99)

95

Введите число итераций: **1000**

Введите число наблюдений для одной итерации: **500**

Значение целевой функции: 290.989

Конечные коэффициенты: 3.00671 1.99992

Среднее время обработки одной итерации: 0.093036

Консоль вызова программы

Конец доклада

Спасибо за внимание