

الگوریتم کاهش گروهی در مدل جمعی ناپارامتری تاوانیده

محمد کاظمی^{۱*}

استادیار، گروه آمار، دانشکده علوم ریاضی، دانشگاه گیلان، رشت، ایران

رسید مقاله: ۲ تیر ۱۴۰۳

پذیرش مقاله: ۲۴ آبان ۱۴۰۳

چکیده

مدل جمعی ناپارامتری یکی از مدل‌های رایج برای مدل‌سازی رابطه بین متغیرها است. در این مقاله، مدل جمعی ناپارامتری بعد بالا را در نظر می‌گیریم که در آن تعداد متغیرهای توضیحی می‌تواند از تعداد مشاهدات بیشتر باشد، اما تعداد متغیرهای توضیحی موثر بر پاسخ نسبت به تعداد مشاهدات، کوچک است. وقتی تعداد متغیرهای توضیحی مدل زیاد باشد، تفسیر مدل مشکل‌تر و هزینه محاسبات افزایش می‌یابد. لذا، شناسایی متغیرهای توضیحی موثر بر پاسخ یا مولفه‌های جمعی غیرصفر در این مدل بسیار مهم است. بدین منظور، ابتدا مولفه‌های جمعی را با استفاده از پایه‌های B - اسپلاین تقریب می‌زنیم. با به کارگیری این تقریب، مساله انتخاب متغیر به انتخاب گروه‌هایی از ضرایب غیرصفر تبدیل می‌شود. سپس از تابع‌های تاوان گروهی برای انتخاب ضرایب غیرصفر استفاده می‌کنیم. این امر معمولاً با مینیم کردن مجموع توان‌های دوم خطا تحت یک شرط محدودکننده انجام می‌شود. مینیم کردن این تابع هدف تاوانیده مستلزم استفاده از روش‌های بهینه‌سازی است. در این مقاله از الگوریتم کاهش گروهی برای حل مساله مینیم‌سازی فوق استفاده می‌شود. در پایان، عملکرد این الگوریتم تحت سه تابع تاوان مختلف، با مطالعات شبیه‌سازی و تحلیل یک مجموعه داده واقعی بررسی می‌شود.

کلمات کلیدی: انتخاب متغیر گروهی، بهینه‌سازی، داده‌های بعد بالا، مدل جمعی ناپارامتری

۱ مقدمه

در مطالعه رابطه بین متغیرهای توضیحی و متغیر پاسخ، اطلاعات پیشینی که نشان‌دهنده وجود یک رابطه خطی باشد، به‌ندرت در دسترس است. بنابراین منطقی به نظر می‌رسد که به‌جای مدل خطی از مدل‌هایی با انعطاف‌پذیری بیشتری استفاده کنیم. یکی از این مدل‌ها، مدل جمعی ناپارامتری است که توسط هستی و تیشیرانی در سال ۱۹۹۰ معرفی شد [۱]. در این مدل هیچ فرض محدودکننده قوی برای شکل تابع‌های تعیین‌کننده اثر

^۱عهده دار مکاتبات

آدرس الکترونیکی: m.kazemi@guilan.ac.ir

متغیرهای توضیحی بر پاسخ در نظر گرفته نمی‌شود؛ بنابراین برای برآورد مولفه‌های جمعی نامعلوم باید از روش‌های ناپارامتری استفاده شود.

از طرفی، ظهور فناوری‌های نوین در دهه اخیر و امکان ذخیره‌سازی داده‌ها در ابعاد بزرگ موجب شده است که مساله مدل‌سازی پدیده‌ها، با تعداد صدها یا هزاران متغیر توضیحی مواجه باشد. اگرچه حضور تعداد زیادی از متغیرهای توضیحی انعطاف‌پذیری مدل را افزایش می‌دهد، اما باعث مشکل شدن تفسیر مدل می‌شود. علاوه بر این، در مدل‌های با بعد بالا، مساله همخطی بسیار شدید است، یعنی هر یک از متغیرهای توضیحی را می‌توان به صورت ترکیب خطی از سایر متغیرها نوشت [۲]. این موضوع منجر به کاهش توان پیشگویی مدل می‌شود. روش پیشنهادی در این حالت، مدل‌سازی با زیرمجموعه‌ای از متغیرهای توضیحی است. در این رهیافت علاقه‌مندیم زیرمجموعه‌ای از متغیرها را طوری انتخاب کنیم که رابطه بین متغیر پاسخ و متغیرهای توضیحی را به خوبی توصیف کند. یافتن زیرمجموعه‌ای مناسب از متغیرهای توضیحی برای ورود به مدل انتخاب متغیر نامیده می‌شود. برای درک بهتر موضوع انتخاب متغیر، مدل رگرسیون خطی چندگانه $Y = \beta_0 + \beta_1 X_1 + \dots + \beta_p X_p + \varepsilon$ را در نظر بگیرید. در این مدل، برای برآورد متغیر پاسخ Y برحسب متغیرهای توضیحی $X_1, \dots, X_p$ ، به طور معمول از روش معروف مینیمم‌سازی مجموع توان‌های دوم خطا برای یافتن بهینه ضرایب رگرسیونی β_j ها استفاده می‌شود. به عبارت دیگر

$$\hat{\beta} = \arg \min_{\beta} \sum_{i=1}^n (y_i - \beta_0 - \beta_1 x_{i1} - \dots - \beta_p x_{ip})^2 \quad (1)$$

که در آن $\beta = (\beta_0, \beta_1, \dots, \beta_p)'$ بردار ضرایب رگرسیونی است. به منظور انتخاب متغیرهای مهم، باید ضرایب رگرسیونی را طوری برآورد کنیم که برآورد ضرایب متغیرهای توضیحی زاید دقیقاً برابر صفر باشند، یعنی باید مساله مینیمم‌سازی مذکور، به طور مقید انجام شود و بدین وسیله تشخیص متغیرهای مهم و همچنین پیش‌بینی پاسخ در گرو حل مسایل بهینه‌سازی باشد. این قیود بسیار متنوع بوده و برحسب نوع ساختار آن، برنامه‌ریزی خطی، درجه دوم، محدب و غیرمحدب کاربرد پیدا می‌کند. پس از حل این مساله بهینه‌سازی، ضرایب برخی از متغیرهای توضیحی دقیقاً برابر صفر برآورد می‌شوند که منجر به حذف متغیرهای توضیحی متناظر یا به عبارت دیگر، انتخاب متغیر می‌شود. در حالت کلی، برآوردگر کمترین توان‌های دوم تاوانیده با مینیمم کردن مجموع توان‌های دوم خطا تحت قید $\sum_{j=1}^p p(|\beta_j|) \leq t$ به دست می‌آید که در آن $p(\cdot)$ تابع تاوان نامیده می‌شود.

این مساله مینیمم‌سازی را با استفاده از لاگرانژ می‌توان به صورت زیر نوشت

$$\hat{\beta} = \arg \min_{\beta} \left\{ \sum_{i=1}^n (y_i - \beta_0 - \sum_{j=1}^p \beta_j x_{ij})^2 + \lambda \sum_{j=1}^p p(|\beta_j|) \right\} \quad (2)$$

که در آن λ پارامتر تنظیم‌کننده نامیده می‌شود. به عنوان نمونه، می‌توان تابع تاوان را به شکل $p(|\beta_j|) = |\beta_j|^d$ در نظر گرفت که به آن، تاوان بریج گویند [۳]. در ادبیات آماری، این تابع تاوان به ازای $d = 1$ موسوم به تاوان

لاسو^۱ است که در این صورت، حل مساله مینیم سازی (۲) یک مساله بهینه سازی محدب است [۴]. در این وضعیت، با تغییر مقدار پارامتر λ ممکن است برخی از ضرایب β_j برابر صفر شوند که بدین ترتیب متغیر متناظر آن، یعنی X_j ، از مدل حذف شده و با حذف متغیرهای غیر مرتبط با متغیر پاسخ، انتخاب متغیر انجام می شود. تابع تاوان لاسو با اینکه در بسیاری از مسایل انتخاب متغیر عملکرد خوبی از خود نشان داده، اما دارای برخی محدودیت ها است. به عنوان مثال، لاسو برای یک مدل رگرسیونی خطی با p متغیر پیشگو و n مشاهده، حداکثر n متغیر را انتخاب می کند. بنابراین اگر تعداد متغیرهای توضیحی معنی دار در مدل بیشتر از n باشد، برخی از آن ها توسط لاسو انتخاب نمی شوند [۵]. برای غلبه بر این محدودیت ها، تابع های تاوان متعددی به منظور برآورد و انتخاب متغیر معرفی شده اند. فن و لی در سال ۲۰۰۱ یک تابع تاوان غیر محدب به نام SCAD^۲ را معرفی کردند و نشان دادند که این تاوان از سه ویژگی مطلوب نا اریبی، تنکی و پیوستگی برخوردار است [۶]. سپس زو در سال ۲۰۰۶ نشان داد برآورد گر لاسو از ویژگی پیشگویی^۳ برخوردار نیست [۷]. او برای رفع این مشکل، تاوان لاسوی تطبیقی را معرفی کرد که دارای این ویژگی است. همچنین ژانگ در سال ۲۰۱۰ تابع تاوان غیر محدب دیگری به نام MCP^۴ را معرفی کرد که تاوان لاسو را به عنوان یک حالت خاص در بر می گیرد [۸].

در این مقاله، با هدف نشان دادن نقش به سزای مسایل بهینه سازی در پیش بینی دقیق تر مدل های رگرسیونی، مساله انتخاب متغیرهای مهم را در یک مدل جمعی ناپارامتری با تابع های تاوان مختلف در نظر می گیریم. ابتدا به دلیل نامعلوم بودن مولفه های جمعی ناپارامتری، از پایه های B-اسپلاین برای تقریب آنها استفاده می کنیم. با تقریب مولفه های جمعی توسط پایه های B-اسپلاین، مدل جمعی ناپارامتری به یک مدل خطی با ساختار گروهی کاهش می یابد. بنابراین، مساله انتخاب متغیر به انتخاب گروه هایی از ضرایب غیر صفر تبدیل می شود و لذا باید از تابع های تاوان گروهی استفاده کرد که قابلیت انتخاب گروهی را دارند. در نتیجه، انتخاب متغیرهای مهم مستلزم حل یک مساله بهینه سازی با ساختار گروهی است.

با یک تابع تاوان محدب، مانند لاسو، مجموع توان های دوم خطا یک تابع محدب است و لذا برآورد کمترین توان های دوم تاوانیده را می توان با روش های بهینه سازی محدب به دست آورد. اما اغلب تابع های تاوان که دارای سه ویژگی مطلوب تنکی، نا اریبی و پیوستگی می باشند، تابع هایی غیر محدب بوده و این موضوع باعث می شود که تابع هدف (۲) محدب نباشد. محدب نبودن این تابع، مساله مینیم سازی را با مشکل مواجه می کند. در این راستا، دو رویکرد کلی وجود دارد: در رویکرد اول، ابتدا تابع تاوان غیر محدب را با یک تابع محدب تقریب زده و سپس مساله بهینه سازی غیر محدب را با استفاده از الگوریتم های بهینه سازی محدب حل می کنند. رویکرد دوم، استفاده از الگوریتم های کاهش مختصات است. از جمله الگوریتم های موجود برای تقریب تاوان های غیر محدب می توان به الگوریتم های تقریب درجه دوم موضعی و تقریب خطی موضعی اشاره کرد ([۶]، [۹]). اما هر یک از این الگوریتم ها دارای برخی نقاط ضعف هستند. ایراد وارد بر الگوریتم تقریب درجه دوم موضعی این

¹ Least absolute shrinkage and selection operator

² Smoothly Clipped Absolute Deviation

³ Oracle property

⁴ Minimax concave penalty

است که اگر یک متغیر در هر تکرار حذف شود، در تکرار بعدی وارد مدل نمی‌شود و در نتیجه از مدل نهایی حذف می‌شود. بنابراین، این روش مشابه روش انتخاب پیشرو عمل می‌کند. برای غلبه بر این مشکل، زو و لی در سال ۲۰۰۸ الگوریتم تقریب خطی موضعی را برای تقریب تابع‌های تاوان غیر محدب پیشنهاد دادند و برتری این الگوریتم را نسبت به الگوریتم تقریب درجه دوم موضعی نشان دادند [۹]. اما هیچ یک از این دو الگوریتم در مدل‌های رگرسیونی بعد بالا کارایی لازم را ندارند. در مقابل، رویکرد کاهش مختصات برای برازش مدل‌های رگرسیونی توانیده بعد بالا بسیار مناسب است. تاکنون انواع الگوریتم‌های کاهش مختصات در مدل‌های توانیده مورد استفاده قرار گرفته است که از جمله آنها می‌توان به [۱۴-۱۰] اشاره کرد. این الگوریتم‌ها در ابتدا برای تابع-های تاوان محدب مانند لاسو معرفی شدند، اما سپس تعمیم‌هایی از آنها برای تاوان‌های SCAD و MCP نیز معرفی شدند. به عنوان نمونه، برهنی و هوآنگ در سال ۲۰۱۱ با به کارگیری رویکرد کاهش مختصات، الگوریتم تقریب خطی موضعی را بهبود دادند و نشان دادند که چگونه این رویکرد می‌تواند به طور کارا در برازش مدل‌های رگرسیونی با تاوان‌های غیرمحدب مانند SCAD و MCP موثر بوده و در مسایل با بعد بسیار بالا نیز قابل استفاده است [۱۵]. سپس برهنی و هوآنگ در سال ۲۰۱۵ این الگوریتم را به حالت گروهی تعمیم داده و الگوریتم کاهش گروهی را برای حل مسائل بهینه‌سازی در مدل‌های با ساختار گروهی معرفی کردند [۱۶].

مهم‌ترین مزیت الگوریتم ارائه شده در [۱۶] کارایی محاسباتی آن است، زیرا اجرای آن نیاز به هیچ بهینه‌سازی عددی پیچیده یا محاسبات ماتریسی دشوار مانند وارون‌گیری ندارد و تنها شامل تعداد اندکی عملیات حسابی ساده است. لازم به ذکر است که پیش از این الگوریتم دیگری توسط شی در سال ۲۰۱۲ برای انتخاب متغیر گروهی ارائه شده بود [۱۷] که مراحل آن بسیار شبیه الگوریتم کاهش گروهی در [۱۶] است. با این وجود، برتری الگوریتم ارائه شده در [۱۶] این است که برای حالت تک گروهی، این الگوریتم در هر مرحله جواب‌های دقیقی را تولید می‌کند. در مقابل، روش ارائه شده در شی [۱۷] نیاز به چندین تکرار برای همگرا شدن به همان جواب دارد، به عبارت دیگر، این الگوریتم پایدار نیست.

در ادامه، ساختار مقاله به صورت زیر است: در بخش ۲ مدل جمعی ناپارامتری معرفی می‌شود. در بخش ۳ به موضوع انتخاب متغیر گروهی و معرفی روش‌های متداول انتخاب گروهی پرداخته می‌شود. در بخش ۴ با معرفی الگوریتم کاهش گروهی به حل مساله بهینه‌سازی برای انتخاب متغیر می‌پردازیم. در بخش ۵ با مطالعات عددی، عملکرد الگوریتم مذکور در انتخاب متغیرهای مهم را تحت تابع‌های تاوان مختلف بررسی می‌کنیم. در بخش ۶ تحلیل یک مجموعه داده واقعی ارائه می‌شود.

۲ مدل جمعی ناپارامتری

مدل جمعی ناپارامتری به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$Y = \sum_{j=1}^p f_j(X_j) + \varepsilon \quad (3)$$

که Y متغیر پاسخ مرکزی شده، $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_p)^T$ متغیرهای توضیحی، f_j ها توابع یک متغیره نامعلوم هموار با $E[f_j(X_j)] = 0$ و ε خطای تصادفی با میانگین صفر است. همچنین فرض می‌شود که برخی از f_j ها برابر صفر هستند. هدف، پیدا کردن متغیرهای توضیحی مهم یا به عبارت دیگر، یافتن مولفه‌های غیرصفر در مدل فوق و برآورد آنها است. از آنجا که برخلاف مدل خطی، تابع‌های f_j نامعلوم هستند، ابتدا باید این تابع‌ها را با استفاده از پایه‌های B-اسپلاین تقریب بزنیم. در این مقاله، از اسپلاین‌های چندجمله‌ای برای تقریب f_j ها استفاده می‌شود. بدون از دست دادن کلیت، فرض می‌کنیم که X_j مقادیر خود را در بازه $[0, 1]$ اختیار می‌کند و $\tau_0 = 0 < \tau_1 < \dots < \tau_{K'} < 1 = \tau_{K'+1}$ افزایشی از $[0, 1]$ به زیر بازه‌های (τ_k, τ_{k+1}) با K' گره داخلی با فواصل یکسان باشد. یک اسپلاین چندجمله‌ای از درجه q با گره‌های τ_k ، $k = 1, \dots, K'$ ، یک چندجمله‌ای تکه‌ای از درجه $q-1$ است که مشتق آن تا مرتبه $q-2$ موجود و پیوسته باشد. مجموعه اسپلاین‌ها با یک دنباله ثابت از گره‌ها، دارای پایه‌های B-اسپلاین نرمال شده $\{B_1(x), B_2(x), \dots, B_{K'+q}(x)\}$ می‌باشند. برای اطلاعات بیشتر درباره توابع B-اسپلاین به [۱۸] و [۱۹] مراجعه کنید. بنابراین می‌توانیم مولفه‌های f_j را به صورت زیر تقریب بزنیم

$$f_j(x) \approx \sum_{k=1}^K \beta_{jk} B_{jk}(x) = \boldsymbol{\beta}_j^T \mathbf{B}_j(x), \quad j = 1, \dots, p$$

که $\mathbf{B}_j(x) = (B_{j1}(x), \dots, B_{jK}(x))^T$ پایه‌های B-اسپلاین، $\boldsymbol{\beta}_j = (\beta_{j1}, \dots, \beta_{jK})^T$ بردار ضرایب نامعلوم و $K = K' + q$ تعداد پایه‌ها می‌باشند. فرض کنید $(\mathbf{x}_1, y_1), \dots, (\mathbf{x}_n, y_n)$ ، n مشاهده از $(\mathbf{X}, Y)$ باشند که $\mathbf{x}_i = (x_{i1}, \dots, x_{ip})^T$ و $\|\mathbf{a}\| = \left(\sum_{i=1}^m |a_i|^r \right)^{\frac{1}{r}} = (\mathbf{a}'\mathbf{a})^{\frac{1}{r}}$ نرم اقلیدسی بردار $\mathbf{a} \in \mathbb{R}^m$ باشد. بنابراین، تابع هدف تاوانیده را می‌توانیم به صورت زیر بنویسیم

$$Q(\boldsymbol{\beta}) = \frac{1}{2n} \sum_{i=1}^n \left(y_i - \sum_{j=1}^p \boldsymbol{\beta}_j^T \mathbf{B}_j(x_{ij}) \right)^2 + \sum_{j=1}^p p_\lambda(\|\boldsymbol{\beta}_j\|) \quad (4)$$

که $p_\lambda(\cdot)$ تابع جریمه و λ پارامتر تنظیم کننده است که میزان انقباض ضرایب رگرسیونی را کنترل می‌کند. با استفاده از نمایش ماتریسی می‌توان تابع $Q(\boldsymbol{\beta})$ را به صورت زیر ساده کرد

$$Q(\boldsymbol{\beta}) = \frac{1}{2n} \|\mathbf{y} - \mathbf{Z}\boldsymbol{\beta}\|^2 + \sum_{j=1}^p p_\lambda(\|\boldsymbol{\beta}_j\|) \quad (5)$$

که $\mathbf{y} = (y_1, \dots, y_n)^T$ ، $\boldsymbol{\beta} = (\boldsymbol{\beta}_1^T, \dots, \boldsymbol{\beta}_p^T)^T$ ، $\mathbf{Z}_{(n \times pK)} = (\mathbf{Z}_1, \dots, \mathbf{Z}_p)$ است و به صورت زیر است:

$$\mathbf{Z}_j = \begin{pmatrix} B_{j1}(x_{1j}) & B_{j2}(x_{1j}) & \dots & B_{jK}(x_{1j}) \\ B_{j1}(x_{2j}) & B_{j2}(x_{2j}) & \dots & B_{jK}(x_{2j}) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ B_{j1}(x_{nj}) & B_{j2}(x_{nj}) & \dots & B_{jK}(x_{nj}) \end{pmatrix}.$$

با تقریب f_j ها توسط پایه‌های B-اسپلاین، ماتریس طرح Z ساختار گروہی پیدا می‌کند، یعنی K تابع پایه‌ای اول برای تقریب f_1 ، K تابع پایه‌ای دوم برای تقریب f_2 و به همین ترتیب، K تابع پایه‌ای p ام برای تقریب f_p به کار می‌روند. بنابراین برای برقراری $f_j(x_j) = 0$ ، باید همه مؤلفه‌های بردار $\beta_j = (\beta_{j1}, \dots, \beta_{jk})^T$ صفر شوند، یعنی باید از روش‌های انتخاب متغیر گروہی استفاده کرد. از جمله تابع‌های توان رایج برای انتخاب متغیر گروہی می‌توان تاوان لاسوی گروہی، تاوان SCAD گروہی و MCP گروہی را نام برد. این تابع‌های توان در [۲۰]، [۱۱]، [۲۱]، [۲۲] و [۲۳] مورد بررسی قرار گرفته‌اند. همچنین یک روش بیزی موسوم به SSSL^۱ برای انتخاب متغیر گروہی براساس تابع تاوان لاسوی گروہی توسط بای و همکاران در سال ۲۰۲۲ ارایه شده است [۲۴]. در بخش بعد ابتدا به معرفی این تابع‌ها و سپس الگوریتم کاهش گروہی برای حل مساله بهینه‌سازی می‌پردازیم.

۳ روش‌های انتخاب متغیر گروہی

در رویکرد انتخاب متغیر گروہی، هنگام برآورد و انتخاب متغیرهای مهم، هر گروه از متغیرها را به عنوان یک واحد در نظر می‌گیرند و این عمل فرآیند انتخاب متغیر را تسهیل می‌کند. در نتیجه متغیرهای یک گروه، یا همگی از مدل حذف شده و یا همگی در مدل باقی می‌مانند. ساختار گروہی متغیرها می‌تواند دلایل و اهداف متفاوتی داشته باشد. به عنوان مثال، در تحلیل داده‌های بیان ژنی، ژن‌های متعلق به یک مسیر بیولوژیکی یکسان می‌توانند در یک گروه قرار بگیرند. همچنین در مطالعات پیوند ژنتیکی، نشانگرهای ژنتیکی از ژن یکسان می‌توانند به عنوان یک گروه در نظر گرفته شوند. مطلوب است ساختار گروہی را در تحلیل این نوع داده‌ها مورد توجه قرار دهیم.

ابتدا تابع تاوان لاسوی گروہی توسط یوآن و لین [۱۱] به صورت زیر معرفی شد

$$P(\beta) = \lambda \sum_{j=1}^p c_j \|\beta_j\|$$

که λ پارامتر جریمه و c_j ها برای تعدیل اندازه گروه‌ها استفاده می‌شوند. یک انتخاب مناسب $c_j = \sqrt{d_j}$ است که d_j اندازه گروه j ام می‌باشد. با توجه به یکسان بودن اندازه تمام گروه‌ها، $c_j = \sqrt{K}$ در نظر گرفته شده است.

همان‌طور که در بخش ۱ بیان شد، تاوان لاسو از ویژگی پیشگویی برخوردار نیست. دلیل این مشکل آن است که تاوان لاسو برای تمام ضرایب مدل میزان انقباض یکسانی را در نظر می‌گیرد. این امر باعث می‌شود که مدل انتخاب‌شده توسط لاسو معمولاً بزرگ‌تر از مدل واقعی باشد، زیرا قادر به تشخیص ضرایب کوچک از ضرایب صفر نیست. تابع تاوان لاسوی گروہی هم رفتاری شبیه لاسو داد و گروه‌های بی‌اهمیت زیادی را وارد مدل می‌کند. لذا، منطقی به نظر می‌رسد که از تاوان‌های مناسب‌تری مانند SCAD گروہی و MCP گروہی

¹ Spike-and-Slab Group Lasso

استفاده کنیم. این دو تابع تاوان همه ویژگی‌های مطلوب یک تابع تاوان مناسب را دارند. در صورت استفاده از تاوان‌های SCAD گروهی و MCP گروهی، عبارت تاوان در رابطه (۵) دارای شکل کلی زیر است:

$$P(\beta) = \sum_{j=1}^p \rho_{\gamma}(\|\beta_j\|; c_j \lambda)$$

که در آن، برای تابع تاوان MCP گروهی، $\rho_{\gamma}(x; \lambda) = \lambda \int_0^{|x|} (1 - \frac{t}{\lambda \gamma})_+ dt$ ، $\gamma > 1$ و $x_+ = xI\{x \geq 0\}$.

هنگامی که $\gamma \rightarrow \infty$ ، MCP گروهی به لاسوی گروهی همگرا می‌شود. همچنین، برای تابع تاوان SCAD

$$\rho_{\gamma}(x; \lambda) = \lambda \int_0^{|x|} \min\{1, \frac{(\gamma - \frac{t}{\lambda})_+}{\gamma - 1}\} dt, \gamma > 2 \text{ است.}$$

۴ حل مساله بهینه‌سازی

برای مینیمم کردن تابع هدف (۵)، ابتدا یک حالت خاص از این مساله را در نظر می‌گیریم، یعنی فرض می‌کنیم که ماتریس‌های Z_j متعامد باشند. تحت این فرض برآوردگرهای صریحی برای ضرایب به دست می‌آید. در ادامه با معرفی الگوریتم کاهش گروهی، از آنجا که این الگوریتم هر بار تابع هدف را نسبت به یک گروه تکی بهینه می‌کند، این برآوردگرها در الگوریتم کاهش گروهی برای بهینه‌سازی استفاده خواهند شد.

۴-۱ گروه‌های متعامد

در این بخش، فرض می‌کنیم که گروه‌ها متعامد هستند به طوری که $Z_j'Z_k = 0$ ، $k \neq j$ ، $Z_j'Z_j = nI_K$. در این حالت مساله به برآورد p مدل رگرسیونی K متغیره تک گروهی به صورت $y = Z_j\beta_j + \varepsilon$ ، $j = 1, \dots, p$ می‌یابد. فرض کنید $\tilde{\beta}_j = \frac{1}{n}Z_j'y$ برآورد کمترین توان‌های دوم معمولی برای بردار ضرایب β_j باشد. بدون از دست دادن کلیت فرض می‌کنیم $c_j = 1$ از طرفی چون $Z_j'Z_j = nI_K$ ، بنابراین

$$\frac{1}{n}\|y - Z_j\beta_j\|^2 = \|\tilde{\beta}_j - \beta_j\|^2 + \frac{1}{n}\|y\|^2 - \|\tilde{\beta}_j\|^2.$$

در نتیجه، تابع هدف تاوانیده برای مدل $y = Z_j\beta_j + \varepsilon$ را می‌توان به صورت زیر نوشت

$$\frac{1}{2n}\|y - Z_j\beta_j\|^2 + \rho(\|\beta_j\|; \lambda, \gamma) = \frac{1}{2}\|\tilde{\beta}_j - \beta_j\|^2 + \rho(\|\beta_j\|; \lambda, \gamma).$$

برای برآورد کمترین توان‌های دوم تاوانیده بردار β_j ، ابتدا فرض کنید $H(\tilde{\beta}_j; \lambda) = u(\|\tilde{\beta}_j\|; \lambda) \frac{\tilde{\beta}_j}{\|\tilde{\beta}_j\|}$ که در

آن $u(.,.)$ به صورت زیر تعریف می‌شود

$$u(t; \lambda) = \begin{cases} t - \lambda & t > \lambda \\ 0 & |t| \leq \lambda \\ t + \lambda & t < -\lambda. \end{cases}$$

اکنون با در نظر گرفتن $\rho(\cdot)$ برابر تابع‌های توان لاسو، SCAD و MCP، می‌توان برآوردگرهای لاسوی گروهی، SCAD گروهی و MCP گروهی را به صورت زیر بدست آورد

$$\text{Group LASSO: } \hat{\beta}_j = H(\tilde{\beta}_j; \lambda) \quad (6)$$

$$\text{Group SCAD: } \hat{\beta}_j = F_s(\tilde{\beta}_j; \lambda, \gamma) = \begin{cases} \frac{\gamma}{\gamma-1} H(\tilde{\beta}_j; \lambda) & \|\tilde{\beta}_j\| \leq \gamma\lambda \\ \tilde{\beta}_j & \|\tilde{\beta}_j\| > \gamma\lambda \end{cases} \quad (7)$$

$$\text{Group MCP: } \hat{\beta}_j = F_M(\tilde{\beta}_j; \lambda, \gamma) = \begin{cases} H(\tilde{\beta}_j; \lambda) & \|\tilde{\beta}_j\| \leq \gamma\lambda \\ \frac{\gamma-1}{\gamma-2} H(\tilde{\beta}_j; \frac{\gamma\lambda}{\gamma-1}), & \gamma\lambda < \|\tilde{\beta}_j\| \leq \gamma\lambda \\ \tilde{\beta}_j & \|\tilde{\beta}_j\| > \gamma\lambda. \end{cases} \quad (8)$$

برآوردگرهای فوق به عنوان بلوک‌های ساختمان الگوریتم کاهش گروهی در بخش ۴-۲ به کار می‌روند.

۴-۲ الگوریتم کاهش گروهی

الگوریتم‌های کاهش هر بار تابع هدف را نسبت به یک پارامتر تکی بهینه می‌کنند و این چرخه به طور مکرر برای سایر پارامترها تا رسیدن به همگرایی ادامه می‌یابد. به طور مشابه، الگوریتم کاهش گروهی هر بار تابع هدف را نسبت به یک گروه تکی بهینه می‌کند و این عمل بهینه‌سازی برای سایر گروه‌ها تا رسیدن به همگرایی تکرار می‌شود. این الگوریتم به ویژه برای برازش مدل‌های لاسوی گروهی، SCAD گروهی و MCP گروهی مناسب می‌باشند، چون همان‌طور که دیدیم، هر سه برآوردگر مذکور در یک مدل تک-گروهی دارای شکل بسته می‌باشند.

هر مرحله از الگوریتم کاهش گروهی شامل بهینه‌سازی مجموع توان‌های دوم خطا نسبت به ضرایب

گروه j می‌باشد. لذا تعریف کنید

$$Q_j(\beta_j) = \frac{1}{2n} \left\| \mathbf{y} - \sum_{k \neq j} \mathbf{Z}_k \tilde{\beta}_k - \mathbf{Z}_j \beta_j \right\|^2 + \rho(\|\beta_j\|; c_j \lambda, \gamma)$$

که $\tilde{\beta}_k$ آخرین مقدار به روز شده β_k است. حال $\tilde{\mathbf{y}}_j = \sum_{k \neq j} \mathbf{Z}_k \tilde{\beta}_k$ و $\tilde{\mathbf{s}}_j = \frac{1}{n} \mathbf{Z}_j' (\mathbf{y} - \tilde{\mathbf{y}}_j)$ را در نظر بگیرید. دقت کنید که $\tilde{\mathbf{y}}_j$ همان مقادیر برازش شده بدون در نظر گرفتن گروه j ام و $\tilde{\mathbf{s}}_j$ برآورد کمترین توان-های دوم معمولی β_j پس از تعدیل اثر سایر گروه‌ها روی متغیر پاسخ است. بنابراین، مشابه رگرسیون کمترین توان‌های دوم معمولی، مقدار β_j که مینیمم کننده $Q_j(\beta_j)$ باشد، برابر با مقدار β_j ای است که از رگرسیون کردن $\mathbf{Z}_j$ روی باقیمانده‌های جزئی، یعنی $\mathbf{y} - \tilde{\mathbf{y}}_j$ ، بدست می‌آید. با توجه به بخش ۴-۱ می‌دانیم که

مینیمم‌کننده $Q_j(\beta_j)$ برابر $F(\tilde{s}_j; \lambda, \gamma)$ است که $F(\cdot)$ با توجه به تابع تاوان، یکی از جواب‌های (۶) تا (۸) می‌باشد.

فرض کنید $\tilde{\beta}^{(i)} = (\tilde{\beta}_1^{(i)}, \dots, \tilde{\beta}_p^{(i)})^T$ مقادیر اولیه ضرایب و t نشان‌دهنده تکرار باشد. الگوریتم کاهش گروهی در الگوریتم ۱ خلاصه شده است. در این الگوریتم با قرار دادن $F(\cdot; \lambda, \gamma)$ برابر یکی از جواب‌های β_j در روابط (۶) تا (۸)، برآوردهای لاسوی گروهی، SCAD گروهی و MCP گروهی را برای بردار ضرایب β در مدل (۵) به‌دست می‌آوریم. در مرحله ۴ الگوریتم ۱، همگرایی زمانی رخ می‌دهد که $\|\tilde{\beta}_j^{(t+1)} - \tilde{\beta}_j^{(t)}\| < \varepsilon$

در این الگوریتم با قرار دادن $F(\cdot; \lambda, \gamma)$ برابر یکی از جواب‌های β_j در روابط (۶) تا (۸)، برآوردهای لاسوی گروهی، SCAD گروهی و MCP گروهی را برای بردار ضرایب β در مدل (۵) به‌دست می‌آوریم. در مرحله ۴ الگوریتم ۱، همگرایی زمانی رخ می‌دهد که $\|\tilde{\beta}_j^{(t+1)} - \tilde{\beta}_j^{(t)}\| < \varepsilon$.

الگوریتم ۱: الگوریتم کاهش گروهی

- مرحله ۱: قرار دهید $t = 0$ و بردار اولیه باقیمانده‌ها را به‌صورت $\mathbf{r} = \mathbf{y} - \tilde{\mathbf{y}}$ در نظر بگیرید که

$$\tilde{\mathbf{y}} = \sum_{j=1}^p \mathbf{Z}_j \tilde{\beta}_j^{(i)}$$

- مرحله ۲: برای $j = 1, \dots, p$ محاسبات زیر را انجام دهید:

$$\tilde{\mathbf{s}}_j = \frac{1}{n} \mathbf{Z}_j' \mathbf{r} + \tilde{\beta}_j^{(t)}$$

$$\tilde{\beta}_j^{(t+1)} \leftarrow F(\tilde{\mathbf{s}}_j; \lambda, \gamma) \quad \text{ب.}$$

$$\mathbf{r} \leftarrow \mathbf{r} - \mathbf{Z}_j (\tilde{\beta}_j^{(t+1)} - \tilde{\beta}_j^{(t)}) \quad \text{پ.}$$

- مرحله ۳: به‌روزرسانی $t \leftarrow t + 1$.

- مرحله ۴: مراحل ۲ و ۳ را تا رسیدن به همگرایی تکرار کنید.

این الگوریتم از دو مزیت عمده برخوردار است: الف) از نظر هزینه محاسباتی بسیار کارا است. ب) چون در هر مرحله به‌روزرسانی، تابع هدف نسبت به β_j مینیمم می‌شود، این الگوریتم دارای ویژگی نزولی^۱ است؛ یعنی الگوریتم با هر تکرار، تابع هدف را کاهش می‌دهد. از طرفی، برهنی و هوآنگ [۱۶] نشان دادند که $Q_j(\beta_j)$ یک تابع اکیداً محدب نسبت به β_j است. بنابراین، ویژگی نزولی این الگوریتم با توجه به اکیداً محدب بودن $Q_j(\beta_j)$ ، همگرایی الگوریتم را نتیجه می‌دهد.

¹ Descent property

لازم به ذکر است که در صورت استفاده از تاوان لاسوی گروہی، که تابع هدف تاوانیده (۵) محدب است، قضیه فوق همگرایی الگوریتم به مینیمم سراسری را ثابت می‌کند. اما برای SCAD گروہی و MCP گروہی که تابع هدف (۵) مجموع دو تابع محدب و غیر محدب است، همگرایی به یک مینیمم موضعی امکان‌پذیر است.

۵ مطالعات شبیه‌سازی

در این بخش، با استفاده از شبیه‌سازی، عملکرد الگوریتم کاهش گروہی را در حل مساله بهینه‌سازی مربوط به انتخاب متغیرهای مهم تحت سه تابع تاوان مختلف بررسی می‌کنیم. در این مثال فرض می‌کنیم که حجم نمونه برابر $n = 200$ و تعداد متغیرهای توضیحی برابر $p = 100, 500, 1000$ باشند. همچنین X_i ها متغیرهای تصادفی مستقل یکنواخت $(0, 1)$ و خطاها دارای توزیع نرمال استاندارد فرض شده‌اند. دو مدل جمعی ناپارامتری زیر را در نظر بگیرید:

• مدل (۱): داده‌ها از مدل $Y = \sum_{j=1}^p f_j(X_j) + \sqrt{1.74} \varepsilon$ تولید شده‌اند که در آن

$$f_1(x) = 5x, \quad f_2(x) = 3(2x-1)^2, \quad f_3(x) = \frac{4 \sin(2\pi x)}{2 - \sin(2\pi x)},$$

$$f_4(x) = 6(0.1 \sin(2\pi x) + 0.2 \cos(2\pi x) + 0.3 \sin(2\pi x)^2 + 0.4 \cos(2\pi x)^2 + 0.5 \sin(2\pi x)^3).$$

• مدل (۲): داده‌ها از مدل $Y = \sum_{j=1}^p f_j(X_j) + \varepsilon$ تولید شده‌اند که در آن

$$f_1(x) = \frac{2(e^{-1.5x} - e^{-1})}{1 - e^{-1}} - 1, \quad f_2(x) = \frac{-2(e^{-1.5x} - e^{-1})}{1 - e^{-1}} + 1, \quad f_3(x) = 2x^2 - 1,$$

$$f_4(x) = -2x^2 + 1, \quad f_5(x) = 8(x - 0.5)^2 - 1, \quad f_6(x) = -8(x - 0.5)^2 + 1.$$

در مدل (۱)، متغیرهای (X_1, X_2, X_3, X_4) و در مدل (۲)، متغیرهای $(X_1, X_2, X_3, X_4, X_5, X_6)$ متغیرهای توضیحی موثر بر پاسخ هستند و بقیه متغیرهای توضیحی در پیشگویی پاسخ هیچ کمکی نمی‌کنند. هدف، پیدا کردن متغیرهای توضیحی مهم، یا بطور معادل شناسایی مولفه‌های جمعی غیر صفر است. ابتدا برای تقریب f_j ها، از پایه‌های B-اسپلاین مکعبی با ۴ گره، با فاصله‌های یکسان، استفاده می‌شود. برای تابع تاوان MCP گروہی مقدار پارامتر $\gamma = 3$ ، برای SCAD گروہی مقدار $\gamma = 4$ و برای انتخاب پارامتر λ از روش اعتبارسنجی متقابل تعمیم‌یافته (GCV) استفاده شده است. معیار نتایج شبیه‌سازی پس از ۵۰۰ بار تکرار در جدول ۱ خلاصه شده است. در این جدول، NS میانگین تعداد مولفه‌های غیر صفر انتخاب‌شده، NST میانگین تعداد مولفه‌های غیر صفر انتخاب‌شده که در مدل واقعی غیر صفر هستند، IN درصد دفعاتی که همه مولفه‌های غیر صفر در مدل واقعی، توسط این روش به عنوان مولفه‌های غیر صفر تشخیص داده شده‌اند و RMSE ریشه میانگین مربع خطا در ۵۰۰ بار تکرار، گزارش شده است. مقدار RMSE از رابطه زیر محاسبه می‌شود:

$$RMSE = \sqrt{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (\mu_i - \hat{\mu}_i)^2}$$

که در آن μ_i میانگین واقعی و $\hat{\mu}_i$ میانگین برآورد شده Y_i به شرط معلوم بودن X_i می باشد.

جدول ۱: نتایج شبیه سازی برای بررسی عملکرد الگوریتم کاهش گروهی در برازش مدل جمعی ناپارامتری با تابع های تاوان لاسوی گروهی، SCAD گروهی و MCP گروهی. NS میانگین تعداد مولفه های غیر صفر انتخاب شده، NST میانگین تعداد مولفه های غیر صفر انتخاب شده که به درستی انتخاب شده اند، IN درصد دفعاتی که همه مولفه های غیر صفر در مدل واقعی، به درستی تشخیص داده شده اند و RMSE خطای مدل در ۵۰۰ بار تکرار. (اعداد داخل پرانتز انحراف معیار را نشان می دهند).

مدل	p	LASSO				SCAD				MCP			
		NS	NST	I N	RMSE	NS	NST	I N	RMSE	NS	NST	IN	RMS E
مدل ۱	۱۰۰	۲۳/۶۲	۴	۱۰	۵/۱۳	۱۳/۷۳	۴	۱۰۰	۵/۰۷	۵/۷۴	۴	۱۰۰	۵/۹۰
		(۹/۲۴)	(۰)			(۷/۷۷)	(۰)			(۲/۳۲)	(۰)		
	۵۰۰	۳۵/۴۶	۴	۱۰	۵/۱۸	۲۱/۰۵	۴	۱۰۰	۵/۱۰	۷/۰۲	۴	۱۰۰	۵/۰۸
		(۱۶/۸۵)	(۰)			(۱۳/۷۳)	(۰)			(۳/۵۹)	(۰)		
مدل ۲	۱۰۰۰	۴۰/۸۲	۴	۱۰	۵/۱۵	۳۲/۳۷	۴	۱۰۰	۵/۰۹	۷/۶۸	۴	۱۰۰	۵/۰۷
		(۱۷/۵۸)	(۰)			(۱۵/۷۵)	(۰)			(۳/۷۰)	(۰)		
	۱۰۰	۲۷/۹۷	۵/۹۷	۹۷	۰/۷۴	۲۵/۶۷	۵/۹۷	۹۷	۰/۶۴	۱۰/۵	۵/۹۱	۹۱	۰/۶۱
		(۱۰/۳۷)	(۰/۱۸)			(۶/۴۷)	(۰/۱۷)			(۲/۶۴)	(۰/۳۱)		
مدل ۳	۵۰۰	۴۱/۰۹	۵/۷۷	۷۹	۰/۸۳	۴۵/۱۸	۵/۸۹	۹۱	۰/۷۱	۱۲/۸۵	۵/۶۳	۶۸	۰/۶۷
		(۱۷/۳۷)	(۰/۴۵)			(۸/۶۶)	(۰/۳۳)			(۳/۳۷)	(۰/۵۷)		
	۱۰۰۰	۴۵/۸۶	۵/۶۰	۶۷	۰/۹۰	۵۰/۵۱	۵/۷۴	۷۹	۰/۷۶	۱۴/۱۷	۵/۴۰	۵۵	۰/۷۱
		(۲۲/۴۰)	(۰/۶۴)			(۱۱/۰۶)	(۰/۵۲)			(۳/۲۵)	(۰/۷۷)		

در جدول ۱ مشاهده می شود که الگوریتم کاهش گروهی در حل مساله بهینه سازی (۵) تحت تابع های تاوان لاسوی گروهی، SCAD گروهی و MCP گروهی عملکرد مناسبی دارد. در مدل ۱، تحت هر یک از سه تابع تاوان، در ۱۰۰٪ دفعات متغیرهای مهم (X_1, X_2, X_3, X_4) به درستی انتخاب می شوند. با این وجود، تابع تاوان لاسوی گروهی در مقایسه با دو تابع تاوان دیگر، تمایل به انتخاب مدل های بزرگ تر دارد. براساس معیار RMSE می توان دید که مقدار خطای مدل برازش شده با تابع تاوان لاسوی گروهی در مقایسه با دو مدل دیگر اندکی بیشتر، و خطای متناظر با تابع تاوان MCP گروهی نسبت به دو مدل دیگر کمتر است، اما تفاوت خطای این مدل ها بسیار ناچیز است.

در مدل (۲)، تحت هر یک از تابع های تاوان، متوسط تعداد متغیرهای مهم انتخاب شده نزدیک به مقدار واقعی، یعنی ۶ است. در این مدل نیز تابع تاوان لاسوی گروهی گرایش به انتخاب مدل های با اندازه بزرگ تر را دارد و در مقابل، تابع تاوان MCP گروهی مدل کوچک تری را نتیجه می دهد. اگرچه برای $p = 100$ مناسبیت مدل های برازش شده با هر یک از سه تابع تاوان را می توان نتیجه گرفت، اما با افزایش p ، کفایت مدل جمعی ناپارامتری برازش شده به کمک الگوریتم کاهش گروهی کاهش می یابد.

۶ مثال کاربردی

در این بخش، برای بررسی کارایی الگوریتم کاهش گروهی در حل مساله بهینه سازی مدل بندی داده های بعد بالا، مجموعه داده های مربوط به تولید ریوفلاوین (ویتامین B2) در باسیلوس سوبتیلیس را در نظر می گیریم که توسط

بالمن و همکاران در سال ۲۰۱۴ مورد استفاده قرار گرفته [۲۵] و در بسته "hdi" نرم افزار R در دسترس است. در این داده‌ها، لگاریتم نرخ تولید ریوفلاوین به عنوان متغیر پاسخ و لگاریتم سطح بیان $p = 4.08$ به عنوان متغیرهای توضیحی در نظر گرفته می‌شوند. این مجموعه داده شامل اطلاعات مربوط به $n = 71$ است. هدف، پیدا کردن ژن‌های مؤثر در پیش بینی نرخ تولید ریوفلاوین است.

برای مدل‌سازی رابطه بین نرخ تولید ریوفلاوین و 4.08 ژن، از مدل جمعی ناپارامتری (۳) استفاده می‌شود. برای برازش این مدل، تابع‌های تاوان لاسوی گروہی، SCAD گروہی و MCP گروہی را به کار می‌بریم. همچنین متغیرهای توضیحی را طوری مقیاس‌بندی می‌کنیم که مقادیر آنها بین ۰ و ۱ باشند و از اسپلین مکعبی با ۴ گره برای برآورد مؤلفه‌های جمعی استفاده می‌شود. جدول ۲ تعداد ژن‌های انتخاب شده، مجموع توان‌های دوم باقیمانده‌ها (RSS) و ضریب تعیین (R^2) متناظر با هر روش را نشان می‌دهد که این مقادیر، به ترتیب، به صورت $R^2 = 1 - \frac{RSS}{S_{yy}}$ و $RSS = \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)^2$ محاسبه می‌شوند. برای یافتن مقدار بهینه پارامتر λ از معیارهای اعتبارسنجی متقابل تعمیم یافته (GCV)، معیار اطلاع بیزی (BIC) و معیار اطلاع آکائیک (AIC) استفاده شده است. این معیارها به صورت زیر محاسبه می‌شوند:

$$AIC = L + 2df, \quad BIC = 2L + \log(n)df, \quad GCV = \frac{2L}{\left(1 - \frac{df}{n}\right)^2},$$

که L مجموع توان‌های دوم خطا (یا لگاریتم تابع درستنمایی)، n تعداد مشاهدات و df تعداد ضرایب غیرصفر مدل به ازای λ داده شده است

با توجه به جدول ۲، برای تابع تاوان MCP، مقدار بهینه λ براساس معیارهای مختلف، مدل یکسانی را نتیجه می‌دهد. ژن‌های انتخاب شده در این مدل عبارت از YWRE_at, YVFK_at, YURN_at هستند. اگرچه مقادیر RSS و R^2 مناسب هر یک از مدل‌های برازش شده با هر سه تابع تاوان را تایید می‌کنند، اما تابع تاوان لاسوی گروہی تعداد ژن‌های بیشتری را انتخاب می‌کند و تابع تاوان MCP گروہی با انتخاب ۸ ژن، مدل مقرون به صرفه‌تری را نتیجه می‌دهد. به طور خلاصه، با توجه به اندازه مدل و معیارهای نیکویی برازش، تابع تاوان MCP گروہی مدل بهتری را به داده‌ها برازش می‌دهد.

جدول ۲. نتایج تحلیل داده‌های واقعی. NS تعداد ژن‌های انتخاب شده، RSS مجموع توان‌های دوم باقیمانده‌ها، R^2 ضریب تعیین

	MCP			SCAD			LASSO		
	NS	RSS	R^2	NS	RSS	R^2	NS	RSS	R^2
GCV	۸	۰/۱۰۲	۹۹/۸۲	۲۱	۰/۳۲۸	۹۹/۴۴	۳۴	۱/۵۷	۹۷/۳۴
BIC	۸	۰/۱۰۲	۹۹/۸۲	۱۹	۰/۴۶۶	۹۹/۲۱	۱۴	۱۲/۴۰	۷۹/۰۸
AIC	۸	۰/۱۰۲	۹۹/۸۲	۲۱	۰/۳۲۸	۹۹/۴۴	۳۸	۰/۷۳۹	۹۸/۷۵

۸ بحث و نتیجه گیری

در این مقاله، موضوع برآورد و انتخاب متغیر در مدل جمعی ناپارامتری بعد بالا با استفاده از رگرسیون توانانیده مورد بررسی قرار گرفت. تحقق این امر مستلزم استفاده از روش‌های بهینه‌سازی برای مینیم کردن مجموع توان‌های دوم خطای توانانیده است. در این راستا، از الگوریتم کاهش گروهی برای حل مساله بهینه‌سازی استفاده شد. در نهایت عملکرد این الگوریتم در قالب یک مثال شبیه‌سازی و تحلیل یک مجموعه داده واقعی با سه تابع تاوان لاسوی گروهی، SCAD گروهی و MCP گروهی مورد ارزیابی قرار گرفت. نتایج شبیه‌سازی عملکرد مناسب الگوریتم کاهش را در حل این مساله بهینه‌سازی تحت سه تابع تاوان مذکور نشان می‌دهد. در خصوص مقایسه مدل‌های برازش داده شده با این سه تابع تاوان گروهی، اگرچه اختلاف خطای این مدل‌ها ناچیز است، اما تابع تاوان لاسوی گروهی متغیرهای توضیحی بیشتری را وارد مدل می‌کند. این در حالی است که تاوان‌های SCAD گروهی و MCP گروهی منتج به مدل‌های کوچک‌تری می‌شوند. لذا می‌توان نتیجه گرفت که مدل جمعی ناپارامتری برازش شده با تابع تاوان MCP گروهی و حل مساله بهینه‌سازی به کمک الگوریتم کاهش گروهی، با انتخاب متغیرهای توضیحی کمتر، مدل مقرون به صرفه‌تری را نتیجه می‌دهد.

همان‌طور که در مثال شبیه‌سازی دیدیم، با افزایش تعداد متغیرهای توضیحی p نسبت به اندازه نمونه n ، عملکرد روش‌های پیشنهادی تحت تاثیر قرار می‌گیرد. هنگامی که p نسبت به n بسیار بزرگ باشد، توصیه می‌شود که ابتدا با استفاده از یک روش غربالگری مناسب بعد مساله را کاهش داده و سپس از رگرسیون توانانیده برای برآورد و انتخاب متغیر استفاده شود. برای اطلاعات بیشتر در مورد انواع روش‌های غربالگری به فن [۳۲-۲۶] مراجعه شود.

تقدیر و تشکر

نویسنده مقاله از داوران محترم که نظرات ارزشمند ایشان باعث بهبود مطالب ارائه شده در این مقاله گردید، کمال تشکر و قدردانی را دارد. این پژوهش در قالب طرح پژوهشی به شماره ۸۲۰۵۴-۱۵ پ و با استفاده از اعتبارات پژوهش و فناوری دانشگاه گیلان انجام شده است.

منابع

- [1] Hastie, T., Tibshirani, R. (1990). Generalized Additive Models, Chapman and Hall, NewYork.
- [2] James, G., Witten, D., Hastie, T., Tibshirani, R. (2013). An Introduction to Statistical Learning, New York: springer.
- [3] Frank, L. E., Friedman, J. H. (1993). A statistical view of some chemometrics regression tools, Technometrics, 35(2), 109-135.
- [4] Tibshirani, R. (1996). Regression shrinkage and selection via the lasso. Journal of the Royal Statistical Society. Series B (Methodological), 267-288.
- [5] Zou, H., Hastie, T. (2005). Regularization and variable selection via the elastic net. Journal of the Royal Statistical Society, Series B, 67(2), 301-320.
- [6] Fan, J., Li, R. (2001). Variable selection via nonconcave penalized likelihood and its oracle properties. Journal of American Statistical Association, 96, 1348-1360.
- [7] Zou, H. (2006). The adaptive lasso and its oracle properties, Journal of the American Statistical Association, 101, 1418-1429.

- [8] Zhang, C. H. (2010). Nearly unbiased variable selection under the minimax concave penalty. *The Annals of Statistics*, 38, 894–942.
- [9] Zou, H., Li, R. (2008). One-step sparse estimates in nonconcave penalized likelihood models. *Annals of Statistics*, 36, 1509–1533.
- [10] Fu, W. (1998). Penalized regressions: the bridge versus the lasso. *Journal of Computational and Graphical Statistics*, 7, 397–416.
- [11] Yuan, M., and Lin, Y. (2006). Model selection and estimation in regression with grouped variables. *Journal of the Royal Statistical Society Series B*, 68, 49–67.
- [12] Friedman, J., Hastie, T., Hofling, H., Tibshirani, R. (2007). Pathwise coordinate optimization. *Annals of Applied Statistics*, 1, 302–332.
- [13] Wu, T., Lange, K., (2008). Coordinate descent algorithms for lasso penalized regression. *Annals of Applied Statistics*, 2 224–244.
- [14] Friedman, J., Hastie, T., Tibshirani, R. (2010). Regularization paths for generalized linear models via coordinate descent. *Journal of Statistical Software*, 33 1–22.
- [15] Breheny, P., Huang, J. (2011). Coordinate descent algorithms for nonconvex penalized regression, with applications to biological feature selection. *Annals of Applied Statistics*, 5, 232–253.
- [16] Breheny, P., Huang, J. (2015). Group descent algorithms for nonconvex penalized linear and logistic regression models with grouped predictors. *Statistics and Computing*, 25(2), 173–187.
- [17] She, Y. (2012). An iterative algorithm for fitting nonconvex penalized generalized linear models with grouped predictors. *Computational Statistics & Data Analysis*, 56(10) 2976–2990.
- [18] De Boor, C. (2001). *A Practical Guide to Splines*. Revised edition. Applied Mathematical Sciences. New York: Springer-Verlag.
- [19] Ruppert, D., Wand, M. P., Carroll, R. J. (2003). *Semiparametric regression*, Cambridge University Press, Cambridge.
- [20] Bakin, S. (1999). *Adaptive regression and model selection in data mining problems*. PhD Thesis. Australian National University, Canberra.
- [21] Wang, L., Chen, G. and Li, H. (2007). Group SCAD regression analysis for microarray time course gene expression data. *Bioinformatics*, 23(12), 1494–1486.
- [22] Wang, L., Li, H., Huang, J. Z. (2008). Variable selection in nonparametric varying-coefficient models for analysis of repeated measurements. *Journal of the American Statistical Association*, 103, 1556–1569.
- [23] Huang, J., Breheny, P., Ma, S. (2012). A selective review of group selection in high-dimensional models. *Statistical Science*, 27 481–499.
- [24] Bai, R., Moran, G. E., Antonelli, J. L., Chen, Y., Boland, M. R. (2022). Spike-and-slab group lassos for grouped regression and sparse generalized additive models. *Journal of the American Statistical Association*, 117(537) 184–197.
- [25] Bühlmann, P., Kalisch, M., Meier, L. (2014). High-dimensional statistics with a view towards applications in biology. *Annual Review of Statistics and its Applications*, 1, 255–278.
- [26] Fan, J., Lv, J. (2008). Sure independence screening for ultrahigh dimensional feature space. *Journal of Machine Learning Research*, 70 (5), 849–911.
- [27] Li, R.Z., Zhong, W., Zhu, L.P. (2012). Feature screening via distance correlation learning. *Journal of the American Statistical Association*, 107, 1129–1139.
- [28] Li, R., Zhong, W., Zhu, L. (2012). Feature screening via distance correlation learning. *Journal of the American Statistical Association*, 107(499), 1129–1139.
- [29] Kazemi, M., Shahsavani, D., Arashi, M. (2018). A sure independence screening procedure for ultra-high dimensional partially linear additive models. *Journal of Applied Statistics*, 1–19.
- [30] Kazemi, M. (2020). Partial correlation screening for varying coefficient models. *Journal of Mathematical Modeling*, 8(4), 363–376.
- [31] Kazemi, M. (2024). A Robust variable screening approach with application to gene expression data, *REVSTAT-Statistical Journal*. Retrieved from <https://revstat.ine.pt/index.php/REVSTAT/article/view/613>
- [32] Kazemi, M. (2024). Support vector machine in ultrahigh-dimensional feature space. *Journal of Statistical Computation and Simulation*, 94(3), 517–535.