

# **Bayesian flexible modeling of trip durations**

**Hugh Chipman, Edward George, Jason Lemp, and Robert McCulloch**

**Transportation Research Part B**

Volume 44, Issue 5 , Pages 686-698 , June 2010

2010/05/31(月)

論文ゼミ#2

M1 戸叶洋道

# BARTモデル

□ BART(Bayesian Additive Regression Trees)は、従属変数を、回帰木の和として表現したモデル

□ 回帰木は、ツリーの構造

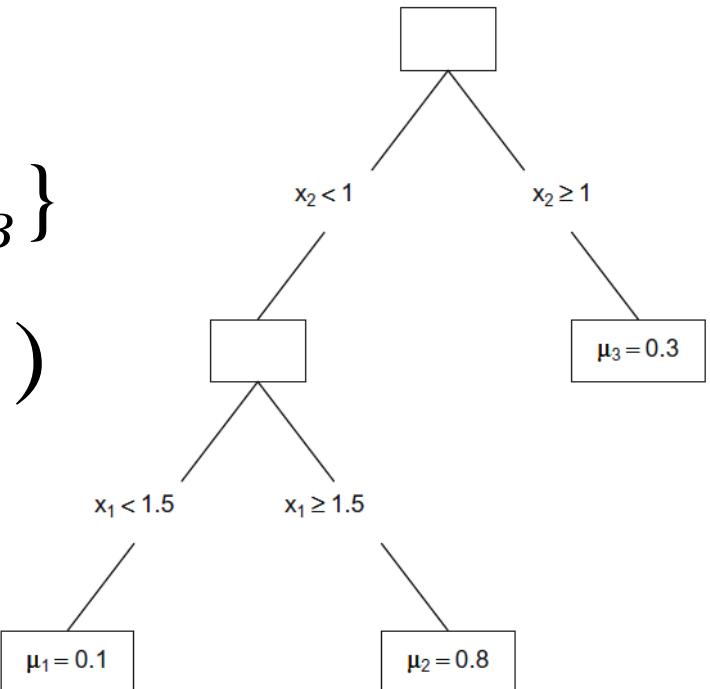
$T$   
ターミナルノードの値

$M = \{\mu_1, \dots, \mu_B\}$

分岐の条件

$x = (x_1, \dots, x_p)$

で構成  $g(x; T, M)$

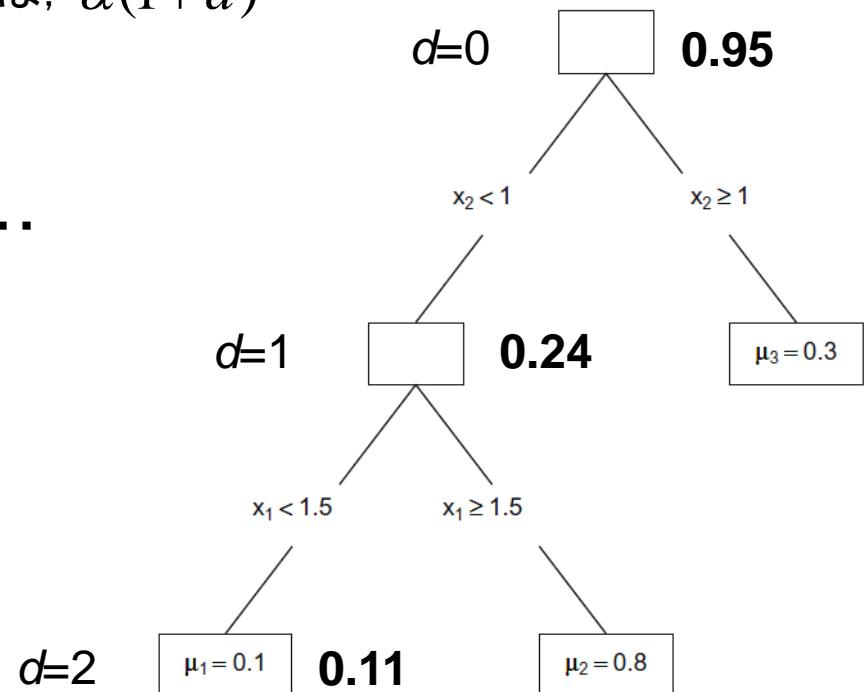


# regression tree (回帰木)

- 回帰木は、一番最初にルートノードがあり、そこから子供ノードが枝分かれし、一番下のターミナルノードへと細分化される構造をとる。各ターミナルノードに $\mu$ の値が格納されている。
- 図は、ターミナルノードが3つの例。 $M = \{0.1, 0.8, 0.3\}$
- あるノードがターミナルノードでない確率は、 $\alpha(1+d)^{-\beta}$

$\alpha=0.95, \beta=2$ とすると( $d$ はノードの深さ)  
それぞれのノードに子供がいる確率は…

- 枝分かれの変数 $x$ とその値もランダムに決まる

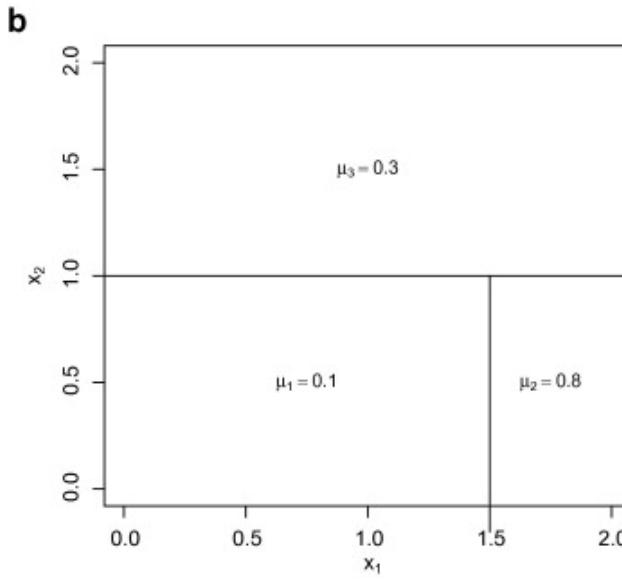
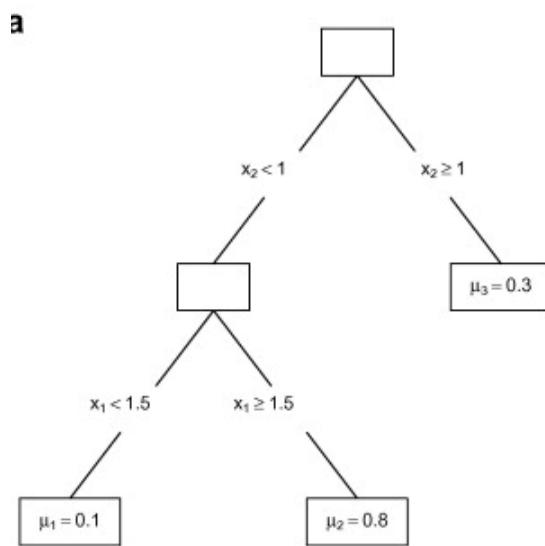


# 回帰木の事前確率

$$\alpha = 0.95, \beta = 2$$

$x_1, x_2$  は、0.0~2.0まで0.1刻みの値をとる

$$\begin{aligned} & 0.95 \times (\text{root node is nonterminal}) \\ & 0.5 \times (\text{split is on } X_2, \text{ one of two variables}) \\ & 0.05 \times (\text{split is on 1 of 20 possible locations}) \\ & 0.2375 \times (\text{left child is nonterminal}) \\ & 0.5 \times (\text{left child splits on } X_1, \text{ one of two variables}) \\ & 0.05 \times (\text{split is on 1 of 20 possible locations}) \\ & (1 - 0.1056) \times (1 - 0.1056) \times (\text{two children are terminal}) \\ & (1 - .2375)(\text{right child of root node is terminal}) = 8.6 \times 10^{-5} \end{aligned}$$



□この木は、 $(x_1, x_2) = (1.0, 0.5)$  のとき、 $\mu_1 = 0.1$  を返す。

# A sum of trees model

$$Y = g(x; T_1, M_1) + g(x; T_2, M_2) + \cdots + g(x; T_m, M_m) + \varepsilon, \quad \varepsilon \sim N(0, \sigma^2)$$

$$f(x) = g(x; T_1, M_1) + g(x; T_2, M_2) + \cdots + g(x; T_m, M_m)$$

$\mu_{i,b}$  は、 $\mu \sim N(0, \sigma_\mu^2)$  に従うものとする。

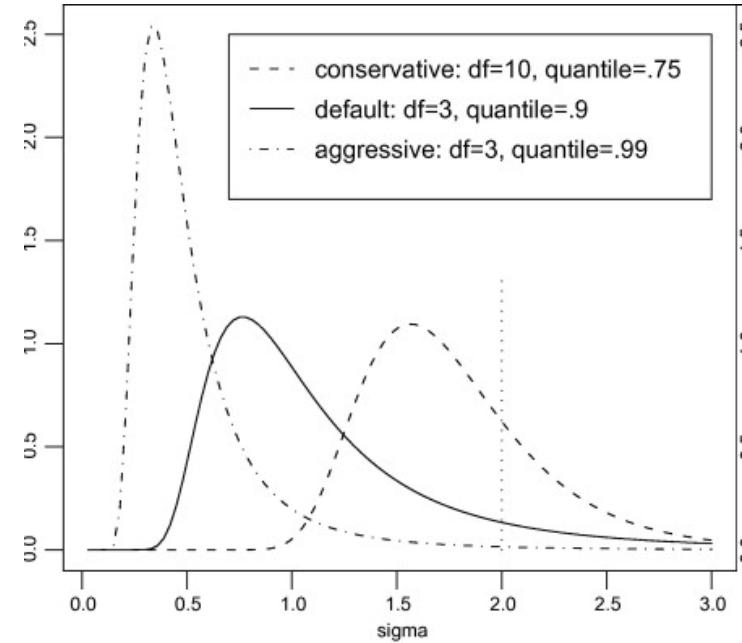
$\sigma$  は、 $\sigma^2 \sim \nu\lambda/\chi_\nu^2$  に従うものとする。

$\hat{\sigma}$ ：（ $\sigma$ のオーバーエスティメート）を定める。実用的には、標本標準偏差を用いる。右の図では2.0

$\nu$ ：自由度(degrees of freedom)を3~10の範囲で定める。

$q$ ：分布がシグマハット以下である確率(puantile)

デフォルト  $(\nu, q) = (3, 0.9)$



# A sum of trees model

$$Y = \sum_i g(x; T_i, M_i) + \varepsilon$$

decision rule

$\mu \sim N(0, \sigma_\mu^2)$

$\varepsilon \sim N(0, \sigma^2)$

$\sigma^2 \sim \nu \lambda / \chi_\nu^2$

# MCMC algorithm

- $y$ という観測値が与えられた時の，事後分布を導く

$$p((T_1, M_1), \dots, (T_m, M_m), \sigma | y)$$

- 基本的には，ギブスサンプラー

- まず $T$ と $M$ をひとつずつサンプリングし，

$$(T_1, M_1) | T_{(1)}, M_{(1)}, \sigma, y$$

$$(T_2, M_2) | T_{(2)}, M_{(2)}, \sigma, y$$

⋮

$$(T_m, M_m) | T_{(m)}, M_{(m)}, \sigma, y$$

- 次に $\sigma$ をサンプリングする

$$\sigma | T_1, \dots, T_m, M_1, \dots, M_m, y$$

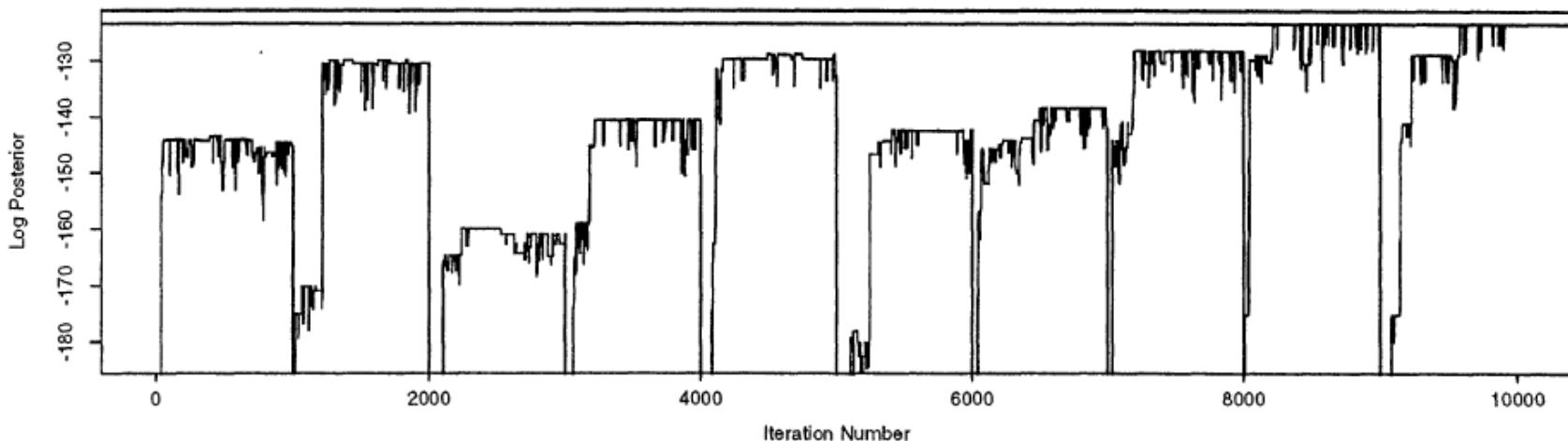
- これを繰り返す

# MCMC algorithm

- $M, \sigma$ は事前分布に標準正規分布を持つ  
⇒通常のベイズ更新を繰り返す
- $T$ は木の構造⇒どうやって更新?
  - GROW
    - ターミナルノードを増やす(0.25)
  - PRUNE
    - ターミナルノードを減らす(0.25)
  - CHANGE
    - 分岐条件を変更(0.4)
  - SWAP
    - 親子の分岐条件を交換(0.1)
- $T$ は事前分布を持たないので、ギブスサンプラーでは出来ない
  - ⇒メトロポリスヘイスティングス
  - Chipman(1998)によれば、更新の選択確率は常に1

# なぜ sum of?

- Chipmanは、1998年に単回帰木のモデルを提案している
- 木が一つだと柔軟性に乏しく、すぐにある値に収束してしまうが、それが真の値かどうかはわからない。
- ある「good tree」を見つけて何度も再スタートを繰り返さなければならない



# Fitting trip duration data with BART

□データは、テキサス州の車によるトリップ

□各トリップの変数(17個)

■世帯属性

- 世帯人数
- 収入
- 子供の数 etc...

■トリップメーカーの変数

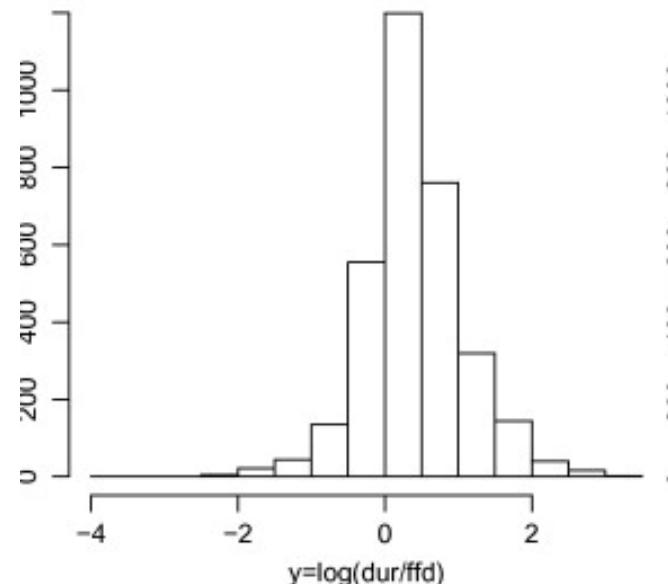
- 年齢
- 職業 etc...

■トリップの変数

- 日時
- トリップタイプ
- 出発時間
- 自由流れトリップ距離
- 自由流れトリップ時間
- トリップ時間 etc...

$$\text{従属変数 } y = \frac{dur}{ffd}$$

トリップ時間は5分単位で丸められて報告されていることが多いので注意！



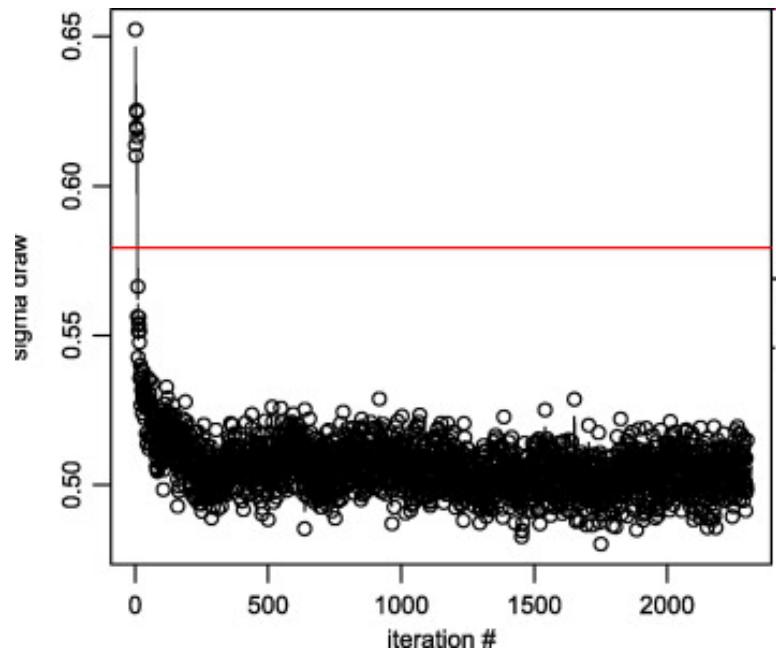
# BART results, all variables

## □ BARTモデル結果

- 図は、 $\sigma$ のMCMCの結果のプロット
- burn-inは300で、総繰り返し数2300
- 計算時間226秒(2.93GHz,Core 2 Duo)
- $\sigma$ の平均値は0.5
- $y$ とBARTのR二乗値は48%
- $x$ に関する変換は必要ない  
(sum of tree が自動的に柔軟に形を変える)

## □ 通常の線形回帰モデル結果

- $\sigma$ の推定値は0.58(図の赤線)
- R二乗値は28%
- $x$ に関して変換が必要



# 結果の解釈

- 各繰り返しで得られる $f^*(x)$ は、真の $f(x)$ の事後分布からのサンプルとして考えることが出来る。
- $f^*(x)$ の平均値は、 $f(x)$ の平均値と推定することが出来る。
- BARTを予測デバイスと考えるならば、 $f^*(x)$ の平均値に各  $x$  を代入してあげれば  $y$  を予測することが出来る。
- 実際にどのような関数になっているか(どの変数が被説明変数に対してどのように寄与しているか)はわからない。

# 結果の解釈

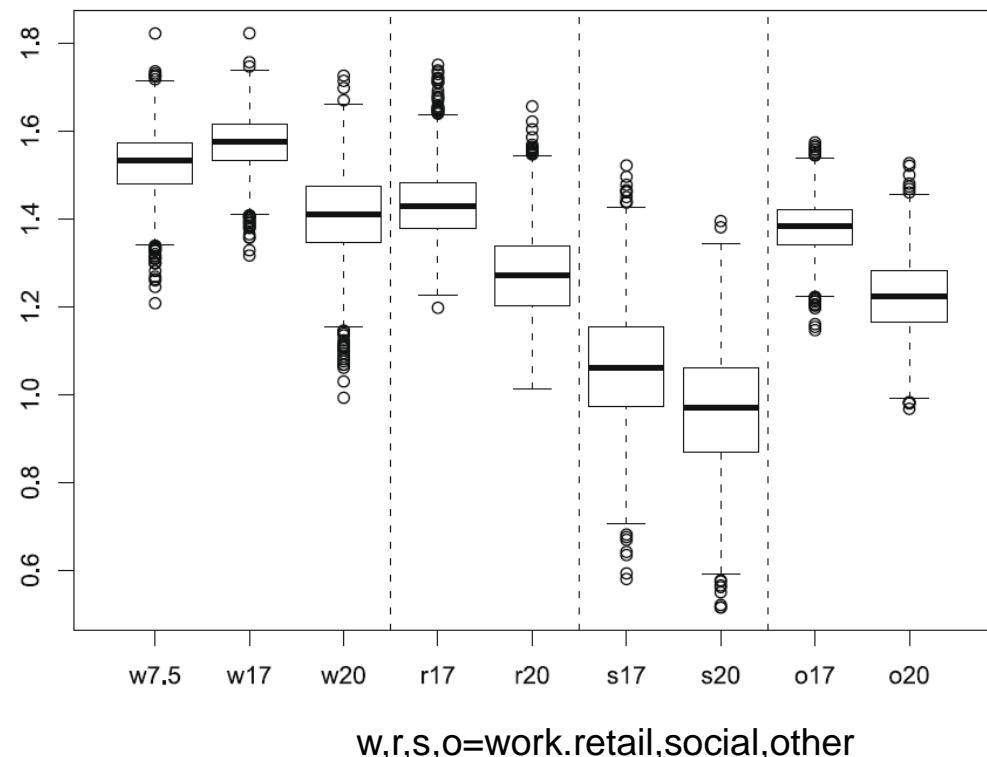
---

- Chipmanは、変数選択法を提案
- 分岐に利用されている回数が多い変数ほど、被説明変数に対する寄与が大きいと考える。
  - 今回の場合、
    - free flow destance(19%)
    - trip type(4%)
    - departure time(3.4%)
  - が分岐で多く利用された。

# 結果の解釈

- 重要なと思われる変数をの組み合わせをいくつか抽出して、比較する。

- ワークトリップはソーシャルトリップよりも長い
- 20時よりも17時の方が基本的に長い時間となっている⇒出発時間がtrip durationに大きな影響を与えている
- ソーシャルトリップは他のトリップよりも不確実性が高い



# Transforming independent variables

## □ 線形回帰モデルを、変数変換で改善

- free flow distanceを対数変換
  - R二乗値28⇒40%
  - σの推定値0.58⇒0.53
- departure timeの変換(popuri et al(2008)による)

$$g_1(T) = \exp(\sin(\frac{2\pi T}{24})), g_2(T) = \exp(\cos(\frac{2\pi T}{24}))$$
$$g_3(T) = \exp(\sin(\frac{4\pi T}{24})), g_4(T) = \exp(\cos(\frac{4\pi T}{24}))$$

$$g(T) = \sum_{i,j} \beta_{i,j} g_i(T)^j$$

- R二乗値40⇒41%
- σの推定値0.53⇒0.52
- ちなみに、今回のBARTモデルは、R二乗値48%，σの平均0.5

# まとめ

- sum of trees + MCMC によって、柔軟に、そして自動的に説明変数の関数が変化していくモデル。
- 線形な回帰モデルと違い、変数の変換を自動的にやってくれるため、予測のモデルとしては非常に有用。
- しかし、Chipmanもその解釈に奮闘中であるように、 $y$ と $x$ の関係がブラックボックスの中にいる感じは否めない。