# Support vector machines (SVMs)

L'algoritmo **SVM** in genere **risolve** lo stesso problema della regressione logistica (**classificazione**) e produce **prestazioni simili**.

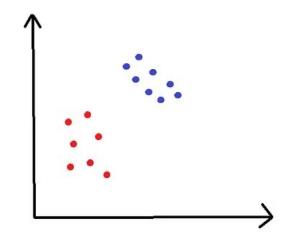
Vale la pena conoscerlo perché l'algoritmo è di natura **geometricamente motivata**, piuttosto che essere guidato dal pensiero probabilistico.

Alcuni esempi dei problemi che le SVM può risolvere:

- È l'immagine di un gatto o di un cane?
- Questa recensione è positiva o negativa?
- I punti nel piano 2D sono rossi o blu?

Partiremo proprio da questo terzo esempio per illustrare **come funziona l'algoritmo SVM**: →

In questo esempio, abbiamo punti in uno spazio 2D che sono rossi o blu e vorremmo separare nettamente i due.



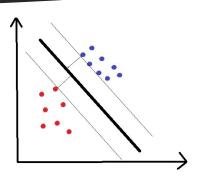
Il set di addestramento è tracciato nel grafico precedente. Vorremmo classificare punti nuovi e non classificati in questo piano. Per fare ciò, le SVM utilizzano una linea di separazione (o, in più di due dimensioni, un iperpiano multidimensionale) per dividere lo spazio in una zona rossa e una zona blu. Puoi già immaginare come potrebbe apparire una linea di separazione nel grafico qui sopra.

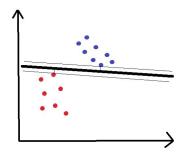
Come, nello specifico, scegliamo dove tracciare la linea?

Nei grafici a destra sono riportati 2 esempi -->

La distanza dal **punto più vicino** su entrambi i lati della linea è chiamata **margine** e **SVM** tenta di **massimizzare il margine**. Possiamo considerarlo come uno **spazio di sicurezza**: più **grande è lo spazio**, **meno è probabile** che i **punti rumorosi vengano classificati erroneamente**.

Sulla base di questa breve spiegazione, sorgono alcune grandi domande.





## 1.Come funziona la matematica dietro questo algoritmo?

Vogliamo trovare l'iperpiano ottimale (una linea, nel nostro esempio 2D).

Questo iperpiano deve

- 1) **separare i dati in modo netto**, con punti blu su un lato della linea e punti rossi sull'altro lato,
- 2) massimizzare il margine.

La versione umana per risolvere questo problema sarebbe quella di prendere un righello e continuare a provare diverse linee che separano tutti i punti finché non si ottiene quella che massimizza il margine.

Esiste un **metodo matematico pulito per ottenere questa massimizzazione**, i dettagli sono molto complessi quindi non li trarremo nello specifico, ma se qualcuno vuole approfondire si tratta del **metodo dei moltiplicatori di Lagrange**, una strategia per trovare i massimi e i minimi locali di una funzione soggetta a vincoli di equazione (cioè soggetta alla condizione che una o più equazioni debbano essere soddisfatte esattamente dai valori scelti delle variabili).

L'iperpiano della soluzione che si ottiene è definito in relazione alla sua posizione rispetto a determinati x\_i, che sono chiamati vettori di supporto, e di solito sono quelli più vicini all'iperpiano.

2. Cosa succede se non riesciamo a separare i dati in modo netto?

Esistono due metodi per affrontare questo problema:

- Ammorbidire la definizione di "separato".

**Permettiamo alcuni errori**, nel senso che permettiamo alcuni punti blu nella zona rossa o alcuni punti rossi nella zona blu. Lo facciamo **aggiungendo un costo C** per gli esempi erroneamente classificati nella nostra funzione di perdita. Fondamentalmente, diciamo che **è accettabile ma costoso classificare erroneamente un punto.** 

- Inseriamo i dati in dimensioni più elevate.

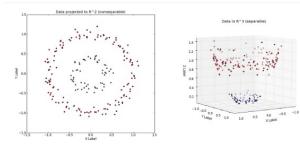
Possiamo creare **classificatori non lineari** aumentando il **numero di dimensioni**, ad esempio includendo  $x^2$ ,  $x^3$ , anche  $\cos(x)$ , ecc. All'improvviso, si hanno confini che possono apparire più ondulati quando li riportiamo alla rappresentazione dimensionale inferiore.

Intuitivamente, è come avere delle biglie rosse e blu stese a terra in modo tale che non possano essere separate nettamente da una linea - ma se potessimo far levitare tutte le biglie rosse da terra nel modo giusto, potremo disegnare un piano che li separa. Poi le lasciamo ricadere a terra sapendo dove finiranno i blu e iniziaeranno i rossi.

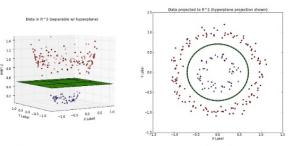
### Grafici a destra -->

In sintesi, le SVM vengono utilizzate per la classificazione, il loro scopo è di trovare un piano che separi nettamente le due classi.

Quando ciò non è possibile, ammorbidiamo la definizione di "separato" oppure inseriamo i dati in dimensioni più elevate in modo da poterli separare in modo pulito.



Un set di dati non separabili in uno spazio bidimensionale R<sup>2</sup> e lo stesso set di dati mappato su tre dimensioni con la terza dimensione x<sup>2</sup>+y<sup>2</sup> (fonte: http://www.eric-kim.net/eric-kim-net/posts/1/kernel\_trucco.html)



Andiamo ora a vedere un po' di pratica...

Il confine decisionale è mostrato in verde, prima nello spazio tridimensionale (a sinistra), poi di nuovo nello spazio bidimensionale (a destra). Stessa fonte dell'immagine precedente.