



UNIVERSITAT  
POLITÈCNICA  
DE VALÈNCIA

## Práctica 2: SVMs

Alfons Juan, Jorge Civera

*DSIC*

Departament de Sistemes  
Informàtics i Computació

# Índice

|          |  |           |
|----------|--|-----------|
| <b>1</b> | <b>Introducción</b>                        | <b>1</b>  |
| <b>2</b> | <b>Breve revisión teórica</b>              | <b>2</b>  |
| <b>3</b> | <b>Actividades</b>                         | <b>4</b>  |
| 3.1      | Tarea MNIST . . . . .                      | 4         |
| 3.2      | Training y dev . . . . .                   | 5         |
| 3.3      | Experimento con el kernel lineal . . . . . | 7         |
| <b>4</b> | <b>Ejercicio</b>                           | <b>13</b> |

# 1. Introducción

- ▶ En esta práctica aplicamos SVMs (a MNIST) con el paquete *svm* de la librería *sklearn*, basado en la librería *libsvm*, cuya *guía* se recomienda para más detalles de los que se dan seguidamente
- ▶ Primero veremos una breve revisión teórica para contextualizar los aspectos más relevantes en el entrenamiento de SVMs
- ▶ Segundo veremos algunas actividades guiadas para el entrenamiento de SVMs con kernel lineal en MNIST
- ▶ Por último se propone un ejercicio a realizar que, en esencia, consiste en repetir con otros kernels las actividades hechas
- ▶ Se dispone de una tarea PoliformaT para entregar el resultado del ejercicio en el plazo de la práctica

## 2. Breve revisión teórica

- Dadas  $N$  muestras  $\{(\mathbf{x}_n, y_n)\}_{n=1}^N$ ,  $\mathbf{x}_n \in \mathbb{R}^D$ ,  $\mathbf{y} \in \{-1, +1\}^N$ , las SVMs usuales requieren resolver el problema de optimización:

$$\begin{bmatrix} \mathbf{w}^* \\ w_0^* \\ \boldsymbol{\xi}^* \end{bmatrix} = \arg \min_{\mathbf{w}, w_0, \boldsymbol{\xi}} \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2 + C \sum_n \xi_n \quad \text{s.a. } \{y_n f_n \geq 1 - \xi_n, \xi_n \geq 0\}$$

donde

- ▷  $f_n \triangleq \mathbf{w}^t \phi(\mathbf{x}_n) + w_0$  es el resultado de clasificar linealmente una transformación  $\phi$  de  $\mathbf{x}_n$  a algún espacio (de alta dimensión)
- ▷  $C \geq 0$  es el parámetro de *penalización* o *regularización*
  - ⇒  $C \uparrow$ :  $\boldsymbol{\xi}^* = 0$ , restricciones fuertes, menor regularización
  - ⇒  $C \downarrow$ :  $\boldsymbol{\xi}^* \geq 0$ , restricciones débiles, mayor regularización

- ▶ La resolución del problema requiere calcular una función **kernel**,  $\mathcal{K}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) \triangleq \phi(\mathbf{x}_i)^t \phi(\mathbf{x}_j)$ , con alguno de cuatro modelos básicos:
  - ▷ **Lineal:**  $\mathcal{K}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) = \mathbf{x}_i^t \mathbf{x}_j$
  - ▷ **Gaussiano (o RBF):**  $\mathcal{K}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) = \exp(-\gamma \|\mathbf{x}_i - \mathbf{x}_j\|^2)$ ,  $\gamma > 0$ 
    - ⇒ Cumple  $0 < \mathcal{K}_{ij} \leq 1$
    - ⇒  $\gamma \uparrow$ : kernel estrecho, requiere mayor regularización
    - ⇒  $\gamma \downarrow$ : kernel ancho, requiere menor regularización
  - ▷ **Polinómico:**  $\mathcal{K}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) = (\gamma \mathbf{x}_i^t \mathbf{x}_j + r)^d$ ,  $\gamma > 0$ 
    - ⇒  $d \uparrow$ : tiende a  $\infty$  si  $\gamma \mathbf{x}_i^t \mathbf{x}_j + r > 1$ ; a 0 si  $\gamma \mathbf{x}_i^t \mathbf{x}_j + r < 1$
  - ▷ **Sigmoide:**  $\mathcal{K}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) = \tanh(\gamma \mathbf{x}_i^t \mathbf{x}_j + r)$
- ▶ La aplicación de SVMs a una tarea requiere elegir un kernel apropiado, ajustar  $C$  y, si procede, también  $\gamma$ ,  $d$  (degree) y  $r$  (coef0)

## 3. Actividades

### 3.1. Tarea MNIST

- ▶ Vamos a aplicar el clasificador de mixturas de Gaussianas a MNIST proyectada mediante PCA a 20 dimensiones
- ▶ Descarga los siguientes ficheros de PoliformaT:
  - ▷ `train-images-idx3-ubyte.pca20.npz` (vectores)
  - ▷ `train-labels-idx1-ubyte.pca20.npz` (etiquetas)

## 3.2. Training y dev

- Script para obtener una partición tr-dev a partir de MNIST:

part.py

```
1 #!/usr/bin/env python
2 import sys
3 import numpy as np
4
5 if len(sys.argv) != 8:
6     print('%s <dat> <lab> <tr%%> <dv%%> <seed> <tr> <dv>' % sys.argv[0]);
7     sys.exit(1);
8
9 X=np.load(sys.argv[1]); X=X[X.files[0]]; # imágenes MNIST en npz
10 xl=np.load(sys.argv[2]); xl=xl[xl.files[0]]; # etiquetas MNIST en npz
11 trper=int(sys.argv[3]); # porcentaje para training
12 dvper=int(sys.argv[4]); # porcentaje para dev
13 seed=int(sys.argv[5]); # semilla
14 tr=sys.argv[6]; # nombre ficheros tr (tr imágenes y trl labels)
15 dv=sys.argv[7]; # nombre ficheros dv (dv imágenes y dvl labels)
16 N=X.shape[0]; # número de datos
17
18 # permutamos aleatoriamente todos los datos
19 np.random.seed(seed); p=np.random.permutation(N); X=X[p]; xl=xl[p];
20
21 # guardamos imágenes y labels de tr y dv en formato npz
22 Ntr=round(trper/100*N); Ndv=round(dvper/100*N);
23 np.savez_compressed(tr, dat=X[:Ntr]);
24 np.savez_compressed(tr+'1', dat=xl[:Ntr])
25 np.savez_compressed(dv, dat=X[N-Ndv:]);
26 np.savez_compressed(dv+'1', dat=xl[N-Ndv:])
```

- ▶ Obtén una partición tr-dev con un 20 % y 10 % de MNIST:

```
./part.py train-images-idx3-ubyte.pca20.npz  
↪ train-labels-idx1-ubyte.pca20.npz 20 10 23 tr dv
```

- ▷ Comprueba que tienes los siguientes ficheros:

```
du -sh tr.npz trl.npz dv.npz dvl.npz
```

```
1,8M tr.npz  
12K trl.npz  
900K dv.npz  
8,0K dvl.npz
```

- ▷ Comprueba informalmente que estén bien:

```
>>> import numpy as np  
>>> z=np.load('tr.npz')  
>>> z.files  
['dat']  
>>> z['dat'].shape  
(12000, 20)  
>>> ... # haz lo mismo con trl.npz, dv.npz y dvl.npz
```



## 3.3. Experimento con el kernel lineal

- Script para realizar un experimento con el kernel lineal:

linear.py

```
1  #!/usr/bin/env python
2  import sys
3  import numpy as np
4  from sklearn import svm
5
6  if len(sys.argv) != 5:
7      print('Usage: %s <tr.npz> <trl.npz> <dv.npz> <dvl.npz>' % sys.argv[0]);
8      sys.exit(1);
9
10 tr=np.load(sys.argv[1]); tr=tr[tr.files[0]];
11 trl=np.load(sys.argv[2]); trl=trl[trl.files[0]];
12 dv=np.load(sys.argv[3]); dv=dv[dv.files[0]];
13 dvl=np.load(sys.argv[4]); dvl=dvl[dvl.files[0]];
14
15 # normalizamos las características en [-1,1]
16 S=max(tr.max(),abs(tr.min())); tr/=S; dv/=S;
17
18 # probamos diferentes valores para el parámetro de penalización C, C>0,
19 # y hallamos el error en tr y dv para cada uno de ellos
20 for C in [1e-3, 1e-2, 1e-1, 1, 1e1, 1e2, 1e3, 1e4]:
21     clf=svm.SVC(kernel='linear',C=C).fit(tr, trl)
22     etr=(trl!=clf.predict(tr)).mean();
23     edv=(dvl!=clf.predict(dv)).mean();
24     print("%8g %8.2f %8.2f" % (C,etr*100,edv*100));
```

► Experimento con el kernel lineal:

```
./linear.py tr.npz trl.npz dv.npz dvl.npz >linear.out &
```

▷ Examinamos el resultado con cat o tail -f:

```
tail -f linear.out
```

|   |       |       | linear.out |
|---|-------|-------|------------|
| 1 | 0.001 | 88.61 | 88.82      |
| 2 | 0.01  | 20.20 | 19.82      |
| 3 | 0.1   | 12.04 | 11.82      |
| 4 | 1     | 10.16 | 10.30      |
| 5 | 10    | 9.34  | 10.10      |
| 6 | 100   | 9.02  | 10.17      |
| 7 | 1000  | 9.10  | 10.18      |
| 8 | 10000 | 9.07  | 10.18      |

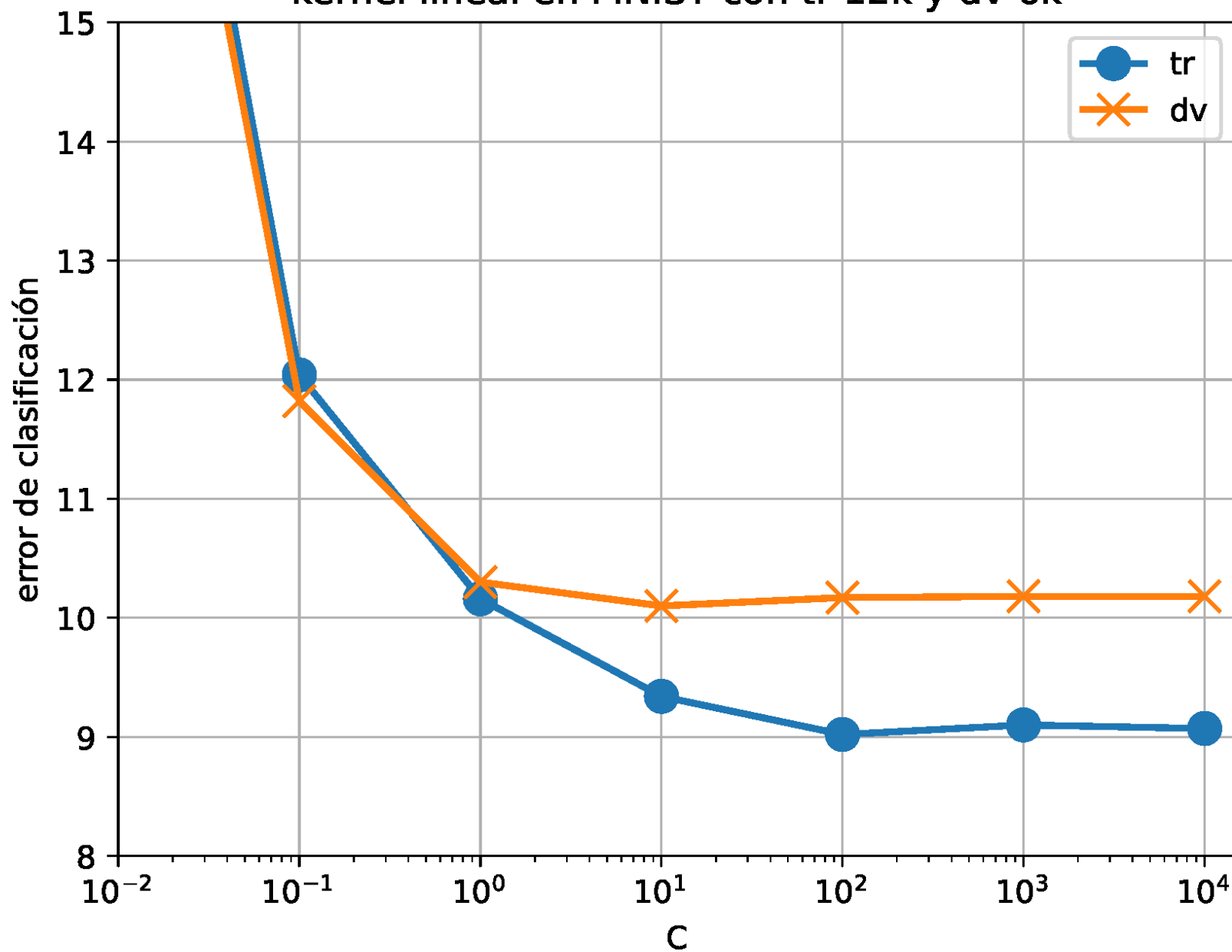
- ▷ Observamos que el error en tr y dv decrece al aumentar  $C$  hasta 10; luego se estabiliza tanto en tr (9.1) como en dv (10.1)
- ▷ La debilitación de restricciones ( $C \rightarrow 0^+$ ) no parece ayudar
- ▷ Con restricciones fuertes ( $C \rightarrow \infty$ ) obtenemos un error cercano al 10%, lo cual parece indicar que las características originales no son suficientes para “linearizar” los datos

## ► Script para hacer una gráfica con los resultados:

linear\_plot.py

```
1  #!/usr/bin/env python
2  import numpy as np
3  import matplotlib.pyplot as plt
4
5  d=np.loadtxt('linear.out')
6  fig, ax = plt.subplots()
7  ax.set_title('kernel lineal en MNIST con tr 12k y dv 6k');
8  ax.grid();
9  ax.set_xscale('log');
10 ax.set_xlim([1e-2,1.5e4]);
11 ax.set_xlabel('C');
12 ax.set_ylim([8,15]);
13 ax.set_ylabel('error de clasificación');
14 ax.plot(d[:,0], d[:,1], label='tr', lw=2, marker='o', markersize=10)
15 ax.plot(d[:,0], d[:,2], label='dv', lw=2, marker='x', markersize=10)
16 ax.legend();
17 plt.savefig('linear.pdf');
18 plt.show();
```

## kernel lineal en MNIST con tr 12k y dv 6k



## ► Script para entrenar con todos los datos y guardar el modelo:

linear\_save.py

```
1 #!/usr/bin/env python
2 import numpy as np
3 from sklearn import svm
4 import pickle
5
6 tr=np.load('train-images-idx3-ubyte.pca20.npz'); tr=tr[tr.files[0]];
7 trl=np.load('train-labels-idx1-ubyte.pca20.npz'); trl=trl[trl.files[0]];
8 S=max(tr.max(),abs(tr.min())); tr/=S;
9 C=10;
10 clf=svm.SVC(kernel='linear',C=C).fit(tr,trl);
11 etr=(trl!=clf.predict(tr)).mean();
12 print("%8g %8.2f" % (C,etr*100));
13 pickle.dump(clf,open('linear_save.clf','wb'));
```

```
./linear_save.py >linear_save.out &
```

linear\_save.out

```
10      9.60
```

```
du -sh linear_save.clf
```

```
3,4M→linear_save.clf
```

► Script para comprobar que el modelo guardado está bien:

linear\_check.py

```
1  #!/usr/bin/env python
2  import numpy as np
3  from sklearn import svm
4  import pickle
5
6  tr=np.load('train-images-idx3-ubyte.pca20.npz'); tr=tr[tr.files[0]];
7  trl=np.load('train-labels-idx1-ubyte.pca20.npz'); trl=trl[trl.files[0]];
8  S=max(tr.max(),abs(tr.min())); tr/=S;
9  clf=pickle.load(open('linear_save.clf','rb'));
10 etr=(trl!=clf.predict(tr)).mean();
11 print("%8g %8.2f" % (clf.C,etr*100));
12 pickle.dump(clf,open('linear_save.clf','wb'));
```

```
./linear_check.py >linear_check.out &
```

linear\_check.out

```
10      9.60
```

## 4. Ejercicio

- ▶ Repite el experimento con el kernel lineal haciendo uso de los otros tres kernels disponibles: poly, rbf y sigmoid
- ▶ Los principales parámetros a explorar son  $C \geq 0$  y  $\gamma > 0$ 
  - ▷ poly también depende de  $d$  (degree) y  $r$  (coef0)
  - ▷ sigmoid también depende de  $r$  (coef0)
- ▶ Los resultados con cada kernel deberán presentarse mediante gráficas apropiadas que faciliten su interpretación, siendo de especial interés identificar qué parámetros y valores tienen mayor efecto en el grado de subajuste o sobreajuste de los modelos
  - ▷ *Ejemplo:* un modelo entrenado con  $C$  muy pequeño debilitará mucho las restricciones, por lo que se hallará fuertemente regularizado y posiblemente subajustado (en dv y también en tr)

- ▶ Elabora una memoria en pdf que describa los experimentos realizados y resultados obtenidos; en particular, por cada uno de los tres kernels a probar, la memoria debe:
  - ▷ Describir los scripts experimentales empleados
  - ▷ Incluir (al menos) una gráfica con los resultados obtenidos
  - ▷ Discutir los resultados de la gráfica
  - ▷ Proporcionar los valores de los parámetros escogidos para entrenar el modelo final con todos los datos, así como una estimación de su error (con tr)
- ▶ Sube la memoria y el modelo final más prometedor (de los tres obtenidos) a la tarea Poliformat de la práctica
  - ▷ Tanto la memoria como el modelo pueden deben subirse comprimidos (p.e. con gzip -9); el modelo no debe pasar de 4Mb
  - ▷ Si la práctica se hace en pareja, basta que la entregue una persona e indique claramente el nombre de la otra