# Inteligencia Artificial

Machine Learning - (Aprendizaje Automático) Aprendizaje Supervisado - Clasificación Técnicas NO Paramétricas

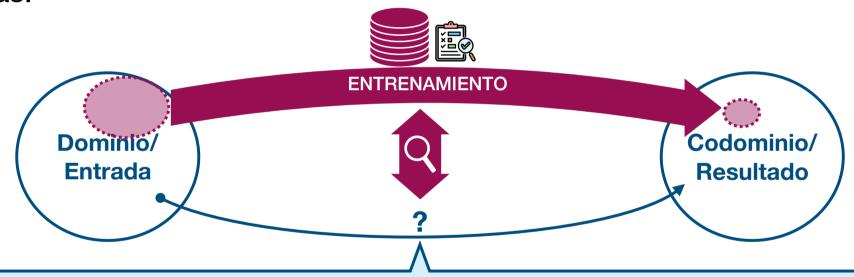


## Machine Learning - Qué esperamos como resultado

Tipo de Aprendizaje	Tipo de Resultado Esperado	Ejemplo
Aprendizaje Supervisado	Clasificación	Predecir categorías. Ej: detectar si un email es spam o no.
	Regresión	Predecir valores numéricos. Ej: precio de una casa.
Aprendizaje No Supervisado	Agrupamiento (Clustering)	Descubrir grupos. Ej: segmentación de clientes por comportamiento.
	Detección de anomalías	Identificar valores atípicos. Ej: fraude bancario.
	Reducción de dimensionalidad	Simplificar datos. Ej: visualización de datos de alta dimensión.
	Reglas de asociación	Encontrar relaciones frecuentes. Ej: productos comprados juntos.
Aprendizaje por Refuerzo	Secuencias óptimas de acciones (reglas)	Tomar decisiones en ambientes dinámicos. Ej: robots o videojuegos.
Aprendizaje Auto-supervisado	Representaciones de datos	Aprender estructuras internas sin etiquetas explícitas. Ej: embeddings.
Aprendizaje Semi-supervisado	Clasificación / Regresión	Mezcla de datos etiquetados y no etiquetados. Mejora generalización.

### Machine Learning - Aprendizaje Supervisado

El algoritmo recibe un conjunto de entrenamiento con las respuestas correctas y aprende a generalizar para responder correctamente a nuevas entradas.

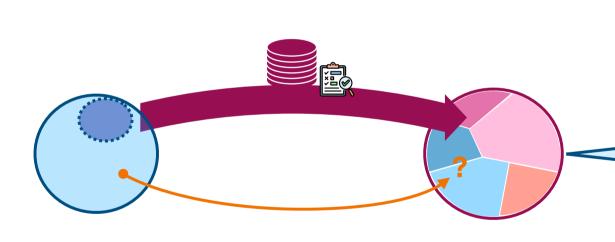


De manera general, los problemas se dividen en dos categorías, de acuerdo a la salida esperada del algoritmo:

- Problemas de clasificación: La salida del algoritmo es un valor tomado de un conjunto de finito de valores
- Problemas de predicción (regresión): La salida es un número entero o real

### ML Supervisado - Clasificación

La clasificación es una tarea de aprendizaje supervisado en la que un modelo aprende a asignar una etiqueta o categoría a una entrada, basándose en ejemplos previos con etiquetas conocidas. Estas etiquetas o categorías deben ser discretas y acotadas, sino estaríamos en un problema de regresión.



Existen diferentes tipos de clasificación, algunas de ellas son:

- Clasificación Binaria: cuando la cantidad de características o etiquetas son dos (por ejemplo, detección de spam en el correo)
- •Clasificación Multi-clase: cuando la cantidad de características o etiquetas son más de dos (por ejemplo, detección de frutas)
- Clasificación Multi-etiqueta: cuando los individuos pueden tener más de una etiqueta o característica (por ejemplo, características de una foto: (sepia/color, día/noche, ...)

### ML Supervisado - Clasificación - No Paramétrica

En machine learning, un modelo **no paramétrico** es aquel que no asume una forma funcional fija para los datos (como una recta o un polinomio). Además, en general, la complejidad del modelo crece con la cantidad de datos.

Algunas de las técnicas de clasificación NO paramétricas más conocidas son:

k-Nearest Neighbors (k-NN): Predice según los vecinos más cercanos en el espacio de características.

Árboles de decisión (Decision Trees): No suponen ninguna forma de la función; dividen el espacio según los datos.

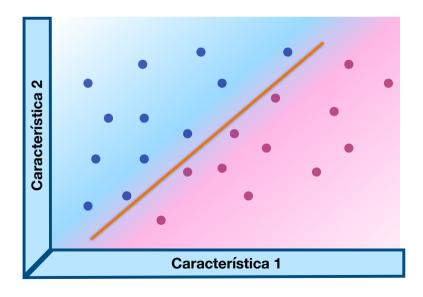
Support Vector Machines (SVM, con kernels no lineales): Expanden la dimensionalidad con kernels, sin forma paramétrica fija.

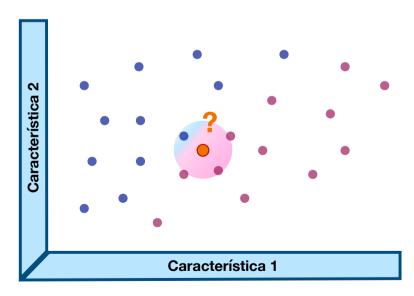
## MLS Clasificación - k-Nearest Neighbors (k-NN)

k-Nearest Neighbors (k-NN) es un algoritmo de aprendizaje supervisado para clasificación y regresión. La idea es simple:

"Un ejemplo se parece más a aquellos que están más cerca en el espacio de características."

Esta técnica no construye un modelo explícito, sino que almacena los datos de entrenamiento para buscar los **k** vecinos más cercanos al nuevo punto de entrada para predecir su valor.



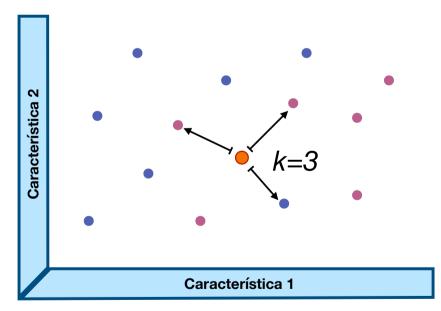


## MLS Clasificación - k-Nearest Neighbors (k-NN)

La técnica consiste en buscar cuáles (k) casos del conjunto de entrenamiento (casos conocidos) son los más cercanos y en base a sus valores, predecir cuál es el valor para el actual.

Como podemos observar, no es necesario entrenamiento alguno. Si se deben tener en cuenta varios hiperparámetros:

- Cuántos vecinos se van a tener en cuenta, usualmente una cantidad impar.
- Cómo medimos la distancia de proximidad
- Cómo determinamos el valor a predecir



## MLS Clasificación - k-NN - ¿cuál K?

Si elegimos *k* pequeños, el modelo se torna más flexible pero es muy sensible al ruido y valores atípicos (*overfitting*)

Si el *k* es demasiado grande (predecimos basándonos en muchos vecinos), mejora la robustez en cuanto a ruido y valores atípicos pero podemos perder demasiada precisión y caer en *underfitting*.

Algunas *heurísticas* indican que el k puede calcularse en base a al tamaño del conjunto de entrenamiento,  $k \approx \sqrt{N}$ .

Las mejor opción es utilizar cross-validation sobre el conjunto de entrenamiento para encontrar el mejor k (aquel que maximiza la presición).

### MLS Clasificación - k-NN - Distancias

La distancia de Minkowski es una generalización de varias métricas de distancia conocidas, incluidas la distancia Euclídea y la distancia Manhattan.

Dados dos vectores (casos) en un espacio n-dimensional:

$$x = (x_1, x_2, ..., x_n), y = (y_1, y_2, ..., y_n)$$

La distancia de Minkowski de orden p se define como:

$$d(x,y) = \left(\sum_{i=1}^{n} |x_i - y_i|^p\right)^{\frac{1}{p}}$$

- Cuando p = 1: se denomina distancia **Manhattan** (o de la ciudad), funciona mejor si las diferencias individuales importan más (ej. datos dispersos).
- Cuando p = 2: es la clásica distancia Euclídeana
- Cuando p >2: se denomina distancia Chebyshev (o máximo absoluto), penaliza más las diferencias grandes

### MLS Clasificación - k-NN - Escalado

Si usamos directamente los valores "crudos" de cada dimensión (altura, peso, edad, etc.), la distancia depende de la escala de las variables (kg, tn, mts, millas, etc.). Esto puede afectar nuestra técnica, por ejemplo, medir altura en metros o en millas cambia totalmente las distancias. También es difícil comparar magnitudes diferentes: ¿qué significa que alguien difiera en 5 años de edad vs. 5 kg de peso?.

Para reducir el impacto podemos aplicar normalización o estandarización:

Se calcula la media  $(\mu_i)$  y la desviación estándar  $(\sigma_i)$  de cada dimensión i.

Cada valor 
$$x_{j,i}$$
 se transforma en:  $z_{j,i} = \frac{x_{j,i} - \mu_i}{\sigma_i}$  Z-Score

Este proceso produce que todas las variables terminan con media 0 y desviación estándar 1. Además, ninguna dimensión domina las distancias solo por estar en otra escala.

### MLS Clasificación - k-NN - Escalado

```
import numpy as np
from sklearn.preprocessing import StandardScaler
from scipy.spatial.distance import euclidean
# Dos puntos (personas) con características: [altura en cm, peso en kg, edad en años]
p1 = np.array([180, 80, 25]) # persona 1
p2 = np.array([170, 60, 40]) # persona 2
# Distancia Euclidiana sin normalización
dist raw = euclidean(p1, p2)
# Normalización (estandarización Z-score)
scaler = StandardScaler()
data = np.array([p1, p2])
data scaled = scaler.fit transform(data)
# Distancia Euclidiana con normalización
dist scaled = euclidean(data scaled[0], data scaled[1])
dist_raw, dist_scaled
```

### MLS Clasificación - k-NN - Búsqueda eficiente

Cuando la cantidad casos de entrenamiento es demasiado grande podemos utilizar estructuras de datos para guardar la información que permitan realizar búsquedas de manera más eficiente.

Un ejemplo es la utilización de k-d trees (árboles k dimensionales). La idea es similar a un árbol binario de búsqueda (BST), pero extendido a múltiples dimensiones. Cada nivel del árbol divide el espacio de datos según una de las dimensiones. La división se hace usando un hiperplano perpendicular al eje de esa dimensión (por ejemplo la mediana).

Ejemplo en 2D, en el primer nivel, se divide según el eje x, en el segundo nivel, según el eje y. En el tercer nivel, otra vez según x, y así sucesivamente.

El costo de **construirlo** es  $O(N \log N)$ , la **búsqueda en el mejor caso es**  $O(\log N)$  y en el peor O(N).

### MLS Clasificación - k-NN - Valor a predecir

Para determinar el valor a predecir (clase) el método más utilizado es el de votación mayoritaria entre las clases de los vecinos.

En caso de estar utilizando k-NN como técnica de regresión, se pueden aplicar cálculos como el **promedio o la media ponderada** de los valores de los *k* vecinos.

### MLS Clasificación - k-Nearest Neighbors

### Ventajas:

- Sencillo de implementar.
- No requiere entrenamiento explícito.
- Flexible, ya que puede usarse para clasificación o regresión.
- Se adapta bien a problemas con fronteras de decisión complejas (no necesita que los casos sean linealmente separables).

### **Desventajas:**

- Costoso en predicción: requiere calcular distancias con todos los datos, ineficiente con datasets grandes (usar k-d trees).
- Sensible a la escala de los datos (se recomienda normalizar o estandarizar)
- Sensible a datos atípicos o ruido (elegir correctamente k).
- Dificultad en alta dimensión (problema de la "maldición de la dimensionalidad").

### MLS Clasificación - k-NN - ScikitLearn

```
from sklearn.neighbors import KNeighborsClassifier
# Datos de ejemplo: [largo_pétalo, ancho_pétalo]
X = np.array([
  [1.0, 0.5],
  [1.2, 0.7],
  [1.1, 0.6],
  [3.0, 2.5],
  [3.2, 2.8],
  [2.9, 2.4]
 Etiquetas: 0 = Flor tipo A, 1 = Flor tipo B
y = np.array([0, 0, 0, 1, 1, 1])
# Creamos el clasificador KNN usando KD-Tree
knn = KNeighborsClassifier(n neighbors=3, algorithm='kd tree')
# Entrenamos el modelo (construye el espacio para consultas)
knn.fit(X, y)
# Hacemos una predicción para una nueva flor
nueva flor = np.array([[1.1, 0.65]])
prediccion = knn.predict(nueva_flor)
print("La clase predicha para la nueva flor es:", prediccion[0])
```

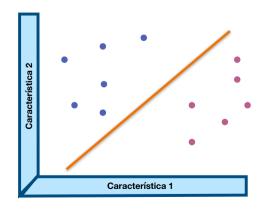
Cantidad de vecinos a tener en cuenta

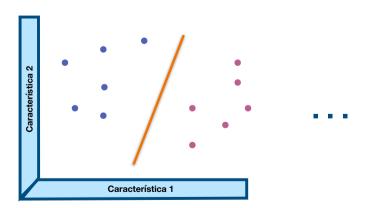
Para generar mantener los datos de manera eficiente en k dimensional tree

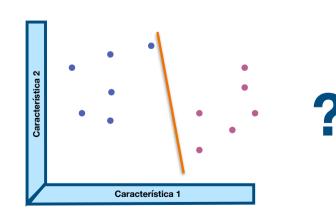
Las **Máquinas de Sopore Vectorial** (SVM) son un poderoso método para clasificación (o regresión) propuesto por **Vladimir Vapnik** durante la década del '60, quien junto **Alexey Chervonenkis** desarrollaron la Teoría de Aprendizaje Estadístico (Statistical Learning Theory) y el Principio de Minimización del Riesgo Estructural (SRM), que es la base teórica de las SVM.



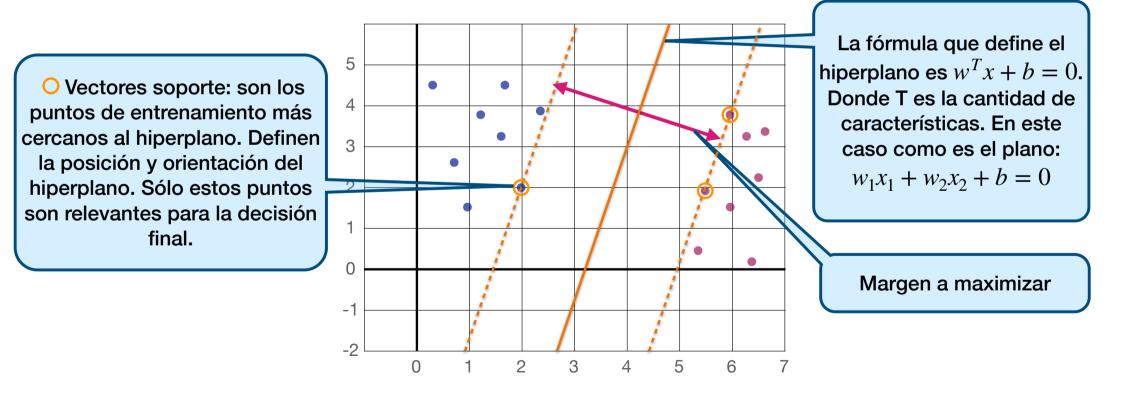
La idea de SVM es tratar de encontrar cuál es la mejor forma de partir (separar) clases de valores para poder clasificarlos

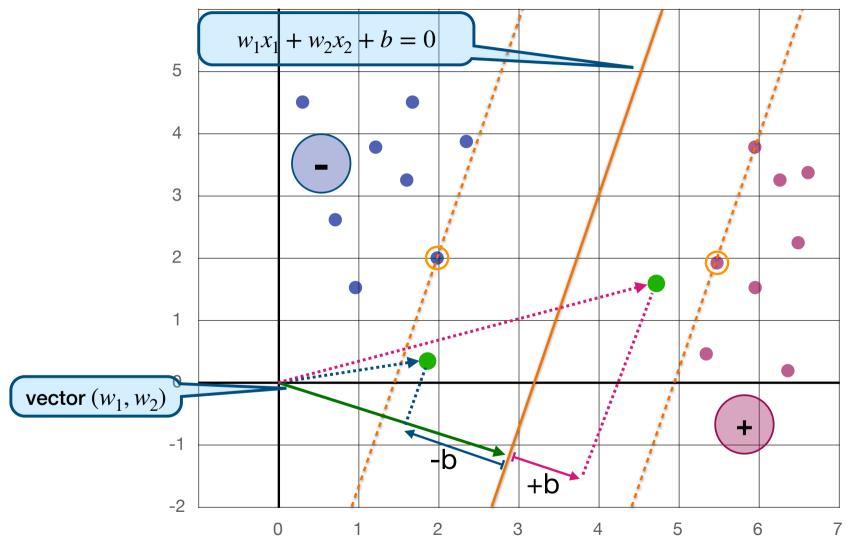


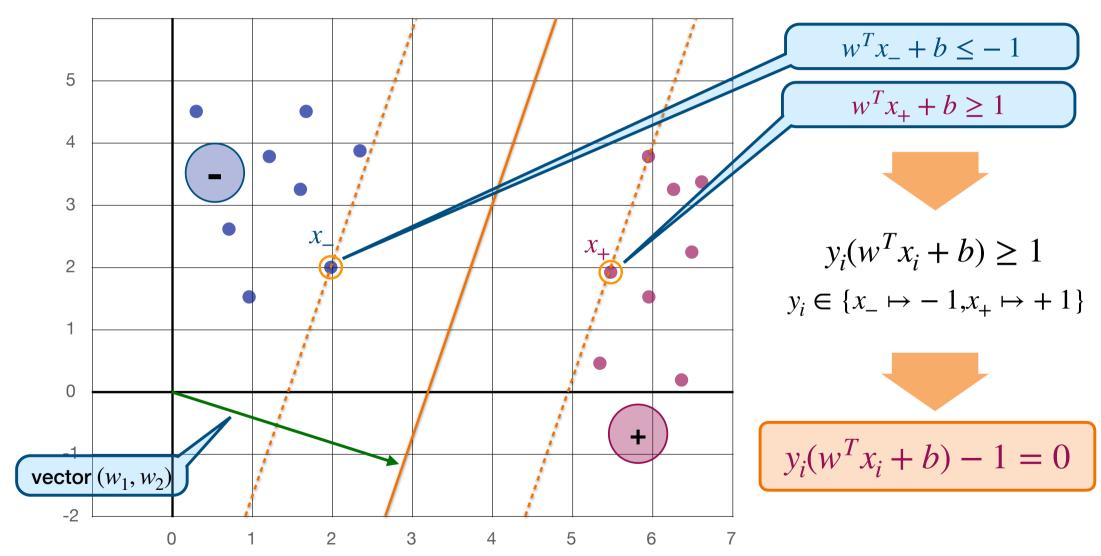


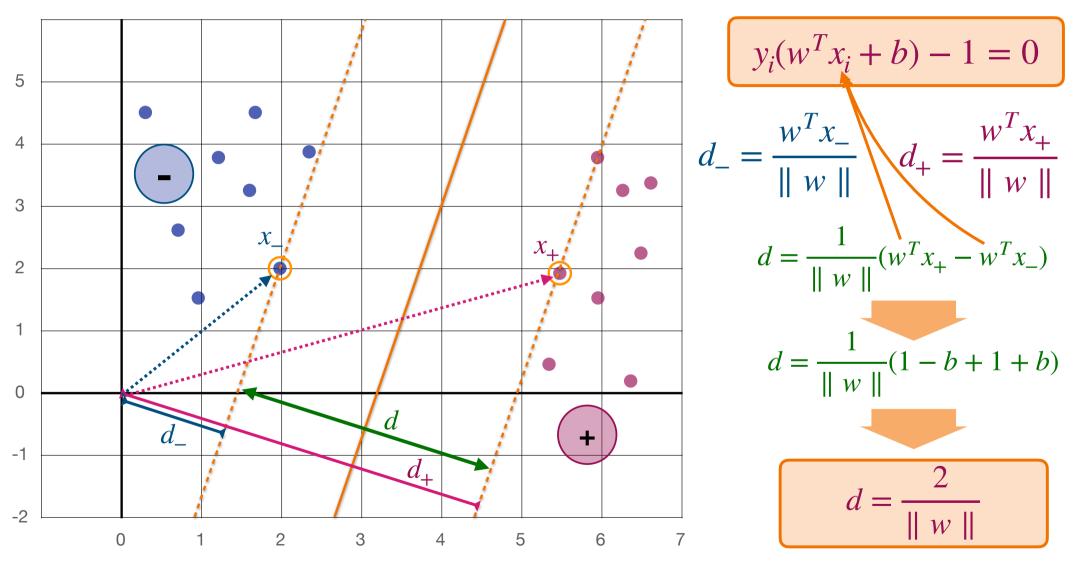


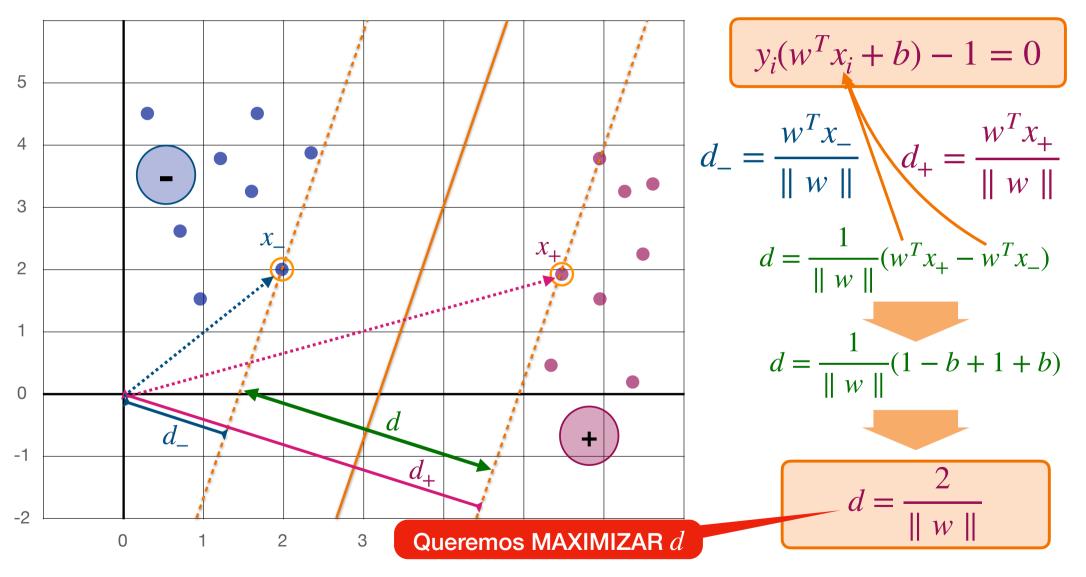
El método SVM propone que la mejor separación entre clases es la que maximiza el margen, es decir, la distancia entre la recta (hiperplano en general) y los puntos más cercanos a la misma.











$$d = \frac{2}{\parallel w \parallel}$$

$$d = \frac{1}{2} \parallel w \parallel^2$$

$$y_i(w^T x_i + b) - 1 = 0$$

### **Utilizando Lagrange**

$$L(w, b, \alpha) = \frac{1}{2} \|w\|^2 - \sum_{i=1}^{N} \alpha_i [y_i(w \cdot x_i + b) - 1]$$

$$\frac{\partial L}{\partial w} : w = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i x_i$$

$$\frac{\partial L}{\partial b}: \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i = 0$$

$$\frac{\partial L}{\partial w}: w = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i x_i \qquad \frac{\partial L}{\partial b}: \qquad \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i = 0 \qquad L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$d = \frac{2}{\parallel w \parallel}$$

Queremos MAXIMIZAR d

$$y_i(w^T x_i + b) - 1 = 0$$

$$d = \frac{1}{2} \parallel w \parallel^2$$

**Utilizando Lagrange** 

$$L(w, b, \alpha) = \frac{1}{2} \|w\|^2 - \sum_{i=1}^{N} \alpha_i [y_i(w \cdot x_i + b) - 1]$$

$$\frac{\partial L}{\partial w} : w = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i x_i$$

$$\frac{\partial L}{\partial b}: \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i = 0$$

$$\frac{\partial L}{\partial w}: w = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i x_i \qquad \frac{\partial L}{\partial b}: \qquad \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i = 0 \qquad L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$d = \frac{2}{\parallel w \parallel}$$

Queremos MAXIMIZAR d

$$y_i(w^T x_i + b) - 1 = 0$$

$$d = \frac{1}{2} \parallel w \parallel^2$$

equivalente a MINIMIZAR

**Utilizando Lagrange** 

$$L(w, b, \alpha) = \frac{1}{2} ||w||^2 - \sum_{i=1}^{N} \alpha_i [y_i(w \cdot x_i + b) - 1]$$

$$\frac{\partial L}{\partial w} : w = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i x_i$$

$$\frac{\partial L}{\partial b}: \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i = 0$$

$$\frac{\partial L}{\partial w}: w = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i x_i \qquad \frac{\partial L}{\partial b}: \qquad \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i = 0 \qquad L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$d = \frac{2}{\parallel w \parallel}$$

$$d = \frac{1}{2} \parallel w \parallel^2$$

Queremos MAXIMIZAR d

equivalente a MINIMIZAR

 $y_i(w^T x_i + b) - 1 = 0$ Restricciones

**Utilizando Lagrange** 

$$L(w, b, \alpha) = \frac{1}{2} ||w||^2 - \sum_{i=1}^{N} \alpha_i [y_i(w \cdot x_i + b) - 1]$$

$$\frac{\partial L}{\partial w} : w = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i x_i$$

$$\frac{\partial L}{\partial b}: \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i = 0$$

$$\frac{\partial L}{\partial w}: w = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i x_i \qquad \frac{\partial L}{\partial b}: \qquad \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i = 0 \qquad L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$d = \frac{2}{\parallel w \parallel}$$

$$d = \frac{1}{2} \parallel w \parallel^2$$

Queremos MAXIMIZAR d

equivalente a MINIMIZAR

 $y_i(w^T x_i + b) - 1 = 0$ 

Restricciones

**Utilizando Lagrange** 

$$L(w, b, \alpha) = \frac{1}{2} ||w||^2 - \sum_{i=1}^{N} \alpha_i [y_i(w \cdot x_i + b) - 1]$$

**Derivando** 

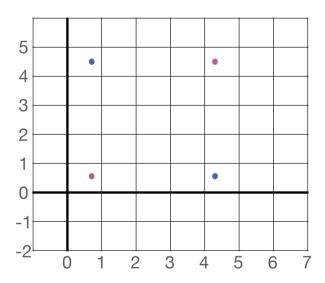
Depende de los valores de aprendizaje

$$\frac{\partial L}{\partial w} : w = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i x_i$$

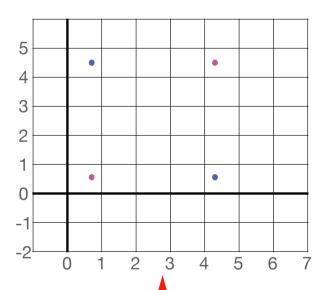
$$\frac{\partial L}{\partial b}: \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i = 0$$

$$\frac{\partial L}{\partial w}: w = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i x_i \qquad \frac{\partial L}{\partial b}: \qquad \sum_{i=1}^{N} \alpha_i y_i = 0 \qquad L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$



$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

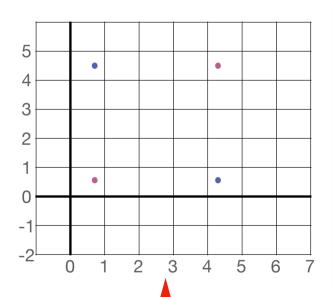


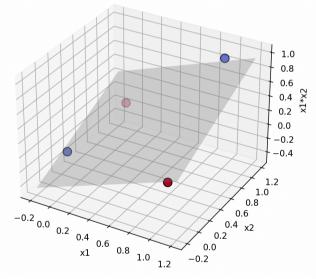
¿ Qué sucede si los datos no son linelmente separables ?

$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j K(x_i, x_j)$$



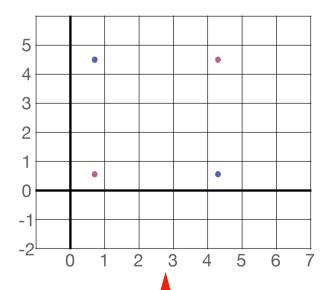


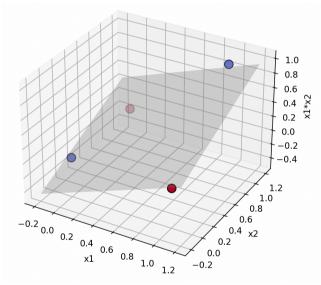
¿ Qué sucede si los datos no son linelmente separables?

$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j K(x_i, x_j)$$





¿ Qué sucede si los datos no son linelmente separables?

#### Lineal:

 $\langle x, y \rangle$ 

#### Polinómico:

$$(\langle x, y \rangle + c)^d$$

### **Radial Basis Function** (RBF/Gaussiano):

$$\exp(-\gamma ||x-y||^2)$$

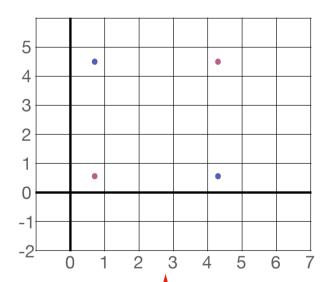
### Sigmoide:

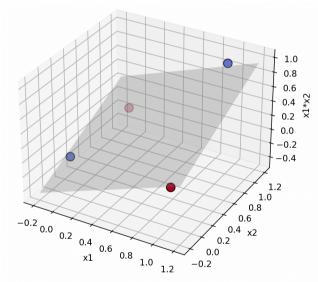
$$tanh(\alpha\langle x,y\rangle+c)$$

$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j (x_i \cdot x_j)$$

$$L(\alpha_i) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_i \alpha_j y_i y_j K(x_i, x_j)$$





Lineal:

 $\langle x, y \rangle$ 

Polinómico:

$$(\langle x, y \rangle + c)^d$$

**Radial Basis Function** (RBF/Gaussiano):

$$\exp(-\gamma ||x-y||^2)$$

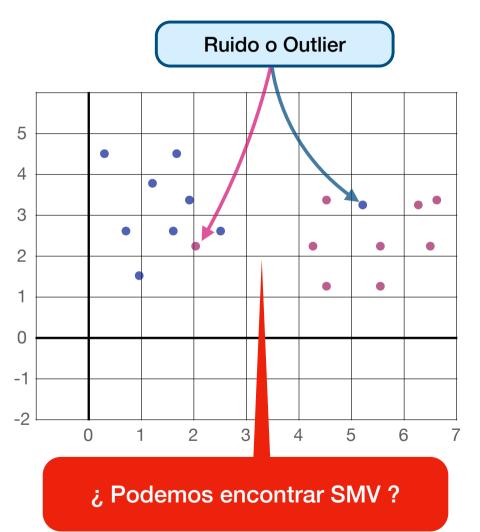
¿ Qué sucede si los datos no son linelmente separables?

Se denomina truco kernel, porque no se necesitar agregar nuevas dimensiones a los datos, sino que se calculan directamente con la transformación (Kernel)

Sigmoide:

$$tanh(\alpha\langle x,y\rangle+c)$$

## MLS Clasificación - SVM - Soft Margin



En un SVM se exige que todas las instancias de entrenamiento estén perfectamente separadas por el hiperplano.

El soft margin permite que algunos puntos estén mal clasificados o dentro del margen, con el objetivo de obtener un modelo que generalice mejor.

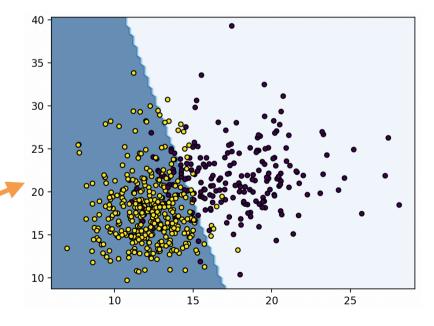
Esto se logra introduciendo slack variables, que miden cuántos puntos "violan" la separación correcta.

$$\min \frac{1}{2} ||w||^2 + C \sum_{i=1}^n \xi_i$$

$$y_i(w \cdot x_i + b) \ge 1 - \xi_i, \quad \xi_i \ge 0$$

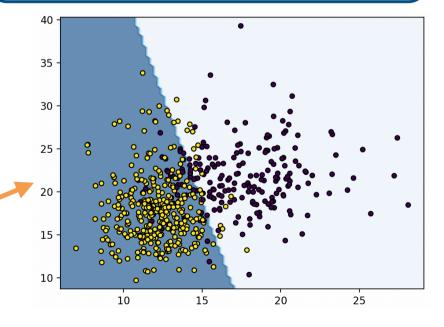
C: Hiperparámetro para controlar el grado de penalidad

```
from sklearn.datasets import load_breast_cancer
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn.inspection import DecisionBoundaryDisplay
from sklearn.svm import SVC
cancer = load_breast_cancer()
X = cancer.data[:, :2]
y = cancer.target
svm = SVC(kernel="linear", C=2)
svm.fit(X, y)
DecisionBoundaryDisplay.from_estimator(
        SVM,
        response method="predict",
        alpha=0.6, # transparencia
        cmap="Blues", # Gama de colores
plt.scatter(X[:, 0], X[:, 1],
            s=20, edgecolors="k")
plt.show()
```



```
from sklearn.datasets import load_breast_cancer
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn.inspection import DecisionBoundaryDisplay
from sklearn.svm import SVC
cancer = load_breast_cancer()
X = cancer.data[:, :2]
y = cancer.target
svm = SVC(kernel="linear", C=2)
svm.fit(X, y)
DecisionBoundaryDisplay.from estimator(
        SVM,
        response method="predict",
        alpha=0.6, # transparencia
        cmap="Blues", # Gama de colores
plt.scatter(X[:, 0], X[:, 1],
            s=20, edgecolors="k")
plt.show()_
```

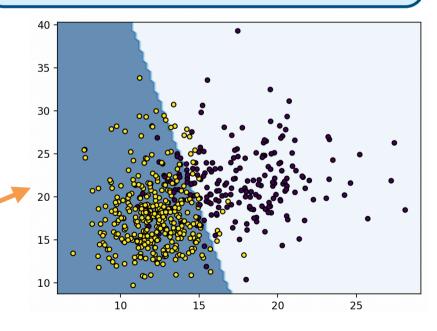
#### Resaltado de areas



```
from sklearn.datasets import load_breast_cancer
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn.inspection import DecisionBoundaryDisplay
from sklearn.svm import SVC
cancer = load_breast_cancer()
X = cancer.data[:, :2]
y = cancer.target
svm = SVC(kernel="linear", C=2)
svm.fit(X, y)
DecisionBoundaryDisplay.from estimator(
        SVM,
        response method="predict",
        alpha=0.6, # transparencia
        cmap="Blues", # Gama de colores
plt.scatter(X[:, 0], X[:, 1],
            s=20, edgecolors="k")
plt.show()_
```

SVM lineal con softmargin 2

#### Resaltado de areas



```
from sklearn.datasets import load_breast_cancer
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn.inspection import DecisionBoundaryDisplay
                                                                   Dataset ejemplos de la clase
from sklearn.svm import SVC
cancer = load breast cancer()
                                                                    SVM lineal con softmargin 2
X = cancer.data[:, :2]
y = cancer.target
svm = SVC(kernel="linear", C=2)
                                                                        Resaltado de areas
svm.fit(X, y)
DecisionBoundaryDisplay.from estimator(
        SVM,
                                                                35
        response method="predict",
                                                                30
        alpha=0.6, # transparencia
        cmap="Blues", # Gama de colores
                                                                25
plt.scatter(X[:, 0], X[:, 1],
            s=20, edgecolors="k")
                                                                15
plt.show()_
                                                                10
                                                                                15
                                                                                        20
                                                                                                25
```

### MLS Clasificación - SVM - Resumen

### **Ventajas**

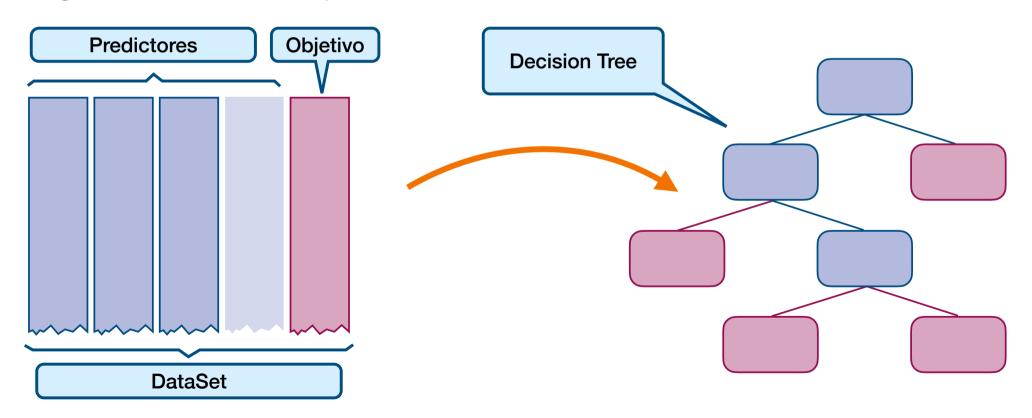
- Buen rendimiento en alta dimensión: Funciona muy bien con datos de muchas variables, por ejemplo imágenes.
- Manejo de relaciones no lineales: Gracias a los kernels (RBF, polinómico).
- Robustez frente a outliers: El soft margin permite ignorar ciertos puntos atípicos.
- · Clasificación binaria y multiclase: Útil tanto para dos clases como para múltiples clases.

### **Desventajas**

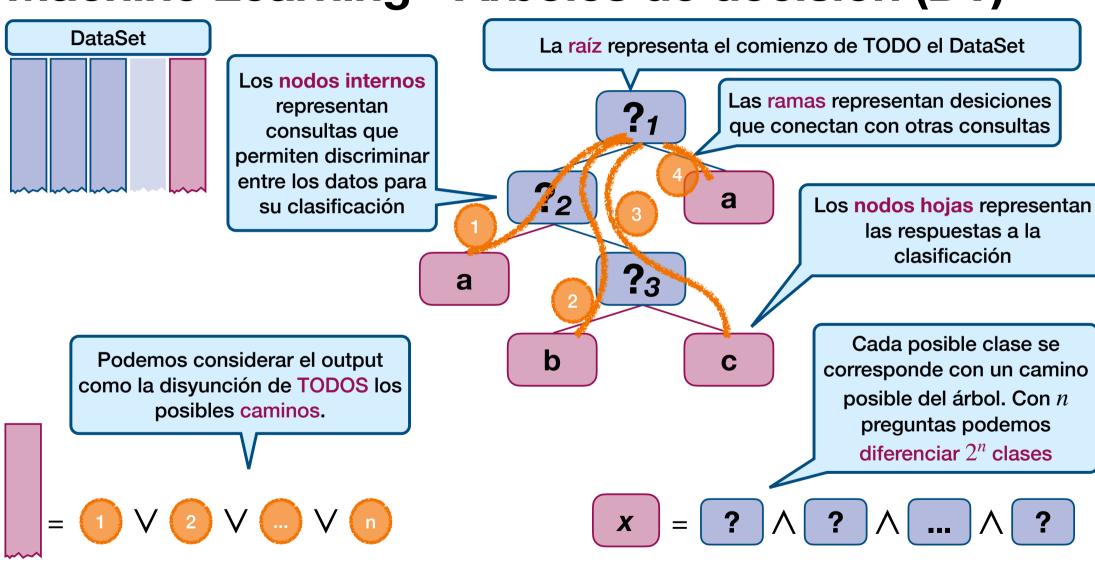
- Entrenamiento lento: Muy costoso en datasets grandes.
- Dificultad en la selección de parámetros: Elegir kernel y ajustar hiperparámetros suele ser complejo.
- Sensibilidad al ruido: Pierde rendimiento con datos ruidosos o clases solapadas.
- Poca interpretabilidad: Difícil de entender en espacios de alta dimensión.
- Necesidad de escalado: Requiere normalizar/estandarizar los datos para un buen desempeño.

# Machine Learning - Árboles de decisión (DT)

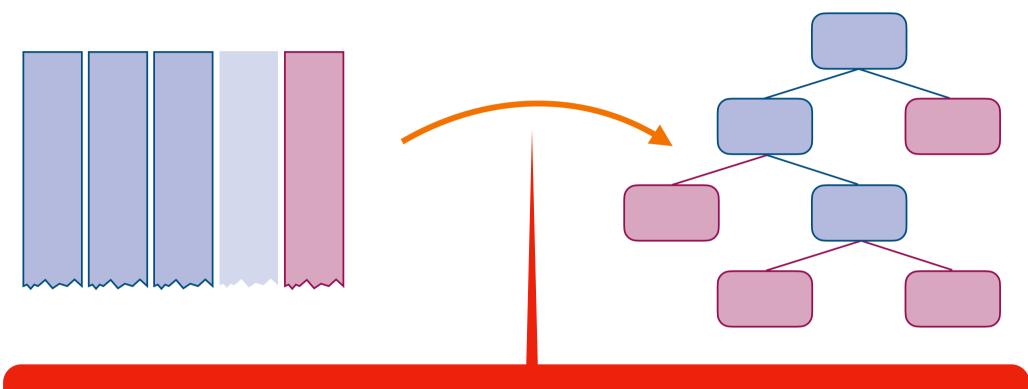
Los árboles de decisión (Decision Trees, DTs) son un método de aprendizaje supervisado no paramétrico utilizado para clasificación y regresión. Su objetivo es construir un modelo que prediga el valor de una variable objetivo mediante reglas de decisión simples derivadas de las características de los datos.



# Machine Learning - Árboles de decisión (DT)

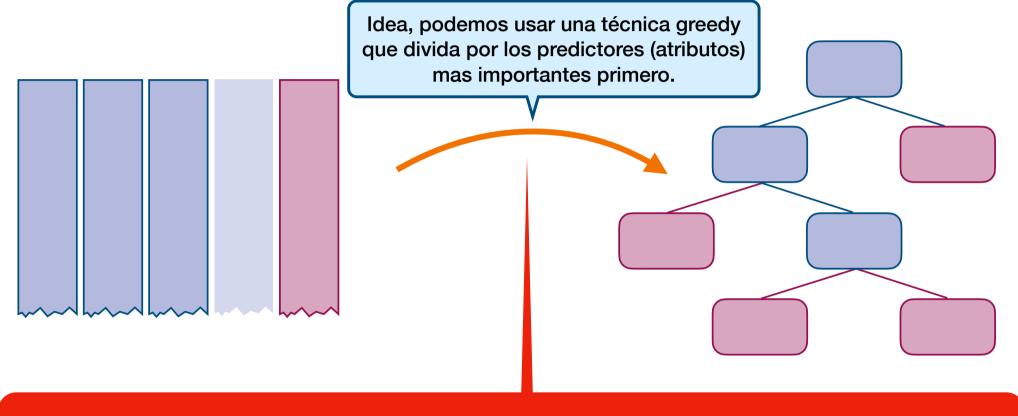


# MLS Clasificación - Desicion Trees (DT)



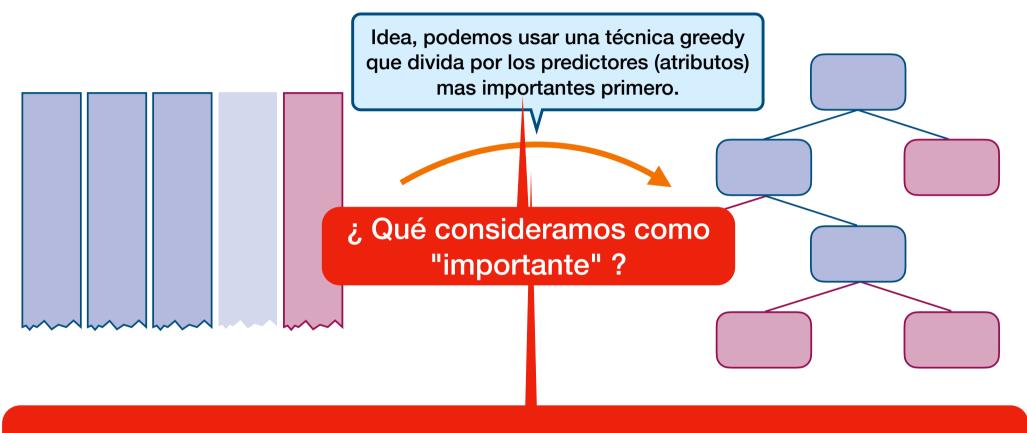
¿ Cómo podemos construir (aprender) un DT ?... de una forma optimal. La construcción del mejor DT (más eficiente) es un problema NP completo.

## MLS Clasificación - Desicion Trees (DT)



¿ Cómo podemos construir (aprender) un DT ?... de una forma optimal. La construcción del mejor DT (más eficiente) es un problema NP completo.

## MLS Clasificación - Desicion Trees (DT)



¿ Cómo podemos construir (aprender) un DT ?... de una forma optimal. La construcción del mejor DT (más eficiente) es un problema NP completo.

### MLS Clasificación - Algoritmo CART (clasification and regresion tree)

```
function LEARN-DECISION-TREE(examples, attributes, parent_examples) returns a tree
  if examples is empty then return PLURALITY-VALUE(parent_examples)
  else if all examples have the same classification then return the classification
  else if attributes is empty then return PLURALITY-VALUE(examples)
  else
    A ← argmax<sub>a ∈ attributes</sub> IMPORTANCE(a, examples)
    tree ← a new decision tree with root test A
    for each value v of A do
        exs ←{e : e ∈ examples} and e.A= v}
        subtree ← LEARN-DECISION-TREE(exs, attributes – A, examples)
        add a branch to tree with label (A= v) and subtree subtree
```

## MLS Clasificación - DT - Función de Importancia

Índice **Gini** (para clasificación): El coeficiente gini mide la "pureza" de un nodo. Un nodo se dice "puro" (gini=0)si contiene todas muestras del mismo tipo:

$$Gini(t) = 1 - \sum_{i=1}^{C} \left( \frac{values[i][k]}{samples[i]} \right)^{2}$$
Cantidad de muestras de tipo  $k$ 
Cantidad de muestras (en el nodo)

También se puede utilizar entropía como métrica para la división

MSE (para regresión): Error mínimo cuadrado

$$MSE = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} (y_i - \hat{y})^2$$
Cantidad de muestras (en el nodo)

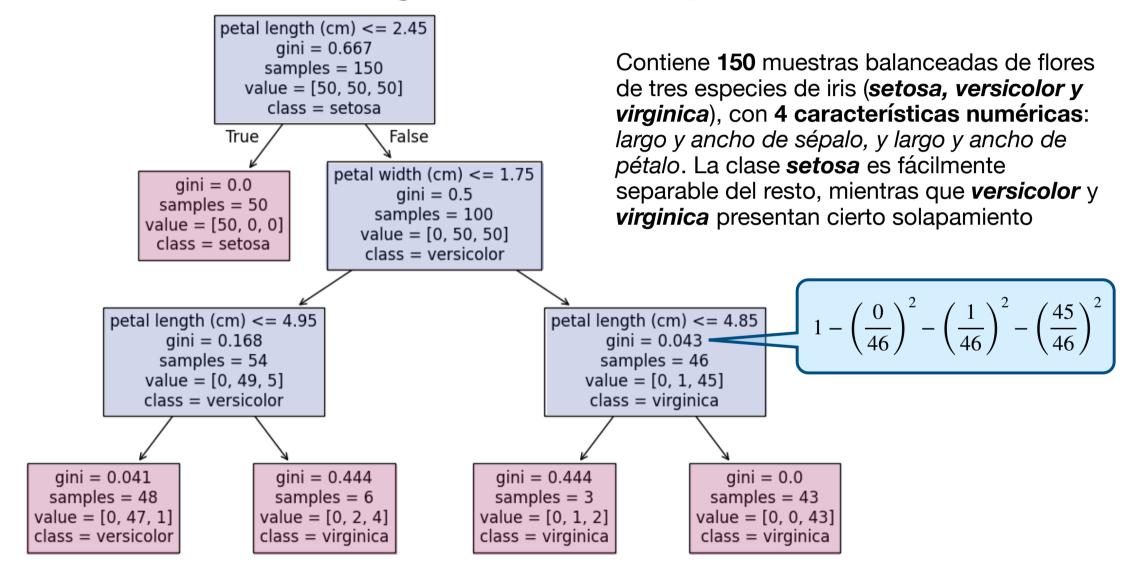
### Machine Learning - DT - Ejemplo Iris Dataset

```
from sklearn.datasets import load iris
from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier, plot tree
import matplotlib.pvplot as plt
#Cargamos el dataset Iris
iris = load iris()
X = iris.data # características
y = iris.target # etiquetas (setosa, versicolor, virginica)
# Entrenamos el modelo de DT
clf = DecisionTreeClassifier(criterion="gini", max depth=4, random state=42)
clf.fit(X, y)
# Visualizamos
plt.figure(figsize=(12, 8))
plot tree(clf, filled=False, feature names=iris.feature names,
class names=iris.target names)
plt.show()
#Preguntamos por una instancia nueva
nueva flor = [[5.0, 3.2, 1.2, 0.2]]
prediccion = clf.predict(nueva flor)
print("La flor predicha es:", iris.target names[prediccion])
```

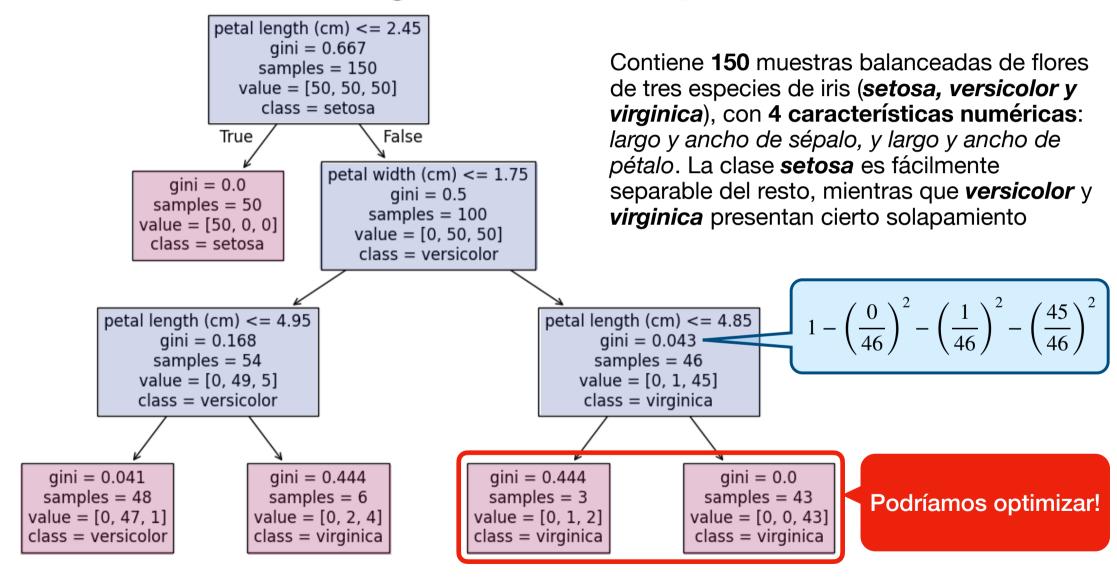
Utilizamos Gini como métrica para las divisiones

Profundidad máxima del árbol (hiperparámetro)

### Machine Learning - DT - Ejemplo Iris Dataset



### Machine Learning - DT - Ejemplo Iris Dataset



### **Machine Learning - DT - Pruning**

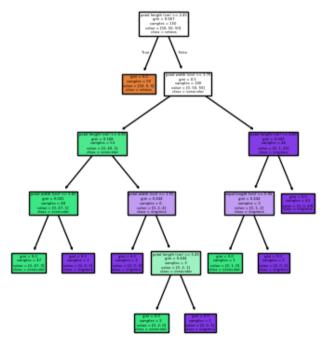
La poda es una técnica utilizada en DT para reducir su complejidad y evitar el overfitting. Un árbol muy profundo puede ajustarse demasiado a los datos de entrenamiento capturando ruido en lugar de patrones generales. Pruning consiste en eliminar ramas o nodos que aportan poca mejora en la predicción, logrando así un modelo más simple, generalizable y eficiente.

### Existen dos enfoques principales:

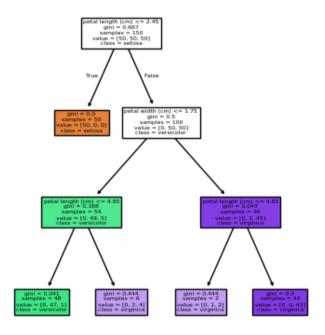
- Pre-pruning (poda temprana): se detiene el crecimiento del árbol antes de que alcance su máxima profundidad, aplicando criterios como un número mínimo de muestras por nodo o una ganancia mínima de información.
- Post-pruning (poda posterior): primero se entrena un árbol grande y luego se recortan ramas evaluando el impacto en un conjunto de validación o mediante métricas como error o complejidad.

### Machine Learning - DT - Pruning - Ejemplo

Árbol sin poda



Árbol con pre-pruning (max\_depth=3)



Árbol con post-pruning (ccp\_alpha=0.0297)

