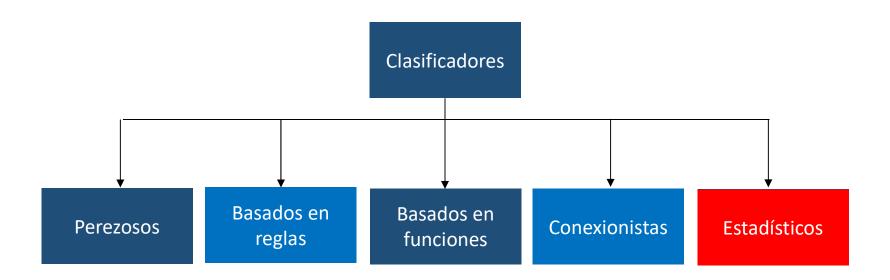
Aprendizaje Maquinal

Dr. Rubén Acevedo ruben.acevedo@uner.edu.ar

Tecnicatura Universitaria Procesamiento y Explotación de Datos

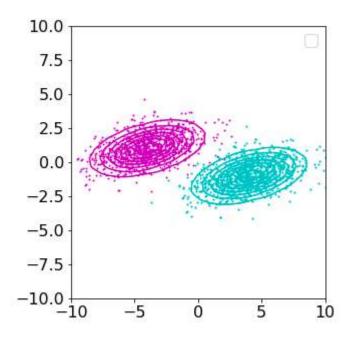
Tipos



Discriminante lineal

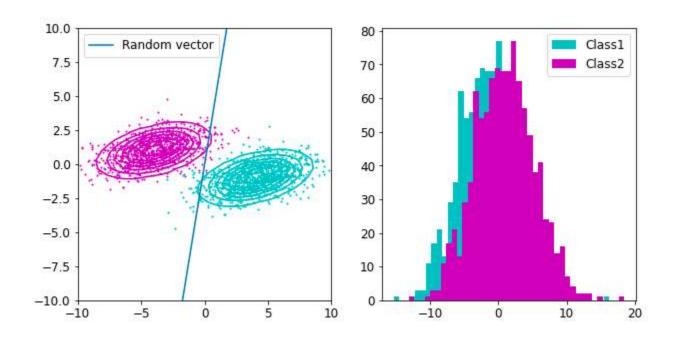
El análisis por discriminante lineal se puede utilizar como tanto como clasificador así como también como estrategia para reducción de la dimensionalidad.

Discriminante lineal



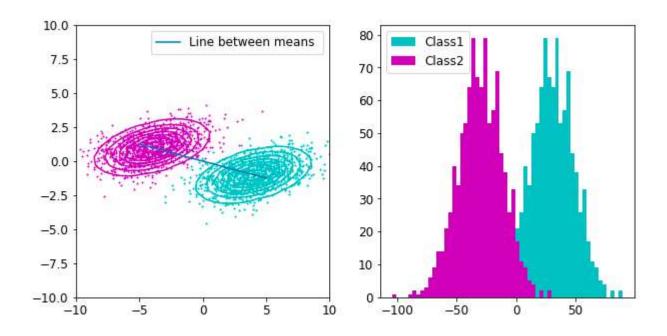
Funciones gaussianas bivariadas con matrices de covarianza idénticas y medias distintas.

Discriminante lineal



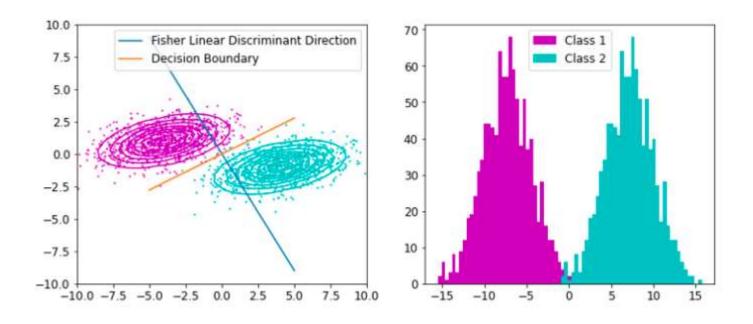
Proyecciones de los datos sobre el vector (el producto escalar del vector de pesos y la matriz de datos).

Discriminante lineal



Maximización de la distancia entre las medias proyectadas (las distribuciones están, en promedio, lo más alejadas posible entre sí).

Discriminante lineal



El discriminante lineal de Fisher minimiza la varianza intra-clase de las proyecciones, al mismo tiempo que maximiza las proyecciones entre las medias.

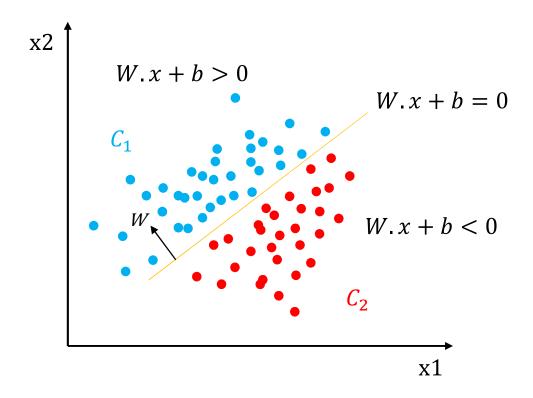
Discriminante lineal

Criterio de Fisher

Concepto: La potencia de discriminación se maximiza cuando la distribución espacial de los datos (instancias) de clases distintas se encuentra tan distantes como sea posible y la distribución espacial de las muestras dentro de la misma clase se encuentra tan cerca como sea posible.

Discriminante lineal

Criterio de Fisher



Discriminante lineal

Criterio de Fisher

$$w_1.x_1 + w_2.x_2 + b = W.x + b = 0$$
 Ecuación del plano

$$W = \hat{\Sigma}_C^{-1}(\hat{\mu}_2 - \hat{\mu}_1)$$
 Vector de proyección

 $\hat{\mu}_i$: media estimada de la clase C_i

$$\Sigma_C = \frac{1}{2} \cdot (\hat{\Sigma}_1 + \hat{\Sigma}_2)$$
: matriz de covarianza estimada

Discriminante lineal

Criterio de Fisher

$$\boldsymbol{X} = [\bar{x}_1, \bar{x}_2, \dots, \bar{x}_K]$$

Conjunto de K datos

$$\hat{\mu}_i = \frac{1}{K_i} \cdot \sum_{\bar{x}_i \in C_i} \bar{x}_i$$

Media de la clase C_i

$$\hat{\sigma_i}^2 = \frac{1}{K_i} \cdot \sum_{\bar{x_i} \in C_i} ||\bar{x}_i - \hat{\mu}_i||^2$$
 Varianza de la clase C_i

Discriminante lineal

Criterio de Fisher

$$\hat{\mu} = \frac{1}{K} \cdot \sum_{k=1}^{K} \bar{x}_i$$

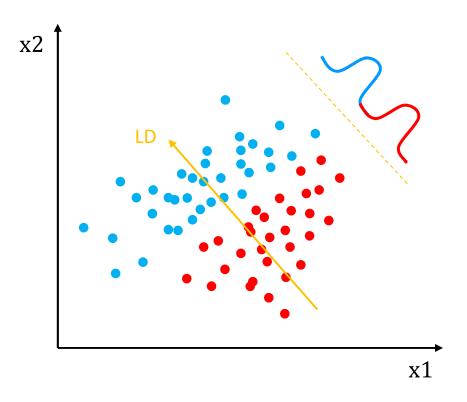
Media de todos los datos

$$F(X) = \frac{SB}{SW} = \frac{\left\| \sum_{k=1}^{K} K_i \cdot (\bar{\mu}_i - \mu)(\bar{\mu}_i - \mu)^T \right\|^2}{\sum_{i=1}^{c} \bar{\sigma}_i^2}$$

Discriminante lineal

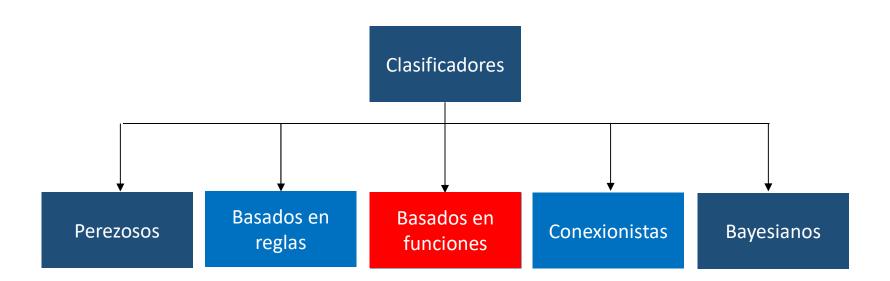
Criterio de Fisher

LD: dirección de máxima discriminibilidad.



Proyección en un espacio de menor dimensión.

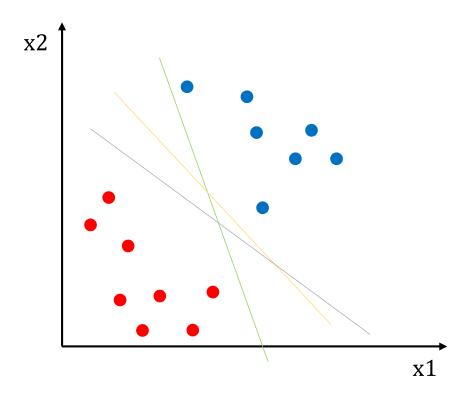
Tipos



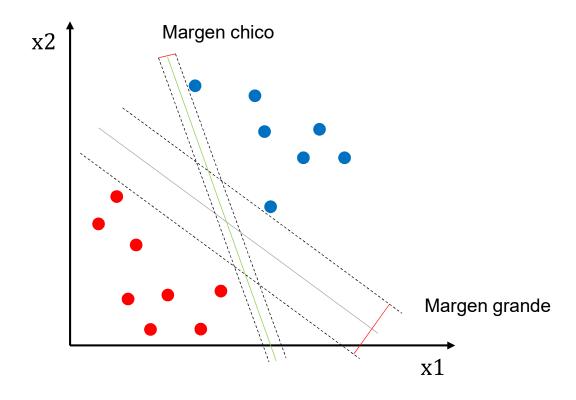
SVM

Las Máquinas de Soporte Vectorial (SVM, del inglés Support Vector Machines) son clasificadores lineales derivados de la teoría del aprendizaje estadístico. También pueden resolver problemas no lineales mediante la utilización de funciones (kernels).

SVM

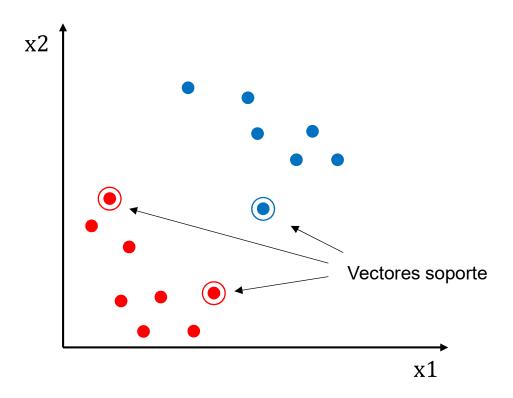


SVM

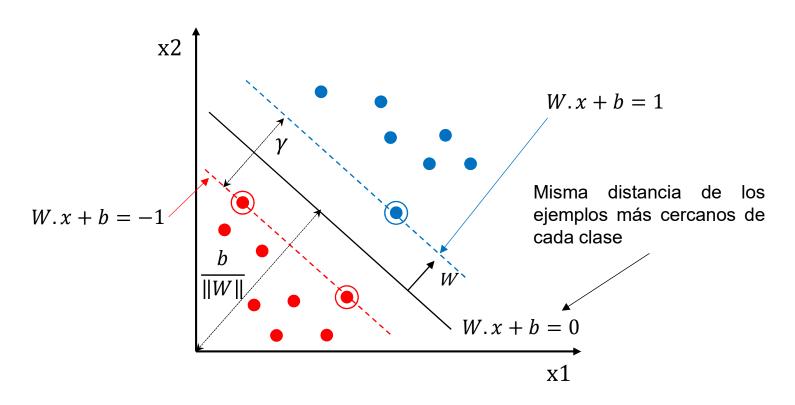


Criterio para elección del hiperplano → maximizar el margen

SVM



SVM



(W,b) define el hiperplano equidistante a las clases, γ es el margen geométrico.

SVM

$$w_0 + W^T. x_{pos} = 1$$
 Ecuaciones de los planos
$$w_0 + W^T. x_{neg} = -1$$

$$w_0 + W^T.x_{pos} - w_0 + W^T.x_{neg} = 2 \rightarrow W^T.(x_{pos} - x_{neg}) = 2$$

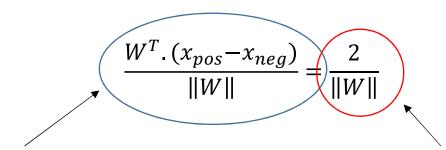
$$||W|| = \left(\sum_{j=1}^{m} w_j^2\right)^{\frac{1}{2}}$$

Norma del vector de pesos

$$\frac{W^{T}.(x_{pos}-x_{neg})}{\|W\|} = \frac{2}{\|W\|}$$

Normalización

SVM



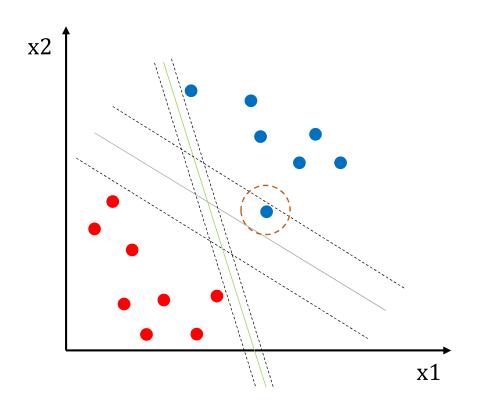
Distancia entre los hiperplanos (margen).

Término a maximizar

Restricciones
$$\begin{cases} w_0 + W^T . x^{(i)} \ge 1 \text{ si } y^{(i)} = 1 \\ w_0 + W^T . x^{(i)} \le -1 \text{ si } y^{(i)} = -1 \end{cases}$$

SVM

Margen duro



SVM

Margen blando

 ξ : variable de holgura

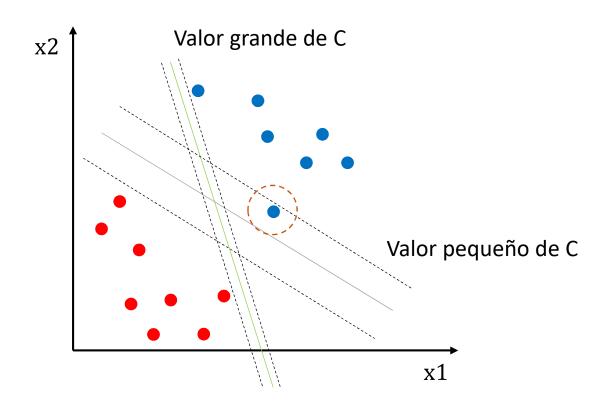
$$w_0 + W^T \cdot x^{(i)} \ge 1 - \xi^{(i)} \operatorname{si} y^{(i)} = 1$$

$$w_0 + W^T \cdot x^{(i)} \le -1 + \xi^{(i)} \operatorname{si} y^{(i)} = -1$$

$$\frac{2}{\|W\|} + c \cdot \left(\sum_{i=1}^{N} \xi^{(i)}\right)$$
 Nuevo término a maximizar

SVM

Margen blando



SVM

Problema no lineal

Clasificador no lineal

Para utilizar una SVM como un clasificador no lineal es necesario utilizar transformación no lineal del espacio de atributos de entrada (*input space*) en un espacio de características (*feature space*) de dimensionalidad mucho mayor y donde sí es posible separar linealmente los ejemplos.

Función núcleo (kernel)

Las denominadas funciones núcleo (kernel) calculan el producto escalar de dos vectores en el espacio de características. Esto permite trabajar de manera eficiente en el espacio de características sin necesidad de calcular explícitamente las transformaciones de los ejemplos de aprendizaje

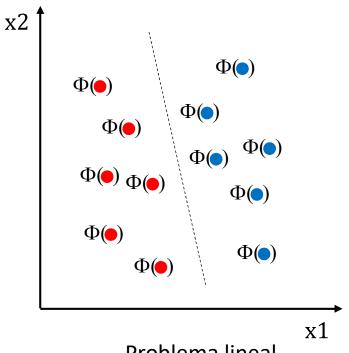
SVM

Problema no lineal



x2 Φ x1Problema no lineal

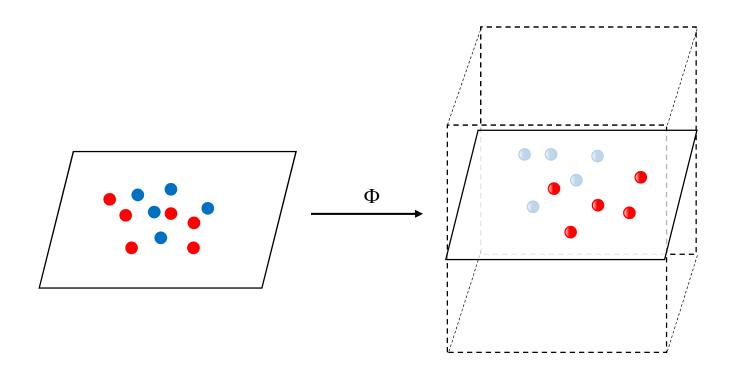
Espacio de características



Problema lineal

SVM

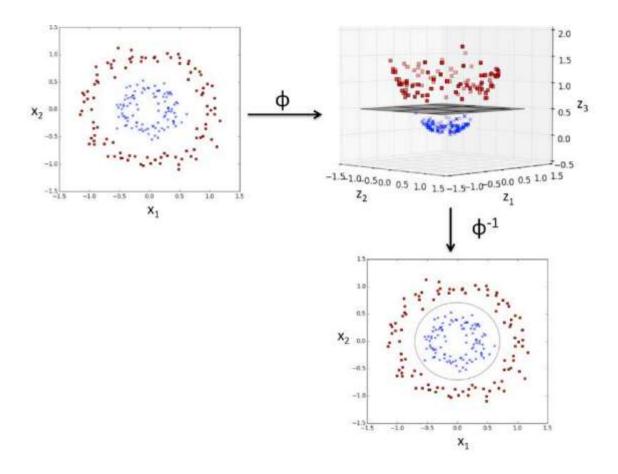
Problema no lineal



SVM

Problema no lineal

$$\phi(x) = \phi(x_1, x_2) = (z_1, z_2, z_3) = (x_1, x_2, x_1^2 + x_2^2)$$



SVM

Problema no lineal

Algunas funciones núcleos

Polinómica

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

Gaussiana

$$exp\left(\frac{-\|x-y\|^2}{\gamma}\right)$$
, $\gamma > 0$

Sigmoidea

$$tanh(s < x, y > r), s, r \in \Re$$

Multicuadrática inversa

$$\frac{1}{\sqrt{\|x - y\|^2 + c^2}}, c \ge 0$$