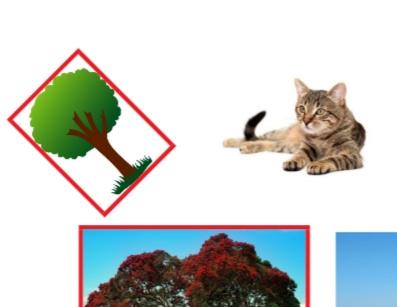


IIC 2433 Minería de Datos

https://github.com/marcelomendoza/IIC2433

- CLASIFICACIÓN -

¿Cuáles de estos ejemplos son árboles?











$$input \ \mathbf{x} \in \mathbb{R}^d = \mathcal{X}.$$
 $output \ y \in \{-1, +1\} = \mathcal{Y}.$ (Clasificación binaria) $target \ function \ f: \mathcal{X} \mapsto \mathcal{Y}.$ \blacksquare f desconocida $data \ set \ \mathcal{D} = (\mathbf{x}_1, y_1), \dots, (\mathbf{x}_N, y_N).$ \blacksquare Escenario supervisado

Objetivo de aprendizaje:

Queremos aprender f usando \mathcal{D} .

El algoritmo de aprendizaje

- Comenzamos con un conjunto de hipótesis candidatas $\,\mathcal{H}\,$ que son factibles de representar $\,f_{\,\cdot\,}$

$$\mathcal{H} = \{h_1, h_2, \dots, \}$$
 Conjunto de hipótesis

- Un algoritmo $\mathcal A$ selecciona una hipótesis g desde $\mathcal H$. El algoritmo opera sobre datos etiquetados disponibles para seleccionar g (datos de entrenamiento).
- Para nuevos datos no etiquetados (i.e., y desconocido), usamos g para inferir y .

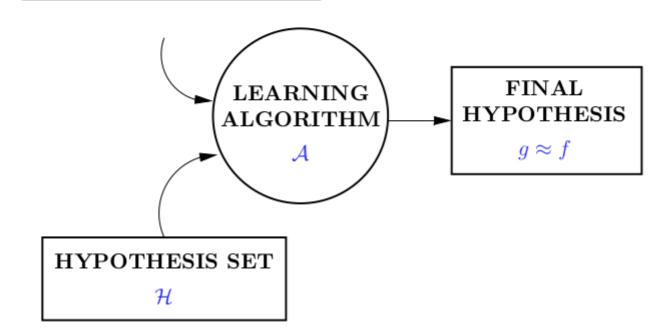
UNKNOWN TARGET FUNCTION

 $f: \mathcal{X} \mapsto \mathcal{Y}$



TRAINING EXAMPLES

 $(\mathbf{x}_1,y_1),(\mathbf{x}_2,y_2),\ldots,(\mathbf{x}_N,y_N)$



- PERCEPTRÓN LINEAL -

Un modelo simple (lineal)

- Vector de características: $\mathbf{x} = [x_1, \dots, x_d]^{\mathrm{T}}$

	. C. Jata da	4
$=[x_1,\ldots,x_d]^{\mathrm{T}}.$	years at home	3
	years in job	1

¿Sujeto de crédito?

age

gender

salary

debt

32 years

male

40,000

26,000

year

years

- Aprenderemos distintos 'pesos' para las variables de entrada:

"Credit Score" =
$$\sum_{i=1}^{d} w_i x_i$$
.

- Usaremos un **umbral** para decidir si aprobamos el crédito:

Aprobamos si: $\sum_{i=1}^d w_i x_i > ext{threshold}, ext{ (score de crédito suficiente)}$

Rechazamos si: $\sum_{i=1}^{a} w_i x_i < \text{threshold.}$ (score de crédito insuficiente)

Variable útil para mejorar el score: $w_i > 0$ Variable útil para disminuir el score: $w_i < 0$

Un modelo simple (lineal)

La hipótesis puede escribirse formalmente:

$$h(\mathbf{x}) = \mathrm{sign}\left(\left(\sum_{i=1}^d w_i x_i\right) + w_0\right)$$
 Usamos el signo para tomar la \blacksquare Bias (el umbral)

- El conjunto de hipótesis es:

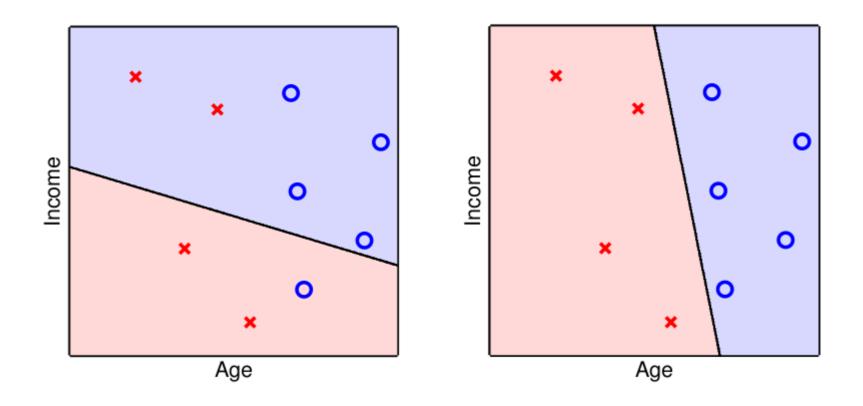
decisión

$$\mathcal{H} = \{h(\mathbf{x}) = \operatorname{sign}(\mathbf{w}^{\mathrm{T}}\mathbf{x})\}$$
 Infinito si los pesos están en \mathbb{R}

Este modelo se llama Perceptrón:

$$\mathbf{w} = \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \\ \vdots \\ w_d \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{d+1}, \qquad \mathbf{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ x_1 \\ \vdots \\ x_d \end{bmatrix} \in \{1\} \times \mathbb{R}^d.$$

- El Perceptrón usa los datos para encontrar una separación lineal según el atributo de clase \emph{y}



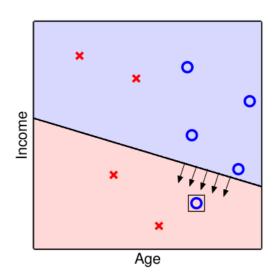
- Como los datos están en un espacio de representación *d*-dimensional, el separador es un <u>hiperplano</u>.

Clasificación binaria: $\mathcal{Y} = \{+1, -1\}$

1:
$$\mathbf{w}(1) = \mathbf{0}$$

2: **for** iteration t = 1, 2, 3, ...

3: the weight vector is $\mathbf{w}(t)$. \blacktriangleleft Random



Enfoque iterativo

4: From $(\mathbf{x}_1, y_1), \ldots, (\mathbf{x}_N, y_N)$ pick any misclassified example.

5: Call the misclassified example (\mathbf{x}_*, y_*) ,

$$sign(\mathbf{w}(t) \cdot \mathbf{x}_*) \neq y_*.$$

6: Update the weight:

$$\mathbf{w}(t+1) = \mathbf{w}(t) + y_* \mathbf{x}_*.$$

7:
$$t \leftarrow t + 1$$



Update rule

Clasificación binaria: $\mathcal{Y} = \{+1, -1\}$

- Update rule (en ejemplos mal clasificados):

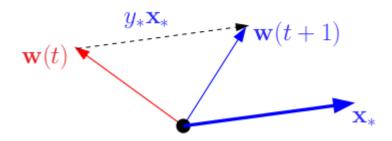
$$\mathbf{w}(t+1) = \mathbf{w}(t) + y(t)\mathbf{x}(t).$$

Clasificación binaria: $\mathcal{Y} = \{+1, -1\}$

- Update rule (en ejemplos mal clasificados):

$$\mathbf{w}(t+1) = \mathbf{w}(t) + y(t)\mathbf{x}(t).$$

Ground truth \longrightarrow $y_* = +1$



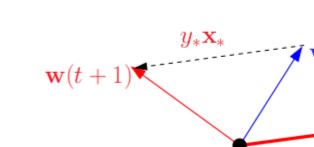
Orienta W hacia la dirección de X

Clasificación binaria: $\mathcal{Y} = \{+1, -1\}$

- Update rule (en ejemplos mal clasificados):

$$\mathbf{w}(t+1) = \mathbf{w}(t) + y(t)\mathbf{x}(t).$$

Ground truth \longrightarrow $y_* = +1$

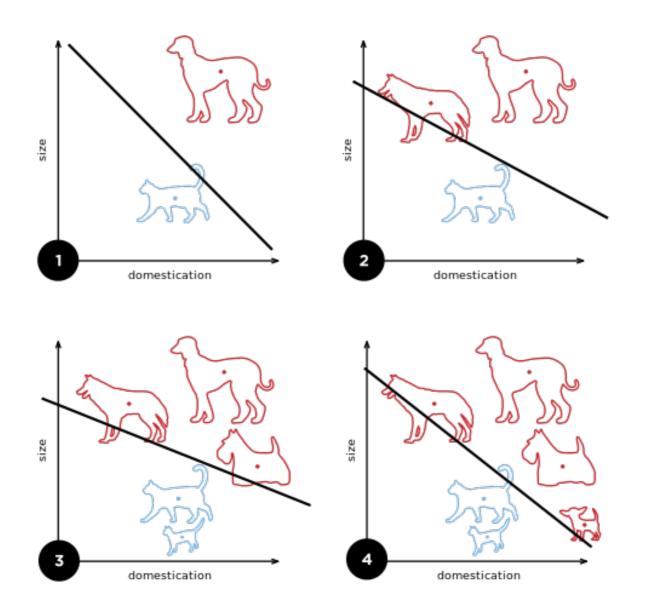


 $\mathbf{w}(t)$ $\mathbf{w}(t+1)$

Orienta W hacia la dirección de X

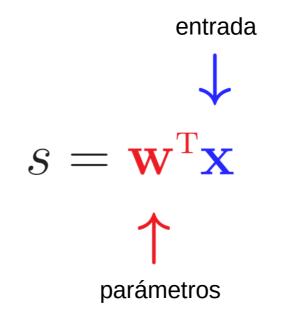
Orienta W en la dirección contraria de X

Ground truth



- REGRESIÓN LOGÍSTICA -

Modelos lineales



Modelos lineales



$$s = \mathbf{w}^{\mathrm{T}} \mathbf{x}$$

 $y = \theta(s)$

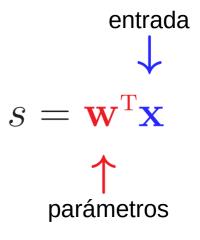
$$\{-1,+1\}$$

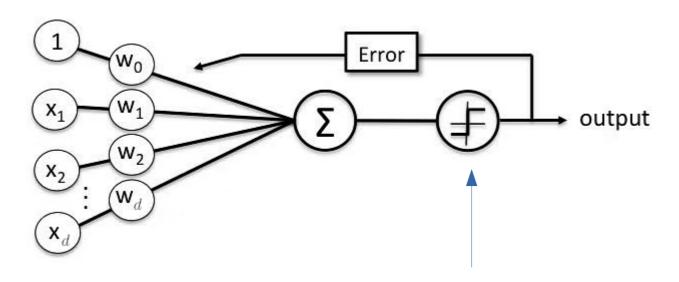
$$s = \mathbf{w}^{\mathrm{T}} \mathbf{x} \longrightarrow \left\{ \begin{array}{c} \\ \\ \end{array} \right\} \qquad \mathbf{w}^{\mathrm{T}} \mathbf{x}$$

$$\mathbb{R}$$

Perceptrón lineal

$$\mathcal{H}_{\text{lin}} = \{h(\mathbf{x}) = \text{sign}(\mathbf{w}^{T}\mathbf{x})\}$$





Función signo

Objetivo:

$$f(\mathbf{x}) = \mathbb{P}[y = +1 \mid \mathbf{x}].$$

Objetivo:

$$f(\mathbf{x}) = \mathbb{P}[y = +1 \mid \mathbf{x}].$$

Modelo:

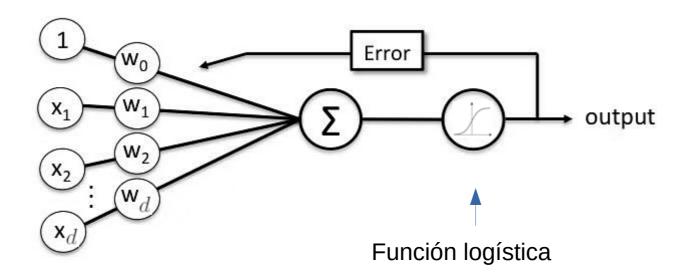
$$h(\mathbf{x}) = \theta\left(\sum_{i=0}^{d} w_i x_i\right) = \theta(\mathbf{w}^{\mathrm{T}} \mathbf{x})$$

Objetivo:

$$f(\mathbf{x}) = \mathbb{P}[y = +1 \mid \mathbf{x}].$$

Modelo:

$$h(\mathbf{x}) = \theta\left(\sum_{i=0}^{d} w_i x_i\right) = \theta(\mathbf{w}^{\mathrm{T}} \mathbf{x})$$



Objetivo:

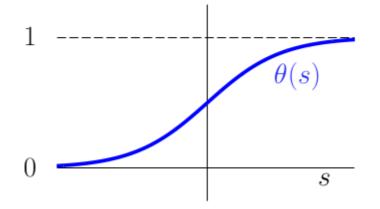
$$f(\mathbf{x}) = \mathbb{P}[y = +1 \mid \mathbf{x}].$$

Modelo:

$$h(\mathbf{x}) = \theta\left(\sum_{i=0}^{d} w_i x_i\right) = \theta(\mathbf{w}^{\mathrm{T}} \mathbf{x})$$

Función logística:

$$y \in [0, 1]$$



$$\theta(s) = \frac{e^s}{1 + e^s} = \frac{1}{1 + e^{-s}}.$$

$$\theta(-s) = \frac{e^{-s}}{1 + e^{-s}} = \frac{1}{1 + e^{s}} = 1 - \theta(s).$$

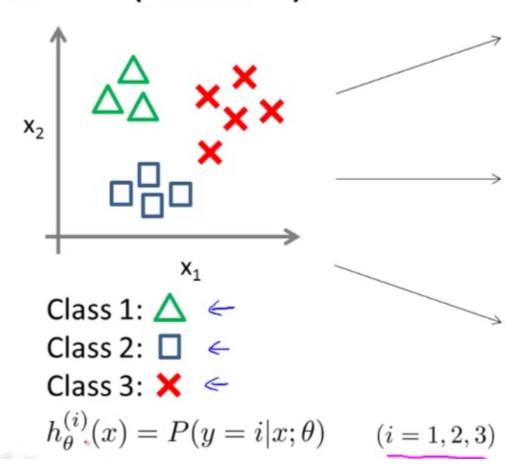
Notar que:
$$\mathcal{D}=(\mathbf{x}_1,y_1=\pm 1),\cdots,(\mathbf{x}_N,y_N=\pm 1)$$

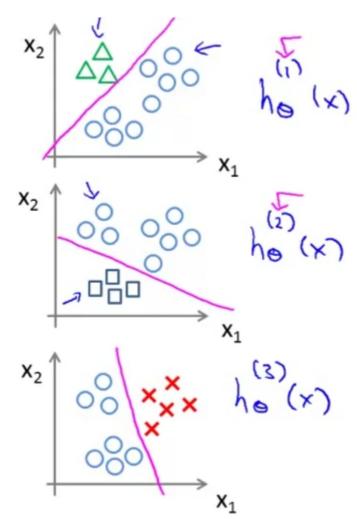
Un buen modelo logra lo siguiente:

$$\begin{cases} h(\mathbf{x}_n) \approx 1 & \text{si } y_n = +1; \\ h(\mathbf{x}_n) \approx 0 & \text{si } y_n = -1. \end{cases}$$

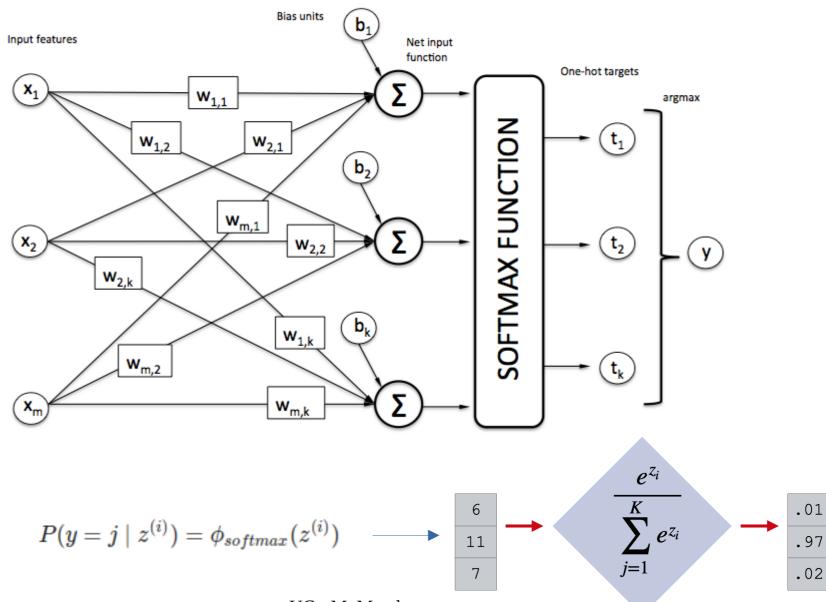
Clasificación multiclase

One-vs-all (one-vs-rest):





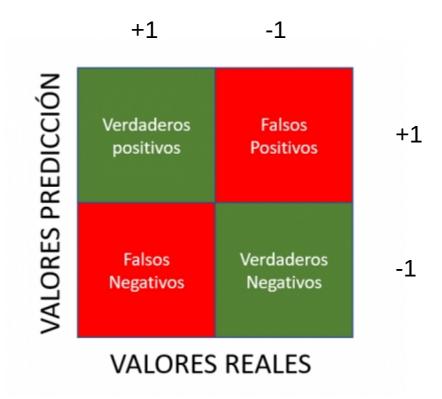
Clasificación multiclase



- UC - M. Mendoza -

- MÉTRICAS DE RENDIMIENTO -

Métricas



Métricas

verdaderos positivos (TP)	falsos positivos (FP)
falsos negativos (FN)	verdaderos negativos (TN)

$$accuracy = (TP + TN)/(TP + FP + FN + TN)$$

$$P = TP/(TP + FP)$$

$$R = TP/(TP + FN)$$

$$F = \frac{(\beta^2 + 1)PR}{\beta^2 P + R}$$

F-measure balanceada con $\beta = 1$