



# Relatório - Reconhecimento de Padrões 2024.1 Trabalho 1 - KNN e DMC

03/04/2024

• Professor: Ajalmar Rêgo da Rocha Neto

• Aluna: Gabriela de Carvalho Barros Bezerra

· Código: Repositório do Github

# 1. Introdução

Este trabalho consistiu na implementação dos modelos KNN e DMC utilizando python, e aplicação destes nos cojuntos Iris, Coluna 2D, Coluna 3D, e Artificial I.

Foram feitos 8 experimentos principais utilizando dois modelos (knn e dmc) para cada *conjunto de dados*, e 74 experimentos adicionais para cada par de características em cada conjunto de dados, e cada modelo. Cada experimento principal consistiu em 20 realizações de uma simulação computacional que se deu em 6 fases:

- 1. Leitura do conjunto de dados.
- 2. Separação do conjunto de dados em conjunto de treinamento e conjunto de teste, com possível visualização dos subconjuntos obtidos
- 3. Treinamento do modelo com o conjunto de treinamento.
- 4. Predição do conjunto de teste com o modelo.
- 5. Cáculo das métricas.

Como resultado, foram obtidas visualizações dos conjuntos de treinamento e teste para cada *conjunto de dados*, visualizações das superfícies de decisão para cada par de características de todos os conjuntos de dados (somente um par de cada exemplo mostrado no relatório), a métricas de acurácia e desvio padrão para cada modelo em cada conjunto de dados, e as matrizes de confusão da pior realização de cada modelo em cada conjunto de dados.

# 2. Metodologia

Durante a implementação do trabalho, foram utilizadas as bibliotecas:

- pandas para leitura e separação dos conjuntos de dados (fases 1 e 2) e para construção da matriz de confusão (fase 5).
- numpy para realização de cálculos e manipulações vetorais (fases 3, 4, e 5).
- matplotlib para visualização dos conjuntos de treinamento e teste (fase 2) e exibição das superfícies de decisão no experimentos adicionais.

## 2.1. Implementação dos Modelos

Na implementação do trabalho, cada modelo foi abstraído como uma classe com métodos *fit* para treinamento no *conjunto de treinamento* e *predict* para predição do *conjunto de teste*. O modelo KNN foi implementado com o hiperparâmetro K, estimado através do cálculo da raiz quadrada da quantidade de pontos no conjunto de dados utilizado no treinamento. O modelo DMC não foi implementado com hiperparâmetros. Para ambos modelos, foi utilizada a distância euclidiana.

## 2.2. Experimentos principais

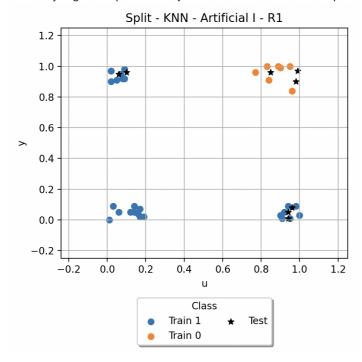
## 2.2.1. Leitura dos conjuntos de dados

A leitura do *conjunto de dados* foi feita utilizando a função *read\_csv* da biblioteca *pandas*. Durante as visualizações, foi identificado e removido um *outlier* nos conjuntos de dados Coluna 2D e Coluna 3D.

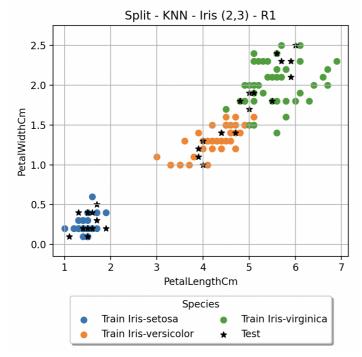
## 2.2.2 Separação do conjunto de dados em treinamento e teste

Para separação do *conjunto de dados*, foi utilizado um método conhecido como *Holdout*, que embaralha os pontos de maneira aleatória e divide o conjunto de dados proporcionalmente em conjuntos de treinamento e teste. O embaralhamento foi implementado utilizando a função *sample* da biblioteca *pandas*. Foi parametrizado uma porcentagem para a divisão do conjunto de dados em os conjuntos de treinamento e teste. Por padrão, foi utilizado 80% para *conjunto de treinamento* e 20% para *conjunto de teste*.

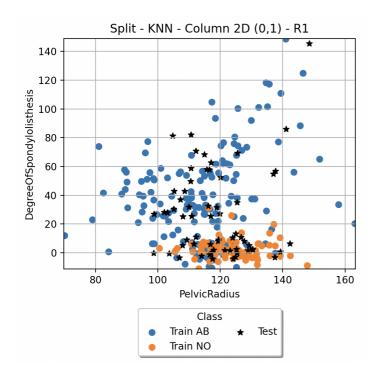
Visualização gráfica após dos conjuntos de treinamento e teste após a separação do conjunto de dados Artificial I em uma realização.



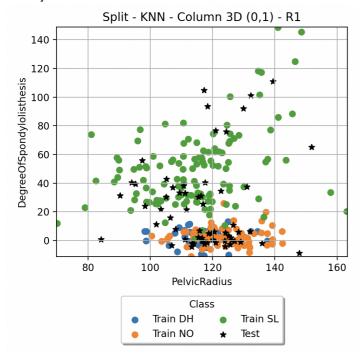
Visualização gráfica após dos conjuntos de treinamento e teste após a separação do conjunto de dados Iris em uma realização.



Visualização gráfica após dos conjuntos de treinamento e teste após a separação do conjunto de dados Coluna 2D em uma realização.



Visualização gráfica após dos conjuntos de treinamento e teste após a separação do *conjunto de dados* Coluna 3D em uma realização.



## 2.2.3. Treinamento do modelo

## **KNN**

A implementação da função fit do modelo KNN consiste em simplesmente armazenar os pontos do *conjunto de treinamento* em memória.

#### **DMC**

Durante a implementação da função *fit*, o modelo DMC calcula os valores médios de cada característica para cada classe no conjunto de treinamento. Esses valores médios são denomidados *centróides*, e são armazenados para posterior uso na etapa de predição.

## 2.2.4. Predição do modelo

## **KNN**

A implementação da função predict consiste em, para cada ponto do conjunto de teste:

- 1. Calcular a distância euclidiana entre o ponto de teste e todos os pontos de treinamento.
- 2. Ordenar as distâncias encontradas e identificar os k-vizinhos (pontos de treinamento) mais próximos.
- 3. Atribuir a classe mais frequente entre os k-vizinhos mais próximos ao ponto de teste.

Esse processo é repetido para todos os pontos do *conjunto de teste*, e as classes que resultam da predição são retornadas como saída.

#### **DMC**

A implementação da função predict consiste em, para cada ponto do conjunto de teste:

- 1. Calcular a distância euclidiana entre o ponto de teste e os centróides de cada classe previamente calculados durante o treinamento.
- 2. Identificar o centróide mais próximo.
- 3. Atribuir a classe do centróide mais próximo ao ponto de teste.

Esse processo é repetido para todos os pontos do *conjunto de teste*, e as classes que resultam da predição são retornadas como saída.

#### 2.2.5. Cálculo das métricas

As métricas foram calculadas através da construção da *matriz de confusão* seguida do cômputo da *taxa de acerto* e *desvio padrão* a partir das predições realizadas.

Ao final de cada experimento foi exibida a *matriz de confusão* para a realização que obteve as piores métricas (acurácia geral mais baixa), no intuíto de entender como o modelo está se comportando no pior caso.

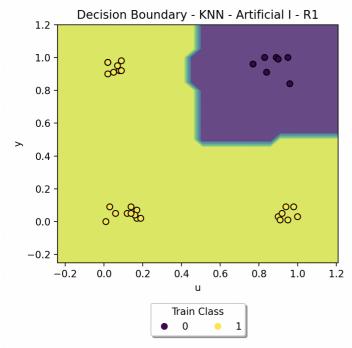
## 2.3. Experimentos adicionais

Também foram realizados experimentos adicionais para cada par de características em cada conjunto de dados, e cada modelo, totalizando 74 experimentos adicionais. No melhor caso de cada experimento adicional, foi exibida a *superfície de decisão* no intuído de entender qual par de características separa melhor cada conjunto de dados.

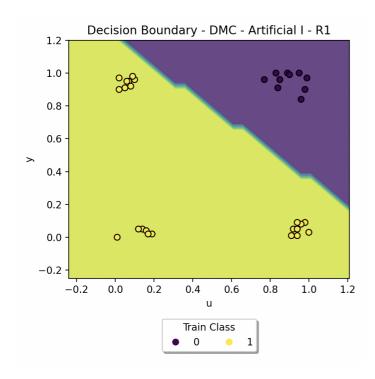
## 3. Resultados e Discussões

## 3.1 Conjunto de dados Artificial I

O conjunto de dados Artificial I é linearmente separável, como podemos ver pela superfície de decisão com as únicas duas características do *conjuntos de dados* Artificial I para o KNN.



O conjunto de dados Artificial I é linearmente separável, como podemos ver pela superfície de decisão com as únicas duas características do *conjuntos de dados* Artificial I para o DMC.



## Métricas a partir das taxas de acerto das 20 realizações

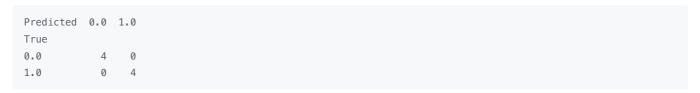
#### Acurácia

Classe	KNN	DMC
All	1.00	1.00
0.0	1.00	1.00
1.0	1.00	1.00

#### Desvio Padrão

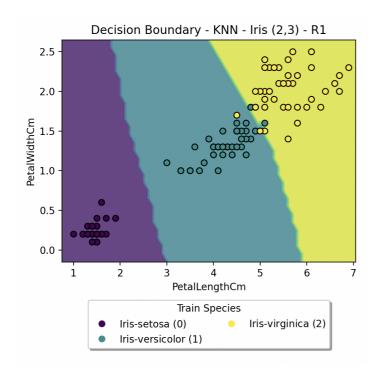
Classe	KNN	DMC
All	0.00	0.00
0.0	0.00	0.00
1.0	0.00	0.00

## Matriz de Confusão de ambos DMC e KNN

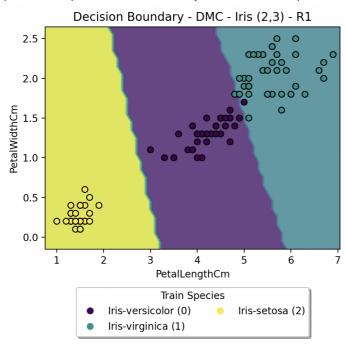


## 3.2. Iris

O conjunto de dados Iris parece ser linearmente separável, como podemos ver pela superfície de decisão com as duas características que melhor separam as classes do *conjuntos de dados* Iris para o KNN.



O conjunto de dados Iris parece ser linearmente separável, como podemos ver pela superfície de decisão com as duas características que melhor separam as classes do *conjuntos de dados* Iris para o DMC.



## Métricas a partir das taxas de acerto das 20 realizações

#### Acurácia

Classe	KNN	DMC
All	0.96	0.93
Iris-setosa	1.00	1.00
Iris-versicolor	0.94	0.89
Iris-virginica	0.93	0.92

## Desvio Padrão

Classe	KNN	DMC
All	0.03	0.03

Classe	KNN	DMC
Iris-setosa	0.00	0.00
Iris-versicolor	0.07	0.09
Iris-virginica	0.07	0.08

## Matriz de Confusão KNN (realização com pior acurácia)

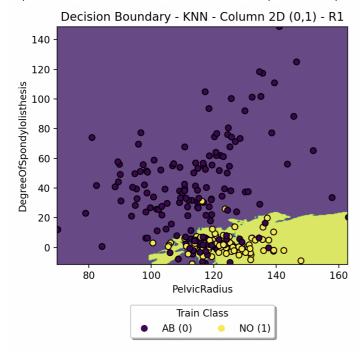
Predicted	Iris-setosa	Iris-versicolor	Iris-virginica
True Iris—setosa	6	0	0
Iris-versicolor	0	9	1
Iris-virginica	0	1	13

## Matriz de Confusão DMC (realização com pior acurácia)

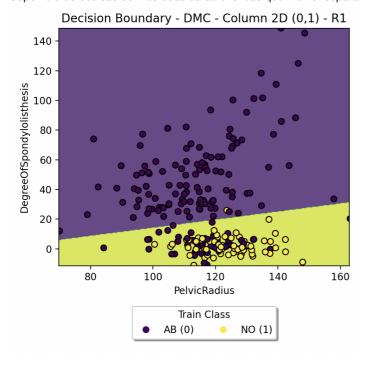
Predicted	Iri	is-setosa	Iris-versicolor	Iris-virginica
True				
Iris-setos	a	11	0	0
Iris-versi	color	0	8	1
Iris-virgi	nica	0	2	8

# 3.3. Coluna 2D

Superfície de decisão com as duas características que melhor separam as classes do conjuntos de dados Coluna 2D para o KNN.



Superfície de decisão com as duas características que melhor separam as classes do conjuntos de dados Coluna 2D para o DMC.



## Métricas a partir das taxas de acerto das 20 realizações

#### Acurácia

Classe	KNN
All	0.85
AB	0.90
NO	0.77

## Desvio Padrão

Classe	KNN	DMC
All	0.03	0.05
AB	0.05	0.04
NO	0.11	0.08

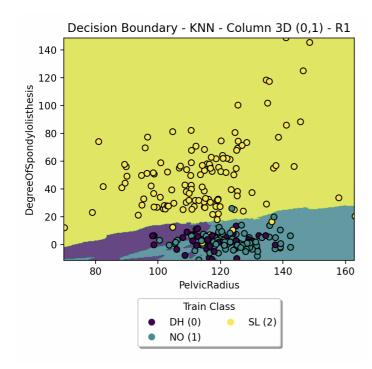
## Matriz de Confusão KNN (realização com pior acurácia)

Predicted	AB	N0
True		
AB	39	4
N0	4	15

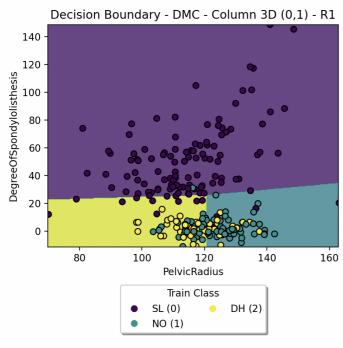
## Matriz de Confusão DMC (realização com pior acurácia)

# 3.4. Coluna 3D

O conjunto de dados Coluna 3D não é um problema linearmente separável, portanto não foi possível encontrar uma superfície de decisão com as duas características que separam bem as classes do *conjuntos de dados* Coluna 3D para o KNN.



O conjunto de dados Coluna 3D não é um problema linearmente separável, portanto não foi possível encontrar uma superfície de decisão com as duas características que separam bem as classes do *conjuntos de dados* Coluna 3D para o DMC.



## Métricas a partir das taxas de acerto das 20 realizações

## Acurácia

Classe	KNN	DMC
All	0.82	0.76
DH	0.76	0.55
NO	0.68	0.69
SL	0.97	0.97

#### Desvio Padrão

Classe	KNN	DMC
All	0.04	0.05

Classe	KNN	DMC
DH	0.15	0.10
NO	0.09	0.06
SL	0.03	0.03

## Matriz de Confusão KNN (realização com pior acurácia)

```
Predicted DH NO SL
True
DH 11 1 1
NO 6 18 2
SL 0 1 22
```

## Matriz de Confusão DMC (realização com pior acurácia)

```
Predicted DH NO SL
True
DH 9 7 1
NO 1 16 3
SL 0 2 23
```

# 4. Conclusão

Em geral, as superfícies de decisão do KNN parecem ter mais "resolução", mais detalhes que as superfícies de decisão do DMC, que tendem a generalizar uma "reta". Isso faz sentido pois o DMC baseia-se em um centróide, ou um ponto, para cada classe no momento da predição, enquando o KNN se baseia em cada ponto do conjunto de treinamentos. Pode-se concluir que o DMC se adequa mais a problemas onde as classes são claramente linearmente separáveis, enquanto o KNN (apesar de ser mais custoso computacionalmente) tanto se adequa a problemas linermanete separáveis quanto problemas não-lineares.