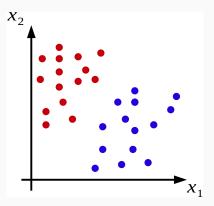
Aprendizaje automatizado

MÁQUINAS DE VECTORES DE SOPORTE Y KERNELS

Gibran Fuentes-Pineda Mayo-Junio 2021

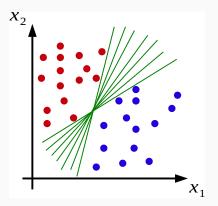
Caso 1: Clasificación binaria linealmente separable

· ¿Cómo separamos las clases?



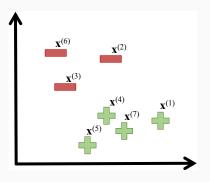
Caso 1: Clasificación binaria linealmente separable

· ¿Qué hiperplano elegimos?

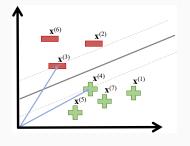


Clasificadores de margen máximo (1)

 El del margen más grande: hiperplanos paralelos a región de decisión que pasan por datos se llaman vectores de soporte



Clasificadores de margen máximo (2)



 Consideremos la frontera de decisión generada por w y una constante c. Dado un punto x⁽ⁱ⁾, la regla de decisión está definida por

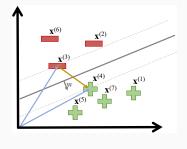
$$\mathbf{w}^{\top}\mathbf{x}^{(i)} > c$$

• La cual podemos reescribir como (b = -c)

$$\mathbf{w}^{\top}\mathbf{x}^{(i)} + b \ge 0$$

 w es perpendicular a la frontera de decisión

Clasificadores de margen máximo (3)



· Restricciones

$$\mathbf{w}^{\top} \mathbf{x}^{(i)} + b \ge 1$$
, si $y^{(i)} = 1$
 $\mathbf{w}^{\top} \mathbf{x}^{(i)} + b \ge -1$, si $y^{(i)} = -1$

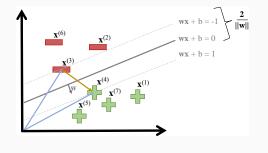
Sea y⁽ⁱ⁾ = 1 para positivos y
 y⁽ⁱ⁾ = -1 para negativos,
 podemos reescribir

$$y^{(i)} \cdot (\mathbf{w}^{\top} \mathbf{x}^{(i)} + b) \ge 1$$
$$y^{(i)} \cdot (\mathbf{w}^{\top} \mathbf{x}^{(i)} + b) - 1 \ge 0$$

 Si x⁽ⁱ⁾ está exactamente en los hiperplanos de soporte

$$y^{(i)} \cdot (\mathbf{w}^{\top} \mathbf{x}^{(i)} + b) - 1 = 0$$

Clasificadores de margen máximo (4)



 Dados x⁽ⁱ⁾_{pos} (ejemplo positivo) y x^(j)_{neg} (ejemplo negativo), el margen se puede calcular como

$$\frac{\mathbf{w}^{\top}}{\|\mathbf{w}\|} \cdot (\mathbf{x}_{pos}^{(i)} - \mathbf{x}_{neg}^{(j)}) = \frac{2}{\|\mathbf{w}\|}$$

 Queremos encontrar la w que maximice el ancho o de forma equivalente minimizar

Optimización con restricciones

 Podemos convertir el problema a una optimización con restricciones

$$\label{eq:minimiza} \begin{aligned} \min & \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2 \\ & \text{sujeto a } y^{(i)} (\mathbf{w}^\top \mathbf{x}^{(i)} + b) \geq 1 \\ \end{aligned}$$

$$\text{donde } y^{(i)} \in \{-1, +1\}$$

Optimización con restricciones

 Podemos convertir el problema a una optimización con restricciones

minimiza
$$\frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2$$

sujeto a $y^{(i)}(\mathbf{w}^{\top}\mathbf{x}^{(i)} + b) \ge 1$
donde $y^{(i)} \in \{-1, +1\}$

 Optimización cuadrática con restricciones lineales y estrictamente convexa con solución única para problemas linealmente separables

Caso 2: No linealmente separables

• Penalizando suavemente clasificacionnes erróneas a través de *variables flojas*, $\xi_i \geq 0, i = 1, ..., n$

minimiza
$$C \sum_{i=1}^{n} \xi_{i} + \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^{2}$$

sujeto a $y^{(i)}(\mathbf{w}^{T}\mathbf{x}^{(i)} + b) \ge 1 - \xi_{i}, i = 1, \dots, n$

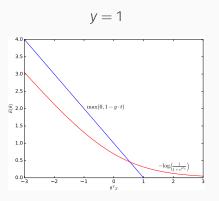
Imagen tomada de Bishop, PRML 2007

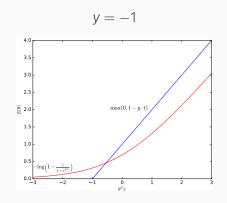
- $\xi^{(i)} = 0$, si están del lado correcto
- $\xi^{(i)} = |y^{(i)} (\mathbf{w}^{\top} \mathbf{x}^{(i)} + b)|$ para otros puntos

Función de pérdida bisagra

· Error respecto a parámetros está dado por función bisagra

$$B(\hat{y}, y) = \max(0, 1 - \hat{y} \cdot y)$$





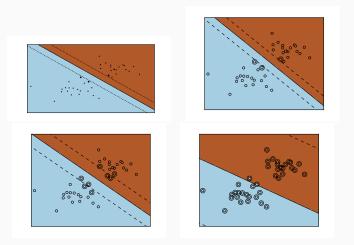
Encontrando el clasificador margen máximo

· El problema de optimización

$$\min_{\mathbf{w},b} \left[C \cdot \sum_{i=1}^{N} B(\hat{y}_{i}, y^{(i)}) + \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^{2} \right]$$

Caso 2: No linealmente separables

· Clasificación con diferentes valores de C



Representación dual

- Reformulación para tener espacio de entrada dado por producto punto de entrada
- · Problema de optimización

maximiza
$$\sum_{i=1}^{n} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} \alpha_i \alpha_j y^{(i)} y^{(j)} \mathbf{x}^{(i) \top} \mathbf{x}^{(j)}$$
sujeto a $0 \le \alpha_i \le C, \sum_{i=1}^{n} \alpha_i y^{(i)} = 0, \forall i$

 \cdot Para predecir la clase de una nueva instancia $ilde{x}$

$$\tilde{\mathbf{y}} = \left(\sum_{i=1}^n \alpha_i \mathbf{y}^{(i)} \mathbf{k}(\mathbf{x}^{(i)}, \tilde{\mathbf{x}}) + \mathbf{b}\right)$$

¿Qué es una función de kernel?

- · Función evaluada en los reales $k(\mathbf{x}^{(i)},\mathbf{x}^{(j)}) \in \mathbb{R}$
 - Simétrica: $k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = k(\mathbf{x}^{(j)}, \mathbf{x}^{(i)})$
 - No negativa: $k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) \geq 0$

¿Qué es una función de kernel?

- · Función evaluada en los reales $k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) \in \mathbb{R}$
 - Simétrica: $k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = k(\mathbf{x}^{(j)}, \mathbf{x}^{(i)})$
 - No negativa: $k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) \ge 0$
- Puede ser vista como una medida de similitud (aunque no necesariamente debe ser una)

¿Qué es una función de kernel?

- · Función evaluada en los reales $k(\mathbf{x}^{(i)},\mathbf{x}^{(j)}) \in \mathbb{R}$
 - Simétrica: $k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = k(\mathbf{x}^{(j)}, \mathbf{x}^{(i)})$
 - No negativa: $k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) \ge 0$
- Puede ser vista como una medida de similitud (aunque no necesariamente debe ser una)
- Para mapeos a espacios no lineales $\phi(\mathbf{x}^{(i)})$, el kernel está dado por

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \phi(\mathbf{x})^{(i)\top} \phi(\mathbf{x}^{(j)})$$

Lineal

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \mathbf{x}^{(i)\top}\mathbf{x}^{(j)}$$

· Lineal

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \mathbf{x}^{(i)\top} \mathbf{x}^{(j)}$$

· Gaussiana

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \exp\left(-\frac{1}{2}(\mathbf{x}^{(i)} - \mathbf{x}^{(j)})^{\top} \mathbf{\Sigma}^{-1} (\mathbf{x}^{(i)} - \mathbf{x}^{(j)})\right)$$

Lineal

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \mathbf{x}^{(i)\top} \mathbf{x}^{(j)}$$

· Gaussiana

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \exp\left(-\frac{1}{2}(\mathbf{x}^{(i)} - \mathbf{x}^{(j)})^{\top} \mathbf{\Sigma}^{-1} (\mathbf{x}^{(i)} - \mathbf{x}^{(j)})\right)$$

· Función de base radial (RBF)

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \exp\left(-\frac{\|\mathbf{x}^{(i)} - \mathbf{x}^{(j)}\|_{2}^{2}}{2\sigma^{2}}\right)$$

Lineal

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \mathbf{x}^{(i)\top}\mathbf{x}^{(j)}$$

· Gaussiana

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \exp\left(-\frac{1}{2}(\mathbf{x}^{(i)} - \mathbf{x}^{(j)})^{\top} \mathbf{\Sigma}^{-1} (\mathbf{x}^{(i)} - \mathbf{x}^{(j)})\right)$$

· Función de base radial (RBF)

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \exp\left(-\frac{\|\mathbf{x}^{(i)} - \mathbf{x}^{(j)}\|_2^2}{2\sigma^2}\right)$$

· Similitud coseno

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \frac{\mathbf{x}^{(i) \top} \mathbf{x}^{(j)}}{\|\mathbf{x}^{(i)}\| \cdot \|\mathbf{x}^{(j)}\|}$$

El truco del kernel

- Proyectamos el espacio de entrada a un espacio de más alta dimensionalidad en la que sea posible separar las clases linealmente
- Muchos algoritmos se pueden kernelizar usando la representación dual
 - Substituímos producto punto en representación dual por una llamada a un kernel
- · Es necesario definir funciones de kernel válidas
 - Elegir un mapeo $\phi(\mathbf{x}^{(i)})$ y definir el kernel en base a este.
 - Definir directamente funciones, sin conocer $\phi(\mathbf{x}^{(i)})$
 - Ciertas operaciones sobre funciones válidas producen otras funciones válidas

Kernels positivos definidos (Mercer)

 Si la matriz de Gram es positiva definida, se conoce como kernel de Mercer

$$K = \begin{pmatrix} k(\mathbf{x}^{(1)}, \mathbf{x}^{(1)}) & \cdots & k(\mathbf{x}^{(1)}, \mathbf{x}^{(n)}) \\ & \vdots & \\ k(\mathbf{x}^{(n)}, \mathbf{x}^{(1)}) & \cdots & k(\mathbf{x}^{(n)}, \mathbf{x}^{(n)}) \end{pmatrix}$$

· La eigendescomposición de K está dada por

$$K = U^{T} \Lambda U$$

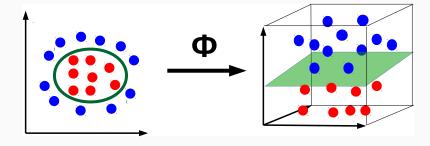
donde

$$k_{ij} = \left(\Lambda^{\frac{1}{2}} \mathbf{U}_{:,i}\right)^{\top} \left(\Lambda^{\frac{1}{2}} \mathbf{U}_{:,j}\right)$$

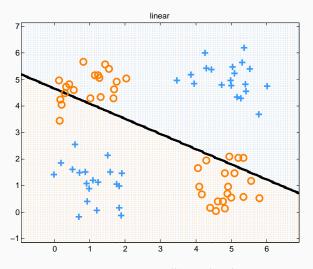
· Si un kernel es Mercer, existe un mapeo $\phi(\mathbf{x}^{(i)})$ tal que

$$k(\mathbf{x}^{(i)}, \mathbf{x}^{(j)}) = \phi(\mathbf{x})^{(i)\top} \phi(\mathbf{x}^{(j)})$$

Intuición de clasificación con kernels



SVM con kernel lineal



 ${\tt Imagen\ generada\ usando\ ejemplo\ de\ https://github.com/probml/pmtk3}$

SVM con función de base radial

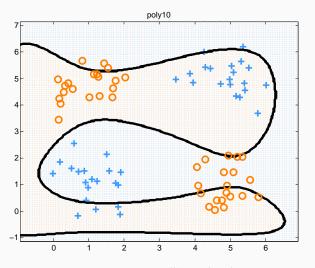


Imagen generada usando ejemplo de https://github.com/probml/pmtk3

SVM con kernel polinomial

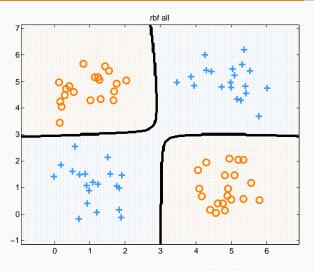


Imagen generada usando ejemplo de https://github.com/probml/pmtk3

Máquinas de vectores de soporte para regresión

Extensión que preserva dispersidad en datos para regresión

Máquinas de vectores de soporte para regresión

- Extensión que preserva dispersidad en datos para regresión
- Usa función de pérdida ϵ -sensible

$$E(\hat{y}^{(i)}, y^{(i)}) = \begin{cases} 0 & \text{si } |\hat{y}^{(i)} - y^{(i)}| < \epsilon \\ |\hat{y}^{(i)} - y^{(i)}| - \epsilon & \text{en caso contrario} \end{cases}$$

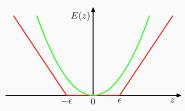


Imagen tomada de Bishop, PRML 2006

Problema de optimización para regresión

· Se busca resolver

$$\min_{\mathbf{w},b} \left[C \sum_{i=1}^{n} E(\hat{y}^{(i)}, y^{(i)}) + \frac{1}{2} ||\mathbf{w}||^{2} \right]$$

· Expresado con variables flojas ξ

$$\min_{\mathbf{w},b} \left[C \sum_{i=1}^{n} (\xi^{(i)} + \hat{\xi}^{(i)}) + \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^{2} \right]
\text{sujeto a } \hat{y}^{(i)} + \epsilon + \xi^{(i)} \ge y^{(i)}
\hat{y}^{(i)} - \epsilon - \hat{\xi}^{(i)} \le y^{(i)}$$

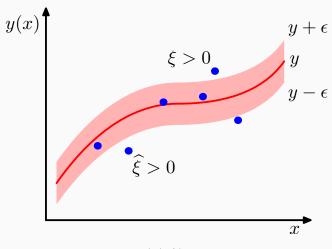


Imagen tomada de Bishop, PRML 2006

Algoritmo de optimización mínima secuencial (SMO)

- Divide el problema de optimización en una serie de subproblemas mínimos (con 2 multiplicadores de Lagrange debido a las restricciones)
- · Es posible resolver cada subproblema de forma analítica

$$0 \le \alpha_1, \alpha_2 \le C$$
$$y^{(1)} \cdot \alpha_1 + y^{(2)} \cdot \alpha_2 = k$$

donde *k* es el negativo de la suma del resto de los términos de la restricción de igualdad

Algoritmo de descenso por subgradiente (PEGASOS)

- · La función bisagra no es diferenciable
- · Podemos usar el subgradiente

$$\tilde{\nabla} E(\mathbf{w}, b) = \begin{cases} 0, & y^i \cdot (\mathbf{w}^\top \mathbf{x}^{(i)} + b) \ge 1 \\ y^i \cdot \mathbf{x}^{(i)}, & y^i \cdot (\mathbf{w}^\top \mathbf{x}^{(i)} + b) < 1 \end{cases}$$