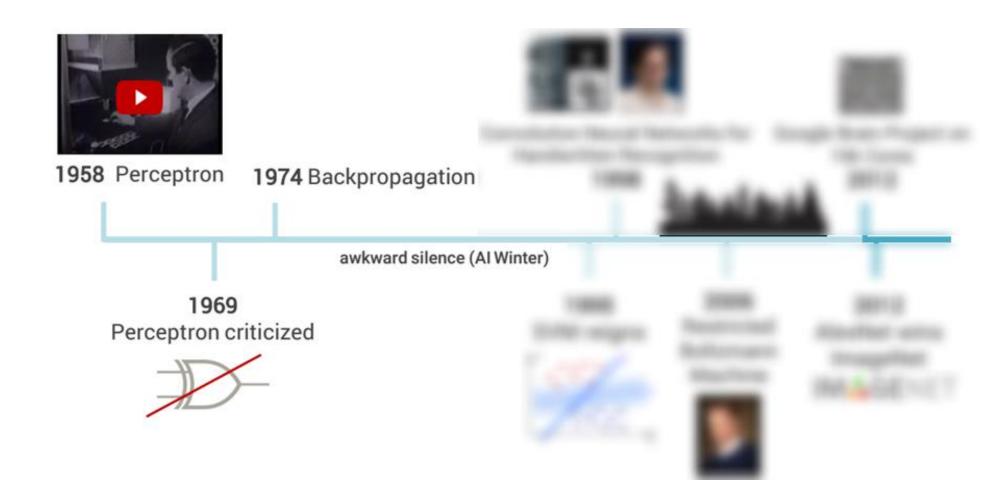
#### Pontificia Universidad Católica de Chile Escuela de Ingeniería Departamento de Ciencia de la Computación



### IIC2613 – Inteligencia Artificial

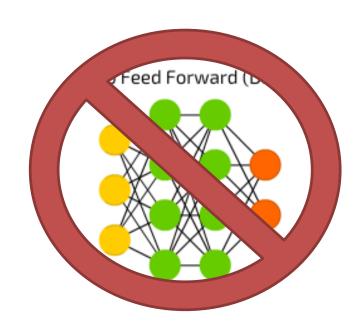
Support Vector Machines (SVM)

Profesor: Hans Löbel

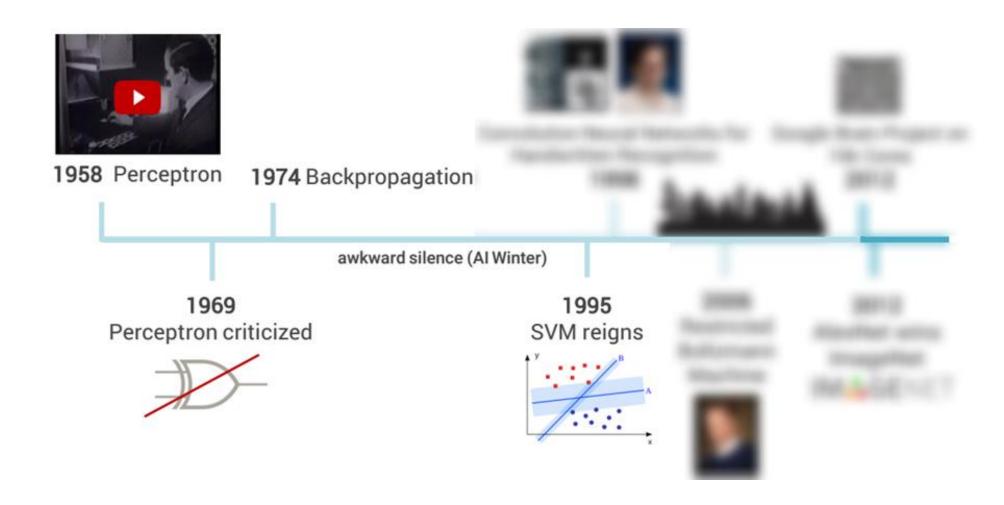


# Dificultades de redes neuronales hicieron que el foco se centrara en otras técnicas

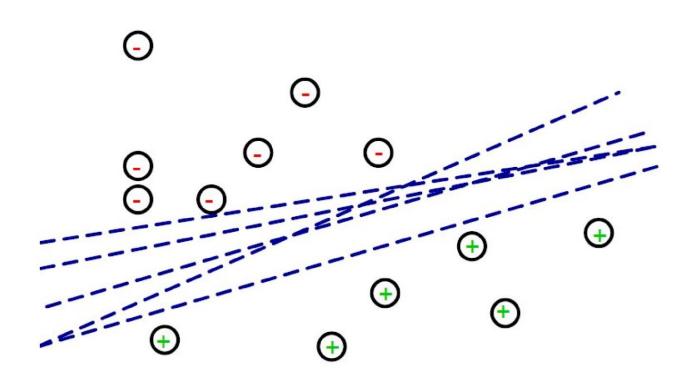
- Redes presentan problema no convexo y mínimos locales.
- Rendimiento no era sustancialmente superior al resto de las técnicas.
- Interpretación de los modelos es altamente compleja.



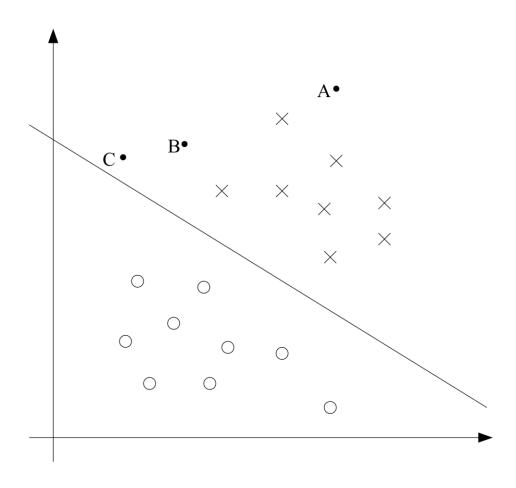
Dadas las restricciones de la época (≈1990), los modelos lineales seguían siendo atractivos, pero requerían mejor rendimiento.



¿Cuál es el hiperplano que mejor separa dos categorías?

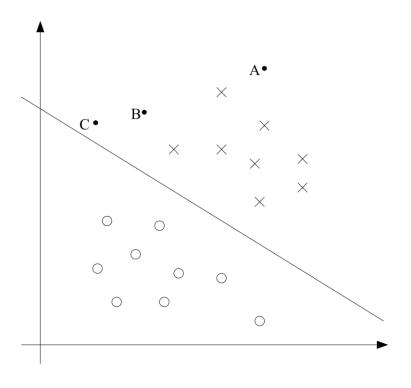


¿Cuál es el hiperplano que mejor separa dos categorías?



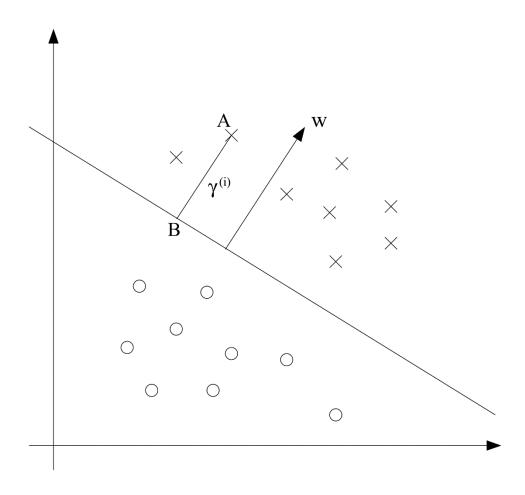
$$h_{w,b}(x) = g(w^T x + b)$$

# Margen funcional da respuesta parcial, ya que tiene problemas con escalamiento



$$\hat{\gamma}^{(i)} = y^{(i)}(w^T x + b)$$

Distancia de un punto al hiperplano (margen geométrico) es la clave de los SVM



Distancia de un punto al hiperplano (margen geométrico) es la clave de los SVM

$$w^T \left( x^{(i)} - \gamma^{(i)} \frac{w}{||w||} \right) + b = 0$$

$$\gamma^{(i)} = \frac{w^T x^{(i)} + b}{||w||} = \left(\frac{w}{||w||}\right)^T x^{(i)} + \frac{b}{||w||}$$

$$\gamma^{(i)} = y^{(i)} \left( \left( \frac{w}{||w||} \right)^T x^{(i)} + \frac{b}{||w||} \right)$$

#### Problema de aprendizaje relaciona ambos márgenes

$$\max_{\gamma, w, b} \quad \gamma$$
  
s.t.  $y^{(i)}(w^T x^{(i)} + b) \ge \gamma, \quad i = 1, \dots, m$   
 $||w|| = 1.$ 

$$\max_{\hat{\gamma}, w, b} \frac{\hat{\gamma}}{||w||}$$
s.t.  $y^{(i)}(w^T x^{(i)} + b) \ge \hat{\gamma}, \quad i = 1, \dots, m$ 

$$\min_{\gamma, w, b} \frac{1}{2} ||w||^2$$
  
s.t.  $y^{(i)}(w^T x^{(i)} + b) \ge 1, \quad i = 1, \dots, m$ 

#### Veamos como podemos resolver este problema

$$\min_{\gamma, w, b} \frac{1}{2} ||w||^2$$
  
s.t.  $y^{(i)}(w^T x^{(i)} + b) \ge 1, \quad i = 1, \dots, m$ 

$$g_i(w) = -y^{(i)}(w^T x^{(i)} + b) + 1 \le 0$$

$$\mathcal{L}(w, b, \alpha) = \frac{1}{2}||w||^2 - \sum_{i=1}^{m} \alpha_i \left[ y^{(i)}(w^T x^{(i)} + b) - 1 \right]$$

$$\mathcal{L}(w, b, \alpha) = \frac{1}{2}||w||^2 - \sum_{i=1}^{m} \alpha_i \left[ y^{(i)}(w^T x^{(i)} + b) - 1 \right]$$

$$\nabla_w \mathcal{L}(w, b, \alpha) = w - \sum_{i=1}^m \alpha_i y^{(i)} x^{(i)} = 0$$
$$w = \sum_{i=1}^m \alpha_i y^{(i)} x^{(i)}$$

$$\frac{\partial}{\partial b} \mathcal{L}(w, b, \alpha) = \sum_{i=1}^{m} \alpha_i y^{(i)} = 0$$

$$\mathcal{L}(w, b, \alpha) = \frac{1}{2} ||w||^2 - \sum_{i=1}^{m} \alpha_i \left[ y^{(i)}(w^T x^{(i)} + b) - 1 \right]$$

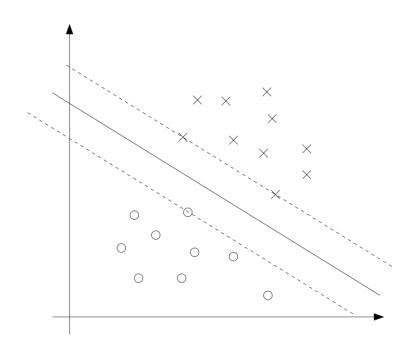
$$w = \sum_{i=1}^{m} \alpha_i y^{(i)} x^{(i)} \qquad \sum_{i=1}^{m} \alpha_i y^{(i)} = 0$$

$$\mathcal{L}(w, b, \alpha) = \sum_{i=1}^{m} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{m} y^{(i)} y^{(j)} \alpha_i \alpha_j (x^{(i)})^T x^{(j)}$$

$$\max_{\alpha} W(\alpha) = \sum_{i=1}^{m} \alpha_i - \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{m} y^{(i)} y^{(j)} \alpha_i \alpha_j \langle x^{(i)}, x^{(j)} \rangle$$
s.t.  $\alpha_i \ge 0, \quad i = 1, \dots, m$ 

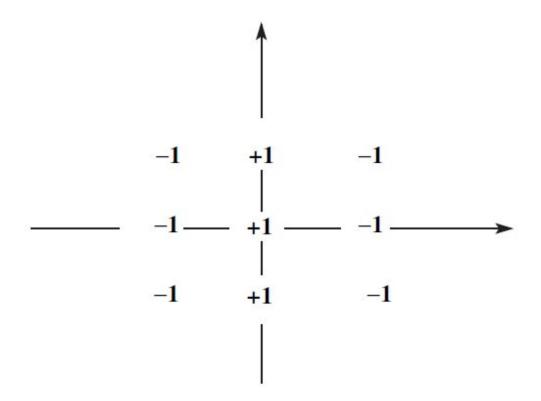
$$\sum_{i=1}^{m} \alpha_i y^{(i)} = 0,$$

$$w = \sum_{i=1}^{m} \alpha_i y^{(i)} x^{(i)}$$

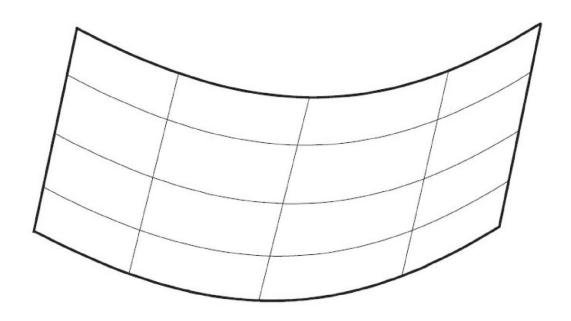


$$w^{T}x + b = \left(\sum_{i=1}^{m} \alpha_{i} y^{(i)} x^{(i)}\right)^{T} x + b$$
$$= \sum_{i=1}^{m} \alpha_{i} y^{(i)} \langle x^{(i)}, x \rangle + b.$$

#### Súper lindo, pero sigue siendo un clasificador lineal

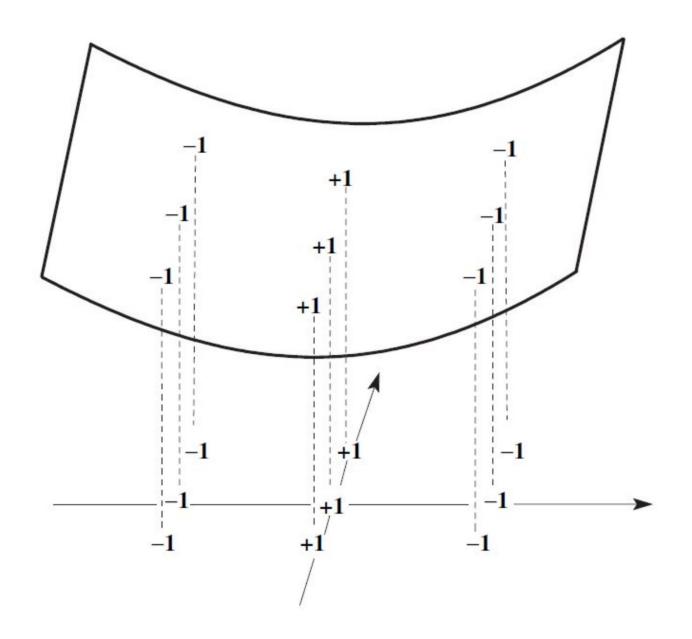


Una solución es generar un cambio de variables (transformación de espacio de características)

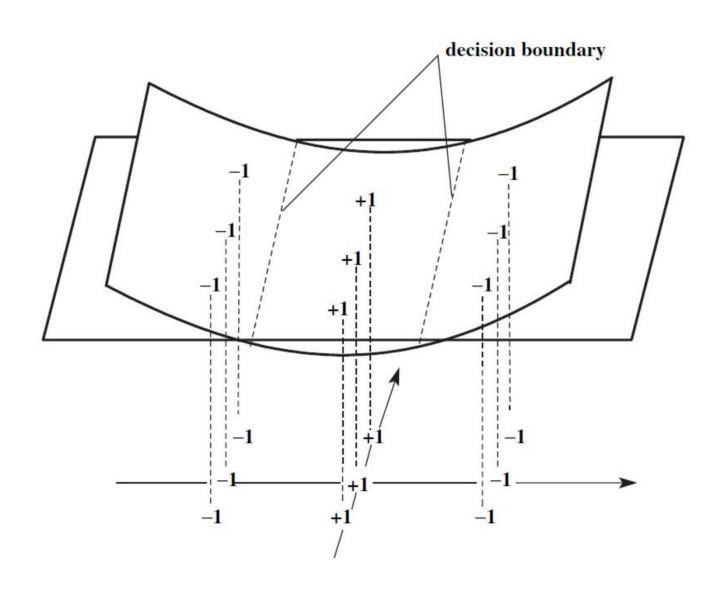


Espacio de características  $f(x_1, x_2) = x_1^2$ 

Una solución es generar un cambio de variables (transformación de espacio de características)



# No es muy distinto a regresión lineal con polinomios de mayor grado



## Afortunadamente, existe un teorema que relaciona estas *features* con *kernels*

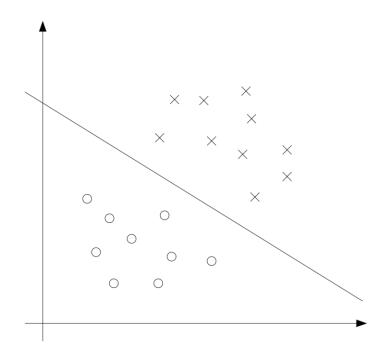
$$w^{T}x + b = \left(\sum_{i=1}^{m} \alpha_{i} y^{(i)} x^{(i)}\right)^{T} x + b$$
$$= \sum_{i=1}^{m} \alpha_{i} y^{(i)} \langle x^{(i)}, x \rangle + b.$$

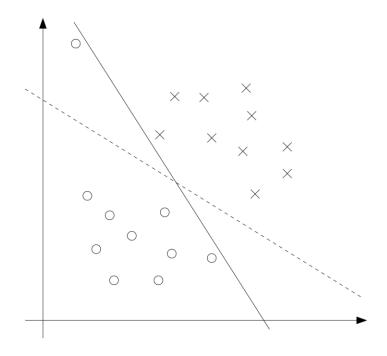
$$\langle x, z \rangle$$
  $\langle \phi(x), \phi(z) \rangle$ 

$$K(x,z) = \phi(x)^T \phi(z)$$

Generalmente, calcular K es mucho más fácil/eficiente que calcular las features

¿Y qué hacemos si igualmente el problema no es linealmente separable? ¿O si hay *outliers*?





Podemos relajar la noción de margen (soft-margin) mediante nuevas variables

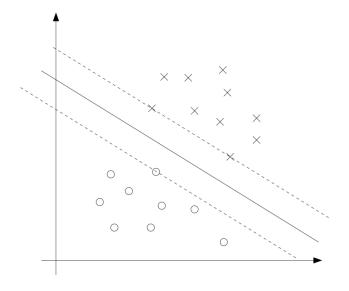
$$\min_{\gamma, w, b} \frac{1}{2} ||w||^2$$
  
s.t.  $y^{(i)}(w^T x^{(i)} + b) \ge 1, \quad i = 1, \dots, m$ 



$$\min_{\gamma,w,b} \frac{1}{2} ||w||^2 + C \sum_{i=1}^m \xi_i$$
s.t.  $y^{(i)}(w^T x^{(i)} + b) \ge 1 - \xi_i, \quad i = 1, \dots, m$   
 $\xi_i \ge 0, \quad i = 1, \dots, m.$ 

# SVMs continúan siendo relevantes en *machine learning*

- SVMs son de los algoritmos *off-the-shelf* con mejor rendimiento.
- Simpleza y concepto de margen son sus grandes fortalezas.
- Han perdido fuerza últimamente debido a técnicas de Deep Learning.



#### Pontificia Universidad Católica de Chile Escuela de Ingeniería Departamento de Ciencia de la Computación



### IIC2613 – Inteligencia Artificial

Support Vector Machines (SVM)

Profesor: Hans Löbel