

Regresión lineal para predicción de homicidios en Estados Unidos

José Pablo Martínez Valdivia

24 de agosto de 2024

Abstract

Crime prediction is a problem that involves a huge amount social and environmental factors. This paper explores methods of data management and data processing and the barebones implementation of a linear regression algorithm trained by gradient descent. This regression aims to predict the number of murders in the United States of America using a set of social data from each state.

1. Introducción

El dataset "Communities and Crime Unnormalized" fue conseguido del UCI Machine Learning Repository y consta de 125 variables y 2215 instancias de datos poblacionales y de crímenes sucedidos entre 1990 y 1995. El objetivo del análisis es encontrar un modelo que pueda predecir la cantidad de homicidios.

2. ETL

2.1. Extracción

Los datos fueron descargados por medio de la librería de "ucimlrepo". Estos contienen datos poblacionales como:

- Código de estado
- Cantidad de habitantes por estado
- Densidad poblacional
- Porcentaje de razas
- Cantidad de asesinatos
- Incendios provocados
- Asaltos

Entre otras.

La mayoría de las columnas no tienen datos nulos, sin embargo, muchas columnas referentes a la fuerza policial se encuentran truncadas a 343 valores. Se decidió eliminar todas estas columnas, ya que borrar las filas sacrificaría la cantidad de datos para entrenar el modelo e imputar los datos con media puede producir sesgos o errores en el modelo.

2.2. Transformación

Solo la columna de *Estado* contiene variables categóricas, pero se decidió añadir al modelo, ya que se espera que diferentes estados tengan influencia en la tasa de crímenes. Esto se hizo por medio de codificación buscando las siglas únicas de cada estado y asignándoles un número dependiendo de su orden (de 0 a n estados).

Las variables numéricas se encontraban en distintos rangos de valores por lo cual se implementó un escalador usando la técnica de *z-scaling* donde se toma la media y desviación estándar de la distribución y se usan para escalar las variables transformando la distribución a una con media en 0 y desviación estándar de 1.

$$z = \frac{x - \mu}{\sigma} \quad (1)$$

3. Regresión

3.1. Modelo lineal

Para este modelo tomamos la suposición de una relación lineal entre las variables más un sesgo.

$$Y_i = \beta_0 + \beta_1 x_1 + \beta_2 x_2 + \dots + \beta_p x_p \quad (2)$$

Lo cual podemos representar de forma matricial para poder implementar las predicciones de todos los datos como:

$$\begin{bmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \beta_2 \\ \vdots \\ \beta_p \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & x_{11} & x_{12} & \dots & x_{1p} \\ 1 & x_{21} & x_{22} & \dots & x_{2p} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_{n1} & x_{n2} & \dots & x_{np} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{bmatrix} \quad (3)$$

3.2. Función de costo

Se usó la función de *Mean square Errors (MSE)* la cual representa el promedio de las divergencias de la predicción y la variable esperada al cuadrado

$$MSE = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (Y_i - \hat{Y})^2 \quad (4)$$

Usamos esta función para encontrar el error en los pesos y poder ajustar respectivamente en un proceso iterativo.

3.3. Descenso Gradiente

Evaluando nuestra función de costo llámese $J(\theta)$, con respecto a cada uno de los pesos θ y multiplicando por un valor de aprendizaje α podemos ajustar cada uno de los pesos de la siguiente manera.

$$\theta := \theta - \alpha \frac{\partial}{\partial \theta} J(\theta) \quad (5)$$

Realizando esto en un proceso iterativo, podemos llegar a un mínimo local de la ecuación y disminuir el error.

3.4. Coeficiente de Determinación

La R^2 es una métrica que mide la variabilidad de un factor con respecto a otro. Este lo obtenemos tomando 1 menos el cociente de la suma de las divergencias de la variable Y con sus predicciones \hat{Y} al cuadrado, sobre la suma de sus diferencias con la media \bar{Y} al cuadrado.

$$R^2 = 1 - \frac{\sum_{i=1}^n (Y_i - \hat{Y}_i)^2}{\sum_{i=1}^n (Y_i - \bar{Y})^2} \quad (6)$$

Este valor entre más cercano a uno nos indica que hay mayor probabilidad de que la predicción explique a la variable objetivo. Esta métrica será usada más adelante para evaluar el modelo.

3.5. Entrenamiento

Las filas del dataset fueron aleatorizadas y separadas en tres conjuntos; entrenamiento, validación y prueba, estos constan del 60 %, 20 % y 20 % de los datos respectivamente. Esta separación se hizo para garantizar la eficiencia del modelo ante datos nuevos y castigar el sobre ajuste que pueda tener al trabajar solo con los datos provistos.

Posteriormente se corrió la regresión lineal con el descenso gradiente hasta que no hubiera cambio en los coeficientes o un número fijo de epochs se

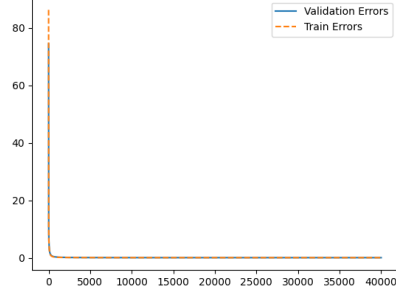


Figura 1: Función de pérdida.

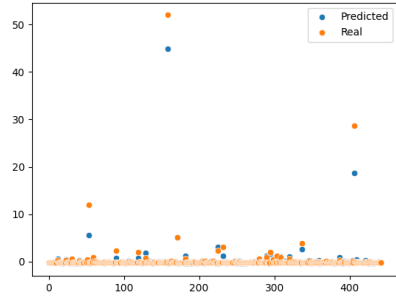


Figura 2: Resultado de la regresión.

cumpliera. Cada epoch se calculó el MSE tomando la pérdida con el conjunto de validación y ajustando los coeficientes en magnitud del valor de aprendizaje.

4. Resultados

Después de 40,000 epochs, el modelo converge a un MSE de 0.042171 y una R^2 de 0.944747 comparando con el conjunto de prueba; esto representa un alto ajuste y poder predictivo del modelo con los datos reales de asesinatos en Estados Unidos. La figura [1] muestra la gráfica del error de la función de pérdida a través de las epochs. Podemos ver que el modelo converge relativamente rápido y las 40,000 están de más para el ajuste.

Finalmente podemos observar en la figura [2] como se comparan las predicciones con los valores reales del conjunto de prueba. Se nota inicialmente que la predicción se mantiene consistente para valores cercanos a 0 pero comienza a divergir con valores de asesinatos más altos.

Referencias

Redmond, Michael. (2011). Communities and Crime Unnormalized. UCI Machine Learning

Repository. <https://doi.org/10.24432/C5PC8X>.