Parcial: Pregunta 3

Nelson Sanabio Maldonado

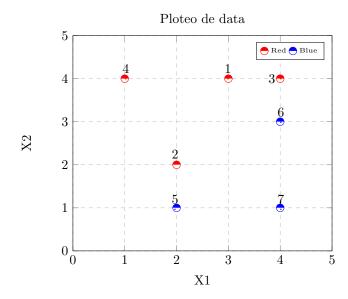
Libro: An introduction to Statisticd learning

Ejercicio 3. Aquí exploramos el clasificador de margen máximo en un conjunto de datos de juguete.

(a) Se nos dan n=7 observaciones en p=2 dimensiones. Para cada observación, hay una etiqueta de clase asociada.

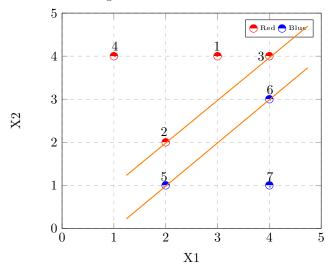
Obs	X1	X2	Y
1	3	4	Red
2	2	2	Red
3	4	4	Red
4	1	4	Red
5	2	1	Blue
6	4	3	Blue
7	4	1	Blue

Bosqueje las observaciones



(b) Dibuje el hiperplano de separación óptimo y proporcione la ecuación para este hiperplano (de la forma (9.1))

El clasificador de margen máximo debe estar entre observaciones 2,3 5,6



Mostramos los margenes de color anaranjado, y acontinuación calcularemos el **Hiperplano** equidistantes a los margenes.

De los puntos tomamos la semisuma de las coordenadas que varian verticalmente. Se obtiene dos puntos que pasan por el Hiperplano:

$$->(2,1.5),(4,3.5)$$

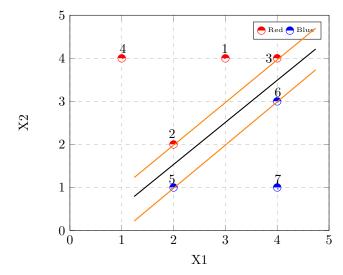
$$b = \frac{(3.5 - 1.5)}{(4 - 2)} = 1$$

$$a = X_2 - X_1 = 1.5 - 2 = -0.5$$

(c) Describa la regla de clasificación para el clasificador de margen máximo. Debería ser algo similar a "Clasificar en rojo si $\beta_0 + \beta_1 X_1 + \beta_2 X_2 > 0$, y clasifiquelo a Azul de otra manera." Proporcione los valores para $\beta_0, \beta_1, \beta_2$ Clasificación de target **Red**:

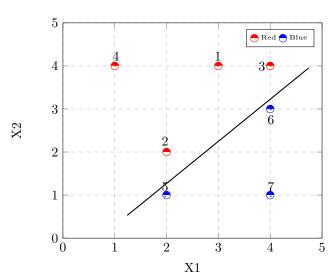
$$0.5 - X_1 + X_2 > 0$$

(d) Indique el margen para el hiperplano de margen máximo



- (e) Indique los vectores de soporte para el clasificador de margen máximo.
 - Los vectores de soporte son las observaciones que se encuentran en los márgenes de color anaranjado.
- (f) Argumenta que un ligero movimiento de la séptima observación no afectaría el hiperplano de margen máximo.
 - Un pequeño movimiento del punto N 7 (4,1) azul, no tiene ningún efecto en el hiperplano de margen máximo porque su movimiento estaría fuera del margen.
- (g) Dibuje un hiperplano que no sea el hiperplano de separación óptimo y proporcione la ecuación para este hiperplano.
 - d Podemos escoger una recta que no varie mucho: Clasificación de target ${f Red}$:

$$0.9 - X_1 + X_2 > 0$$



(h) Dibuje una observación adicional en el diagrama para que las dos clases ya no sean separables por un hiperplano. Se agrego la observación (2, 3)

