# Aprendizagem Automática Sistemas de Classificação

G. Marques

#### Motivação:

- A classificação é um processo de categorização ou identificação em que objectos, ideias, seres, etc, são agrupados por classe.
- Em aprendizagem automática a classificação é um processo supervisionado. O objectivo é associar a uma nova observação uma classe de um conjunto pré-definido de classes, usando para tal um conjunto de treino com exemplos em que se conhece a classe.
- Para poder usar algoritmos de classificação, os dados (objectos, ideias, seres, etc...) têm que ser representados por um conjunto finito de características. Cada característica corresponde a uma propriedade mensurável dos dados. Cada objecto é representado por um vector, em quem cada dimensão contém o valor de uma característica.
- Para avaliar o desempenho dum sistema de classificação é necessário usar conjunto de teste com dados para os quais já se conhece a classe.

 Imagine que um botânico está interessado em distinguir 3 espécies de lírios (iris em inglês):







Iris Setosa

Iris Versicolor

Iris Virginica

 O botânico tirou medidas dos comprimentos e larguras da pétalas e sépalas de várias flores (características), e pretende classificar os lírios numa das três espécies baseado nas medições efectuadas.

- Adicionalmente, existe medidas de pétalas e sépalas de flores de lírio, para as quais se sabe a espécie (conjunto de treino).
- O objectivo é prever a espécie das flores medidas pelo botânico, baseado nas medidas dos lírios previamente etiquetados.

Conhecer os dados:

>>> trueClass=Iris.target

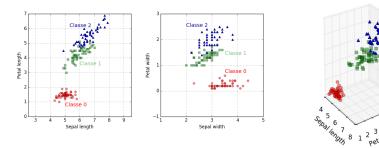
```
Importar dados de scikit-learn
>>> from sklearn import datasets
Carregar os dados do dataset "Iris"
>>> Iris=datasets.load.iris()
Iris: variável do tipo dictionary, com vários campos:
>>> Iris.keys() # ver os campos do dicionário
['target_names', 'data', 'target', 'DESCR', 'feature_names']
Dados - X é um np.array de (150,4):
>>> X=Iris.data
Classe dos dados - trueClass é um np.array de (150,):
```

#### Descrição do dataset:

```
>>> print iris.DESC
```

	Min	Max	Mean	SD	Class Cor	relation
sepal length:	4.3	7.9	5.84	0.83	0.7826	
sepal width:	2.0	4.4	3.05	0.43	-0.4194	
petal length:	1.0	6.9	3.76	1.76	0.9490	(high!)
petal width:	0.1	2.5	1.20	0.76	0.9565	(high!)
:Missing Attrib	oute N	/alues	: None			
:Class Distribu	tion:	33.3	3% for ea	ach of	3 classes.	
:Creator: R.A.	Fishe	er, Ju	ily, 1988	3		

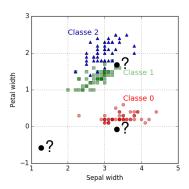
Visualização dos dados:



- Os pontos da classe 0 (iris setosa) estão agrupados numa nuvem compacta e separada dos pontos das outras duas classes.
- As classes 1 e 2 têm uma zona de sobreposição de pontos de ambas as classes.

0.5

Como classificar novos dados?



# Sistemas de Classificação

- Em aprendizagem automática, classificação é o problema de identificar a qual de um grupo pré-definido de classes pertence uma nova observação. A construção do modelo de classificação é baseada num conjunto de dados para as quais se conhece a classe, e é composta pelas seguinte etapas:
  - Escolher/projectar o modelo de classificação.
  - Treinar o modelo.
  - Avaliar o modelo.
- Este é um problema de aprendizagem supervisionada (através de exemplos) - os classificadores são treinados com exemplos para os quais já se sabe a classe.

# Sistemas de Classificação

#### Tipos de Classificação:

#### Classificação Multi-Classe:

Este é o cenário mais comum no contexto de classificação. Cada observação pertence a uma de um conjunto de classes. As classes são mutuamente exclusivas: uma observação não pode pertencer a mais de uma classe.

#### Classificação Binária:

A classificação binária é o caso da classificação multi-classe, só com duas classes.

É importante distinguir o caso de haver duas só classes porque:

- Existe medidas específicas de desempenho para o caso binário.
- Problemas de detecção e recolha de informação podem ser considerados problemas de classificação binária.
- O problema de classificação multi-label pode ser decomposto em vários problemas de classificação binária.

#### Classificação Multi-Label:

Na classificação multi-label existem várias classes tal como no caso de multi-classe, mas neste caso as classes não são mutuamente exclusivas. No contexto de multi-label, as classes podem ser consideradas como etiquetas e uma dada observação pode ser caracterizada por uma ou mais etiquetas. Este problema é também conhecido como auto-tagging.

# Sistemas de Classificação

# Enquadramento Teórico e Notação: (classificação multi-classe e binária)

- Dados são representados por vetores d-dimensionais: x = Para referir os dados também se usam os termos:

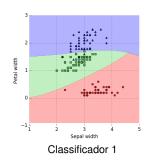
   pontos vetores observações instâncias padrões
- Cada vector de características pertence a uma única classe de um conjunto de c classes:  $\Omega = \{\varpi_1, \varpi_2, \cdots, \varpi_c\}$ . Notação:
  - $\mathbf{X} \in \varpi_{\mathbf{K}} \implies$  o vector pertence à classe k•  $\mathbf{X} \in \widehat{\varpi}_{\mathbf{K}} \implies$  o vector foi classificado na classe k
- O processo de classificação é equivalente a dividir o espaço de características num conjunto de c regiões de decisão.
- O processo de classificação é equivale igualmente a definir um conjunto de c funções discriminantes.

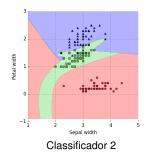


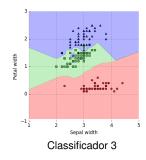
# Regiões de Decisão

O processo de classificação equivale a escolher *c* regiões de decisão – tantas quanto o número de classes.

- As regiões não têm que ser contíguas e podem abranger várias zonas distintas do espaço de característica.
- A cada região é associada uma classe.
- Classificar um novo ponto corresponde a determinar em qual região esse ponto está localizado e associar-lo à classe da região.





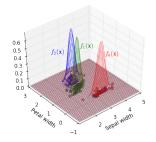


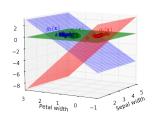
### Funções Discriminantes

Enumerar as regiões de decisão pode ser um processo demasiado complexo, especialmente para espaços de características de alta dimensão. Habitualmente, é preferível realizar a classificação através de **funções discriminantes**.

- Necessário definir c funções discriminantes tantas quanto classes.  $\mathcal{F} = \{f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_c(\mathbf{x})\}$
- A cada função é associada uma classe.
- Classificação de um novo ponto, x, corresponde a determinar qual das funções obteve o maior valor para x.

$$\mathbf{x} \in \hat{\omega_k}$$
 se e só se  $k = \underset{i=1,2,...,c}{\operatorname{argmax}}(f_i(\mathbf{x}))$ 





### Funções Discriminantes

O conjunto de *c* funções discriminantes dispensa a classificação de todos os pontos do espaço de características.

- Um conjunto de funções discriminantes  $\mathcal{F} = \{f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_c(\mathbf{x})\}$  pode ser convertido noutro conjunto de funções equivalentes, transformando-as por uma função real, monótona crescente.
  - ▶  $h(\cdot)$   $\Longrightarrow$  função real, monótona crescente.
  - $G = \{g_1(\mathbf{x}), g_2(\mathbf{x}), \dots, g_c(\mathbf{x})\} \text{ com } g_i(\mathbf{x}) = h(f_i(\mathbf{x}))$
  - Pos dois conjuntos de funções discriminantes  $\mathcal{F}$  e  $\mathcal{G}$  são equivalentes (obtêm os mesmos resultados).

Exemplo: Um classificador é definido por o seguinte conjunto de funções

discriminantes:  $\mathcal{F} = \{f_1(x) = \exp(-x), f_2(x) = \exp(-x^2 + 2), f_3(x) = \exp(x/2 + 1/2)\}.$ 

Pretende-se determinar as regiões de decisão do classificador.

**R:** Mais fácil transformar o conjunto de funções  $\mathcal{F}$  pela função  $h(x) = \log(x)$ . Assim temos outro conjunto equivalente de funções discriminantes, mais facilmente

manipulável:  $G = \{g_1(x) = -x, g_2(x) = -x^2 + 2, g_3(x) = x/2 + 1/2\}.$ 

### Funções Discriminantes

O conjunto de *c* funções discriminantes dispensa a classificação de todos os pontos do espaço de características.

- Um conjunto de funções discriminantes  $\mathcal{F} = \{f_1(\mathbf{x}), f_2(\mathbf{x}), \dots, f_c(\mathbf{x})\}$  pode ser convertido noutro conjunto de funções equivalentes, transformando-as por uma função real, monótona crescente.
  - ▶  $h(\cdot)$   $\Longrightarrow$  função real, monótona crescente.
  - $\mathcal{G} = \{g_1(\mathbf{x}), g_2(\mathbf{x}), \dots, g_c(\mathbf{x})\} \text{ com } g_i(\mathbf{x}) = h(f_i(\mathbf{x}))$
  - Pos dois conjuntos de funções discriminantes  $\mathcal{F}$  e  $\mathcal{G}$  são equivalentes (obtêm os mesmos resultados).
- Funções discriminantes também podem ser denominadas funções de lucro procura-se aquela de retorne o maior valor.
- Pode-se igualmente realizar a classificação utilizado um conjunto de funções de custo. É igualmente necessário definir c funções (tantas quantas classes), mas a classificação corresponde a determinar qual função obteve o menor valor.
- lacktriangle Um conjunto  $\mathcal G$  de funções de custo pode ser facilmente convertido noutro conjunto,  $\mathcal F$ , de funções de lucro, multiplicado cada função de custo por -1.

$$\mathcal{F} = -\mathcal{G} = \{-g_1(\mathbf{x}), -g_2(\mathbf{x}), \dots, -g_c(\mathbf{x})\}\$$



Para avaliar o desempenho de um classificador é necessário saber qual a **probabilidade total de errar** (ou acertar) independentemente das classes, mas também é necessário conhecer qual a probabilidade de errar e a distribuição dos erros em cada classe. Para representar a distribuição dos erros por classe usa-se uma **matriz de confusão**, que permite visualizar o desempenho do classificador.

#### Matriz de Confusão:

• Matriz **quadrada**, **P** de  $c \times c$ , onde c é o número total de classes.

$$\mathbf{P} = \begin{bmatrix} p_{11} & p_{12} & \cdots & p_{1c} \\ p_{21} & p_{22} & \cdots & p_{2c} \\ \vdots & & \ddots & \\ p_{c1} & p_{c2} & \cdots & p_{cc} \end{bmatrix}$$

- Coeficientes da matriz são valores de probabilidades.  $p_{ij} = p(\mathbf{x} \in \hat{\varpi}_j | \mathbf{x} \in \varpi_i)$  é a probabilidade do padrão  $\mathbf{x}$  pertencer à classe  $\varpi_i$  e ser classificado na classe  $\varpi_j$ .
- Linhas da matriz referentes aos dados de uma única classe. Na primeira estão as probabilidades de acerto e de erro da classe,  $\varpi_1$ , na segunda linha da classe  $\varpi_2$ , e por aí em diante.
- A soma dos coeficientes de uma linha é igual a 1: Σ<sup>c</sup><sub>i=1</sub> p<sub>ki</sub> = 1 (corresponde à probabilidade de x pertencer à classe ω<sub>k</sub> e de ser classificado numa das c classe o que é o acontecimento garantido)
- No caso ideal, P é a matriz de identidade (não há erros).



#### Matriz de Confusão:

• Matriz **quadrada**, **P** de  $c \times c$ , onde c é o número total de classes.

$$\mathbf{P} = \begin{bmatrix} \rho_{11} & \rho_{12} & \cdots & \rho_{1c} \\ \rho_{21} & \rho_{22} & \cdots & \rho_{2c} \\ \vdots & & \ddots & \\ \rho_{c1} & \rho_{c2} & \cdots & \rho_{cc} \end{bmatrix}$$

- Coeficientes da matriz s\u00e3o valores de probabilidades.
  - $p_{ij} = p(\mathbf{x} \in \hat{\varpi}_j | \mathbf{x} \in \varpi_i)$  é a probabilidade do padrão  $\mathbf{x}$  pertencer à classe  $\varpi_i$  e ser classificado na classe  $\varpi_i$ .
- Para calcular analiticamente o valor do coeficiente  $p_{ij}$  é necessário:

  - ▶ Conhecer a região de decisão  $S_i$  da classe  $\varpi_i$ .
  - Calcular o integral  $p_{ij} = \int_{S_i} p(\mathbf{x}|\varpi_i) d\mathbf{x}$

#### Matriz de Confusão e Probabilidade Total de Erro:

- A matriz de confusão representa a distribuição dos erros por classe. Para calcular **a probabilidade total do erro**, é necessário ter em conta a **probabilidade a priori** das classes,  $p(\varpi_i)$  com  $i=1,\ldots,c$ .
  - ▶ Probabilidade de erro da classe  $\varpi_i = \sum_{j\neq i}^{c} p_{ij} = 1 p_{ii}$
  - Probabilidade total de erro =  $\sum_{i=1}^{c} p(\varpi_i) \left( \sum_{j\neq i}^{c} p_{ij} \right) = \sum_{i=1}^{c} p(\varpi_i) (1 p_{ii})$
- A probabilidade total de erro é a soma dos erros de cada classe pesados pelas probabilidades a priori das classes (pela percentagem de pontos de cada classe).

#### Questões Práticas:

- Em problemas reais, não existem funções de densidade de probabilidade condicionadas às classes,  $p(\mathbf{x}|\varpi_i)$ .
- Tipicamente não se sabe as regiões de decisão das classes.
- Mesmo sabendo as funções de densidade condicionada e as regiões de decisão das classes, normalmente o cálculo da probabilidade  $p_{ij} = \int_{\mathcal{S}_j} p(\mathbf{x}|\varpi_i) d\mathbf{x}$  é demasiado complexo para poder ser efectuado.

#### Solução:

- Estimar as probabilidades p<sub>ij</sub> e a probabilidade total de erro através de contagens de resultados de classificação de observações para as quais se sabe a classe. O conjunto de exemplos usado para a avaliação do classificador é denominado conjunto de teste, e deve conter exemplos diferentes dos usados para treinar o classificador. É necessário usar novos exemplos no processo de avaliação para ter uma estimativa fiável do desempenho do classificar, e medir a sua capacidade de generalização.
- Baseado nos exemplos classificados do conjunto de testes, os coeficientes da matriz de confusão podem ser estimados segundo:  $p_{ij} = \frac{n_{ij}}{n_i}$ 
  - $n_{ij}$  número de exemplos da classe  $\varpi_i$  classificados na classe  $\varpi_j$
  - $n_i$  número de exemplos na classe  $\varpi_i$



**Exemplo:** Considere um classificador definido pelo seguinte conjunto de funções discriminantes:  $f_1(x) = \exp(-x)$ ,  $f_2(x) = \exp(-x^2 + 2)$ ,  $f_3(x) = \exp(x/2 + 1/2)$ .

Baseado na seguinte tabela, determine a probabilidade total de erro e a matriz de confusão.

- 4000				a, aoic		. p. 0.00				· · · ·	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		-
X	-1.5	0.5	-0.2	2.3	-2.1	2.5	1.5	-1.1	1.6	1.1	0.9	-0.1	
$\overline{\omega}$	wo	wο	พว	₩2	₩1	wo	wσ	₩1	ωa	w	ωo	ω₁	

**Exemplo:** Considere um classificador definido pelo seguinte conjunto de funções discriminantes:  $f_1(x) = \exp(-x)$ ,  $f_2(x) = \exp(-x^2 + 2)$ ,  $f_3(x) = \exp(x/2 + 1/2)$ .

Baseado na seguinte tabela, determine a probabilidade total de erro e a matriz de confusão.

ſ		-1.5								1.6	1.1	0.9	-0.1
ĺ	$\overline{\omega}$	$\overline{\omega}_2$	$\varpi_2$	$\varpi_2$	$\varpi_3$	∞1	$\varpi_2$	$\varpi_2$	∞1	$\varpi_3$	$\varpi_3$	$\varpi_2$	₩1

#### R:

- i. Aplicar a função logaritmo a todas as funções discriminantes para simplificar-las.
- ii. Determinar as regiões de decisão.
- iii. Classificar os dados da tabela.
- iv. Determinar a probabilidade de erro e matriz de confusão.

**Exemplo:** Considere um classificador definido pelo seguinte conjunto de funções discriminantes:  $f_1(x) = \exp(-x)$ ,  $f_2(x) = \exp(-x^2 + 2)$ ,  $f_3(x) = \exp(x/2 + 1/2)$ .

Baseado na seguinte tabela, determine a probabilidade total de erro e a matriz de confusão.

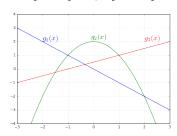
		_		,								
	-1.5											
$\overline{\omega}$	$\varpi_2$	$\varpi_2$	$\varpi_2$	$\varpi_3$	<i>∞</i> 1	$\varpi_2$	$\varpi_2$	<i>∞</i> 1	$\varpi_3$	$\varpi_3$	$\varpi_2$	<i>∞</i> 1

R:

i. 
$$g_i(x) = \ln(f_i(x))$$

$$g_1(x) = -x, g_2(x) = -x^2 + 2, g_3(x) = x/2 + 1/2.$$

ii. 
$$S_1 = ]-\infty, -1], \quad S_2 = [-1, +1], \quad S_3 = [+1, +\infty[$$



**Exemplo:** Considere um classificador definido pelo seguinte conjunto de funções discriminantes:  $f_1(x) = \exp(-x)$ ,  $f_2(x) = \exp(-x^2 + 2)$ ,  $f_3(x) = \exp(x/2 + 1/2)$ .

Baseado na seguinte tabela, determine a probabilidade total de erro e a matriz de confusão.

	$\overline{\omega}_1$		-	$\overline{\omega}_2$	₩ <sub>1</sub>
x         -1.5         0.5         -0.2         2.3         -2.1         2.5         1.5	-1.1	1.6	1.1	0.9	-0.1

R:

- iii. Resultados errados de classificação marcados com um "X"
- N = 12 número total de pontos classificados
- Classe  $\varpi_1$ :  $n_1 = 3 \Longrightarrow p(\varpi_1) = \frac{3}{12} = \frac{1}{4}$  $n_{11} = 2$   $n_{12} = 1$   $n_{13} = 0$
- Classe  $\varpi_2$ :  $n_2 = 6 \Longrightarrow p(\varpi_2) = \frac{6}{12} = \frac{1}{2}$  $n_{21} = 1$   $n_{22} = 3$   $n_{23} = 2$
- Classe  $\varpi_3$ :  $n_3 = 3 \Longrightarrow p(\varpi_3) = \frac{3}{12} = \frac{1}{4}$  $n_{31} = 0$   $n_{32} = 0$   $n_{33} = 3$

Exemplo: Considere um classificador definido pelo seguinte conjunto de funções discriminantes:  $f_1(x) = \exp(-x)$ ,  $f_2(x) = \exp(-x^2 + 2)$ ,  $f_3(x) = \exp(x/2 + 1/2)$ .

Baseado na seguinte tabela, determine a probabilidade total de erro e a matriz de confusão.

$\overline{\omega}$ $\overline{w}_2$ $\overline{w}_2$ $\overline{w}_2$ $\overline{w}_3$ $\overline{w}_1$ $\overline{w}_2$ $\overline{w}_2$ $\overline{w}_1$ $\overline{w}_3$ $\overline{w}_3$ $\overline{w}_2$		v					v	v					v
	$\hat{\omega}$	∞1	$\varpi_2$	$\varpi_2$	$\varpi_3$	∞1	$\varpi_3$	$\varpi_3$	∞1	$\varpi_3$	$\varpi_3$	$\varpi_2$	$\varpi_2$
X 1.0 0.0 0.2 2.0 2.1 2.0 1.0 1.1 1.0 1.1 0.0	$\overline{\omega}$	$\overline{\omega}_2$	$\varpi_2$	$\overline{\omega}_2$	$\overline{\omega}_3$	₩1	$\overline{\omega}_2$	$\overline{\omega}_2$	<i>∞</i> 1	$\varpi_3$	$\overline{\omega}_3$	$\overline{\omega}_2$	<i>∞</i> 1
x   -1.5   0.5   -0.2   2.3   -2.1   2.5   1.5   -1.1   1.6   1.1   0.9   -	Х	-1.5	0.5	-0.2	2.3	-2.1	2.5	1.5	-1.1	1.6	1.1	0.9	-0.1

R:

- iv. Matriz de confusão e probabilidade total de erro
- Classe  $\varpi_1$ :  $n_1 = 3$  e  $n_{11} = 2$   $n_{12} = 1$   $n_{13} = 0$  $p_{11} = \frac{n_{11}}{n_1} = \frac{2}{3}$   $p_{12} = \frac{1}{3}$   $p_{13} = 0$
- Classe  $\varpi_2$ :  $n_2 = 6$  e  $n_{21} = 1$   $n_{22} = 3$   $n_{23} = 2$  $p_{21} = \frac{1}{6}$   $p_{22} = \frac{1}{2}$   $p_{23} = \frac{1}{2}$
- Classe  $\varpi_3$ :  $n_3 = 3$  e  $n_{31} = 0$   $n_{32} = 0$   $n_{33} = 3$

Classe 
$$\varpi_3$$
:  $n_3 = 3$  e  $n_{31} = 0$   $n_{32} = 0$   $n_{33} = 3$   
 $p_{31} = p_{32} = 0$   $p_{33} = 1$ 

Probabilidade total de erro = 
$$\sum_{i=1}^{3} (1 - p_{ii}) p(\varpi_i) = \left(1 - \frac{2}{3}\right) \frac{3}{12} + \left(1 - \frac{1}{2}\right) \frac{6}{12} + (1 - 1) \frac{3}{12} = \frac{4}{12} = \frac{1}{3}$$

Pode-se calcular diretamente:

Há 4 erros em 12 exemplos  $\Longrightarrow$  probabilidade total de erro =  $\frac{4}{12}$ 



 $\mathbf{P} = \begin{bmatrix} \frac{2}{3} & \frac{1}{3} & 0 \\ \frac{1}{6} & \frac{1}{2} & \frac{1}{3} \end{bmatrix}$ 

#### Matriz de Confusão Não-Normalizada:

- Normalmente, os coeficientes p<sub>ij</sub> = p(x ∈ ω<sub>j</sub>|x ∈ ω<sub>i</sub>) da matriz de confusão são estimados através de contagens dos resultados de classificação de dados previamente classificados (conjunto de teste).
- Por vezes é mais prático não dividir as contagens pelo número total de pontos da classe.
   Assim a soma dos valores das linha da matriz de confusão passa a ser o número total de exemplos em cada classe.
- $lacktriangleq n_{ij}$  Número de exemplos da classe  $arpi_i$  classificados na classe  $arpi_i$

Matriz de Confusão Não Normalizada=
$$\begin{bmatrix} n_{11} & n_{12} & \cdots & n_{1c} \\ n_{21} & n_{22} & \cdots & n_{2c} \\ \vdots & & \ddots & \\ n_{c1} & n_{c2} & \cdots & n_{cc} \end{bmatrix}$$

Nota: com esta matriz também se pode calcular a probabilidade total do erro.

#### Exemplo: Conjunto de dados Iris

- Dados: flores de lírio representadas com quatro características (pontos a 4 dimensões  $\mathbf{x} = [x_1, x_2, x_3, x_4]^{\mathsf{T}}$ ).
- Classes: 3 espécies de lírio setosa, versicolor, virginica (classe ω<sub>1</sub>, ω<sub>2</sub>, e ω<sub>3</sub> respetivamente).
- 150 observações, 50 de cada classe



#### Matriz de Confusão Não-Normalizada:

- Normalmente, os coeficientes p<sub>ij</sub> = p(x ∈ ω<sub>j</sub>|x ∈ ω<sub>j</sub>) da matriz de confusão são estimados através de contagens dos resultados de classificação de dados previamente classificados (conjunto de teste).
- Por vezes é mais prático não dividir as contagens pelo número total de pontos da classe.
   Assim a soma dos valores das linha da matriz de confusão passa a ser o número total de exemplos em cada classe.
- $n_{ij}$  Número de exemplos da classe  $\varpi_i$  classificados na classe  $\varpi_i$

Matriz de Confusão Não Normalizada=
$$\begin{bmatrix} n_{11} & n_{12} & \cdots & n_{1c} \\ n_{21} & n_{22} & \cdots & n_{2c} \\ \vdots & & \ddots & \\ n_{c1} & n_{c2} & \cdots & n_{cc} \end{bmatrix}$$

Nota: com esta matriz também se pode calcular a probabilidade total do erro.

Exemplo: Conjunto de dados Iris

Resultados da classificação com o seguinte conjunto de funções discriminantes:

$$\begin{bmatrix} f_1(\mathbf{x}) \\ f_2(\mathbf{x}) \\ f_3(\mathbf{x}) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -8 & 1 & 5 & -4 & -1 \\ 20 & 0 & -9 & 4 & -9 \\ -25 & 0 & 3 & 0 & 11 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \\ x_4 \end{bmatrix} \qquad \mathbf{P} = \begin{bmatrix} 50 & 0 & 0 \\ 0 & 32 & 18 \\ 0 & 5 & 45 \end{bmatrix}$$

Probabilidade total de erro =  $(18 + 5)/150 \approx 15.3\%$ 



#### Classificação Binária

É importante analisar o caso particular da classificação em 2 classes porque esta surge em diversos diversos domínios de aplicação.

- Sistemas de detecção um paciente tem ou não uma doença?
- Sistemas de alarme existe ou não uma intrusão?
- Sistemas de identificação é ou não a pessoa correcta?
- Sistemas de etiquetação uma música tem ou não instrumentos de cordas?
- Sistemas de recolha de informação a pesquisa retornou ou não o pretendido?
- É habitual referir as duas classes como positivos e negativos (ωp, ωn). Tipicamente a classe dos positivos representa a existência ou detecção de uma dada condição, situação, registo, teste, etc.
- Em muitos casos práticos, o número de exemplos positivos é significativamente menor que os negativo. Nestas situações, a probabilidade total de erro (ou acertos) não é uma boa medida de desempenho. Sistemas que classifiquem tudo como negativo obtêm uma percentagem de acertos elevada.
- Para o caso da classificação binária, existem várias outras métricas de desempenho que se adequam melhor a esta situação.

#### Classificação Binária - Métricas de Desempenho

As métricas de desempenho para o caso da classificação binária, todas elas baseada nos valores matriz de confusão não-normalizada (para duas classes, a matriz de confusão também se denomina "tabela de contingência").

	$\hat{\omega}_{\mathrm{p}}$	$\hat{\varpi}_{\mathrm{n}}$
$\overline{\omega}_{\mathrm{p}}$	True Positives	False Negatives
$\varpi_{\mathrm{n}}$	False Positives	True <b>N</b> egatives

• Classe dos positivos  $\varpi_p$ :

- Número de exemplos: TP+FN
- $\rho(\varpi_p) = \frac{\dot{T}P + FN}{TP + FN + FP + TN}$
- - Número de exemplos: FP+TN FP + TN
  - $\rho(\varpi_n) = \frac{\dot{F}P + TN}{TP + FN + FP + TN}$
- Na classificação binária existem várias métricas de desempenho que refletem diferentes especificidades do desempenho do classificador. A escolha de quais métricas se devem usar depende da área de aplicação e da importância e da proporção dos dois tipos de erros possíveis. Por exemplo em diagnósticos médicos, um falso positivo (detetar uma doença quando esta não existe) tem um custo diferente de um falso negativo (não detetar uma doença quando esta existe) e em medicina é comum usar o recall em conjunção com a sensitivity. Em problemas de recolha de informação é habitual usar o recall e precision.

#### Classificação Binária - Métricas de Desempenho

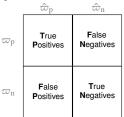
As métricas de desempenho para o caso da classificação binária, todas elas baseada nos valores matriz de confusão não-normalizada (para duas classes, a matriz de confusão também se denomina "tabela de contingência").

	$\hat{\varpi}_{\mathrm{p}}$	$\hat{\varpi}_{\mathrm{n}}$
$\overline{\omega}_{\mathrm{p}}$	True Positives	False Negatives
$\overline{\omega}_{\mathrm{n}}$	False Positives	True <b>N</b> egatives

Classe dos positivos ω<sub>p</sub>:

- Número de exemplos: TP+FN
- $\rho(\varpi_p) = \frac{TP + FN}{TP + FN + FP + TN}$
- - Número de exemplos: FP+TN
  - $p(\varpi_n) = \frac{\dot{F}P + TN}{TP + FN + FP + TN}$
- Há oito métricas básicas que se podem calcular da matriz de confusão. Estas são obtidas dividindo os quatros resultados da tabela pela soma das linhas ou das colunas.
- Ao somar nas linhas, estamos a ter em conta percentagens de acertos ou erros relativos ao número total de pontos de cada classe. Estes valores não são afectados por haver mais ou menos exemplos de uma das classes.
- Ao somar nas colunas estamos a ter em conta percentagens de acertos ou erros relativos ao número total de pontos classificados em cada classe. Estes valores são afectados pela proporção entre o número de exemplos em cada classe.

#### Classificação Binária - Métricas de Desempenho



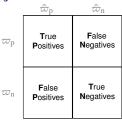
FN-rate FN TP+FN = p<sub>12</sub> porção dos positivos mal classificados

$$\boldsymbol{P} = \begin{bmatrix} p_{11} & p_{12} \\ p_{21} & p_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{TP}{TP+FN} & \frac{FN}{TP+FN} \\ \frac{FP}{FP+TN} & \frac{TN}{FP+TN} \end{bmatrix}$$

(matriz de confusão normalizada)

Probabilidade Total de Erro = 
$$\frac{FP + FN}{TP + FP + TN + FN}$$

#### Classificação Binária - Métricas de Desempenho

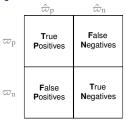


$$\begin{split} \textbf{P} = \begin{bmatrix} \rho_{11} & \rho_{12} \\ \rho_{21} & \rho_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{TP}{TP+FN} & \frac{FN}{TP+FN} \\ \frac{FP}{FP+TN} & \frac{TN}{FP+TN} \end{bmatrix} \\ \text{(matriz de confusão normalizada)} \\ \text{Probabilidade Total de Erro} = \frac{FP+FN}{TP+FP+TN+FN} \end{split}$$

- PPV Positive Predicted Value = TP+FP porção dos classificados como positivos bem classificados Sinónimos: • precision
- FDR False Dicovery Rate = FP
  TP+FP
  porção dos classificados como positivos mal
  classificados
  Notar que FDR = 1 PPV

- NPV Negative Predicted Value = TN+FN porção dos classificados como negativos bem classificados
- FOR False Omission Rate = FN
  TN+FN
  porção dos classificados como negativos mal
  classificados

#### Classificação Binária - Métricas de Desempenho



$$\begin{split} \boldsymbol{P} &= \begin{bmatrix} p_{11} & p_{12} \\ p_{21} & p_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{TP}{TP+FN} & \frac{FN}{TP+FN} \\ \frac{FP}{FP+TN} & \frac{TN}{FP+TN} \end{bmatrix} \\ & \text{(matriz de confusão normalizada)} \\ & \text{Probabilidade Total de Erro} &= \frac{FP+FN}{TP+FP+TN+FN} \end{split}$$

- Precision + recall são as métricas preferidas em problemas de recolha de informação. Porém, classificadores triviais podem obter um desempenho elevado ou na precision ou no recall. Só classificadores válidos obtêm um desempenho alto em ambas as métricas.
- Métricas derivadas da precision e do recall.

► G-Score= √precision × recall (média geométrica entre precision e recall)

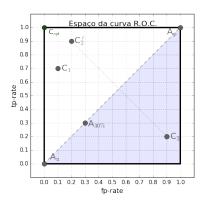


#### Classificação Binária - Curvas ROC

- As curvas ROC (Receiving Operating Characteristics) são gráficos que servem para ilustrar e comparar o desempenho dum ou mais classificadores.
- O espaço da curva ROC é definido no eixo das abcissas por a taxa de falsos positivos (fp-rate) e no eixo das ordenadas por a taxa de verdadeiros positivos (tp-rate). Os valores estão limitados no intervalo [0,1].
- As curvas ROC são uma ferramenta importante para a escolha dos modelos ótimos e no descarte dos sub-ótimos.
- Um resultado de classificação corresponde a um único ponto na curva.
- Inerente a muitos modelos de classificação está a possibilidade de variar o limiar de decisão. Ao analisar um modelo para vários valores do limiar resulta numa curva no espaço ROC, curva essa que pode ser usada na escolher do limiar mais apropriado ao problema.

#### Classificação Binária - Curvas ROC

Curvas ROC para 7 resultados de classificação: An, Ap, A30%, C1, C2, C2, e Copt.



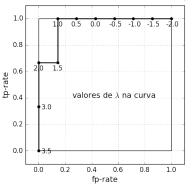
- C<sub>opt</sub>: classificador perfeito (não há erros).
- Classificadores aleatórios: A<sub>n</sub>, A<sub>p</sub> e A<sub>30%</sub> Todos os classificadores localizados na **linha diagonal a tracejado** de (0,0) a (1,1) são obtidos com escolhas aleatórias.
- Triângulo inferior: zona dos classificadores piores que aleatórios. Dá para reposicionar os classificadores no triângulo superior ao inverter a decisão de classificação (trocar os positivos pelos negativos e vice versa). Exemplo: C<sub>2</sub> e C<sub>2</sub>'

#### Curvas ROC - Exemplo 1:

Considere o conjunto de N=10 pontos 1D divididos em duas classes ( $\square \in \varpi_p, o \in \varpi_n$ ).



Considere igualmente o seguinte processo de classificação:  $x \in \hat{\varpi}_p$  se  $x \ge \lambda, x \in \hat{\varpi}_n$  se  $x < \lambda$ . Ao variar o limiar  $\lambda$  de  $-\infty$  a  $+\infty$  obtemos um gráfico no espaço da curva ROC (neste exemplo bastou variar  $\lambda$  de 3.5 a -2 de 0.5 em 0.5 unidades).



	tp-rate	fp-rate
+3.5	0	0
+3.0	1/3	0
+2.5	1/3	0
+2.0	2/3	0
+1.5	2/3	1/7
+1.0	1	1/7
+0.5	1	2/7
0.0	1	3/7
-0.5	1	4/7
-1.0	1	5/7
-1.5	1	6/7
-2.0	1	1

#### Curvas ROC - Exemplo 2:

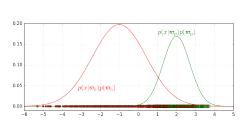
Considere o conjunto pontos 1D dividido em duas classes e distribuídos segundo:

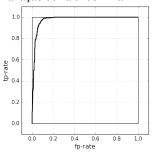
Classe dos positivos: 
$$p(x|\varpi_p) = \frac{1}{\sqrt{\pi}} \exp\left\{-(x-2)^2\right\} e p(\varpi_p) = 0.3$$

Classe dos negativos: 
$$p(x|\varpi_n) = \frac{1}{\sqrt{4\pi}} \exp\left\{-\frac{1}{4}(x+1)^2\right\} e p(\varpi_n) = 0.7$$

Considere igualmente o seguinte processo de classificação:  $x \in \hat{\varpi}_p$  se  $x \ge \lambda, x \in \hat{\varpi}_n$  se  $x < \lambda$ .

No gráfico da direita estão representados N=1000 pontos e as funções de densidade das duas classes e no gráfico da esquerda a curva ROC com a variação do valor do limiar  $\lambda$ .





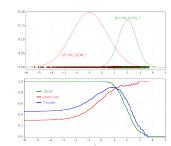
#### Outras Curvas e Medidas de Desempenho:

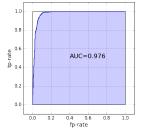
- AUC -Area Under the ROC Curve:
  - A área da curva ROC é uma maneira de combinar as duas métricas tp-rate e fp-rate numa só. AUC pode ser interpretado como a capacidade de discriminar correctamente as observações positivas das negativas.
- Curvas DET Detection Error Tradeoff:
   Esta curva serve para visualizar as taxas de erro de um classificador mostrando as detecções falhadas (fn-rate) versus falsos alarmes (fp-rate).
- Curvas de Precision vs Recall:
  - Curvas de precision versus recall são muito usados em recolha de informação. Estas curvas têm uma característica distinta das curvas ROC ou DET. As curvas ROC e DET não são afetadas pelo número de exemplos positivos ou negativos, ao passo que as curvas precision-recall sim. Isto é: diferentes proporções de exemplos positivos e negativos produzem diferentes gráficos.

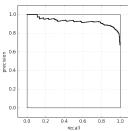
#### Exemplo 2:

$$p(x|\varpi_p) = \frac{1}{\sqrt{\pi}} \exp\left\{-(x-2)^2\right\} e \ p(\varpi_p) = 0.3$$

$$p(x|\varpi_n) = \frac{1}{\sqrt{4\pi}} \exp\left\{-\frac{1}{4}(x+1)^2\right\} e \ p(\varpi_n) = 0.7$$







#### Exemplo 2:

$$p(x|\varpi_{p}) = \frac{1}{\sqrt{\pi}} \exp\left\{-(x-2)^{2}\right\} e \ p(\varpi_{p}) = 0.1$$

$$p(x|\varpi_{n}) = \frac{1}{\sqrt{4\pi}} \exp\left\{-\frac{1}{4}(x+1)^{2}\right\} e \ p(\varpi_{n}) = 0.9$$

