IA - Clase 3A

(ML - Machine Learning)

Aprendizaje de Máquina

Ejercicio para comparar resultados con
K-NN (784D y HOG), K-Means, GMM y

CNN simple.

- ¿Qué significa entrenar un modelo?
 - Es el proceso de ajustar sus parámetros internos (pesos, coeficientes, centroides, etc.) para que aprenda a realizar una tarea, como clasificar letras en EMNIST.
 - Datos de entrada → imágenes 28×28 píxeles (tensores).
 - Modelo → puede ser una red neuronal, una regresión logística, un KNN, etc.
 - Parámetros → son números internos del modelo (ejemplo: pesos sinápticos en una red).
 - Objetivo → que, al darle una imagen, el modelo prediga la clase correcta (A, B, C, ...).
 - Extended MNIST. Modified National Institute of Standards and Technology.

- Etapas del entrenamiento
 - Inicialización.
 - El modelo arranca con pesos aleatorios o predefinidos.
 - Forward pass (predicción)
 - Se le pasa una imagen → el modelo genera una predicción (ej: cree que la letra es "C").
 - Función de pérdida (loss)
- Compara la predicción del modelo contra la etiqueta real.
 - Ejemplo: predijo "C"
 - La etiqueta era "A"
- La pérdida mide cuán "mal" estuvo.
 - Fórmula típica:
 - Clasificación → se usa la entropía cruzada
 - Regresión → se usa el error cuadrático medio

- Backward pass (retropropagación)
 - El error se propaga hacia atrás para calcular cómo ajustar cada peso.
- Actualización de parámetros.
 - Se usa un optimizador (ej. gradiente descendente, Adam, SGD)
 que ajusta los pesos un poquito para reducir el error.
- Iteraciones (epochs)
 - Se repite el proceso sobre todo el dataset muchas veces hasta que el modelo "aprenda".

- Ejemplos de modelos:
 - Regresión logística multinomial (Softmax)
 - Logits: $z=Wx+b, \quad W\in\mathbb{R}^{26 imes784}, \ x\in\mathbb{R}^{784}, \ b\in\mathbb{R}^{26}$
 - Softmax (probabilidades): $p_k = \frac{e^{z_k}}{\sum_{j=1}^{26} e^{z_j}}, \quad k = 1, \dots, 26$
 - Predicción: $\hat{y} = \arg \max_k p_k$
 - Pérdida (entropía cruzada, una muestra):

$$\mathcal{L} = -\sum_{k=1}^{26} y_k \log p_k$$
 (con y one-hot)

- Perceptrón Multicapa (MLP) con 1 capa oculta
 - Aplanado: $x \in \mathbb{R}^{784}$
 - Capa oculta (ReLU):

$$h=\sigma(W_1x+b_1), \quad W_1\in\mathbb{R}^{m imes 784},\; b_1\in\mathbb{R}^m,\; \sigma(u)=\max(0,u)$$

Salida (logits y softmax):

$$z=W_2h+b_2, \quad W_2\in \mathbb{R}^{26 imes m},\; b_2\in \mathbb{R}^{26}$$
 , $p_k=rac{e^{z_k}}{\sum_{i=1}^{26}e^{z_i}}$

• Pérdida: $\mathcal{L} = -\sum_{k=1}^{26} y_k \log p_k$

- Logits son los valores crudos de salida de un modelo antes de aplicar una función de activación como sigmoid o softmax.
- Son los números reales (pueden ser negativos o positivos, incluso muy grandes) que la red neuronal calcula en la última capa lineal.
- Formalmente:
 - Si la última capa de una red es una transformación lineal
 - -z=wx+b
 - Donde w son los pesos, x es el vector de entrada y b el sesgo, entonces z son los logits.
- No son probabilidades, porque no están en el rango [0,1].
- No necesariamente suman 1 en problemas multiclase.

- ¿Qué es softmax?
 - Softmax toma un vector de puntajes (logits) z∈R^K y lo convierte en una distribución de probabilidad sobre K clases
 - **1. Exponentiar** cada puntaje: $s_i = e^{z_i}$ (todos quedan positivos).
 - 2. Sumar: $S = \sum_{j} s_{j}$.
 - 3. Normalizar: $p_i = s_i/S$ (cada $p_i \geq 0$ y $\sum_i p_i = 1$).
 - Los logits z_i son "afinidades" sin escala (pueden ser negativos, no son probabilidades).
 - La exponencial resalta diferencias: una clase con un logit un poco mayor recibe mucha más probabilidad.
 - La división por la suma convierte esos valores en una distribución (suma 1).

¿Qué es softmax ?

- K fija la dimensión de salida y coincide con la cantidad de clases que se quiere predecir.
- Es simplemente cuántas opciones hay.
 Si el problema es "¿gato, perro o zorro?"
 , entonces K = 3. Si es "¿qué letra de A a Z?", entonces K = 26.
- Softmax toma esa lista de puntuaciones y la convierte en porcentajes que son todos positivos, y suman 100% entre todas las opciones.

Así "A: 5%, B: 20%, C: 75%".

 z_i : **logit** de clase i (salida lineal antes de softmax).

 p_i : **probabilidad** de clase i después de softmax.

 $e^{(\cdot)}$: exponencial, asegura no-negatividad.

 $\sum_{j}e^{z_{j}}$: normalizador (suma a 1).

 y_i : etiqueta **one-hot** (1 en la clase verdadera).

 \mathcal{L} : **pérdida** (NLL / cross-entropy).

 δ_{ij} : delta de Kronecker.

T: temperatura (suaviza o afila la distribución).

W,b: parámetros del modelo lineal que generan z

J: Jacobiano de softmax ($\mathrm{diag}(p) - pp^{ op}$).

- No cambia el orden: la opción con mayor puntuación cruda sigue siendo la más probable tras softmax.
- Controla "confianza" (temperatura): se puede hacer la distribución más plana (más repartida) o más picuda (muy concentrada en la ganadora). Plana = más duda; picuda = más seguridad.

- En Softmax usamos el nro de Euler e "exponencial" para convertir puntajes en algo que nunca sea negativo.
 - Porque hace el cálculo y las derivadas mucho más simples: $\frac{d}{dx}e^x=e^x$.
 - Nunca da números negativos.
 - Sea el número que sea (chico, cero o grande), al aplicarle la exponencial se obtienes un valor positivo.
 - Es como medir "brillo": puede ser tenue o intenso, pero no existe el brillo negativo.
 - Todo puntaje aporta "algo" (aunque sea leve).
 - Un puntaje muy bajo no "resta", solo aporta poco. Así evitamos resultados raros como "probabilidades negativas".
 - Resalta al ganador sin romper el orden.
 - Si una opción tiene un puntaje un poco más alto, tras la exponencial se ve más clara la diferencia. Eso ayuda a elegir y, a la vez, mantiene el mismo ranking (la que era mayor sigue siendo mayor).
 - Fácil de convertir en porcentajes.
 - Como todos los valores quedan positivos, después es natural dividir por la suma y obtener números que suman 100% (probabilidades).
 - ¿Por qué la exponencial y no, por ejemplo, el cuadrado?
 - También daría positivos pero la exponencial hace que las diferencias pequeñas en los puntajes se vuelvan claras en los porcentajes y funciona bien con otras partes del entrenamiento.

- En Softmax usamos qué es la etiqueta y ?
 - Es la respuesta correcta para cada ejemplo del dataset.
 - Si se clasifican imágenes en K opciones (A..Z, por ejemplo), la etiqueta y dice cuál es la opción verdadera para esa imagen.
 - Como número (índice de clase) un solo entero que identifica la clase correcta.
 - Ej.: en letras A..Z, mapear $A \rightarrow 1$, $B \rightarrow 2$, ..., $Z \rightarrow 26$.
 - Para una imagen de "T", y=20.
 - Como vector "one-hot".
 - Un vector con K posiciones: todo ceros salvo un 1 en la clase verdadera.
 - Ej.: si K=5 y la clase correcta es la 3, entonces y=[0, 0, 1, 0, 0]
 - Comparamos las probabilidades que da el modelo (el softmax) con la verdad y
 - Si el modelo pone mucha probabilidad en la clase correcta, premio (pérdida baja).
 - Si no, castigo (pérdida alta). Eso guía a la red a ajustar sus parámetros para acertar más.
 - Si el modelo dice: "A: 10%, B: 15%, C: 70%, D: 5%".La etiqueta y (verdad) es "C". Como el modelo ya puso el 70% en C, la comparación sale bien (poca corrección). Si hubiera dicho "B: 70%" y la verdad fuera "C", la comparación sale mal y el modelo se corrige.
 - Label smoothing: en vez de poner un 1 perfecto en la clase correcta y 0 en el resto, se reparte un poco(por ej., 0.9 en la correcta y 0.1 repartido).
 - Ayuda a que el modelo no esté sobre-confiado y mejore su calibración.

- En Softmax explicamos las pérdidas:
 - Pérdida NLL (Negative Log-Likelihood)
 - Es un castigo que aplicamos al modelo según cuánta probabilidad le dio a la clase correcta.
 - Si el modelo dice "estoy muy seguro de la clase correcta", el castigo es bajo.
 - Si le da poca probabilidad a la clase correcta, el castigo es grande.
 - Cómo se calcula:
 - El modelo da probabilidades por clase (softmax).
 - Analizo la probabilidad que asignó a la clase verdadera: p_{verdadera}
 - La pérdida es: NLL =-log(p_{verdadera})
 - Por qué el "log" (intuición):
 - Si p_{verdadera} es alta (p. ej., 0.9), -log(0.9) es chico.
 - Si es baja (0.1), $-\log(0.1)$ es grande.
 - Castiga mucho estar muy seguro y mal (mala calibración).
 - Ejemplo: s la verdadera es "C" y el modelo da p(C)=0.70
 - p(C)=0.70 → NLL \approx 0.36.
 - Si da p(C)=0.10 p(C)=0.10 → NLL ≈ 2.30.
 - Más bajo es mejor
 - En un lote (batch): promediar la NLL de todos los ejemplos para tener una sola métrica.

- En Softmax explicamos las pérdidas:
 - Entropía Cruzada (Cross-Entropy)
 - Es la misma idea de "castigo" pero escrita de un modo que también sirve cuando la etiqueta no es un 1 perfecto sino que está suavizada (label smoothing) o hay varias clases verdaderas. Generaliza la NLL y se usa para comparar la verdad y con las probabilidades p del modelo (con o sin suavizado).
 - Análisis:
 - Tengo una "clase verdadera" y (normalmente one-hot: todo 0 salvo un 1 en la clase correcta).
 - Tengo probabilidades del modelo p (softmax).
 - La entropía cruzada mide cuánta incertidumbre hay cuando uso p para "codificar" la verdadera clase y
 - Cross-Entropy = "lo mal que describo la verdad con mis probabilidades".
 - Relación con NLL (caso usual):
 - Si y es one-hot (una sola clase correcta),
 - Entropía Cruzada = NLL = -log(p_{verdadera})
 - Si uso label smoothing (por ejemplo, 0.9 en la correcta y 0.1 repartido en las demás), la entropía cruzada sigue funcionando (NLL no alcanza porque asume un 1 perfecto).
 - Suave y estable para entrenar redes.
 - Calibra: empuja al modelo a asignar probabilidades razonables, no solo a acertar.

En Softmax

- δ_{ii} es la delta de Kronecker:
 - δ_{ij}=1si i=j (misma clase), δ_{ij}=0 si i≠j (clases distintas).
 - interruptor: se enciende (1) solo cuando los índices coinciden, y se apaga (0) cuando no.
 - Calibra: empuja al modelo a asignar probabilidades razonables, no solo a acertar.
- El Jacobiano de una función vectorial es la matriz de todas sus derivadas parciales. Para softmax, que transforma logits $z=(z_1,...,z_K)$ en probabilidades $p=(p_1,...,p_K)$, el Jacobiano dice cómo cambia cada probabilidad p_i si se ajusta un poquito algún logit z_i .
 - Entrada: un pequeño cambio en el input zi
 - Salida: el efecto en el output pi
 - Toda esa sensibilidad se organiza en una matriz K×K

$$rac{\partial p_i}{\partial z_j} = p_i \left(\delta_{ij} - p_j
ight) \quad \Longrightarrow \quad J \; = \; \mathrm{diag}(p) \; - \; p \, p^ op$$

- Si i=j: $rac{\partial p_i}{\partial z_i}=p_i(1-p_i)$ (subir su propio logit sube su probabilidad, pero con "tope" por $1-p_i$).
- ullet Si i
 eq j: $rac{\partial p_i}{\partial z_i}=-p_i\,p_j$ (subir el logit de otra clase le **quita** probabilidad a i).

En Softmax

- En el Jacobiano Diagonal (i=j):
 - "Si subo el control de la clase i, su probabilidad sube".
 - Pero no puede crecer sin límite: el factor 1-pi hace que el empuje sea menor cuanto más cerca está de 1 (saturación).
- Fuera de la diagonal (i≠j):
 - "Si subo el control de otra clase j, le quito algo a i".
 - ¿Cuánto le quito? Proporcional a p_i p_j: si ambas clases son relevantes, compiten más.
- Dos propiedades útiles:
 - Cada fila suma 0 ($\sum_j \partial p_i/\partial z_j=0$) cambiar todos los logits por igual no cambia las probabilidades (invarianza a traslación).
 - Rango K–1: solo importan las diferencias de logits, no su valor absoluto.

Supongamos p = [0.7, 0.2, 0.1] (tres clases).

- Diagonal:
 - $\partial p_1/\partial z_1 = 0.7(1-0.7) = 0.21$
 - $\partial p_2/\partial z_2 = 0.2(1-0.2) = 0.16$
 - $\partial p_3/\partial z_3 = 0.1(1-0.1) = 0.09$
- Fuera de la diagonal (negativos):
 - $\partial p_1/\partial z_2 = -0.7 \cdot 0.2 = -0.14$
 - $\partial p_1/\partial z_3 = -0.7 \cdot 0.1 = -0.07$
 - $\partial p_2/\partial z_1 = -0.2 \cdot 0.7 = -0.14$, etc.

- Interpretación: si se sube un poco z1, p1 sube ≈0.21×(es valor que sube z1), mientras p2 y p3 bajan en proporciones –0.14 y –0.07, respectivamente.
- El Jacobiano es la matriz que describe cómo reaccionan las probabilidades de todas las clases cuando se mueve un poco cada logit.
- El Jacobiano es la "brújula de sensibilidad": te dice cómo ajustar los logits para que las probabilidades cambien en la dirección correcta durante el entrenamiento.

K-NN

- No hay pesos ni entrenamiento clásico.
- El modelo se guarda todos los datos de entrenamiento (imágenes + etiquetas).
- Para clasificar una nueva imagen: Se mide la distancia (usualmente Euclídea) entre esa imagen y cada imagen de entrenamiento.
- Se eligen los k vecinos más cercanos.
- Se predice la clase más frecuente entre esos vecinos (mayoría).
- Distancia Euclídea entre el vector de entrada x y un ejemplo de entrenamiento x_i $d(x,x_i) = \sqrt{\sum_{j=1}^{784} (x_j x_{i,j})^2}$
- Conjunto de índices de los k vecinos más cercanos

$$N_k(x) = \operatorname{argmin}_{i=1,\ldots,n}^k \ d(x,x_i)$$

- Predicción por mayoría de votos $\hat{y} = \text{mode}\{y_i : i \in N_k(x)\}$

- K-Means: objetivo de cuantización
 - Minimiza el error intra-cluster (distancia al centro).
 - Útil para compresión, prototipos e inicialización de GMM.
- Algoritmo de Lloyd
 - Paso E (asignación): asignar cada punto al centro más cercano.
 - Paso M (actualización): recomputar cada centro como media del cluster.

 $z_i = \operatorname{argmin}_{c \in \{1, ..., K\}} |x_i - \mu_c|_2^2$

$$\mu_{c} = \frac{1}{N_{c}} \sum_{i=1}^{N} x_{i} \mathbf{1} \{ z_{i} = c \}, \quad N_{c} = \sum_{i=1}^{N} \mathbf{1} \{ z_{i} = c \}$$

- K-Means: convergencia y clasificación
 - El coste desciende monótonamente hasta un mínimo local.
 - Clasificación: cluster→clase por mayoría (train).
 - Predicción = clase del centro más cercano.
 - Pseudo-probabilidades: normalizar inversos de distancias a centros.

$$J^{(t+1)} \leq J^{(t)}$$

$$\hat{y}(x) = \operatorname{argmax}_{y} \sum_{i=1}^{N} \mathbf{1} \{ y_{i} = y \} \mathbf{1} \{ z_{i} = z^{*}(x) \}$$

$$z^{*}(x) = \operatorname{argmin}_{c} |x - \mu_{c}|_{2}^{2}$$

- GMM: modelo y log-verosimilitud
 - Mezcla gaussiana: combinación convexa de gaussianas con pesos \(\pi_k\).
 - Parámetros: medias \(\mu_k\), covarianzas \(\Sigma_k\), pesos \(\pi_k\).

$$p(x) = \sum_{k=1}^{K} \pi_k \, \mathcal{N}(x \mid \mu_k, \, \Sigma_k), \quad \sum_{k=1}^{K} \pi_k = 1, \, \, \pi_k \ge 0$$

$$\mathcal{L}(\theta) = \sum_{i=1}^{N} \log \left(\sum_{k=1}^{K} \pi_{k} \mathcal{N}(x_{i} \mid \mu_{k}, \Sigma_{k}) \right)$$

- GMM: algoritmo EM
 - E-step: responsabilidades \(\gamma_{ik}\) (posterior del componente).
 - M-step: actualizar \(\mu_k\), \(\Sigma_k\), \(\pi_k\) ponderando por \(\gamma_{ik}\).

$$\gamma_{ik} = \frac{\pi_k \, \mathcal{N}(x_i \mid \mu_k, \, \Sigma_k)}{\sum_{j=1}^K \pi_j \, \mathcal{N}(x_i \mid \mu_j, \, \Sigma_j)}$$

$$N_k = \sum_{i=1}^N \gamma_{ik}, \quad \mu_k = \frac{1}{N_k} \sum_{i=1}^N \gamma_{ik} x_i$$

- GMM: clasificación y relación con K-Means
 - Clasificación: componente→clase por mayoría (train);
 sumar responsabilidades por clase (test).
 - Límite: \(\Sigma_k=\sigma^2 I,\ \sigma\to 0\) ⇒ responsabilidades duras (K-Means).

label(k) = argmax_y
$$\sum_{i=1}^{N} \mathbf{1}\{y_i = y\} \mathbf{1}\{\text{argmax}_j \gamma_{ij} = k\}$$

$$p(y = c \mid x) = \sum_{k: |abel(k) = c} \gamma_k(x), \quad \hat{y}(x) = argmax_c \ p(y = c \mid x)$$

$$\Sigma_k = \sigma^2 I, \ \sigma \rightarrow 0 \Rightarrow \gamma_{ik} \in \{0, 1\}$$

- Selección de K (BIC)
 - En no supervisado: elegir K con BIC/AIC (penalización por complejidad).
 - Para EMNIST Letters como clasificador: K=26 por semántica

BIC =
$$\log L - \frac{p}{2} \log N$$
, $p = K \left[d + \frac{d(d+1)}{2} \right] + (K-1)$

- Clasificar un conjunto (set) de imagenes sencillas.
- Letras: quiero ingresar letras y que las clasifique en base a la base del EMINST (Extended MNIST) que es una extensión del dataset MNIST (dígitos manuscritos).
- Formato: cada imagen es en escala de grises, 28×28 píxeles, igual que MNIST.
- Etiquetas: números enteros que representan la clase (0-61 según la variante).

Variantes:

- EMNIST ByClass: 814,255 caracteres, 62 clases (10 dígitos + 26 mayúsculas + 26 minúsculas).
- EMNIST ByMerge: 814,255 caracteres, 47 clases (se fusionan mayúsculas y minúsculas similares, como C/c).
- EMNIST Balanced: 131,600 caracteres, 47 clases (subconjunto balanceado).
- EMNIST Letters: 145,600 caracteres, 26 clases (solo letras, sin distinción mayúscula/minúscula).
- EMNIST Digits: 280,000 caracteres, 10 clases (solo dígitos).
- EMNIST MNIST: 70,000 dígitos (idéntico al MNIST original, sirve para consistencia).
- Trabajaremos con EMNIST Letters (26 clases, 145 600 imágenes).
- Descarga del dataset
 - datasets.EMNIST(..., download=True) baja un archivo comprimido grande (cientos de MB).
 - Una vez descargado, queda guardado en ./data y ya no se vuelve a bajar.

- Descompresión / preparación de archivos
 - EMNIST viene en formato IDX comprimido (.gz).
 - torchvision lo descomprime la primera vez.
 - Esta operación de descompresión y escritura suele tardar varios minutos (pero ocurre solo una vez).
- Construcción de índices internos
 - Al inicializar el objeto EMNIST, se abren los archivos IDX y se leen los encabezados (número de imágenes, resolución, etc.).
 - Luego de la primera vez en las ejecuciones siguientes no vuelve a descargar ni descomprimir.
 - Solo abre los archivos en disco. El acceso a cada imagen es inmediato porque se hace lazy loading (on-demand).

- TRAIN: Es el grupo de datos que el modelo ve para aprender.
 - Se usa para ajustar los parámetros del modelo (pesos en una red neuronal, centroides en K-means, etc.).
 - EMNIST Letters: train = 124 800 imágenes.
 - Cada imagen tiene su etiqueta (1–26).
- TEST: grupo separado, que el modelo no vio nunca durante el entrenamiento.
 - Se usa para medir qué tan bien generaliza el modelo a datos nuevos.
 - EMNIST Letters: test = 20 800 imágenes.
 - Tienen el mismo formato que las de train, pero distintas instancias manuscritas.
- Si entreno y evalúo con el mismo conjunto, el modelo podría memorizar (overfitting) y dar una falsa sensación de que funciona bien.
 - Con test, verifico que realmente entiende los patrones y no solo repitió lo visto.

- Utilizamos datase EMNIST
 - Letters
- Objetivo: comparar K-NN (784D y HOG), K-Means, GMM y una CNN simple.
- Procesos para preprocesado de carácter manual (letra t):
 - umbrales, morfología, bbox, resize, centrado, deskew.
- Visualizaciones:
 - matriz de confusión, vecinos, y regiones K-NN en PCA-2D.
- Grilla de pruebas desde archivo (grid.json) y reportes automáticos.

- Dataset: EMNIST Letters
 - 26 clases: A..Z (mayús/minús fusionadas).
 - Etiquetas 1..26 ↔ A..Z.
- Corrección de orientación: rotar –90° + espejo horizontal (solo para el dataset).
- Muestreo estratificado:
 - mismo nº de ejemplos por letra
 - evita UndefinedMetricWarning
- División típica: ~15–25k train, ~5–8k test.

- Preprocesado del bitmap (28×28 estilo EMNIST)
- Convertir a escala de grises (L), auto-invertir si el fondo es claro (letra clara/fondo negro). Modo "L" = imagen en escala de grises de 8 bits (un solo canal, valores 0-255).
- Pillow (PIL) es la biblioteca estándar de procesamiento de imágenes en Python.
- Umbral adaptativo (ventana y offset) u Otsu para hallar bbox; padding asimétrico para no cortar la 't'.
 - Separar trazo (letra) de fondo para poderencontrar el bounding box (bbox) ajustado al trazo,recortar y luego redimensionar/padear sin perder partes finas (como el "palito" superior de la t).
 - Otsu (umbral global) busca un solo umbral que separe "fondo" y "trazo" mirando el histograma. Elige el umbral que maximiza la varianza entre clases (equivalente a separar lo más nítidamente posible dos montoncitos del histograma).
 - Cuándo usarlo: fondos bastante uniformes y buena iluminación.
 - Ventaja: simple y rápido.
 - Riesgo: si hay sombras o fondo irregular, puede cortar partes finas (ej. la cabeza de la t).

- Umbral adaptativo (ventana y offset) u Otsu para hallar bbox; padding asimétrico para no cortar la 't'.
 - Convertido a L (grises).
 - Umbral: si el fondo es parejo, Otsu; si no, adaptativo (ventana impar + offset C).
 - Limpieza (componente más grande) y bbox por proyecciones.
 - Redimensionar el bbox para que el lado mayor ≈ 20 px.
 - Padding asimétrico hasta 28×28, reservando más arriba si la letra lo requiere (como la t).
 - Chequear que queden ≥2-4 px libres en todos los bordes y que no se corten ascendentes/descendentes.

Librerías:

- OpenCV (opency-python): umbrales (Otsu/adaptativo), morfología, bbox, rotaciones, resize, momentos (para COM y orientación).
- NumPy: arrays.
- Pillow (PIL): para abrir/guardar y convertir a "L"; aunque OpenCV también lee/escribe.

- Morfología: opening (quita ruido), closing (cierra cortes), dilatación horizontal leve (refuerza travesaño).
- Resize manteniendo aspecto (lado mayor=20) + ancho mínimo; centrar en 28×28;
 deskew con límites + recentrado por COM (Center of Mass)
 - Limpieza (opening): quita puntitos y suciedad alrededor del trazo.
 - Reparación (closing): cierra pequeños "cortes" en la letra para que se vea continua.
 - Refuerzo horizontal: una leve "engorda" solo en horizontal, para destacar travesaños (ej. la t).
 - Tamaño consistente: se escala la letra manteniendo su forma para que su lado mayor mida 20 píxeles; si queda demasiado angosta, se asegura un ancho mínimo para que no se vea "palito".
 - Enmarcado estándar: la letra ya escalada se centra en un cuadro de 28×28 con márgenes parejos (como en EMNIST).
 - Enderezar (deskew) con límite: se corrige una inclinación leve para que la letra quede recta, sin pasarse.
 - Recentrado por COM (centro de masa): se ajusta su posición para que el "peso" visual de la letra quede en el centro del cuadro (como equilibrarla en una balanza).

K-NN en 784D (baseline)

- Característica: vector de 28×28 = 784 (intensidades normalizadas).
- K vecinos, weights='distance' (vecinos cercanos pesan más).
- Métrica: euclidean o cosine (más robusto a grosor de trazo).
- Diagnóstico: vecinos más cercanos + votos por clase.
 - Una imagen 28×28 se aplana en una lista de 784 números (intensidades de píxeles).
 - K-NN clasifica buscando las K imágenes más parecidas (vecinas) en esa lista gigante de 784 datos.
 - "Parecidas" = distancia pequeña entre listas (tras normalizar).
 - La etiqueta final es la más votada por esos K vecinos.
- Pros: muy simple, no "entrena" modelos complejos.
- Contras: en 784 dimensiones las distancias se vuelven menos claras y el método puede ser lento con muchos ejemplos (a veces se reduce la dimensión con PCA o se usan índices rápidos).
- Metáfora: mostrás una letra nueva y el sistema dice: "se parece a estas 5; la mayoría son 'A', así que es A".

- Visualizaciones para K-NN
 - Matriz de confusión (test): Clases más confundidas (p. ej., T↔L/F).
- Vecinos más cercanos: inspección cualitativa de la decisión.
- Regiones K-NN (PCA-2D): solo visual para entender la frontera.
 - Tenés datos con muchas variables (p. ej., una imagen 28×28 = 784 números).
 - PCA busca las direcciones donde los datos varían más (las "tendencias principales").
 - Luego proyecta todo a 2 dimensiones (2 ejes nuevos) que conservan la mayor información posible.
 - Resultado: un mapa 2D donde puntos parecidos quedan cerca y distintos, lejos.
 Sirve para ver grupos a simple vista.
 - Metáfora: imaginá una escultura iluminada; PCA elige el ángulo de luz que hace la sombra más informativa en una pared 2D.
 - Para letras (EMNIST): cada letra (784D) se comprime a 2D para visualizar: las
 "A" tienden a agruparse, separadas de las "B"/"C", etc.

- Apretamos 784 datos en 2: al comprimir tanta información a 2 ejes, distintos casos caen en el mismo lugar. Es normal que se superpongan.
- PCA no "mira" las etiquetas: elige direcciones con más variación, no las que mejor separan clases; por eso clases distintas pueden quedar encimadas.
- Letras parecidas y escrituras variadas: "O/0", "I/1/I", "c/e", trazos finos/gruesos, inclinación, centrado... todo eso acerca puntos de clases distintas.
- Ruido y preprocesado: si no se deskew/centra/normaliza bien, la nube se ensancha y mezcla.
- Saturación visual: hay muchos puntos; sin transparencia/tamaño pequeño, la vista se vuelve "masa" de color.

- Reportes: se guardan PNG y JSON/CSV con votos/predicciones.
- UndefinedMetricWarning: por qué aparece y cómo evitarlo
 - No se puede calcular bien algún indicador (precisión/recuperación) porque una clase no aparece en las pruebas o el modelo jamás la eligió.
 - Hay clases sin ejemplos o sin aciertos, y los cálculos se quedan "sin denominador".
 - ¿Por qué pasa?
 - En el conjunto de prueba no cayó ninguna muestra de cierta clase.
 - El modelo nunca predijo esa clase (ni una vez).
 - Cómo evitarlo (versión simple):
 - Partir los datos con estratificación: al dividir entreno/prueba, garantizá que todas las clases estén representadas en ambos (train_test_split con stratify).
 - Aumentar cobertura de clases: más ejemplos de las clases raras o balancear datos (colectar más, equilibrar).
 - Ajustar el modelo: cambia K (en K-NN), la métrica de distancia o el umbral para que el modelo sí elija esas clases alguna vez.

- Reportes: se guardan PNG y JSON/CSV con votos/predicciones.
- UndefinedMetricWarning: por qué aparece y cómo evitarlo
 - Silenciar el cero (solo para el informe): usar zero_division=0 en el reporte para que, cuando falten casos, muestre 0 en lugar de explotar.
 - Idea clave: asegurá muestras y predicciones para todas las clases; si una clase "no existe" en prueba o nunca se predice, los indicadores para esa clase quedan indefinidos.

- K-NN con HOG (mejor para encontrar 't' vs 'l')
 - HOG para 28×28: orientaciones=9, celdas 4×4, bloques 2×2, L2-Hys.
 - Captura bordes/direcciones: el travesaño de 't' deja firma horizontal.
 - K-NN sobre HOG suele mejorar frente a intensidades puras (784D).
 - Usar K-Nearest Neighbors no sobre píxeles crudos, sino sobre descriptores HOG
 (Histogram of Oriented Gradients), que resumen bordes y direcciones de la imagen.
 - HOG convierte cada letra en un vector "de contornos"; K-NN compara esos vectores y clasifica por vecinos más parecidos.
 - Preprocesar: pasar a gris "L", binarizar/adaptativo, deskew, centrar por COM, escalar a 28×28.
 - Calcular HOG por imagen (p. ej. 9 orientaciones, celdas 4×4 px, bloques 2×2, norma L2-Hys).
 - Estandarizar los vectores (StandardScaler).
 - Entrenar K-NN (elige K y métrica: euclídea, coseno, etc.).
 - Validar con estratificación y ajustar K/params HOG.
 - Reportar métricas (usa zero_division=0 para evitar warnings si falta alguna clase).

- Desambiguador L↔T (post-proceso)
 - 1) Votos K-NN: si P(T) ≈ P(L) (margen pequeño),
 - 2) 'Crossbar score': energía horizontal en banda superior-central.
 - Si score ≥ τ y P(T) no muy inferior a P(L), reasignar L \rightarrow T.
 - Parámetros típicos: τ≈1.05–1.20, margen≈0.05–0.10 (ajustar al trazo).

- Grilla de pruebas (grid.json) + reportes
 - Archivo externo con experimentos: modelo (784D/HOG), K, métrica, umbrales, dilatación...
 - Cada experimento: genera bitmap_postproc.png, vecinos.png, regiones.png y report.json.
- resumen.csv con los resultados de la grilla.

- K-Means (no supervisado) como clasificador
 - Entrenar con 26 clusters (A..Z).
 - Mapear cluster→clase por mayoría en train (pseudoetiquetado).
 - 'Probabilidades' por clase a partir de 1/distancia a centroides (normalizada).
 - Útil para explorar estructura; suele rendir menos que K-NN/CNN.

- GMM (Gaussian Mixture) como clasificador
 - Entrenar con 26 componentes (full covariance).
 - Mapear componente

 clase por mayoría; usar responsabilidades como prob.
 - Suaviza fronteras; puede capturar subformas (multi-modos)
 por letra.
 - Visualización: regiones en PCA-2D (solo visual).

- Conv(1→16): simula 16 detectores que "pasean" por la imagen en blanco y negro (1 canal).
- Cada detector aprende a reconocer rasgos simples: bordes, curvas, cruces.
 (Tras cada conv suele ir una activación tipo ReLU: deja pasar lo importante).
- MP (Max-Pooling): una reducción del tamaño que se queda con lo más "fuerte" de cada zona. Así la imagen se resume y el modelo se vuelve más robusto a pequeños desplazamientos.
- Conv(16→32): ahora hay 32 detectores que combinan los rasgos simples para formar patrones más complejos (por ejemplo, la barriguita de una "a" o el travesaño de una "t").
- MP: otra reducción para seguir compactando la información y el ruido.
- FC(64): se "aplana" todo y se pasa por una capa densa con 64 neuronas: es como un resumen numérico de la letra, listo para decidir.

- Softmax(26): transforma ese resumen en 26 probabilidades (una por cada letra). La más alta es la predicción.
- Idea general: la red primero detecta piezas pequeñas (bordes), luego armados más complejos (partes de letras), y al final decide qué letra es. Es chica, rápida y funciona bien para letras centradas y normalizadas (tipo EMNIST).

- CNN simple (PyTorch)
 - Arquitectura: Conv(1→16)-MP-Conv(16→32)-MP-FC(64) Softmax(26).
- Entrenar 5-15 épocas (estratificado ayuda).
- Evaluar: accuracy, matriz de confusión, top-8 probabilidades para tu bitmap.
- Regiones 2D: usar features de la penúltima capa + KNN 2D para visual.

- Comparativa y recomendaciones
 - 784D vs HOG: HOG suele ganar en t/l/f y otros pares confusos.
 - K-Means/GMM: buenos para explorar; asignación por mayoría necesaria.
 - CNN: mejor performance si se ejecutan más épocas y muchos datos.
- Afinar preprocesado: adaptive offset, dilatación horizontal, ancho mínimo, deskew limitado.

- La matriz de confusión es una tabla que se utiliza para evaluar el rendimiento de un modelo de clasificación.
- Resume en forma de cuadrícula qué tan bien las predicciones del modelo coinciden con las clases reales.
- Ejes:
 - Filas = clases reales (lo que en verdad eran los datos).
 - Columnas = clases predichas (lo que dijo el modelo).
 - Diagonal principal (∑):
 - Muestra los aciertos (ej.: clase A real predicha como A).
 - Cuanto más fuerte el color en la diagonal → mejor el modelo.
 - Fuera de la diagonal:
 - Son los errores de clasificación (ej.: clase B real pero el modelo dijo C).
 - El color aquí indica confusión entre clases.

- Resumen por clase con métricas:
 - Precision: de los que predijo como esa clase, ¿cuántos realmente lo eran?
 - Recall: de los que realmente eran de esa clase, ¿cuántos detectó?
 - F1: balance entre precision y recall.
 - Esto permite ver si el modelo está equilibrado.
- Ejemplo típico en reconocimiento de letras/dígitos:
 - "0" puede tener F1=0.98 (muy bien clasificado).
 - "8" puede tener F1=0.72 (se confunde con 3 y 0).
- Nos orienta a dónde mejorar datos o arquitectura.

- Gráfica en PC1-PC2 (proyección PCA)
- Reducción de dimensionalidad para visualizar los datos y las predicciones:
- Qué significa:
 - Se toman imágenes/vectores de alta dimensión (ej. 784 píxeles de MNIST)
 - Se aplica PCA → se proyectan en solo 2 componentes principales (PC1 y PC2) que concentran la mayor varianza.
 - Cada punto es un ejemplo, coloreado según su clase real o predicha.
- Cómo se interpreta:
 - Agrupamientos o nubes de puntos: si una clase forma un grupo separado, significa que sus características son distintas y fáciles de clasificar.

- Zonas mezcladas: si dos clases aparecen superpuestas (ej. dígitos "4" y "9"), indica que se parecen mucho en las características → el modelo puede confundirlos.
- Colores en el mismo grupo: si los colores corresponden a etiquetas predichas, podemos ver dónde el modelo se equivocó (ej.: puntos de clase "3" pintados con color de "8").
- Es una herramienta exploratoria y visual, no exacta. Nos ayuda a entender por qué aparecen confusiones en la matriz de confusión.
- ¿Qué son PC1 y PC2?
 - Son las dos primeras Componentes Principales obtenidas por PCA (Análisis de Componentes Principales):
 - PC1 (Primer Componente Principal):
 - Es la dirección (eje) en el espacio de datos donde hay mayor variabilidad.
 - Resume la característica más importante que distingue los datos.

- PC2 (Segundo Componente Principal):
- Es la segunda dirección de máxima variabilidad, perpendicular a PC1.
- Resume la segunda característica más importante e independiente de la primera.

Cómo se obtienen

- datos en alta dimensión (ej. imágenes $28 \times 28 \rightarrow 784$ píxeles).
- PCA calcula combinaciones lineales de esas variables (una especie de mezcla ponderada de píxeles).
- PC1 es la combinación que explica la mayor parte de las diferencias entre ejemplos.
- PC2 explica la segunda mayor parte, sin solaparse con PC1.

- Si tuviéramos frutas medidas por peso y color:
 - PC1 podría captar la variación "peso" (frutas grandes vs chicas).
 - PC2 podría captar la variación "color" (verde vs rojo).

UCA-Ingeniería Informática - Inteligencia Artificial

- Interpretación en la gráfica PC1-PC2
 - Cuando graficamos los datos en 2D:
 - Eje horizontal = PC1
 - Eje vertical = PC2
 - Cada punto es un ejemplo transformado a ese espacio reducido.
 - Si las clases forman grupos separados, significa que en esas direcciones (PC1, PC2) se distinguen bien.
 - Si aparecen mezcladas, quiere decir que los rasgos principales no alcanzan para separarlas fácilmente.
- Los ejes (PC1 y PC2) resumen variaciones de los datos.
 - Los colores indican a qué clase pertenece cada ejemplo (real o predicha).
 - La mezcla de colores en la gráfica explica visualmente las confusiones que después vemos en la matriz de confusión.

- PC1 captura si la letra es "cerrada" (ej. O, D, 0) o "abierta" (ej. L, I).
- PC2 captura si tiene "curvas" (ej. S, 8) o "rectas" (ej. H, T).
- Al graficar:
 - Puntos amarillos = letra O → nube redondeada.
 - Puntos verdes = letra I → nube distinta.
 - Si vemos mezcla de verde y amarillo, significa que hay manuscritos de "O" que parecen "I" al modelo.