# Fundamentos de aprendizaje automático Clasificadores basados en vectores soportes Segunda parte

Juan Miguel Santos
Centro de investigación y desarrollo en informática aplicada
(CIDIA)

Universidad Nacional de Hurlingham 2023

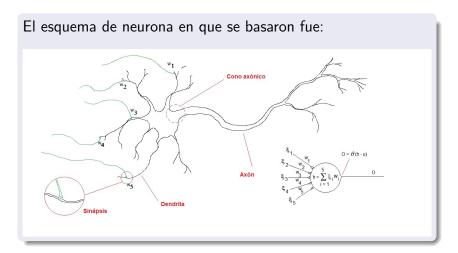
## Diferencias entre procesamiento máquina de Von Newman y sistemas biológicos

- Uno o unos pocos procesadores con gran poder de procesamiento.
   Muchísimos (miles de millones) procesadores con procesamiento 'simple'.
- Escasas conexiones estables entre procesadores, mediadas por buses o por acceso a memoria compartida.
   Conexión del tipo masiva (una neurona puede estar conectada hasta con otras 10000 neuronas) que puede ser cambiantes en el tiempo.

# Diferencias entre procesamiento máquina de Von Newman y sistemas biológicos

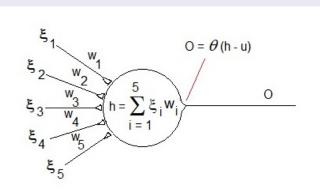
- Tiempos de conmutación y transmisión de información muy breves.
  - Los tiempos de conmutación y transmisión son parte de la dinámica del sistema.
- Memoria localizada en dispositivos de almacenamiento.
   Memoria distribuida en la estructura de la red neuronal (conjetura de Hebb como una posible explicación).
- Reducida tolerancia a fallas si una parte es dañada.
   Pueden re-estructurarse en caso de daños.
- Máquinas que se programan.
   Aprendizaje por ejemplos.

### Perceptron simple. Modelo de neurona



#### Redes neuronales artificiales

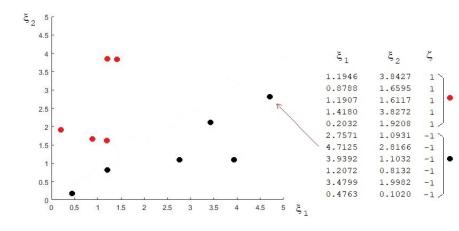
El modelo de neurona que propusieron fue:



#### Perceptron simple unidad escalón

- Simplificación de la estructura de una neurona.
- Entrada (usualmente notada como  $\xi$  ó x).
- Exitación e inhibición. Pesos sinápticos (usualmente notados como w).
- Estado de exitación (usualmente notado como h).
- Estado de activación (usualmente notado como O).
- Función de activación (función escalón con imagen en  $\{-1,1\}$  o  $\{0,1\}$ ).
- Umbral (usualmente notado como u ó  $w_0$ ).

## Perceptron simple. Un problema para resolver ....



## Regla de actualización perceptron simple

 Δw = η \* Error \* x donde el Error = salida deseada - salida real, y x es un patrón de entrenamiento

#### Algoritmo perceptron simple

#### Pseudocódigo

```
i \leftarrow 0
Inicializar w en ceros;
error \leftarrow 1
error\_min \leftarrow p * 2
while error > 0 \land i < COTA
     Elegir al azar un ejemplo x' siendo su salida deseada y'
     exitacion \leftarrow x' * w
     activacion \leftarrow signo(exitacion)
     \Delta w \leftarrow \eta * (y' - activacion) * x'
     w \leftarrow w + \Delta w:
     error = CalcularError(x, y, w, p);
     if error < error_min
          error min ← error
          w_-min \leftarrow w
     end
     i \leftarrow i + 1
end
```

#### Algoritmo perceptron simple

- Una época es cuando fueron expuestos al perceptrón todos los ejemplos del conjunto de entrenamiento.
- p es la cantidad de ejemplos del conjunto de entrenamiento.
- x es el conjunto de entrenamiento donde a cada ejemplo se le agrega una componente = 1 (aumenta en 1 la dimensión donde se representa el ejemplo).
- y es la salida deseada (clase).
- w es el vector de pesos 'sinápticos' que incluye el umbral (el w tiene la misma dimensión que los ejemplos - con el '1' incluído).
- signo() es la función de activación.

### Algoritmo perceptron simple

• Mostrar implementación (sólo parte de perceptron) ...

# Algoritmo perceptron simple para hiperplano óptimo

 Mostrar implementación (determinación de hiperplano óptimo) ...

## ¿Cómo encontrar el hiperplano óptimo?

- Fijarse en el puntos alrededor del hiperplano
- Buscar las combinaciones de candidatos a vectores de soporte
- Evaluar los hiperplanos obtenidos y conservar el que maximiza el margen.

```
C++ y Python
#include ( iostream)
#include \langle opencv2/core.hpp \rangle
#include \langle opencv2/imgproc.hpp \rangle
#include \langle opencv2/imgcodecs.hpp \rangle
#include \langle opencv2/highgui.hpp \rangle
#include \( \text{ opencv2/ml.hpp} \)
using namespace cv;
using namespace cv::ml;
using namespace std:
```

#### C++ y Python

```
• Inicialización
Ptr⟨SVMe⟩ svm = SVM::create();
svm→setType(SVM::C_SVC);
svm→setC(0.1);
svm→setKernel(SVM::LINEAR);
svm→setTermCriteria(TermCriteria(
TermCriteria::MAX_ITER, (int)1e7, 1e-6));
```

#### C++ y Python

#### donde

- SetKernel() puede recibir como argumento LINEAR=0, POLY=1, RBF=2, ...,
- setType() puede recibir como argumento C\_SVC donde la C es un factor de penalidad por mal clasificación,
- setTermCriteria() puede recibir un valor de tolerancia o una cantidad de iteraciones para resolver un caso parcial de la optimización cuadrática. El valor por defecto es TermCriteria( TermCriteria::MAX\_ITER + TermCriteria::EPS, 1000, FLT\_EPSILON )

#### C++ y Python

- Entrenamiento
   svm—train(trainData, ROW\_SAMPLE, labels);
- Testeo
   Mat sv = svm→getUncompressedSupportVectors();
   float r = svm→predict(testeo); donde testeo es una
   observación de test.

#### MatLab, (R2016b)

SVM = svmtrain(X, Y) donde

- las filas de X son los ejemplos,
- las columnas de X son los atributos,
- Y son las clases de los ejemplos de X
- SVM es una estructura que contiene información acerca del clasificador entrenado y los vectores de

SVM = svmtrain(X, Y, 'kernel\_function', tipo) donde tipo puede ser: 'linear', 'quadratic', 'polynomial', 'rbf',

```
MatLab, (R2016b)
SVM = svmtrain(X, Y, 'kernel_function', tipo,
'boxconstraint', C)
donde C puede ser un escalar positivo o un vector de valores
positivos (de las misma dimensión que las filas de X).
SVM = svmtrain(X, Y, 'kernel_function', tipo,
'boxconstraint', C, 'showplot', mostrar)
donde mostrar es verdadero (true) o falso (false). Si la
cantidad de columnas de X es distinto de 2, 'showplot' es
siempre falso.
```

#### MatLab, (R2016b)

grupos = **svmclassify**(SVM, test) donde

- SVM es la estructura obtenida por svmtrain(), test es una matriz de observaciones para testeo,
- grupos (que tiene la misma cantidad de filas que test) es el valor predicho por el clasificador.

grupos = **svmclassify**(SVM, test, **'SHOWPLOT'**, true) clasifica y muestra el resultado de la clasificación.