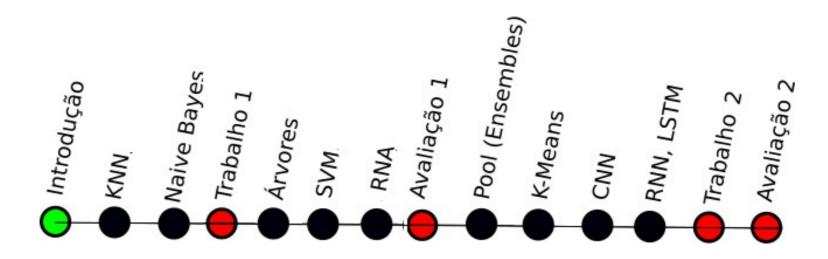
K-Nearest Neighbors (K-NN)

Prof. André Gustavo Hochuli

gustavo.hochuli@pucpr.br aghochuli@ppgia.pucpr.br github.com/andrehochuli/teaching

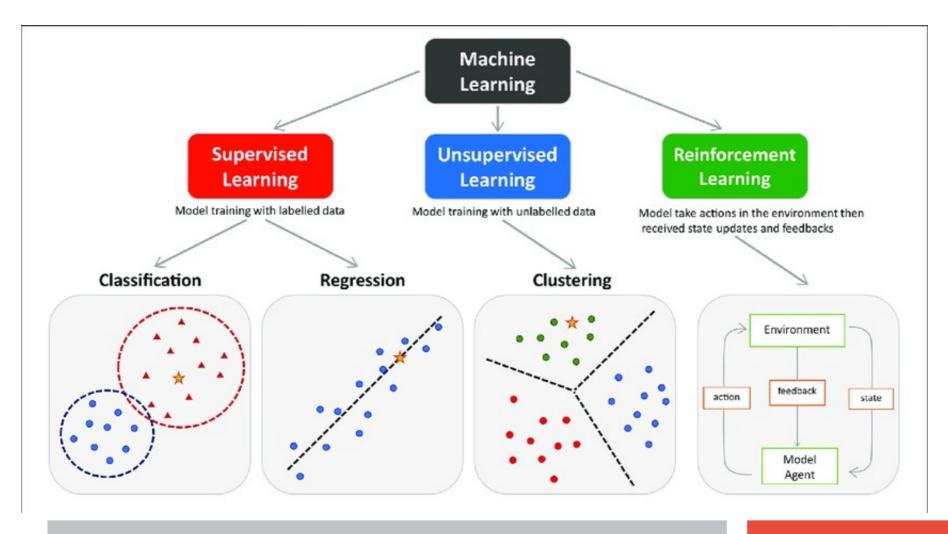
Plano de Aula

- Discussões Iniciais
- Aprendizado por Instâncias
- Algoritmo KNN
- Métricas de Avaliação
- Exercícios



Discussões Iniciais

Tipos de Aprendizado



Aprendizado de Máquina - Prof. André Hochuli

KNN

Discussões Iniciais

Representação

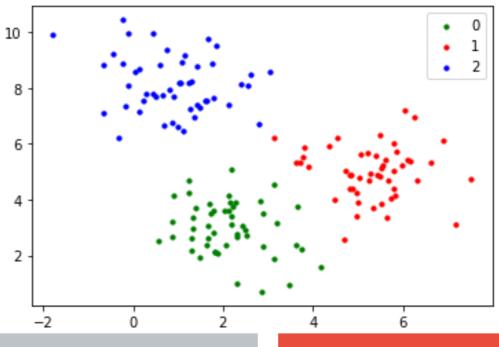


Tam	Pelo	Cor	Orelha	Focinho	Raça
G	Curta	Branco/ Cinza	Pontuda	Normal	Husky
Р	Curta	Branco/ Preta	Caída	Achatado	Pug
Р	Curta	Caramelo	Pontuda	Normal	Chihuahua
М	Curta	Branco/ Caramelo	Caída	Normal	Beagle
Р	Longa	Preta/ Caramelo	Pontuda	Normal	Yorkshire
G	Longa	Caramelo	Pontuda	Normal	Pastor Alemão
G	Curta	Branco/ Caramelo /Preta	Caída	Normal	Labrador

Aprendizado por instâncias

- Características são mapeadas no espaço Euclidiano
 - Métodos não paramétricos
 - Distribuições Arbitrárias
 - · Sem suposição sobre as densidades

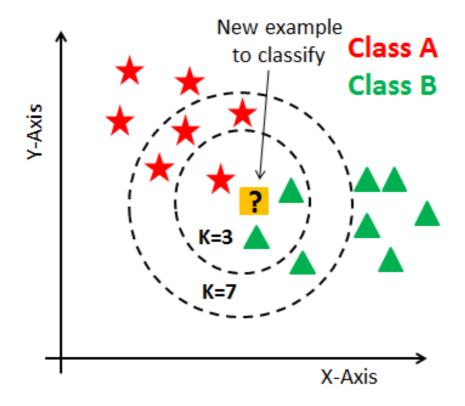
```
[-0.23685338 8.87583893] 2
[1.01652757 8.17718772] 2
[2.55880554 8.1094027 ] 2
[4.86355526 4.88094581] 1
[6.12141771 5.40890054] 1
[5.04366899 4.77368576] 1
[2.31563495 0.97779878] 0
[5.84616065 4.14048406] 1
[-0.2197444 10.44936865] 2
[1.6775828 2.61594565] 0
```



KNN

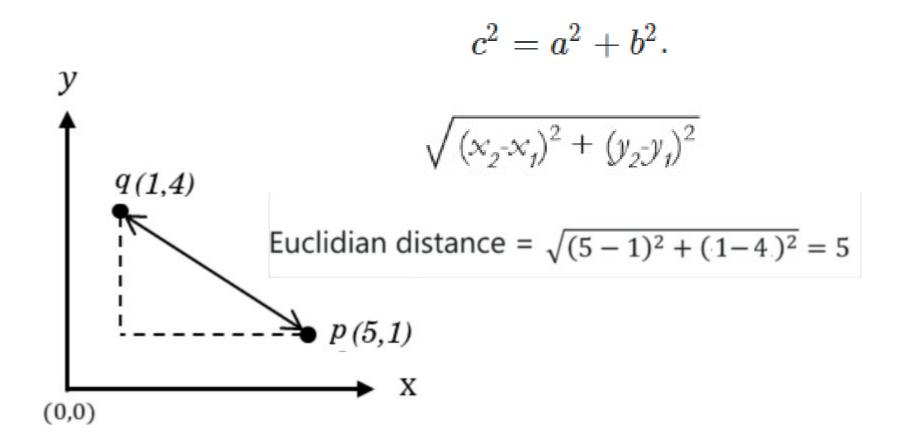
K-Nearest Neighbors (K-NN)

Votação de 'K' vizinhos da amostra de teste



Distância Euclidiana

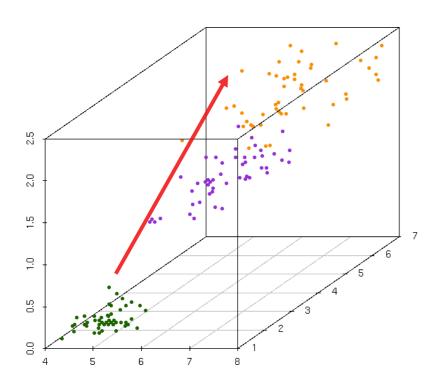
Determina a distância entre dois pontos espaço euclidiano



Distância Euclidiana

N-dimensional

$$d(\mathbf{p},\mathbf{q}) = d(\mathbf{q},\mathbf{p}) = \sqrt{(q_1-p_1)^2 + (q_2-p_2)^2 + \dots + (q_n-p_n)^2}$$

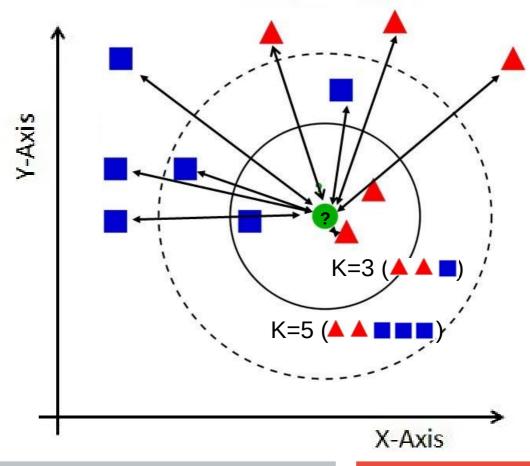


$$= \sqrt{\sum_{i=1}^n (q_i-p_i)^2}.$$

Inferência KNN

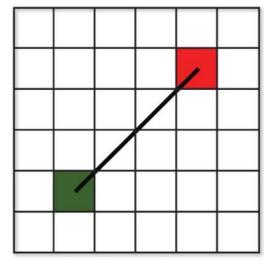
 Computar as distâncias entre a amostra de teste e as amostras de treino

- Selecionar os K vizinhos
- Votação



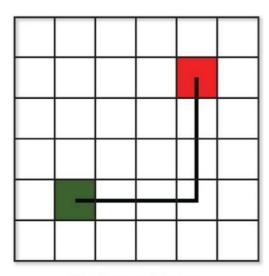
Outras métricas

Distâncias multidimensionais



Euclidean Distance

$$d(x, y) = \sqrt{\sum_{i=1}^{n} (x_i - y_i)^2}$$



Manhattan Distance

$$d = \sum_{i=1}^{n} |\mathbf{x}_i - \mathbf{y}_i|$$

$$\left(\sum_{i=1}^n |x_i-y_i|^p
ight)^{rac{1}{p}}$$

Minkowski distance

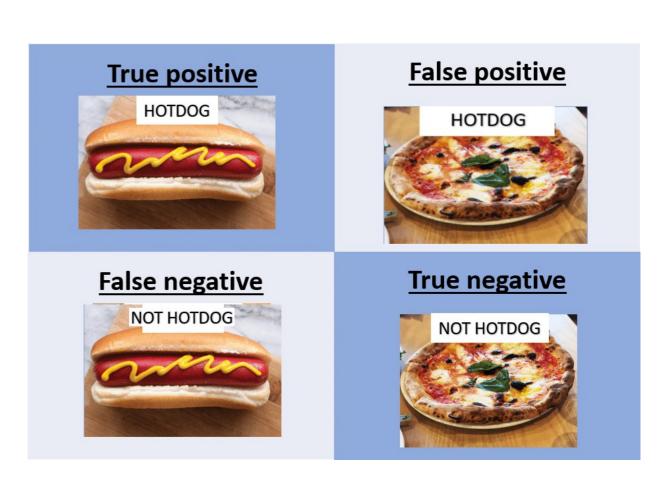
Protocolo Experimental

- Define como um modelo vai ser avaliado
- Define quais dados serão usados para treino, validação e teste
- Técnicas mais comuns:

 Holdout TRAIN TEST Cross-Validation: Iteration 1 -> Subset 1 Subset 2 Subset 3 Subset 4 Iteration 2 -> Subset 1 Subset 2 Subset 3 Subset 4 **Training** Test Iteration 3 -> Subset 1 Subset 2 Subset 3 Subset 4 Iteration 4 -> Subset 1 Subset 2 Subset 3 Subset 4

- Acertos:
 - TP (True Positive):
 - FN (False Negative)

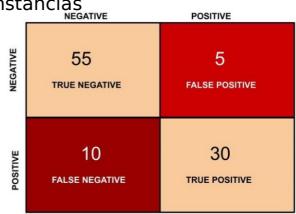
- Erros:
 - FP (False Positive)
 - TN (True Negative)



- Accuracy:
 - Instâncias corretamente classificadas sobre o total de instâncias

$$Accuracy = \frac{TN + TP}{TN + FP + TP + FN}$$

• (55 + 30)/(55 + 5 + 30 + 10) = 0.850



TRUE LABEL

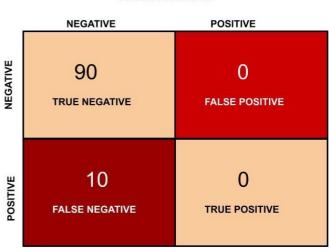
PREDICTED LABEL

PREDICTED LABEL

- Qual o problema com Accuracy?
 - Dados desbalanceados

• Acc: 90% (90/100)

• Error TP: 100% (10/10)



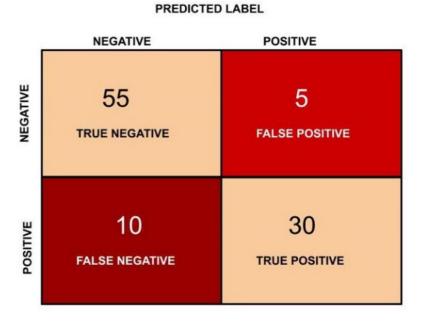
- Precisão:
 - Instâncias positivas classificadas corretamente sobre o total de instânc classificadas como positivas

$$Precision = \frac{TP}{TP + FP}$$
$$30/(30+5) = 0.857$$

- Recall
 - Instâncias positivas classificadas corretamente sobre o total de instâncias positivas (A.K.A Sensitivity or TP Rate)

$$Recall = \frac{TP}{TP + FN}$$

• 30/(30+10) = 0.750



F1-SCORE:

• Média Harmonica^(*) entre precisão e recall

$$F1\ Score = 2*\frac{Precision*Recall}{Precision+Recall}$$

• $2*(0.857*0.75)/(0.857+0.75) = 0.79 \frac{1}{8}$



• Accuracy: 0.850

• F1-Score: 0.799

Precision: 0.857

• Recall: 0.750

THE BIOTED EADEL						
	NEGATIVE	POSITIVE				
NEGATIVE	55 TRUE NEGATIVE	5 FALSE POSITIVE				
POSITIVE	10 FALSE NEGATIVE	30 TRUE POSITIVE				

PREDICTED LABEL

^(*) A média harmônica atribui menos peso aos valores maiores e mais peso aos valores menores.

Let's Code

- Vamos implementar esses conceitos, siga o link:
- <u>Tópico_02_Aprendizado_Supervisionado_KNN.ipynb</u>

Considerações Finais

- KNN é um método não paramétrico, baseado na vizinhança Euclidiana
- Não tem treinamento
- Desempenho bom em cenários linearmente separáveis
- Tempo é um problema para bases grandes ou altas dimensões