Análisis de viabilidad crediticia mediante KD-Tree y KNN

Un enfoque de Aprendizaje Automático para evaluar el riesgo de pago de nuevos solicitantes

Abel E. Borit Guitton, Luis A. Borit Guitton, Betzy J. Yarín Ramírez

Universidad Nacional de San Agustín Maestría en Ciencias de la Computación Algoritmos y Estructuras de Datos

Agosto, 2023

Índice

- Introducción
- Problema
- Objetivos
- Implementación del KD-Tree y KNN
- Métricas
- Conclusiones
- Referencias



Introducción

La relevancia de KNN y KD-Tree en diversos contextos:

- Identificación de patrones:
 - Detectan similitudes y estructuras en datos complejos.
- Eficiencia en búsquedas:
 - Optimizan la búsqueda de vecinos cercanos en conjuntos de datos extensos.
- Análisis exploratorio:
 - Facilitan la exploración y comprensión de conjuntos de datos multidimensionales

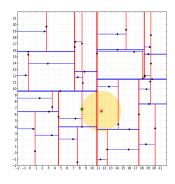


Figure: 1. Kd-Tree y KNN



Problema

Clasificación de solicitantes de crédito utilizando KD-Tree y K-Nearest Neighbors (KNN)

 La implementación utilizará los datos de edad y monto de crédito de clientes que pagaron y no pagaron préstamos en el pasado. Mediante el algoritmo K-Nearest Neighbors (KNN) y una estructura KD-Tree, clasificará nuevos solicitantes en estas categorías. Se requiere tomar decisiones informadas sobre aprobaciones de crédito basadas en similitudes con el historial de pagos.



Objetivos

- Implementar KNN y KD-Tree: Optimizar la clasificación de nuevos solicitantes de crédito basados en características de edad y monto de crédito.
- Evaluar la viabilidad crediticia basada en similitudes con historiales de pagos anteriores.
- Mostrar los resultados de la clasificación en un gráfico que destaque la posición de los solicitantes en función de sus características de edad y monto de crédito.



KD-Tree y KNN¹

ALGORITMO DE APRENDIZAJE SUPERVISADO

KNN

"PRINCIPIO"

ENTIDADES SIMILARES TIENDEN A COMPORTARSE DE MANERA SIMILAR.

"MÉTRICA"

LA DISTANCIA EUCLIDIANA, PARA MEDIR QUÉ TAN CERCA ESTÁN LOS DATOS
EN UN ESPACIO MULTIDIMENSIONAL

A MEDIDA QUE LA CANTIDAD DE DATOS AUMENTA, EL TIEMPO DE BÚSQUEDA PUEDE VOLVERSE LENTO.

KD-TREE

ESTRUCTURA JERÁROUICA

DIVIDE EL ESPACIO DE CARACTERÍSTICAS EN REGIONES MÁS PEQUEÑAS Y MANEJABLES.

PERMITE UNA BÚSQUEDA EFICIENTE DE LOS VECINOS CERCANOS.

CADA NODO REPRESENTA UNA REGIÓN DEL ESPACIO Y TIENE HIJOS QUE DIVIDEN AÚN MÁS ESA REGIÓN

OPTIMIZA EL PROCESO DE BÚSQUEDA, YA QUE NO ES NECESARIO COMPARAR CON TODOS LOS DATOS HISTÓRICOS.

¹George T. Heineman, Gary Pollice, and Stanley Selkow. *Algorithms in a Nutshell* 2009

Implementación KD-Tree²

Algorithm 2 KD-Tree

```
\begin{aligned} & \textbf{function} \  \, \textbf{ConstruirKDTree}(puntos, profundidad) \\ & \textbf{if} \  \, \text{longitud}(puntos) = 0 \  \, \textbf{then} \\ & \textbf{return} \  \, Nulo \\ & \textbf{end if} \\ & eje \leftarrow profundidad \  \, \text{m\'od} \  \, \text{longitud}(puntos[0]) \\ & \textbf{Ordena} \  \, puntos \  \, \text{por el eleje-\'esimo eje} \\ & mediana \leftarrow \text{longitud}(puntos) \  \, \text{dividido} \  \, 2 \\ & nodo \leftarrow \text{nuevo KDNode}(puntos[mediana], eje) \\ & nodo. \  \, \text{izquierda} \leftarrow \text{ConstruirKDTree}(puntos[0:mediana], profundidad + 1) \\ & nodo. \  \, \text{derecha} \leftarrow \text{ConstruirKDTree}(puntos[mediana + 1 : longitud(puntos)], \\ & profundidad + 1) \\ & \textbf{return} \  \, nodo \\ & \textbf{end function} \end{aligned}
```

Figure: 2. Pseudocódigo KD-Tree



Implementación KNN³

```
Algorithm 3 K-Nearest Neighbors
  function Buscarknn(nodo, punto, k)
     function BúsquedaRecursiva(nodo, punto, k, cercanos)
        if nodo = Nulo then
            return
         end if
        distancia \leftarrow norma(punto - nodo.punto)
        if longitud(cercanos) < k then
            Agregar (distancia, nodo.punto) a cercanos
            Ordenar cercanos por la distancia
        else if distancia < cercanos[-1][0] then
            Eliminar el último elemento de cercanos
            Agregar (distancia, nodo.punto) a cercanos
            Ordenar cercanos por la distancia
         end if
        distancia\_eje \leftarrow punto[nodo.eje] - nodo.punto[nodo.eje]
        nodo_cerca, nodo_lejano
                                                             (nodo.izquierda, nodo.derecha)
                                           elegir
                                                    entre
  (nodo.derecha, nodo.izquierda) según distancia\_eje \le 0
        BúsquedaRecursiva(nodo_cerca, punto, k, cercanos)
        if |distancia_e| < cercanos[-1][0] then
            BÚSQUEDARECURSIVA(nodo\_lejano, punto, k, cercanos)
        end if
     end function
     puntos\_cercanos \leftarrow []
     BúsquedaRecursiva(nodo, punto, k, puntos_cercanos)
     return [punto para distancia, punto en puntos_cercanos]
  end function
```



Métricas

- Cada una se calcula utilizando diferentes fórmulas. F1-Score depende de las primeras métricas y busca encontrar un equilibrio entre ellas.
- El resultado de las métricas depende de la evaluación del modelo y de los datos utilizados para el entrenamiento y prueba.
- El tener valores iguales en las métricas es un indicio que el modelo está obteniedo resultados consistentes, también se le atribuye a la sencillez del modelo.

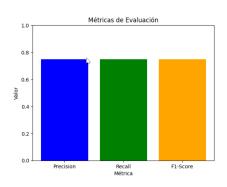


Figure: 4.Desempeño del Modelo



Conclusiones

- La implementación de KNN y KD-Tree para evaluar el riesgo crediticio demuestra ser eficaz para clasificar nuevos solicitantes en base a características como edad y monto de crédito.
- La estructura KD-Tree mejora la eficiencia en la búsqueda de vecinos cercanos, acelerando el proceso de clasificación.
- Los resultados muestran cómo los solicitantes son clasificados en función de la similitud con clientes anteriores, destacando el impacto de los vecinos cercanos en la decisión.
- El valor de k (número de vecinos más cercanos) se establece en 3 en la implementación. Elegir un valor óptimo para k es una decisión importante y puede afectar la precisión del modelo.



Referencias



Alpaydin, Ethem. Introduction to Machine Learning. 2014.



Bishop, Christopher M. *Pattern Recognition and Machine Learning*. 2006.



Heineman, George T., Gary Pollice, and Stanley Selkow. *Algorithms in a Nutshell*. 2009.

