Clase 2 Aprendizaje Supervisado

Marcelo Luis Errecalde^{1,2}

¹Universidad Nacional de San Luis, Argentina ²Universidad Nacional de la Patagonia Austral, Argentina e-mails: merreca@unsl.edu.ar, merrecalde@gmail.com



Curso: Minería de Datos Universidad Nacional de San Luis - Año 2018

Resumen

- **Introducción**
- Aprendizaje automático (supervisado)
- Aprendizaje de una hipótesis: esquema general
- Evaluación de una hipótesis

De acuerdo a la retroalimentación:

De acuerdo a la retroalimentación:

• Aprendizaje supervisado: experiencia es un conjunto de ejemplos $\langle x, f(x) \rangle$, de la función f a ser aproximada.

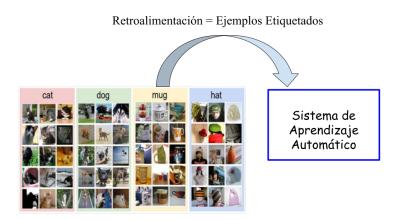
De acuerdo a la retroalimentación:

- Aprendizaje supervisado: experiencia es un conjunto de ejemplos $\langle x, f(x) \rangle$, de la función f a ser aproximada.
- Aprendizaje por refuerzos: experiencia son secuencias de tri-uplas (s, a, r), donde a es la acción tomada por el agente en el estado s, y r es la evaluación numérica recibida desde el ambiente por la realización de esta acción.

De acuerdo a la retroalimentación:

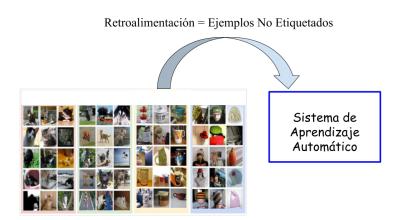
- Aprendizaje supervisado: experiencia es un conjunto de ejemplos $\langle x, f(x) \rangle$, de la función f a ser aproximada.
- Aprendizaje por refuerzos: experiencia son secuencias de tri-uplas (s, a, r), donde a es la acción tomada por el agente en el estado s, y r es la evaluación numérica recibida desde el ambiente por la realización de esta acción.
- Aprendizaje no supervisado: no existe una retroalimentación explícita desde el ambiente.

Retroalimentación en Aprendizaje Automático: supervisado



- Clasificación (o discriminación) (múltiples clases, única etiqueta)
 - Aprendizaje de conceptos (clasificación binaria)
- Categorización (múltiples clases, múltiples etiquetas)
- Regresión (predicción numérica)

Retroalimentación en Aprendizaje Automático: no-supervisado



Tareas que se abordan con aprendizaje no-supervisado

- Clustering
- Aprendizaje de reglas de asociación
- Técnicas no supervisadas de reducción de dimensionalidad mediante transformación del espacio de características

Retroalimentación en Aprendizaje Automático: refuerzo



Ejemplo: aprendiendo los juegos de Atari

Deep Reinforcement Learning



Idea intuitiva: intentar reproducir un proceso de clasificación correcto/ideal (*clasificador*_{ideal}),



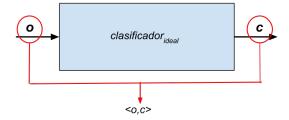
Idea intuitiva: ... que para cada entrada (el objeto que se quiere clasificar) o



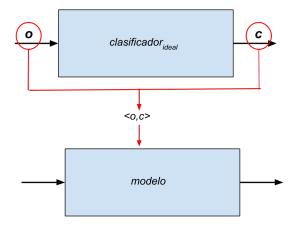
Idea intuitiva: ... que para cada entrada (el objeto que se quiere clasificar) o, genera una salida c (la clase de o)



Idea intuitiva: ... usando ejemplos $\langle o, c \rangle$ del comportamiento de *clasificador*_{ideal},



Idea intuitiva: ... usando ejemplos $\langle o, c \rangle$ del comportamiento de *clasificador*_{ideal}, para entrenar otro clasificador (*modelo*)



Idea intuitiva: ... cuyos comportamientos sean tan parecidos como sea posible.





Puntos claves:

 las salidas (clasificaciones) de clasificador_{ideal} y modelo deberían coincidir respecto a los ejemplos de entrenamiento pero (y más importante),

Puntos claves:

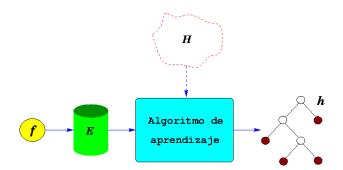
- las salidas (clasificaciones) de clasificador_{ideal} y modelo deberían coincidir respecto a los ejemplos de entrenamiento pero (y más importante),
- deberían coincidir sobre casos (objetos) no presentes en el conjunto de entrenamiento (generalizar)
- Este proceso, en matemática, se conoce como aproximación de una función

Aprendizaje de un clasificador (supervisado)

Idea: aproximar la función ideal de clasificación:

$$f: \mathcal{O} \mapsto \mathcal{C}$$

con un conjunto de entrenamiento E, de ejemplos $\langle o, c \rangle$, tal que $o \in \mathcal{O}$ es un objeto, y $c \in \mathcal{C}$ es la categoría que f asigna a o.



Aprendizaje de un clasificador (+ formal)

Dados

 Una función de clasificación o clasificación objetivo desconocida;

$$f: \mathcal{O} \to \mathcal{C}$$

Aprendizaje de un clasificador (+ formal)

Dados

 Una función de clasificación o clasificación objetivo desconocida:

$$f:\mathcal{O}\to\mathcal{C}$$

• Un conjunto de entrenamiento E, tal que cada ejemplo es una instancia rotulada con una de las posibles clases, $\langle o, f(o) \rangle$ donde $o \in \mathcal{O}$ y $f(o) \in \mathcal{C}$

Aprendizaje de un clasificador (+ formal)

Dados

 Una función de clasificación o clasificación objetivo desconocida:

$$f:\mathcal{O}\to\mathcal{C}$$

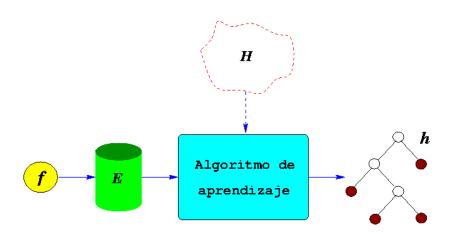
• Un conjunto de entrenamiento E, tal que cada ejemplo es una instancia rotulada con una de las posibles clases, $\langle o, f(o) \rangle$ donde $o \in \mathcal{O}$ y $f(o) \in \mathcal{C}$

Tarea: estimar f, es decir, encontrar una función:

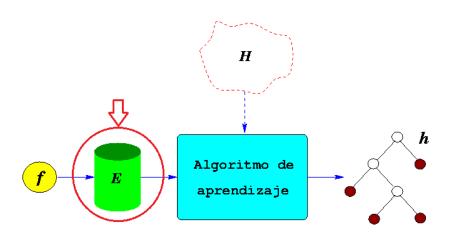
$$h: \mathcal{O} \mapsto \mathcal{C}$$

denominada hipótesis clasificadora o clasificador, tal que h(o) = f(o) para todo $o \in \mathcal{O}$.

Aprendizaje de una hipótesis: esquema general



La entrada del proceso: el conjunto de entrenamiento



Ejemplo: Problema del tiempo

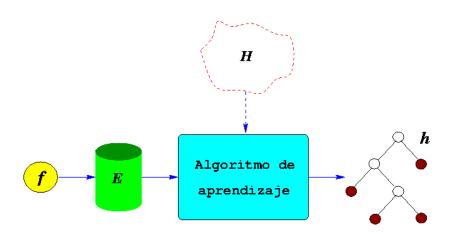
Conjunto de Entrenamiento

Ej.	Atributos				
	Estado	Temp	Humedad	Viento	JT
<i>e</i> ₁	soleado	caluroso	alta	falso	no
e_2	soleado	caluroso	alta	verdadero	no
e_3	nublado	caluroso	alta	falso	si
e_4	lluvioso	templado	alta	falso	si
<i>e</i> ₅	lluvioso	fresco	normal	falso	si
e_6	lluvioso	fresco	normal	verdadero	no
e ₇	nublado	fresco	normal	verdadero	si
<i>e</i> ₈	soleado	templado	alta	falso	no
e_9	soleado	fresco	normal	falso	si
e ₁₀	lluvioso	templado	normal	falso	si
e ₁₁	soleado	templado	normal	verdadero	si
e_{12}	nublado	templado	alta	verdadero	si
e ₁₃	nublado	caluroso	normal	falso	si
e ₁₄	lluvioso	templado	alta	verdadero	no

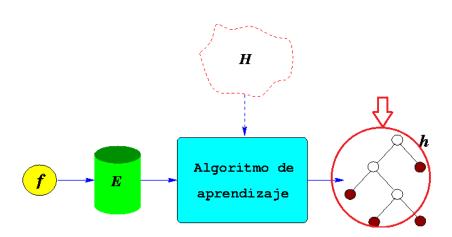
$$e_1 = \langle \vec{x}, f(\vec{x}) \rangle$$

 $e_1 = \langle \langle \textit{soleado}, \textit{caluroso}, \textit{alta}, \textit{falso} \rangle, \textit{no} \rangle$

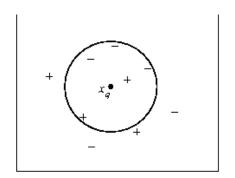
Aprendizaje de una hipótesis: esquema general

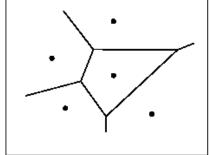


La salida del proceso: el clasificador

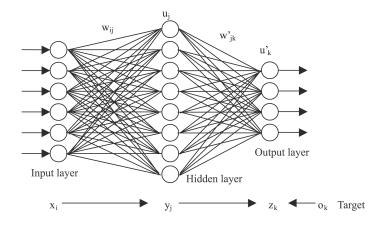


Un clasificador muy simple: k-NN

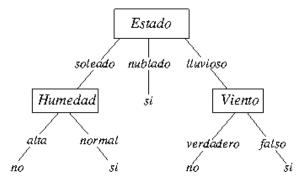




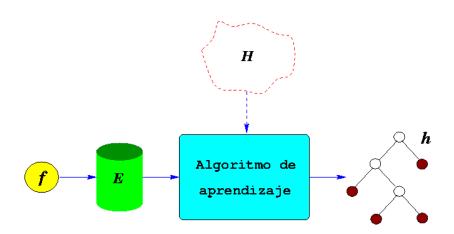
Otro clasificador muy usado: redes neuronales (NN)



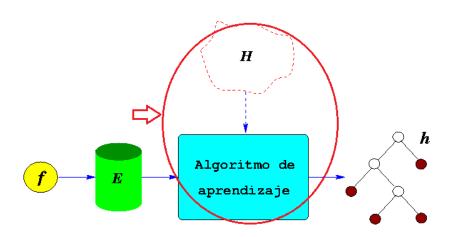
Un clasificador con conocimiento explícito: árboles de decisión



Aprendizaje de una hipótesis: esquema general



El proceso de aprendizaje: búsqueda en un espacio de hipótesis



Generalización como búsqueda

 Una de las decisiones fundamentales en el AA es el lenguaje de representación utilizado para describir el concepto a aprender.

- Una de las decisiones fundamentales en el AA es el lenguaje de representación utilizado para describir el concepto a aprender.
- Las "sentencias" de este lenguaje determinan el espacio de hipótesis que el algoritmo de aprendizaje deberá recorrer para encontrar una que sea consistente con los datos de entrenamiento.

Generalización como búsqueda

- Una de las decisiones fundamentales en el AA es el lenguaje de representación utilizado para describir el concepto a aprender.
- Las "sentencias" de este lenguaje determinan el espacio de hipótesis que el algoritmo de aprendizaje deberá recorrer para encontrar una que sea consistente con los datos de entrenamiento.
- La representación de las hipótesis puede ser de lo más variada:

Generalización como búsqueda

- Una de las decisiones fundamentales en el AA es el lenguaje de representación utilizado para describir el concepto a aprender.
- Las "sentencias" de este lenguaje determinan el espacio de hipótesis que el algoritmo de aprendizaje deberá recorrer para encontrar una que sea consistente con los datos de entrenamiento.
- La representación de las hipótesis puede ser de lo más variada:
 - Una combinación lineal de n características

$$h(x) = w_0 + w_1 x_1 + w_2 x_2 + \ldots + w_n x_n$$

Una de las decisiones fundamentales en el AA es el lenguaje de representación utilizado para describir el concepto a aprender.

- Las "sentencias" de este lenguaje determinan el espacio de hipótesis que el algoritmo de aprendizaje deberá recorrer para encontrar una que sea consistente con los datos de entrenamiento.
- La representación de las hipótesis puede ser de lo más variada:
 - Una combinación lineal de n características.

$$h(x) = w_0 + w_1 x_1 + w_2 x_2 + \ldots + w_n x_n$$

Árboles de decisión.

Generalización como búsqueda

- Una de las decisiones fundamentales en el AA es el lenguaje de representación utilizado para describir el concepto a aprender.
- Las "sentencias" de este lenguaje determinan el espacio de hipótesis que el algoritmo de aprendizaje deberá recorrer para encontrar una que sea consistente con los datos de entrenamiento.
- La representación de las hipótesis puede ser de lo más variada:
 - Una combinación lineal de n características.

$$h(x) = w_0 + w_1 x_1 + w_2 x_2 + \ldots + w_n x_n$$

- Árboles de decisión.
- Redes Neuronales.
- En cada caso, los algoritmos buscan en espacios de búsqueda completamente distintos.

 Para poder generalizar más allá de los ejemplos de entrenamiento, todo sistema de aprendizaje inductivo utiliza alguna forma de sesgo (bias).

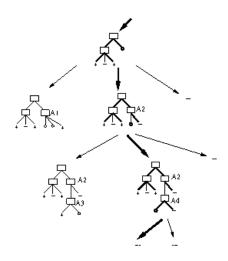
- Para poder generalizar más allá de los ejemplos de entrenamiento, todo sistema de aprendizaje inductivo utiliza alguna forma de sesgo (bias).
- Tipos de sesgo:

- Para poder generalizar más allá de los ejemplos de entrenamiento, todo sistema de aprendizaje inductivo utiliza alguna forma de sesgo (bias).
- Tipos de sesgo:
 - Sesgo de lenguaje: es el que se produce al elegir el lenguaje para expresar los conceptos.

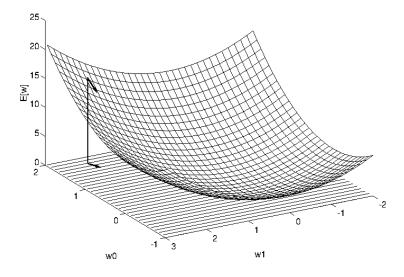
- Para poder generalizar más allá de los ejemplos de entrenamiento, todo sistema de aprendizaje inductivo utiliza alguna forma de sesgo (bias).
- Tipos de sesgo:
 - Sesgo de lenguaje: es el que se produce al elegir el lenguaje para expresar los conceptos.
 - Sesgo de búsqueda: es el que determina el orden en el cual las hipótesis del espacio de búsqueda son consideradas.

- Para poder generalizar más allá de los ejemplos de entrenamiento, todo sistema de aprendizaje inductivo utiliza alguna forma de sesgo (bias).
- Tipos de sesgo:
 - Sesgo de lenguaje: es el que se produce al elegir el lenguaje para expresar los conceptos.
 - Sesgo de búsqueda: es el que determina el orden en el cual las hipótesis del espacio de búsqueda son consideradas
 - Sesgo para evitar el "sobre-ajuste": es el que busca descripciones de conceptos más simples (por ejemplo, la poda de árboles de decisión).

Búsqueda en el espacio de hipótesis en ID3



Búsqueda en el espacio de hipótesis en NN

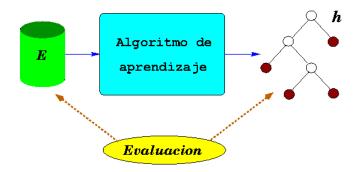


Evaluación de una hipótesis

Alternativas para la evaluación de una hipótesis (clasificador):

- El conjunto E se usa para entrenamiento y evaluación
- Separar la evidencia en un conjunto de entrenamiento y un conjunto de test (prueba).
- Validación cruzada

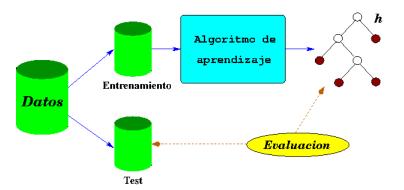
Entrenamiento y evaluación sobre el mismo conjunto



Problemas:

- sobreajuste (overfitting)
- subajuste (underfitting)

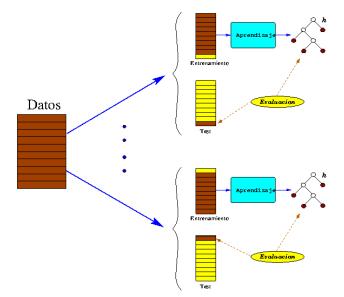
Entrenamiento y evaluación sobre conjuntos separados



Permite detectar el sobreajuste cuando la hipótesis arroja resultados mucho mejores para el conjunto de entrenamiento que el de test. Problemas:

- Resultados muy dependientes de la partición
- Escasez de datos

Evaluación mediante validación cruzada (cross validation)



Medidas de evaluación de clasificadores

Un método usual para medir las bondades de un clasificador, es considerar la exactitud (accuracy) del modelo, que mide esencialmente el porcentaje de aciertos de la hipótesis aprendida.

Esta medida se obtiene fácilmente a partir de la matriz de confusión.

Si se deben categorizar objetos en n clases, corresponderá una matriz de confusión M de $n \times n$.

Matriz de confusión

Cada componente $M_{i,i}$ es el número de casos en que la hipótesis h predijo el valor i y el valor real era j.

Ejemplo: Identificación de Autoría

	Real $(f(x))$				
		Borges	Cortázar	Arlt	
Estimado $(h(x))$	Borges	71	3	1	
	Cortázar	8	7	1	
	Arlt	4	2	3	

La exactitud se calcula dividiendo el número de casos en la diagonal (aciertos) por el número total de casos testeados:

$$acc_T(h) = \frac{71+7+3}{71+3+1+8+7+1+4+2+3} = \frac{81}{100} = 0.81$$

Otras medidas de evaluación

Precisión (precision) y alcance (recall)

	Real (f(x))				
		Borges	Cortázar	Arlt	
Estimado (h(x))	Borges	71	3	1	
	Cortázar	8	7	1	
	Arlt	4	2	3	

$$\pi_{Borges} = \frac{71}{71 + 3 + 1} = 0.947$$

$$\rho_{\textit{Borges}} = \frac{71}{71 + 8 + 4} = 0.855$$

Combinando π y ρ

 Rara vez precision y recall son consideradas en forma aislada aislada

 Alternativas: medidas combinadas como la "F-measure" (medida F):

$$F = \frac{2\pi\rho}{\pi + \rho}$$

- Rara vez precision y recall son consideradas en forma aislada
- Alternativas: medidas combinadas como la "F-measure" (medida F):

$$F = \frac{2\pi\rho}{\pi + \rho}$$

 La medida previa es un caso particular (F₁) de la función F_{β} :

$$F_{\beta} = \frac{(\beta^2 + 1)\pi\rho}{\beta^2\pi + \rho}$$

para algún $0 < \beta < +\infty$

Combinando π y ρ

- Rara vez precision y recall son consideradas en forma aislada
- Alternativas: medidas combinadas como la "F-measure" (medida F):

$$F = \frac{2\pi\rho}{\pi + \rho}$$

 La medida previa es un caso particular (F₁) de la función F_{β} :

$$F_{\beta} = \frac{(\beta^2 + 1)\pi\rho}{\beta^2\pi + \rho}$$

para algún $0 < \beta < +\infty$

• Usualmente $\beta = 1$ (igual peso a π y ρ)

 Hiperparámetros: parámetros relacionados a distintas elecciones realizadas al instanciar un modelo que deben ser especificados antes de entrenar el modelo con los datos.

- Hiperparámetros: parámetros relacionados a distintas elecciones realizadas al instanciar un modelo que deben ser especificados antes de entrenar el modelo con los datos.
- Ejemplos: número de vecinos y medida de distancia en k-NN, número de capas ocultas en redes neuronales, etc.

- Hiperparámetros: parámetros relacionados a distintas elecciones realizadas al instanciar un modelo que deben ser especificados antes de entrenar el modelo con los datos.
- Ejemplos: número de vecinos y medida de distancia en k-NN, número de capas ocultas en redes neuronales, etc.
- Para saber si el modelo elegido y sus hiperparámetros son adecuados, necesitamos una manera de validarlos

- Hiperparámetros: parámetros relacionados a distintas elecciones realizadas al instanciar un modelo que deben ser especificados antes de entrenar el modelo con los datos.
- Ejemplos: número de vecinos y medida de distancia en k-NN, número de capas ocultas en redes neuronales, etc.
- Para saber si el modelo elegido y sus hiperparámetros son adecuados, necesitamos una manera de validarlos
- Previamente vimos tres enfoques generales para validar un modelo, ahora describiremos algunos aspectos adicionales

Pensando sobre validación de modelos ...

 Validarlo sobre el mismo conjunto de entrenamiento (la forma errónea)

Pensando sobre validación de modelos ...

- Validarlo sobre el mismo conjunto de entrenamiento (la forma errónea)
- Validarlo sobre un conjunto separado (holdout set), vamos mejorando

Pensando sobre validación de modelos ...

- Validarlo sobre el mismo conjunto de entrenamiento (la forma errónea)
- Validarlo sobre un conjunto separado (holdout set), vamos mejorando
- Validarlo mediante validación cruzada (cross-validation), el método normalmente usado.

Validación cruzada en k-folds

$$k = 2$$



Validación cruzada en k-folds

$$k = 2$$



k = 5

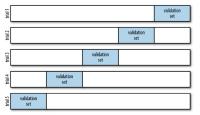


Validación cruzada en k-folds

$$k = 2$$



$$k = 5$$



k "extremo" = nro. de puntos de datos (leave-one-out)

Pregunta crucial: ¿si nuestro estimador (modelo) no está funcionando tan bien, como lo podría mejorar?

Usar un modelo más complicado/flexible.

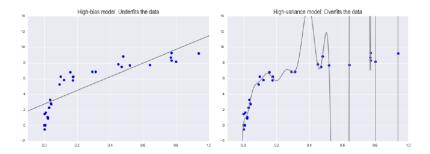
- Usar un modelo más complicado/flexible.
- Usar un modelo menos complicado/flexible.

- Usar un modelo más complicado/flexible.
- Usar un modelo menos complicado/flexible.
- Conseguir más ejemplos de entrenamiento.

- Usar un modelo más complicado/flexible.
- Usar un modelo menos complicado/flexible.
- Conseguir más ejemplos de entrenamiento.
- Conseguir más datos para agregar features a cada ejemplo.

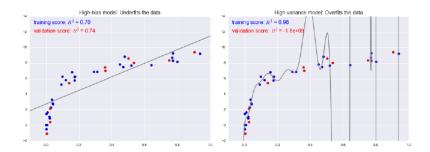
Complejidad del modelo y el compromiso "sesgo-varianza"

Alto sesgo y alta varianza en modelos de regresión



Complejidad del modelo y el compromiso "sesgo-varianza"

Desempeño en entrenamiento y validación

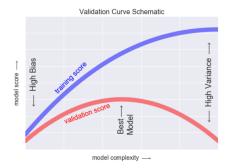


Curva de validación

- Desempeño en entrenamiento es más alto que en validación.
- Modelos de baja complejidad subajustan puntos de entrenamiento
- Modelos de alta complejidad los sobreajustan.
- En un valor intermedio, la curva tiene un máximo.

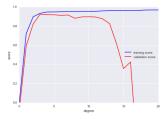
Curva de validación

- Desempeño en entrenamiento es más alto que en validación.
- Modelos de baja complejidad subajustan puntos de entrenamiento.
- Modelos de alta complejidad los sobreajustan.
- En un valor intermedio, la curva tiene un máximo.



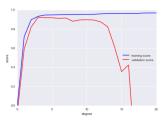
Ejemplo: encontrando el grado de un regresor polinomial

Curvas de validación para los datos del ejemplo previo

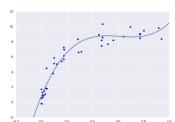


Ejemplo: encontrando el grado de un regresor polinomial

Curvas de validación para los datos del ejemplo previo



Modelo óptimo (grado 3) para esos datos



A continuación

A continuación

En lo que resta de la clase, veremos:

Cómo llevar a cabo estas tareas en scikit-learn

A continuación

En lo que resta de la clase, veremos:

- Cómo llevar a cabo estas tareas en scikit-learn
- Cómo realizarlas en Weka