



Data Science & Business Analytics

# Machine Learning Models

David Issá

davidribeiro.issa@gmail.com

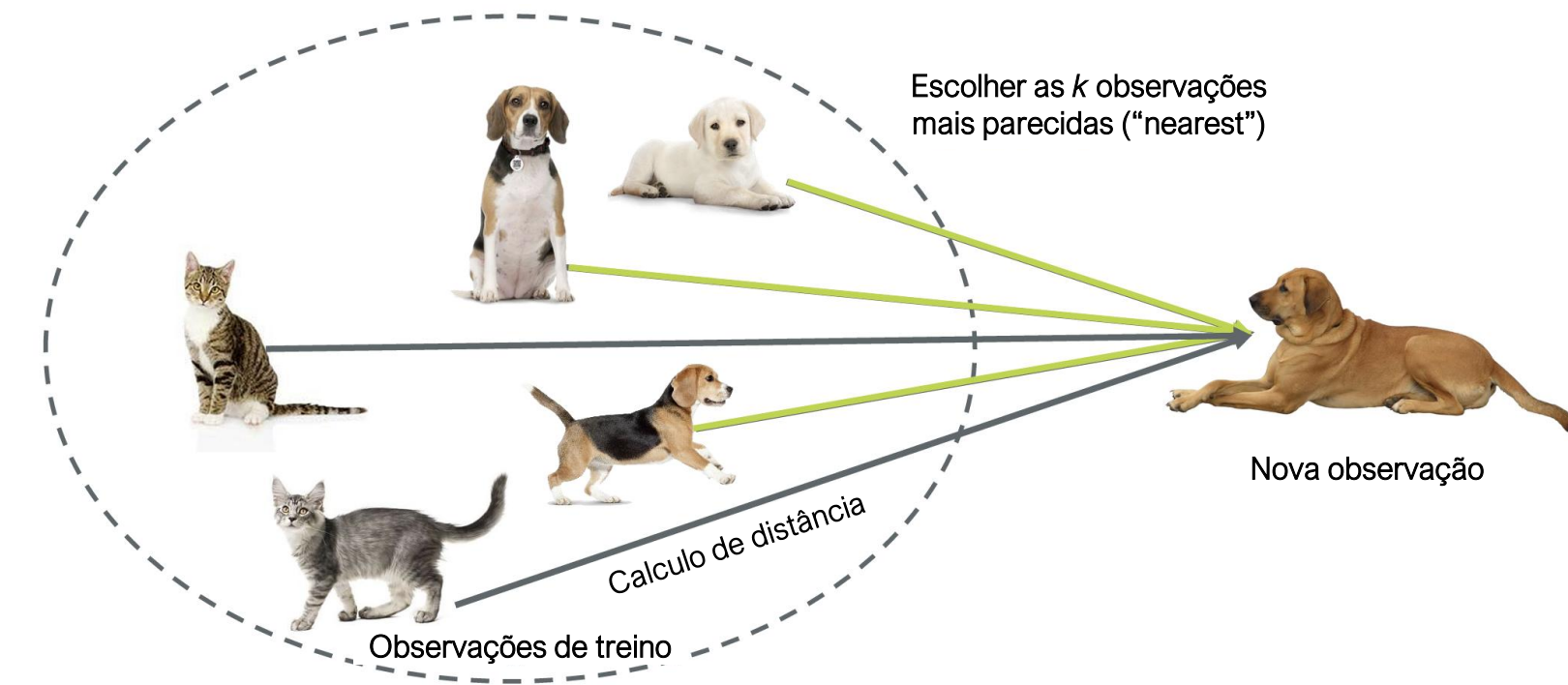
# 1. Algoritmos “Instance-Based”

# 1. Algoritmos “Instance-Based”

- Corresponde a uma família de algoritmos que, em vez de efetuar uma generalização, **comparam as novas instâncias do problema com as instâncias vistas no treino**;
- Uma nova instância procura nas instâncias de treino aquela com que mais se assemelha;
- As próprias instâncias representam o conhecimento;
- É um conjunto de métodos de “lazy learning” (vs. “eager learning”).
- Um dos **principais modelos é o Nearest Neighbours**.

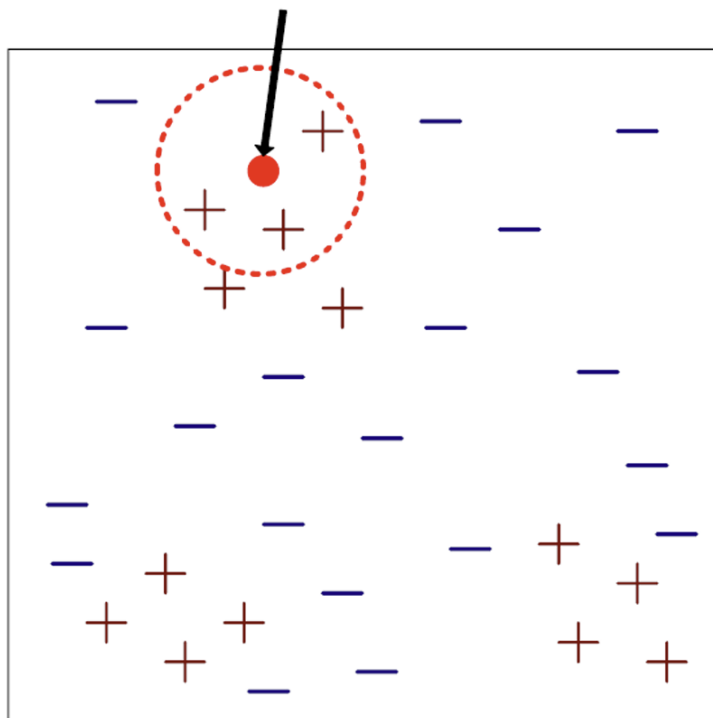
# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

- Se anda como um cão, ladra como um cão, então é provavelmente um cão:



# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

Nova observação



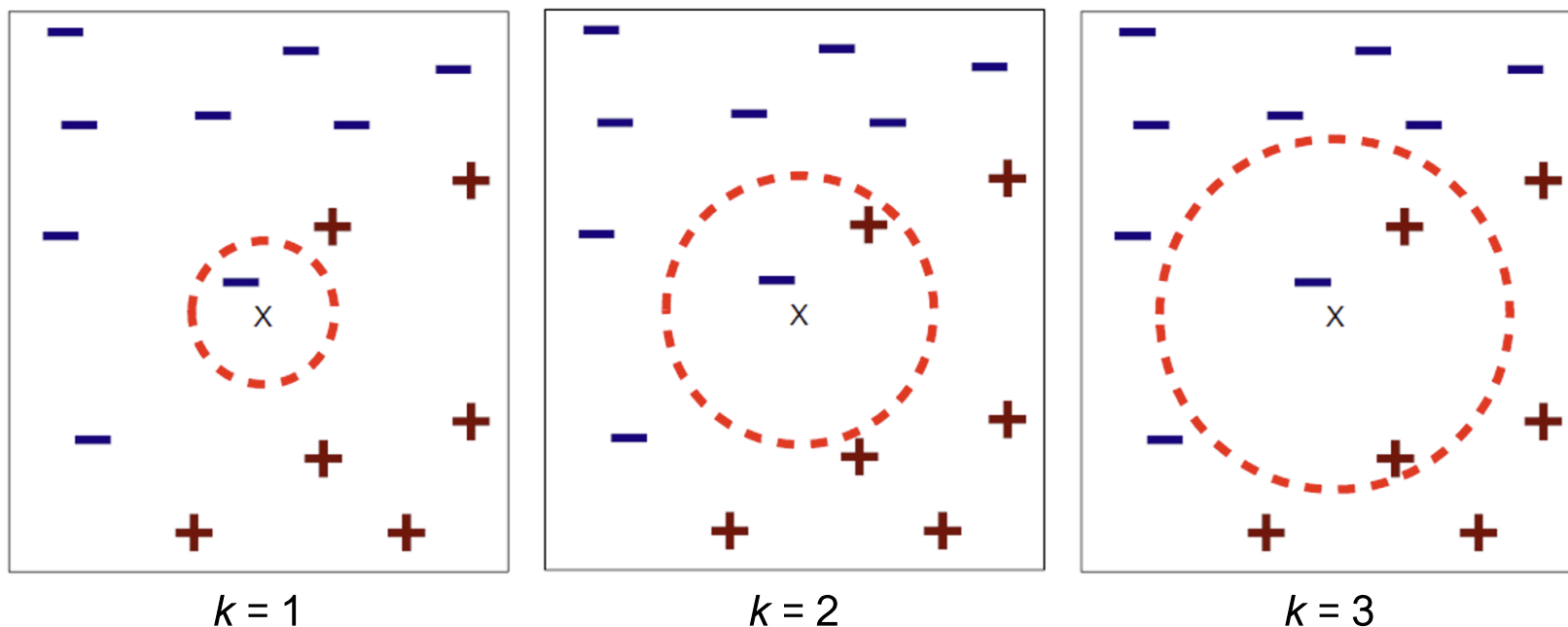
São necessárias 3 coisas:

1. O conjunto de observações de treino;
2. A métrica de distância para calcular a distância entre observações;
3. O valor de  $k$ , o número de vizinhos mais próximos a comparar.

Para classificar uma observação nova:

1. Calcular a distância aos registos de treino;
2. Identificar os  $k$ -vizinhos mais próximos;
3. Utilizar as classe dos vizinhos mais próximos para determinar a classe da nova observação (votação por maioria).

# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

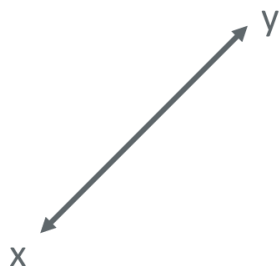


*Nota: no Sklearn, se verificar que dois vizinhos têm distâncias idênticas mas classes diferentes, os resultados dependerão da ordem dos dados de treino.*

# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

- Algumas das formas de calcular distâncias entre observações, tal como visto anteriormente:

Euclidean distance



$$d(x, y) = \sqrt{\sum_{k=1}^p (x_k - y_k)^2}$$

Manhattan distance



$$d(x, y) = \sum_{k=1}^p |x_k - y_k|$$

*Nota: se todas as variáveis independentes forem categóricas, pode ser usada a distância Hamming.*

# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

Tal como nos algoritmos de clustering, quando usadas métricas de distância, as **variáveis devem ser normalizadas** (fazer “scaling”, por exemplo, com min-max ou z-score).

**Isto serve para evitar que as medidas de distância sejam dominadas por uma das variáveis.**

Por exemplo:

- a altura de uma pessoa pode variar de 1,5m a 2m
- o peso de uma pessoa pode variar entre 50 kg e 90 kg
- o rendimento de uma pessoa pode variar entre 5 mil euros e 50 mil euros



# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

Os dados de treino:

| ID | var1 | var2 | var3 | var4 | Target |
|----|------|------|------|------|--------|
| 1  | 3    | 7    | 4    | 3    | No     |
| 2  | 5    | 4    | 3    | 5    | No     |
| 3  | 4    | 5    | 4    | 3    | No     |
| 4  | 8    | 3    | 2    | 7    | Yes    |
| 5  | 5    | 6    | 5    | 8    | Yes    |
| 6  | 5    | 2    | 5    | 3    | No     |
| 7  | 3    | 4    | 8    | 6    | Yes    |
| 8  | 6    | 5    | 9    | 4    | No     |

A nova observação:

| ID  | var1 | var2 | var3 | var4 | Target |
|-----|------|------|------|------|--------|
| 100 | 3    | 6    | 4    | 5    | ?      |

| ID | Distância Total (Manhattan) | Target |
|----|-----------------------------|--------|
| 1  | 3                           | No     |
| 2  | 5                           | No     |
| 3  | 4                           | No     |
| 4  | 12                          | Yes    |
| 5  | 6                           | Yes    |
| 6  | 9                           | No     |
| 7  | 7                           | Yes    |
| 8  | 10                          | No     |

$k = 1 \rightarrow 1 \text{ “No”} \rightarrow \text{Target} = \text{“No”}$

$k = 2 \rightarrow 2 \text{ “No”} \rightarrow \text{Target} = \text{“No”}$

$k = 3 \rightarrow 3 \text{ “No”} \rightarrow \text{Target} = \text{“No”}$

$k = 4 \rightarrow 3 \text{ “No”} \& 1 \text{ “Yes”} \rightarrow \text{Target} = \text{“No”}$

# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

No entanto, algoritmos como o Nearest Neighbors apresentam algumas dificuldades, tais como:

- Ter de **calcular a distância do caso de teste a todos as instâncias de treino**;
- Necessita de **muita memória para armazenar** o conjunto de treino;
- Exige **muito tempo na fase de classificação**;
- Muito **sensível aos outliers**;
- Muito **sensível à função de distância** escolhida.

# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

Abordagens para lidar com o problema de olhar para todas as instâncias de treino quando prevendo o resultado de uma nova observação

Ball Tree

KD Tree

# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## 1.1 Algoritmo Ball Tree

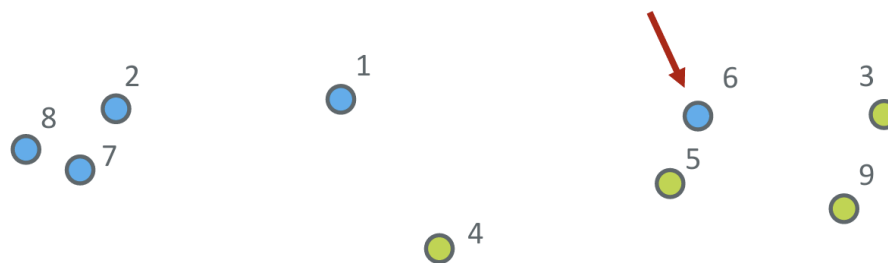
- Acelera a descoberta de pontos vizinhos mais semelhantes;
- O algoritmo Ball Tree é um método de indexação espacial - organiza e estrutura as observações considerando o espaço dimensional em que os pontos estão localizados;
- Tem uma estrutura hierárquica.

# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## 1.1 Algoritmo Ball Tree

### 1º Passo:

Selecionar uma observação de forma aleatória (ID6).

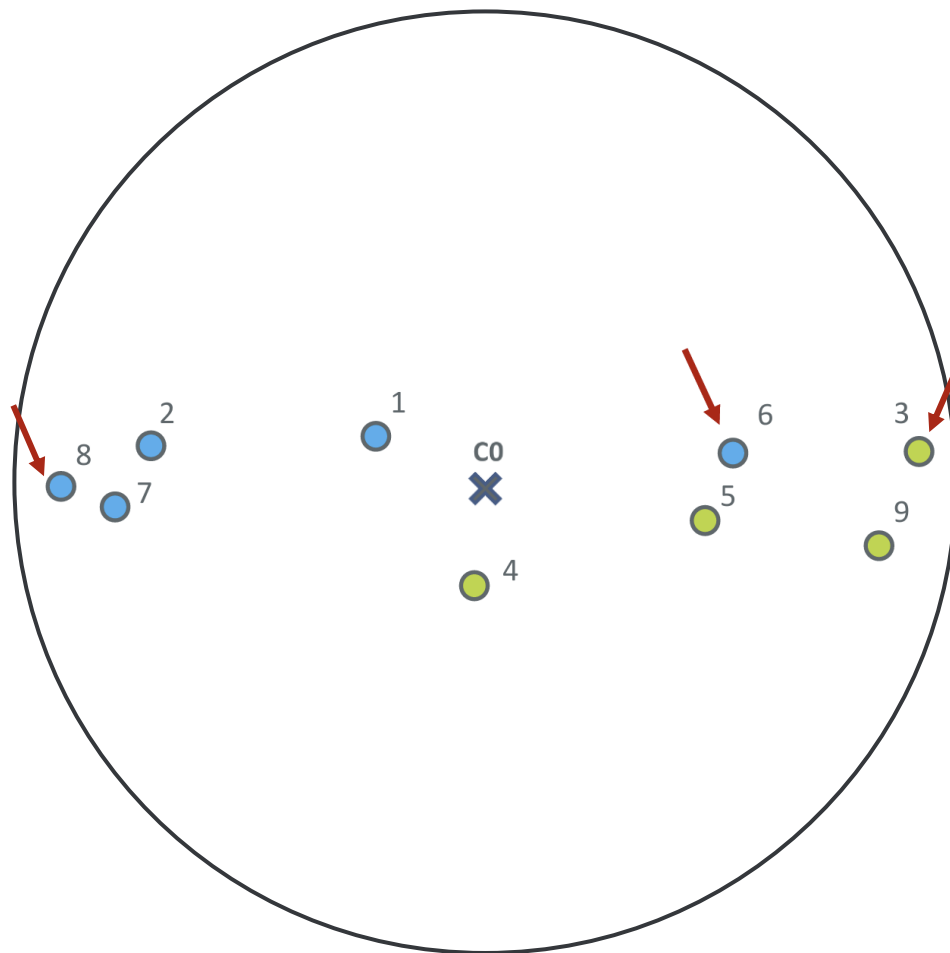


# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## 1.1 Algoritmo Ball Tree

### 2º Passo:

- Medir a distância entre a observação selecionada (ID6) e todas as outras, obtendo a que está mais longe (ID8).
- Utilizando a última observação selecionada (ID8), medir a distância a todas as outras e obter o que está mais distante (ID3).
- Estes são os limites do nosso primeiro cluster, e o centroide é definido (C0).

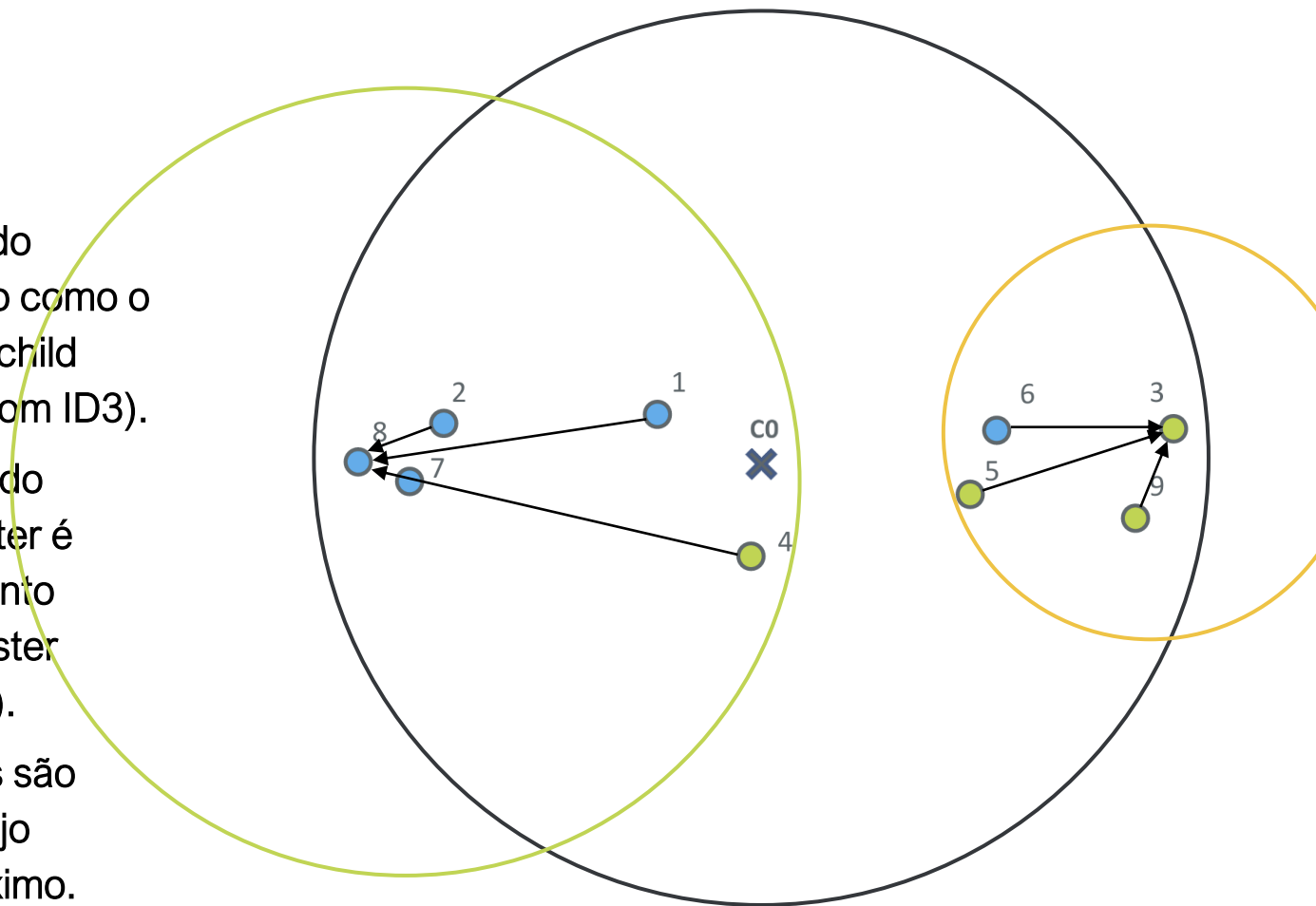


# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## 1.1 Algoritmo Ball Tree

### 3º Passo:

- O ponto mais distante do centroide é selecionado como o centro do 1º cluster e “child node” (cluster laranja com ID3).
- O ponto mais afastado do centro do primeiro cluster é selecionado como o ponto central do segundo cluster (cluster verde com ID8).
- Todos os outros pontos são atribuídos ao cluster cujo centroide é o mais próximo.

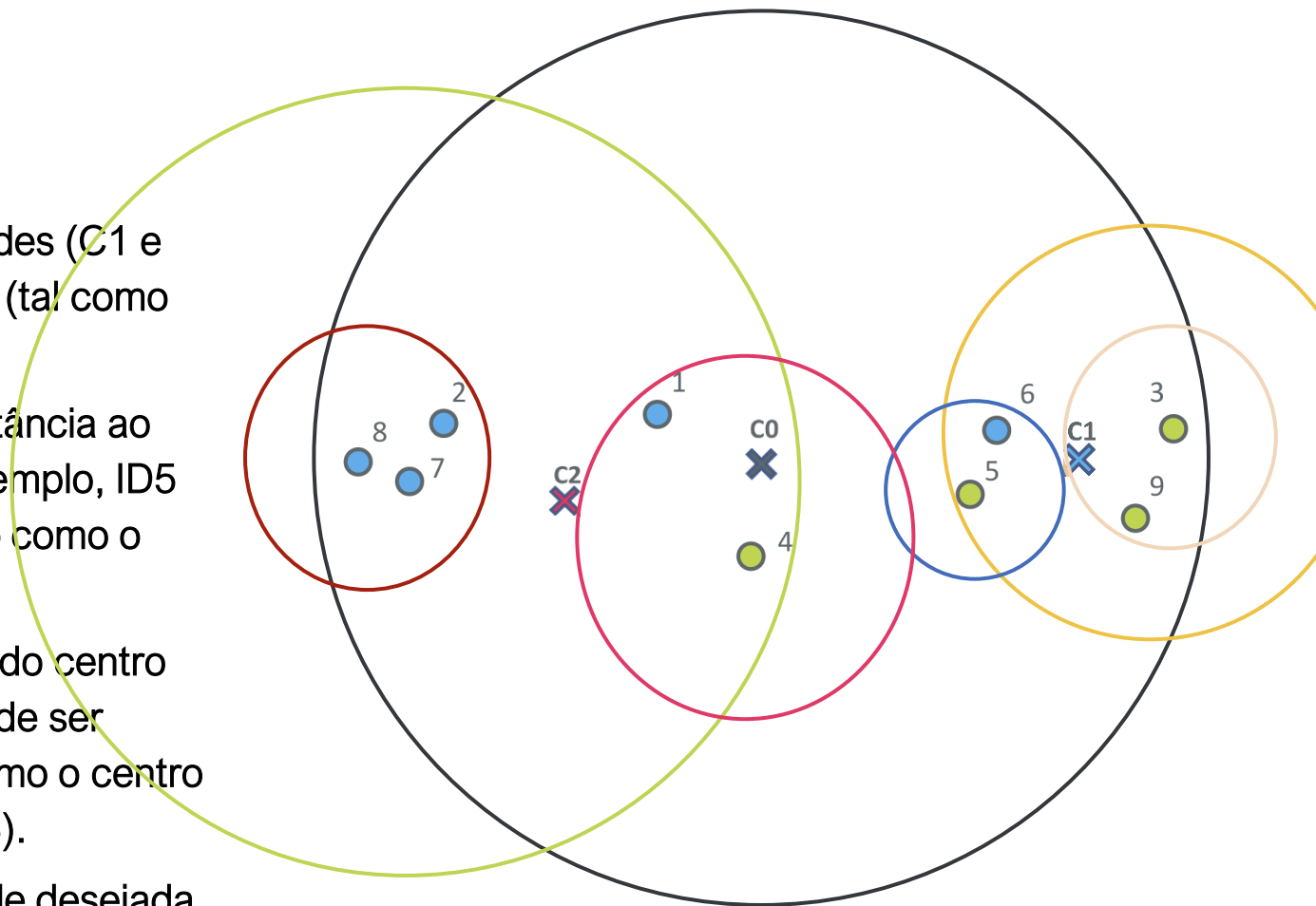


# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## 1.1 Algoritmo Ball Tree

### 4º Passo:

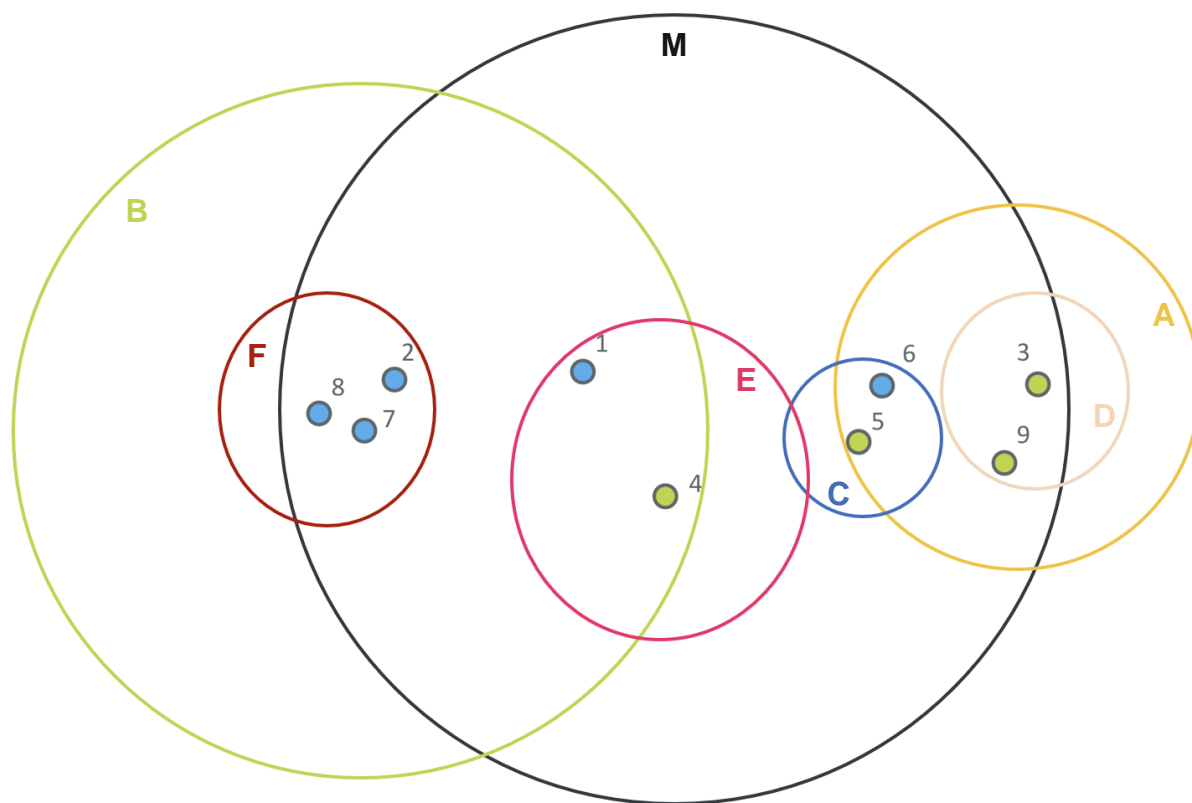
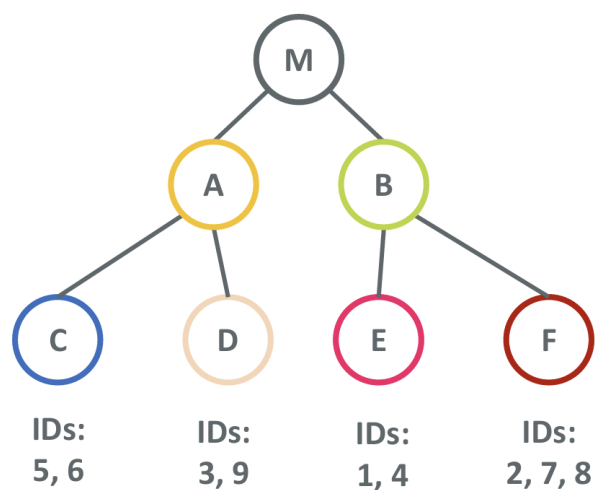
- Obter os novos centróides (C1 e C2) nos novos clusters (tal como no 2º passo).
- O ponto com maior distância ao novo centróide (por exemplo, ID5 para C1) é selecionado como o centro do novo cluster.
- O ponto mais afastado do centro do cluster que acabou de ser definido é escolhido como o centro do próximo cluster (ID3).
- Repetir até profundidade desejada.





# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## 1.1 Algoritmo Ball Tree



# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## 1.1 Algoritmo Ball Tree

- Utilizando este algoritmo, o processo de classificação através modelo Nearest Neighbor é bastante acelerado.
- Para um determinado ponto não classificado, será primeiro determinado o respetivo cluster. Assim, apenas será necessário calcular a distância para os pontos pertencentes a esse cluster.

# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

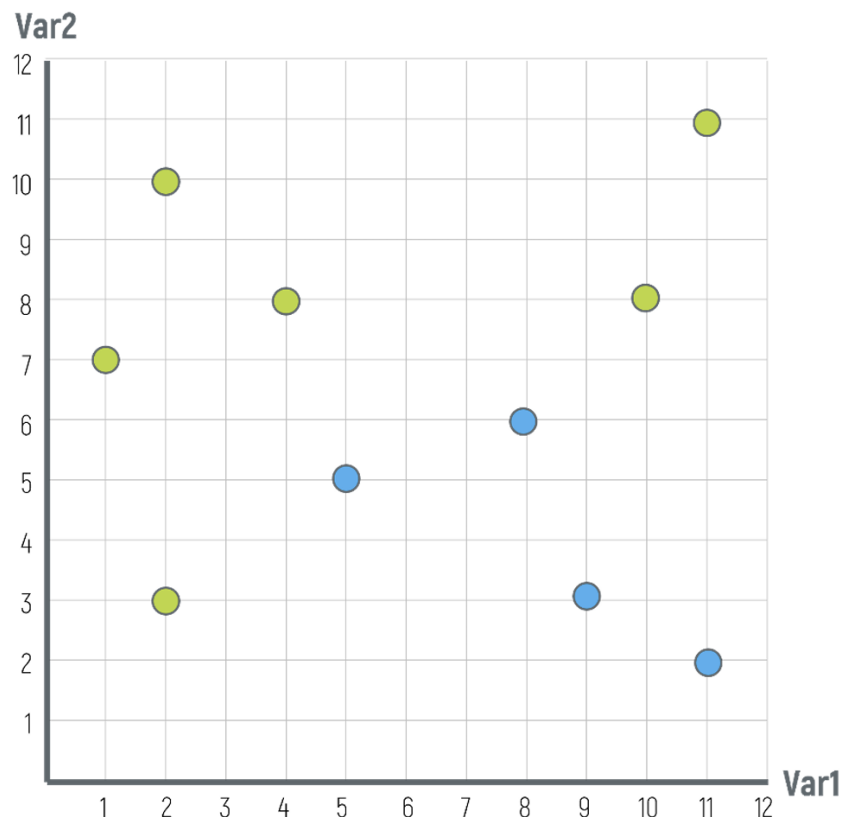
## 1.2 Algoritmo KDTree

- Acelera a descoberta de pontos vizinhos mais semelhantes;
- Constrói uma estrutura de dados hierárquica ordenada denominada Árvore k-Dimensional (KDTree);
- É uma árvore binária;
- A ideia geral das KDTrees é particionar o espaço dimensional composto pelas variáveis.

# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## 1.2 Algoritmo KDTree

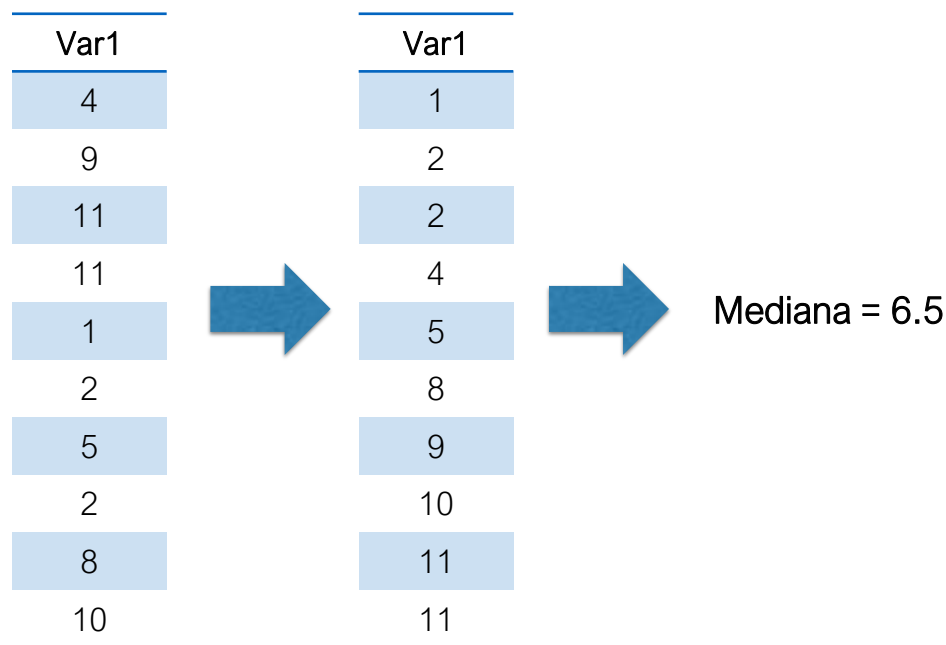
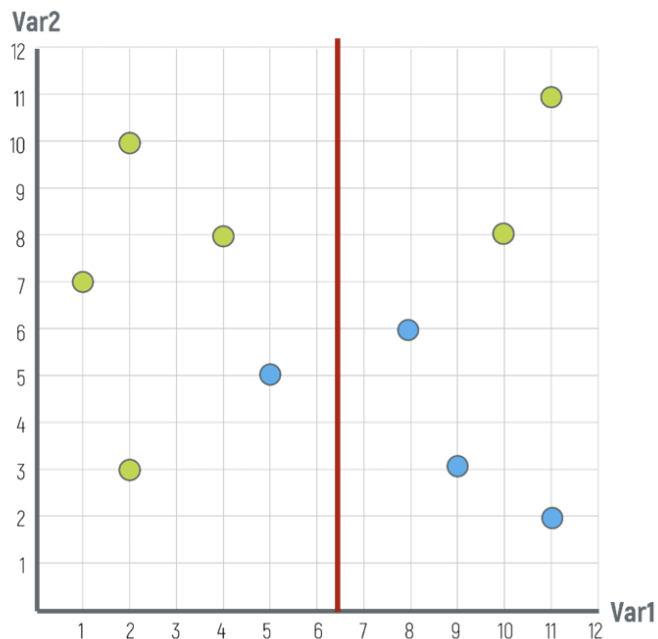
| ID | Var1 | Var2 | Target |
|----|------|------|--------|
| 1  | 4    | 8    | Green  |
| 2  | 9    | 3    | Blue   |
| 3  | 11   | 11   | Blue   |
| 4  | 11   | 2    | Blue   |
| 5  | 1    | 7    | Green  |
| 6  | 2    | 3    | Green  |
| 7  | 5    | 5    | Blue   |
| 8  | 2    | 10   | Green  |
| 9  | 8    | 6    | Blue   |
| 10 | 10   | 8    | Green  |



# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## 1.2 Algoritmo KDTree

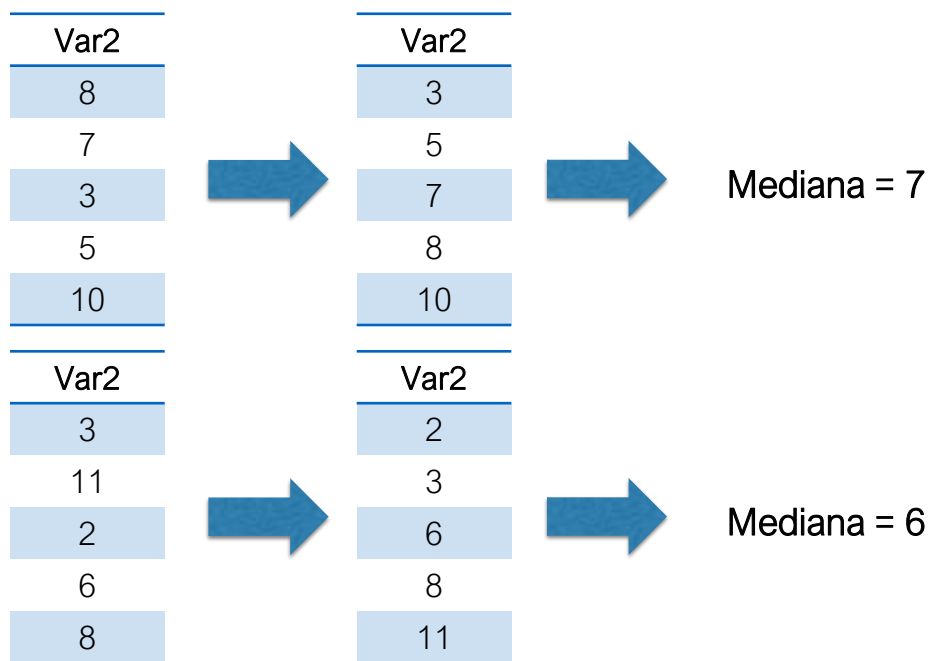
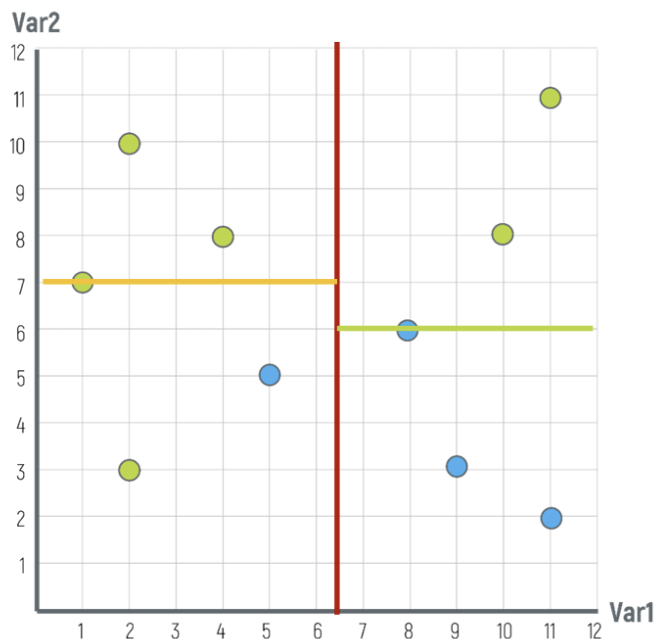
1º Passo: Começar com a primeira variável da lista, encontrar a sua mediana e dividir os dados em conformidade (se uma observação tiver o valor da mediana, é incluído na partição  $\geq$ )



# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

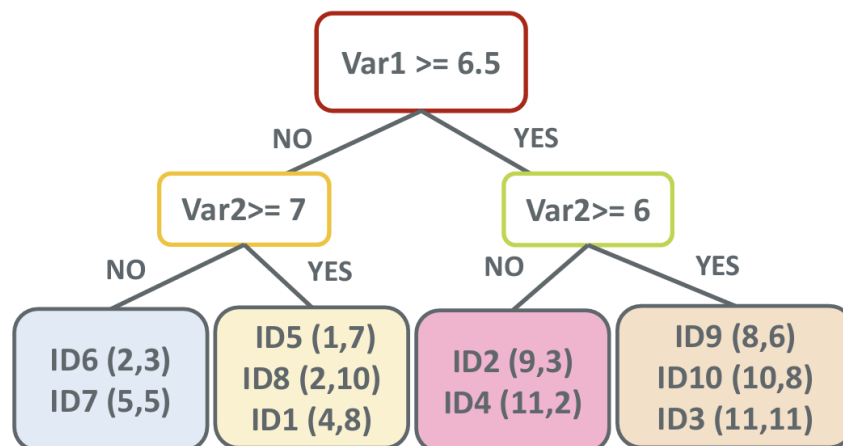
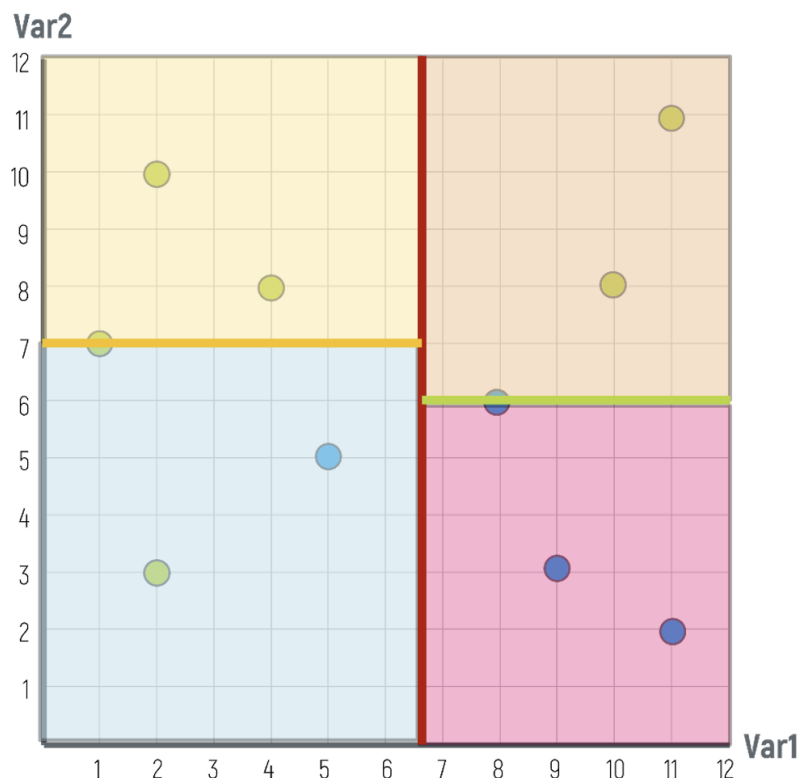
## 1.2 Algoritmo KDTree

2º Passo: Passar para a segunda variável, encontrar a mediana e dividir em conformidade. Efectue estas divisões (alterando em cada nível a variável utilizada) até obter a profundidade desejada.



# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## 1.2 Algoritmo KDTree



# 1. Algoritmos “Instance-Based” – Nearest Neighbor

## [1.2 Algoritmo KDTree](#)

- As KDTrees dividem o espaço de dimensional de modo a podermos excluir partições inteiras que estão mais distantes do que os nossos  $k$  vizinhos mais próximos;
- Normalmente a melhor solução para dados de baixa dimensão.



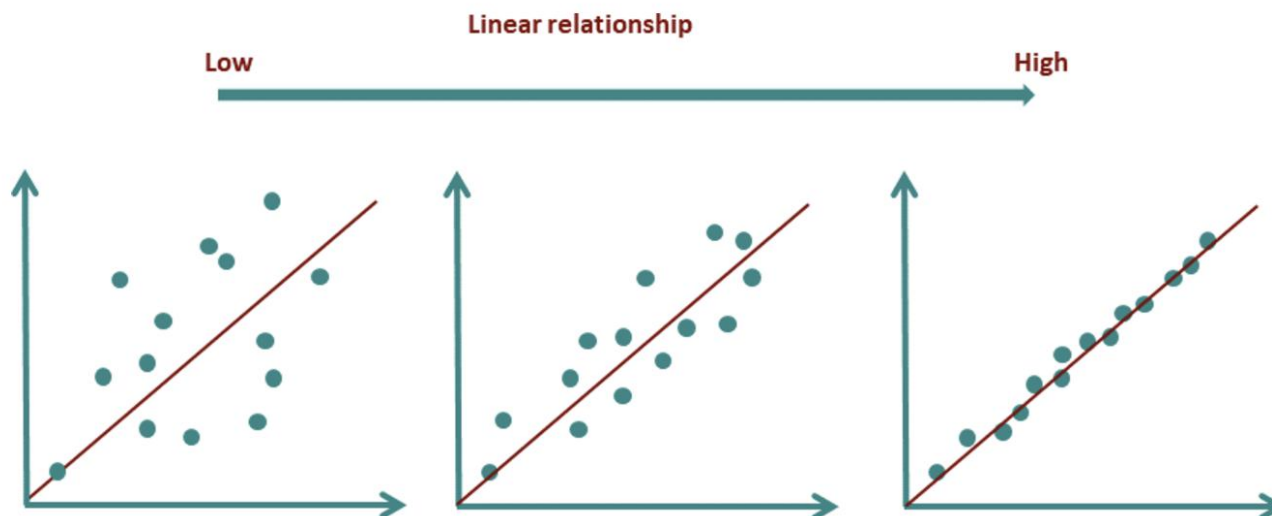
## 2. Algoritmos “Model-Based”

## 2. Algoritmos “Model-Based”

- Corresponde a uma família de algoritmos que envolvem a **criação de um modelo matemático que pode prever resultados** com base nos dados de treino;
- O modelo pode ser considerado como um conjunto de regras que a máquina utiliza para fazer previsões;
- Os **dados de treino são utilizados para criar um modelo que pode ser generalizado** a novos dados (“eager learning”).;
- Alguns exemplos de algoritmos são: Regressão Linear, a Regressão Logística, as Decision Trees e as Neural Networks.

## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

- É um **algoritmo que estabelece uma relação linear entre as variáveis independentes e a variável alvo** para prever o resultado de eventos futuros.
- É utilizado normalmente quando a variável alvo é numérica, por exemplo, vendas, salário, idade, preço do produto, preço de imóvel etc.



## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

- No caso de existir apenas 1 variável independente, a tarefa da Regressão Linear seria a de **determinar a linha reta que melhor descreve a relação linear entre a variável alvo e a variável independente.**

## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

- No caso de existir apenas 1 variável independente, a tarefa da Regressão Linear seria a de **determinar a linha reta que melhor descreve a relação linear entre a variável alvo e a variável independente.**

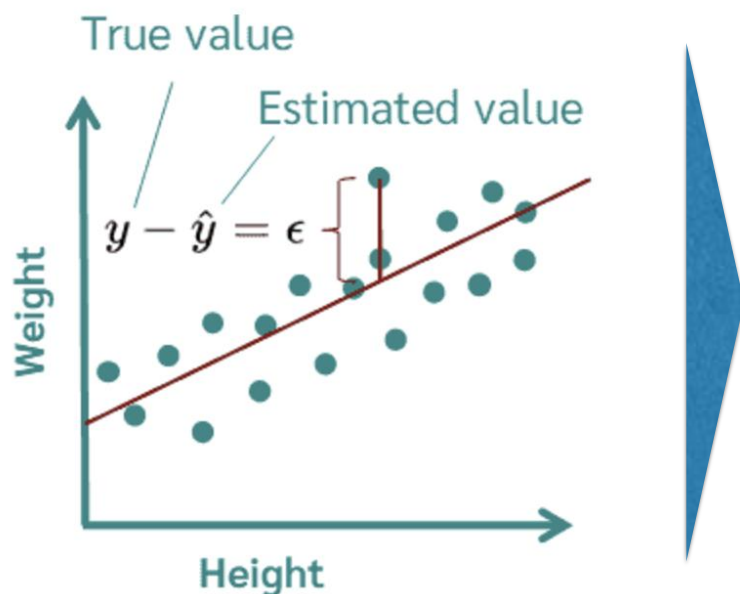
$$y = \beta_0 + \beta_1 \cdot x + \epsilon$$

Diagram illustrating the components of the linear regression equation:

- $y$ : Variável alvo (Target Variable)
- $\beta_0$ : Ordenada na origem (Intercept)
- $\beta_1$ : Declive (Slope)
- $x$ : Variável independente (Independent Variable)
- $\epsilon$ : Erro (Error)

## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

- No caso de existir apenas 1 variável independente, a tarefa da Regressão Linear seria a de **determinar a linha reta que melhor descreve a relação linear entre a variável alvo e a variável independente**.



- O objetivo é estimar os parâmetros  $\beta_0$  e  $\beta_1$ , através da minimização da Sum of Squared Residuals:  $\sum \epsilon^2 = \sum (y - \hat{y})^2$ .
- Assim, **obtemos a regra geral em que obtemos o valor estimado da variável alvo  $\hat{y}$  para qualquer valor da variável independente  $x$ :**

$$\hat{y} = \beta_0 + \beta_1 \cdot x$$

## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

Se pretendemos minimizar  $\sum \epsilon^2 = \sum (y - \hat{y})^2$ , e sabemos que  $\hat{y} = \beta_0 + \beta_1 \cdot x$ , então o objetivo é minimizar  $\sum \epsilon_i^2 = \sum (y_i - \beta_0 - \beta_1 \cdot x_i)^2$ .

## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

Se pretendemos minimizar  $\sum \epsilon^2 = \sum (y - \hat{y})^2$ , e sabemos que  $\hat{y} = \beta_0 + \beta_1 \cdot x$ , então o objetivo é minimizar  $\sum \epsilon_i^2 = \sum (y_i - \beta_0 - \beta_1 \cdot x_i)^2$ .

Começamos por calcular as derivadas parciais com respeito a  $\beta_0$  e  $\beta_1$ :

- $\frac{d\epsilon^2}{d\beta_0} = 0 \Leftrightarrow -2 \sum (y_i - \beta_0 - \beta_1 \cdot x_i) = 0 \Leftrightarrow \sum y_i = n\beta_0 + n\beta_1 \cdot \sum x_i$
- $\frac{d\epsilon^2}{d\beta_1} = 0 \Leftrightarrow -2 \sum x_i (y_i - \beta_0 - \beta_1 \cdot x_i) = 0 \Leftrightarrow \sum x_i y_i = \beta_0 \cdot \sum x_i + \beta_1 \cdot \sum x_i^2$



## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

Se pretendemos minimizar  $\sum \epsilon^2 = \sum (y - \hat{y})^2$ , e sabemos que  $\hat{y} = \beta_0 + \beta_1 \cdot x$ , então o objetivo é minimizar  $\sum \epsilon_i^2 = \sum (y_i - \beta_0 - \beta_1 \cdot x_i)^2$ .

Começamos por calcular as derivadas parciais com respeito a  $\beta_0$  e  $\beta_1$ :

- $\frac{d\epsilon^2}{d\beta_0} = 0 \Leftrightarrow -2 \sum (y_i - \beta_0 - \beta_1 \cdot x_i) = 0 \Leftrightarrow \sum y_i = n\beta_0 + n\beta_1 \cdot \sum x_i$
- $\frac{d\epsilon^2}{d\beta_1} = 0 \Leftrightarrow -2 \sum x_i (y_i - \beta_0 - \beta_1 \cdot x_i) = 0 \Leftrightarrow \sum x_i y_i = \beta_0 \cdot \sum x_i + \beta_1 \cdot \sum x_i^2$

Resolvendo um sistema de 2 equações com 2 incógnitas:

- $\sum y_i = n\beta_0 + n\beta_1 \cdot \sum x_i \Leftrightarrow \beta_0 = \frac{\sum y_i}{n} - \beta_1 \cdot \frac{\sum x_i}{n} \Leftrightarrow \beta_0 = \bar{y} - \beta_1 \cdot \bar{x}$

## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

Se pretendemos minimizar  $\sum \epsilon^2 = \sum (y - \hat{y})^2$ , e sabemos que  $\hat{y} = \beta_0 + \beta_1 \cdot x$ , então o objetivo é minimizar  $\sum \epsilon_i^2 = \sum (y_i - \beta_0 - \beta_1 \cdot x_i)^2$ .

Começamos por calcular as derivadas parciais com respeito a  $\beta_0$  e  $\beta_1$ :

- $\frac{d\epsilon^2}{d\beta_0} = 0 \Leftrightarrow -2 \sum (y_i - \beta_0 - \beta_1 \cdot x_i) = 0 \Leftrightarrow \sum y_i = n\beta_0 + n\beta_1 \cdot \sum x_i$
- $\frac{d\epsilon^2}{d\beta_1} = 0 \Leftrightarrow -2 \sum x_i (y_i - \beta_0 - \beta_1 \cdot x_i) = 0 \Leftrightarrow \sum x_i y_i = \beta_0 \cdot \sum x_i + \beta_1 \cdot \sum x_i^2$

Resolvendo um sistema de 2 equações com 2 incógnitas:

- $\sum y_i = n\beta_0 + n\beta_1 \cdot \sum x_i \Leftrightarrow \beta_0 = \frac{\sum y_i}{n} - \beta_1 \cdot \frac{\sum x_i}{n} \Leftrightarrow \beta_0 = \bar{y} - \beta_1 \cdot \bar{x}$
- $\sum x_i y_i = \beta_0 \cdot \sum x_i + \beta_1 \cdot \sum x_i^2 \Leftrightarrow \beta_1 = \frac{\sum (x_i - \bar{x})(y_i - \bar{y})}{\sum (x_i - \bar{x})^2} = \frac{Cov(x, y)}{Var(x)}$

## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

- No caso de existirem mais do que 1 variável independentes (cenário mais realístico), o processo é o mesmo, mas **estimamos tantos parâmetros quanto o número de variáveis independentes** (mais a ordenada na origem).

$$y = \beta_0 + \beta_1 \cdot x_1 + \beta_2 \cdot x_2 + \cdots + \beta_n \cdot x_n + \epsilon$$

## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

- No caso de existirem mais do que 1 variável independentes (cenário mais realístico), o processo é o mesmo, mas **estimamos tantos parâmetros quanto o número de variáveis independentes** (mais a ordenada na origem).

$$y = \beta_0 + \beta_1 \cdot x_1 + \beta_2 \cdot x_2 + \dots + \beta_n \cdot x_n + \epsilon$$

- Os coeficientes são interpretados da seguinte forma: **se uma variável independente mudar uma unidade, o coeficiente associado indica em quanto a variável alvo muda.**

## 2.1 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Linear

- No caso de existirem mais do que 1 variável independentes (cenário mais realístico), o processo é o mesmo, mas **estimamos tantos parâmetros quanto o número de variáveis independentes** (mais a ordenada na origem).

$$y = \beta_0 + \beta_1 \cdot x_1 + \beta_2 \cdot x_2 + \cdots + \beta_n \cdot x_n + \epsilon$$

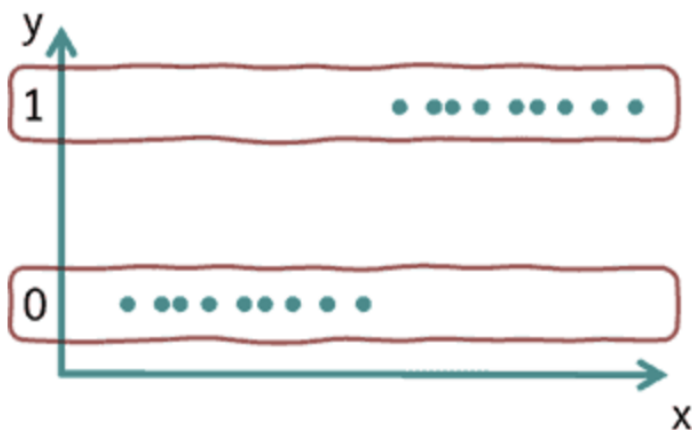
- Os coeficientes são interpretados da seguinte forma: **se uma variável independente mudar uma unidade, o coeficiente associado indica em quanto a variável alvo muda.**
- Depois de estimar os parâmetros (com os dados de treino), apenas necessitamos de guardar esses parâmetros, e **podemos estimar o valor da variável alvo para quaisquer valores das variáveis independentes**, apenas multiplicando o parâmetro pelo valor da sua variável correspondente.

## 2.2 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Logística

- Na Regressão Linear, as variáveis independentes (por exemplo, idade e sexo) são utilizadas para **estimar o valor de uma variável dependente numérica** (por exemplo, peso corporal).
- Na Regressão Logística, por outro lado, **a variável dependente é uma variável categórica e binária** (0 ou 1) e **a probabilidade de ocorrência do evento em questão acontecer é estimada**.

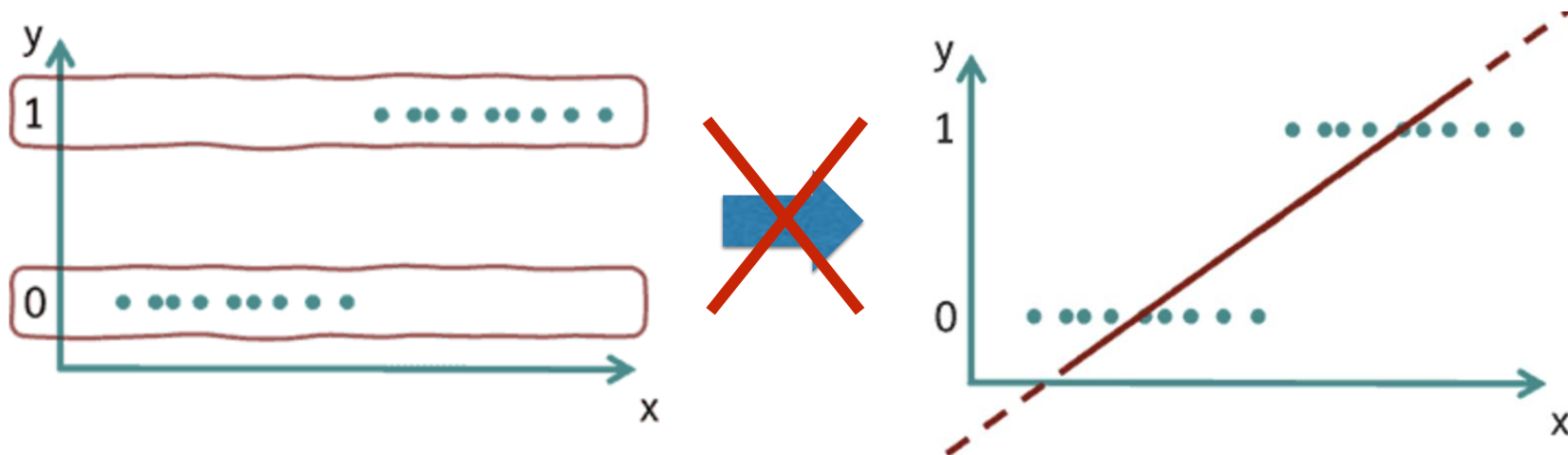
## 2.2 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Logística

- Assim, entendemos que não podemos proceder à estimação da Regressão Logística da mesma forma que procedemos com a Regressão Linear.
- No caso de haver apenas 1 variável independente:



## 2.2 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Logística

- Assim, entendemos que não podemos proceder à estimação da Regressão Logística da mesma forma que procedemos com a Regressão Linear.
- No caso de haver apenas 1 variável independente:

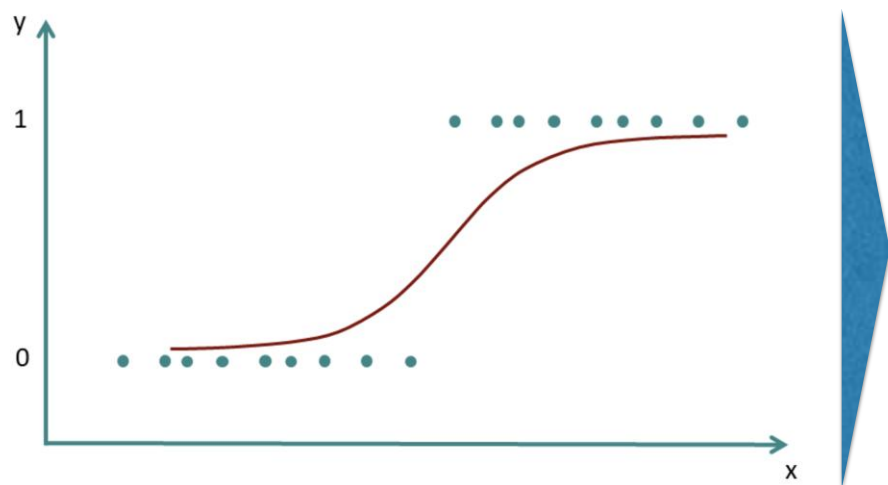


- A relação entre as variáveis independentes e a variável alvo não é linear!



## 2.2 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Logística

- Para estabelecer esta nova relação, **necessitamos de recorrer à função Sigmoid**:



- Função Sigmoid no contexto da Regressão Logística:

$$P(y = 1 | x) = \frac{1}{1 + e^{-(\beta_0 + \beta_1 \cdot x_1)}}$$

- A Regressão Logística não tem um termo de erro devido à sua natureza probabilística. Ao contrário da Regressão Linear, **a Regressão Logística não tenta estimar o valor de y, mas sim a probabilidade do evento y = 1 ocorrer.**

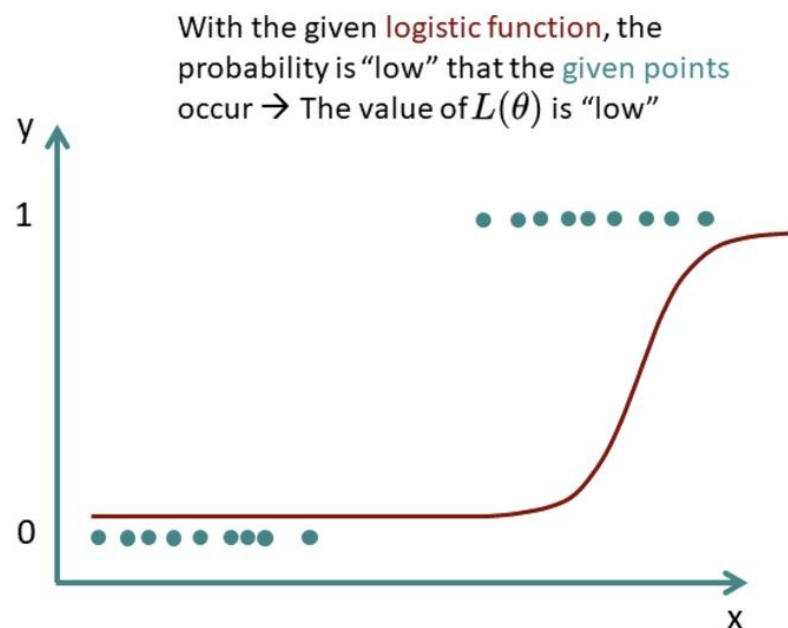
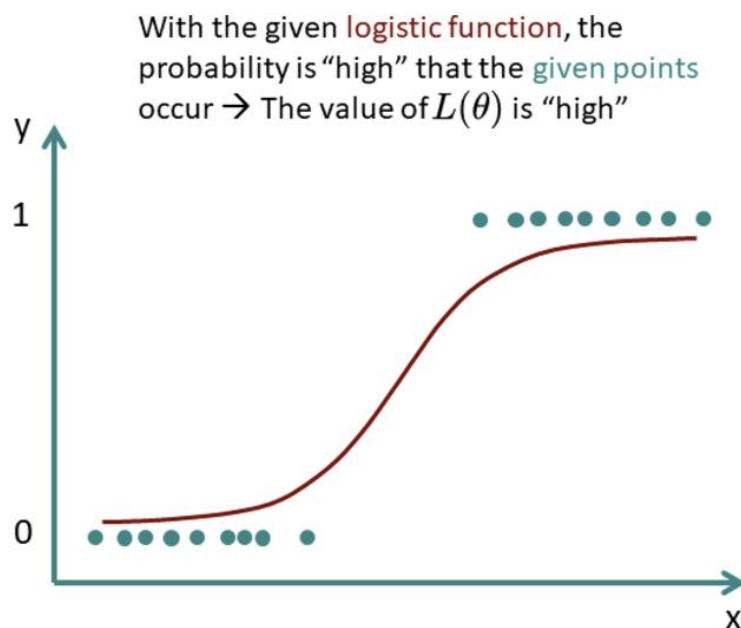
## 2.2 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Logística

- Para estimar os parâmetros  $\beta_0$  e  $\beta_1$ , não podemos recorrer à minimização da soma dos desvios (Sum of Squared Residuals), visto não termos o termo do erro.
- Assim, recorreremos ao método Maximum Likelihood, que procura responder à seguinte questão:

“Como podemos encontrar os melhores parâmetros do modelo para que as probabilidades previstas pelo modelo correspondam o mais possível aos resultados reais nos dados de treino?”

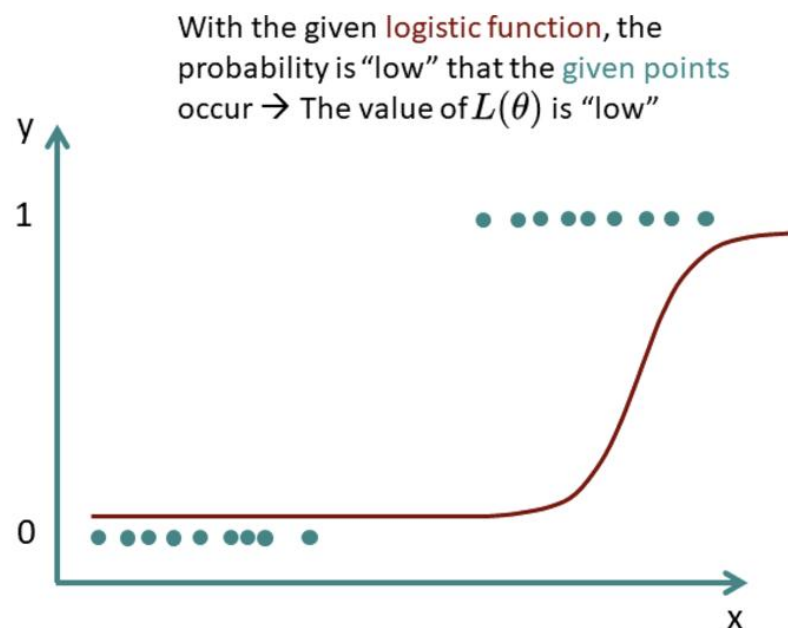
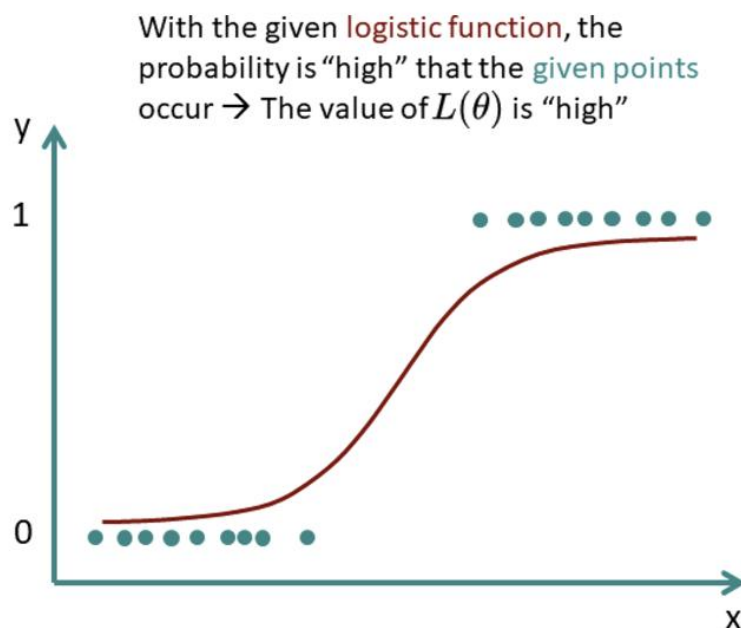
## 2.2 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Logística

- Se definirmos  $L(\theta) = L(\beta_0, \beta_1)$  como o grau de alinhamento entre as probabilidades previstas pelo modelo e os resultados reais nos dados de treino, podemos visualizar como muda a Regressão Logística para diferentes conjuntos de parâmetros  $\theta$ :



## 2.2 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Logística

- O trabalho do Maximum Likelihood é então calcular o melhor conjunto de parâmetros  $\theta$ , tal que as probabilidades previstas pelo modelo correspondam o mais possível aos resultados reais nos dados de treino (imagem da esquerda):



## 2.2 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Logística

- No caso de existirem mais do que 1 variável independentes (cenário mais realístico), o processo é o mesmo, mas **estimamos tantos parâmetros quanto o número de variáveis independentes** (mais a ordenada na origem).

$$P(y = 1 \mid x) = \frac{1}{1 + e^{-(\beta_0 + \beta_1 \cdot x_1 + \beta_2 \cdot x_2 + \dots + \beta_n \cdot x_n)}}$$

- Depois de estimar os parâmetros (com os dados de treino), apenas necessitamos de guardar esses parâmetros, e **podemos estimar o valor da variável alvo para quaisquer valores das variáveis independentes**, apenas multiplicando o parâmetro pelo valor da sua variável correspondente.

## 2.3 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Lasso

- A **regressão Lasso** (ou “regularização l1”) **pertence a um conjunto de técnicas de regularização**, aplicadas para reduzir o overfitting.
- Outra técnica de regularização bastante conhecida é a **regressão Ridge** (ou “regularização l2”).

## 2.3 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Lasso

- A **regressão Lasso** (ou “regularização l1”) **pertence a um conjunto de técnicas de regularização**, aplicadas para reduzir o overfitting.
- Outra técnica de regularização bastante conhecida é a **regressão Ridge** (ou “regularização l2”).
- A regressão Lasso é fundamentalmente uma extensão da regressão linear (podendo ser aplicada também à regressão logística):
  - Na regressão linear pretendemos minimizar  $\sum \epsilon^2 = \sum (y - \hat{y})^2$ ;
  - Na regressão Lasso pretendemos minimizar  $\sum \epsilon^2 + \lambda \times \sum |\beta_i|$ , onde  $\lambda$  controla a intensidade da penalização.

## 2.3 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Lasso

- A intuição é a seguinte: o termo de penalização “l1” na regressão lasso **reduz a zero os coeficientes das variáveis menos significativas**.
- Assim, as variáveis com coeficientes nulos podem ser eliminadas do modelo. **A regressão Lasso torna o modelo mais simples e menos propenso a overfitting**.
- Como é possível entender, esta técnica será bastante útil no processo de “feature selection”.



## 2.4 Algoritmos “Model-Based” – Regressão Ridge

- A **regressão Ridge** (ou “regularização l2”) é semelhante à regressão Lasso, mas o termo de penalização em vez de  $\lambda \times \sum |\beta_i|$  é  $\lambda \times \sum \beta_i^2$ .
- No entanto, a **regressão Ridge é menos agressiva**, pelo que, por construção não reduz para 0 os coeficientes das variáveis menos significativas (ver [https://www.youtube.com/watch?v=Xm2C\\_gTAI8c](https://www.youtube.com/watch?v=Xm2C_gTAI8c) para melhor intuição) .
- Assim, é mais adequado para situações em que **todas as variáveis independentes são potencialmente relevantes e o objetivo é apenas reduzir o overfitting** em vez de seleccionar variáveis.

# Obrigado!