

Aprendizaje Automático (2018-2019)
GRADO EN INGENIERÍA INFORMÁTICA
UNIVERSIDAD DE GRANADA

Práctica 1



**UNIVERSIDAD
DE GRANADA**

Antonio Jesús Heredia Castillo

15 de marzo de 2019

Índice

1. Gradiente descendente	3
1.1. Implementar el algoritmo de gradiente descendente	3
1.2. Obtener las dos ultimas características y la clase	3
1.3. Visualizar los datos	3
2. Parte 2	4
2.1. Separar en training y test conservando la proporción.(80/20) .	4
3. Parte 3	5
3.1. Obtener 100 valores equiespaciados desde 0 a 2π	5
3.2. Obtener los valores para $\sin(x)$, $\cos(x)$ y $\sin(x)+\cos(x)$ de los 100 valores anteriores	5
3.3. Visualizar las tres curvas simultáneamente en el mismo plot(con líneas discontinuas en negro, azul y rojo	6

Índice de figuras

1. Grafica de puntos de los datos. (En el eje x se puede observar la penultima columna de iris y en el eje y la ultima columna) .	4
2. Grafico de líneas discontinuas.	6

1. Gradiente descendente

1.1. Implementar el algoritmo de gradiente descendente

En esta parte lo primero que realizaremos es leer de la base de datos iris para obtener tanto los datos de entrada como a la clase que pertenecen. Para ello usamos:

```
iris = datasets.load_iris()
```

1.2. Obtener las dos ultimas características y la clase

De entrada guardo todos los datos en el mismo array, por si en un futuro los necesito tenerlos accesibles. Luego separo cada eje que usare en la grafica y la clase a la que pertenecen.

```
array_datos = np.column_stack((iris.data[:, 2:], iris.target))  
#inicializo variables que voy a usar  
y_axis = array_datos[:,1]  
x_axis = array_datos[:,0]  
target = array_datos[:,2]
```

1.3. Visualizar los datos

Para visualizar los datos, he realizado un bucle, el cual va comparando a que clase pertenece ese dato, para poner la etiqueta y el color correspondiente. También los guardo de forma clasificada ya que en el siguiente apartado lo necesitare así.

```
for pos in range(0, target.size):  
    if(target[pos] == 0):  
        plt.scatter(x_axis[pos], y_axis[pos], color='blue',  
                    label="Clase_0" )  
        clase_0 = np.append(clase_0 , array_datos[pos:pos+1,  
                    [0,1,2]], axis=0)  
    elif (target[pos] == 1):  
        plt.scatter(x_axis[pos], y_axis[pos], color='red',  
                    label="Clase_1")  
        clase_1 = np.append(clase_1 , array_datos[pos:pos+1,  
                    [0,1,2]], axis=0)  
    else:
```

```
plt.scatter(x_axis[pos], y_axis[pos], color='green',
label="Clase_2")
clase_2 = np.append(clase_2, array_datos[pos:pos+1,
[0,1,2]], axis=0)
```

La grafica obtenida la podemos ver en Figura 1

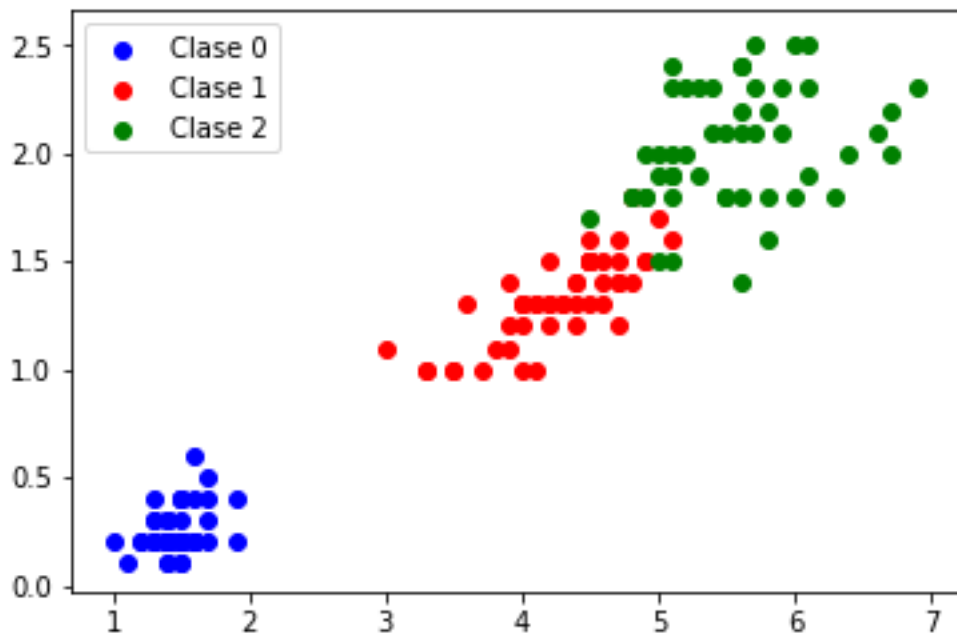


Figura 1: Grafica de puntos de los datos. (En el eje x se puede observar la penultima columna de iris y en el eje y la ultima columna)

2. Parte 2

2.1. Separar en training y test conservando la proporción.(80/20)

Para separar los datos en entrenamiento y test yo lo he realizado de la siguiente forma. Primero creo dos arrays, uno para el test y otro para el entrenamiento. Y lo que hare es sacar de forma aleatoria el 20 % de cada clase y el dato que meto en el array de test lo elimino del array en el que estaba. Asi cuando saquemos el 20 % en el array original quedara el 80 % de los datos que usaremos para el entrenamiento. Por ejemplo para la clase 0 lo realizo de la siguiente forma:

```

tam = int(len(clase_0)*0.2)
for pos in range(0,tam):
    rand = random.randrange(len(clase_0))
    test = np.append(test , clase_0[rand:rand+1],[0,1,2],axis=0)
    clase_0 = np.delete(clase_0,[rand],axis=0)

```

Se puede ver que elijo un elemento de forma aleatoria, lo añado al array de test y lo elimino de array en el que estaba. Esto lo realizo para todos los elementos de cada clase de forma independiente para preservar la proporción. Luego con los datos que nos "sobran", los añadimos al array de entrenamiento de la siguiente forma:

```

tam = int(len(clase_0)*0.2)
for pos in range(0,tam):
    rand = random.randrange(len(clase_0))
    test = np.append(test , clase_0[rand:rand+1],[0,1,2],axis=0)
    clase_0 = np.delete(clase_0,[rand],axis=0)

```

No he querido sobrecargar la salida de datos en la consola y por lo tanto no he mostrado todos los datos. Solo he mostrado la cantidad de datos de cada array. No obstante se pueden ver los datos desde Spyder, en el explorador de variables.

3. Parte 3

3.1. Obtener 100 valores equiespaciados desde 0 a 2π

Para realizar este apartado usare el comando linspace que incluye numpy.

```
valores =np.linspace(0,2*math.pi,num=100)
```

3.2. Obtener los valores para $\sin(x)$, $\cos(x)$ y $\sin(x)+\cos(x)$ de los 100 valores anteriores

Para esto recorreremos los 100 valores que obtuvimos en el apartado anterior y evaluaremos las funciones de sen, cos y la suma de ambas y las guardaremos en vectores diferentes.

```

for pos in range(0,valores.size):
    valores_sin = np.append(valores_sin , math.sin(valores[pos]))
    valores_cos = np.append(valores_cos , math.cos(valores[pos]))
    valores_mix = np.append(valores_mix ,
    math.sin(valores[pos])+math.cos(valores[pos]))

```

3.3. Visualizar las tres curvas simultáneamente en el mismo plot(con líneas discontinuas en negro, azul y rojo

Para eso uso el comando plot. Lo primero que le tenemos que pasar a plot es los valores del eje x. Después debe ir los valores del eje y. También indicaremos que queremos líneas discontinuas con “- -” y el color. Tendremos una salida como la que se ve en la Figura 2.

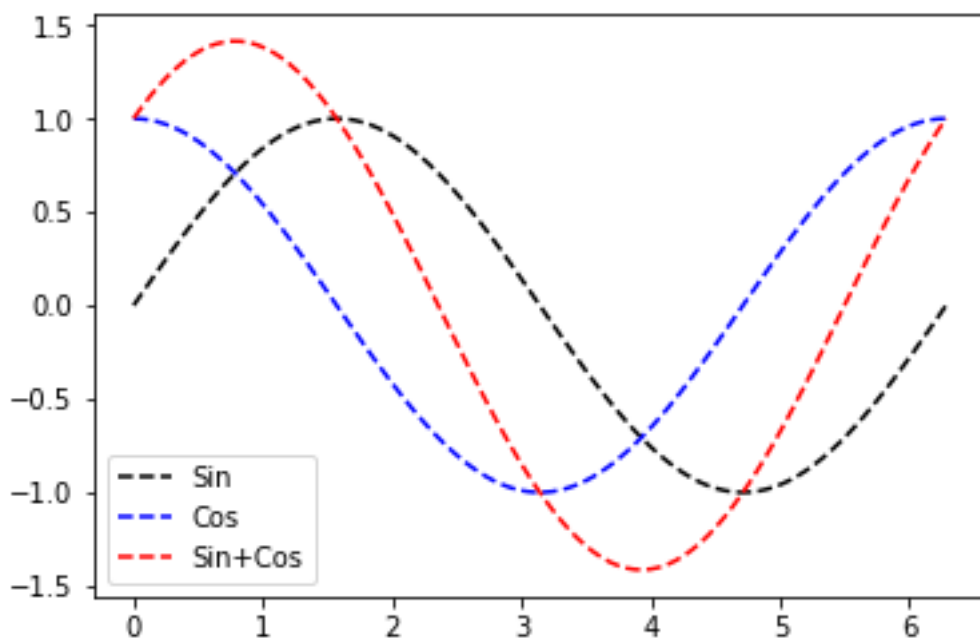


Figura 2: Grafico de líneas discontinuas.