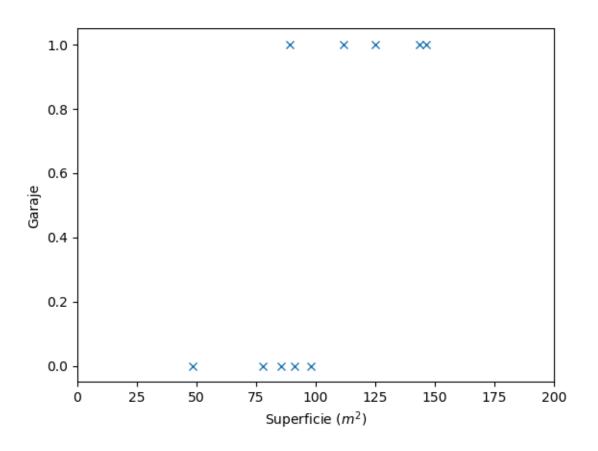
- Hipótesis
 - Función signo
 - Función logística
- Función de coste
 - -0-1
 - Logística
- Evaluación
 - Matriz de confusión y métricas derivadas
 - Análisis ROC
 - Curva de aprendizaje

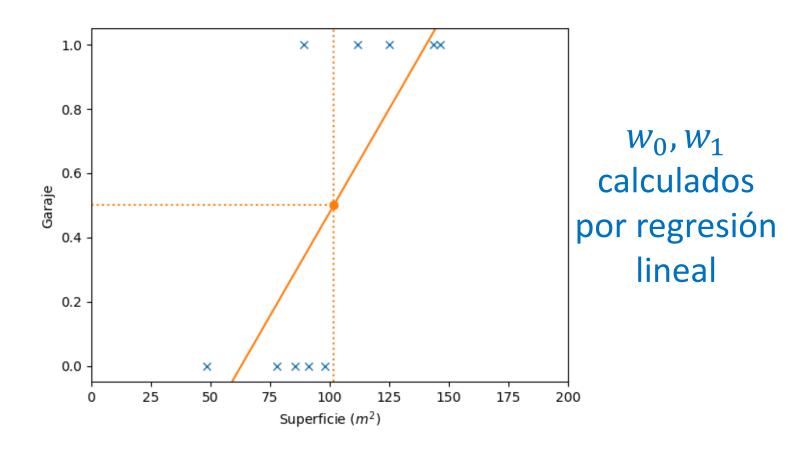
Clasificación Ejemplo en el sector eléctrico

- La empresa está impulsando la transición al vehículo eléctrico. Para ello tiene una política de marketing que se dirige captar nuevos usuarios entre sus clientes.
 - Dado el coste de dicha política, la acción comercial no se dirige a todos los clientes de manera universal, sino sólo a aquéllos que son potenciales compradores.
 - ¿El nuevo cliente es uno de ellos?
- Para dilucidarlo se plantea distintas cuestiones previas

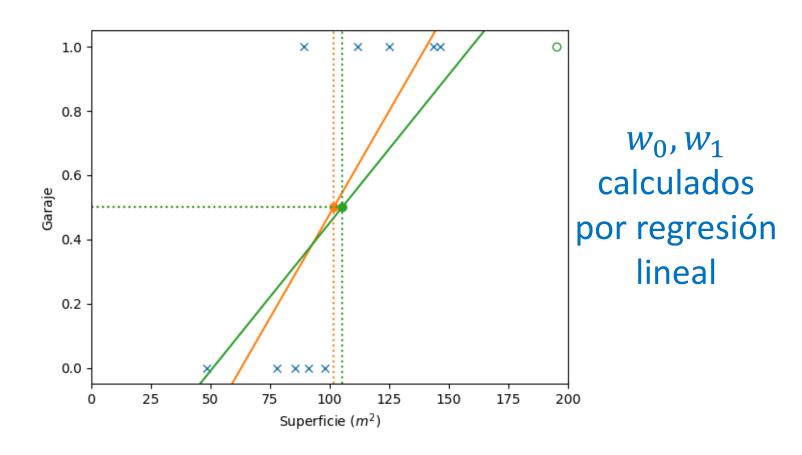
Clasificación Ejemplo en el sector eléctrico

- La primera cuestión es saber si el cliente tiene o no garaje propio. Ese dato no consta en sus bases de datos, por lo que realiza un muestreo entre sus clientes.
- De este muestreo obtiene dos datos
 - 1. Superficie de la vivienda (m²)
 - 2. Tiene garaje (Si/No)
- Con esa información quiere inferir sin un determinado cliente tiene garaje en función del tamaño de su vivienda (dato que sí consta en sus bases de datos)

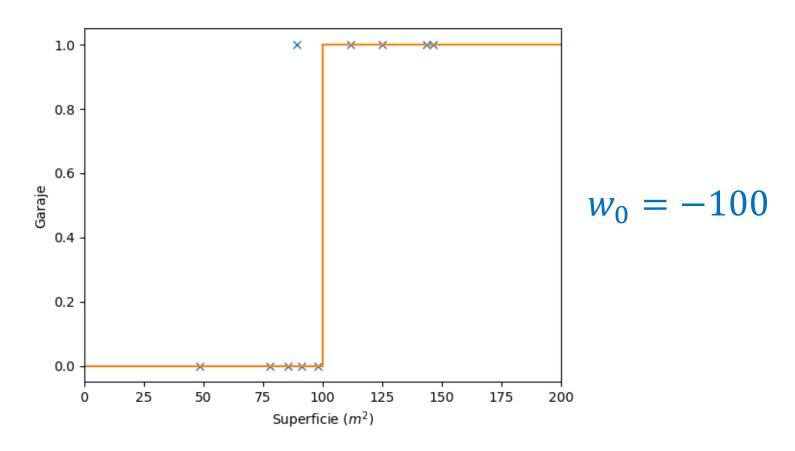




$$h_w(x) = w_0 + w_1 x$$



$$h_w(x) = w_0 + w_1 x$$



$$h_w(x) = \frac{1 + \text{sign}(x + w_0)}{2}$$

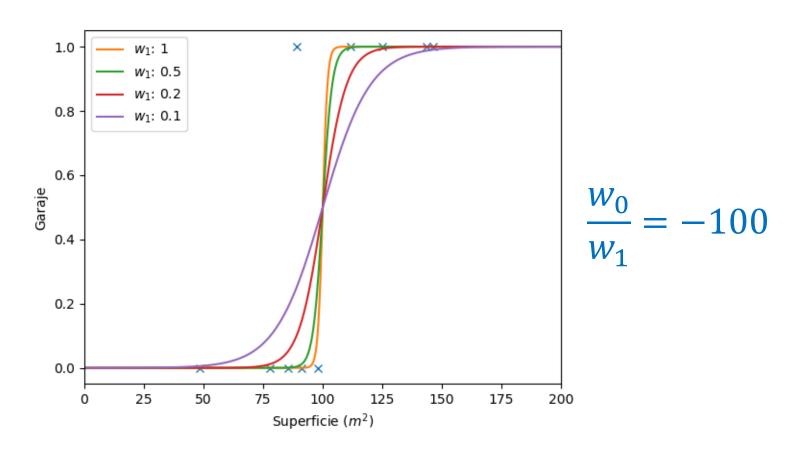
5. Optimización del coste

$$h_w(x) = \frac{1 + \operatorname{sign}(x + w_0)}{2}$$

$$\frac{d}{dw}J(h_w(x),y) = 0$$

La función sign(x) no es derivable (en el origen)

3. Formulación de hipótesis



Función logística

$$h_w(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}$$

$$z \equiv w_0 + w_1 x$$

3. Formulación de hipótesis

Cuota (odds)

$$o \equiv \frac{p}{1-p}$$

p: probabilidad de que tenga garaje

Log-odds

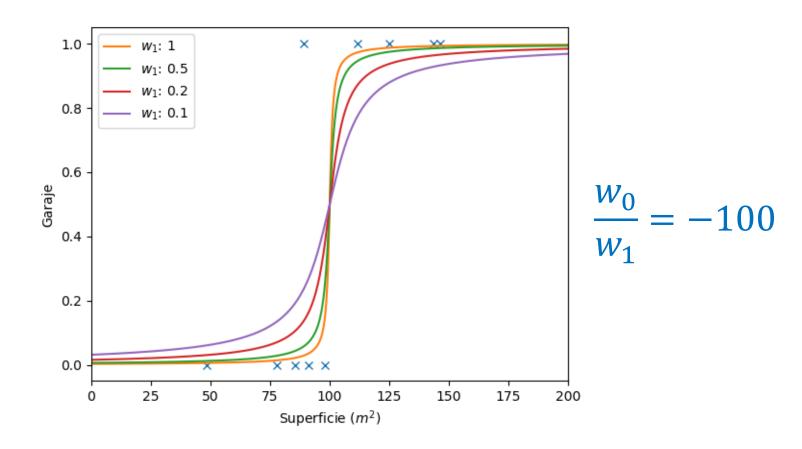
$$Ln(o) = z = w_0 + w_1 x$$

Unida de medida: logit (logistic unit)

Puede usarse otra función no lineal z = f(x) (p.e. polinómica)

$$o = e^z = e^{(w_0 + w_1 x)}$$

$$p = \frac{o}{1+o} = \frac{1}{1+o^{-1}} = \frac{1}{1+e^{-z}} = \frac{1}{1+e^{-(w_0+w_1x)}}$$

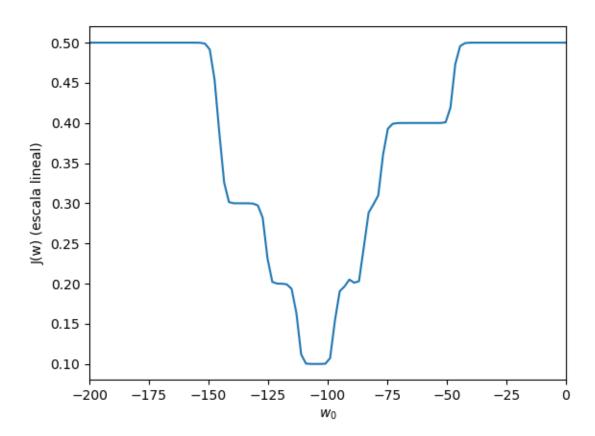


$$n_w(x) = \frac{1}{2} + \frac{\arctan(z)}{\pi}$$
 $z \equiv w_0 + w_1 x$

- Hipótesis
 - Función signo
 - Función logística
- Función de coste
 - -0-1
 - Logística
- Evaluación
 - Matriz de confusión y métricas derivadas
 - Análisis ROC
 - Curva de aprendizaje

4. Elección de la función de coste

Hipótesis: Función logística



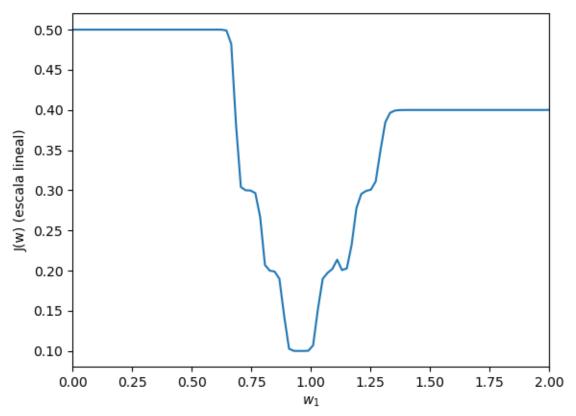
$$w_1 = 1$$

Coste cuadrático No convexo

$$J(h_w(x), y) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (h_w(x^{(i)}) - y^{(i)})^2$$

4. Elección de la función de coste

Hipótesis: Función logística



$$w_0 = -100$$

Coste cuadrático No convexo

$$J(h_w(x), y) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (h_w(x^{(i)}) - y^{(i)})^2$$

4. Elección de la función de coste

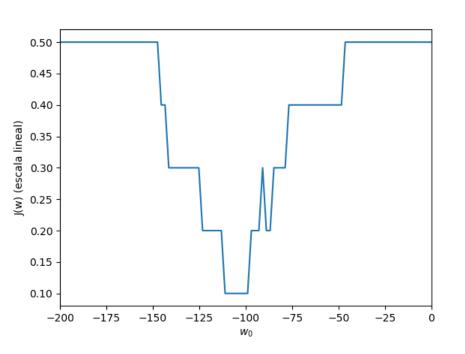
Función de coste 0-1

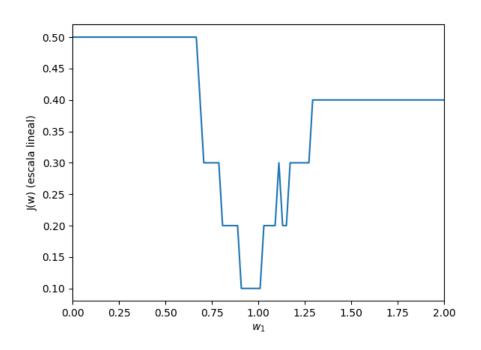
$$\hat{y} = \begin{cases} 1, h_w(x) \ge t_h \\ 0, h_w(x) < t_h \end{cases} \qquad t_h = 0.5$$

$$I(u) \equiv \begin{cases} 1, u = True \\ 0, u = False \end{cases}$$

$$J(h_w(x), y) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} I(\hat{y}^{(i)} \neq y^{(i)}) = ACC$$

$$ACC \equiv \frac{\#aciertos}{n}$$





Coste 0-1
No convexo

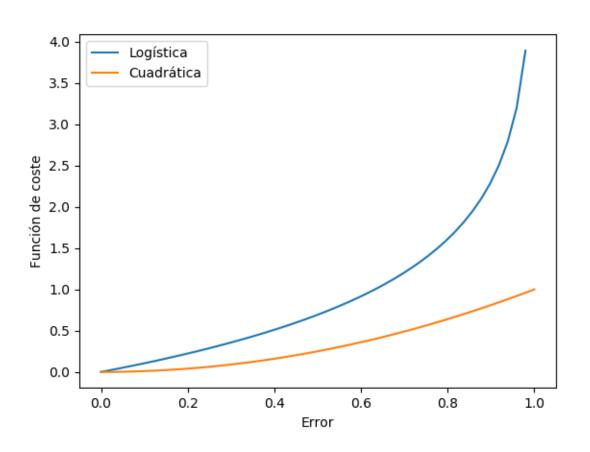
4. Elección de la función de coste

Función de coste logística (cros-entropía)

$$e(h_w(x), y) = |h_w(x) - y|$$

$$L(h_w(x), y) = -Ln(1 - e)$$

$$J(h_w(x), y) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n L(h_w(x^{(i)}), y^{(i)})$$



$$L(h_w(x), y) = -Ln(1 - e)$$

4. Elección de la función de coste

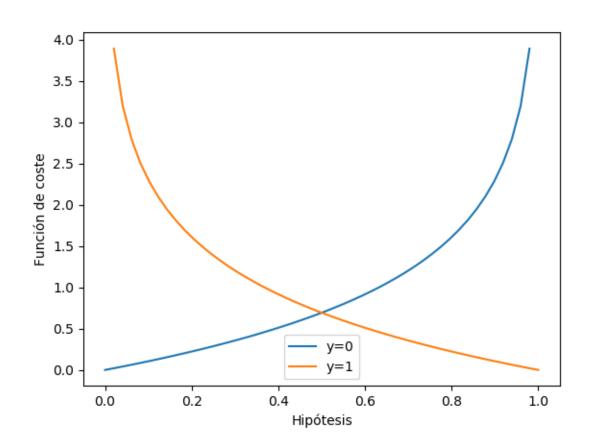
Función de coste logística (cros-entropía)

$$e = |h_w(x) - y| = \begin{cases} 1 - h_w(x), \forall y = 1 \\ h_w(x), \forall y = 0 \end{cases}$$

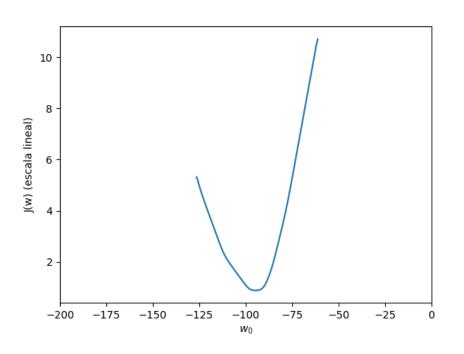
$$L(h_w(x), y) = -Ln(1 - e) = \begin{cases} -Ln(h_w(x)), \forall y = 1\\ -Ln(1 - h_w(x)), \forall y = 0 \end{cases}$$

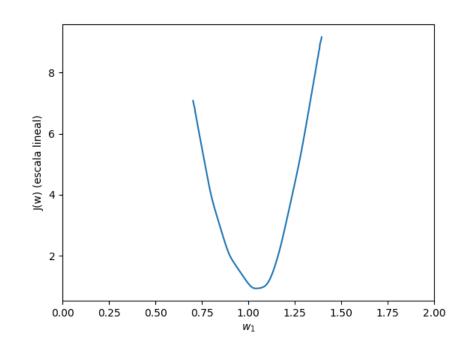
$$L(h_w(x), y) = -yLn(h_w(x)) - (1 - y)Ln(1 - h_w(x))$$

$$J(h_w(x), y) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} L(h_w(x^{(i)}), y^{(i)})$$

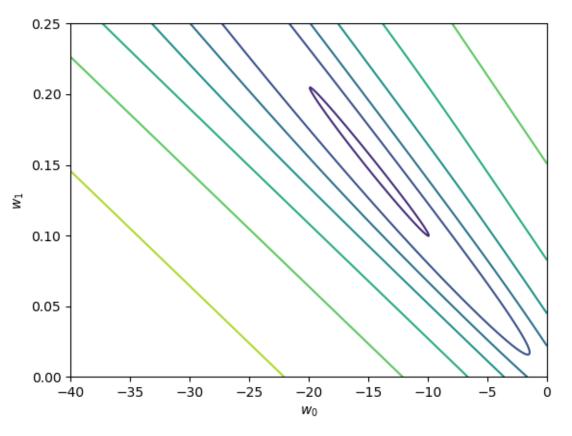


$$L(h_w(x), y) = -yLn(h_w(x)) - (1 - y)Ln(1 - h_w(x))$$





Función de coste logística (cros-entropía) CONVEXA



Función de coste logística (cros-entropía) CONVEXA

4. Elección de la función de coste

Función de coste logística con regularización

$$L(h_w(x), y) = -yLn(h_w(x)) - (1 - y)Ln(1 - h_w(x))$$

$$J(h_w(x), y) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} L(h_w(x^{(i)}), y^{(i)}) + \lambda ||w||_2^2$$

5. Optimización del coste

$$w^* = \arg\min_{w} J(h_w(x), y)$$

$$\nabla_{w}J(h_{w}(x),y)=0$$

$$\nabla_{w} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} Loss(h_{w}(x^{(i)}), y^{(i)}) = 0$$

$$\sum_{i=1}^{n} \nabla_{w} Loss(h_{w}(x^{(i)}), y^{(i)}) = 0$$

5. Optimización del coste

$$\sum_{i=1}^{n} \nabla_{w} - Ln\left(1 + (2y^{(i)} - 1)(h_{w}(x^{(i)}) - y^{(i)})\right) = 0$$

$$\sum_{i=1}^{n} \frac{(2y^{(i)} - 1)(\nabla_{w} h_{w}(x^{(i)}) - y^{(i)})}{1 + (2y^{(i)} - 1)(h_{w}(x^{(i)}) - y^{(i)})} = 0$$

$$h_w(x) = \frac{1}{1 + e^{-(w_0 + w_1 x)}}$$

5. Optimización del coste

$$\nabla_{w} h_{w} = \begin{bmatrix} \frac{\partial h_{w}}{\partial w_{0}} & \frac{\partial h_{w}}{\partial w_{1}} \end{bmatrix}$$

$$\frac{\partial h_w}{\partial w_0} = \frac{-1}{(1 + e^{-(w_0 + w_1 x)})^2} e^{-(w_0 + w_1 x)} (-1)$$

$$\frac{\partial h_w}{\partial w_1} = \frac{-1}{(1 + e^{-(w_0 + w_1 x)})^2} e^{-(w_0 + w_1 x)} (-x)$$

5. Optimización del coste

$$\begin{cases} \sum_{i=1}^{n} \frac{(2y^{(i)} - 1) \left(\frac{\partial h_{w}(x^{(i)})}{\partial w_{0}} - y^{(i)} \right)}{1 + (2y^{(i)} - 1) (h_{w}(x^{(i)}) - y^{(i)})} = 0 \\ \sum_{i=1}^{n} \frac{(2y^{(i)} - 1) \left(\frac{\partial h_{w}(x^{(i)})}{\partial w_{1}} - y^{(i)} \right)}{1 + (2y^{(i)} - 1) (h_{w}(x^{(i)}) - y^{(i)})} = 0 \end{cases}$$

5. Optimización del coste

$$\sum_{i=1}^{n} \frac{(2y^{(i)} - 1) \left(\frac{e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})}}{(1 + e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})})^2} - y^{(i)} \right)}{1 + (2y^{(i)} - 1) \left(\frac{1}{1 + e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})}} - y^{(i)} \right)} = 0$$

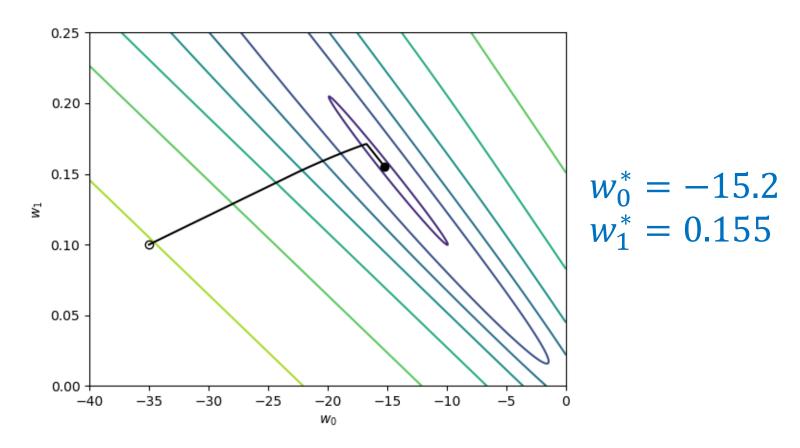
$$\sum_{i=1}^{n} \frac{(2y^{(i)} - 1) \left(\frac{x^{(i)} e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})}}{(1 + e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})})^2} - y^{(i)} \right)}{1 + (2y^{(i)} - 1) \left(\frac{1}{1 + e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})}} - y^{(i)} \right)} = 0$$

5. Optimización del coste

$$\sum_{i=1}^{n} \frac{(2y^{(i)} - 1) \left(\frac{e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})}}{(1 + e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})} - y^{(i)})} - y^{(i)} \right)}{1 + (2y^{(i)} - 1) \left(\frac{e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})}}{(1 + e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})})^2} - y^{(i)} \right)} = 0$$

$$\sum_{i=1}^{n} \frac{(2y^{(i)} - 1) \left(\frac{e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})}}{(1 + e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})})^2} - y^{(i)} \right)}{1 + (2y^{(i)} - 1) \left(\frac{1}{1 + e^{-(w_0 + w_1 x^{(i)})}} - y^{(i)} \right)} = 0$$

5. Optimización del coste



Gradient Descent

- Hipótesis
 - Función signo
 - Función logística
- Función de coste
 - -0-1
 - Logística
- Evaluación
 - Matriz de confusión y métricas derivadas
 - Análisis ROC
 - Curva de aprendizaje

$$n_{train} = 10$$

$$t_h = 0.5$$

Cliente	Superficie (m²) $x^{(i)}$	Garaje $y^{(i)}$	Predicción $m{h}^{(i)}$	Garaje $\widehat{oldsymbol{\widehat{y}}^{(oldsymbol{i})}}$
11	139	S	0.998	S
12	54	N	0.001	N
13	96	S	0.428	N
14	95	N	0.372	N
15	132	S	0.994	S
•	:	:	:	:

$$h_w(x) = \frac{1}{1 + e^{-(w_0 + w_1 x)}}$$

$$\hat{y} = \begin{cases} 0, \forall h_w(x) < t_h \\ 0, \forall h_w(x) \ge t_h \end{cases}$$

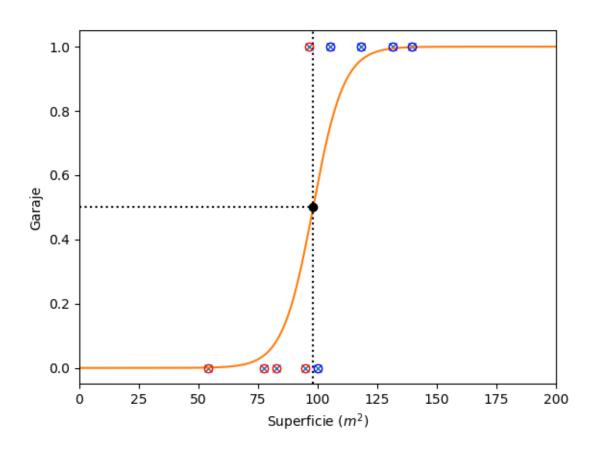
6. Evaluación del resultado

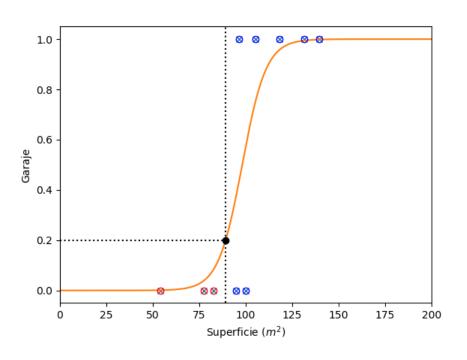
Matriz de confusión

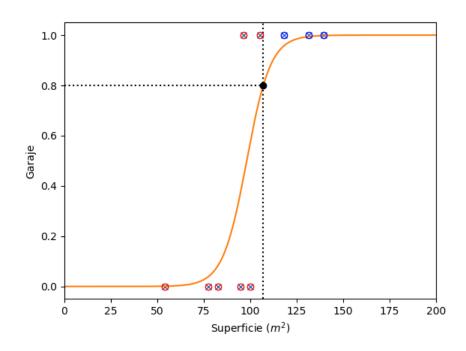
		Clase calculada		
		P	N	Elementos
Class and	P	TP	FN	n_P
Clase real	N	FP	TN	n_N
Estimaciones		e_P	e_N	n

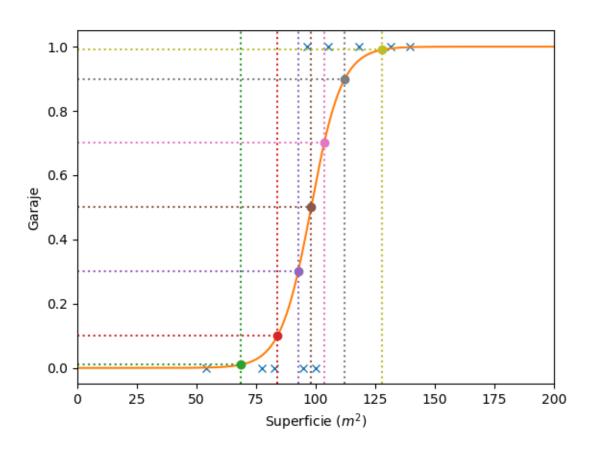
		Clase calculada		
		P	N	Elementos
	P	545	46	591
Clase real	N	77	322	399
Estimaciones		622	368	990

Nombre	Acrónimo	Expresión	Valor
Sensitivity	SNS	$\frac{TP}{TP + FN}$	0.9222
Specificity	SPC	$\frac{TN}{TN + FP}$	0.8070
Precision	PRC	$\frac{TP}{TP + FP}$	0.8762
Negative Predictive Value	NPV	$\frac{TN}{TN + FN}$	0.8750
Accuracy	ACC	$\frac{TP + TN}{TP + TN + FP + FN}$	0.8758
F ₁ Score	F ₁	$2\frac{SNS \cdot PRC}{SNS + PRC}$	0.8986
Geometric Mean	GM	$\sqrt{SNS \cdot SPC}$	0.8627

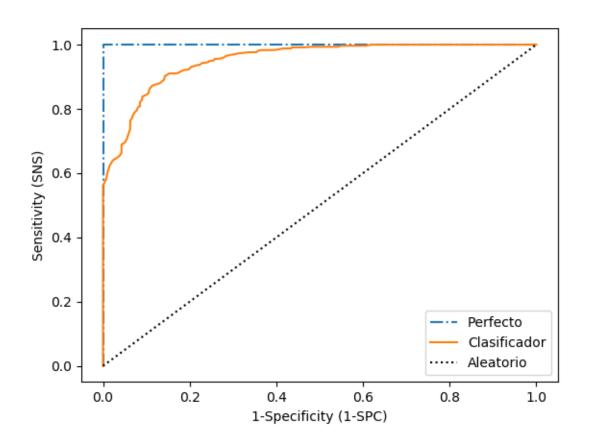






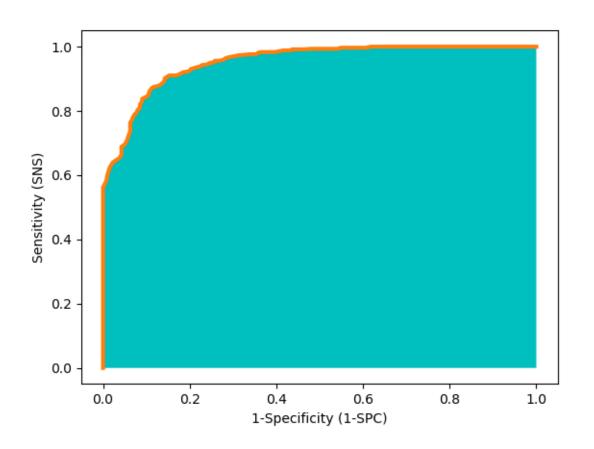


6. Evaluación del resultado

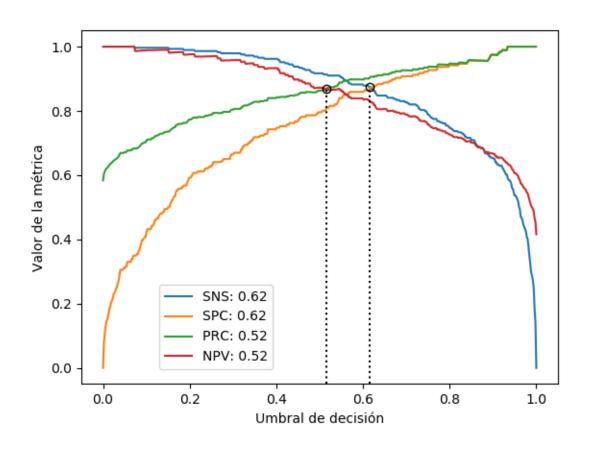


Receiver operating characteristic (ROC)

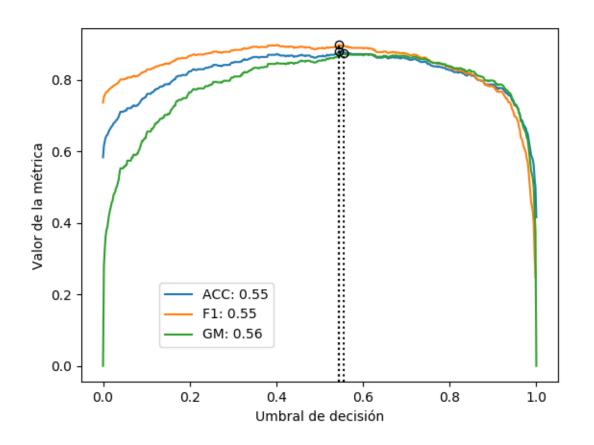
6. Evaluación del resultado



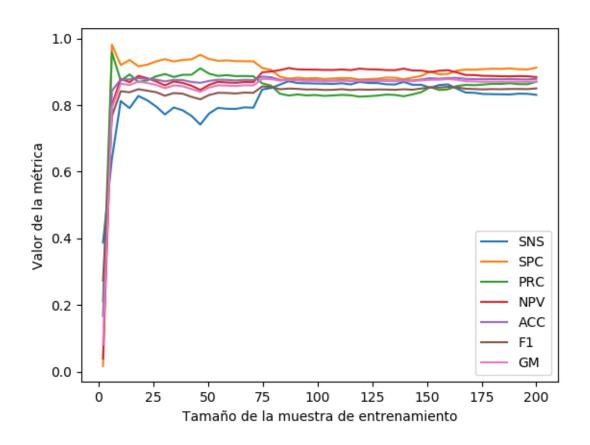
Area Under Curve (AUC) AUC = 0.9519



Elección del umbral de decisión Datos de validación



Elección del umbral de decisión Datos de validación



Curva de aprendizaje