



- Vecinos más cercanos
- Árboles de decisión • Clasificación Bayesiana (Naïve Bayes)
- Redes neuronales
- Deep learning
- Ensembles (combinación de clasificadores base)



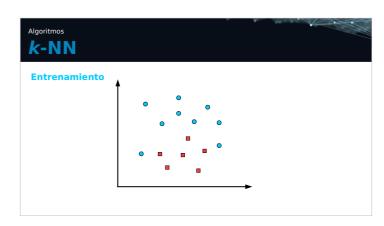
Aprendizaje basado en Instancias (Instance-based Learning o Memorybased Learning) es una familia de algoritmos de aprendizaje que, en lugar de realizar generalizaciones, compara nuevas instancias (ejemplos) con las instancias vistas en el entrenamiento, las cuales almacena en memoria

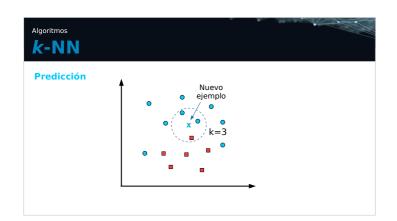


Asumiendo que cada ejemplo puede representarse como un punto en un espacio n-dimensional, para un ejemplo en particular los k ejemplos más cercanos en el espacio son sus **vecinos más cercanos**

k- Nearest Neighbors: almacena todos los ejemplos disponibles y predice la clase de nuevos ejemplos en base a la **similitud** con ellos:

- Para **clasificación**: el ejemplo se asigna a la clase más frecuente entre sus *k* vecinos más cercanos (votación por mayoría)
- Para $\mathbf{regresi\acute{o}n}$: promedio de los valores de los k vecinos más cercanos

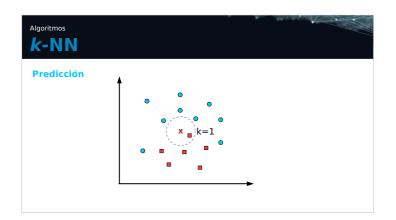


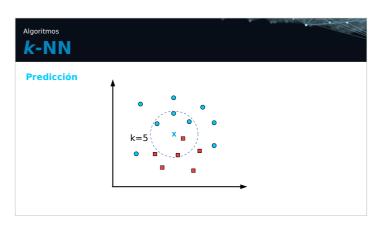


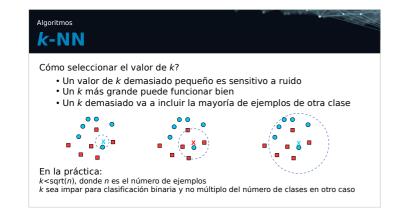
Algoritmos **K-NN**

k-NN requiere calcular la similitud/distancia entre ejemplos:

- La elección de la medida depende del tipo de características
- Para valores reales es común la distancia Euclideana (las características tienen que estar en la misma escala o normalizadas)
- Para valores binarios se puede usar la distancia de Hamming, por ejemplo, que cuenta el número de discrepancias
- Cuando hay características de distintos tipos se pueden usar medidas mixtas (por ejemplo, Euclidiana y Hamming)
- Cada característica podría tener un peso asociado en la medida de similitud









• Almacenar los ejemplos de entrenamiento

Predicción

- Calcular la distancia del nuevo ejemplo con todos los ejemplos de entrenamiento
- Identificar los k vecinos más cercanos
- Usar las clases de los k vecinos más cercanos para determinar la clase del nuevo ejemplo (voto por mayoría)

Algoritmos

Pros

- Simple e intuitivo
- No requiere construir un modelo explícito, rápido para entrenamiento
 → Lazy Learning
- Buena precisión si el número de ejemplos es lo suficientemente grande
- Capaz de hacer una predicción aún con pocos ejemplos, si estos son representativos
- Incremental



Contras

- Requiere espacio de almacenamiento para todo el conjunto de entrenamiento
- Es sensible a ruido en los ejemplo y características, también a la presencia de *outliers*
- Lento para predicción, necesita comparar con todos los ejemplos de entrenamiento
- Desbalance en tiempos de entrenamiento/predicción
 - → Requerimientos del dominio (por ejemplo, clasificación de *spam*)

Algoritmos **K-NN**

Variaciones de k-NN

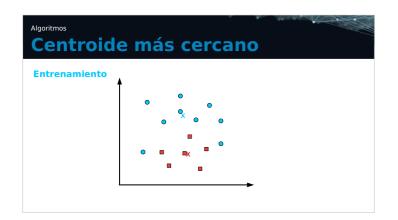
- Mejorar los tiempos de cómputo:
 - Mejorar las estructuras de datos para una búsqueda más rápida de los vecinos (indexación)
 - → Puede ser suficiente con aproximar los vecinos más cercanos
- Reducir la necesidad de almacenamiento:
- Mantener un subconjunto de los ejemplos de entrenamiento (representativos)

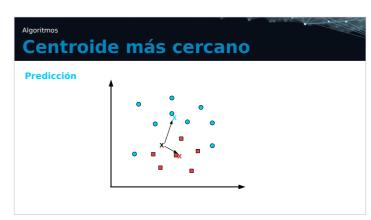
Centroide más cercano

Clasificación basada en centroides:

- Para cada clase se calcula una instancia **prototipo** sumando los ejemplos de entrenamiento de esa clase
- Durante la clasificación se asigna la clase del prototipo más cercano en base a una medida de distancia/similitud

Rocchio: inicialmente utilizado como un método de feedback de relevancia, se adaptó luego para clasificación de textos





Centroide más cercano

Entrenamiento

 \bullet Construir un prototipo o centroide para cada clase $c_{\scriptscriptstyle i}$ con todos los ejemplos de entrenamiento pertenecientes a c_i

- Calcular la distancia del nuevo ejemplo con los centroides de todas las clases
- Asignar al ejemplo la clase del centroide más cercano

Centroide más cercano

- Crea una representación simple para cada clase, el centroide
- · La clasificación es basada en la distancia al centroide
- Muy usada en clasificación de textos
- Eficiente en tiempos de entrenamiento y clasificación
- Incremental

Contras

- Menos preciso que otros algoritmos
- Sensible a ruido y *outliers*

Árboles de Decisión

Inducción de árboles de decisión:

El algoritmos de aprendizaje construye un árbol de decisión que representa la relación existente entre la clase y sus atributos

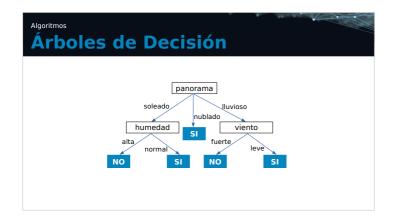
Es decir, se produce un proceso de generalización de forma que el árbol de decisión generado clasifica correctamente los ejemplos dados

Algoritmos

Árboles de Decisión

Los algoritmos de **inducción de árboles de decisión** generan estructuras en forma de árbol donde:

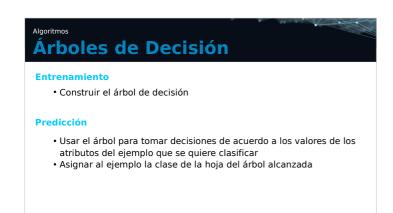
- Los nodos corresponden a atributos o características
- Las ramas saliendo de un nodo son evaluaciones sobre el valor de un nodo
- Las hojas son clases o categorías

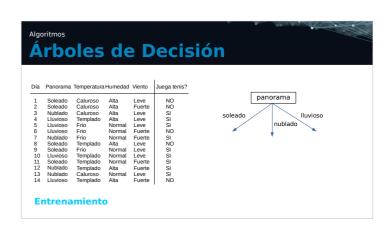


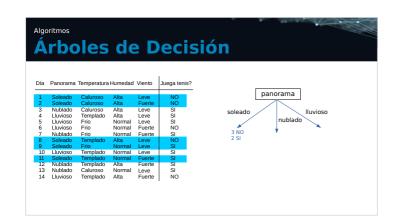
Árboles de Decisión

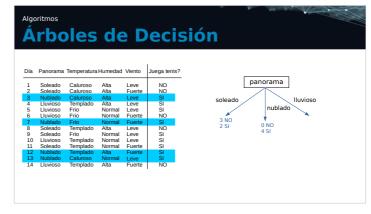
El algoritmos básico de construcción de árboles de decisión (divide y conquista):

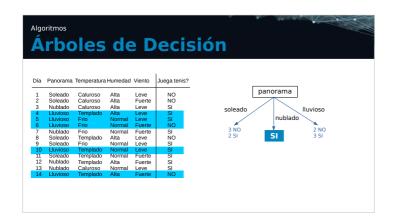
- El árbol de construye de manera top-down, particionando recursivamente
- Evaluar cada característica para determinar que tan buena es para dividir los ejemplos de entrenamiento
- Elegir el mejor atributo y crear una rama para cada uno de sus valores posibles
- Calcular los ejemplos en cada rama
- Asignar una clase si es posible o repetir los pasos anteriores con los restantes atributos

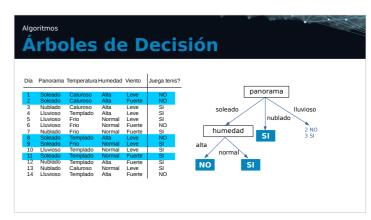


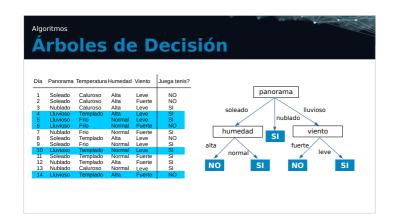


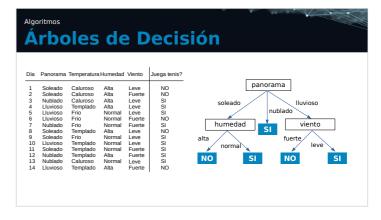












Árboles de Decisión

Qué atributo divide mejor los ejemplos?

- Una buena división da mayores certezas sobre la clasificación que antes de hacerla
- Entropía: es una medida que caracteriza la (in)pureza de una colección ejemplos

$$E(S) = -\sum_{i=1}^{k} p_{i} \log_{2}(p_{i})$$

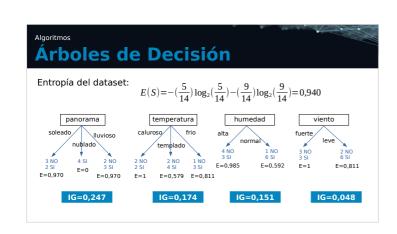
 $E(S)\!=\!-\sum_{i=1}^k p_i \log_2(p_i)$ donde S un conjunto de ejemplos y p_i la proporción de ejemplos de S que pertenecen a la clase i

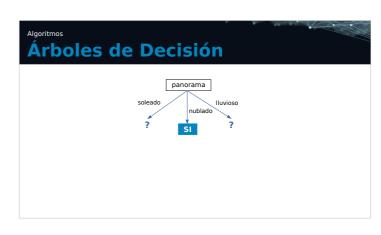
Árboles de Decisión

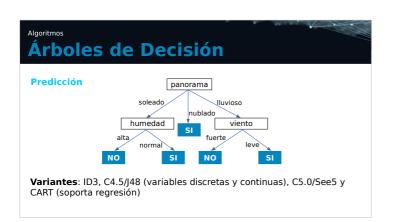
Qué atributo divide mejor los ejemplos?

• Information Gain: la ganancia de información de un atributo A es la reducción esperada en la entropía de la colección S al particionar los ejemplos por tal atributo

$$IG(S,A)\!=\!E(S)\!-\!\sum_{v\in \mathit{values of }A}\frac{|S_v|}{|S|}E(S_v)$$









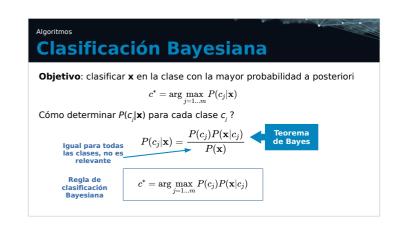
Pros

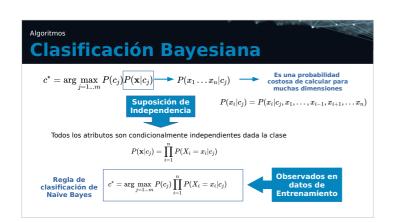
- Fáciles de interpretar y útiles para explicación
- Es posible derivar reglas

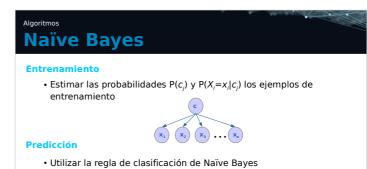
Contras

- El tiempo de entrenamiento con muchas dimensiones es elevado
- Un ejemplo solo puede descender por una rama del árbol
- · No considera interacciones entre los atributos
- Cada decisión se basa en un único atributo, no se recupera de errores en las ramas
- No incrementales
- Puede sufrir de *overfitting*

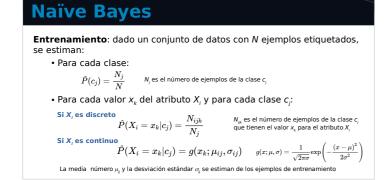
Clasificación Bayesiana Enfoque probabilístico: ve el aprendizaje supervisado desde un punto de vista probabilístico, la clasificación se fundamenta entonces en la teoría de probabilidades (teorema de Bayes). Sean X_1, \dots, X_n un conjunto de atributos, la clase C y un ejemplo con valores observados para los atributos x_1, \dots, x_n La clasificación consiste en estimar la probabilidad **a posteriori**: $P(c_j|\mathbf{x})$ de manera que la predicción es la clase c_j que maximice dicha probabilidad

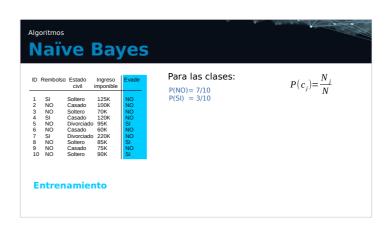


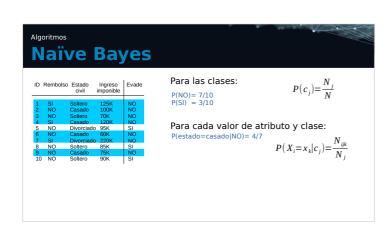


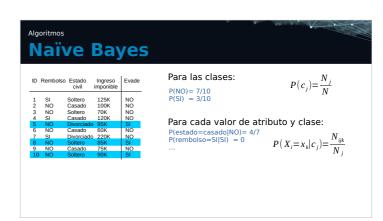


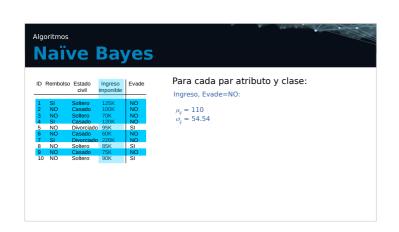
• Predice la probabilidad para cada clase c_i



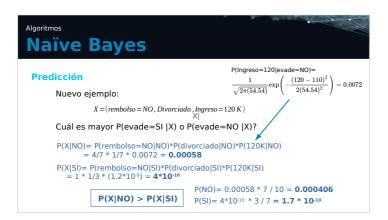














Pros

- Eficiente en tiempos de entrenamiento y clasificación
- Es robusto a atributos irrelevantes y *outliers*
- Trabaja con valores faltantes, ignorando la instancia en el cálculo de probabilidades
- Maneja bien combinación de atributos discretos y continuos
- Incremental

Contras

• Hace una suposición fuerte de independencia entre los atributos (poco realista en muchos casos, nunca es cierta en textos)

Algoritmos **SVM**

Support Vector Machines (SVMs): las máquinas de vectores de soporte fueron propuestas por (Vapnik et al., 1992)

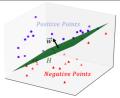
SVMs es un clasificador **binario** que encuentra un hiperplano para separar dos clases de datos (positivos y negativos)

Espacio de características inducido por un *kernel* para datos no linealmente separables

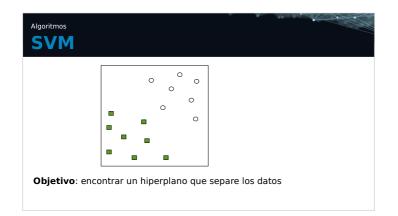
SVM

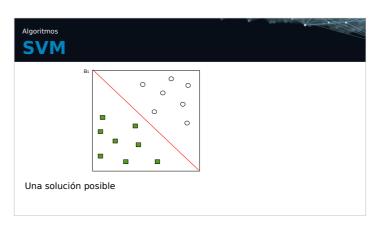
Cada observación consiste en:

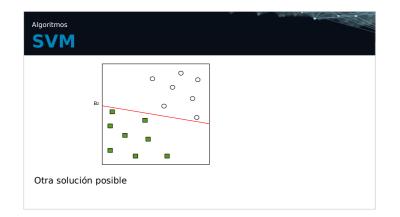
Atributos $x_i \in \mathbb{R}^n, i=1,...,l$ Clase $y_i \in \{+1,-1\}$

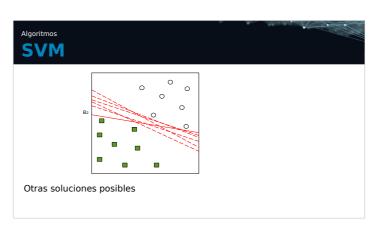


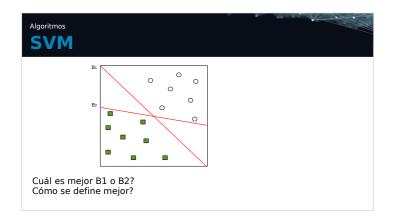
Existe un hiperplano H que separa los ejemplos positivos (+1) de los negativos (-1). Los puntos que están en el hiperplano satisfacen $\mathbf{w} \cdot \mathbf{x} + \mathbf{b} = 0$, donde \mathbf{w} es un vector ortogonal que define la orientación del hiperplano y \mathbf{b} representa el desplazamiento desde el origen

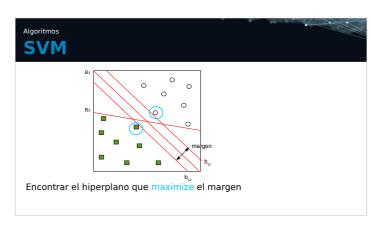


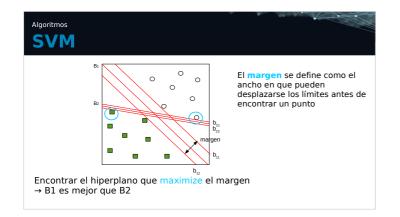


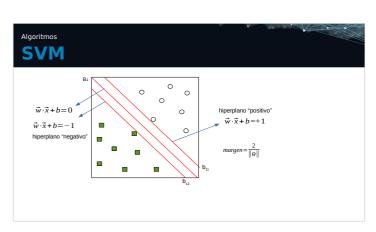


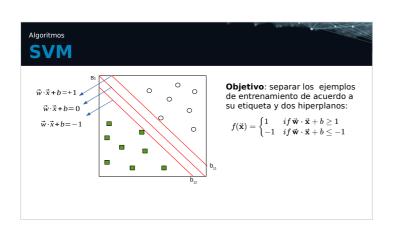














Entrenamiento

• Encontrar el hiperplano con máximo margen implica resolver el problema de optimización con restricciones:

maximizar:
$$\frac{2}{\|\vec{\mathbf{w}}\|}$$
 sujeto a: $y_i = \begin{cases} 1 & \text{if } \vec{\mathbf{w}} \cdot \vec{x_i} + b \geq 1 \\ -1 & \text{if } \vec{\mathbf{w}} \cdot \vec{x_i} + b \leq -1 \end{cases}$ minimizar: $\frac{\|\vec{\mathbf{w}}\|^2}{2}$ $y_i(\vec{\mathbf{w}} \cdot \vec{x_i} + b) \geq 1$

Predicción

• Una vez encontrado w y b, para un ejemplo x_i :

$$f(ec{x_i}) = egin{cases} 1 & if \ ec{\mathbf{w}} \cdot ec{x_i} + b \geq 1 \ -1 & if \ ec{\mathbf{w}} \cdot ec{x_i} + b \leq -1 \end{cases}$$

Algoritmos SVM

Pros

- Buena precisión, especialmente en datos altamente dimensionales (por ejemplo, textos)
- Eficiente para predicción

Contras

- Clasificación binaria (one-vs-all o one-vs-one)
- Trabaja en el espacio de números reales, se necesita convertir valores discretos a numéricos
- Requiere ajuste de kernel y parámetros

Próxima clase

Algoritmos de Aprendizaje Supervisado

- Vecinos más cercanos
- Árboles de decisión
- Clasificación Bayesiana (Naïve Bayes)
- SVMs
- · ...más Módulo 2 y 4

Evaluación del Aprendizaje

- Metodologías
- Métricas