



Ayudantía Análisis de datos – PEP 2

Ayudante Gustavo Hurtado



Contenido incluido en la PEP 2

- Capítulo V Reglas de Asociación.
- Capítulo VI Clasificación Bayesiana.
- Capítulo VII Árboles de Decisión.



Objetivos

- Comprender el entorno de problemas y la génesis de las reglas de asociación.
- Conocer las definiciones formales de las reglas de asociación.
- Comprender y manipular los parámetros necesarios para evaluar en forma cualitativa una regla.
- Comprender los problemas combinatorios subyacentes a la búsqueda de relaciones frecuentes.
- Evaluar las diferentes medidas de calidad de una regla de asociación.
- Dominar los algoritmos para la búsqueda de reglas frecuentes.



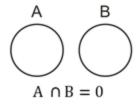
Problema:

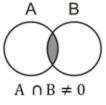
Mejorar la calidad de decisiones comerciales a través del análisis de transacciones de compras que se han realizado en el pasado.

Definiciones básicas de Probabilidades:

Sucesos mutuamente excluyentes, no pueden ocurrir al mismo tiempo son disjuntos, la ocurrencia de uno impide la del otro.

Sucesos no excluyentes, pueden ocurrir al mismo tiempo pero no dependen uno del otro para que se realice su ocurrencia.





$$P(A \cup B) = P(A) + P(B)$$

Reglas de Adición

$$P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(A \cap B)$$



Definiciones básicas de Probabilidades:

Sucesos independientes, son sucesos cuya ocurrencia no tiene efecto sobre la probabilidad de ocurrencia de otro.

Sucesos dependientes, son sucesos cuya ocurrencia tiene efecto directo sobre la probabilidad de ocurrencia de otro.

$$P(A \cap B) = P(A)P(B)$$
 Reglas de Multiplicación $P(A \cap B) = P(A)P(B \mid A)$

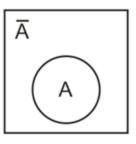
• Dónde P(B|A) probabilidad condicional de B dado A, y al despejar la probabilidad condicional obtenemos:

$$P(B \mid A) = \frac{P(A \cap B)}{P(A)}$$



Definiciones básicas de Probabilidades:

Sucesos complementarios, la no aparición de ellos obliga la ocurrencia del otro.



A = Conjunto de A

 \bar{A} = Complemento de A

Se deduce que $P(A) + P(\bar{A}) = 1$



Definición: Sistema de Información Operacional

Considere una base de datos o Sistema de Información Operacional compuesto por la 4-tupla:

$$SI = \langle U, Q, V, f \rangle$$

Dónde:

U es un universo cerrado (conjunto finito) no vacío de n objetos $[x_1, x_2, ..., x_n]$.

Q es un conjunto finito, no vacío, de p atributos $[q_1, q_2, ..., q_p]$.

V representa el dominio o valores que pueden adquirir los atributos q.

 $f:UxQ \to V$ es una función de decisión o *función de información* (correspondencia funcional) $f(x,q) \in V_q$ para cualquier $q \in Q$ y $x \in U$; y un par "atributo, valor" o (q,v) para todo $q \in Q$, $v \in Vq$ es llamado **descriptor**.



Definición: Transacción

Establezcamos a S como un conjunto de transacciones del sistema de información SI, y en donde cada transacción x_i agrupa un conjunto de atributos (o productos), tal que $x_i \subseteq V$.

```
1 ['q8', 'q1', 'q6', 'q7', 'q5']
2 ['q14', 'q10', 'q12', 'q13', 'q5']
3 ['q3', 'q12', 'q14', 'q7', 'q11', 'q5', 'q8', 'q4']
4 ['q5', 'q14', 'q2', 'q3', 'q11', 'q4', 'q7', 'q8']
5 ['q15', 'q14', 'q7', 'q13', 'q6']
6 ['q7', 'q3', 'q12', 'q4', 'q5', 'q13']
7 ['q12', 'q1', 'q11', 'q4', 'q3']
8 ['q1', 'q3', 'q15', 'q6', 'q7', 'q13', 'q8', 'q5', 'q11']
...
x<sub>i</sub> ['q9', 'q13', 'q8', 'q5', 'q10', 'q11', 'q4', 'q12']
```



Definición: Transacción

• Por consiguiente se dice que cada transacción s_i contiene un conjunto A de productos q en V, si $A \subseteq SI$.

U	q1	q2	q3	q4	q5	q6	q7	q8	q9	q10	q11	q12	q13	q14	q15
1	V	F	F	F	V	V	V	V	F	F	F	F	F	F	F
2	F	F	F	F	V	F	F	F	F	V	F	V	V	V	F
3	F	F	V	V	V	F	V	V	F	F	V	V	F	V	F
4	F	V	V	V	V	F	V	V	F	F	V	F	F	V	F
5	F	F	F	F	F	V	V	F	F	F	F	F	V	V	V
996	F	F	F	V	V	F	F	F	F	V	F	F	F	F	F
997	V	V	F	F	F	V	F	V	F	F	V	F	F	F	F
998	F	F	F	F	V	F	V	F	F	V	V	F	F	F	F
999	F	V	V	F	F	V	F	F	V	F	F	V	F	F	F
1000	F	F	F	F	F	F	V	F	V	V	F	V	F	F	F



Definición: Regla de Asociación

Una Regla de Asociación es una implicación de la forma:

$$A \Longrightarrow B$$

En donde A y B representan dos conjuntos de atributos que cumplen con las condiciones $A \subset V$, $B \subset V$ y $(A \cap B)$ $V = \emptyset$. A es conjunto de productos de la **condición de la regla** denominado *Antecedente* y B es el conjunto de productos de la **conclusión de la regla** denominado *Consecuente*.

Definición: Soporte

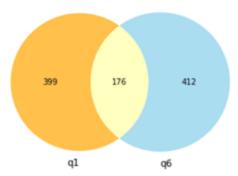
- El **soporte de un conjunto** A de transacciones Sop(A), se define como el <u>número de transacciones de los atributos de A que toman el valor verdadero</u>.
- El **soporte de una regla** Sop(A, B) es el <u>número de transacciones en el conjunto</u> Sopone Sopone

$$Sop(A, B) = A \cap B$$

Ejemplo:

$$A = q1, B = q6$$

$$Sop(q1, q6) = 176$$





Definición: Soporte normalizado

De igual forma para el cálculo de los distintos indicadores, se utiliza la proporción de las transacciones conjuntas entre A y B divididas por el número total de transacciones n. Así el soporte normalizado corresponde a la estimación de la probabilidad de la intersección (o juntura) entre A y B se define como:

$$Sopn(A, B) = \frac{Sop(A, B)}{n} = P(A \cap B)$$

Definición: Soporte

 Esta una medida es anti monótona, al especializar una regla se mantiene o disminuye el soporte.

$$Sop(A, B) = A \cap B$$

Ejemplo:

$$A = q1$$
; $B = q6$

$$Sop(q1, q6) = 176$$

$$A = [q1, q3]; B = q6$$

$$Sop([q1, q3], q6) = 79$$

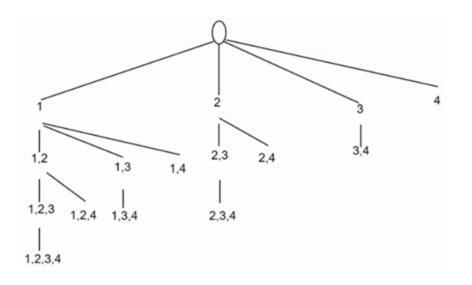
$$A = [q1, q3, q7]; B = q6$$

$$Sop([q1, q3, q7], q6) = 23$$



Definición: Soporte mínimo (minsop**)**

- El algoritmo inicial de Agrawal utiliza esta combinatoria para generar el árbol paso a paso y va realizando una prepoda por soporte.
- Cuando encuentra un nodo cuyo soporte es inferior al *minsop* entonces no genera las combinaciones.





Definición: Confianza

• Dada una regla de asociación $A \Rightarrow B$, la confianza de dicha regla en un conjunto S se define como la proporción de transacciones conjuntas entre A y B divididas por el número de casos de A.

$$Conf(A \Longrightarrow B) = \frac{Sop(A, B)}{Sop(A)}$$

Definición: Confianza normalizada

De igual forma que en el soporte, podemos normalizar el indicador al dividir por el número total de transacciones n. Consideremos entonces la estimación de la probabilidad de A corresponde a dividir al soporte de A por n, así por definición de probabilidad condicional obtenemos:

$$Confn(A \Longrightarrow B) = \frac{\frac{Sop(A,B)}{n}}{\frac{Sop(A)}{n}} = \frac{P(A \cap B)}{P(A)} = P(B/A)$$

Medidas de Calidad: Lift

- Representa una medida de independencia dependencia entre A y B.
- Es una medida de eficiencia a través de correlación entre variables binarias.
- Es **monótona en confianza** al especializar una regla, el *Lift* disminuye proporcional a A, puesto que P(B) se mantiene constante para el proceso de especialización.

$$Lift(A, B) = \frac{Confn(A \Rightarrow B)}{Sopn(B)} \qquad Lift(A, B) = \frac{P(B|A)}{P(B)} \qquad Lift(A, B) = \frac{P(A \cap B)}{P(A)P(B)}$$



Medidas de Calidad: Lift

- Lift = 1, el conjunto aparece una cantidad de veces acorde a lo esperado bajo condiciones de independencia.
- Lift > 1, el conjunto aparece una cantidad de veces superior a lo esperado bajo condiciones de independencia. La ocurrencia de los items de "B" influye en la probabilidad de la ocurrencia de los items de "A".
- Lift < 1, el conjunto aparece una cantidad de veces inferior a lo esperado bajo condiciones de independencia. La ocurrencia de los items de "B" influye en la probabilidad de NO ocurrencia de los items de "A".

Medidas de Calidad: Convicción

 Es una medida que evalúa el grado en que el antecedente influye en la ocurrencia del consecuente, representa la independencia de A y B, y es monótona en confianza. A diferencia del Lift es unidireccional.

$$Conviccion(A \Longrightarrow B) = \frac{n - Sop(B)}{n[1 - Conf(A \Longrightarrow B)]} \qquad Conviccion(A \Longrightarrow B) = \frac{P(A) \cdot P(\bar{B})}{P(A \cap \bar{B})}$$

- El valor tiene un rango entre $[1, +\infty]$.
- Cuanto más alto, mayor probabilidad de ocurrencia del consecuente cuando el antecedente ocurra. El valor 1 indica la independencia de los términos de la regla.

Medidas de Calidad: Laplace

 Es una medida monótona en confianza, para un soporte constante, y es monótona en soporte, para un el confianza constante.

$$Laplace(A \Longrightarrow B) = \frac{Sop(A,B)+1}{Sop(A)+k} \qquad Laplace(A \Longrightarrow B) = \frac{Sop(A,B)+1}{\underbrace{Sop(A,B)}_{c+k}}$$

Dónde: k es una la constante entera mayor que 1, (en clasificadores basados en reglas es el número de clases) y c es igual a la confianza.

Medidas de Calidad: Ganancia

con $\theta < q < 1$

$$Ganancia = Sop(A, B) - \theta Sop(A)$$

• Si la confianza se mantiene constante y $c>\theta$ se observa claramente que la ganancia disminuirá al disminuir el soporte de la regla, puesto que son proporcionales.

Pregunta 3

Una parte de la medida Gini para evaluar reglas de asociación está definida como:

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - P(B/A)]^2 + [1 - P(B/A)]^2$$

• Determine su monotonicidad (monótona o anti-monótona) para el caso del soporte (con confianza constante) y para el caso de confianza (con soporte constante).



Pregunta 3 - Desarrollo

$$Sopn(A) \quad Confn(A \Rightarrow B) \qquad Confn(A \Rightarrow B)$$

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - P(B/A)]^{2} + [1 - P(B/A)]^{2}$$

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}] + [1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}]$$



Pregunta 3 - Desarrollo

$$Sopn(A) \quad Confn(A \Rightarrow B) \qquad Confn(A \Rightarrow B)$$

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - P(B/A)]^{2} + [1 - P(B/A)]^{2}$$

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}] + [1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}]$$

Evaluar: Caso del soporte (con confianza constante).

$$Sopn(A)=0,2 \\ Confn(A\Rightarrow B)=0,5$$

$$Gini(A \to B) = (0,2)[1 - 2(0,5) + (0,5)^{2}] + [1 - 2(0,5) + (0,5)^{2}] = 0,3$$

$$Sopn(A)=0,1 \\ Confn(A\Rightarrow B)=0,5$$

$$Gini(A \to B) = (0,1)[1 - 2(0,5) + (0,5)^{2}] + [1 - 2(0,5) + (0,5)^{2}] = 0,275$$



Pregunta 3 - Desarrollo

$$Sopn(A) \quad Confn(A \Rightarrow B) \qquad Confn(A \Rightarrow B)$$

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - P(B/A)]^{2} + [1 - P(B/A)]^{2}$$

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}] + [1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}]$$

Evaluar: Caso del soporte (con confianza constante).

$$Sopn(A)=0,2 Confn(A\Rightarrow B)=0,5$$

$$Gini(A \to B) = (0,2)[1 - 2(0,5) + (0,5)^{2}] + [1 - 2(0,5) + (0,5)^{2}] = 0,3$$

$$Sopn(A)=0,1 Confn(A\Rightarrow B)=0,5$$

$$Gini(A \to B) = (0,1)[1 - 2(0,5) + (0,5)^{2}] + [1 - 2(0,5) + (0,5)^{2}] = 0,275$$

Al especializar el soporte es

Anti-monótona



Pregunta 3 - Desarrollo

$$Sopn(A) \quad Confn(A \Rightarrow B) \qquad Confn(A \Rightarrow B)$$

$$Gini(A \rightarrow B) = P(A)[1 - P(B/A)]^{2} + [1 - P(B/A)]^{2}$$

$$Gini(A \rightarrow B) = P(A)[1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}] + [1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}]$$

Evaluar: Caso de confianza (con soporte del Antecedente constante).



Pregunta 3 - Desarrollo

$$Sopn(A) \quad Confn(A \Rightarrow B) \qquad Confn(A \Rightarrow B)$$

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - P(B/A)]^{2} + [1 - P(B/A)]^{2}$$

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}] + [1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}]$$

Evaluar: Caso de confianza (con soporte del *Antecedente* constante).

$$Sopn(A)=0,1$$

$$Confn(A\Rightarrow B)=0,5$$

$$Gini(A \rightarrow B) = (0,1)[1-2(0,5)+(0,5)^{2}]+[1-2(0,5)+(0,5)^{2}] = 0,275$$

$$Sopn(A)=0,1$$

$$Confn(A\Rightarrow B)=0,6$$

$$Gini(A \rightarrow B) = (0,1)[1-2(0,6)+(0,6)^{2}]+[1-2(0,6)+(0,6)^{2}] = 0,176$$



Pregunta 3 - Desarrollo

$$Sopn(A) \quad Confn(A \Rightarrow B) \qquad Confn(A \Rightarrow B)$$

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - P(B/A)]^{2} + [1 - P(B/A)]^{2}$$

$$Gini(A \to B) = P(A)[1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}] + [1 - 2P(B/A) + (B/A)^{2}]$$

Evaluar: Caso de confianza (con soporte del *Antecedente* constante).

$$Sopn(A)=0,1$$

$$Confn(A\Rightarrow B)=0,5$$

$$Gini(A \to B) = (0,1)[1-2(0,5)+(0,5)^{2}]+[1-2(0,5)+(0,5)^{2}] = 0,275$$

$$Sopn(A)=0,1$$

$$Confn(A\Rightarrow B)=0,6$$

$$Gini(A \to B) = (0,1)[1-2(0,6)+(0,6)^{2}]+[1-2(0,6)+(0,6)^{2}] = 0,176$$

Al especializar la confianza es

Anti-monótona



Pregunta 5

- Un analista de marketing tiene la hipótesis que existe una fuerte relación (más del 50%) entre personas que están suscritas al diario El Mercurio y Estrategia, con las personas que toman sus vacaciones en el extranjero y en el sur del país. Para comprobar esta hipótesis posee las bases de datos de las suscripciones a los periódicos y de la empresa Latam.
- Construya una base de datos de no más de 10 ejemplos que compruebe la hipótesis.
 Considerando un soporte de más del 10%, cuando el universo está constituido por las personas comunes a las tres bases de datos.



Pregunta 5 - Desarrollo

	Rut Cliente	El Mercurio (EM)	Estrategia (ES)	Latam (LT)
1	11200200-0	V	V	V
2	12300300-1	V	F	V
3	13400400-2	V	V	F
4	14500500-3	V	V	V
5	15600600-4	F	V	V
6	16700700-5	V	V	V
7	11800800-6	V	F	F
8	12900900-7	V	V	V
9	13010010-8	V	V	F
10	14020020-9	V	F	V

 H_0 : $Confn(A, B) \le 0.5$

 H_A : Confn(A, B) > 0.5



Pregunta 5 - Desarrollo

A

	Rut Cliente	El Mercurio (EM)	Estrategia (ES)	Latam (LT)
1	11200200-0	V	V	V
2	12300300-1	V	F	V
3	13400400-2	V	V	F
4	14500500-3	V	V	V
5	15600600-4	F	V	V
6	16700700-5	V	V	V
7	11800800-6	V	F	F
8	12900900-7	V	V	V
9	13010010-8	V	V	F
10	14020020-9	V	F	V

$$Sop(A, B) = A \cap B$$

$$Sopn(A, B) = \frac{Sop(A, B)}{n} = P(A \cap B)$$

$$A = [EM, ES]; B = LT$$

$$n = 10$$

$$Sop([EM, ES], LT) = 4$$

$$Sopn([EM, ES], LT) = 4/10 = 0,4$$



Pregunta 5 - Desarrollo

A

	Rut Cliente	El Mercurio (EM)	Estrategia (ES)	Latam (LT)
1	11200200-0	V	V	V
2	12300300-1	٧	F	V
3	13400400-2	V	V	F
4	14500500-3	V	٧	V
5	15600600-4	F	V	V
6	16700700-5	V	V	V
7	11800800-6	V	F	F
8	12900900-7	V	V	V
9	13010010-8	V	V	F
10	14020020-9	V	F	V

$$Conf(A \Longrightarrow B) = \frac{Sop(A, B)}{Sop(A)}$$

$$Confn(A \Longrightarrow B) = \frac{\frac{Sop(A,B)}{n}}{\frac{Sop(A)}{n}} = \frac{P(A \cap B)}{P(A)} = P(B/A)$$

$$Confn(A \Longrightarrow B) = \frac{0.4}{0.6} = 0.66$$



Pregunta 5 - Desarrollo

	Rut Cliente	El Mercurio (EM)	Estrategia (ES)	Latam (LT)
1	11200200-0	V	V	V
2	12300300-1	V	F	V
3	13400400-2	V	V	F
4	14500500-3	V	V	V
5	15600600-4	F	V	V
6	16700700-5	V	V	V
7	11800800-6	V	F	F
8	12900900-7	V	V	V
9	13010010-8	V	V	F
10	14020020-9	V	F	V

 \boldsymbol{A}

$$Conf(A \Longrightarrow B) = \frac{Sop(A, B)}{Sop(A)}$$

$$Confn(A \Longrightarrow B) = \frac{\frac{Sop(A,B)}{n}}{\frac{Sop(A)}{n}} = \frac{P(A \cap B)}{P(A)} = P(B/A)$$

$$Confn(A \Longrightarrow B) = \frac{0.4}{0.6} = 0.66$$

$$H_0$$
: $Confn(A, B) \le 0.5$

$$H_A$$
: $Confn(A, B) > 0.5$



Capítulo VI - Clasificación Bayesiana

Objetivos

- Cuantificar probabilidad a priori.
- Comprender el costo del error de clasificar basado en probabilidad a priori.
- Cuantificar el riesgo condicional.
- Usar los conceptos anteriores para obtener un método de clasificación a mínimo riesgo condicional para un problema multivariado.
- Analizar clasificador Bayesiano simple.
- Comprender los fundamentos de un clasificador Bayesiano ingenuo.



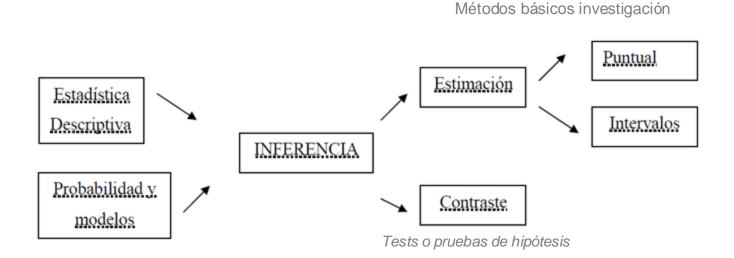
Capítulo VI - Clasificación Bayesiana

Antecedentes teóricos

- En la cotidianidad muchas situaciones poseen resultados diferentes aunque las condiciones iniciales en las que se producen son las mismas, (manifestación física de situaciones que envuelven incertidumbre). Estos fenómenos son denominados fenómenos aleatorios.
- El objetivo del Cálculo de Probabilidades es el estudio de métodos de análisis del comportamiento de fenómenos aleatorios.
- Cálculo de Probabilidades y la Estadística son disciplinas íntimamente relacionadas, ambas se refieren al estudio de un mismo tipo de situaciones.
- Mientras que Cálculo de probabilidades desarrolla los modelos teóricos para tratar fenómenos aleatorios, la Estadística ajusta dichos modelos a situaciones concretas.



Antecedentes teóricos





Antecedentes teóricos

Paralelismo entre la Estadística y el Cálculo de Probabilidades:

ESTADÍSTICA	PROBABILIDAD		
f_i, F_i	Probabilidad		
Variable Unidimensional	Variable aleatoria		
Variable Bidimensional	Vectores aleatorios		
Distribución de frecuencias	Distribución de Probabilidad (Función de distribución)		
Medias, Momentos	Esperanza, Momentos		
Independencia Estadística	Independencia Estocástica		
Series Temporales	Procesos Estocásticos		



Variable aleatoria v.a.

- Este concepto surge de la necesidad de calcular probabilidades de conjuntos de interés definidos en términos de dicha variable.
- Es un valor numérico que corresponde al resultado de un experimento aleatorio (las v.a. pueden ser discretas o continuas).
- Permiten definir la probabilidad como una función numérica de variable real (en lugar de como una función de un conjunto dado).
- Dado un espacio de probabilidad (Ω, A, P) , una variable aleatoria es cualquier función X:

$$X: \Omega \longrightarrow \mathbb{R}.$$
 $\mathcal{A} = \mathcal{P}(\Omega); A_i \in \mathcal{A}$

• Cada valor de X se corresponde con el subconjunto de puntos de Ω que se aplica en dicho valor, esto es $\{\omega \in \Omega \mid X(\omega) = x\}$.

Distribución de probabilidad de una variable aleatoria

• Cuando se considera una v.a. X sobre un espacio de probabilidad (Ω, A, Pr) , los únicos sucesos de interés son los que se expresan en términos de esta variable, bajo la forma:

$$\{\omega \in \Omega \mid X(\omega) \in B\} = X^{-1}(B) = \{X \in B\} \in \mathcal{A}$$

 Las probabilidades de estos sucesos describen completamente el comportamiento de la variable X y dan lugar a lo que se denomina la distribución de probabilidad de X.



Distribución de probabilidad de una variable aleatoria

La función de distribución de una variable aleatoria X satisface:

- Es monótona (no decreciente).
- Es continua a la derecha.

$$\lim_{x \to +\infty} F(x) = 1 \text{ y } \lim_{x \to -\infty} F(x) = 0$$



Teorema de Bayes

Planteada por el filósofo inglés *Thomas Bayes* (1702-1761), expresa la **probabilidad condicional de un evento aleatorio** A dado B en términos de la **distribución de probabilidad condicional del evento** B dado A y la **distribución de probabilidad marginal** de sólo A.



Teorema de Bayes

- Sea {A₁, A₂, ..., A_n} un conjunto de sucesos mutuamente excluyentes y exhaustivos, tal que la probabilidad de cada uno de ellos es distinta de cero (0).
- Sea B un suceso cualquiera del que se conocen las probabilidades condicionales $P(B|A_i)$. Entonces, la probabilidad $P(A_i|B)$ viene dada por la expresión:

$$P(A_i|B) = \frac{P(B|A_i)P(A_i)}{P(B)}$$

Dónde:

 $P(A_i)$ son las **probabilidades a priori** de la hipótesis A_i .

P(B) es la probabilidad de observar el conjunto de entrenamiento B.

 $P(B \mid A_i)$ es la probabilidad de observar el conjunto de entrenamiento B en un universo donde se verifica la hipótesis A_i .

 $P(A_i|B)$ es la **probabilidad a posteriori** de A_i , cuando se ha observado el **conjunto de entrenamiento** B.



Teorema de Bayes

- Es válido en todas las aplicaciones de la teoría de la probabilidad.
- La Estadística Bayesiana está demostrando su utilidad en ciertas estimaciones basadas en el conocimiento subjetivo a priori y el hecho de permitir revisar esas estimaciones en función de la evidencia empírica es lo que está abriendo nuevas formas de hacer conocimiento.
- Se utiliza también en herramientas de Inteligencia de Negocios (BI).
- Como observación, se tiene:

$$\sum_{i=1}^{n} P(A_i|B) = 1$$



Clasificación a priori

La probabilidad a priori $p(c_i)$ será la probabilidad de que el próximo sujeto se clasifique en la clase c_i con i=1, 2.

$$p(c_i) = \lim_{n \to \infty} \frac{n_i}{n}$$
 sí $p(c_1) > p(c_2)$ entonces $Clase(x) = c_1$
sí $p(c_2) > p(c_1)$ entonces $Clase(x) = c_2$

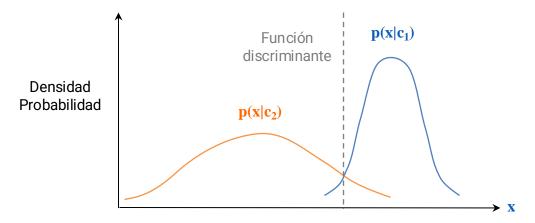
Para un sujeto en particular la probabilidad de error de la clasificación será:

$$p(\text{error de clasificación}) = \begin{cases} p(c_2) \text{ si se decide } C = c_1 \\ p(c_1) \text{ si se decide } C = c_2 \end{cases}$$



Clasificación condicionada

El interés será contar con funciones de densidad de probabilidad condicionales $p(x|c_i)$, con i=1,2.



• $p(x|c_i)$ es la función de densidad de probabilidades condicionales para un valor de x dada la clase.

Clasificación condicionada

Usando las definiciones anteriores se tiene el Teorema de Bayes;

$$p(c_i|x) = \frac{p(x|c_i)p(c_i)}{p(x)}$$

Clasificación condicionada

Usando las definiciones anteriores se tiene el Teorema de Bayes;

$$p(c_i|x) = \frac{p(x|c_i)p(c_i)}{p(x)} \qquad p(x) = \sum_{i=1}^{2} P(x|c_i)P(c_i)$$

Clasificación condicionada

Usando las definiciones anteriores se tiene el Teorema de Bayes;

$$p(c_i|x) = \frac{p(x|c_i)p(c_i)}{p(x)} \qquad p(x) = \sum_{i=1}^{2} P(x|c_i)P(c_i) \qquad p(c_i|x) = \frac{p(x|c_i)p(c_i)}{\sum_{i=1}^{2} p(x|c_i)p(c_i)}$$

Para obtener el conocimiento a posteriori solo se requiere el conocimiento a priori y
el conocimiento de la verosimilitud de las clases c_i respecto a x.

Minimización del Riesgo Condicional

Maximización de la Probabilidad a Posteriori (MAP): Al clasificar una v.a. x, se asigna a la clase c_i que tenga el mayor valor de $p(c_i|x)$.

$$Clase_{MAP} = \underset{c_i}{\operatorname{arg\,max}} \{ p(c_i/x) \} \quad \bigcirc \quad Clase_{MAP} = \underset{c_i}{\operatorname{arg\,max}} \{ p(x/c_i) p(c_i) \}$$

La mejor clasificación será aquella que **minimice la probabilidad de error** (regla de clasificación estadística).

Clasificación multivariada

Dado un sujeto con un vector de características \vec{x} determinar la clase a la cual pertenece dicho sujeto $p(c_i/\ddot{x})$

$$Clase_{MAP} = \arg\max_{c_i} \left\{ p(\ddot{x}/c_i) p(c_i) \right\}$$

Definiendo la probabilidad como la **función discriminante** $d_i(\vec{x}) = p(\vec{x}/c_i)P(c_i)$ y su logaritmo $L_i(\vec{x}) = \ln d_i(\vec{x})$

$$L_i(\overset{\bowtie}{x}) = \ln \left\{ p(\overset{\bowtie}{x}/c_i) P(c_i) \right\}$$

Clasificador Bayesiano Ingenuo

- El clasificador óptimo obtenido por MAP supone los atributos reales y dependientes entre sí.
- Al generalizar, se pueden considerar diferentes tipos de atributos $\{a_1, a_2, ..., a_p\}$ que pueden ser *reales, nominales o binarios* y el clasificador óptimo será determinado por:

 $Clase_{MAP} = \arg\max \left\{ p(c_i / a_1, a_2 ..., a_p) \right\}$ o al usar la verosimilitud y la probabilidad a priori:

$$Clase_{MAP} = \arg \max_{c_i} \{ p(a_1, a_2..., a_p / c_i) p(c_i) \}$$

Clasificador Bayesiano Ingenuo

• Dada una clase, la probabilidad de observar la conjunción de los $\{a_1, a_2, ..., a_p\}$ corresponde al producto de las probabilidades individuales de los atributos:

$$p(a_1, a_2, ..., a_p / c_i) = \prod_{j=1}^p P(a_j / c_i)$$

 Sustituyendo esto en el clasificador Bayesiano óptimo obtenido por MAP, se tiene el clasificador Bayesiano ingenuo:

$$Clase_{NBC} = \arg \max_{c_i} \left\{ p(c_i) \prod_{j=1}^{p} P(a_j / c_i) \right\}$$

• Así, es muy fácil estimar los $p(a_i/c_i)$ del conjunto de datos.



Clasificador Bayesiano Ingenuo

En caso de **atributos nominales**:

Ej: Suponiendo que aj puede tomar 4 valores $k \in \{0,1,2,3\}$ entonces:

$$\hat{p}(a_j = k/c_i) = \frac{N^{\circ} casos \ en \ que \ a_j = k \ en \ la \ clase \ c_i}{Total \ de \ casos \ de \ la \ clase \ i}$$

En **atributos reales** se puede asumir una distribución normal.

Se estima la media \overline{a}_i y la varianza $\hat{\sigma}_{a_i}$ del atributo y se obtiene la estimación de la probabilidad como:

$$\hat{p}(a_j / c_i) = \frac{1}{\hat{\sigma}_{a_j} \sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(a_j - \bar{a}_j)^2}{2\hat{\sigma}_{a_j}^2}}$$
Avudantía Inteligencia Computacional



Clasificador Bayesiano Ingenuo

En caso de atributos nominales:

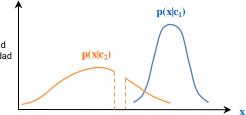
Ej: Suponiendo que aj puede tomar 4 valores $k \in \{0,1,2,3\}$ entonces:

$$\hat{p}(a_j = k/c_i) = \frac{N^{\circ} casos \ en \ que \ a_j = k \ en \ la \ clase \ c_i}{Total \ de \ casos \ de \ la \ clase \ i}$$

En atributos reales se puede asumir una distribución normal.

Se estima la media \bar{a}_j y la varianza $\hat{\sigma}_{a_j}$ del atributo y se obtiene la estimación de la probabilidad como:

$$\hat{p}(a_j/c_i) = \frac{1}{\hat{\sigma}_{a_j}\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(a_j - \bar{a}_j)^2}{2\hat{\sigma}_{a_j}^2}}$$





Clasificador Bayesiano Ingenuo

En caso de **atributos nominales**:

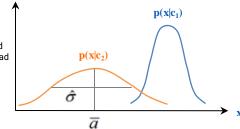
Ej: Suponiendo que aj puede tomar 4 valores $k \in \{0,1,2,3\}$ entonces:

$$\hat{p}(a_j = k/c_i) = \frac{N^{\circ} casos \ en \ que \ a_j = k \ en \ la \ clase \ c_i}{Total \ de \ casos \ de \ la \ clase \ i}$$

En atributos reales se puede asumir una distribución normal.

Se estima la media \overline{a}_i y la varianza $\hat{\sigma}_{a_i}$ del atributo y se obtiene la estimación de la probabilidad como: $\mathbf{p}(\mathbf{x}|\mathbf{c}_1)$

$$\hat{p}(a_j/c_i) = \frac{1}{\hat{\sigma}_{a_j}\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(a_j - \bar{a}_j)^2}{2\hat{\sigma}_{a_j}^2}}$$
Ayudantía Inteligencia Computacional





Pregunta 1. Accidentabilidad conductores

Diseñe un clasificador Bayesiano ingenuo para el siguiente problema. Una compañía de seguros especializada en pólizas de automóviles, requiere tener un modelo que determine si el postulante a un seguro tendrá o no accidente, basado en las variables sexo (M=masculino; F=femenino) y el tipo de auto que conduce (P=particular; T=trabajo).



Pregunta 1. Accidentabilidad conductores - Desarrollo

Para diseñar el clasificador se cuenta con la siguiente BD, donde se indica si el cliente ha tenido accidentes previamente:

#	Sexo	Tipo	Accidente
1	M	Р	Sí
2	F	Р	No
3	M	Р	Sí
4	F	Т	No
5	М	Т	No
6	F	Р	No
7	М	Т	Sí
8	F	Р	Sí



Pregunta 1. Accidentabilidad conductores - Desarrollo

$$Clase_{NBC} = \arg \max_{c_i} \left\{ p(c_i) \prod_{j=1}^{p} P(a_j / c_i) \right\}$$



Pregunta 1. Accidentabilidad conductores - Desarrollo

$$Clase_{NBC} = \arg \max_{c_i} \left\{ p(c_i) \prod_{j=1}^{p} P(a_j / c_i) \right\}$$

Probabilidad a priori $P(C_i)$

$$P(C_1) = P(Accidente=Si) = 4/8 = 0.5 = 50\%$$

$$P(C_2) = P(Accidente=No) = 4/8 = 0.5 = 50\%$$



Pregunta 1. Accidentabilidad conductores - Desarrollo

$$Clase_{NBC} = \arg \max_{c_i} \left\{ p(c_i) \prod_{j=1}^{p} P(a_j / c_i) \right\}$$

Probabilidad a priori $P(C_i)$

$$P(C_1) = P(Accidente=Si) = 4/8 = 0.5 = 50\%$$

$$P(C_2) = P(Accidente=No) = 4/8 = 0.5 = 50\%$$

Verosimilitudes *P*(*x*/*Ci*)

$$P(Sexo=M \mid Accidente=Si) = 3/4 = 0,75 = 75\%$$

$$P(Sexo=F | Accidente=Si) = 1/4 = 0.25 = 25\%$$

$$P(Tipo=P \mid Accidente=Si) = 3/4 = 0.75 = 75\%$$

$$P(Tipo=P \mid Accidente=No) = 2/4 = 0,50 = 50\%$$

$$P(Tipo=T \mid Accidente=Si) = 1/4 = 0.25 = 25\%$$

$$P(Tipo=T \mid Accidente=No) = 2/4 = 0,50 = 50\%$$



Pregunta 1. Accidentabilidad conductores - Desarrollo

$$Clase_{NBC} = \arg \max_{c_i} \left\{ p(c_i) \prod_{j=1}^{p} P(a_j / c_i) \right\}$$

Ejemplo Clasificar: <Sexo=F, Tipo=T>

P(Accidente=Si) P(Sexo=F|Accidente=Si) P(Tipo=T|Accidente=Si) = (0,5) (0,25) = 0,03125

P(Accidente=No) P(Sexo=F|Accidente=No)P(Tipo=T|Accidente=No) = (0,5) (0,75) (0,50) = 0,1875

 c_1 c_2

ClaseNB = argmax { 0,03125; 0,1875 }

Solución: Accidente=No



Pregunta 3. Evaluación de riesgo en pacientes

- Estime las probabilidades para diseñar un clasificador Bayesiano Ingenuo que clasifique el riesgo de los pacientes (riesgoso / no riesgoso), utilizando los datos de sus edades y tipos de cirugías (codificados en 1, 2 o 3), incluidos en la siguiente tabla.
- Aplicando el clasificador determine si los pacientes de 25 años con cirugía tipo 2 son riesgosos o no.



Pregunta 3. Evaluación de riesgo en pacientes

Base de datos (20 observaciones).

Edad paciente	Tipo de cirugía	Riesgo
15	3	Riesgoso
55	1	No Riesgoso
36	1	No Riesgoso
20	2	
	_	Riesgoso
40	1	No Riesgoso
17	3	Riesgoso
33	1	No Riesgoso
18	1	No Riesgoso
62	3	Riesgoso
26	2	No Riesgoso
38	2	No Riesgoso
57	3	Riesgoso
22	3	No Riesgoso
70	1	Riesgoso
16	1	No Riesgoso
72	1	No Riesgoso
24	1	No Riesgoso
45	2	No Riesgoso
15	2	No Riesgoso
26	2	No Riesgoso



Pregunta 3. Evaluación de riesgo en pacientes - Desarrollo

$$Clase_{NBC} = \arg \max_{c_i} \left\{ p(c_i) \prod_{j=1}^{p} P(a_j / c_i) \right\}$$

Probabilidad a priori $P(C_i)$

$$P(C_1) = P(Riesgo=No Riesgoso) = 14/20 = 0.7 = 70\%$$

$$P(C_2) = P(Riesgo=Riesgoso) = 6/20 = 0.3 = 30\%$$



Pregunta 3. Evaluación de riesgo en pacientes - Desarrollo

$$Clase_{NBC} = \arg \max_{c_i} \left\{ p(c_i) \prod_{j=1}^{p} P(a_j / c_i) \right\}$$

Probabilidad a priori $P(C_i)$

$$P(C_1) = P(Riesgo=No Riesgoso) = 14/20 = 0.7 = 70\%$$

$$P(C_2) = P(Riesgo=Riesgoso) = 6/20 = 0.3 = 30\%$$

Verosimilitudes P(x|Ci)

P(Tipo de cirugía=1|No Riesgoso) = 8/14 = 0,571 = 57,1% P(Tipo de cirugía=1|Riesgoso) = 1/6 = 0,167 = 16,7%



Pregunta 3. Evaluación de riesgo en pacientes - Desarrollo

$$Clase_{NBC} = \arg \max_{c_i} \left\{ p(c_i) \prod_{j=1}^{p} P(a_j / c_i) \right\}$$

Probabilidad a priori $P(C_i)$

$$P(C_1) = P(Riesgo=No Riesgoso) = 14/20 = 0.7 = 70\%$$

$$P(C_2) = P(Riesgo=Riesgoso) = 6/20 = 0.3 = 30\%$$

Verosimilitudes P(x|Ci)

Edad Paciente|No Riesgoso = { 55, 36, 40, 33, 18, 26, 38, 22, 16, 72, 24, 45, 15, 26 }

 μ (Edad Paciente|Riesgo=No Riesgoso) = 33,3 σ (Edad Paciente|Riesgo=No Riesgoso) = 16,1

DN Edad Paciente|No Riesgoso = $N(\bar{\mu}=33.3, \sigma=16.1)$



Pregunta 3. Evaluación de riesgo en pacientes - Desarrollo

$$Clase_{NBC} = \arg \max_{c_i} \left\{ p(c_i) \prod_{j=1}^{p} P(a_j / c_i) \right\}$$

Probabilidad a priori $P(C_i)$

$$P(C_1) = P(Riesgo=No Riesgoso) = 14/20 = 0.7 = 70\%$$

$$P(C_2) = P(Riesgo=Riesgoso) = 6/20 = 0.3 = 30\%$$

Verosimilitudes P(x|Ci)

Edad Paciente|Riesgoso = { 15, 20, 17, 62, 57, 70 }

 μ (Edad Paciente|Riesgo=Riesgoso) = 40,2

 σ (Edad Paciente|Riesgo=Riesgoso) = 25,4

DN Edad Paciente|Riesgoso = $N(\mu$ =33.3, σ =16.1)



P3. Evaluación de riesgo en pacientes

Función de Densidad de Probabilidad (Normal) Gaussiana

$$Clase_{NBC} = \arg\max_{c_i} \left\{ p(c_i) \prod_{j=1}^p P(a_j / c_i) \right\} \qquad f(x) = \frac{1}{\sigma \sqrt{2\pi}} e^{\frac{-(x-\mu)^2}{(2\sigma^2)}}$$

$$f(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}}e^{\frac{-(x-\mu)^2}{(2\sigma^2)}}$$

Clasificar: <Edad Paciente=25, Cirugía=2>

$$P(C_1)$$
 = P(Riesgo=No Riesgoso) P(Edad Paciente=25 | No Riesgoso) P(Cirugia=2 | No Riesgoso) = $(0,7)(0,021)(0,357) = 0,005$

$$P(C_2)$$
 = P(Riesgo=Riesgoso) P(Edad Paciente=25 | Riesgoso) P(Cirugia=2 | Riesgoso) = (0,3) (0,013) (0,167) = 0,0006

Solución: ClaseNB = argmax { 0,005; 0,0006 } => Riesgo=No Riesgoso



Aprendizaje Bayesiano

El aprendizaje se puede ver como el proceso de encontrar la hipótesis más probable, dado un conjunto de ejemplos de entrenamiento B y un conocimiento a priori sobre la probabilidad de cada hipótesis.

Importancia

- Los algoritmos de aprendizaje bayesiano pueden calcular probabilidades explícitas para cada hipótesis.
- También nos proporcionan un marco para estudiar otros algoritmos de aprendizaje.



Razonamiento Bayesiano

- Provee un enfoque probabilístico de la inferencia.
- Está basado en asumir que las **incógnitas de interés** siguen distribuciones probabilísticas.
- Es posible obtener una solución óptima por medio de estas distribuciones y datos observados.
- Nos da la posibilidad de realizar una ponderación de la posibilidad de ocurrencia de una hipótesis de manera cuantitativa.



Capítulo VII - Árboles de Decisión

- Comprender la generación de un árbol de decisión.
- Cuantificar la ganancia de información para un atributo en un conjunto de datos.
- Comprender los algoritmos de generación de los árboles de decisión.
- Establecer los mecanismos de poda de los árboles de decisión.
- Comprender los mecanismos de equivalencia de reglas y la generalización de reglas simples.



Definición: Sistema de Información Operacional

Considere una base de datos o Sistema de Información Operacional compuesto por la 4-tupla:

$$SI = \langle U, Q, V, f \rangle$$

Dónde:

S \subseteq U es un universo cerrado (conjunto finito) no vacío de n objetos [$x_1, x_2, ..., x_n$].

Q es un conjunto finito, no vacío, de p atributos $[q_1, q_2, ..., q_p]$.

 $V = \bigcup_{q \in Q} V_i^q$, donde V_i^q representa el dominio o valores que pueden adquirir los atributos q.

 $f:SxQ \rightarrow V$ es una función de decisión *llamada función de información*, tal que $f(x,q) \in V^q$ para cualquier $q \in Q, x \in S$.



 El SI puede ser representado por una tabla finita de datos, donde las columnas están indicadas por los atributos y las filas por los objetos.

Objeto	Atributos						
S	q_1	q_2	•••	q_{j}	•••	q_{p-1}	q_p
x_{I}	V_1^1	V_2^2	V_3^j			V_1^{p-1}	V_1^{p}
x_2	V_3^1	V_1^2	V_2^{j}			V_2^{p-1}	V_2^p
	V_4^1	V_4^2	V_4^{j}			V_2^{p-1}	V_k^{p}

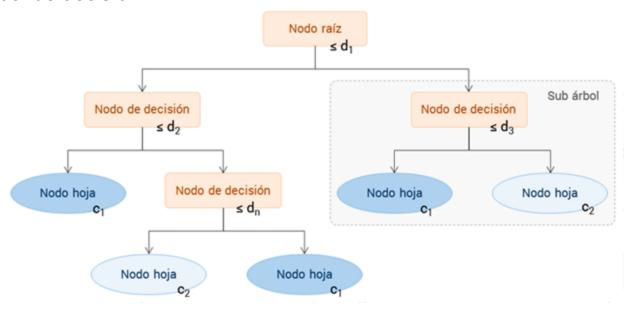
- Se denominan atributos estudiantes a los atributos comprendidos entre q_1 a q_{p-1} .
- Se denomina atributo experto o de características al atributo q_p que separa los n objetos en k clases $\{V_1^p, V_2^p, \dots, V_k^p\}$.



- La idea inicial del método de Hunt es construir un árbol de decisión desde un conjunto de casos de entrenamiento S que consiste de n ejemplos, pertenecientes a k diferentes clases $\{C_1, C_2, ..., C_k\}$ indicadas por el atributo experto q_p .
 - La tarea es dividir el conjunto de entrenamiento S en conjuntos disjuntos T_1 , T_2 , ..., T_n ; creando una partición, basada en una característica simple.

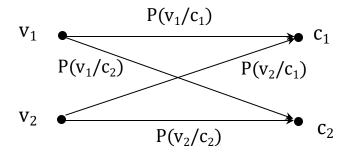


Árbol de decisión





Cálculo de Entropía



Se mide la independencia de V_i y C_k mediante probabilidad conjunta $p(v_i \cap c_k)$ o de juntura $p(v_i; c_k)$.

$$\frac{p(v_i; c_k)}{P(v_i)P(c_k)}$$

- Si son independientes la relación será 1.
- Si son completamente dependientes p(v_i;c_k)=p(v_i)=p(c_k) con lo cual la relación será o 1/p(v_i) o 1/p(c_k).



Cálculo de Entropía de la información

Para que esta medida sea cero en el caso de independencia, se toma el logaritmo en base 2 de la relación, resultando una medida de información, en bit.

$$ld\left(\frac{p(v_i;c_k)}{P(v_i)P(c_k)}\right)[bit]$$

- Esta medida es cero en el caso de ser independientes V y C.
- En el caso de ser completamente dependientes la información es: $-ld(p(v_i))$ o $-ld(p(c_k))$.



Cálculo de la Ganancia de información

Para cuantificar la relación de dependencia entre cualquiera de los atributos estudiantes V_j y el atributo experto C, se toma la Ganancia de información (promedio de la información) entre los atributos.

$$Ganancia(v^{j},c) = \sum_{i} \sum_{k} p(v_{i};c_{k}) ld \left(\frac{p(v_{i};c_{k})}{P(v_{i})P(c_{k})} \right)$$

Usando la definición de probabilidad condicional $p(v_i;c_k)=p(c_k/v_i)p(v_i)$ se puede separar en:

$$Ganancia(V,C) = \sum_{i} \sum_{k} p(v_i;c_k) ld(p(c_k/v_i)) - \sum_{i} \sum_{k} p(v_i;c_k) ld(p(c_k))$$

La información de la clase C condicionada (particionada) por la instancia v_i del atributo estudiante V_j .

$$Inf(C/vi) = -\sum_{k} p(c_{k}/v_{i}) ld(p(c_{k}/v_{i}))$$

El **promedio de la información** de C condicionada por V_i será la ponderación de la información particionada:

$$Inf(C/V) = \sum_{i} P(v_i) inf(C/v_i)$$

$$Inf(C) = \sum_{k} P(c_k) ldP(c_k)$$

La ganancia (de información) será Ganancia(V) = Inf(C)-Inf(C/V)



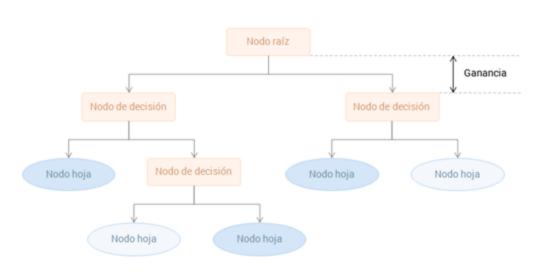
Con esta ganancia es posible determinar cual de los atributos estudiantes V^{j} (j=1..p-1) separa o caracteriza de una forma más adecuada las clases c_k .

Para realizar esto se calcula:

Max (Ganancia(V^j))

j

El atributo j será la raíz del árbol.





Principales pasos del modelo Árboles de Decisión

Cálculo de Ganancia o Razón de Ganancia (variables mixtas).

$$Raz\'{o}n\ Ganancia(V) = Ganancia(V)/Inf(V)$$

- Pre poda o poda en Árboles de Decisión (probabilidad de error a través de la binomial).
- Transformación de Árboles de Decisión en reglas.
 - Reducción de reglas redundantes.



Pregunta 1. Razón de ganancia

Para la siguiente base de datos muestre los cálculos de la razón de ganancia propuestos por Quinlan, para seleccionar el atributo que presenta mejor discriminación de la clase.

Α	В	Clase
0	0	Sí
0	0	No
0	1	No
0	1	Sí
1	0	Sí
1	1	Sí
1	0	Sí
1	1	Sí
2	0	No
2	0	No
2	1	Sí
2	1	Sí



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

Atributos estudiantes

•
$$A = \{0, 1, 2\}$$

•
$$B = \{0, 1\}$$

Atributo experto

Clase = { Sí, No }

#	Α	В	Clase
1	0	0	Sí
2	0	0	No
3	0	1	No
4	0	1	Sí
5	1	0	Sí
6	1	1	Sí
7	1	0	Sí
8	1	1	Sí
9	2	0	No
10	2	0	No
11	2	1	Sí
12	2	1	Sí



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

Probabilidades atributos estudiantes

•
$$P(A=0) = 4/12 = 1/3 = 0.33$$

•
$$P(A=1) = 4/12 = 1/3 = 0.33$$

•
$$P(A=2) = 4/12 = 1/3 = 0.33$$

•
$$P(B=0) = 6/12 = 1/6 = 0.50$$

#	Α	В	Clase
1	0	0	Sí
2	0	0	No
3	0	1	No
4	0	1	Sí
5	1	0	Sí
6	1	1	Sí
7	1	0	Sí
8	1	1	Sí
9	2	0	No
10	2	0	No
11	2	1	Sí
12	2	1	Sí



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

Probabilidades atributos estudiantes

•
$$P(A=0) = 4/12 = 1/3 = 0.33$$

•
$$P(A=1) = 4/12 = 1/3 = 0.33$$

•
$$P(A=2) = 4/12 = 1/3 = 0.33$$

•
$$P(B=0) = 6/12 = 1/6 = 0.50$$

•
$$P(B=1) = 6/12 = 1/6 = 0.50$$

Probabilidades Atributo experto

#	Α	В	Clase
1	0	0	Sí
2	0	0	No
3	0	1	No
4	0	1	Sí
5	1	0	Sí
6	1	1	Sí
7	1	0	Sí
8	1	1	Sí
9	2	0	No
10	2	0	No
11	2	1	Sí
12	2	1	Sí



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4		
A=0	2	2		
A=1	2	2		Ganancia(C/A)
A=2	2	2		
B=0	3	3		a 1 (4 (D)
B=1	5	1		Ganancia(C/B)



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

$$Inf(C) = -\sum_{k} P(c_k) ldP(c_k)$$

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4		
A=0	2	2		
A=1	2	2		Ganancia(C/A)
A=2	2	2		
B=0	3	3		Cononcia (C /D)
B=1	5	1		Ganancia(C/B)



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

$$Inf(C) = -\sum_{k} P(c_k) ldP(c_k)$$

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = -(P(Clase=Si)) + P(Clase=No)ld(P(Clase=No)))	
A=0	2	2		
A=1	2	2		Ganancia(C/A)
A=2	2	2		
B=0	3	3		0 1 (0 / 1)
B=1	5	1		Ganancia(C/B)



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

$$Inf(C/V) = \sum_{i} P(v_i) inf(C/v_i)$$

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = -(P(Clase=Si)) + P(Clase=No)ld(P(Clase=No)))	
A=0	2	2		
A=1	2	2		Ganancia(C/A)
A=2	2	2		
B=0	3	3		0 1 (0 (0)
B=1	5	1		Ganancia(C/B)



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

$$Inf(C/v_i) = -\sum_{k} p(c_k / v_i) Id(p(c_k / v_i))$$

$$Inf(C/V) = \sum_{i} P(v_i) inf(C/v_i)$$

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = -(P(Clase=Si)) + P(Clase=No)ld(P(Clase=No)))	
A=0	2	2		
A=1	2	2		
A=2	2	2		
B=0	3	3		
B=1	5	1		



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

$$Inf(C/v_i) = -\sum_{k} p(c_k / v_i) Id(p(c_k / v_i))$$

$$Inf(C/V) = \sum_{i} P(v_i) inf(C/v_i)$$

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = -(P(Clase = Sî)ld(P(Clase = Sî)) + P(Clase = No)ld(P(Clase = No)))	
A=0	2	2	Inf(C A=0) = -(P(Clase=Si A=0)ld(P(Clase=Si A=0)) + P(Clase=No A=0)ld(P(Clase=No A=0)))	
A=1	2	2	Inf(C A=1) = -(P(Clase=Si A=1)ld(P(Clase=Si A=1)) + P(Clase=No A=1)ld(P(Clase=No A=1)))	Ganancia(C/A)
A=2	2	2	Inf(C A=2) = -(P(Clase=Si A=2)ld(P(Clase=Si A=2)) + P(Clase=No A=2)ld(P(Clase=No A=2)))	
B=0	3	3		
B=1	5	1		



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

$$Inf(C/v_i) = -\sum_{k} p(c_k / v_i) Id(p(c_k / v_i))$$

$$Inf(C/V) = \sum_{i} P(v_i) inf(C/v_i)$$

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = -(P(Clase=Si)) + P(Clase=No) ld(P(Clase=No)))	
A=0	2	2	Inf(C A=0) = -(P(Clase=Si A=0)Id(P(Clase=Si A=0)) + P(Clase=No A=0)Id(P(Clase=No A=0)))	
A=1	2	2	Inf(C A=1) = -(P(Clase=Si A=1)ld(P(Clase=Si A=1)) + P(Clase=No A=1)ld(P(Clase=No A=1)))	Ganancia(C/A)
A=2	2	2	Inf(C A=2) = -(P(Clase=Si A=2)ld(P(Clase=Si A=2)) + P(Clase=No A=2)ld(P(Clase=No A=2)))	
B=0	3	3	Inf(C B=0) = -(P(Clase=Si B=0)ld(P(Clase=Si B=0)) + P(Clase=No B=0)ld(P(Clase=No B=0)))	0 (0/0)
B=1	5	1	Inf(C B=1) = -(P(Clase=Si B=1)ld(P(Clase=Si B=1)) + P(Clase=No B=1)ld(P(Clase=No B=1)))	Ganancia(C/B)



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

$$Inf(C/V) = \sum_{i} P(v_{i}) inf(C/v_{i})$$

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = -(P(Clase=Si)) + P(Clase=No) ld(P(Clase=No)))	
A=0	2	2	Inf(C A=0) = -(P(Clase=Si A=0)) + P(Clase=No A=0) + P(Clase=No A	Ganancia(A)= Inf(C)-
A=1	2	2	Inf(C A=1) = -(P(Clase=Si A=1)ld(P(Clase=Si A=1)) + P(Clase=No A=1)ld(P(Clase=No A=1)))	(P(A=0)*Inf(C A=0)+ P(A=1)*Inf(C A=1)+
A=2	2	2	Inf(C A=2) = -(P(Clase=Si A=2)ld(P(Clase=Si A=2)) + P(Clase=No A=2)ld(P(Clase=No A=2)))	P(A=2)*Inf(C A=2))
B=0	3	3	Inf(C B=0) = -(P(Clase=Si B=0))ld(P(Clase=Si B=0)) + P(Clase=No B=0)ld(P(Clase=No B=0)))	Ganancia(B)= Inf(C)-
B=1	5	1	Inf(C B=1) = -(P(Clase=Si B=1)ld(P(Clase=Si B=1)) + P(Clase=No B=1)ld(P(Clase=No B=1)))	(P(B=0)*Inf(C B=0)+ P(B=1)*Inf(C B=1))



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

Partición 1

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = 0.918	
A=0	2	2	Inf(C A=0) = 0.862	
A=1	2	2	Inf(C A=1) = 0.862	1,206
A=2	2	2	Inf(C A=2) = 0.862	
B=0	3	3	Inf(C B=0) = 1,000	0.024
B=1	5	1	Inf(C B=1) = 0.825	0,831

J = Max (Ganancia({Ganancia(A), Ganancia(B)})) = Ganancia(A)



Pregunta 1. Razón de ganancia - Desarrollo

Partición 1

	- A <= 0.50
	clase: Sí
	-A > 0.50
Ī	B <= 0.50
Ĺ	clase: N
Ĺ	B > 0.50
Ì	clase: S

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = 0.918	
A=0	2	2	Inf(C A=0) = 0.862	
A=1	2	2	Inf(C A=1) = 0.862	1,206
A=2	2	2	Inf(C A=2) = 0.862	
B=0	3	3	Inf(C B=0) = 1,000	0.024
B=1	5	1	Inf(C B=1) = 0.825	0,831

 $J = Max (Ganancia({Ganancia(A), Ganancia(B)})) = Ganancia(A)$



- En genética es muy importante determinar si un gen está expresado en un organismo particular. Una forma de averiguar si el gen está expresado o no, es saber si existe un *promotor* antes del gen. La existencia de un determinado *promotor* se puede medir por la existencia de aminoácidos en el inicio y final del *promotor*. Para el caso de un organismo específico, se sabe que en el inicio del *promotor* existen dos valores posibles: Glicina (G) y Prolina (P); y en el fin del *promotor* existen tres alternativas: Histidina (H), Metionina (M) y Lisina (L).
- Usando el método de máxima entropía propuesto por Quinlan, determine cuál de las dos posiciones (inicio o fin) del promotor discrimina mejor su existencia.

Inicio	Fin	Promotor	
G	Н	Sí	
G	Н	No	
Р	Н	Sí	
G	М	Sí	
Р	L	Sí	
Р	М	Sí	
Р	Н	No	
G	М	Sí	
G	L	No	
G	L	No	
Р	М	Sí	
Р	L	Sí	



Pregunta 3. Posiciones promotor genético

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4		
Inicio=G	3	3		
Inicio=P	5	1		
Fin=H	2	2		
Fin=L	2	2		
Fin=M	4	0		

J = Max (Ganancia({Ganancia(Inicio), Ganancia(Fin)}))



$$Inf(C) = -\sum_{k} P(c_k) ldP(c_k)$$

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = -(P(Promotor = Si)ld(P(Promotor = Si)) + P(Promotor = No)ld(P(Promotor = No)))	
Inicio=G	3	3		
Inicio=P	5	1		
Fin=H	2	2		
Fin=L	2	2		
Fin=M	4	0		



$$Inf(C/v_i) = -\sum_{k} p(c_k / v_i) Id(p(c_k / v_i))$$

$$\uparrow$$

$$Inf(C/V) = \sum_{i} P(v_i) inf(C / v_i)$$

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = -(P(Promotor = Si)ld(P(Promotor = Si)) + P(Promotor = No)ld(P(Promotor = No)))	
Inicio=G	3	3	$\begin{split} & Inf(C Inicio=G) = -(P(Promotor=Si Inicio=G)ld(P(Promotor=Si Inicio=G)) + \\ & P(Promotor=No Inicio=G)ld(P(Promotor=Si Inicio=G))) \end{split}$	
Inicio=P	5	1	$\begin{split} & Inf(C Inicio=P) = -(P(Promotor=Si Inicio=P))ld(P(Promotor=Si Inicio=P)) + \\ & P(Promotor=No Inicio=P)ld(P(Promotor=Si Inicio=P))) \end{split}$	Ganancia(C/Inicio)
Fin=H	2	2	$ \begin{split} & Inf(C Inicio=H) = -(P(Promotor=Si Inicio=P))Id(P(Promotor=Si Inicio=P)) + \\ & P(Promotor=No Inicio=P)Id(P(Promotor=Si Inicio=P))) \end{split} $	
Fin=L	2	2	$ \begin{split} & Inf(C Fin=L) = -(P(Promotor=Si Fin=L)ld(P(Promotor=Si Fin=L)) + \\ & P(Promotor=No Fin=L)ld(P(Promotor=Si Fin=L))) \end{split} $	
Fin=M	4	0	$ Inf(C Fin=M) = -(P(Promotor=Si Fin=M)ld(P(Promotor=Si Fin=M)) + \\ P(Promotor=No Fin=M)ld(P(Promotor=Si Fin=M))) $	Ganancia(C/Fin)



$$Inf(C/V) = \sum_{i} P(v_{i}) inf(C/v_{i})$$

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = -(P(Promotor = Si)ld(P(Promotor = Si)) + P(Promotor = No)ld(P(Promotor = No)))	
Inicio=G	3	3	$\begin{split} & Inf(C Inicio=G) = -(P(Promotor=Si Inicio=G)ld(P(Promotor=Si Inicio=G)) + \\ & P(Promotor=No Inicio=G)ld(P(Promotor=Si Inicio=G))) \end{split}$	Ganancia(Inicio) = Inf(C)-
Inicio=P	5	1	$\begin{split} & Inf(C Inicio=P) = -(P(Promotor=Si Inicio=P)ld(P(Promotor=Si Inicio=P)) + \\ & P(Promotor=No Inicio=P)ld(P(Promotor=Si Inicio=P))) \end{split}$	(P(Inicio=G)*Inf(C Inicio=G)+ P(Inicio=P)*Inf(C Inicio=P))
Fin=H	2	2	$\begin{split} & Inf(C Inicio=H) = -(P(Promotor=Si Inicio=P)ld(P(Promotor=Si Inicio=P)) + \\ & P(Promotor=No Inicio=P)ld(P(Promotor=Si Inicio=P))) \end{split}$	Ganancia(Fin) = Inf(C)- (P(Fin=H)*Inf(C Fin=H)+ P(Fin=L)*Inf(C Fin=L)+ P(Fin=M)*Inf(C Fin=M))
Fin=L	2	2	$ Inf(C Fin=L) = -(P(Promotor=Si Fin=L))d(P(Promotor=Si Fin=L)) + \\ P(Promotor=No Fin=L))d(P(Promotor=Si Fin=L))) $	
Fin=M	4	0	$ Inf(C Fin=M) = -(P(Promotor=Si Fin=M))Id(P(Promotor=Si Fin=M)) + \\ P(Promotor=No Fin=M)Id(P(Promotor=Si Fin=M))) $	



	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = 0.918	
Inicio=G	3	3	Inf(C Inicio=G) = 1,000	Ganancia(Inicio)= 0,831
Inicio=P	5	1	Inf(C Inicio=P) = 0.825	
Fin=H	2	2	Inf(C Inicio=H) = 0.862	
Fin=L	2	2	Inf(C Fin=L) = 0.862	Ganancia(Fin)= 1,094
Fin=M	4	0	Inf(C Fin=M) = 0,528	



Pregunta 3. Posiciones promotor genético

	Sí	No	Entropía	Ganancia = Inf(C)-Inf(C/V)
	8	4	Inf(C) = 0,918	
Inicio=G	3	3	Inf(C Inicio=G) = 1,000	Ganancia(Inicio)= 0,831
Inicio=P	5	1	Inf(C Inicio=P) = 0,825	
Fin=H	2	2	Inf(C Inicio=H) = 0,862	
Fin=L	2	2	Inf(C Fin=L) = 0,862	Ganancia(Fin)= 1,094
Fin=M	4	0	Inf(C Fin=M) = 0.528	

J = Max (Ganancia({Ganancia(Inicio), Ganancia(Fin)})) = Ganancia(Fin)





Consultas