

## Aprendizado Não Supervisionado

Redução de Dimensionalidade: PCA, Autoencoder e t-SNE

# Aprendizado Não Supervisionado Qual a diferença?



A principal diferença entre **modelos supervisionados** e **não supervisionados** é que os não supervisionados **não possuem uma variável target**.

Ou seja, a identificação de padrões se restringe as variáveis explicativas ou *features*. Essa ausência do target sem dúvida torna o processo de identificação dos padrões um pouco **mais desafiador**, mas veremos que existem diversas **técnicas desenvolvidas** especificamente para essa **abordagem**.

#### Entre essas técnicas temos:

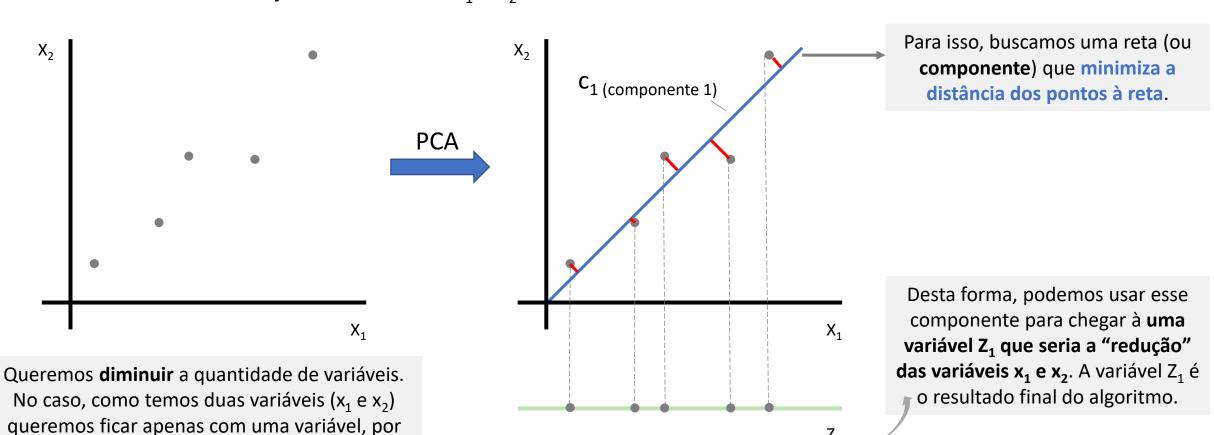
- Algoritmos de Cluster: são utilizados para agrupar e segmentar as observações a partir das suas características presentes nas features.
- Redução de Dimensionalidade: como o próprio nome diz, reduzem a dimensão do espaço das features (ou seja, reduz a quantidade de variáveis do dataset), muitas vezes concentrando a informação em um espaço dimensional menor do que o original.
- Detecção de Anomalias: são utilizados para capturar padrões que permitam identificar eventos raros.

### PCA: Intuição

exemplo, a variável Z<sub>1</sub>.



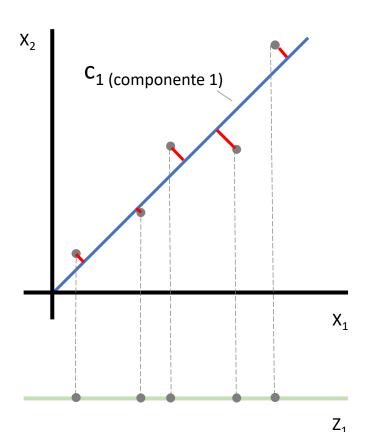
A ideia central de algoritmos de redução de dimensionalidade é reduzir a quantidade de variáveis (ou dimensões) de um conjunto de dados. Para entender a motivação do principal algoritmo deste tipo, o PCA (Principal Component Analysis), vamos considerar um conjunto de variáveis  $X_1$  e  $X_2$ .



### **PCA: Algoritmo**



Para encontrar o componente, o PCA usa um procedimento de álgebra linear chamado **SVD (Singular Value Decomposition).** Esse procedimento recebe a matriz de variáveis (no caso, as variáveis x1 e x2) e retorna outras 3 matrizes conforme mostrado no algoritmo abaixo:



Passo 1) Fixamos X como a matriz dos variáveis a serem reduzidas \*

Passo 2) Aplicamos o procedimento SVD à matriz X.

$$SVD(X) = U, SeV$$

$$\mathbf{v} = \begin{pmatrix} | & | & | \\ \mathbf{c}_1 & \mathbf{c}_2 & \cdots & \mathbf{c}_n \\ | & | & | \end{pmatrix}$$

A matriz V (chamada de Matriz de Componentes Principais) armazena os componentes que precisamos para fazer a redução de dimensionalidade que queremos.

Passo 3) Contruímos a variável Z da seguinte forma:

$$z = X * V(k)$$

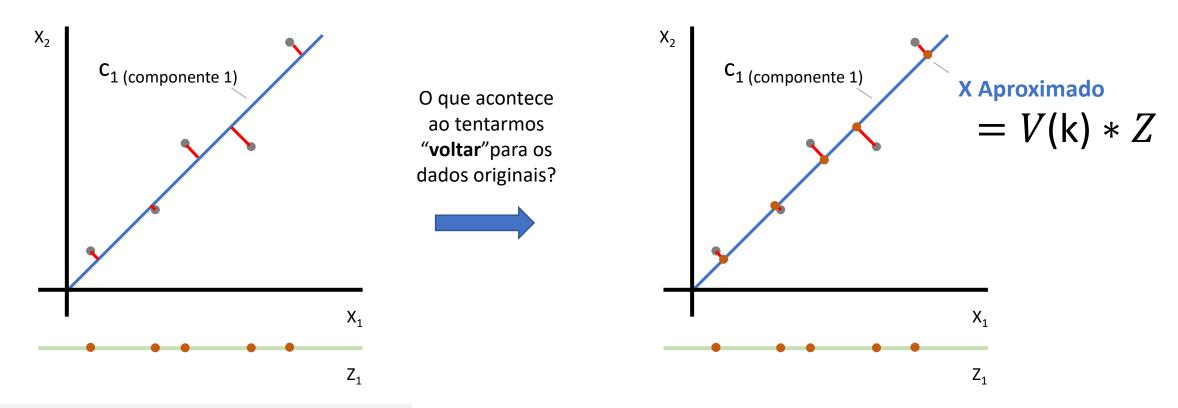
A matriz V contém N colunas, sendo N a quantidade de variáveis da matriz X. O valor de k significa o tamanho da dimensão da redução. No exemplo, k = 1 pois queremos reduzer DUAS variáveis para UMA. Portanto, para encontrar Z devemos fazer o produto das matrizes X e a matriz das primeiras k colunas de V.

<sup>\*</sup> A matriz X deve estar "centralizada", ou seja, sua média deve ser zero. Para fazer isso, basta subtrair de cada valor das variáveis a média da variável.

### **PCA: Algoritmo**



Existe um trade-off ao usar o PCA. Como vimos, o método busca reduzir a dimensionalidade do conjunto de dados, porém essa redução tem um preço: a perda de informação. Isso acontece pois ao reduzir as variáveis para uma variável Z, essa variável contém apenas uma "aproximação" do que era o conjunto de dados original. Veja um exemplo:



O método PCA encontra uma aproximação (redução) dos dados originais. Essa aproximação é armazenada na variável Z.

Com os dados da variável Z, o máximo que é possível fazer é **inferir** o valor dos dados originais usando os componentes principais. No exemplo, perceba que os dados de z (pontos laranjas) ficaram apenas próximos dos dados orginais (pontos cinzas).

#### PCA: Variabilidade



No PCA, essa perda de informação é chamada de Retenção da Variabilidade obtida pelos componentes principais. Essa variabilidade é calculada da seguinte forma:

Variabilidade retida pelos componentes



$$1 - \frac{\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} \|x_i - x_{aproximado}\|^2}{\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} \|x_i\|^2}$$

Sendo **m** a quantidade de linhas do conjunto de dados

Ou ainda,

Variabilidade retida pelos primeiros k componentes



$$1 - \frac{\sum_{i=1}^{k} S_{ii}}{\sum_{i=1}^{n} S_{ii}}$$

Sendo **k** a quantidade componentes usados na redução e **n** a quantidade de variáveis do conjunto de dados original



# Demonstração

**PCA** 

Arquivo: 7\_2\_RedDim\_PCA\_Demo.ipynb





Rode o algoritmo PCA (com dois componentes principais) na base de Vinhos. É possível ver algum padrão?

#### Roteiro:

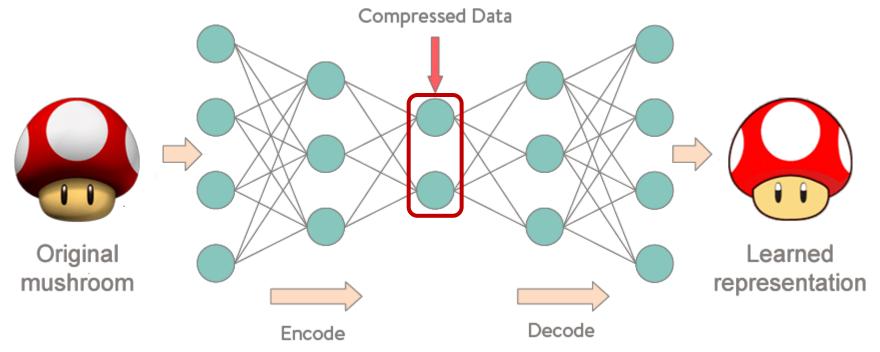
- 1. Importe a base "winequality-red.csv";
- 2. Treine um PCA de 2 componentes. Verifique o percentual de retenção de variabilidade.
- 3. Plote as variáveis  $Z_1$  e  $Z_2$  em um gráfico de dispersão. Existem clusters bem definidos?
- 4. Treine um modelo de classificação para o target Quality >= 7 usando apenas as duas variáveis  $Z_1$  e  $Z_2$ .
- 5. Verifique o desempenho do classificador com o PCA e sua versão sem o PCA. O que você pode concluir?

AutoEncoder



**AutoEncoder** é uma estrutura de Redes Neurais Artificiais bastante versátil que pode ser utilizada para algumas finalidades, entre elas a **Redução de Dimensionalidade**. Nessa tarefa entram em ação as mesmas 2 partes que vimos na Detecção de Anomalias: **Encode** e **Decode**.

A diferença é que para **Redução de Dimensionalidade** estamos interessados na **camada central**, que contém uma **representação comprimida dos inputs**.



Fonte: http://deeplearningbook.com.br/introducao-aos-autoencoders/

### Redução de Dimensionalidade AutoEncoder



# Demonstração

**AutoEncoder** 

Arquivo: 7\_2\_RedDim\_AutoEncoder\_tSNE\_Demo.ipynb

## Redução de Dimensionalidade t-SNE



O algoritmo **t-SNE**, ou t-Distributed Stochastic Neighbor Embedding, é uma técnica muito utilizada para **representar graficamente** um conjunto de dados de alta dimensionalidade em apenas 2 ou 3 dimensões.

Ao contrário dos outros algoritmos, a transformação da redução de dimensionalidade do **t-SNE não é reversível**. Por esse motivo, está técnica é utilizada para geração de gráficos em 2 ou 3 dimensões, e não como *Feature Engineering* para modelos.

## Redução de Dimensionalidade t-SNE



A redução de dimensionalidade utilizando transformações do **t-SNE** são realizadas em 3 etapas:

- 1. Construção de uma **distribuição de probabilidades** de forma que observações com características semelhantes tem maior probabilidade de ficarem próximas, enquanto observações com características diferentes tem baixa probabilidade de ficarem próximas.
- 2. Definição de uma distribuição de probabilidades semelhante a do passo 1, mas agora considerando a representação de menor dimensionalidade.
- 3. Otimização da distância Euclidiana entre as 2 distribuições.

## Redução de Dimensionalidade t-SNE



# Demonstração

t-SNE

Arquivo: 7\_2\_RedDim\_AutoEncoder\_tSNE\_Demo.ipynb

PCA vs. AutoEncoder vs. t-SNE



A principal diferença entre o **PCA**, **AutoEncoder** e **t-SNE** é que as transformações utilizadas no **PCA** são **lineares** enquanto o **AutoEncoder** e **t-SNE** podem ser **não-lineares**.

Técnica	Transformações	Reversível	Velocidade Treinamento	Ortogonalidade das variáveis	Hiperparâmetros
PCA	Lineares	Sim	Rápida	Sim	Número de componentes
AutoEncoder	Lineares e Não- lineares	Sim	Lenta	Não	Estrutura da RNA
t-SNE	Lineares e Não- lineares	Não	Média	Não	Número de componentes e outros

#### **AutoEncoder e t-SNE**





Hands on

Desenvolva um modelo AutoEncoder com compressão em 2 dimensões na base de Vinhos. É possível ver algum padrão? E utilizando o t-SNE, é possível ver clusters?

#### Roteiro:

- 1. Importe a base "winequality-red.csv";
- 2. Treine um AutoEncoder com 2 dimensões. Verifique o erro na reconstrução (*loss*).
- 3. Plote as dimensões D<sub>1</sub> e D<sub>2</sub> em um gráfico de dispersão. Existem clusters bem definidos?
- 4. Treine um modelo de classificação para o target Quality >= 7 usando apenas as duas variáveis  $D_1$  e  $D_2$ .
- 5. Verifique o desempenho do classificador com o AutoEncoder, a versão com PCA e sua versão sem o PCA. O que podemos concluir?

