



Classificatori

Corso di Big Data a.a. 2022/2023

Prof. Roberto Pirrone

Sommario

- Generalità
- Selezione delle feature
- Decision Tree
- Random Forests
- Classificatori probabilistici
 - Regressione logistica
 - Naive Bayes
- Support Vector Machine
- Valutazione della bontà della classificazione



Generalità

- Dato un insieme di dati di addestramento, ciascuno associato ad una «etichetta» che individua l'appartenenza del dato ad una classe, la classificazione consiste nel predire il valore dell'etichetta per dati di test mai visti dall'algoritmo
- È una classe di algoritmi di apprendimento supervisionati
 - Le etichette provengono da una associazione artificiale (dipendente dall'applicazione) ai dati e non dalla naturale tendenza di questi ultimi a formare cluster
 - È, forse, la tipologia di algoritmo di ML più comune



Generalità

- In generale, dato un insieme di n punti in \mathbb{R}^d appartenenti ad un data set \mathcal{D} , questi vengono associati ad un insieme di etichette in $\{1, ..., k\}$
 - Spesso la classificazione è binaria: {0, 1} ovvero {-1, 1}
- Due modalità di funzionamento

- Predizione esplicita dell'etichetta
- Score numerico (probabilità) di appartenenza del punto ad una certa classe



Filtri: indicatori numerici della rilevanza delle feature

- Modelli «wrapped»: un algoritmo di classificazione viene usato per valutare la performance su un sotto-insieme di feature e quindi «avvolge» il vero e proprio algoritmo di classificazione in uno schema di ricerca delle feature rilevanti
- Modelli «embedded»: l'algoritmo stesso fornisce indicazioni sulle feature rilevanti e, dopo averle individuate, viene riaddestrato solo su di esse



• Filtri

Gini index

 $G\left(\overrightarrow{v_i}
ight) = 1 - \sum_{j=1}^{k} \overrightarrow{p_j}$ Frazione dei punti v_i che hanno il valore v_i nella classe v_i

Valore i-esimo dell'attributo

hanno il valore v_i

CHILAB

categorico a *r* valori

$$G = \sum_{i=1}^{r} n_{i}G(v_{i})/n$$

Entropia

$$E\left(v_i
ight) = -\sum_{i=1}^k p_i \log_2\left(p_i
ight), \quad E = \sum_{i=1}^r n_i E\left(v_i
ight)/n$$

• Filtri

• Fisher score

$$F = \frac{\sum_{j=1}^{k} p_j (\mu_j - \mu)^2}{\sum_{j=1}^{k} p_j \sigma_j^2}$$

Per ogni feature:

 $p_j \rightarrow$ frazione dei dati appartenete alla classe j

 $\mu_j \rightarrow$ media dei dati nella classe j

 $\sigma_j \rightarrow$ dev. standard dei dati nella classe j

- Fisher Linear Discriminant
 - Generalizzazione del Fisher Score per combinazioni lineari di feature
 - Tende a trovare, in forma supervisionata, la direzione di massima variazione delle feature e, per contro, l'iperpiano perpendicolare che separa meglio le classi rispetto alle feature stesse in modo tale che il rapporto *Inter-class/Intra-class* risulti massimizzato



- Modelli «wrapped»
 - Si parte da un insieme di feature *F* = {}
 - Si aggiungono feature a F e si testa l'accuratezza dell'algoritmo $\mathcal A$ per accettare l'aggiunta delle nuova feature a F
 - L'incremento di F si può fare secondo diverse strategie
 - Random
 - Aggiunta della feature con maggior potere discriminativo rispetto ad un criterio di filtro



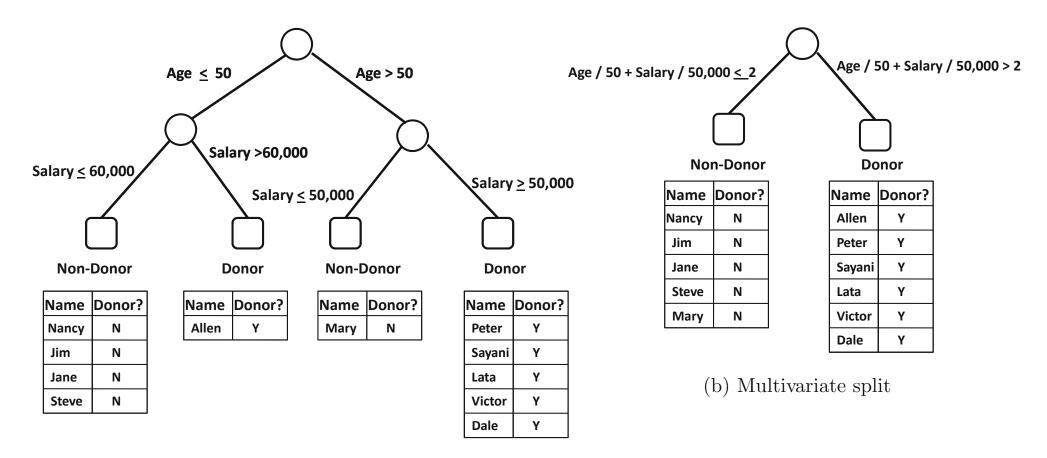
Decision Tree

• Il data set viene suddiviso ricorsivamente in parti più piccole sulla base del discrimine sui valori degli attributi

- I nodi foglia dell'albero vengono attribuiti alla classe dominante
 - Gerarchico similmente al clustering
 - Split univariato → decisione su un solo attributo
 - Split multivariato \rightarrow decisione su un insieme di attributi



Decision tree





Decision tree

Algorithm GenericDecisionTree(Data Set: D)begin

Create root node containing \mathcal{D} ;

repeat

Select an eligible node in the tree;

Split the selected node into two or more nodes

based on a pre-defined split criterion;

until no more eligible nodes for split;

Prune overfitting nodes from tree;

Label each leaf node with its dominant class;

end

$$G(S) = 1 - \sum_{j=1}^{k} p_j^2$$
, Gini-Split $(S \Rightarrow S_1 \dots S_r) = \sum_{i=1}^{r} \frac{|S_i|}{|S|} G(S_i)$

Università degli Studi di Palermo di partimento di ingegneria unipa

- Split binario
- Split a *r* vie per attributi categorici
- Split binario per attributi categorici binarizzati
- Error rate: la frazione di elementi che non appartengono alla classe dominante
- Gini index
- Entropia

LABORATORIO DI INTERAZIONE UOMO-MACCHINA
CHILAB

Decision Tree

- In genere i nodi vicini ai nodi foglia lavorano su pochi dati e sono proni al rumore nell'applicare lo split
 - Tendenza ad esibire overfitting
 - Si utilizzano tecniche di stop che prediligono alberi poco profondi

- Si utilizzano tecniche di pruning dei nodi foglia che vanno in overfit
 - Si valida l'eventuale incremento dell'accuracy su un validation set espunto dai dati di addestramento



Random Forests

- È un ensemble di classificatori decision tree
 - Nei metodi di ensemble, più classificatori vengono addestrati sul data set e i risultati sono combinati tra loro per ottenere una predizione più robusta
- Uso del «bagging»
 - Tecnica per creare un ensemble di classificatori i.i.d. in modo tale da ridurre la varianza della stima da σ^2 a σ^2/k
 - Si generano *k* data set tramite campionamento con rimpiazzo: i nuovi data set contengono duplicati
 - Si addestrano i classificatori e la predizione è data dalla maggioranza o dalla media dei voti espressi da ciascuno su ogni campione



Random Forests

• I nodi più elevati della gerarchia sono sostanzialmente invarianti

• È necessario diversificare gli alberi per aumentare la capacità di predizione

 L'insieme dei decision tree usa un criterio random per lo split nei diversi alberi dell'ensemble



Random Forests

- Random split selection
 - Forest-RI (Random Input): Un sottoinsieme casuale di q feature viene estratto per lo split
 - Forest-RC (Random Combination): un sottoinsieme L di feature viene estratto e si creano q combinazioni lineari che vengono usate come feature multivariate per lo split

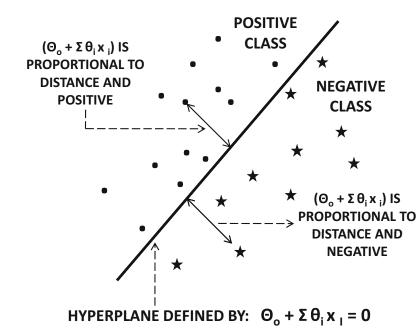


Regressione logistica

$$P(C = +1|\bar{X}) = \frac{1}{1 + e^{-(\theta_0 + \sum_{i=1}^d \theta_i x_i)}}$$

$$P(C = -1|\bar{X}) = \frac{1}{1 + e^{(\theta_0 + \sum_{i=1}^d \theta_i x_i)}}$$

$$P(C=+1) = P(C=-1) = 0.5 \Rightarrow \quad \theta_0 + \sum_{i=1}^{a} \theta_i x_i = 0$$





Regressione logistica

$$\frac{\partial \mathcal{L}\mathcal{L}(\bar{\Theta})}{\partial \theta_{i}} = \sum_{\bar{X}_{k} \in \mathcal{D}_{+}} \frac{x_{k}^{i}}{1 + e^{\left(\theta_{0} + \sum_{i=1}^{d} \theta_{i} x_{i}\right)}} - \sum_{\bar{X}_{k} \in \mathcal{D}_{-}} \frac{x_{k}^{i}}{1 + e^{-\left(\theta_{0} + \sum_{i=1}^{d} \theta_{i} x_{i}\right)}}$$

$$= \sum_{\bar{X}_{k} \in \mathcal{D}_{+}} P\left(\bar{X}_{k} \in \mathcal{D}_{-}\right) x_{k}^{i} - \sum_{\bar{X}_{k} \in \mathcal{D}_{-}} P\left(\bar{X}_{k} \in \mathcal{D}_{+}\right) x_{k}^{i}$$

$$\theta_{i} \leftarrow \theta_{i} + \alpha \left(\sum_{\overline{X_{k}} \in \mathcal{D}_{+}} P\left(\overline{X_{k}} \in \mathcal{D}_{-}\right) x_{k}^{i} - \sum_{\overline{X_{k}} \in \mathcal{D}_{-}} P\left(\overline{X_{k}} \in \mathcal{D}_{+}\right) x_{k}^{i} \right)$$
 Addestramento con gradient ascent e termine di

regolarizzazione

$$-\lambda \sum_{i=1}^{d} \theta_i^2 / 2$$



Naive Bayes

$$P(C = c | x_1 = a_1, \dots x_d = a_d) = \frac{P(C = c)P(x_1 = a_1, \dots x_d = a_d | C = c)}{P(x_1 = a_1, \dots x_d = a_d)}$$

$$\propto P(C=c)P\left(x_1=a_1,\ldots x_d=a_d|C=c\right)$$
 Assunzione «naive» ovvero di indipendenza statistica degli attributi

$$P(x_1 = a_1, \dots x_d = a_d | C = c) \in \prod_{j=1}^{n} P(x_j = a_j | C = c)$$

Distribuzione di Bernoulli sui dati

Addestramento con EM
In fase di test fornisce probabilità

$$P(C = c | x_1 = a_1, \dots x_d = a_d) \propto P(C = c) \prod_{j=1}^{n} P(x_j = a_j | C = c)$$

Frazione dei campioni che hanno attributo a_j e classe c

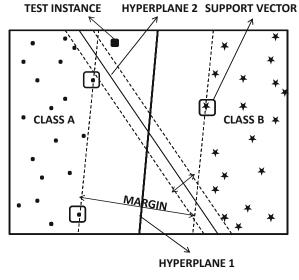
$$P(x_j = a_j | C = c) = \underbrace{\frac{q(a_j, c) + \alpha}{r(c) + \alpha \cdot m_j}}$$

Laplacian smoothing: m_j è il numero di valori distinti di a_j La probabilità tende a $1/m_i$ se r(c)=0

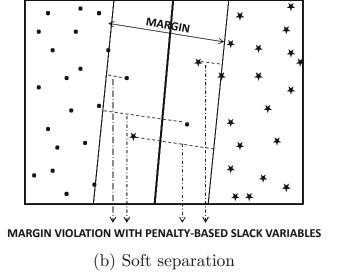
Ricerco il *massimo margine*, cioè la massima distanza tra due iperpiani paralleli che contengono alcune istanze di entrambe le classi ovvero i support vectors

$$\overline{W} \cdot \overline{X_i} + b \ge 0 \quad \forall i : y_i = +1$$

$$\overline{W} \cdot \overline{X_i} + b \le 0 \quad \forall i : y_i = -1$$



(a) Hard separation



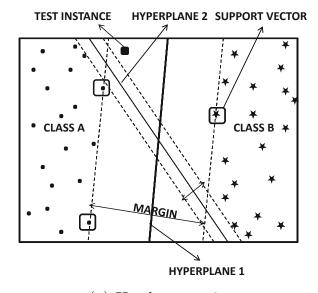
Con un apposito scaling di W e b:

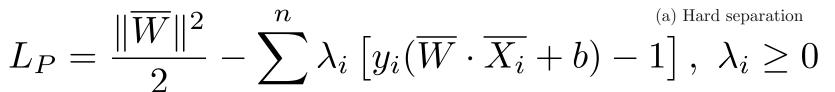
$$\Rightarrow y_i(\overline{W} \cdot \overline{X_i} + b) \ge +1, \forall i$$

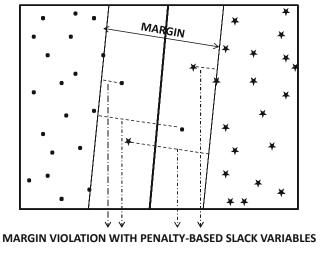
$$\begin{cases} \overline{W} \cdot \overline{X_i} + b \ge +1 \forall i : y_i = +1 \\ \overline{W} \cdot \overline{X_i} + b \le -1 \forall i : y_i = -1 \end{cases} \Rightarrow y_i(\overline{W} \cdot \overline{X_i} + b) \ge +1, \forall i$$

distanza iperpiani : $2/\|\overline{W}\|$

funzione obiettivo: $O = ||\overline{W}||^2/2$



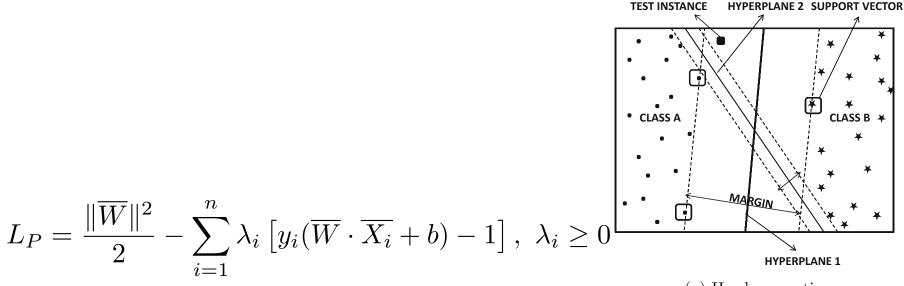


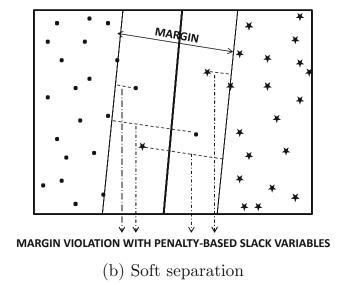


(b) Soft separation

support vectors: $\lambda_i \left[y_i(\overline{W} \cdot \overline{X_i} + b) - 1 \right] = 0$







Problema duale di massimizzazione : $O^* = \frac{\|\overline{W^*}\|^2}{2} \ge L_D^* = \max_{\lambda \ge 0} \min_{\overline{W}, b} L_P$

Si mostra che i support vectors sono quelli per cui sono soddisfatte le condizioni KKT :

 $(\overline{W}^*, \lambda^*, b^*)$ è un punto sella di $L_D(\overline{W}, \lambda, b)$



$$\nabla L_P = \nabla \frac{\|\overline{W}\|^2}{2} - \nabla \sum_{i=1}^n \lambda_i \left[y_i (\overline{W} \cdot \overline{X_i} + b) - 1 \right] = 0$$

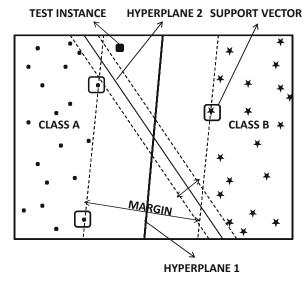
$$\overline{W} = \sum_{i=1}^{n} \lambda_i y_i \overline{X}_i, \sum_{i=1}^{n} \lambda_i y_i = 0$$

$$\partial L_P / \partial b = 0$$

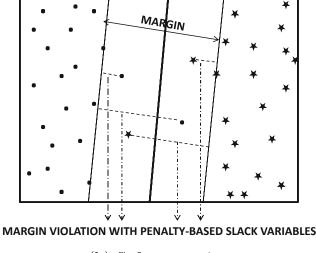
formulazione del problema duale di massimizzazione:

$$L_D = \sum_{i=1}^n \lambda_i - \frac{1}{2} \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \lambda_i \lambda_j y_i y_j \overline{X_i} \cdot \overline{X_j}$$
 Significant

Si ottiene sostituendo l'espressione di W in L_P



(a) Hard separation



(b) Soft separation

addestramento lungo il gradiente:

$$\frac{\partial L_D}{\partial \lambda_i} = 1 - y_i \sum_{j=1}^n y_j \lambda_j \overline{X_i} \cdot \overline{X_j}, \ (\lambda_1 \dots \lambda_n) \leftarrow (\lambda_1 \dots \lambda_n) + \alpha \left(\frac{\partial L_D}{\partial \lambda_1} \dots \frac{\partial L_D}{\partial \lambda_n} \right)$$

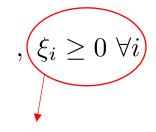




I dati non sono separabili: ammetto delle

violazioni con penalità sulla funzione obiettivo

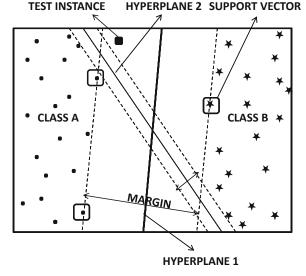
$$\left\{\begin{array}{l} \overline{W} \cdot \overline{X_i} + b \ge +1 - \xi_i \ \forall i : y_i = +1 \\ \overline{W} \cdot \overline{X_i} + b \le -1 + \xi_i \ \forall i : y_i = -1 \end{array}\right., \left(\xi_i \ge 0 \ \forall i\right)$$

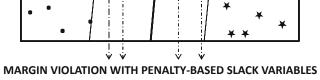


funzione obiettivo:

$$O = \frac{\|\overline{W}\|^2}{2} + C \sum_{i=1}^{n} \xi_i$$

Slack variables





MARGIN

(a) Hard separation

 $\partial L_P / \partial \xi_i = 0 \rightarrow \xi_i (C - \lambda_i - \beta_i) = 0 \rightarrow (C - \lambda_i - \beta_i) = 0, (C - \lambda_i) = \beta_i >= 0 \rightarrow$

(b) Soft separation

Lagrange penalty .
$$0 < \lambda_i < C \text{ per } i \text{ support vectors } (\xi_i = 0)$$

$$L_P = \frac{\|\overline{W}\|^2}{2} + C \sum_{i=1}^n \xi_i - \sum_{i=1}^n \lambda_i \left[y_i (\overline{W} \cdot \overline{X_i} + b) - 1 + \xi_i \right] - \sum_{i=1}^n \beta_i \xi_i$$

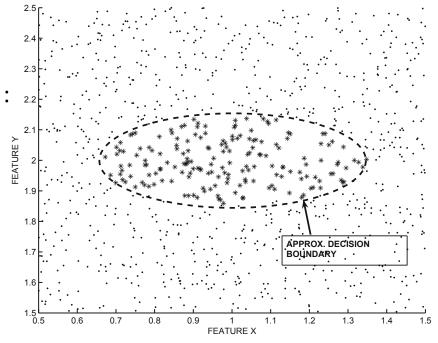




kernel trick per superfici di separazione non lineari:

$$L_D = \sum_{i=1}^n \lambda_i - \frac{1}{2} \cdot \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \lambda_i \lambda_j y_i y_j K(\overline{X_i}, \overline{X_j})$$

Function	Form	
Gaussian radial basis kernel	$K(\overline{X_i}, \overline{X_j}) = e^{- \overline{X_i} - \overline{X_j} ^2/2\sigma^2}$	
Polynomial kernel	$K(\overline{X_i}, \overline{X_j}) = (\overline{X_i} \cdot \overline{X_j} + c)^h$	
Sigmoid kernel	$K(\overline{X_i}, \overline{X_j}) = \tanh(\kappa \overline{X_i} \cdot \overline{X_j} - \delta)$	



Valutazione della bontà della classificazione

$$ACC = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^{C} \sum_{x \in C_k} I(C(x) \equiv C_k), \quad I = \begin{cases} 0, & C(x) \neq C_k \\ 1, & C(x) = C_k \end{cases}$$

$$bACC = \frac{1}{C} \sum_{k=1}^{C} \frac{1}{|C_k|} \sum_{x \in C_k} I(C(x) \equiv C_k)$$



Valutazione della bontà della classificazione

Predizione → Reference ↓	C _i	Altre classi
C _i	TP_i	FN_i
Altre classi	FP_i	TN_i

$$P_{i} = \frac{TP_{i}}{TP_{i} + FP_{i}}$$

$$R_{i} = \frac{TP_{i}}{TP_{i} + FN_{i}}$$

$$F_{1} = 2\frac{P_{i} \cdot R_{i}}{P_{i} + R_{i}}$$

$$P_{\text{micro}} = \frac{\sum_{i=1}^{C} TP_i}{\sum_{i=1}^{C} TP_i + FP_i} \qquad P_{\text{macro}} = \frac{1}{C} \sum_{i=1}^{C} \frac{TP_i}{TP_i + FP_i} = \frac{\sum_{i=1}^{C} P_i}{C}$$

$$R_{\text{micro}} = \frac{\sum_{i=1}^{C} TP_i}{\sum_{i=1}^{C} TP_i + FN_i} \qquad R_{\text{macro}} = \frac{1}{C} \sum_{i=1}^{C} \frac{TP_i}{TP_i + FN_i} = \frac{\sum_{i=1}^{C} P_i}{C}$$

$$F_{1\text{micro}} = 2 \frac{P_{\text{micro}} \cdot R_{\text{micro}}}{P_{\text{micro}} + R_{\text{micro}}} \qquad F_{1\text{macro}} = 2 \frac{P_{\text{macro}} \cdot R_{\text{macro}}}{P_{\text{macro}} + R_{\text{macro}}}$$
 LABORI Collision of the property of the prope



Valutazione della bontà della classificazione

$$ROC(t) \propto FPR(t)$$
 vs. $TPR(t)$

$$TPR(t) \equiv Recall(t), FPR(t) = \frac{FP(t)}{FP(t) + TN(t)}$$

AUC, Area Under the Curve, tende a 1 per buona classificazione

Per i problemi multi-classe si possono tracciare più curve, una per singola classe, e calcolare l'AUC media.

