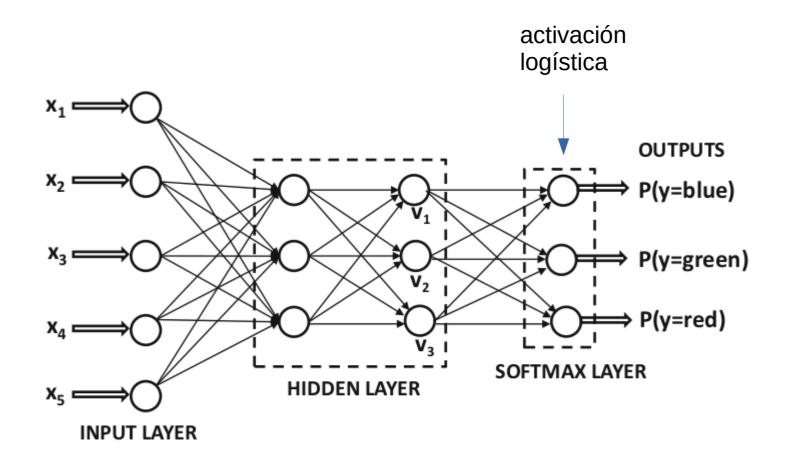
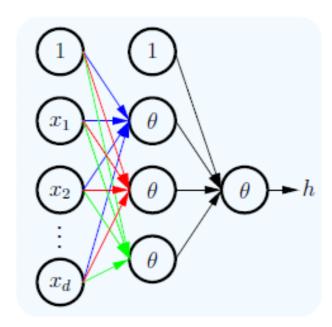


# Minería de Datos

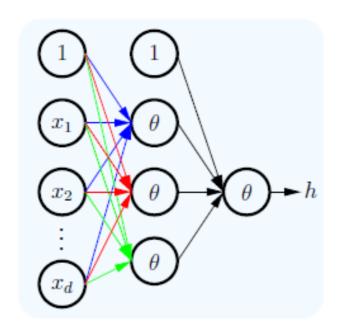
#### Extensión de MLP a *K* clases



# Funciones aproximadas por una red feed-forward

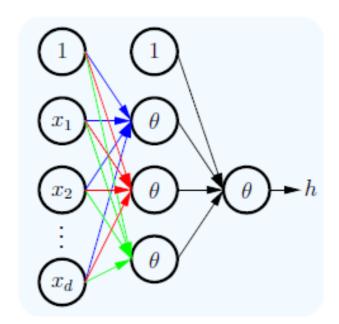


#### Funciones aproximadas por una red feed-forward



$$h(\mathbf{x}) = \theta \left( w_{01}^{(2)} + \sum_{j=1}^{m} w_{j1}^{(2)} \theta \left( \sum_{i=0}^{d} w_{ij}^{(1)} x_i \right) \right)$$

### Funciones aproximadas por una red feed-forward



$$h(\mathbf{x}) = \theta \left( w_{01}^{(2)} + \sum_{j=1}^{m} w_{j1}^{(2)} \theta \left( \sum_{i=0}^{d} w_{ij}^{(1)} x_i \right) \right)$$

Se usa también la siguiente notación (simplificada):

n la siguiente notación 
$$h(\mathbf{x}) = heta\left(w_0 + \sum_{j=1}^m w_j heta\left(\mathbf{v}_j^{\mathrm{T}}\mathbf{x}\right)
ight)$$
 onalidad:  $d^{(1)} = m$ 

Y para dimensionalidad:  $d^{(1)} = m$ 

Para una cantidad de neuronas suficientemente grande, podemos lograr:

$$E_{\rm in} \sim 0$$

Sin embargo, no podemos asegurar que  $E_{\rm in} \approx E_{\rm out}$ .

Para una cantidad de neuronas suficientemente grande, podemos lograr:

$$E_{\rm in} \sim 0$$

Sin embargo, no podemos asegurar que  $E_{\rm in} \approx E_{\rm out}$ .

Se puede mostrar que para esta red:

$$h(\mathbf{x}) = \theta \left( w_{01}^{(2)} + \sum_{j=1}^{m} w_{j1}^{(2)} \theta \left( \sum_{i=0}^{d} w_{ij}^{(1)} x_i \right) \right)$$

la dimensión VC está acotada por:

$$d_{\text{VC}} \leq (\text{const}) \cdot md \log(md)$$
.

si la activación es la función signo en ambas capas.

Si la red usa estas funciones de activación:

$$h(\mathbf{x}) = \theta \left( w_{01}^{(2)} + \sum_{j=1}^{m} w_{j1}^{(2)} \theta \left( \sum_{i=0}^{d} w_{ij}^{(1)} x_i \right) \right)$$

$$\operatorname{sign}(x) \qquad \tanh(\cdot)$$

la dimensión VC es:

$$d_{\rm VC} = O(md(m+d)).$$

¿Cuál de las dos redes tiene mayor expresividad?

Si la red usa estas funciones de activación:

$$h(\mathbf{x}) = \theta \left( w_{01}^{(2)} + \sum_{j=1}^{m} w_{j1}^{(2)} \theta \left( \sum_{i=0}^{d} w_{ij}^{(1)} x_i \right) \right)$$

$$\operatorname{sign}(x) \qquad \tanh(\cdot)$$

la dimensión VC es:

$$d_{\rm VC} = O(md(m+d)).$$

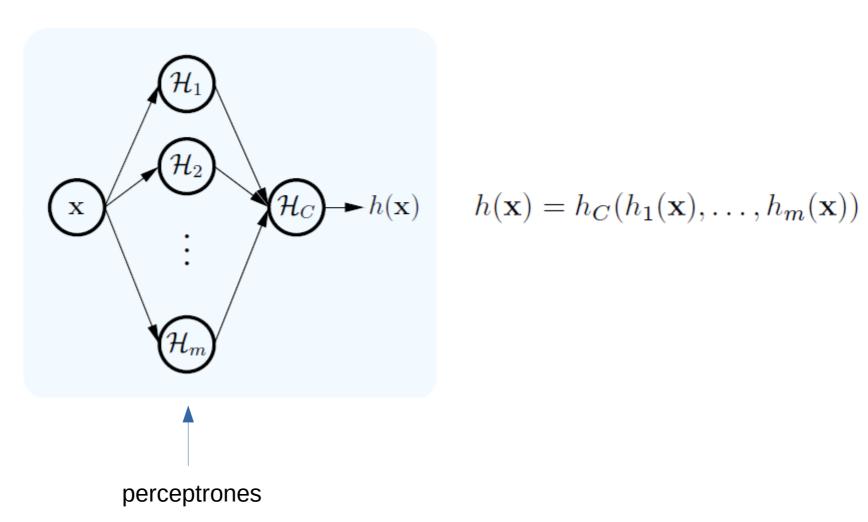
¿Cuál de las dos redes tiene mayor expresividad?

$$md\log(md) \le md(m+d)$$

Usar  $\tanh(\cdot)$  aumenta la expresividad de la red.

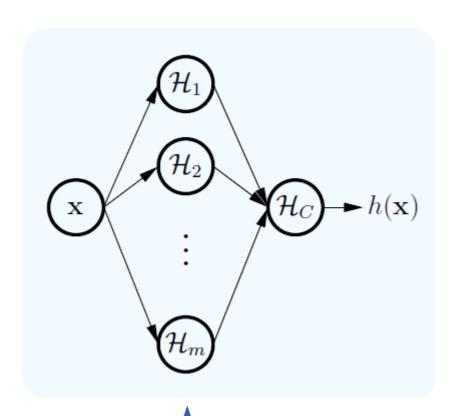
¿De dónde viene  $d_{\text{VC}} \leq (\text{const}) \cdot md \log(md)$ .?

Consideremos el siguiente conjunto de hipótesis:



¿De dónde viene  $d_{\text{VC}} \leq (\text{const}) \cdot md \log(md)$ .?

Consideremos el siguiente conjunto de hipótesis:



$$h(\mathbf{x}) = h_C(h_1(\mathbf{x}), \dots, h_m(\mathbf{x}))$$

perceptrones

Supongamos que la dimensión VC de  $\mathcal{H}_i$  es  $d_i$  y la de  $\mathcal{H}_C$  es  $d_c$  .

Fijemos  $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_N$  y  $h_1, \dots, h_m$ . Las hipótesis son ahora funciones base que definen una transformación hacia  $\mathbb{R}^m$ ,

$$\mathbf{x}_1 \to \mathbf{z}_1 = \begin{bmatrix} h_1(\mathbf{x}_1) \\ \vdots \\ h_m(\mathbf{x}_1) \end{bmatrix} \quad \cdots \qquad \to \mathbf{z}_N = \begin{bmatrix} h_1(\mathbf{x}_N) \\ \vdots \\ h_m(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}.$$

Fijemos  $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_N$  y  $h_1, \dots, h_m$ . Las hipótesis son ahora funciones base que definen una transformación hacia  $\mathbb{R}^m$ ,

$$\mathbf{x}_1 \to \mathbf{z}_1 = \begin{bmatrix} h_1(\mathbf{x}_1) \\ \vdots \\ h_m(\mathbf{x}_1) \end{bmatrix} \quad \cdots \qquad \to \mathbf{z}_N = \begin{bmatrix} h_1(\mathbf{x}_N) \\ \vdots \\ h_m(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}.$$

Los vectores z son vectores binarios en  $\mathbb{R}^m$  .

Dado que la red tiene flexibilidad para encontrar  $h_1,\ldots,h_m$  , podemos acotar por arriba el número posible de diferentes  $\mathbf{z}_1,\ldots,\mathbf{z}_N$ 

Fijemos  $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_N$  y  $h_1, \dots, h_m$ . Las hipótesis son ahora funciones base que definen una transformación hacia  $\mathbb{R}^m$ ,

$$\mathbf{x}_1 \to \mathbf{z}_1 = \begin{bmatrix} h_1(\mathbf{x}_1) \\ \vdots \\ h_m(\mathbf{x}_1) \end{bmatrix} \quad \cdots \qquad \to \mathbf{z}_N = \begin{bmatrix} h_1(\mathbf{x}_N) \\ \vdots \\ h_m(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}.$$

Los vectores z son vectores binarios en  $\mathbb{R}^m$  .

Dado que la red tiene flexibilidad para encontrar  $h_1,\ldots,h_m$ , podemos acotar por arriba el número posible de diferentes  $\mathbf{z}_1,\ldots,\mathbf{z}_N$ 

Las primeras componentes de los vectores z están dadas por:

$$h_1(\mathbf{x}_1),\ldots,h_1(\mathbf{x}_N)$$

Fijemos  $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_N$  y  $h_1, \dots, h_m$ . Las hipótesis son ahora funciones base que definen una transformación hacia  $\mathbb{R}^m$ ,

$$\mathbf{x}_1 \to \mathbf{z}_1 = \begin{bmatrix} h_1(\mathbf{x}_1) \\ \vdots \\ h_m(\mathbf{x}_1) \end{bmatrix} \quad \cdots \qquad \to \mathbf{z}_N = \begin{bmatrix} h_1(\mathbf{x}_N) \\ \vdots \\ h_m(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}.$$

Los vectores z son vectores binarios en  $\mathbb{R}^m$  .

Dado que la red tiene flexibilidad para encontrar  $h_1,\ldots,h_m$  , podemos acotar por arriba el número posible de diferentes  $\mathbf{z}_1,\ldots,\mathbf{z}_N$ 

Las primeras componentes de los vectores z están dadas por:

$$h_1(\mathbf{x}_1),\ldots,h_1(\mathbf{x}_N)$$

que es una dicotomía sobre  $\mathbf{x}_1,\dots,\mathbf{x}_N$  implementada por  $h_1$ . Dado que la dimensión VC de  $\mathcal{H}_1$  es  $d_1$ , existen a lo más  $N^{d_1}$  dicotomías. Es decir, existen a lo más  $N^{d_1}$  formas de elegir las primeras componentes de z.

Fijemos  $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_N$  y  $h_1, \dots, h_m$ . Las hipótesis son ahora funciones base que definen una transformación hacia  $\mathbb{R}^m$ ,

$$\mathbf{x}_1 \to \mathbf{z}_1 = \begin{bmatrix} h_1(\mathbf{x}_1) \\ \vdots \\ h_m(\mathbf{x}_1) \end{bmatrix} \quad \cdots \qquad \to \mathbf{z}_N = \begin{bmatrix} h_1(\mathbf{x}_N) \\ \vdots \\ h_m(\mathbf{x}_N) \end{bmatrix}.$$

Los vectores z son vectores binarios en  $\mathbb{R}^m$  .

Dado que la red tiene flexibilidad para encontrar  $h_1,\ldots,h_m$  , podemos acotar por arriba el número posible de diferentes  $\mathbf{z}_1,\ldots,\mathbf{z}_N$ 

Las primeras componentes de los vectores z están dadas por:

$$h_1(\mathbf{x}_1),\ldots,h_1(\mathbf{x}_N)$$

que es una dicotomía sobre  $\mathbf{x}_1,\dots,\mathbf{x}_N$  implementada por  $h_1$ . Dado que la dimensión VC de  $\mathcal{H}_1$  es  $d_1$ , existen a lo más  $N^{d_1}$  dicotomías. Es decir, existen a lo más  $N^{d_1}$  formas de elegir las primeras componentes de  $\mathbf{z}$ .

- UC - M. Mendoza - 
$$m_{\mathcal{H}}(N) \leq N^{d_{\mathrm{VC}}} + 1$$
. 16

Luego, el número total de asignaciones para  $\mathbf{z}_1, \dots, \mathbf{z}_N$  es:

$$\prod_{i=1}^{m} N^{d_i} = N^{\sum_{i=1}^{m} d_i}$$

Luego, el número total de asignaciones para  $\mathbf{Z}_1, \dots, \mathbf{Z}_N$  es:

$$\prod_{i=1}^{m} N^{d_i} = N^{\sum_{i=1}^{m} d_i}$$

Cada una de estas asignaciones puede ser dicotomizada en a lo más  $N^{d_c}$  formas. Cada una de estas dicotomías para una asignación particular entrega una dicotomía para los datos  $\mathbf{x}_1,\dots,\mathbf{x}_N$ . Luego, el número máximo de dicotomías implementables sobre los datos es acotada superiormente por el producto:

$$m(N) \le N^{d_c} \cdot N^{\sum_{i=1}^m d_i} = N^{d_c + \sum_{i=1}^m d_i}.$$

Luego, el número total de asignaciones para  $\mathbf{Z}_1, \dots, \mathbf{Z}_N$  es:

$$\prod_{i=1}^{m} N^{d_i} = N^{\sum_{i=1}^{m} d_i}$$

Cada una de estas asignaciones puede ser dicotomizada en a lo más  $N^{d_c}$  formas. Cada una de estas dicotomías para una asignación particular entrega una dicotomía para los datos  $\mathbf{x}_1,\dots,\mathbf{x}_N$ . Luego, el número máximo de dicotomías implementables sobre los datos es acotada superiormente por el producto:

$$m(N) \le N^{d_c} \cdot N^{\sum_{i=1}^m d_i} = N^{d_c + \sum_{i=1}^m d_i}.$$

Para un MLP de dos capas:

$$d_i = d + 1$$
 $d_c = m + 1$ 

$$D = d_c + \sum_{i=1}^{m} d_i = m(d+2) + 1 = O(md)$$

Luego, el número total de asignaciones para  $\mathbf{Z}_1, \dots, \mathbf{Z}_N$  es:

$$\prod_{i=1}^{m} N^{d_i} = N^{\sum_{i=1}^{m} d_i}$$

Cada una de estas asignaciones puede ser dicotomizada en a lo más  $N^{d_c}$  formas. Cada una de estas dicotomías para una asignación particular entrega una dicotomía para los datos  $\mathbf{x}_1,\dots,\mathbf{x}_N$ . Luego, el número máximo de dicotomías implementables sobre los datos es acotada superiormente por el producto:

$$m(N) \le N^{d_c} \cdot N^{\sum_{i=1}^m d_i} = N^{d_c + \sum_{i=1}^m d_i}.$$

Para un MLP de dos capas:

$$d_i = d+1$$
  $m_{\mathcal{H}}(N) \leq N^{d_{\mathrm{VC}}} + 1.$   $d_c = m+1$  —Al menos separa  $\Omega(md)$  puntos.

$$D = d_c + \sum_{i=1}^m d_i = m(d+2) + 1 = O(md)$$

El análisis anterior puede extenderse para encontrar una cota superior ajustada:

$$d_{\text{VC}} \le 2D \log_2 D$$
 (propuesto)

Para la MLP de dos capas, entonces:

$$d_{\rm VC} = O(md\log(md))$$

El análisis anterior puede extenderse para encontrar una cota superior ajustada:

$$d_{\text{VC}} \le 2D \log_2 D$$
 (propuesto)

Para la MLP de dos capas, entonces:

$$d_{\text{VC}} = O(md \log(md))$$

Las neuronas de la capa oculta no deben ser demasiadas pero deben ser suficientes para ajustar el modelo a los datos.

El análisis anterior puede extenderse para encontrar una cota superior ajustada:

$$d_{\text{VC}} \le 2D \log_2 D$$
 (propuesto)

Para la MLP de dos capas, entonces:

$$d_{\text{VC}} = O(md \log(md))$$

Las neuronas de la capa oculta no deben ser demasiadas pero deben ser suficientes para ajustar el modelo a los datos.

En general, es una buena decisión que el número de neuronas crezca sublinealmente con los datos. Por ejemplo:

$$m \approx \frac{1}{d} \sqrt{N}$$
.  $\rightarrow d_{\text{VC}} = O(\sqrt{N} \log \sqrt{N})$ 

#### Recordar:

$$m_{\mathcal{H}}(N) \le N^{d_{\text{VC}}} + 1 \sim N^{d_{\text{VC}}}$$
 $E_{\text{out}}(g) \le E_{\text{in}}(g) + O\left(\sqrt{\frac{d_{\text{VC}} \log N}{N}}\right)$ 

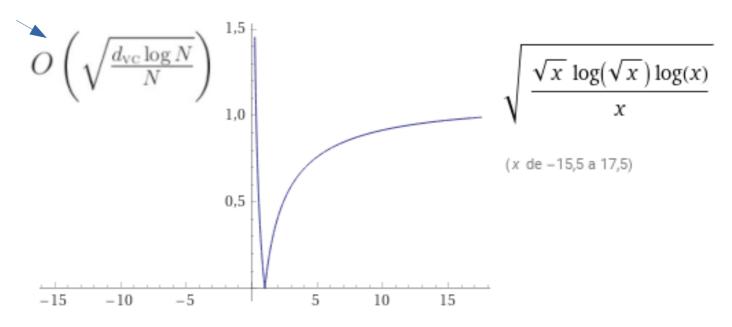
Si 
$$m \approx \frac{1}{d} \sqrt{N}$$
.  $\rightarrow d_{\rm VC} = O(\sqrt{N} \log \sqrt{N})$ 

De esta manera si  $N \to \infty$ ,  $E_{\rm out} \to E_{\rm in}$ .

Si 
$$m \approx \frac{1}{d} \sqrt{N}$$
.  $d_{\rm VC} = O(\sqrt{N} \log \sqrt{N})$ 

De esta manera si  $N \to \infty$ ,  $E_{\rm out} \to E_{\rm in}$ .

# Complejidad paramétrica



#### Aspectos prácticos en entrenamiento

<u>Regularización</u>: penalizar el uso innecesario de parámetros del modelo, evitando el sobreajuste.

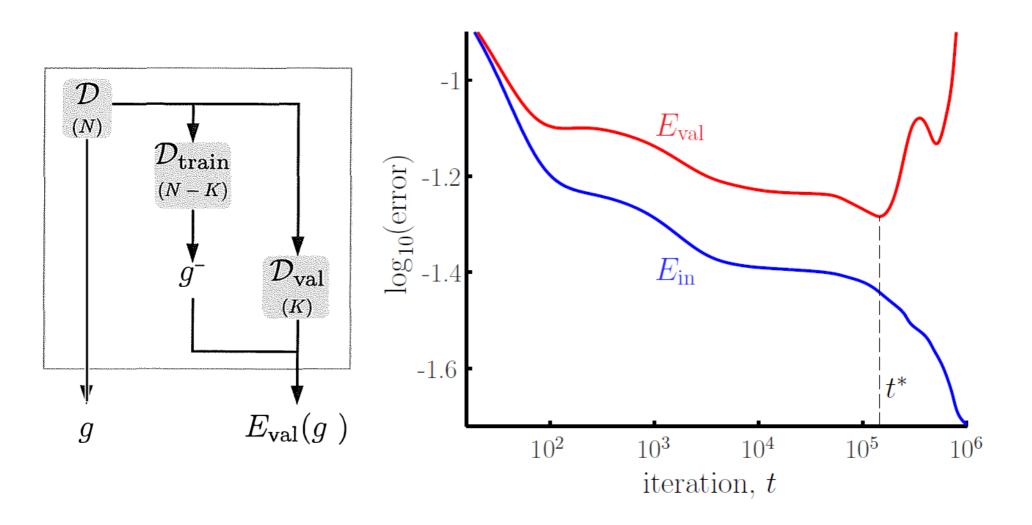
$$E_{\text{aug}}(\mathbf{w}) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (h(\mathbf{x}_n; \mathbf{w}) - y_n)^2 + \frac{\lambda}{N} \sum_{\ell, i, j} (w_{ij}^{(\ell)})^2$$

$$\frac{\partial E_{\text{aug}}(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{W}^{(\ell)}} = \frac{\partial E_{\text{in}}(\mathbf{w})}{\partial \mathbf{W}^{(\ell)}} + \frac{2\lambda}{N} \mathbf{W}^{(\ell)}$$

$$\uparrow \text{backpropagation}$$

#### Aspectos prácticos en entrenamiento

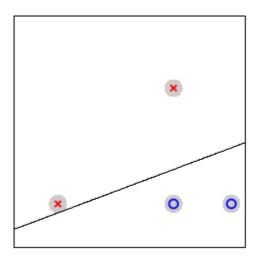
<u>Early stopping</u>: agregar un set de validación para monitorear durante el entrenamiento el error fuera de muestra.

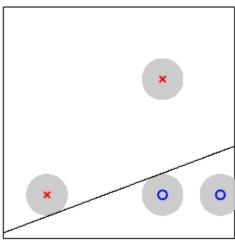


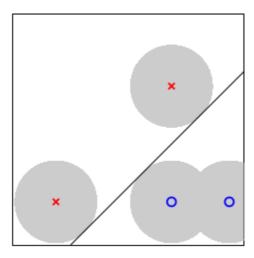
# Learning with kernels

- Los datos pueden ser ruidosos (ruido de medición).
- Nuestros modelos debieran ser robustos a datos ruidosos.

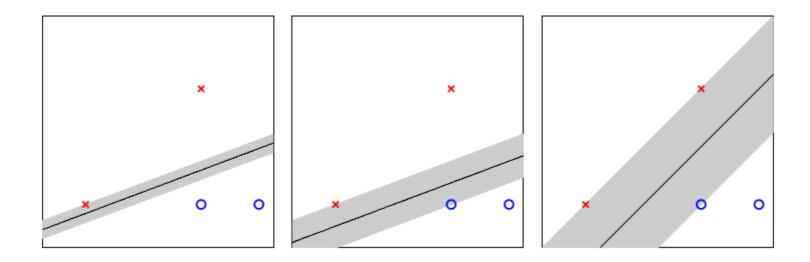
<u>Idea</u>: La robustez al ruido tiene relación con considerar un margen de error para las mediciones.







Una idea análoga a márgenes para datos consiste en trabajar con **hiperplanos gruesos**, <u>agregando un margen al separador</u>.



Para trabajar con un hiperlano grueso, podemos usar el sesgo de una manera ingeniosa.

Hiperplano estrecho

$$\mathbf{x} \in \{1\} \times \mathbb{R}^d; \ \mathbf{w} \in \mathbb{R}^{d+1}$$

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ x_1 \\ \vdots \\ x_d \end{bmatrix}; \quad \mathbf{w} = \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \\ \vdots \\ w_d \end{bmatrix}.$$

$$signal = \mathbf{w}^T \mathbf{x}$$

El sesgo se codifica como una dimensión más

<u>Hiperplano grueso</u>

$$\mathbf{x} \in \mathbb{R}^d$$
;  $b \in \mathbb{R}$ ,  $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d$ 

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_d \end{bmatrix}; \quad \mathbf{w} = \begin{bmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_d \end{bmatrix}.$$

$$signal = \mathbf{w}^{\mathsf{T}}\mathbf{x} + b$$

El sesgo aditivo interviene en el espacio de representación

#### Hiperplano grueso

$$\mathbf{x} \in \mathbb{R}^d$$
;  $b \in \mathbb{R}$ ,  $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^d$ 

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_d \end{bmatrix}; \quad \mathbf{w} = \begin{bmatrix} w_1 \\ \vdots \\ w_d \end{bmatrix}.$$

$$signal = \mathbf{w}^{\mathsf{T}}\mathbf{x} + b$$

$$sesgo$$

