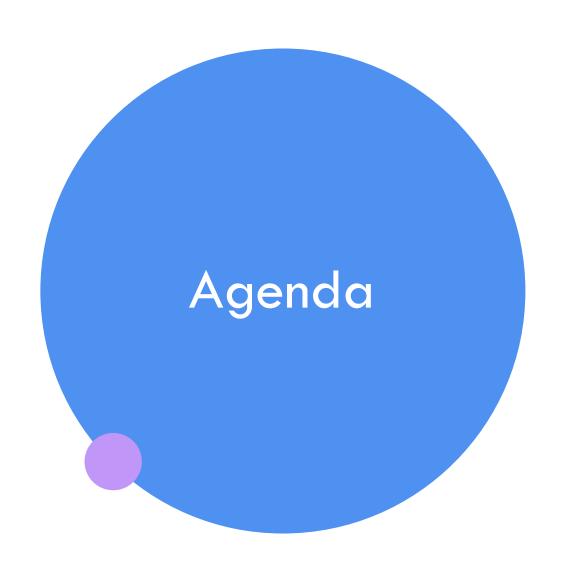
# Reducción de Dimensionalidad Machine Learning



- 1. Motivación
- 2. Análisis de Componentes Principales
- 3. Implementación Práctica
- 4. Aplicación de PCA



En esta clase vamos a tratar un tema particular del aprendizaje no supervisado que es la **reducción de dimensionalidad**.



# ¿Qué modelo elegir?

Después de mucho pensar, llegan a las siguientes opciones:

- Tener más datos para el entrenamiento.
- Considerar menos características.
- Obtener más características.
- Considerar combinaciones de características más complejas.
- Aumentar o reducir el valor de  $\lambda$ .

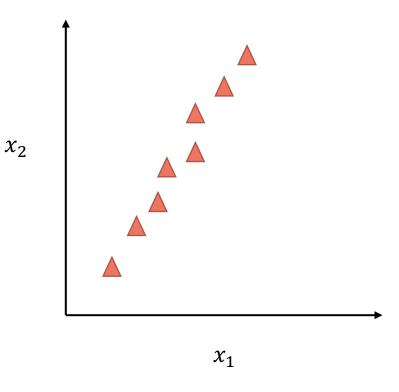


# ¿Qué modelo elegir?

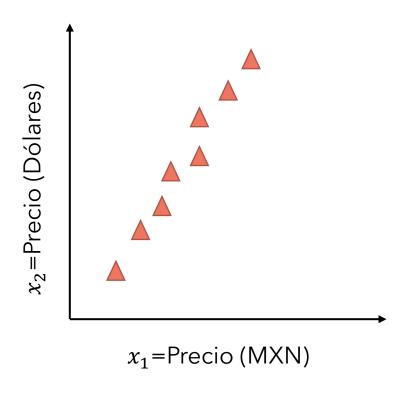
Considerando las opciones iniciales, tenemos que:

- Tener más datos para el entrenamiento. → resuelve varianza alta
- Considerar menos características. → resuelve varianza alta
- Obtener más características. → *resuelve* sesgo alto
- Considerar combinaciones de características más complejas.
   → resuelve sesgo alto
- Aumentar el valor de  $\lambda$ .  $\rightarrow$  resuelve varianza alta
- Reducir el valor de  $\lambda$ .  $\rightarrow$  resuelve sesgo alto

- Rara vez las características de un modelo son las adecuadas.
- Puede necesitar más o menos.
- ¿Cómo determinar aquellas que sobran?



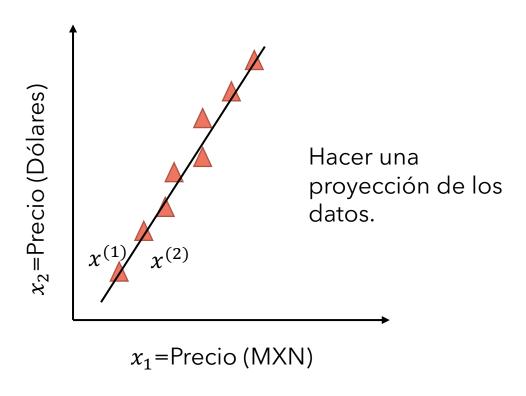
- Rara vez las características de un modelo son las adecuadas.
- Puede necesitar más o menos.
- ¿Cómo determinar aquellas que sobran?

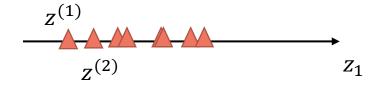


Reducir la dimensionalidad de la información

$$f: \mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}$$

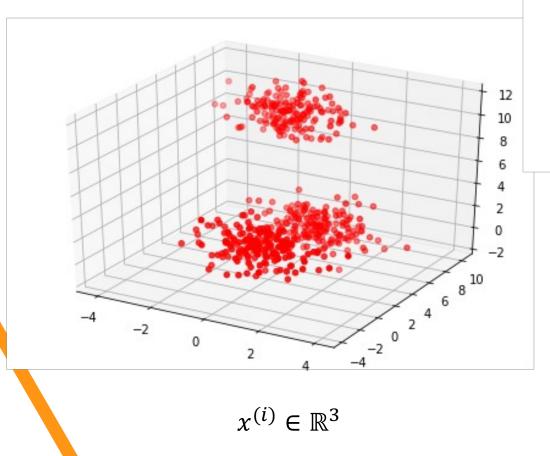
$$x^{(1)} \in \mathbb{R}^2 \to z^{(1)} \in \mathbb{R}$$
$$x^{(2)} \in \mathbb{R}^2 \to z^{(2)} \in \mathbb{R}$$
$$\vdots$$

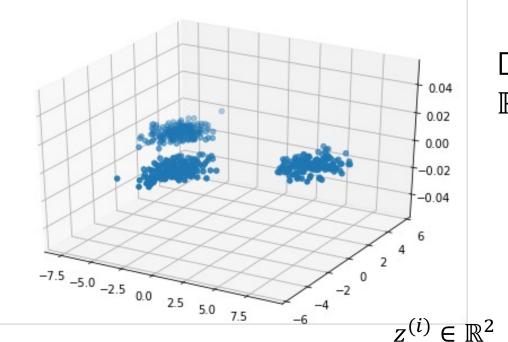




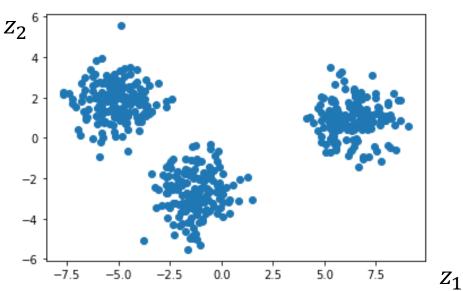
 $z_1$  sería la posición en la recta nueva.

22/11/22



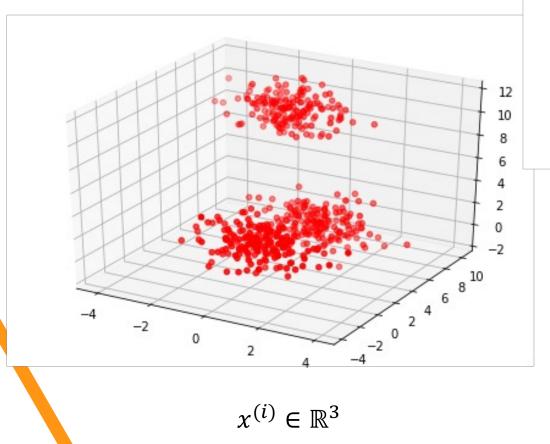


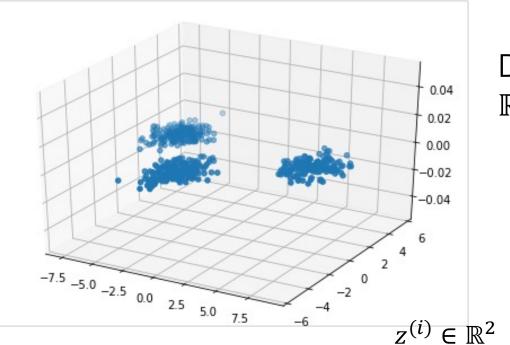




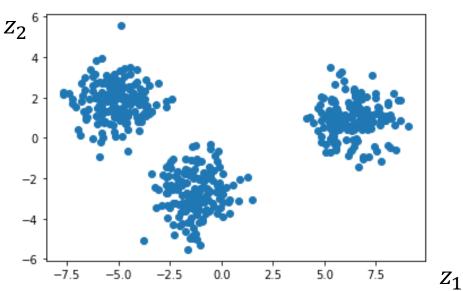
$$z^{(i)} = \left(z_1^{(i)}, z_2^{(i)}\right)$$

22/11/22





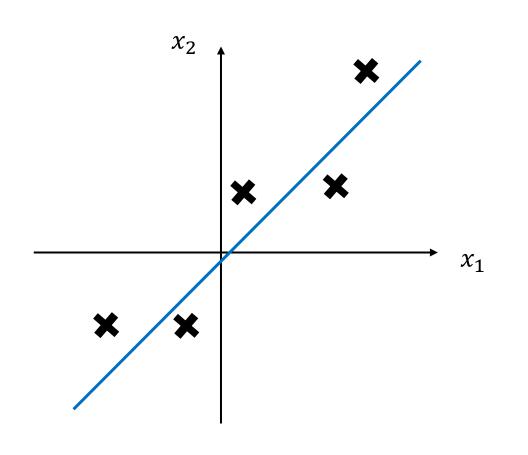




$$z^{(i)} = \left(z_1^{(i)}, z_2^{(i)}\right)$$

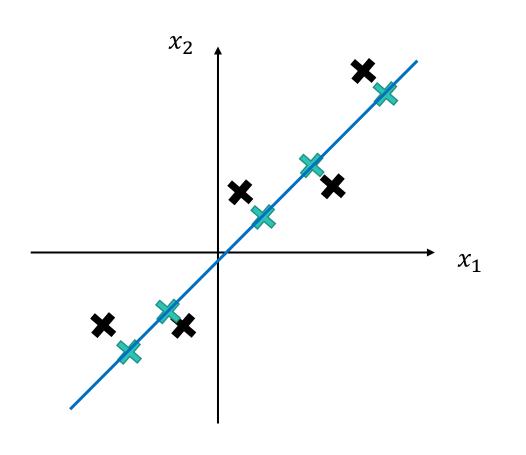


- Es una técnica que permite comprimir información.
- Permite encontrar un nuevo conjunto de variables, de dimensión menor a las originales, que retienen la mayor parte de la información de los datos.
- Por información se refiere a la variación de los datos.



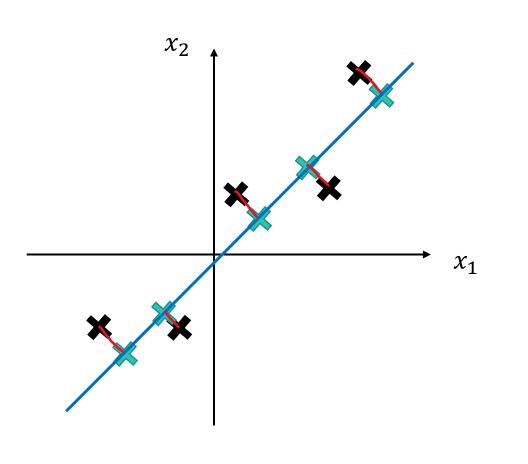
Tenemos datos en  $\mathbb{R}^2$  y deseamos reducir la dimensionalidad a  $\mathbb{R}$ .

**Idea principal**: determinar la recta en la cual vamos a proyectar los datos.



Tenemos datos en  $\mathbb{R}^2$  y deseamos reducir la dimensionalidad a  $\mathbb{R}$ .

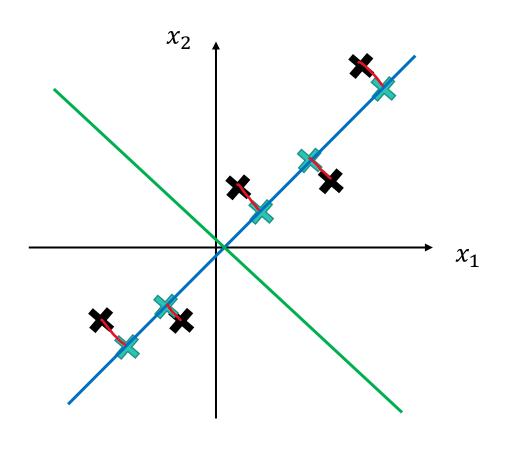
**Idea principal**: determinar la recta en la cual vamos a proyectar los datos.



Tenemos datos en  $\mathbb{R}^2$  y deseamos reducir la dimensionalidad a  $\mathbb{R}$ .

**Idea principal**: determinar la recta en la cual vamos a proyectar los datos.

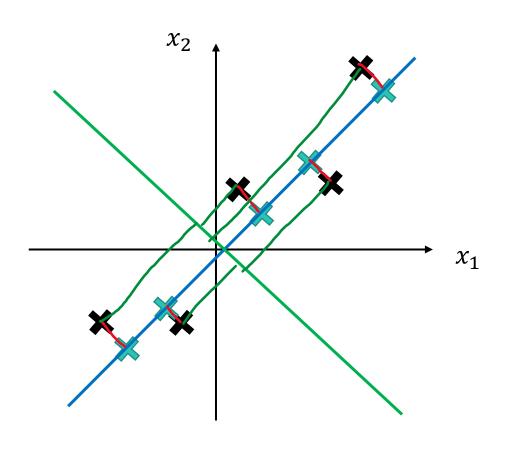
Minimizando la suma cuadrática de las distancias (en rojo) de las proyecciones.



Tenemos datos en  $\mathbb{R}^2$  y deseamos reducir la dimensionalidad a  $\mathbb{R}$ .

**Idea principal**: determinar la recta en la cual vamos a proyectar los datos.

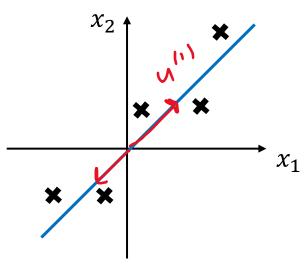
Minimizando la suma cuadrática de las distancias (en rojo) de las proyecciones.

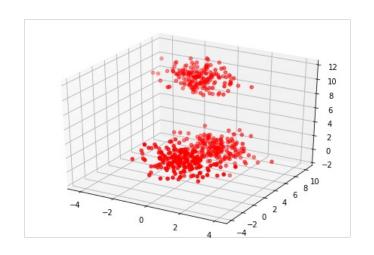


Tenemos datos en  $\mathbb{R}^2$  y deseamos reducir la dimensionalidad a  $\mathbb{R}$ .

**Idea principal**: determinar la recta en la cual vamos a proyectar los datos.

Minimizando la suma cuadrática de las distancias (en rojo) de las proyecciones.



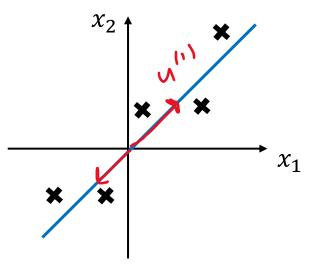


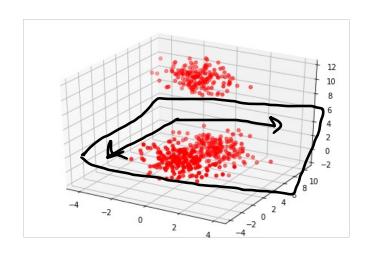
#### Reducir de $\mathbb{R}^2$ a $\mathbb{R}$ :

Encontrar un vector  $u^{(1)} \in \mathbb{R}^n$  en el cual proyectar los datos de tal manera que se minimice el error de proyección.

#### Reducir de $\mathbb{R}^m$ a $\mathbb{R}^k$ :

Encontrar k vectores  $u^{(1)}, u^{(2)}, ..., u^{(k)} \in \mathbb{R}^n$  en el cual proyectar los datos de tal manera que se minimice el error de proyección.



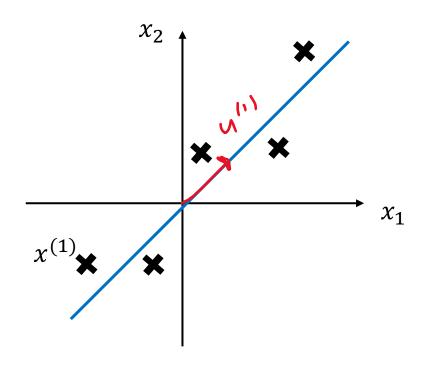


#### Reducir de $\mathbb{R}^2$ a $\mathbb{R}$ :

Encontrar un vector  $u^{(1)} \in \mathbb{R}^n$  en el cual proyectar los datos de tal manera que se minimice el error de proyección.

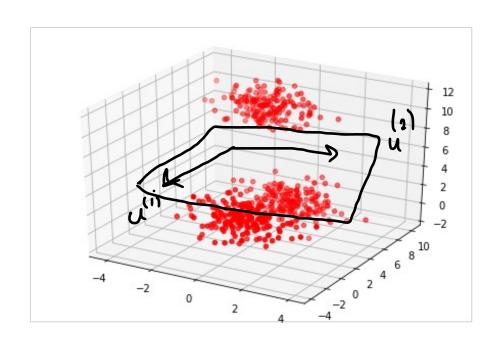
#### Reducir de $\mathbb{R}^m$ a $\mathbb{R}^k$ :

Encontrar k vectores  $u^{(1)}, u^{(2)}, ..., u^{(k)} \in \mathbb{R}^n$  en el cual proyectar los datos de tal manera que se minimice el error de proyección.



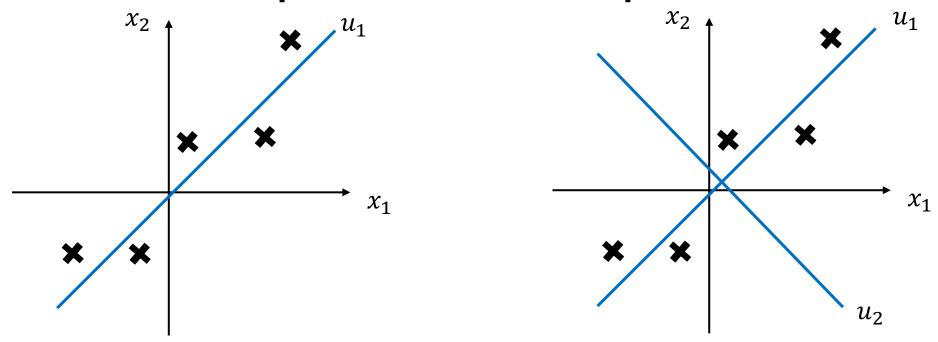
$$x^{(i)} \in \mathbb{R}^2 \to z^{(i)} \in \mathbb{R}$$

$$Z^{(1)}$$
 $X$ 
 $X$ 
 $Z^{(2)}$ 



$$x^{(i)} \in \mathbb{R}^3 \to z^{(i)} \in \mathbb{R}^2$$

Debemos determinar los vectores  $u^{(i)}$  y los valores  $z^{(i)}$ .



- El **primer componente principal**  $u_1$  es el hiperplano que minimice la distancia cuadrática de los datos.
- El **segundo componente principal**  $u_2$  es el hiperplano perpendicular a el primer componente que minimice la distancia cuadrática de los datos.
- En general, se ajusta un hiperplano que minimice la distancia cuadrático con los datos, cada uno ortogonal a todos los anteriores.

Dado un conjunto de datos  $X = (x^{(1)}, ..., x^{(n)})$ , donde  $x^{(i)} \in \mathbb{R}^p$ , se define **la primer componente principal** como:

$$u_1 \equiv \boldsymbol{a}_1^T \boldsymbol{x} = \sum_{i=1}^p \boldsymbol{a}_{i1} \boldsymbol{x}_i$$

donde el vector  $\mathbf{a}_1 = (a_{11}, a_{21}, ..., a_{p1})$  se elige tal que var $(u_1)$  es máxima.

El k-ésimo componente principal se define como

donde el vector se elige tal que sujeto a y, además,

$$u_k \equiv a_k^T x \quad k = 1, ..., p$$
 $\boldsymbol{a}_k = \left(a_{1k}, a_{2k}, ..., a_{pk}\right)$ 
 $\operatorname{var}(u_1) \text{ es máxima}$ 
 $\operatorname{cov}(u_k, u_l) = 0 \text{ para } k > l \geq 1$ 
 $\boldsymbol{a}_k^T \boldsymbol{a}_k = 1$ 

Para encontrar  $a_1$ , recordemos que  $var(u_1) = E[u_1^2] - E[u_1]^2$ 

ya que  $u_1$  es un vector que es una combinación lineal de  $a_1$ ,

$$E[\boldsymbol{a}_1^T x] = \boldsymbol{a}_1^T E[x]$$

y

$$var[u_1] = E[\boldsymbol{a}_1^T x x^T \boldsymbol{a}_1] - E[\boldsymbol{a}_1^T x] E[\boldsymbol{a}_1^T x]^T$$

$$= \boldsymbol{a}_1^T E[x x^T] \boldsymbol{a}_1 - \boldsymbol{a}_1^T E[x] E[x]^T \boldsymbol{a}_1$$

$$= \boldsymbol{a}_1^T (E[x x^T] - E[x] E[x]^T) \boldsymbol{a}_1$$

$$= \boldsymbol{a}_1^T Cov(x) \boldsymbol{a}_1$$

Donde Cov(x) es la matriz de covarianza de los datos  $x^{(i)} \in \mathbb{R}^p$ .

Para encontrar  $a_1$ , se maximiza  ${\rm var}[u_1]$  sujeto a  $a_1^Ta_1=1$ . Vamos a resolverlo con multiplicadores de Lagrange. La ecuación que resulta es

$$\boldsymbol{a}_1^T S \boldsymbol{a}_1 - \lambda (\boldsymbol{a}_1^T \boldsymbol{a}_1 - 1)$$

**Actividad**: deriven con respecto a  $a_1$  e igualen a 0.

Para encontrar  $a_1$ , se maximiza var $[u_1]$  sujeto a  $a_1^Ta_1=1$ . Vamos a resolverlo con multiplicadores de Lagrange. La ecuación que resulta es

$$\boldsymbol{a}_1^T S \boldsymbol{a}_1 - \lambda (\boldsymbol{a}_1^T \boldsymbol{a}_1 - 1)$$

Derivando e igualando a cero, se tiene que

$$Sa_1 - \lambda a_1 = 0$$

o bien

$$(\mathbf{S} - \lambda \mathbf{I})\mathbf{a}_1 = 0$$

Es decir,  $a_1$ es un **eigenvector** de S correspondiente al eigenvalor  $\lambda \equiv \lambda_1$  .

Al maximizar  $var[u_1]$  encontramos que

$$var[u_1] = \boldsymbol{a}_1^T S \boldsymbol{a}_1 = \boldsymbol{a}_1^T \lambda_1 \boldsymbol{a}_1 = \lambda_1$$

Es decir,  $\lambda_1$  es el mayor eigenvalor de  $\boldsymbol{S}$ .

Para encontrar el siguiente vector de coeficientes  $a_2$ , se plantea el siguiente problema:

Maximizar 
$$var[u_2]$$

sujeto a 
$$cov[u_2, u_1] = 0$$

$$\boldsymbol{a}_2^T \boldsymbol{a}_2 = 1$$

Notando que:

$$cov[u_2, u_1] = \boldsymbol{a}_1^T \boldsymbol{S} \boldsymbol{a}_2 = \lambda_1 \boldsymbol{a}_1^T \boldsymbol{a}_2$$

Si  $\lambda$  y  $\varphi$  son multiplicadores de Lagrange, se desea maximizar

$$\boldsymbol{a}_2^T S \boldsymbol{a}_2 - \lambda (\boldsymbol{a}_2^T \boldsymbol{a}_2 - 1) - \varphi \boldsymbol{a}_2^T \boldsymbol{a}_1$$

Al resolver el problema de optimización se encuentra que  $a_2$  también es un eigenvector de s cuyo eigenvalor l l l l es el segundo más grande.

#### En general

$$var[u_k] = \boldsymbol{a}_k^T \boldsymbol{S} \boldsymbol{a}_k = \lambda_k.$$

- El k-ésimo más grande eigenvalor de  ${\it S}$  es la varianza de la k-ésima componente principal.
- La k-ésima componente principal  $u_k$  retiene la k-ésima fracción de la variación de los datos.
- El eigenvector asociado permite determinar las proyecciones de los datos.

Dado una colección de datos  $X = (x^{(1)}, ..., x^{(n)})$ , donde  $x^{(i)} \in \mathbb{R}^p$ se define un vector de p componentes principales

$$\boldsymbol{u} = (u_1, u_2, \dots, u_p)$$

de acuerdo a  $\mathbf{z} = \mathbf{A}^T x$ , donde  $\mathbf{A}^{p x p}$  es una matriz ortogonal cuya k-ésima columna es el k-ésimo eigenvector  $\mathbf{a}_k$  de  $\mathbf{S}$ .

Antes de empezar el procedimiento, siempre hay que **centrar los datos**. Esto es, si la media para la j-ésima característica del vector de datos  $x_j^{(i)}$  esta dada por

$$\mu_j = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_j^{(i)} \,,$$

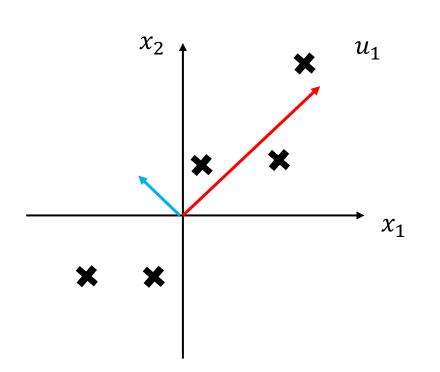
se reemplaza  $x_j^{(i)}$  con  $x_j^{(i)} - \mu_j$ .

Para el cómputo práctico de PCA:

1. Determinar la matriz de covarianza

$$S = \frac{1}{n-1} X^T X$$

- 2. Se calculan los eigenvectores y eigenvalores de la matriz de covarianza.
- 3. Se construye la matriz  $A^{nxk}$ . (Alternativamente, se eligen los k eigenvectores cuyo eigenvalor sea el más grande).
- 4. Se calcula la proyección Z = XA



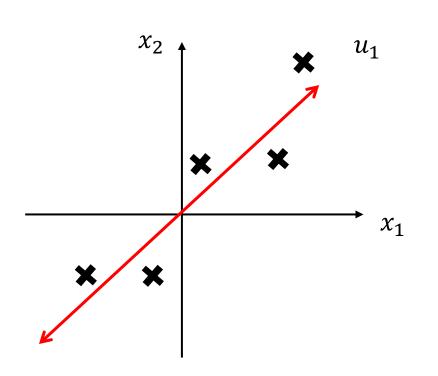
$$S = \begin{bmatrix} Var[X] & Cov(X,Y) \\ Cov(X,Y) & Var[Y] \end{bmatrix}$$

$$S = \begin{bmatrix} 9 & 4 \\ 4 & 3 \end{bmatrix}$$

$$u_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 1 \end{pmatrix} \quad u_2 = \begin{pmatrix} -1 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\lambda_1 = 11$$
  $\lambda_2 = 1$ 

- Los eigenvectores son ortogonales ya que la matriz de covarianza es simétrica.
- Los eigenvectores indican la tendencia de los datos y su dispersión.



$$S = \begin{bmatrix} Var[X] & Cov(X,Y) \\ Cov(X,Y) & Var[Y] \end{bmatrix}$$

$$S = \begin{bmatrix} 9 & 4 \\ 4 & 3 \end{bmatrix}$$

$$u_1 = {2 \choose 1}$$
  $A = {2 \choose 1}$   
 $\lambda_1 = 11$   $Z = X {2 \choose 1}$ 

$$\lambda_1 = 11 \qquad Z = X \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$

- Se elige el eigenvector de mayor magnitud (i.e., el que tenga mayor eigenvalor).
- Se hace la proyección en ese vector.



# ¿Cómo se elige k?

Error de proyección cuadrático medio:  $\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n}\left\|x^{(i)}-x_{approx}^{(i)}\right\|^2$ Variación total de la información:  $\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n}\left\|x^{(i)}\right\|^2$ 

Lo más común es elegir k lo más pequeño tal que

$$\frac{\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n} \left\| x^{(i)} - x_{approx}^{(i)} \right\|^{2}}{\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n} \left\| x^{(i)} \right\|^{2}} \le \alpha$$

Lo cual nos dice que (1-lpha)% de la varianza de los datos se retiene.

# ¿Cómo se elige k?

El algoritmo se vería así:

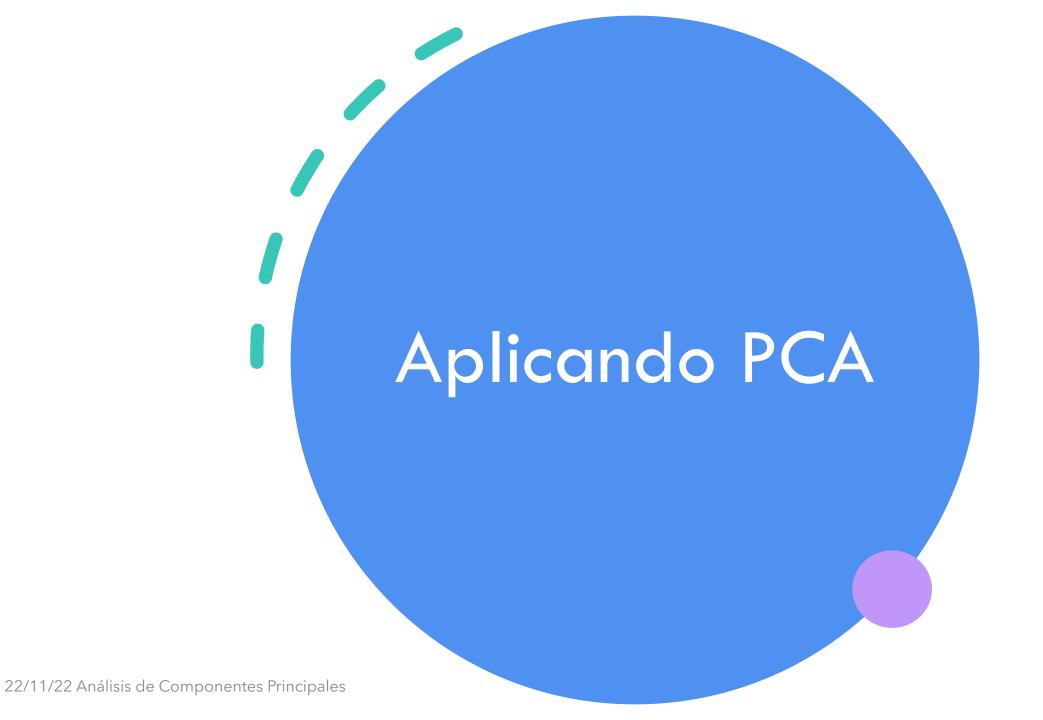
- 1. Intentar PCA con k = 1.
- 2. Determinar  $A, u_1, u_2, ..., u_k, x_{approx}^{(1)}, ..., x_{approx}^{(n)}$ .
- 3. Determinar si

$$\frac{\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n} \left\| x^{(i)} - x_{approx}^{(i)} \right\|^{2}}{\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n} \left\| x^{(i)} \right\|^{2}} \le \alpha$$

#### Tarea

Una forma más sencilla de implementar PCA es mediante Descomposición en Valores Singulares (Singular Value Decomposition) de la matriz de covarianza: una matriz se puede representar como el producto de tres matrices U, S y V, donde S es una matriz diagonal. Investigar sobre el hecho de que, para elegir el valor de k, se tiene que elegir el más pequeño tal que

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



#### Uso Primordial – Reducción de Dimensionalidad

Si tenemos un conjunto de datos  $D = \{(x^{(1)}, y^{(1)}), ..., (x^{(n)}, y^{(n)})\}$ , donde  $x^{(i)} \in \mathbb{R}^p$  para p grande, se puede aplicar PCA para determinar nuevos  $z^{(1)}, ..., z^{(n)} \in \mathbb{R}^k$ , con k < p. De tal manera que se tiene un nuevo conjunto  $D' = \{(z^{(1)}, y^{(1)}), ..., (z^{(n)}, y^{(n)})\}$ .

Después, se puede aplicar cualquier algoritmo de aprendizaje. El fin de aplicar esto es:

- Acelerar los algoritmos.
- Es **posible** prevenir overfitting (es mejor usar regularización).

# Uso Primordial – Reducción de Dimensionalidad

- Lo que hace PCA es determinar un mapeo  $x^{(i)} \rightarrow z^{(i)}$  (matriz A) que se aplica únicamente con los datos del **conjunto de entrenamiento**.
- Una vez determinado dicho mapeo, es deseable aplicar el mismo a los datos del conjunto de prueba y/o validación.

# PCA no es un paso obligatorio

Diseño de un sistema de ML:

- 1. Obtener datos  $D = \{(x^{(1)}, y^{(1)}), ..., (x^{(n)}, y^{(n)})\}.$
- 2. Aplicar PCA.
- 3. Entrenar un modelo con  $D' = \{(z^{(1)}, y^{(1)}), ..., (z^{(n)}, y^{(n)})\}.$
- 4. Evaluar en el conjunto de prueba.

Es buena idea probar con y sin PCA. Si no jala el sistema como se planea, puede ser buena idea recurrir a PCA.



#### Luis Zúñiga

luis.zuniga@correo.uia.mx