Aprendizaje Supervisado: Clasificación

Juan F. Pérez

Departamento MACC Matemáticas Aplicadas y Ciencias de la Computación Universidad del Rosario

juanferna.perez@urosario.edu.co

2018

Contenidos

- Introducción
- Modelos de Clasificación
- Funciones Discriminantes
- 4 Algoritmos para Estimar los Parámetros del Discriminante Lineal
- Scikit-Learn
- Clasificador Bayesiano Ingenuo
- Support Vector Machines
- Kernel SVM
- Reconocimiento Facial con SVM
- Árboles de Decisión y Bosques Aleatorios
- Un poquito de Scala y ML en Spark (Databricks)



Introducción

Introducción

- Búsqueda de patrones
- Estudio de fenómenos físicos
- Reconocimiento de patrones
- Descubrimiento automático de regularidades
- Algoritmos computacionales

Ejemplo

Reconocimiento de dígitos



- Cada dígito es una imagen de 28x28 pixeles.
- Vector x de 784 números reales que representan la intensidad en cada pixel (0 blanco, 1 negro)
- Objetivo: construir un mecanismo que permita determinar automáticamente qué dígito corresponde a una nueva imagen dada en el mismo formato
- http://yann.lecun.com/exdb/mnist/

■ Problema de aprendizaje de máquina



- Problema de aprendizaje de máquina
- Conjunto de datos de entrenamiento



- Problema de aprendizaje de máquina
- Conjunto de datos de entrenamiento
- *N* imágenes en el formato definido $\{x_1, \ldots, x_N\}$



- Problema de aprendizaje de máquina
- Conjunto de datos de entrenamiento
- *N* imágenes en el formato definido $\{x_1, \ldots, x_N\}$
- x_i: vector de características de la imagen i



- Problema de aprendizaje de máquina
- Conjunto de datos de entrenamiento
- *N* imágenes en el formato definido $\{x_1, \ldots, x_N\}$
- x_i: vector de características de la imagen i
- Para cada imagen conocemos la categoría (dígito que representa)



- Problema de aprendizaje de máquina
- Conjunto de datos de entrenamiento
- *N* imágenes en el formato definido $\{x_1, \ldots, x_N\}$
- x_i: vector de características de la imagen i
- Para cada imagen conocemos la categoría (dígito que representa)
- Categoría de la imagen i: vector t_i



lacktriangle Resultado del algoritmo de aprendizaje de máquina: función y(x)



- lacktriangle Resultado del algoritmo de aprendizaje de máquina: función y(x)
- Para una imagen x dada, y(x) es el dígito asociado



- lacktriangle Resultado del algoritmo de aprendizaje de máquina: función y(x)
- Para una imagen x dada, y(x) es el dígito asociado
- Fase de **entrenamiento**: determinar y(x) a partir de $\{(x_1, t_1), \dots, (x_N, t_1)\}$



- lacktriangle Resultado del algoritmo de aprendizaje de máquina: función y(x)
- Para una imagen x dada, y(x) es el dígito asociado
- Fase de **entrenamiento**: determinar y(x) a partir de $\{(x_1, t_1), \dots, (x_N, t_1)\}$
- Fase de **prueba**: para unas imágenes x diferentes a las de entrenamiento, pero con categorías conocidas, probar la precisión de la función obtenida



- lacktriangle Resultado del algoritmo de aprendizaje de máquina: función y(x)
- Para una imagen x dada, y(x) es el dígito asociado
- Fase de **entrenamiento**: determinar y(x) a partir de $\{(x_1, t_1), \dots, (x_N, t_1)\}$
- Fase de prueba: para unas imágenes x diferentes a las de entrenamiento, pero con categorías conocidas, probar la precisión de la función obtenida
- Capacidad de generalizar del modelo: responder correctamente a imágenes diferentes a las de entrenamiento



Preprocesamiento:

■ Transformación inicial de los datos antes de la fase de entrenamiento



- Transformación inicial de los datos antes de la fase de entrenamiento
- Dígitos: imágenes re-escaladas en cajas de tamaño fijo (28x28)



- Transformación inicial de los datos antes de la fase de entrenamiento
- Dígitos: imágenes re-escaladas en cajas de tamaño fijo (28x28)
- Reducción de variabilidad en los datos



- Transformación inicial de los datos antes de la fase de entrenamiento
- Dígitos: imágenes re-escaladas en cajas de tamaño fijo (28x28)
- Reducción de variabilidad en los datos
- Facilita la identificación de categorías



- Transformación inicial de los datos antes de la fase de entrenamiento
- Dígitos: imágenes re-escaladas en cajas de tamaño fijo (28x28)
- Reducción de variabilidad en los datos
- Facilita la identificación de categorías
- Simplifica las características a usar



- Transformación inicial de los datos antes de la fase de entrenamiento
- Dígitos: imágenes re-escaladas en cajas de tamaño fijo (28x28)
- Reducción de variabilidad en los datos
- Facilita la identificación de categorías
- Simplifica las características a usar
- Mejora eficiencia de los algoritmos de aprendizaje

- Transformación inicial de los datos antes de la fase de entrenamiento
- Dígitos: imágenes re-escaladas en cajas de tamaño fijo (28x28)
- Reducción de variabilidad en los datos
- Facilita la identificación de categorías
- Simplifica las características a usar
- Mejora eficiencia de los algoritmos de aprendizaje
- Extracción de características



 Datos de entrenamiento contienen tanto las características x_i como las categorías/etiquetas t_i



■ Datos de entrenamiento contienen tanto las características x_i como las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje supervisado



 Datos de entrenamiento contienen tanto las características x_i como las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje supervisado

Número de categorías finito



 Datos de entrenamiento contienen tanto las características x_i como las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje supervisado

Número de categorías finito

Clasificación



 Datos de entrenamiento contienen tanto las características x_i como las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje supervisado

Número de categorías finito

Clasificación

Clasificar datos de entrada en una de un número finito de categorías



 Datos de entrenamiento contienen las características x_i como las categorías/etiquetas t_i



 Datos de entrenamiento contienen las características x_i como las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje supervisado



 Datos de entrenamiento contienen las características x_i como las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje supervisado

 Resultado es una o varias variables continuas (no un número finito de categorías)

 Datos de entrenamiento contienen las características x_i como las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje supervisado

 Resultado es una o varias variables continuas (no un número finito de categorías)

Regresión



 Datos de entrenamiento contienen las características x_i pero NO las categorías/etiquetas t_i



 Datos de entrenamiento contienen las características x_i pero NO las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje no supervisado



 Datos de entrenamiento contienen las características x_i pero NO las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje no supervisado

Objetivo es descubrir grupos similares



 Datos de entrenamiento contienen las características x_i pero NO las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje no supervisado

Objetivo es descubrir grupos similares

Clustering (análisis de conglomerados)



 Datos de entrenamiento contienen las características x_i pero NO las categorías/etiquetas t_i



 Datos de entrenamiento contienen las características x_i pero NO las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje no supervisado



 Datos de entrenamiento contienen las características x_i pero NO las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje no supervisado

 Objetivo es determinar la distribución de los datos en el espacio de entrada

 Datos de entrenamiento contienen las características x_i pero NO las categorías/etiquetas t_i

Aprendizaje no supervisado

 Objetivo es determinar la distribución de los datos en el espacio de entrada

Estimación de densidades



Objetivo:

■ Dado un vector de entrada x de dimensión D (características)

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características)
- Asignarlo a una de K clases $(C_k, k = 1, ..., K)$

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características)
- Asignarlo a una de K clases $(C_k, k = 1, ..., K)$
- Clases disyuntas: cada observación asignada a una sola de las clases (más usual)

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características)
- Asignarlo a una de K clases $(C_k, k = 1, ..., K)$
- Clases disyuntas: cada observación asignada a una sola de las clases (más usual)
- Espacio de entrada (donde representamos los datos de entrada) se divide en regiones de decisión

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características)
- Asignarlo a una de K clases $(C_k, k = 1, ..., K)$
- Clases disyuntas: cada observación asignada a una sola de las clases (más usual)
- Espacio de entrada (donde representamos los datos de entrada) se divide en regiones de decisión
- Fronteras o superficies entre regiones

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características)
- Asignarlo a una de K clases $(C_k, k = 1, ..., K)$
- Clases disyuntas: cada observación asignada a una sola de las clases (más usual)
- Espacio de entrada (donde representamos los datos de entrada) se divide en regiones de decisión
- Fronteras o superficies entre regiones
- Modelos lineales: superficies son funciones lineales del vector x (hiperplanos en espacio de dimensión D)

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características)
- Asignarlo a una de K clases $(C_k, k = 1, ..., K)$
- Clases disyuntas: cada observación asignada a una sola de las clases (más usual)
- Espacio de entrada (donde representamos los datos de entrada) se divide en regiones de decisión
- Fronteras o superficies entre regiones
- Modelos lineales: superficies son funciones lineales del vector x (hiperplanos en espacio de dimensión D)
- Datos linealmente separables: clases se pueden separar exactamente por funciones lineales



■ ¿Cómo representar categorías/etiquetas/objetivos t?

- ¿Cómo representar categorías/etiquetas/objetivos t?
- Dos clases: $t \in \{0, 1\}$

- ¿Cómo representar categorías/etiquetas/objetivos t?
- Dos clases: $t \in \{0, 1\}$
- t = 1: $x \text{ en } C_1$
- t = 0: $x \text{ en } C_2$

- ¿Cómo representar categorías/etiquetas/objetivos t?
- Dos clases: $t \in \{0, 1\}$
- t = 1: $x \text{ en } C_1$
- t = 0: $x \text{ en } C_2$
- lacktriangle Interpretar t como probabilidad de que x pertenezca a la clase \mathcal{C}_1

■ ¿Cómo representar categorías/etiquetas/objetivos t?

- ¿Cómo representar categorías/etiquetas/objetivos t?
- K > 2 clases: t vector de longitud K igual a cero, excepto en la posición j donde es igual a 1 si x en C_j

- ¿Cómo representar categorías/etiquetas/objetivos t?
- K > 2 clases: t vector de longitud K igual a cero, excepto en la posición j donde es igual a 1 si x en C_j
- Ejemplo *K* = 3



- ¿Cómo representar categorías/etiquetas/objetivos t?
- K > 2 clases: t vector de longitud K igual a cero, excepto en la posición j donde es igual a 1 si x en C_j
- Ejemplo *K* = 3
- t = (1,0,0) si x en C_1
- t = (0, 1, 0) si x en C_2
- t = (0,0,1) si x en C_3

- ¿Cómo representar categorías/etiquetas/objetivos t?
- K > 2 clases: t vector de longitud K igual a cero, excepto en la posición j donde es igual a 1 si x en C_j
- Ejemplo *K* = 3
- t = (1,0,0) si x en C_1
- t = (0, 1, 0) si x en C_2
- t = (0,0,1) si x en C_3
- Interpretar t_k como probabilidad de que x pertenezca a la clase C_k



■ Dado un vector de entrada x de dimensión D (características), asignarlo a una de K clases (C_k , k = 1, ..., K)

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características), asignarlo a una de K clases (C_k , k = 1, ..., K)
- Discriminantes lineales: funciones de decisión son hiperplanos



- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características), asignarlo a una de K clases (C_k , k = 1, ..., K)
- Discriminantes lineales: funciones de decisión son hiperplanos
- Lineales en el espacio de las características

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características), asignarlo a una de K clases (C_k , k = 1, ..., K)
- Discriminantes lineales: funciones de decisión son hiperplanos
- Lineales en el espacio de las características
- Inicialmente dos clases

■ Dado un vector de entrada x de dimensión D (características), asignarlo a C_1 o C_2

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características), asignarlo a C_1 o C_2
- Discriminante lineal:

$$y(x) = w^T x + w_0$$

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características), asignarlo a C_1 o C_2
- Discriminante lineal:

$$y(x) = w^T x + w_0$$

Equivalente:

$$y(x) = \sum_{d=1}^{D} w_d x_d + w_0$$

- Dado un vector de entrada x de dimensión D (características), asignarlo a C_1 o C_2
- Discriminante lineal:

$$y(x) = w^T x + w_0$$

Equivalente:

$$y(x) = \sum_{d=1}^{D} w_d x_d + w_0$$

■ Ejemplo D = 3 (características)

$$y(x) = w_1x_1 + w_2x_2 + w_3x_3 + w_0$$



■ Discriminante lineal:

$$y(x) = w^T x + w_0$$



Discriminante lineal:

$$y(x) = w^T x + w_0$$

■ w: vector de pesos



Discriminante lineal:

$$y(x) = w^T x + w_0$$

■ w: vector de pesos

■ w₀: sesgo

Discriminante lineal:

$$y(x) = w^T x + w_0$$

■ w: vector de pesos

■ *w*₀: sesgo

■ Para un x:

• Si $y(x) \ge 0, x \in C_1$



Discriminante lineal:

$$y(x) = w^T x + w_0$$

■ w: vector de pesos

■ *w*₀: sesgo

■ Para un x:

• Si
$$y(x) \ge 0$$
, $x \in C_1$

• Si
$$y(x) < 0$$
, $x \in C_2$

Discriminante lineal:

$$y(x) = w^T x + w_0$$

- w: vector de pesos
- w₀: sesgo
- Para un x:
 - Si $y(x) \ge 0, x \in C_1$
 - Si y(x) < 0, $x \in C_2$
- La frontera de decisión está dada por

$$y(x) = w^T x + w_0 = 0$$



Discriminante lineal:

$$y(x) = w^T x + w_0$$

- w: vector de pesos
- w₀: sesgo
- Para un x:
 - Si $y(x) \ge 0, x \in C_1$
 - Si y(x) < 0, $x \in C_2$
- La frontera de decisión está dada por

$$y(x) = w^T x + w_0 = 0$$

Hiperplano



w determina la orientación de la frontera



- w determina la orientación de la frontera
 - Para x_A y x_B en la frontera $w^T(x_A x_B) = 0$



- w determina la orientación de la frontera
 - Para x_A y x_B en la frontera $w^T(x_A x_B) = 0$
 - w es normal a la frontera

- w determina la orientación de la frontera
 - Para x_A y x_B en la frontera $w^T(x_A x_B) = 0$
 - w es normal a la frontera
- w₀ determina la ubicación de la frontera

- w determina la orientación de la frontera
 - Para x_A y x_B en la frontera $w^T(x_A x_B) = 0$
 - w es normal a la frontera
- w₀ determina la ubicación de la frontera
 - Distancia del origen al plano de frontera

$$\frac{w^Tx}{||w||} = -\frac{w_0}{||w||}$$

- w determina la orientación de la frontera
 - Para x_A y x_B en la frontera $w^T(x_A x_B) = 0$
 - w es normal a la frontera
- w₀ determina la ubicación de la frontera
 - Distancia del origen al plano de frontera

$$\frac{w^Tx}{||w||} = -\frac{w_0}{||w||}$$

• Punto $t \frac{w}{||w||}$ tal que

$$w^T \frac{tw}{||w||} + w_0 = 0$$



- w determina la orientación de la frontera
 - Para x_A y x_B en la frontera $w^T(x_A x_B) = 0$
 - w es normal a la frontera
- w₀ determina la ubicación de la frontera
 - Distancia del origen al plano de frontera

$$\frac{w^Tx}{||w||} = -\frac{w_0}{||w||}$$

• Punto $t \frac{w}{||w||}$ tal que

$$w^T \frac{tw}{||w||} + w_0 = 0$$

•

$$t = -\frac{w_0}{||w||}$$



■ El signo de y(x) determina la ubicación de x con respecto a la frontera



- El signo de y(x) determina la ubicación de x con respecto a la frontera
 - \bar{x} : proyección ortogonal de x en la frontera

- El signo de y(x) determina la ubicación de x con respecto a la frontera
 - \bar{x} : proyección ortogonal de x en la frontera

•

$$x = \bar{x} + r \frac{w}{||w||}$$

- El signo de y(x) determina la ubicación de x con respecto a la frontera
 - \bar{x} : proyección ortogonal de x en la frontera

•

$$x = \bar{x} + r \frac{w}{||w||}$$

 r positivo o negativo de acuerdo a posición de x con respecto a la frontera

- El signo de y(x) determina la ubicación de x con respecto a la frontera
 - \bar{x} : proyección ortogonal de x en la frontera

•

$$x = \bar{x} + r \frac{w}{||w||}$$

 r positivo o negativo de acuerdo a posición de x con respecto a la frontera

•

$$w^T x + w_0 = w^T \bar{x} + w_0 + r \frac{w^T w}{||w||}$$

- El signo de y(x) determina la ubicación de x con respecto a la frontera
 - \bar{x} : proyección ortogonal de x en la frontera

•

$$x = \bar{x} + r \frac{w}{||w||}$$

 r positivo o negativo de acuerdo a posición de x con respecto a la frontera

•

$$w^T x + w_0 = w^T \bar{x} + w_0 + r \frac{w^T w}{||w||}$$

•

$$y(x) = r \frac{w^T w}{||w||} = r||w||$$

■ Notación más compacta para $y(x) = w^T x + w_0$



- Notación más compacta para $y(x) = w^T x + w_0$
- $x_0 = 1$



- Notación más compacta para $y(x) = w^T x + w_0$
- $x_0 = 1$
- $\tilde{w} = (w_0, w)$



- Notación más compacta para $y(x) = w^T x + w_0$
- $x_0 = 1$
- $\tilde{w} = (w_0, w)$
- $\tilde{x} = (x_0, x)$

- Notación más compacta para $y(x) = w^T x + w_0$
- $x_0 = 1$
- $\tilde{w} = (w_0, w)$
- $\tilde{x} = (x_0, x)$
- $y(x) = \tilde{w}^T \tilde{x}$



K funciones lineales



K funciones lineales

$$y_k(x) = w_k^T x + w_{k0}$$

K funciones lineales

$$y_k(x) = w_k^T x + w_{k0}$$

• Asignamos x a la clase C_k si

$$y_k(x) > y_j(x)$$

para todo $j \neq k$

K funciones lineales

$$y_k(x) = w_k^T x + w_{k0}$$

• Asignamos x a la clase C_k si

$$y_k(x) > y_j(x)$$

para todo $j \neq k$

■ Frontera de decisión entre clases C_k y C_j :

$$y_k(x) = y_j(x)$$



K funciones lineales

$$y_k(x) = w_k^T x + w_{k0}$$

• Asignamos x a la clase C_k si

$$y_k(x) > y_j(x)$$

para todo $j \neq k$

■ Frontera de decisión entre clases C_k y C_j :

$$y_k(x) = y_j(x)$$

$$(w_k - w_j)^T x + (w_{k0} - w_{j0}) = 0$$



K regiones son convexas



- K regiones son convexas
- Suponga que x_A y x_B en C_k

- K regiones son convexas
- Suponga que x_A y x_B en C_k
- Combinaciones lineales de x_A y x_B :

$$\bar{x} = \alpha x_{A} + (1 - \alpha) x_{B}$$

- K regiones son convexas
- Suponga que x_A y x_B en C_k
- Combinaciones lineales de x_A y x_B :

$$\bar{x} = \alpha x_{A} + (1 - \alpha) x_{B}$$

$$y_k(\bar{x}) = y_k(\alpha x_A + (1 - \alpha)x_B) = \alpha y_k(x_A) + (1 - \alpha)y_k(x_B)$$

- K regiones son convexas
- Suponga que x_A y x_B en C_k
- Combinaciones lineales de x_A y x_B :

$$\bar{x} = \alpha x_{A} + (1 - \alpha) x_{B}$$

$$y_k(\bar{x}) = y_k(\alpha x_A + (1 - \alpha)x_B) = \alpha y_k(x_A) + (1 - \alpha)y_k(x_B)$$

■ Como $y_k(x_A) > y_j(x_A)$ y $y_k(x_B) > y_j(x_B)$, entonces

$$y_k(\bar{x}) > y_j(\bar{x})$$



- K regiones son convexas
- Suponga que x_A y x_B en C_k
- Combinaciones lineales de x_A y x_B :

$$\bar{x} = \alpha x_{A} + (1 - \alpha) x_{B}$$

•

$$y_k(\bar{x}) = y_k(\alpha x_A + (1 - \alpha)x_B) = \alpha y_k(x_A) + (1 - \alpha)y_k(x_B)$$

■ Como $y_k(x_A) > y_j(x_A)$ y $y_k(x_B) > y_j(x_B)$, entonces

$$y_k(\bar{x}) > y_j(\bar{x})$$

• \bar{x} también está en C_k



■ Objetivo: determinar los valores de w y w_0

- Objetivo: determinar los valores de w y w_0
- Usando los datos de entrenamiento

- Objetivo: determinar los valores de w y w_0
- Usando los datos de entrenamiento
- Buscamos los mejores parámetros (identifique de la mejor manera las clases)

Mínimos Cuadrados

■ Para una observación x_i (vector de tamaño D)

- Para una observación x_i (vector de tamaño D)
- Su clase es t_i (vector de tamaño K)

- Para una observación x_i (vector de tamaño D)
- Su clase es t_i (vector de tamaño K)
- Modelo lineal para la clase C_k

$$y_k(x_i) = w_k^T x_i + w_{k0} = \tilde{w}_k^T \tilde{x}_i$$

- Para una observación x_i (vector de tamaño D)
- Su clase es t_i (vector de tamaño K)
- Modelo lineal para la clase C_k

$$y_k(x_i) = w_k^T x_i + w_{k0} = \tilde{w}_k^T \tilde{x}_i$$

• \tilde{W} : matriz con k-ésima columna \tilde{w}_k

- Para una observación x_i (vector de tamaño D)
- Su clase es t_i (vector de tamaño K)
- Modelo lineal para la clase C_k

$$y_k(x_i) = w_k^T x_i + w_{k0} = \tilde{w}_k^T \tilde{x}_i$$

- \tilde{W} : matriz con k-ésima columna \tilde{w}_k
- Modelo lineal:

$$y(x_i) = \tilde{W}^T \tilde{x}_i$$

- Para una observación x_i (vector de tamaño D)
- Su clase es t_i (vector de tamaño K)
- Modelo lineal para la clase C_k

$$y_k(x_i) = w_k^T x_i + w_{k0} = \tilde{w}_k^T \tilde{x}_i$$

- \tilde{W} : matriz con k-ésima columna \tilde{w}_k
- Modelo lineal:

$$y(x_i) = \tilde{W}^T \tilde{x}_i$$

■ Distancia para dato x_i :

$$(y(x_i)-t_i)^T(y(x_i)-t_i)=(\tilde{W}^T\tilde{x}_i-t_i)^T(\tilde{W}^T\tilde{x}_i-t_i)$$



Distancia para dato x_i:

$$(y(x_i)-t_i)^T(y(x_i)-t_i)=(\tilde{W}^T\tilde{x}_i-t_i)^T(\tilde{W}^T\tilde{x}_i-t_i)$$

Distancia para dato x_i:

$$(y(x_i) - t_i)^T (y(x_i) - t_i) = (\tilde{W}^T \tilde{x}_i - t_i)^T (\tilde{W}^T \tilde{x}_i - t_i)$$

■ T: matriz cuya i-ésima fila es t_i

Distancia para dato x_i:

$$(y(x_i) - t_i)^T (y(x_i) - t_i) = (\tilde{W}^T \tilde{x}_i - t_i)^T (\tilde{W}^T \tilde{x}_i - t_i)$$

- T: matriz cuya i-ésima fila es t_i
- Traza de la matriz

$$(\tilde{X}\tilde{W}-T)^T(\tilde{X}\tilde{W}-T)$$

es igual a la suma de las diferencias para todos los datos

Distancia para dato x_i:

$$(y(x_i) - t_i)^T (y(x_i) - t_i) = (\tilde{W}^T \tilde{x}_i - t_i)^T (\tilde{W}^T \tilde{x}_i - t_i)$$

- *T*: matriz cuya *i*-ésima fila es *t_i*
- Traza de la matriz

$$(\tilde{X}\tilde{W}-T)^T(\tilde{X}\tilde{W}-T)$$

es igual a la suma de las diferencias para todos los datos

Minimizar error (distancia):

$$\frac{1}{2}\mathsf{Tr}\left\{(\tilde{X}\tilde{W}-T)^T(\tilde{X}\tilde{W}-T)\right\}$$

Distancia para dato x_i:

$$(y(x_i) - t_i)^T (y(x_i) - t_i) = (\tilde{W}^T \tilde{x}_i - t_i)^T (\tilde{W}^T \tilde{x}_i - t_i)$$

- T: matriz cuya i-ésima fila es t_i
- Traza de la matriz

$$(\tilde{X}\tilde{W}-T)^T(\tilde{X}\tilde{W}-T)$$

es igual a la suma de las diferencias para todos los datos

Minimizar error (distancia):

$$\frac{1}{2}\mathsf{Tr}\left\{(\tilde{X}\tilde{W}-T)^T(\tilde{X}\tilde{W}-T)\right\}$$

Solución que minimiza el error:

$$\tilde{W} = (\tilde{X}^T \tilde{X})^{-1} \tilde{X}^T T = \tilde{X}^+ T$$



■ La aplicación del modelo a un nuevo dato x es

$$y(x) = \tilde{W}^T \tilde{x} = T^T (\tilde{X}^+)^T \tilde{x}$$

■ La aplicación del modelo a un nuevo dato x es

$$y(x) = \tilde{W}^T \tilde{x} = T^T (\tilde{X}^+)^T \tilde{x}$$

Formula cerrada

■ La aplicación del modelo a un nuevo dato x es

$$y(x) = \tilde{W}^T \tilde{x} = T^T (\tilde{X}^+)^T \tilde{x}$$

- Formula cerrada
- Resultado no limitado al intervalo [0,1] (no interpretable como probabilidades)

■ La aplicación del modelo a un nuevo dato x es

$$y(x) = \tilde{W}^T \tilde{x} = T^T (\tilde{X}^+)^T \tilde{x}$$

- Formula cerrada
- Resultado no limitado al intervalo [0,1] (no interpretable como probabilidades)
- Método sensible a datos extremos

■ Dos clases con N_1 y N_2 datos de entrenamiento resp.

- Dos clases con N_1 y N_2 datos de entrenamiento resp.
- Calculamos sus características promedio

$$m_1 = \frac{1}{N_1} \sum_{n \in C_1} x_n$$
 $m_2 = \frac{1}{N_2} \sum_{n \in C_2} x_n$

- Dos clases con N_1 y N_2 datos de entrenamiento resp.
- Calculamos sus características promedio

$$m_1 = \frac{1}{N_1} \sum_{n \in C_1} x_n$$
 $m_2 = \frac{1}{N_2} \sum_{n \in C_2} x_n$

Separación entre medias como medida de separación entre clases

- Dos clases con N_1 y N_2 datos de entrenamiento resp.
- Calculamos sus características promedio

$$m_1 = \frac{1}{N_1} \sum_{n \in C_1} x_n$$
 $m_2 = \frac{1}{N_2} \sum_{n \in C_2} x_n$

- Separación entre medias como medida de separación entre clases
- Escoger w para maximizar

$$m_2-m_1=w^T(\boldsymbol{m}_2-\boldsymbol{m}_1)$$

- Dos clases con N_1 y N_2 datos de entrenamiento resp.
- Calculamos sus características promedio

$$m_1 = \frac{1}{N_1} \sum_{n \in C_1} x_n$$
 $m_2 = \frac{1}{N_2} \sum_{n \in C_2} x_n$

- Separación entre medias como medida de separación entre clases
- Escoger w para maximizar

$$m_2-m_1=w^T(\boldsymbol{m}_2-\boldsymbol{m}_1)$$

• m_i es la media de los datos de la clase C_i proyectados

- Dos clases con N_1 y N_2 datos de entrenamiento resp.
- Calculamos sus características promedio

$$m_1 = \frac{1}{N_1} \sum_{n \in C_1} x_n$$
 $m_2 = \frac{1}{N_2} \sum_{n \in C_2} x_n$

- Separación entre medias como medida de separación entre clases
- Escoger w para maximizar

$$m_2-m_1=w^T(\boldsymbol{m}_2-\boldsymbol{m}_1)$$

- lacktriangle m_i es la media de los datos de la clase C_i proyectados
- No es suficiente: puede haber mucho traslape en puntos proyectados



 Criterio de Fisher: maximizar diferencia entre clases y al mismo tiempo minimizar la varianza al interior de cada clase

- Criterio de Fisher: maximizar diferencia entre clases y al mismo tiempo minimizar la varianza al interior de cada clase
- La varianza al interior de cada clase (datos transformados) es

$$s_k^2 = \sum_{n \in C_k} (y_n - m_k)^2$$

 \bullet con $y_n = w^T x_n$

- Criterio de Fisher: maximizar diferencia entre clases y al mismo tiempo minimizar la varianza al interior de cada clase
- La varianza al interior de cada clase (datos transformados) es

$$s_k^2 = \sum_{n \in C_k} (y_n - m_k)^2$$

- \bullet con $y_n = w^T x_n$
- Criterio de Fisher

$$J(w) = \frac{(m_2 - m_1)^2}{s_1^2 + s_2^2}$$

- Criterio de Fisher: maximizar diferencia entre clases y al mismo tiempo minimizar la varianza al interior de cada clase
- La varianza al interior de cada clase (datos transformados) es

$$s_k^2 = \sum_{n \in C_k} (y_n - m_k)^2$$

- \bullet con $y_n = w^T x_n$
- Criterio de Fisher

$$J(w) = \frac{(m_2 - m_1)^2}{s_1^2 + s_2^2}$$

Alternativamente

$$J(w) = \frac{w^T S_B w}{w^T S_W w}$$



Criterio de Fisher

$$J(w) = \frac{w^T S_B w}{w^T S_W w}$$

Criterio de Fisher

$$J(w) = \frac{w^T S_B w}{w^T S_W w}$$

• S_B es la matriz de covarianzas entre clases

$$S_B = (\boldsymbol{m}_2 - \boldsymbol{m}_1)(\boldsymbol{m}_2 - \boldsymbol{m}_1)^T$$

Criterio de Fisher

$$J(w) = \frac{w^T S_B w}{w^T S_W w}$$

■ S_B es la matriz de covarianzas entre clases

$$S_B = (\boldsymbol{m}_2 - \boldsymbol{m}_1)(\boldsymbol{m}_2 - \boldsymbol{m}_1)^T$$

ullet S_W es la matriz de covarianzas al interior de cada clase

$$S_W = \sum_{n \in C_1} (x_n - \mathbf{m}_1)(x_n - \mathbf{m}_1)^T + \sum_{n \in C_2} (x_n - \mathbf{m}_2)(x_n - \mathbf{m}_2)^T$$

Criterio de Fisher

$$J(w) = \frac{w^T S_B w}{w^T S_W w}$$

■ S_B es la matriz de covarianzas entre clases

$$S_B = (\boldsymbol{m}_2 - \boldsymbol{m}_1)(\boldsymbol{m}_2 - \boldsymbol{m}_1)^T$$

ullet S_W es la matriz de covarianzas al interior de cada clase

$$S_W = \sum_{n \in C_1} (x_n - \mathbf{m}_1)(x_n - \mathbf{m}_1)^T + \sum_{n \in C_2} (x_n - \mathbf{m}_2)(x_n - \mathbf{m}_2)^T$$

Criterio de Fisher:

$$w \propto S_{W}^{-1}(m_2 - m_1)$$





 Librería para Python con múltiples algoritmos de aprendizaje de máquina



- Librería para Python con múltiples algoritmos de aprendizaje de máquina
- Uso uniforme de los métodos disponibles (API)



- Librería para Python con múltiples algoritmos de aprendizaje de máquina
- Uso uniforme de los métodos disponibles (API)
- Datos: tablas/dataframes

- Librería para Python con múltiples algoritmos de aprendizaje de máquina
- Uso uniforme de los métodos disponibles (API)
- Datos: tablas/dataframes
- Tabla de características (features X)

- Librería para Python con múltiples algoritmos de aprendizaje de máquina
- Uso uniforme de los métodos disponibles (API)
- Datos: tablas/dataframes
- Tabla de características (features X)
- Filas: observaciones (n_samples)
- Columnas: características (n_features)

- Librería para Python con múltiples algoritmos de aprendizaje de máquina
- Uso uniforme de los métodos disponibles (API)
- Datos: tablas/dataframes
- Tabla de características (features X)
- Filas: observaciones (n_samples)
- Columnas: características (n_features)
- Tabla de etiquetas (targets y)

- Librería para Python con múltiples algoritmos de aprendizaje de máquina
- Uso uniforme de los métodos disponibles (API)
- Datos: tablas/dataframes
- Tabla de características (features X)
- Filas: observaciones (n_samples)
- Columnas: características (n_features)
- Tabla de etiquetas (targets y)
- Filas: observaciones (n_samples)
- Columnas: etiquetas (n_targets)



Número de métodos limitado y similares



- Número de métodos limitado y similares
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas

- Número de métodos limitado y similares
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Incluye valores de parámetros por defecto

- Número de métodos limitado y similares
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Incluye valores de parámetros por defecto
- API:

- Número de métodos limitado y similares
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Incluye valores de parámetros por defecto
- API:
 - Importar la clase de modelo buscado



- Número de métodos limitado y similares
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Incluye valores de parámetros por defecto
- API:
 - Importar la clase de modelo buscado
 - Escoger parámetros

- Número de métodos limitado y similares
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Incluye valores de parámetros por defecto
- API:
 - Importar la clase de modelo buscado
 - Escoger parámetros
 - Determinar matrices de características y objetivos

- Número de métodos limitado y similares
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Incluye valores de parámetros por defecto
- API:
 - Importar la clase de modelo buscado
 - Escoger parámetros
 - Determinar matrices de características y objetivos
 - Ajustar el modelo a los datos con el método fit()

- Número de métodos limitado y similares
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Datos representados con arreglos de Numpy y dataframes de pandas
- Incluye valores de parámetros por defecto
- API:
 - Importar la clase de modelo buscado
 - Escoger parámetros
 - Determinar matrices de características y objetivos
 - Ajustar el modelo a los datos con el método fit()
 - Aplicar el modelo a nuevos datos con el método predict() (aprendizaje supervisado)



Librería Seaborn

- Librería para graficar en Python
- Seaborn y scikit-learn disponibles en Anaconda
- Ambiente de desarrollo: Spyder

```
import seaborn as sns
iris = sns.load_dataset('iris')
print(iris.head())
sns.pairplot(iris, hue = 'species', size = 1.5)
```

Scikit-Learn en los datos iris

- Continuando el código anterior
- Seleccionemos características y objetivos

```
X_iris = iris.drop('species', axis=1)
print(X_iris.shape)
y_iris = iris['species']
print(y_iris.shape)
```

Seleccionar datos de entrenamiento y prueba

```
from sklearn.model_selection import train_test_split
Xtrain, Xtest, ytrain, ytest = train_test_split(
    X_iris, y_iris, random_state=1)
print(Xtrain.shape)
print(Xtest.shape)
```

Importar y Usar el Discriminante Lineal

```
from sklearn.discriminant_analysis import
   LinearDiscriminantAnalysis
model = LinearDiscriminantAnalysis()
model.fit(Xtrain, ytrain)
y_model = model.predict(Xtest)
```



Evaluar la Precisión del método

```
from sklearn.metrics import accuracy_score
import numpy
numpy.set_printoptions(threshold=numpy.nan)
acc_score = accuracy_score(ytest, y_model)
print("Precisión: ", acc_score)
print("Test")
print(ytest.values)
print("Modelo")
print(y_model)
```

```
from sklearn.datasets import load_digits
digits = load_digits()
print(digits.images.shape)
```

```
import matplotlib.pyplot as plt
fig , axes = plt.subplots(
   10, 10, figsize=(8, 8),
   subplot_kw={'xticks':[], 'yticks':[]},
   gridspec_kw=dict(hspace=0.1, wspace=0.1)
   )
```

```
X = digits.data
print("Tamaño X: ", X.shape)
y = digits.target
print("Tamaño y: ", y.shape)
```



```
import pandas as pd
X = pd.DataFrame(X)
y = pd.Series(y)
```



```
from sklearn.model_selection import train_test_split
Xtrain, Xtest, ytrain, ytest = \
   train_test_split(X, y, random_state=0)
print("Tamaño Xtrain: ", Xtrain.shape)
print("Tamaño Xtest: ", Xtest.shape)
```

```
from sklearn.discriminant_analysis import \
    LinearDiscriminantAnalysis
modelo = LinearDiscriminantAnalysis()
modelo.fit(Xtrain, ytrain)
y_modelo = modelo.predict(Xtest)
```

```
from sklearn.metrics import accuracy_score
acc_score = accuracy_score(ytest, y_modelo)
print("Precisión: ", acc_score)
```



```
from sklearn.metrics import confusion_matrix
con_mat = confusion_matrix(ytest, y_modelo)
```



```
import seaborn as sns
plt.clf()
sns.heatmap(con_mat, square=True, \
   annot=True, cbar=False)
plt.xlabel('valor predicho')
plt.ylabel('valor real')
```



Clasificador Bayesiano Ingenuo

■ *A*, *B* eventos

- *A*, *B* eventos
- A|B: el evento A ocurre dado que el evento B ocurrió

- *A*, *B* eventos
- A|B: el evento A ocurre dado que el evento B ocurrió
- \blacksquare B|A: el evento B ocurre dado que el evento A ocurrió

- A, B eventos
- A|B: el evento A ocurre dado que el evento B ocurrió
- B|A: el evento B ocurre dado que el evento A ocurrió
- \blacksquare P(A): probabilidad de que A ocurra

- *A*, *B* eventos
- A|B: el evento A ocurre dado que el evento B ocurrió
- B|A: el evento B ocurre dado que el evento A ocurrió
- P(A): probabilidad de que A ocurra
- P(A|B): probabilidad de que A ocurra dado que B ocurrió

- *A*, *B* eventos
- A|B: el evento A ocurre dado que el evento B ocurrió
- B|A: el evento B ocurre dado que el evento A ocurrió
- P(A): probabilidad de que A ocurra
- P(A|B): probabilidad de que A ocurra dado que B ocurrió
- P(B|A): probabilidad de que B ocurra dado que A ocurrió

■ P(A), P(B): probabilidades a priori (prior)

- P(A), P(B): probabilidades a priori (prior)
- P(A|B), P(B|A): probabilidades a posteriori (posterior)

Ejemplo: lanzamiento de un dado

Ejemplo: lanzamiento de un dado

A el resultado es par

Ejemplo: lanzamiento de un dado

- A el resultado es par
- *B* el resultado es mayor que 1

Ejemplo: lanzamiento de un dado

- A el resultado es par
- B el resultado es mayor que 1

•

$$P(A)=\frac{3}{6}=\frac{1}{2}$$

Ejemplo: lanzamiento de un dado

- A el resultado es par
- *B* el resultado es mayor que 1

ı

$$P(A)=\frac{3}{6}=\frac{1}{2}$$

•

$$P(B) = \frac{5}{6}$$

Ejemplo: lanzamiento de un dado

- A el resultado es par
- B el resultado es mayor que 1

ı

$$P(A)=\frac{3}{6}=\frac{1}{2}$$

$$P(B)=\frac{5}{6}$$

ı

$$P(A|B)=\frac{3}{5}$$

Ejemplo: lanzamiento de un dado

- A el resultado es par
- B el resultado es mayor que 1

•

$$P(A)=\frac{3}{6}=\frac{1}{2}$$

$$P(B)=\frac{5}{6}$$

$$P(A|B) = \frac{3}{5}$$

1

$$P(B|A) = \frac{3}{3} = 1$$



Si
$$P(B) > 0$$

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



Ejemplo: lanzamiento de un dado

Ejemplo: lanzamiento de un dado

- A el resultado es par
- B el resultado es primo

Ejemplo: lanzamiento de un dado

- A el resultado es par
- *B* el resultado es primo
- •

$$P(A)=\frac{3}{6}=\frac{1}{2}$$

•

$$P(B)=\frac{5}{6}$$

Ejemplo: lanzamiento de un dado

- A el resultado es par
- B el resultado es primo

•

$$P(A)=\frac{3}{6}=\frac{1}{2}$$

ı

$$P(B)=\frac{5}{6}$$

•

$$P(B|A) = \frac{3}{3} = 1$$



Ejemplo: lanzamiento de un dado

- A el resultado es par
- B el resultado es primo

•

$$P(A)=\frac{3}{6}=\frac{1}{2}$$

•

$$P(B)=\frac{5}{6}$$

1

$$P(B|A) = \frac{3}{3} = 1$$

.

$$P(A|B) = \frac{P(B|A)P(A)}{P(B)} = \frac{(1)(1/2)}{(5/6)} = \frac{3}{5}$$



• x: características de una observación



- x: características de una observación
- C_1, \ldots, C_K : categorías

- x: características de una observación
- C_1, \ldots, C_K : categorías
- P(x): prob. de que una observación tenga las características x

- x: características de una observación
- C_1, \ldots, C_K : categorías
- P(x): prob. de que una observación tenga las características x
- $P(C_k)$: prob. de que una observación sea de la categoría C_k

- x: características de una observación
- C_1, \ldots, C_K : categorías
- P(x): prob. de que una observación tenga las características x
- $P(C_k)$: prob. de que una observación sea de la categoría C_k
- Clasificación de x:

$$P(C_k|x)$$



- x: características de una observación
- C_1, \ldots, C_K : categorías
- P(x): prob. de que una observación tenga las características x
- $P(C_k)$: prob. de que una observación sea de la categoría C_k
- Clasificación de x:

$$P(C_k|x)$$

Bayes:

$$P(C_k|x) = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x)}$$



Seleccionando entre dos clases C_k y C_j

$$P(C_k|x) = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x)}$$

Seleccionando entre dos clases C_k y C_j

$$P(C_k|x) = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x)}$$

$$P(C_k|x) = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x)}$$



Seleccionando entre dos clases C_k y C_j

•

$$P(C_k|x) = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x)}$$

.

$$P(C_k|x) = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x)}$$

Cociente:

$$\frac{P(C_k|x)}{P(C_j|x)} = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x|C_j)P(C_j)}$$

Seleccionando entre dos clases C_k y C_j

$$P(C_k|x) = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x)}$$

•

$$P(C_k|x) = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x)}$$

Cociente:

$$\frac{P(C_k|x)}{P(C_j|x)} = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x|C_j)P(C_j)}$$

■ Si es mayor a 1 escogemos C_k , de lo contrario C_j

Seleccionando entre dos clases C_k y C_j

$$P(C_k|x) = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x)}$$

 $P(C_k|x) = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x)}$

Cociente:

$$\frac{P(C_k|x)}{P(C_j|x)} = \frac{P(x|C_k)P(C_k)}{P(x|C_j)P(C_j)}$$

- Si es mayor a 1 escogemos C_k , de lo contrario C_j
- Entre K categorías: escogemos la categoría para la que el valor de $P(x|C_k)P(C_k)$ es mayor



$$P(x|C_k)P(C_k)$$

Cantidad clave:

$$P(x|C_k)P(C_k)$$

■ $P(C_k)$: estimar como fracción de observaciones en categoría C_k



$$P(x|C_k)P(C_k)$$

- $P(C_k)$: estimar como fracción de observaciones en categoría C_k
- $P(x|C_k)$: más complejo

$$P(x|C_k)P(C_k)$$

- $P(C_k)$: estimar como fracción de observaciones en categoría C_k
- $P(x|C_k)$: más complejo
- Ingenuidad: suponer un modelo paramétrico sencillo para $P(x|C_k)$



$$P(x|C_k)P(C_k)$$

- $P(C_k)$: estimar como fracción de observaciones en categoría C_k
- $P(x|C_k)$: más complejo
- Ingenuidad: suponer un modelo paramétrico sencillo para $P(x|C_k)$
- Modelo generativo

■ Los datos en cada categoría tienen una distribución normal/Gaussiana

- Los datos en cada categoría tienen una distribución normal/Gaussiana
- A partir de los datos de entrenamiento en C_k estimar la media μ_k y la varianza σ_k^2 (parámetros) de los datos en C_k

- Los datos en cada categoría tienen una distribución normal/Gaussiana
- A partir de los datos de entrenamiento en C_k estimar la media μ_k y la varianza σ_k^2 (parámetros) de los datos en C_k
- Calcular $P(x|C_k)$ como la probabilidad de obtener x como resultado de una distribución normal con media y varianza calculadas

- Los datos en cada categoría tienen una distribución normal/Gaussiana
- A partir de los datos de entrenamiento en C_k estimar la media μ_k y la varianza σ_k^2 (parámetros) de los datos en C_k
- Calcular $P(x|C_k)$ como la probabilidad de obtener x como resultado de una distribución normal con media y varianza calculadas
- Para características continuas usar densidad de probabilidad $f(x|C_k)$

 Ejemplo con una sola característica (o cada característica independiente):

$$f(x|C_k) = \frac{1}{(2\pi\sigma)^{1/2}} \exp\{-\frac{1}{2} \frac{(x-\mu_k)}{\sigma_k}\}$$

 Ejemplo con una sola característica (o cada característica independiente):

$$f(x|C_k) = \frac{1}{(2\pi\sigma)^{1/2}} \exp\{-\frac{1}{2} \frac{(x-\mu_k)}{\sigma_k}\}$$

 Ejemplo con D características, vector promedio μ_k y matriz de covarianzas Σ:

$$f(x|C_k) = \frac{1}{2\pi^{D/2}\Sigma} \exp\{-\frac{1}{2}(x - \mu_k)^T \Sigma^{-1}(x - \mu_k)\}$$

import matplotlib.pyplot as plt

centroides, semillas, desviación estándar)

Usando Python para visualizar datos Gaussianos

```
import seaborn as sns
from sklearn.datasets import make_blobs

X,y = make_blobs(100, 2, centers=2, random_state=1, \
    cluster_std=1.5)
```

plt.scatter(X[:,0], X[:,1], c=y, s=50, cmap='RdBu')

make_blobs(número de muestras, número de características, número d

import numpy as np

El Clasificador Bayesiano Ingenuo en Scikit Learn

```
\label{eq:from_sklearn.naive_bayes} \begin{array}{ll} \textbf{from} & sklearn.naive\_bayes & \textbf{import} & GaussianNB \\ modelo = & GaussianNB () \\ modelo . fit (X,y) \end{array}
```

El Clasificador Bayesiano Ingenuo en Scikit Learn

```
rng = np.random.RandomState(0) 
 Xnew = [-15, -8] + [17, 16] * rng.rand(1000, 2) 
 ynew = modelo.predict(Xnew)
```

El Clasificador Bayesiano Ingenuo en Scikit Learn

```
plt.scatter(X[:, 0], X[:, 1], c=y, s=50, cmap='RdBu') lim = plt.axis() plt.scatter(Xnew[:, 0], Xnew[:, 1], c=ynew, s=20, \ cmap='RdBu', alpha=0.1) plt.axis(lim)
```

El Clasificador Bayesiano Ingenuo en Scikit Learn

```
yprob = modelo.predict_proba(Xnew)
print(yprob[0:9])
```

Clasificador Bayesiano Ingenuo para los datos Iris

```
import seaborn as sns
iris = sns.load_dataset('iris')
print(iris.head())
```

Seleccionar datos de entrenamiento y prueba

```
from sklearn.model_selection import train_test_split
Xtrain, Xtest, ytrain, ytest = \
   train_test_split(X_iris, y_iris, random_state=1)
print(Xtrain.shape)
print(Xtest.shape)
```

Importar y Usar el Clasificador Bayesiano Ingenuo

Evaluar la Precisión del método

```
from sklearn.metrics import accuracy_score
import numpy
numpy.set_printoptions(threshold=numpy.nan)
acc_score = accuracy_score(ytest, y_model)
print("Precisión: ", acc_score)
print("Test")
print(ytest.values)
print("Modelo")
print(y_model)
```

Máquinas de Vectores de Soporte

Considere el problema de encontrar un clasificador lineal

- Considere el problema de encontrar un clasificador lineal
- Vector de características: x

- Considere el problema de encontrar un clasificador lineal
- Vector de características: x
- Encontrar una función y(x)

$$y(x) = w^T x + w_0$$



Máquinas de Vectores de Soporte

- Considere el problema de encontrar un clasificador lineal
- Vector de características: x
- Encontrar una función y(x)

$$y(x) = w^T x + w_0$$

Determinar los parámetros w y w₀



Máquinas de Vectores de Soporte

■ Datos de entrenamiento: características x_i , i = 1, ..., N

- Datos de entrenamiento: características x_i , i = 1, ..., N
- lacksquare Etiquetas o targets $t_i \in \{-1,1\}$

- Datos de entrenamiento: características x_i , i = 1, ..., N
- Etiquetas o targets $t_i \in \{-1, 1\}$
- y clasifica correctamente a x_i si $y(x_i) > 0$ para $t_i = 1$ y $y(x_i) < 0$ para $t_i = -1$

- Datos de entrenamiento: características x_i , i = 1, ..., N
- Etiquetas o targets $t_i \in \{-1, 1\}$
- y clasifica correctamente a x_i si $y(x_i) > 0$ para $t_i = 1$ y $y(x_i) < 0$ para $t_i = -1$
- Para todos los puntos bien clasificados (e.g., datos linealmente separables)

$$t_iy(x_i)>0$$



Máquinas de Vectores de Soporte

■ Distancia de un punto x al plano $y(x) = w^T x + w_0 = 0$

$$\frac{|y(x)|}{||w||}$$

Máquinas de Vectores de Soporte

■ Distancia de un punto x al plano $y(x) = w^T x + w_0 = 0$

$$\frac{|y(x)|}{||w||}$$

■ Buscamos los parámetros w y w_0 que maximizen la distancia al plano de clasificación con puntos correctamente clasificados

Máquinas de Vectores de Soporte

■ Distancia de un punto x al plano $y(x) = w^T x + w_0 = 0$

$$\frac{|y(x)|}{||w||}$$

- Buscamos los parámetros w y w_0 que maximizen la distancia al plano de clasificación con puntos correctamente clasificados
- Distancia de punto x; a superficie de decisión es

$$\frac{t_i y(x_i)}{||w||}$$



Máquinas de Vectores de Soporte

■ Distancia de un punto x al plano $y(x) = w^T x + w_0 = 0$

$$\frac{|y(x)|}{||w||}$$

- Buscamos los parámetros w y w_0 que maximizen la distancia al plano de clasificación con puntos correctamente clasificados
- Distancia de punto x; a superficie de decisión es

$$\frac{t_i y(x_i)}{||w||}$$

Problema de optimización:

$$\operatorname{arg\,máx}\left\{rac{1}{||w||} \min_i (t_i(w^Tx_i+w_0))
ight\}$$



```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt

from sklearn.datasets.samples_generator import \
    make_blobs
X, y = make_blobs(n_samples=50, centers=2,
    random_state=0, cluster_std=0.60)
plt.scatter(X[:, 0], X[:, 1], c=y, s=50, \
    cmap='autumn')
```

```
\begin{array}{ll} \textbf{from} & \textbf{sklearn.svm} & \textbf{import} & \textbf{SVC} \\ \textbf{model} & = & \textbf{SVC}(\, \textbf{kernel='linear'}, \, \, \textbf{C=1E10}) \\ \textbf{model.fit}(\, \textbf{X}, \, \, \textbf{y}) \end{array}
```

```
def plot_svm (model):
    ax = plt.gca()
    xlim = ax.get_xlim()
    ylim = ax.get_ylim()
    x = np.linspace(xlim[0], xlim[1], 30)
    y = np.linspace(ylim[0], ylim[1], 30)
   X, Y = np.meshgrid(x, y)
    xy = np.vstack([X.ravel(), Y.ravel()]).T
   P = model. decision_function(xy). reshape(X. shape)
    ax.contour(X, Y, P, colors='k', \
      levels = [-1, 0, 1], alpha = 0.5,
      linestyles=['--', '-', '--'])
```

```
plot_svm(model)

print( "Vectores de soporte:\n", \
    model.support_vectors_)
```

```
plot_svm(model)

print( "Vectores de soporte:\n", \
    model.support_vectors_)
```

Cambie el número de muestras y repita

Datos menos separables

```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn.datasets.samples_generator import \
    make_blobs

X, y = make_blobs(n_samples=100, centers=2, \
    random_state=0, cluster_std=1)
plt.scatter(X[:, 0], X[:, 1], c=y, s=50, \
    cmap='autumn');
```

Datos menos separables

```
from sklearn.svm import SVC
model = SVC(kernel='linear', C=1E10)
model.fit(X, y)
plot_svm(model)
```

Datos menos separables

Cambie C por 1000, 10 y 0.1

■ Si datos no son linealmente separables, el problema no tiene solución

- Si datos no son linealmente separables, el problema no tiene solución
- Permitir un error para poder analizar datos no linealmente separables

- Si datos no son linealmente separables, el problema no tiene solución
- Permitir un error para poder analizar datos no linealmente separables
- El error se penaliza con el parámetro *C*

- Si datos no son linealmente separables, el problema no tiene solución
- Permitir un error para poder analizar datos no linealmente separables
- El error se penaliza con el parámetro *C*
- A mayor C menos tolerancia con el error

- Si datos no son linealmente separables, el problema no tiene solución
- Permitir un error para poder analizar datos no linealmente separables
- El error se penaliza con el parámetro *C*
- A mayor *C* menos tolerancia con el error
- Suaviza el margen

Kernel SVM



Datos no Linealmente Separables

```
import matplotlib.pyplot as plt
from sklearn.datasets.samples_generator \
   import make_circles
X, y = make_circles(100, factor=.1, noise=.1)
plt.scatter(X[:, 0], X[:, 1], c=y, s=50, \
   cmap='autumn')
```

Proyección en un Espacio de más Dimensiones

Datos no separables en el espacio de las características



- Datos no separables en el espacio de las características
- Proyección en un espacio de más dimensiones



- Datos no separables en el espacio de las características
- Proyección en un espacio de más dimensiones
- Ejemplo:

$$z = \exp(-(x_1^2 + x_2^2))$$



- Datos no separables en el espacio de las características
- Proyección en un espacio de más dimensiones
- Ejemplo:

$$z = \exp(-(x_1^2 + x_2^2))$$

 Intentar separar los datos linealmente en el espacio de mayor dimensión



- Datos no separables en el espacio de las características
- Proyección en un espacio de más dimensiones
- Ejemplo:

$$z = \exp(-(x_1^2 + x_2^2))$$

- Intentar separar los datos linealmente en el espacio de mayor dimensión
- Transformación de las características $\phi(x)$



- Datos no separables en el espacio de las características
- Proyección en un espacio de más dimensiones
- Ejemplo:

$$z = \exp(-(x_1^2 + x_2^2))$$

- Intentar separar los datos linealmente en el espacio de mayor dimensión
- Transformación de las características $\phi(x)$
- Nuevo problema: encontrar lo parámetros de la función y

$$y(x) = w^T \phi(x) + w_0$$



from mpl_toolkits import mplot3d

```
z = np.exp(-(X ** 2).sum(1))
ax = plt.subplot(projection='3d')
ax.scatter3D(X[:, 0], X[:, 1], z, c=y, s=50, \
    cmap='autumn')
ax.view_init(elev=30, azim=30)
ax.set_xlabel('x1')
ax.set_ylabel('x2')
ax.set_zlabel('z')
```

• ¿Cuál proyección $\phi(\cdot)$ usar?



- ¿Cuál proyección $\phi(\cdot)$ usar?
- Espacios de características de muchas dimensiones



- ¿Cuál proyección $\phi(\cdot)$ usar?
- Espacios de características de muchas dimensiones
- Kernel: construir proyecciones a partir de relaciones entre pares de puntos

- ¿Cuál proyección $\phi(\cdot)$ usar?
- Espacios de características de muchas dimensiones
- Kernel: construir proyecciones a partir de relaciones entre pares de puntos
- Ejemplo: permitir que cada punto sea el centro de la función de base radial

- ¿Cuál proyección $\phi(\cdot)$ usar?
- Espacios de características de muchas dimensiones
- Kernel: construir proyecciones a partir de relaciones entre pares de puntos
- Ejemplo: permitir que cada punto sea el centro de la función de base radial
- Escoger la mejor transformación de una familia

- ¿Cuál proyección $\phi(\cdot)$ usar?
- Espacios de características de muchas dimensiones
- Kernel: construir proyecciones a partir de relaciones entre pares de puntos
- Ejemplo: permitir que cada punto sea el centro de la función de base radial
- Escoger la mejor transformación de una familia
- Scikit Learn: linear, poly, rbf, sigmoid



Kernel SVM en Scikit Learn

```
from sklearn.svm import SVC
model_kernel = SVC(kernel='rbf', C=1E6)
model_kernel.fit(X, y)
plot_svc(model_kernel)
```



```
import numpy as np
import matplotlib.pyplot as plt
import seaborn as sns

from sklearn.datasets import fetch_lfw_people
faces = fetch_lfw_people(min_faces_per_person=60)
print(faces.target_names)
print(faces.images.shape)
```

```
fig , ax = plt.subplots(3, 5)
for i, axi in enumerate(ax.flat):
    axi.imshow(faces.images[i], cmap='bone')
    axi.set(xticks=[], yticks=[],
        xlabel=faces.target_names[faces.target[i]])
```

```
from sklearn.svm import SVC
from sklearn.decomposition import PCA
from sklearn.pipeline import make_pipeline

pca = PCA(svd_solver='randomized', n_components=150, \
    whiten=True, random_state=42)
svc = SVC(kernel='rbf', class_weight='balanced')
model = make_pipeline(pca, svc)
```

```
from sklearn.cross_validation import train_test_split
Xtrain, Xtest, ytrain, ytest = \
   train_test_split(faces.data, faces.target, \
        random_state=42)
```

```
from sklearn.model_selection import GridSearchCV
param_grid = {'svc__C': [1, 5, 10, 50], \
    'svc__gamma': [0.0001, 0.0005, 0.001, 0.005]}
grid = GridSearchCV(model, param_grid)
grid.fit(Xtrain, ytrain)
```

```
model = grid.best_estimator_
yfit = model.predict(Xtest)
```

```
fig , ax = plt.subplots(8, 5)
for i, axi in enumerate(ax.flat):
    axi.imshow(Xtest[i].reshape(62, 47), cmap='bone')
    axi.set(xticks=[], yticks=[])
    axi.set_ylabel( \
faces.target_names[yfit[i]].split()[-1], \
    color='black' if yfit[i] == ytest[i] \
    else 'red')
```

```
from sklearn.metrics import confusion_matrix
mat = confusion_matrix(ytest, yfit)
sns.heatmap(mat.T, square=True, annot=True, 
  fmt='d', cbar=False,
    xticklabels=faces.target_names,
    yticklabels=faces.target_names)
plt.xlabel('true label')
plt.ylabel('predicted label')
```

Árboles de Decisión y Bosques Aleatorios

Decision Trees

- Decision Trees
- Clasificación a partir de una sucesión de preguntas sobre las características de la observación

- Decision Trees
- Clasificación a partir de una sucesión de preguntas sobre las características de la observación
- Cada pregunta refina la clase a la que pertenece la observación

- Decision Trees
- Clasificación a partir de una sucesión de preguntas sobre las características de la observación
- Cada pregunta refina la clase a la que pertenece la observación
- Aprendizaje de máquina:
 - Decision Trees

- Decision Trees
- Clasificación a partir de una sucesión de preguntas sobre las características de la observación
- Cada pregunta refina la clase a la que pertenece la observación
- Aprendizaje de máquina:
 - Decision Trees
 - Escoger una dimensión y determinar un punto de corte para clasificar

- Decision Trees
- Clasificación a partir de una sucesión de preguntas sobre las características de la observación
- Cada pregunta refina la clase a la que pertenece la observación
- Aprendizaje de máquina:
 - Decision Trees
 - Escoger una dimensión y determinar un punto de corte para clasificar
 - Continuar para refinar la clasificación

- Decision Trees
- Clasificación a partir de una sucesión de preguntas sobre las características de la observación
- Cada pregunta refina la clase a la que pertenece la observación
- Aprendizaje de máquina:
 - Decision Trees
 - Escoger una dimensión y determinar un punto de corte para clasificar
 - Continuar para refinar la clasificación
 - Aprende puntos de corte (preguntas) en cada dimensión

```
import matplotlib.pyplot as plt
import seaborn as sns; sns.set()

from sklearn.datasets import make_blobs
X, y = make_blobs(n_samples=300, centers=4, \
   random_state=0, cluster_std=1.0)
plt.scatter(X[:, 0], X[:, 1], c=y, s=50, \
   cmap='rainbow')
```

import numpy as np

```
from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier
arbol = DecisionTreeClassifier()
arbol.fit(X, y)

viz_clas(arbol, X, y)
```

```
def viz_clas(model, X, y, cmap='rainbow'):
    plt.clf()
    ax = plt.gca()
    ax.scatter(X[:, 0], X[:, 1], c=y, s=30, \
                      cmap=cmap, \
          clim = (y.min(), y.max()), zorder=3)
    ax.axis('tight')
    ax.axis('off')
    xlim = ax.get_xlim()
    vlim = ax.get_vlim()
```

```
xx, yy = np.meshgrid(np.linspace(xlim[0], \
               xlim[1], num=200), \
                     np.linspace(ylim[0], ylim[1],
Z = model.predict(np.c_[xx.ravel(), \]
               yy.ravel()]).reshape(xx.shape)
n_classes = len(np.unique(y))
contours = ax.contourf(xx, yy, Z, alpha=0.3,
                      levels=np.arange(n_classes +
                             cmap=cmap, clim=(y.min
                             zorder=1)
ax.set(xlim=xlim, ylim=ylim)
```

Bosques Aleatorios

Random Forests

Bosques Aleatorios

- Random Forests
- Árboles de decisión: problemas de sobre ajuste

Bosques Aleatorios

- Random Forests
- Árboles de decisión: problemas de sobre ajuste
- Usar muchos árboles y escoger la clase más votada para cada observación

Bosques Aleatorios

- Random Forests
- Árboles de decisión: problemas de sobre ajuste
- Usar muchos árboles y escoger la clase más votada para cada observación
- Múltiples árboles: bosque

Bosques Aleatorios en Scikit Learn

Bosques Aleatorios en Scikit Learn

```
from sklearn.ensemble import RandomForestClassifier
model = RandomForestClassifier(n_estimators=100, \
    random_state=0)
model.fit(X,y)
viz_clas(model, X, y)
```

Un poquito de Scala y ML en Spark (Databricks)

Crear directorio

```
% scala val basePath = "/tmp/mllib-persistence-example" dbutils.fs.rm(basePath, recurse=true) dbutils.fs.mkdirs(basePath)
```

Cargar datos de entrenamiento

```
entrenamiento = sqlContext.read.format("libsvm").\
option("numFeatures", "784").\
load("/databricks-datasets/mnist-digits/data-001/\
mnist-digits-train.txt")
entrenamiento.cache()
print("# de imagenes: % " % entrenamiento.count())
```

Entrenar un clasificador

```
from pyspark.ml.classification import \
RandomForestClassifier
rf = RandomForestClassifier(numTrees=20)
modelo = rf.fit(entrenamiento)
```

Guardar modelo

```
basePath = "/tmp/ejemplo-mllib-persistencia" \\ modelo.save(basePath + "/modelo")
```

Guardar modelo

```
basePath = "/tmp/ejemplo-mllib-persistencia" \\ modelo.save(basePath + "/modelo")
```

Cargar modelo

```
% scala
import org.apache.spark.ml.classification
.RandomForestClassificationModel
val model = RandomForestClassificationModel
.load(basePath + "/modelo")
```

Probar el modelo

```
% scala
val test = sqlContext.read.format("libsvm")
.option("numFeatures", "784")
.load("/databricks-datasets/mnist-digits
/data-001/mnist-digits-test.txt")
```

Calcular y mostrar predicciones

```
% scala
val predicciones = model.transform(test)
display(predicciones.select("label", "prediction"))
```