Nafarroako Unibertsitate Publikoa

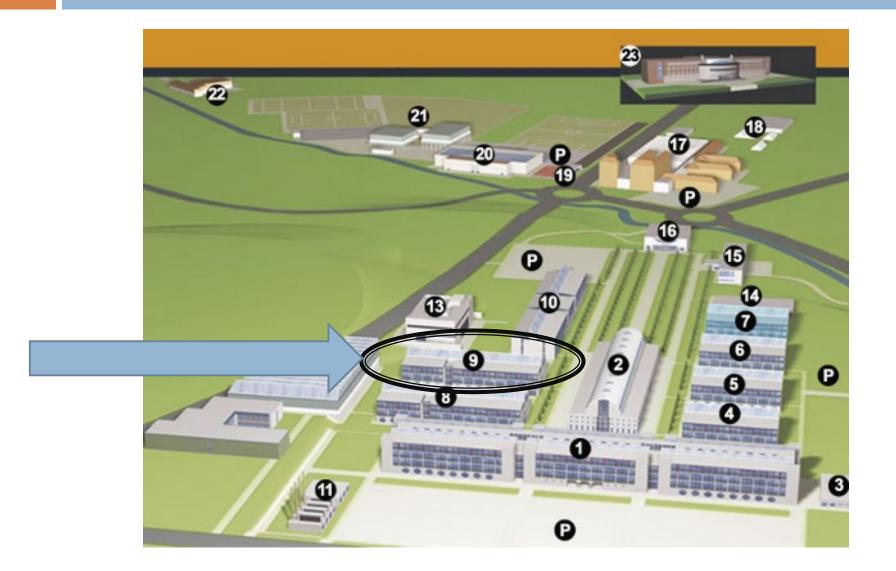
Upina TEMA 2: REGRESIÓN LINEAL Y LOGÍSTICA

Mikel Galar Idoate mikel.galar@unavarra.es Ciencia de datos con técnicas inteligentes Experto Universitario en Ciencia de Datos y Big Data

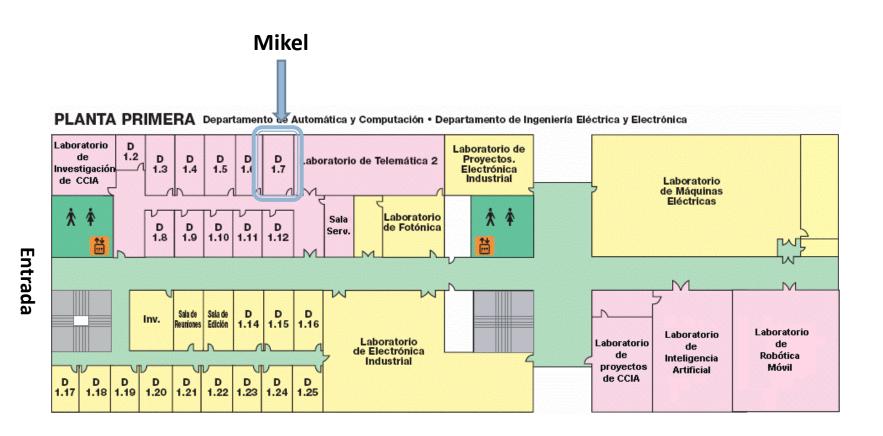
Profesor

- Mikel Galar Idoate
 - mikel.galar@unavarra.es
 - Departamento de Estadística, Informática y Matemáticas
 - □ Edificio de los pinos, 1ª planta, despacho 1009
 - Tutorías
 - https://www.unavarra.es/pdi?uid=8201

Localización



Localización



Índice

- 1. Recordatorio (regresión vs. clasificación)
- Regresión lineal (regresión)
- Regresión logística (clasificación)



BREVE RECORDATORIO (REGRESIÓN VS. CLASIFICACIÓN)

Mikel Galar Idoate mikel.galar@unavarra.es

Ciencia de datos con técnicas inteligentes Experto Universitario en Ciencia de Datos y Big Data para Business Intelligence

- Intuitivamente
 - Máquinas que imiten a los humanos
 - Máquinas inteligentes
 - Máquinas capaces de aprender
 - ¿De dónde? → ¡EJEMPLOS!

- No hay una definición establecida
- □ Algunas de ellas...
 - Tom Mitchell (1998)
 - "Problema de aprendizaje: Un programa se dice que aprende de una experiencia E respecto a una tarea T y alguna medida de rendimiento P, si su rendimiento en T, medido mediante P, mejora con la experiencia E"
 - E = Ejemplos conocidos
 - T = Tarea a realizar
 - P = Forma de evaluar lo bien (o mal) que se ha hecho la tarea

- No hay una definición establecida
- □ Algunas de ellas...
 - Robert E. Schapire (1990)
 - "Aprender a hacer las cosas mejor en el futuro en base a las experiencias del pasado"
 - Cosas = tarea a realizar
 - Experiencias = ejemplos conocidos
- □ Por eso se suele conocer como...
 - Aprendizaje basado en ejemplos

- Diseñar algoritmo que aprendan patrones a partir de los datos
 - **Ejemplo**: Dar a la máquina de un conjunto de e-mails que son spam y otros legítimos y dejar que la máquina aprenda a predecir si un **nuevo** e-mail es spam o no
- Generalmente, aproximaciones basadas en estadística
 - No sirven reglas manuales
 - La máquina debe aprender las reglas por si misma mirando los datos
- Lo que se busca: Generalización
 - Evitar el sobre-entrenamiento
 - □ La máquina debe generalizar bien a nuevos datos
 - E-mails no vistos anteriormente

Tipos de ML

Aprendizaje

- Supervisado
 - Clasificación
 - Regresión

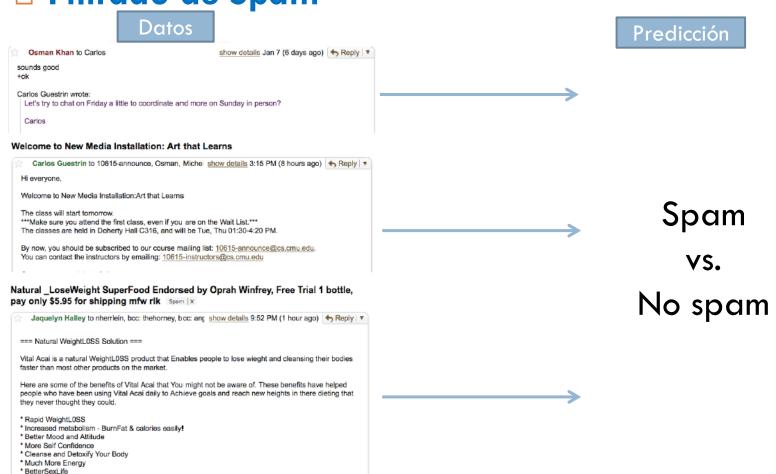
- En este tema
- No supervisado
 - Clustering
- Semi-supervisado
- Por refuerzo
- Activo
- Transferencia del aprendizaje
- De similitudes
- ...

Clasificación

Ejemplos de ML. Clasificación

□ Filtrado de Spam

* A Natural Colon Cleanse



Ejemplos de ML. Clasificación

□ Reconocimiento de dígitos

Datos de entrenamiento







































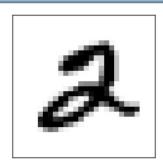






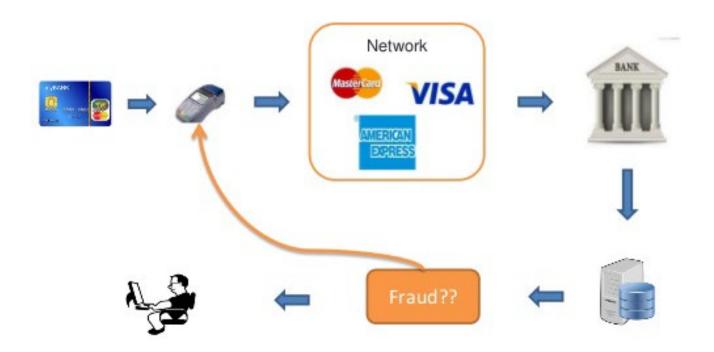


Predicción (test) ¿A qué clase pertenece?



Ejemplos de ML. Clasificación

Detección de fraude en transacciones bancarias



Tipos de ML

Regresión

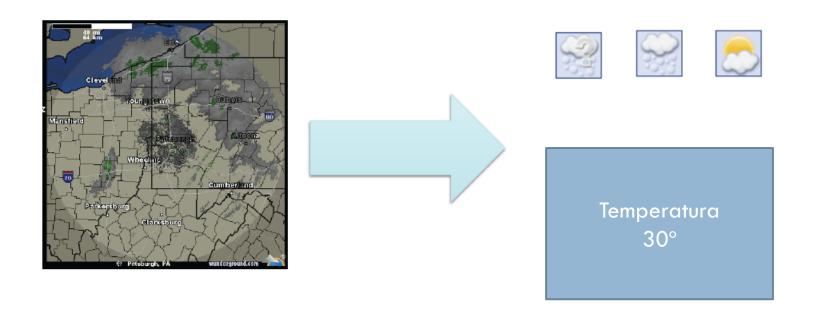
Ejemplos de ML

□ Predicción del valor de las acciones



Ejemplos de ML

□ Predicción de la temperatura



Ejemplos de ML

□ Valoración de bienes inmuebles

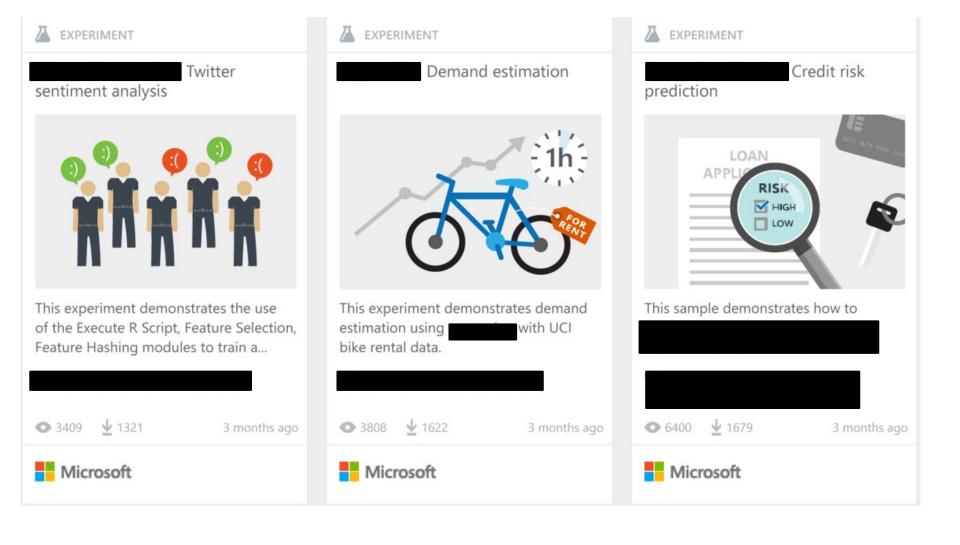




Tipos de ML

Test

¿De qué tipo de tarea hablamos?



¿De qué tipo de tarea hablamos?

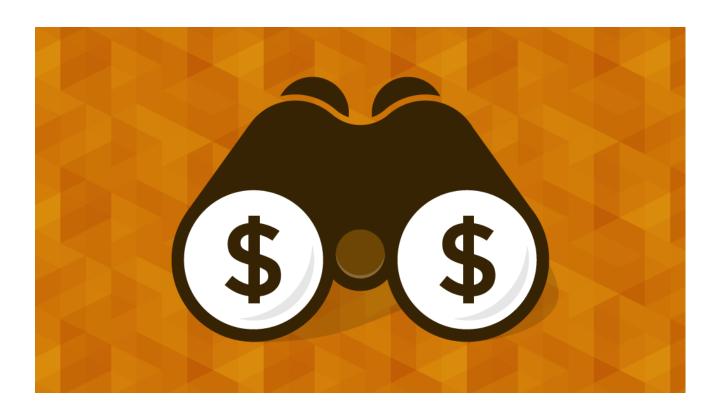
Diagnóstico médico

Queremos establecer el tipo de cáncer (maligno/benigno)

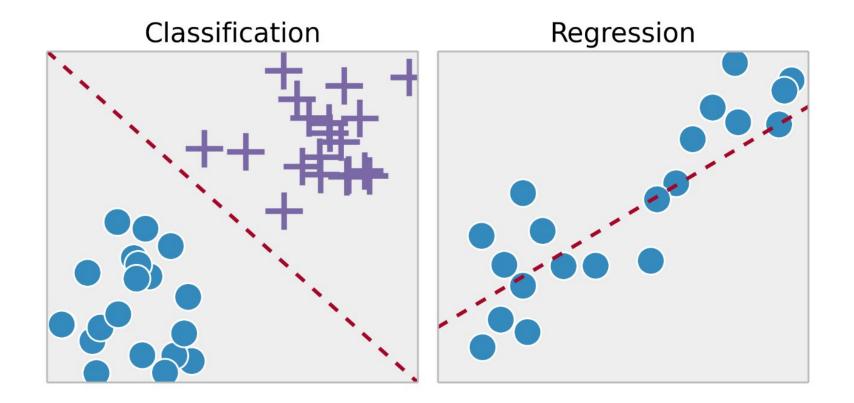


¿De qué tipo de tarea hablamos?

□ Predicción de los beneficios



Regresión vs. Clasificación





REGRESIÓN LINEAL

Mikel Galar Idoate mikel.galar@unavarra.es

Ciencia de datos con técnicas inteligentes Experto Universitario en Ciencia de Datos y Big Data para Business Intelligence

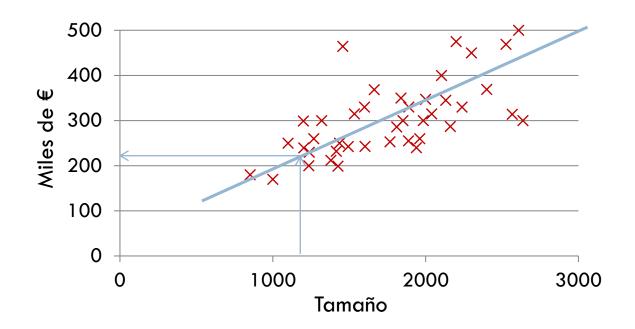
Índice

- Regresión lineal (regresión)
 - Objetivo
 - Modelo
 - Ajuste de parámetros
 - Función de coste
 - Directo
 - Descenso por gradiente
- 2. Regresión logística (clasificación)

Objetivo

- Encontrar un modelo que represente un conjunto de datos observados
- El modelo servirá para predecir valores para nuevos datos
- □ En regresión...
 - La salida es un valor numérico

- Trabajaremos con un ejemplo
 - Predicción del precio de una casa en base a su tamaño
 - Variable de **entrada**: Tamaño
 - Variable de salida: Precio



Objetivo (formal)

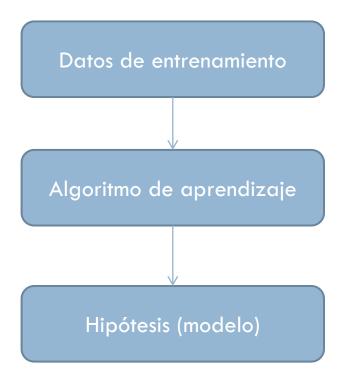
Estimar un **modelo** en el que la variable de salida (y) se expresa linealmente en términos de las variables del modelo (x) y de un conjunto de parámetros (θ)

$$y = h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$$

 \blacksquare Es decir... un modelo en el que el precio se obtiene en términos del tamaño de la casa en base a los parámetros θ

$$precio = h_{\theta}(tamaño) = \theta_0 + \theta_1 tamaño$$

Proceso



La hipótesis obtenida es una función entre las variables de entrada (x) y la variable de salida (y)

Tamaño Hipótesis (modelo) Precio
$$h_{ heta}(x) = heta_0 + heta_1 x$$

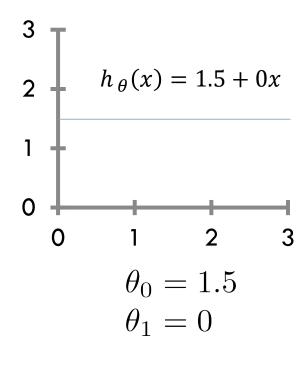
- \Box En regresión lineal con una variable, la variable de salida (y) viene dada por una única variable (x)
- \Box La hipótesis que mapea x en y se representa como $y = h_{\,\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$

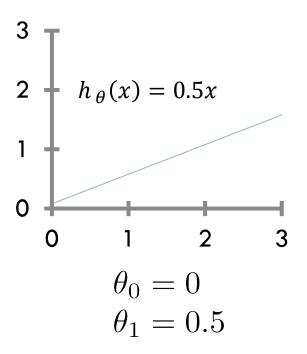
donde $\theta_0, \theta_1 \in \mathbb{R}$

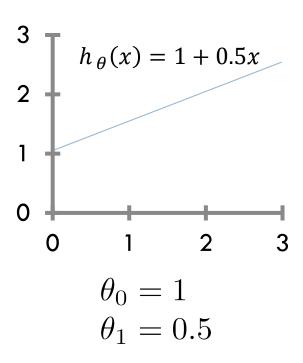
Nota: por comodidad, veremos que podemos expresar la hipótesis como $h_{\theta}(x)=\theta_0x_0+\theta_1x_1$ donde $x_0=1$

lacktriangle ¿Cómo afectan los parámetros heta al modelo?

$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$$







Regresión lineal con multivariable

Objetivo

- Encontrar un modelo que represente un conjunto de datos observados
- El modelo servirá para predecir valores para nuevos datos
- □ En regresión...
 - La salida es un valor numérico
- 🗆 En regresión con múltiples variables...
 - Cada ejemplo viene representado por más de una variable

$$x = \{x_1, \dots, x_n\}$$

Regresión lineal con multivariable

□ Ejemplos con una sola característica (variable)

Tamaño (x)	Precio (y)	
2104	460	
1416	232	
1534	31 <i>5</i>	
852	178	
• • • •	• • •	

Hipótesis

$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$$

Regresión lineal con multivariable

□ Ejemplos con múltiples características (variables)

Tamaño (x ₁)	N° habitaciones (x ₂)	N° pisos (x ₃)	Antigüedad (x ₄)	Precio (y)
2104	5	1	45	460
1416	3	2	40	232
1534	3	2	30	31 <i>5</i>
852	2	1	36	1 <i>7</i> 8
• • •	•••	•••	•••	• • •

- □ Hipótesis??
 - Más parámetros!

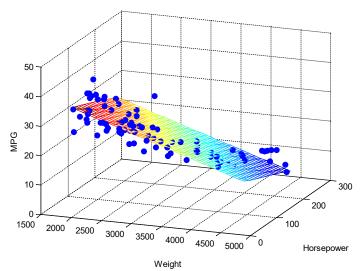
$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \theta_3 x_3 + \theta_4 x_4$$

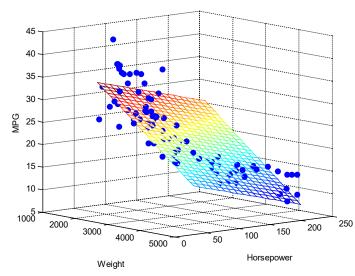
□ Notación

- $\square h_{\theta}(x) = \text{hipótesis}$
- $\blacksquare m = \text{número de ejemplos}$
- $\blacksquare n = \text{número de atributos (características/variables)}$
- $\mathbf{x}^{(i)} = \text{vector de características del ejemplo } i\text{-}\text{\'esimo}$
- $\mathbf{z}_{j}^{(i)} = \mathbf{valor} \; \mathbf{de} \; \mathbf{la} \; \mathbf{caracter}$ ística j-ésima del ejemplo i-ésimo

- Si tenemos más de una dimensión
 - Ya no es fácil mostrar los ejemplos
 - □ Con 2 características todavía es posible
 - La regresión representa un plano

Ejemplos de planos de regresión sobre 2 variables





- Cuando tenemos más de 2 características
 - Obtenemos un híper-plano
- Objetivo
 - Buscar el híper-plano que más se parezca a los datos de entrenamiento

Objetivo (formal)

Estimar un **modelo** en el que la variable de salida (y) se expresa linealmente en términos de las variables del modelo ($x = \{x_1, ..., x_n\}$) y de un conjunto de parámetros ($\theta = \{\theta_0, \theta_1, ..., \theta_n\}$)

$$y = h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \dots + \theta_n x_n$$

Objetivo (formal)

Es decir... un modelo en el que el precio se obtiene en términos del tamaño de la casa, nº habitaciones, nº pisos y antigüedad en base a los parámetros θ

```
precio = h_{\theta}(tamaño)
= \theta_0 + \theta_1 tamaño + \theta_2 habitaciones
+ \theta_3 pisos + \theta_4 antigüedad
```

- $\hfill \hfill \hfill$
 - \square Definimos $x_0 = 1$
 - Añadimos una variable 0 a todos los ejemplos cuyo valor es siempre 1

$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \dots + \theta_n x_n$$

$$h_{\theta}(x) = \theta_0 x_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \dots + \theta_n x_n$$

lacksquare Podemos representar $h_{\, heta}(x)$ de manera sencilla e independiente de n

$$h_{\theta}(x) = \theta_0 x_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \dots + \theta_n x_n$$

- Siendo x el vector de características y θ el vector con los parámetros
 - La regresión con una variable es un caso particular $x = \{x_0, x_1\}$

$$x = \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \qquad \theta = \begin{pmatrix} \theta_0 \\ \theta_1 \\ \theta_2 \\ \vdots \\ \theta \end{pmatrix} \qquad h_{\theta}(x) = \theta^T x$$

$$h_{\theta}(x) = (\theta_0 \, \theta_1 \, \theta_2 \dots \theta_n) \begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} =$$

$$\theta_0 x_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \dots + \theta_n x_n$$

$$h_{\theta}(x) = \theta^T x$$

¿Cómo obtenemos los parámetros θ_i ?

□ Ejemplos con múltiples características (variables)

Tamaño (x ₁)	$ \mathbf{N}^{\circ} $ habitaciones (x ₂)	N° pisos (x ₃)	Antigüedad (x ₄)	Precio (y)
2104	5	1	45	460
1416	3	2	40	232
1534	3	2	30	315
852	2	1	36	1 <i>7</i> 8
• • •	•••	• • •	• • •	• • •

Hipótesis

$$h_{\theta}(x) = \theta^T x$$

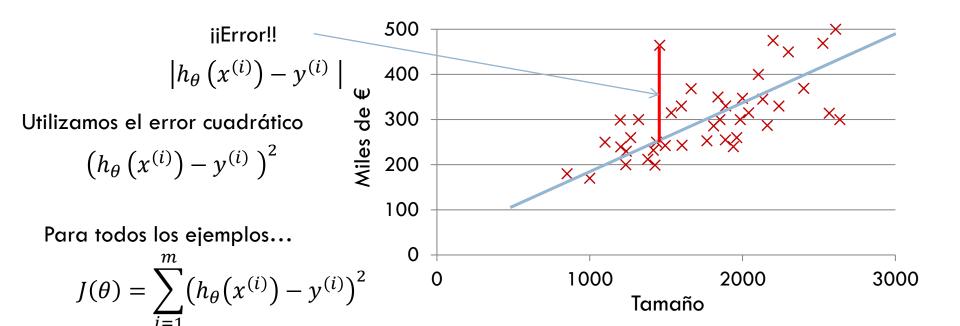
□ Idea

- Buscamos aquellos parámetros θ tal que $h_{\theta}(x)$ sea lo más parecido posible a los valores observados de y en los ejemplos de entrenamiento (x, y)
 - Intentamos que la hipótesis se ajuste a los datos observados
 - Para poder usarla para predecir nuevos datos

$$h_{\theta}(2104, 5, 1, 45) \approx 460$$

 $h_{\theta}(1416, 3, 2, 40) \approx 232$
 $h_{\theta}(534, 3, 2, 30) \approx 315$
 $h_{\theta}(852, 2, 1, 36) \approx 178$

- Necesitamos una forma de medir el error
 - Lo parecidos (o diferentes) que es la salida obtenida $h_{\theta}\left(x\right)$ frente a la deseada y



- □ Función de coste o error
 - $lue{}$ La suma de los errores que cometemos para todos los ejemplos (tenemos m ejemplos)

$$J(\theta) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)})^{2}$$

$$J(\theta) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} (\theta^{T} x^{(i)} - y^{(i)})^{2}$$

Asumimos $x_0^{(i)} = 1$ para todo i = 1, ..., m

Objetivo

- Minimizar la función de coste
 - Encontrar los parámetros θ con los que la función de coste obtiene el mínimo valor para los ejemplos de entrenamiento

$$\min_{\theta} \text{Minimizar } J(\theta) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} \left(h_{\theta} \left(x^{(i)} \right) - y^{(i)} \right)^{2}$$

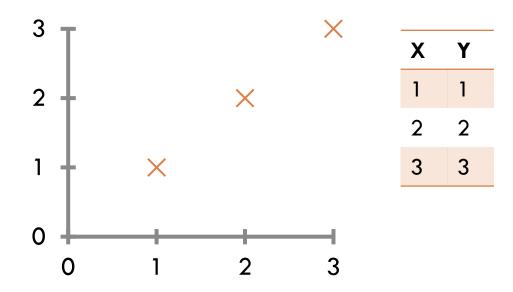
Observando el error

- Simplificamos la hipótesis (para una variable)
 - lacksquare Asumimos que tenemos **un único parámetro oldsymbol{ heta}_1**
 - Las rectas siempre pasan por el eje de coordenadas

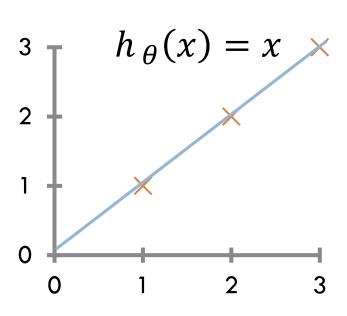
$$h_{\theta}(x) = \theta_1 x$$

Minimizar
$$J(\theta) = J(\theta_1) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} \left(\theta_1 x^{(i)} - y^{(i)}\right)^2$$
 2

 Supongamos el siguiente conjunto de datos formado por los puntos (1,1) (2,2) y (3,3)



 \square Supongamos $\theta_1=1$, ¿cuánto es el error?



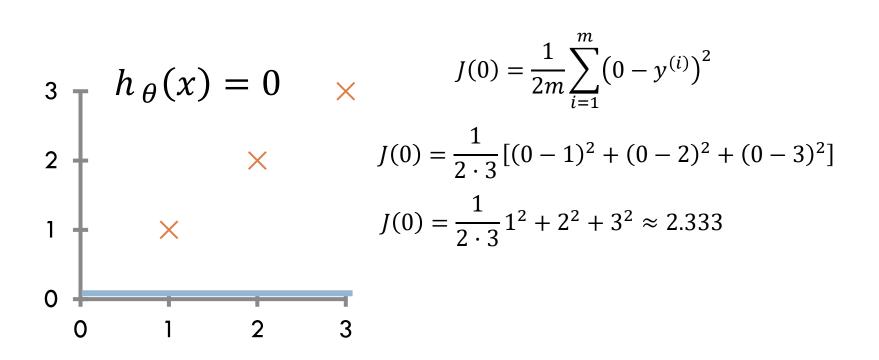
$$h_{\theta}(x) = x \times J(1) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} (x^{(i)} - y^{(i)})^{2}$$

$$J(1) = \frac{1}{2 \cdot 3} [(1 - 1)^{2} + (2 - 2)^{2} + (3 - 3)^{2}]$$

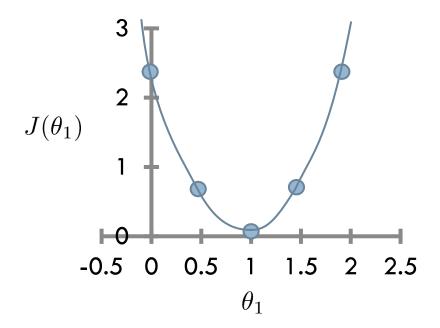
$$J(1) = 0$$

 \square Supongamos $\theta_1=0.5$, ¿cuánto es el error?

 \square Supongamos $\theta_1=0$, ¿cuánto es el error?



- \square Si mostramos el error ($J(\theta_1)$) en función del parámetro $\theta_1...$
 - Podemos observar que obtenemos una función continua y derivable que podemos minimizar



 $lue{}$ Analicemos el caso con **2 parámetros** ($heta_0$, $heta_1$)

$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$$

Minimizar
$$J(\theta) = J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} (\theta_0 + \theta_1 x^{(i)} - y^{(i)})^2$$

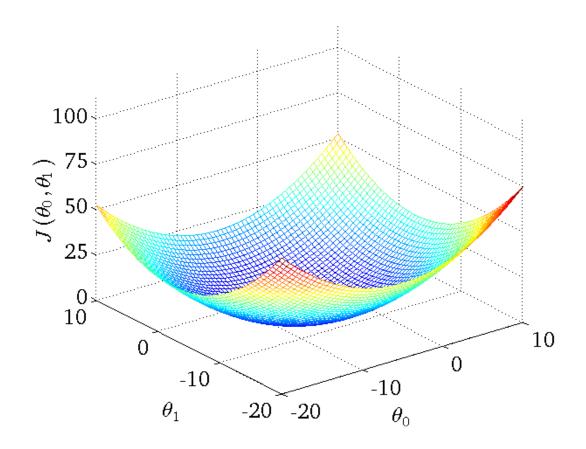
$$\begin{array}{c} 500 \\ 400 \\ \hline 9 \\ 300 \\ \hline \hline 8 \\ 200 \\ 100 \\ \end{array}$$

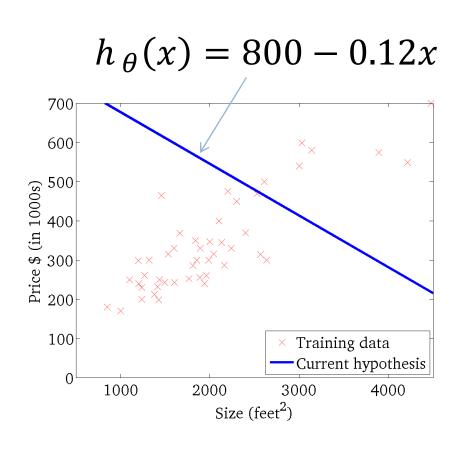
$$\begin{array}{c} \times \\ \times \\ \times \\ \times \\ \end{array}$$

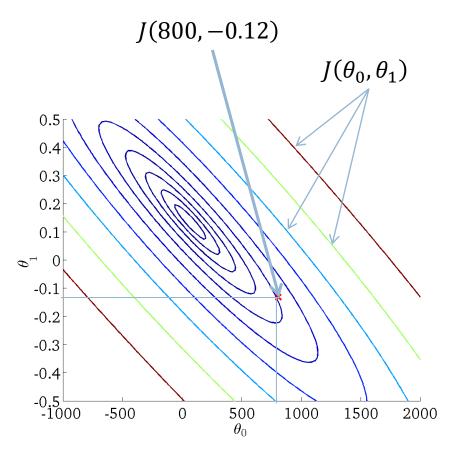
$$\begin{array}{c} h_{\theta}(x) = 50 + 0.06x \\ J(50,0.06) \approx 800 \\ \end{array}$$

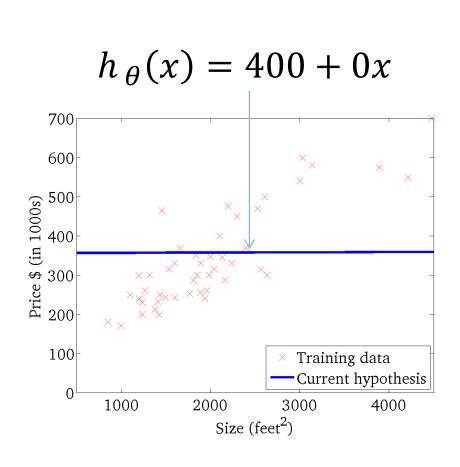
Tamaño

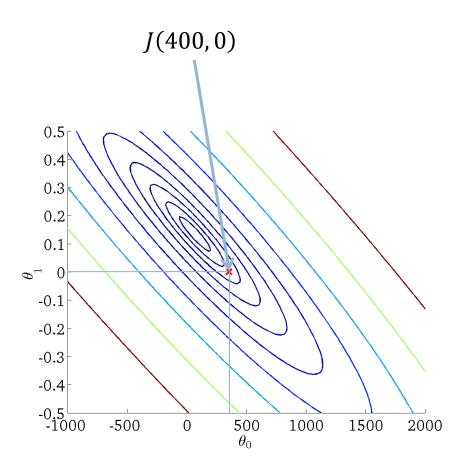
 \square Podemos representar el error en función de (θ_0, θ_1)

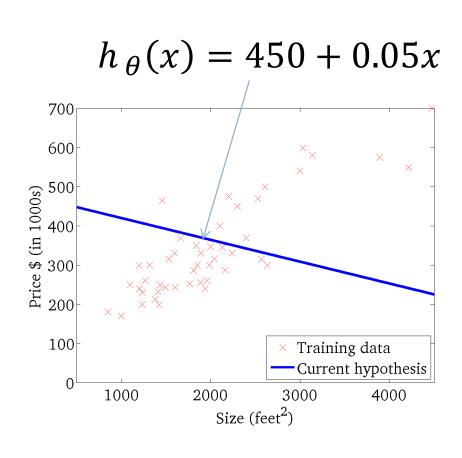


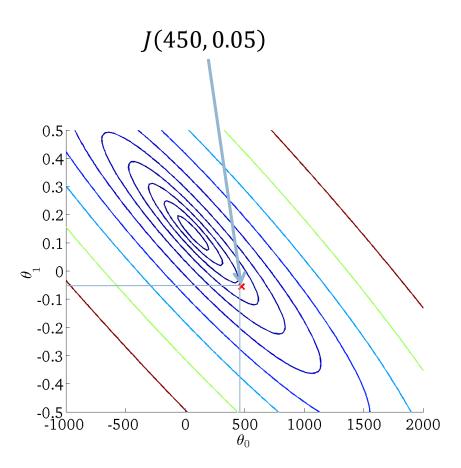


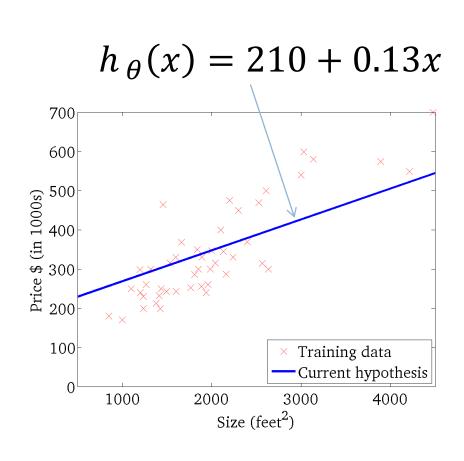


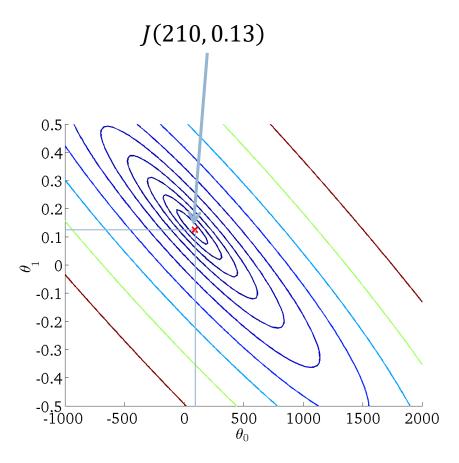








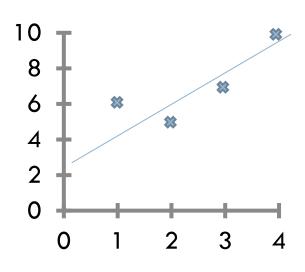




Cálculo de parámetros

- Tenemos un función continua y derivable que queremos minimizar
 - Queremos el punto donde la derivada es 0
- Un ejemplo
 - Supongamos el conjunto de datos

X	Y	
1	6	
2	5	
3	7	
4	10	



□ Podemos escribir el siguiente sistema de ecuaçiones

$$\theta_0 + \theta_1 = 6$$
 $\theta_0 + 2\theta_1 = 5$
 $\theta_0 + 3\theta_1 = 7$
 $\theta_0 + 4\theta_1 = 10$

1 6
2 5
3 7

- \square Queremos los θ_0 , θ_1 que verifiquen todas las ecuaciones
 - □ ¡¡¡Pero no existen!!!
 - Debemos aproximar la solución
 - Queremos aquella que obtenga el menor error

$$J(\theta) = J(\theta_0, \theta_1) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} \left(h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)} \right)^2$$

- Cálculo de parámetros
 - Tenemos un función continua y derivable que queremos minimizar
 - Queremos el punto donde la derivada es 0
 - \blacksquare Derivadas parciales \rightarrow sistema de ecuaciones
- □ Dos métodos
 - Solución analítica (directa)
 - Descenso por gradiente

- Solución analítica (directa)
 - Escribamos los datos en forma matricial
 - $X \in \mathbb{R}^{m \times (n+1)}$ que contiene el valor de las variables (x) en los ejemplos del conjunto de entrenamiento
 - m: número de ejemplos
 - n: es el número de variables del modelo
 - lacksquare En regresión con una variable n=1
 - $oldsymbol{\square} \ heta \in \mathbb{R}^{n+1}$ que contiene el valor de los parámetros
 - $y \in \mathbb{R}^m$ que contiene el valor de la variable de salida y en los ejemplos del conjunto de entrenamiento

□ Solución analítica (directa)

Escribamos los datos en forma matricial

Tamaño (x ₁)	N° habitaciones (x ₂)	N° pisos (x ₃)	Antigüedad (x ₄)	Precio (y)
2104	5	1	45	460
1416	3	2	40	232
1534	3	2	30	315
852	2	1	36	1 <i>7</i> 8

$$X = \begin{pmatrix} 1 & 2104 & 5 & 1 & 45 \\ 1 & 1416 & 3 & 2 & 40 \\ 1 & 1534 & 3 & 2 & 30 \\ 1 & 852 & 2 & 1 & 36 \end{pmatrix}, \theta = \begin{pmatrix} \theta_0 \\ \theta_1 \\ \theta_2 \\ \theta_3 \\ \theta_4 \end{pmatrix}, y = \begin{pmatrix} 460 \\ 232 \\ 315 \\ 178 \end{pmatrix}$$

 Podemos expresar el sistema de ecuaciones en forma matricial de la siguiente forma

$$(X^TX)\theta = X^Ty$$

Y por tanto

$$\theta = (X^T X)^{-1} X^T y$$

- \square Si X^TX no es invertible
 - Podemos utilizar otras técnicas de minimización
 - Descenso por gradiente

- \Box ¿Cuándo X^TX no es invertible?
 - Características redundantes (linealmente dependientes)
 - Ejemplo

```
x_1 = \text{tamaño en pies}^2
x_2 = \text{tamaño en metros}^2
x_2 = \text{tamaño en metros}^2
x_3 = \text{tamaño en metros}^2
```

- $x_1 = (3.28)^2 x_2$
- Solución
 - Eliminar las características redundantes

- \Box ¿Cuándo X^TX no es invertible?
 - lacktriangle Demasiadas características (p.e., $m \leq n$)
 - Ejemplo
 - m = 10 (10 ejemplos)
 - \blacksquare n=100 (100 atributos, 101 parámetros θ a estimar)
 - ¡Demasiados parámetros para tan pocos ejemplos!
 - Muchas soluciones...
 - Solución
 - Eliminar algunas características
 - Usar regularización (lo veremos más adelante)

- Descenso por gradiente
 - Algoritmo de minimización
- □ Idea
 - lacksquare Empezamos con valores aleatorios de $oldsymbol{ heta}$
 - lacksquare Cambiamos los valores de heta con el objetivo de reducir el error J(heta)
 - Hasta que alcanzamos un mínimo

Descenso por gradiente

- lacksquare Asignar a $heta=\{ heta_0,\dots, heta_n\}$ valores aleatorios
- Repetir hasta convergencia
 - (n° iteraciones o | error error_anterior | < umbral)</p>

$$\theta_j \coloneqq \theta_j - \alpha \frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_j} \quad \text{para } j = 0, \dots, n$$

ACTUALIZAR TODOS LOS θ_i SIMULTÁNEAMENTE

En regresión lineal con múltiples variables...

$$h_{\theta}(x) = \theta^{T} x$$
 $J(\theta) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)})^{2}$

Descenso por gradiente

- Repetir hasta convergencia
 - (n° iteraciones o error < umbral)</p>

$$\underline{\theta_j \coloneqq \theta_j - \alpha} \frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_j}$$
 Simultáneamente para $j = 0$ y $j = 1$

Factor de aprendizaje:

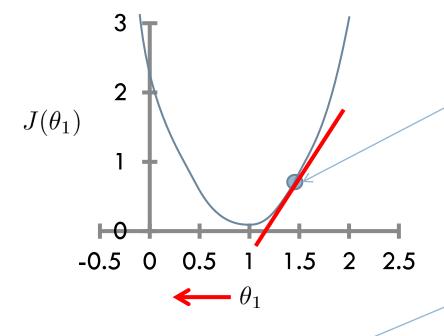
Mide cuánto modificamos el valor del parámetro

Derivada:

Indica el valor de la pendiente con mayor variación en el punto actual (θ_0, θ_1)

Modificamos el valor de cada parámetro, desplazándolo en la dirección en la que se reduce el error más rápidamente

Comprendiendo el descenso por gradiente



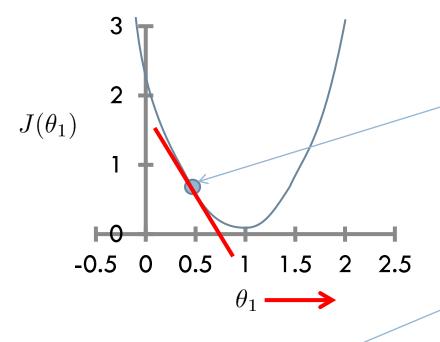
$$\theta_1 \coloneqq \theta_1 - \alpha \frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_1}$$

El gradiente en este punto indica la pendiente de la recta tangente a la función de coste respecto al parámetro θ_1

$$\frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_1} \ge 0 \to \downarrow \theta_1$$

Por eso, lógicamente, si queremos reducir el error, debemos ir en la dirección contraria (negativa) a la de la pendiente (gradiente)

Comprendiendo el descenso por gradiente



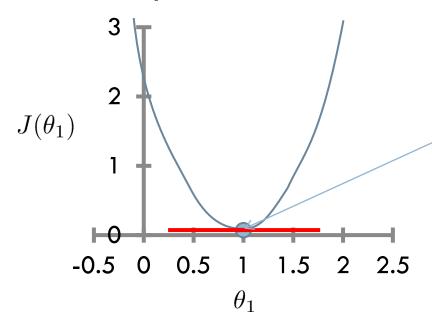
$$\theta_1 \coloneqq \theta_1 - \alpha \frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_1}$$

El gradiente en este punto indica la pendiente de la recta tangente a la función de coste respecto al parámetro θ_1

$$\frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_1} \le 0 \to \uparrow \theta_1$$

Por eso, lógicamente, si queremos reducir el error, debemos ir en la dirección contraria (negativa) a la de la pendiente (gradiente)

Comprendiendo el descenso por gradiente



$$\theta_1 \coloneqq \theta_1 - \alpha \frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_1}$$

El **gradiente** en este punto indica la pendiente de la recta tangente a la función de coste respecto al parámetro θ_1 $\frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_1} = 0$

¡Si estamos en el mínimo no hay pendiente!

Por eso, lógicamente, si queremos reducir el error, debemos ir en la dirección contraria (negativa) a la de la pendiente (gradiente)

ijSi no hay pendiente, no se modifica!!

Descenso por gradiente

- lacksquare Asignar a $heta=\{ heta_0,\dots, heta_n\}$ valores aleatorios
- Repetir hasta convergencia
 - (n° iteraciones o | error error_anterior | < umbral)</p>

$$\theta_j \coloneqq \theta_j - \alpha \frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_j} \quad \text{para } j = 0, \dots, n$$

ACTUALIZAR TODOS LOS θ_i SIMULTÁNEAMENTE

En regresión lineal con múltiples variables...

$$h_{\theta}(x) = \theta^{T} x$$
 $J(\theta) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)})^{2}$

Descenso por gradiente

- lacktriangle Asignar a heta valores aleatorios (o a ceros)
- Repetir hasta convergencia
 - (n° iteraciones o | error error_anterior | < umbral)</p>

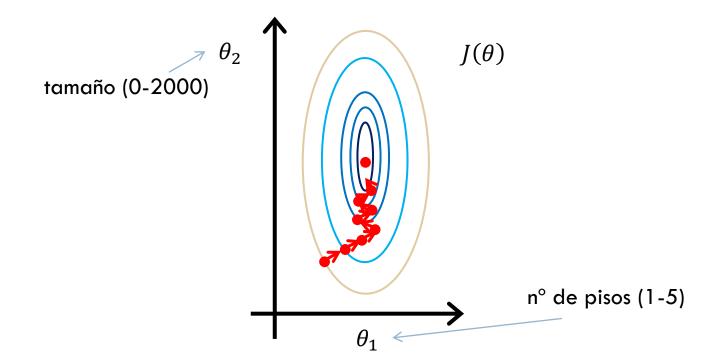
$$\theta_j \coloneqq \theta_j - \alpha \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (h_\theta(x^{(i)}) - y^{(i)}) \cdot x_j^{(i)}$$
 para todo $j = \mathbf{0}, \dots, n$



ACTUALIZAR TODOS LOS θ_j SIMULTÁNEAMENTE

- □ Descenso por gradiente por "lotes"
 - Usamos todos los ejemplos en cada iteración
 - Puede ser costoso si tenemos muchos ejemplos
- Alternativa
 - Descenso por gradiente incremental
 - Actualizamos los parámetros para cada ejemplo
 - Suele ser más rápido (mejor convergencia)
 - Pero puede no converger nunca al mínimo global
 - lacktriangle Puede corregirse haciendo decrecer lpha según avanza el método

- □ Problemas con el descenso por gradiente
 - Al tener diferentes características
 - Suelen estar en escalas (rangos) diferentes
 - Ralentiza la convergencia del gradiente



□ Solución

- Escalado de los rangos
 - Normalizamos todos los atributos
 - Sus valores sigan una distribución normal
 - Media 0 ($\mu = 0$)
 - Desviación estándar 1 ($\sigma = 0$)
 - Todos los valores estarán aproximadamente entre [-1, 1]
 - Otras posibles normalizaciones
 - Hacer que todos los valores estén en [0, 1]

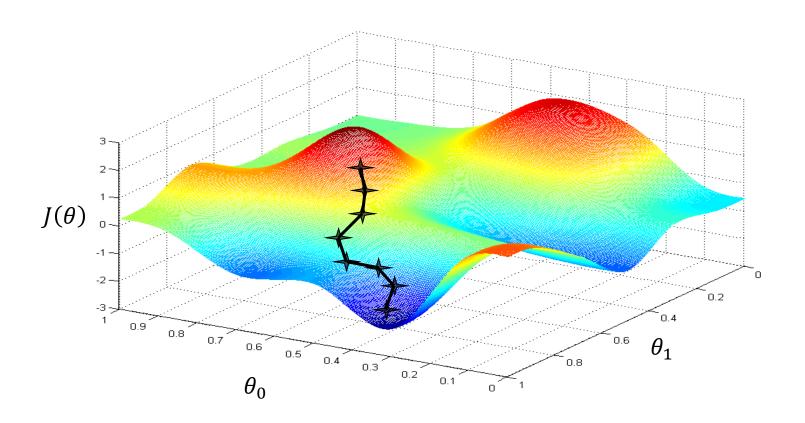
Normalización de la media

lacktriangle Para cada atributo j reemplazamos el valor $x_j^{(i)}$ en cada ejemplo i de la siguiente forma

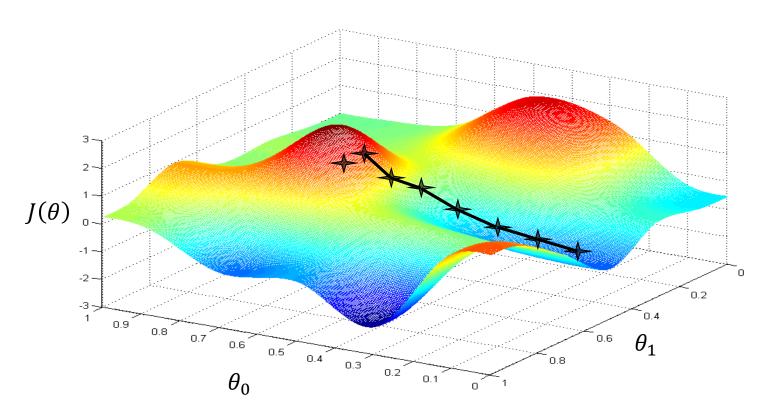
$$x_j^{(i)} = \frac{x_j^{(i)} - \mu_j}{\sigma_j}$$
 $\mu_j = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m x_j^{(i)}$ $\sigma_j = \sqrt{\frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \left(x_j^{(i)} - \mu_j \right)^2}$

Nota: La normalización no es necesaria para obtener la solución por el método directo

□ Gráfica del descenso por gradiente

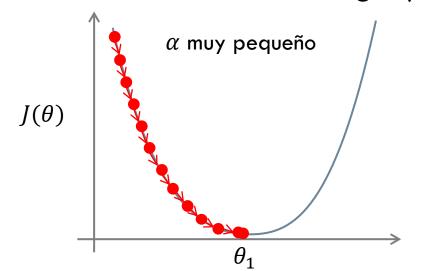


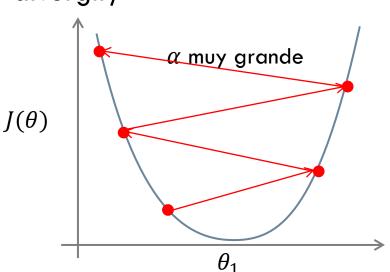
 El resultado puede variar según la inicialización de los parámetros



Nota: En la regresión lineal la función a minimizar es siempre convexa, por lo que la inicialización no tiene una influencia importante en el resultado

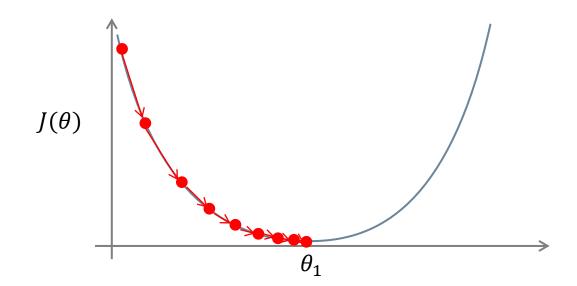
- □ Efecto del factor de aprendizaje
 - lacksquare Si lpha es muy pequeño
 - El descenso puede ser muy lento
 - lacksquare Si lpha es muy grande
 - Podemos saltarnos el mínimo
 - Puede no converger (incluso divergir)





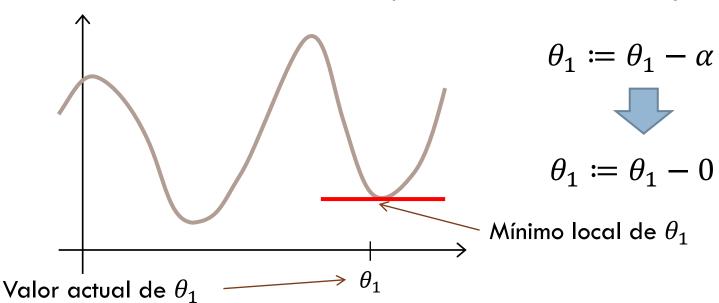
 $\theta_1 \coloneqq \theta_1 - \alpha \frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_1}$

- □ Efecto del factor de aprendizaje
 - lacktriangle Nota: El método del gradiente puede converger a un mínimo, incluso fijando lpha
 - El paso es proporcional al gradiente
 - Por tanto, tiende a reducirse según nos acercamos al mínimo

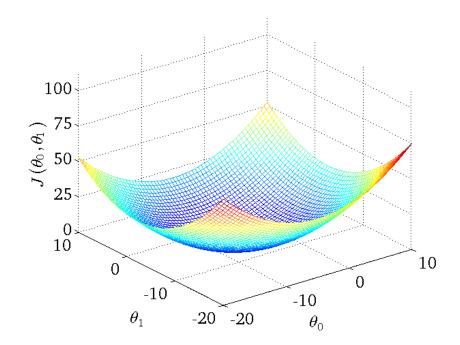


■ Mínimos locales

- El gradiente es 0
- El descenso queda atrapado
 - ¡Pero en regresión lineal esto no ocurre!
 - Tenemos una función objetivo con un único mínimo global

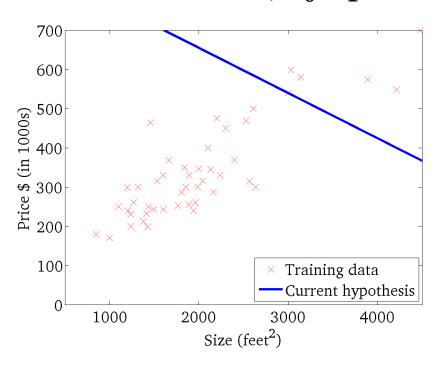


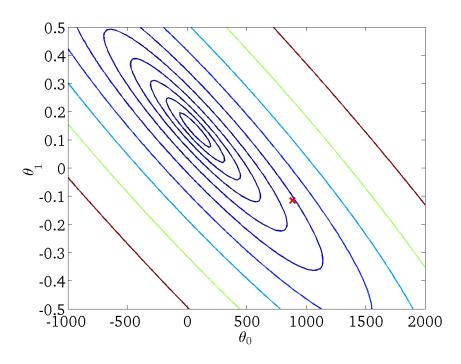
- □ Pero en regresión lineal...
 - La función de coste siempre es convexa
 - Tiene un único mínimo local que es el global
 - Siempre encontramos la solución (con α no muy grande)



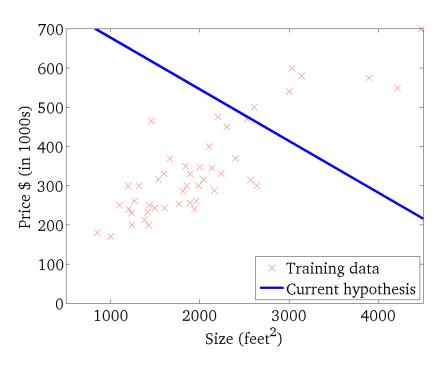
Gradiente

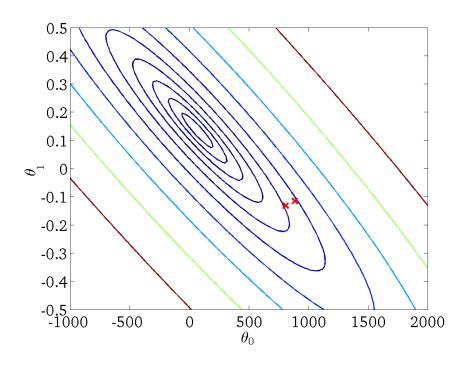
 \blacksquare Iteración 1, θ_0 , θ_1 aleatorios



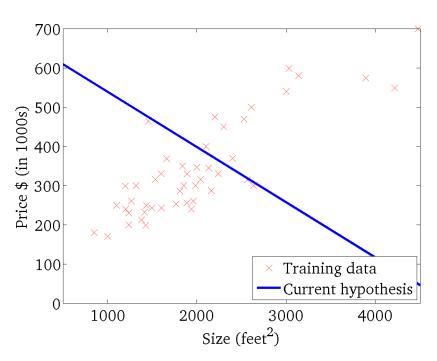


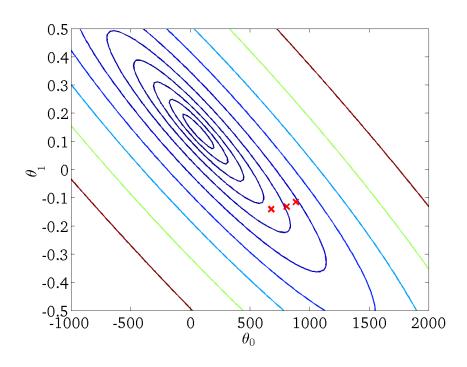
Gradiente



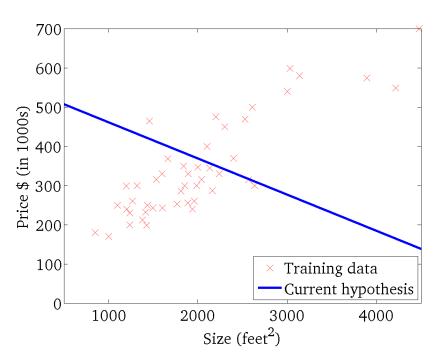


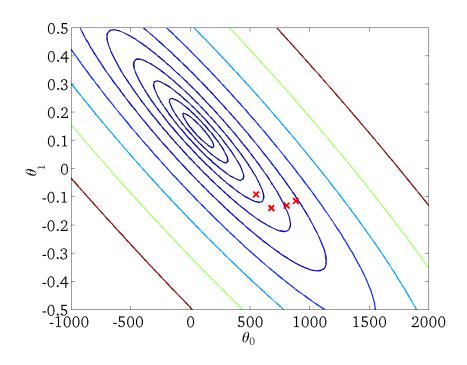
Gradiente



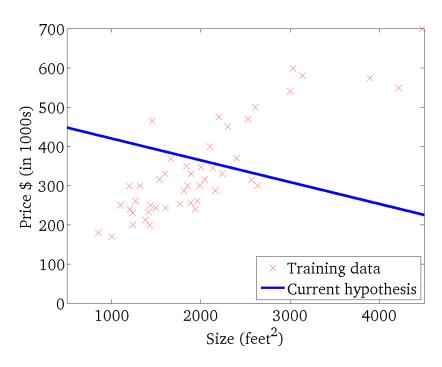


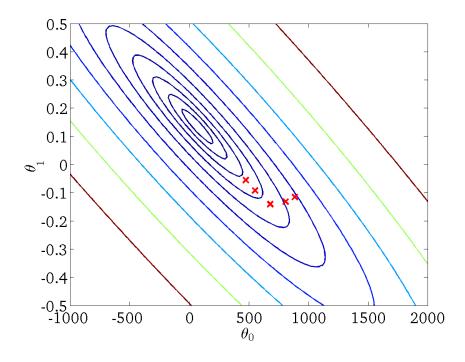
Gradiente



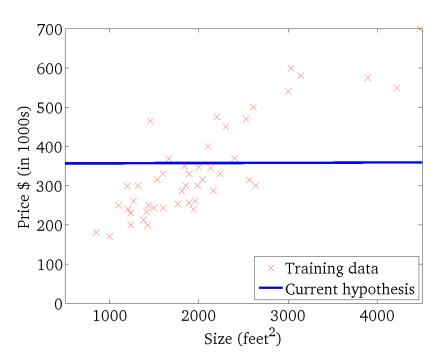


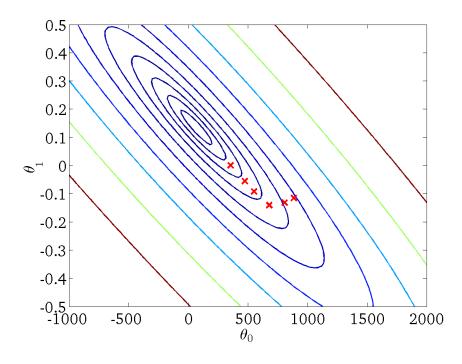
Gradiente



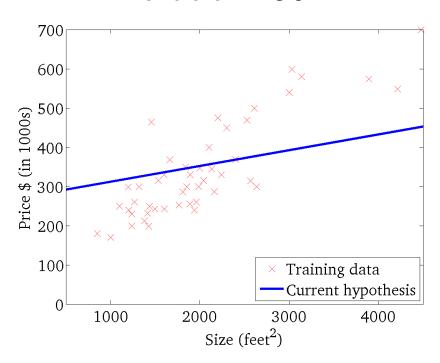


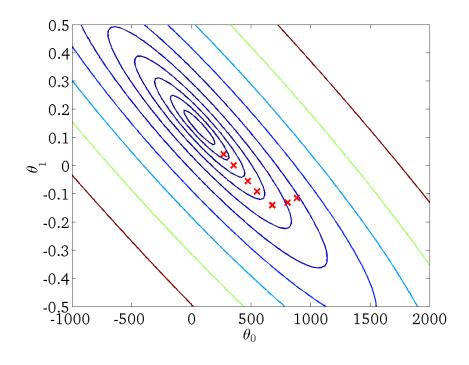
Gradiente



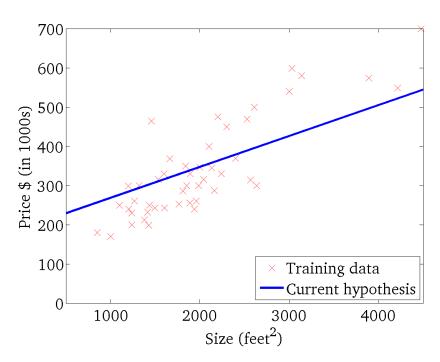


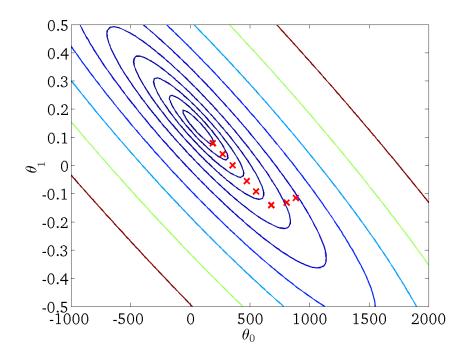
Gradiente



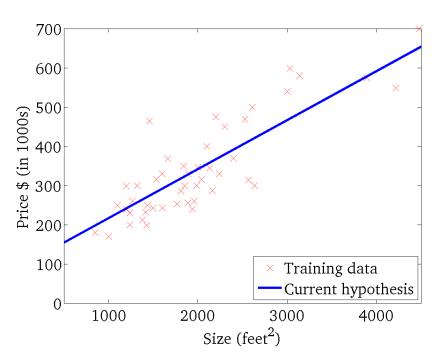


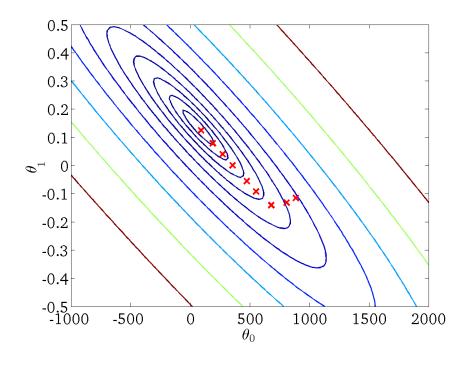
Gradiente





Gradiente





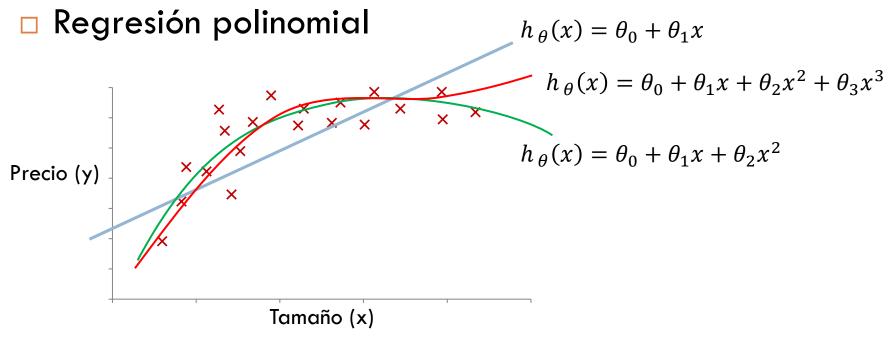
- Importancia de las características
 - Elección de las características importante
 - Puede ser la diferencia entre un buen y un mal modelo
 - Ejemplo
 - Tasación de inmueble

 $h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 ancho + \theta_2 largo$ Quizás tenga más sentido tasarlos en base al área...

$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 area$$

donde $area = ancho \cdot largo$





$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \theta_3 x_3$$

= $\theta_0 + \theta_1 (tamaño) + \theta_2 (tamaño)^2 + \theta_3 (tamaño)^3$

$$x_1 = (tama\tilde{n}o)$$

$$x_2 = (tama\tilde{n}o)^2$$

$$x_2 = (tama\tilde{n}o)^3$$



Obtenemos características polinomiales a partir de la original

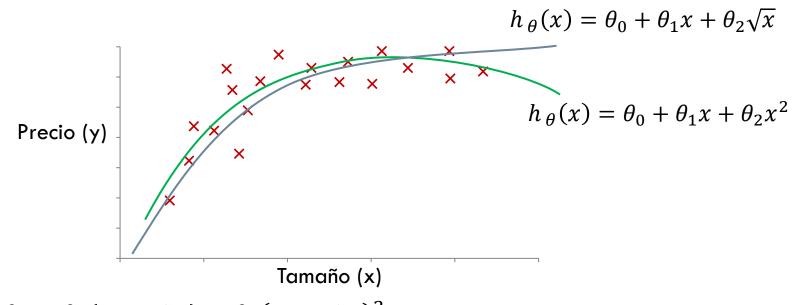
- Regresión polinomial
 - Cuidado!!
 - La normalización se vuelve necesaria

```
■ Tamaño [0 1000]
```

■ Tamaño² [0 1000 000]

■ Tamaño³ [0 10⁹]

- Regresión polinomial
 - Elegir las características adecuadas no es sencillo
 - Depende del problema



$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1(tama\~no) + \theta_2(tama\~no)^2$$
$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1(tama\~no) + \theta_2\sqrt{(tama\~no)}$$

Los precios no decrecen según aumenta el tamaño

- Descenso por gradiente vs. Solución directa
- Descenso por gradiente
 - $lue{}$ Selectionar lpha
 - Algoritmo iterativo
 - Funciona bien incluso con n grande

 \square Usar con n > 10~000

- □ Solución directa
 - $lue{}$ No requiere lpha
 - No iterativo
 - Necesita calcular $(X^TX)^{-1}$
 - Coste $O(n^3)$
 - Lento si n es muy grande
 - \blacksquare Usar con n < 10~000



CLASIFICACIÓN MEDIANTE REGRESIÓN LOGÍSTICA

Mikel Galar Idoate mikel.galar@unavarra.es

Ciencia de datos con técnicas inteligentes Experto Universitario en Ciencia de Datos y Big Data para Business Intelligence

Índice

- 1. Regresión lineal (regresión)
- 2. Regresión logística (clasificación)
 - Objetivo
 - Modelo
 - Ajuste de parámetros
 - Función de coste
 - Descenso por gradiente

Objetivo

- Encontrar un modelo que represente un conjunto de datos observados
- El modelo servirá para predecir valores para nuevos datos
- □ En clasificación...
 - La salida es un valor discreto (clase/etiqueta)
 - Ejemplo
 - Datos de entrada: tamaño del tumor, tonalidad del tumor
 - Salida: Benigno o Maligno

Dos tipos de clasificación

- Binaria
 - Consideran 2 clases
 - Benigno o Maligno
 - Llueve o no llueve
 - Spam o no spam
- Multi-clase
 - Consideran más de 2 clases
 - Soleado, nuboso, Iluvia, nieve
 - Spam, Trabajo, Personal

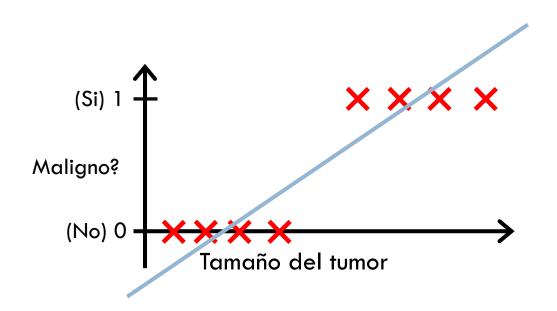
Matemáticamente

$$y \in \{0,1\}$$

$$y \in \{0,1,2,...,N\}$$

La regresión logística funciona para problemas binarios, para los multi-clase se debe utilizar junto con estrategias de descomposición (OVO-OVA)

Podemos clasificar mediante regresión lineal?

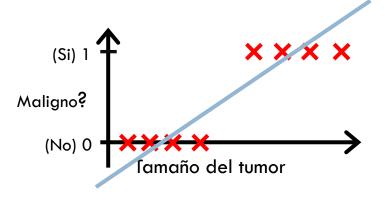


Tamaño (x)	Maligno? (y)
1	0
2	0
3	0
4	0
6	1
7	1
8	1
9	1

$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$$

Podemos clasificar mediante regresión lineal?

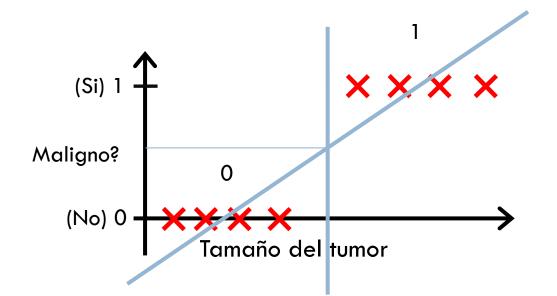
- lacksquare El resultado de la hipótesis $h_{\, heta}(x)$ es un número real
 - No necesariamente 0 o 1
- Tenemos que transformar la hipótesis tal que
 - $h_{\theta}(x) \in \{0, 1\}$
 - Predecir 0 si $h_{\theta}(x) < 0.5$
 - Predecir 1 si $h_{\theta}(x) \ge 0.5$



Clasificación

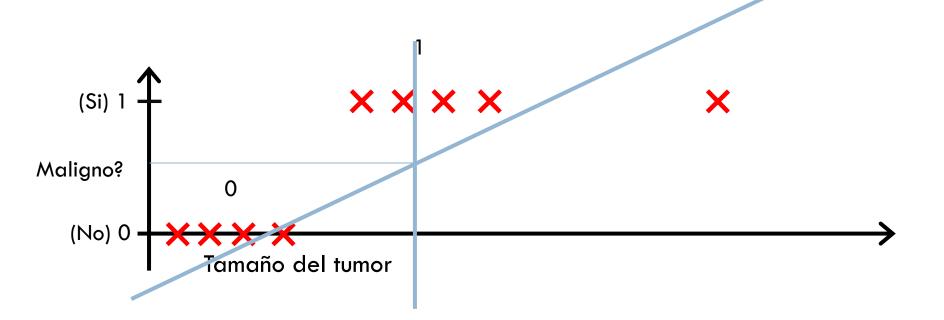
Podemos clasificar mediante regresión lineal?

- □ Todo lo que queda por debajo de 0.5
 - Lo clasificamos como 0
- □ Todo lo que queda por encima de 0.5
 - Lo clasificamos como 1



Clasificación

- ¿Podemos clasificar mediante regresión lineal?
 - \blacksquare $\dot{z}Y$ si añadimos un nuevo dato? (12,1)
 - ¡Problema!
 - No aporta información realmente relevante
 - $h_{\theta}(x) < 0$ y $h_{\theta}(x) > 1$ →No tiene mucho sentido



Clasificación

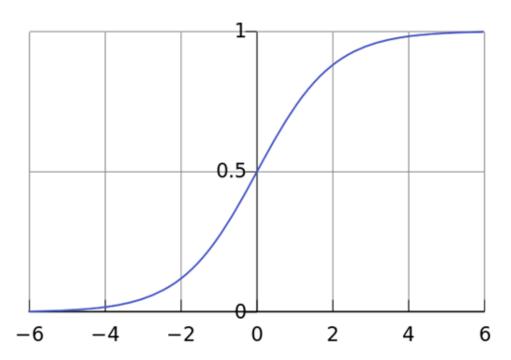
- ¿Podemos clasificar mediante regresión lineal?
 - Necesitamos una hipótesis tal que

$$0 \le h_{\theta}(x) \le 1$$

■ Regresión logística

Regresión logística

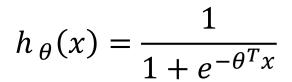
- Introduce la función sigmoide (logística)
 - Obtenemos $0 \le h_{\theta}(x) \le 1$

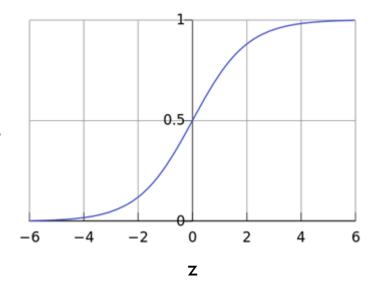


Regresión logística

- Introduce la función sigmoide (logística)
 - Obtenemos $0 \le h_{\theta}(x) \le 1$

$$h_{\theta}(x) = g(\theta^T x) \qquad g(z) = \frac{1}{1 + e^{-z}}$$





Regresión logística

- Ejemplo
 - Modelo con una variable en regresión

$$h_{\theta}(x) = \theta_0 + \theta_1 x$$

Modelo con una variable en regresión logística

$$h_{\theta}(x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta_0 - \theta_1 x}}$$

Regresión logística

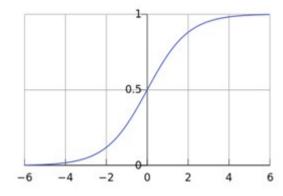
- Hipótesis relacionada con la probabilidad
- Interpretación

$$h_{\theta}(x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta^T x}}$$

- "Dado un valor x, $h_{\theta}(x)$ es la probabilidad de que y=1, con los parámetros θ "
 - \blacksquare Es decir, $h_{\theta}(x) = P(y = 1|x; \theta)$
 - Por tanto... $P(y = 1|x; \theta) + P(y = 0|x; \theta) = 1$
 - $P(y = 0|x; \theta) = 1 P(y = 1|x; \theta) = 1 h_{\theta}(x)$
- Ejemplo
 - Si $h_{\theta}(x) = 0.7$
 - Existe un 70% de probabilidad de que x pertenezca a la clase y=1

□ Frontera de decisión

- lacksquare Dado que $h_{\, heta}(x)$ es una probabilidad
 - Podemos asumir que
 - Predecimos y = 1 si $h_{\theta}(x) \ge 0.5$
 - Predecimos y = 0 si $h_{\theta}(x) < 0.5$
- □ ¿Cuándo ocurre esto?
 - $h_{\theta}(x) \ge 0.5 \text{ si } g(\theta^T x) \ge 0.5$
 - \blacksquare Es decir, si $\theta^T x \ge 0$
 - $h_{\theta}(x) < 0.5 \text{ si } g(\theta^T x) < 0.5$
 - \blacksquare Es decir, si $\theta^T x < 0$



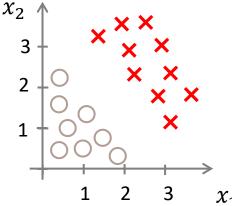
$$h_{\theta}(x) = g(\theta^T x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta^T x}}$$

La frontera de decisión está en los puntos donde $heta^T x = 0$

Frontera de decisión

- Un ejemplo
 - Círculos $\rightarrow y = 0$
 - Aspas $\rightarrow y = 1$
 - Tenemos dos variables x_1, x_2 pero podemos representar los datos en 2 dimensiones con diferentes marcadores para cada clase

lacktriangle ¿Cómo afectan los valores de los parámetros heta al modelo?



□ Frontera de decisión

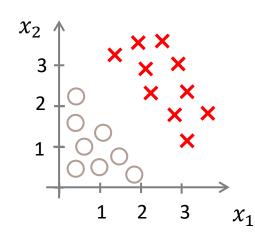
lacktriangle ¿Cómo afectan los valores de los parámetros heta al modelo?

$$h_{\theta}(x) = g(\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2) = \frac{1}{1 + e^{-\theta_0 - \theta_1 x_1 - \theta_2 x_2}}$$

 \blacksquare Recordemos que predecimos aspas (y = 1) si

$$h_{\theta}(x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta_0 - \theta_1 x_1 - \theta_2 x_2}} > 0.5$$

$$\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 \ge 0$$



□ Frontera de decisión

lacktriangle ¿Cómo afectan los valores de los parámetros heta al modelo?

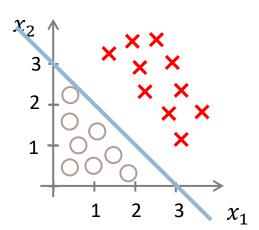
$$h_{\theta}(x) = g(\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2) = \frac{1}{1 + e^{-\theta_0 - \theta_1 x_1 - \theta_2 x_2}}$$

Tomamos

$$\theta_0 = -3, \theta_1 = 1, \theta_2 = 1$$

Predecimos y = 1 si $-3 + x_1 + x_2 \ge 0$

$$x_1 + x_2 \ge 3$$



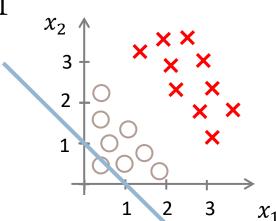
Buena clasificación!

□ Frontera de decisión

 $lue{}$ ¿Cómo afectan los valores de los parámetros heta al modelo?

$$h_{\theta}(x) = g(\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2) = \frac{1}{1 + e^{-\theta_0 - \theta_1 x_1 - \theta_2 x_2}}$$

- Tomamos
 - $\theta_0 = -1, \theta_1 = 1, \theta_2 = 1$
 - Predecimos y = 1 si $-1 + x_1 + x_2 \ge 0$
 - $x_1 + x_2 \ge 1$



Mala clasificación!

□ Frontera de decisión

 $lue{}$ ¿Cómo afectan los valores de los parámetros heta al modelo?

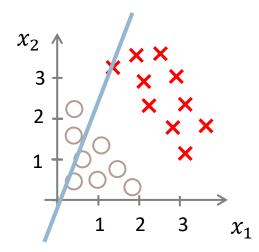
$$h_{\theta}(x) = g(\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2) = \frac{1}{1 + e^{-\theta_0 - \theta_1 x_1 - \theta_2 x_2}}$$

Tomamos

$$\theta_0 = 0, \theta_1 = 2, \theta_2 = -1$$

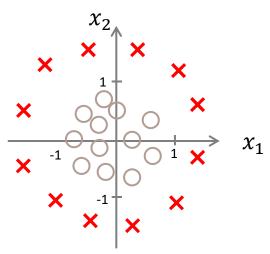
Predecimos y = 1 si $2x_1 - x_2 \ge 0$

■
$$2x_1 - x_2 \ge 0$$



Mala clasificación!

□ Frontera de decisión no lineal



- Necesitamos añadir características polinomiales
 - Como en regresión lineal

$$h_{\theta}(x) = g(\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \theta_3 x_1^2 + \theta_4 x_2^2)$$

□ Frontera de decisión no lineal

$$h_{\theta}(x) = g(\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \theta_3 x_1^2 + \theta_4 x_2^2)$$

$$y = 1$$

$$x$$

$$y = 1$$

$$x$$

$$x$$

$$y = 1$$

Tomamos

$$lacksquare heta_0 = -1$$
, $heta_1 = 0$, $heta_2 = 0$, $heta_3 = 1$, $heta_4 = 1$

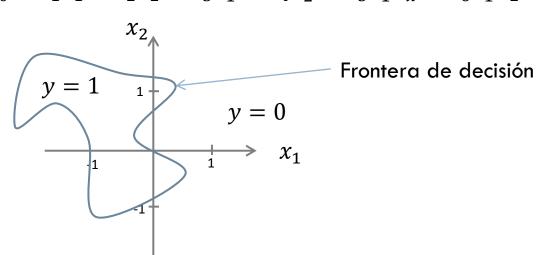
■ Predecimos
$$y = 1$$
 si $-1 + x_1^2 + x_2^2 \ge 0$

$$x_1^2 + x_2^2 \ge 1 \rightarrow$$
 Ecuación de la circunferencia! (para radio = 1)

Frontera de decisión no lineal

- Con polinomios de orden mayor
 - Podemos obtener fronteras más complejas

$$h_{\theta}(x) = g(\theta_0 + \theta_1 x_1 + \theta_2 x_2 + \theta_3 x_1^2 + \theta_4 x_2^2 + \theta_5 x_1^2 x_2^2 + \theta_6 x_1^3 x_2 + \cdots)$$



¿Cómo obtenemos los parámetros θ ?

□ Función de coste

Conjunto de datos

$$\left\{ (x^{(1)}, y^{(1)}), (x^{(2)}, y^{(2)}), \dots, (x^{(m)}, y^{(m)}) \right\}$$

$$x = \begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$$

$$x_0 = 1, y \in \{0, 1\}$$

$$h_{\theta}(x) = g(\theta^T x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta^T x}}$$

Necesitamos una función para medir el error

□ Función de coste

□ ¿Podemos usar la función de coste de la regresión lineal?

$$J(\theta) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)})^{2} \quad \text{donde} \quad h_{\theta}(x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta^{T}x}}$$

Conjunto de datos

$$\{(1,0), (2,0), (3,1)\}$$

Salidas de una posible hipótesis (3 fallos)

$$h_{\theta}(1) = 0.99, h_{\theta}(2) = 0.51, h_{\theta}(3) = 0.38$$
 $J(\theta) = 0.2708$

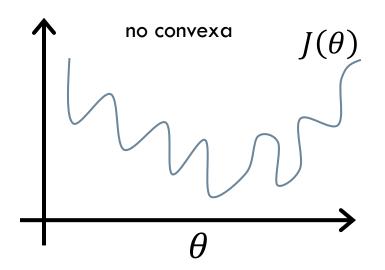
Salidas de una posible hipótesis (2 fallos)

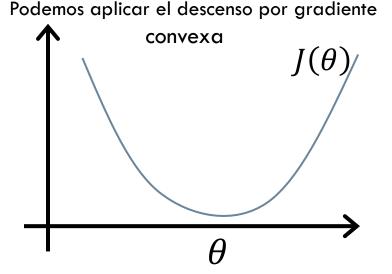
$$h_{\theta}(1) = 0.85, h_{\theta}(2) = 0.05, h_{\theta}(3) = 0.05 \quad J(\theta) = 0.2713$$

iiMás error a pesar de acertar más ejemplos!!

□ Función de coste

- lacktriangle El problema surge porque en este caso debido a $h_{ heta}(x^{(i)})$, J(heta) es una función compleja no convexa
 - Con muchos mínimos locales
 - ¡No podemos aplicar el descenso por gradiente!





□ Función de coste

Por tanto debemos buscar otra función de coste

$$J(\theta) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} \left(h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)} \right)^{2} \quad \text{donde} \qquad h_{\theta}(x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta^{T}x}}$$

$$J(\theta) = \frac{1}{2m} \sum_{i=1}^{m} coste \left(h_{\theta}(x^{(i)}), y^{(i)} \right) \quad \text{donde} \qquad h_{\theta}(x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta^{T}x}}$$

- Vamos a trabajar con un único ejemplo
- $-coste(h_{\theta}(x), y)$ nos indica cuánto penalizamos el error de la salida de la hipótesis respecto a la salida real (y)

$$coste(h_{\theta}(x^{(i)}), y^{(i)}) = (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)})^2$$

En regresión logística debemos utilizar otro coste diferente

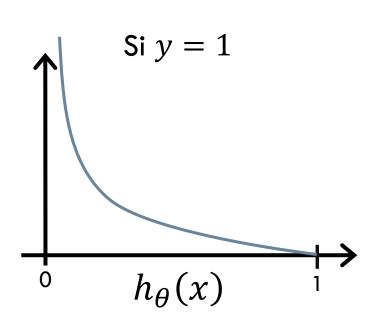
□ Función de coste

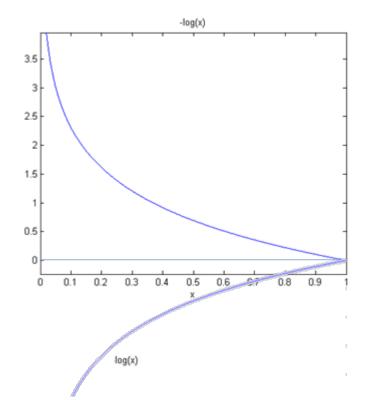
- Queremos una función de coste que cumpla
 - Si y = 0
 - Si $h_{\theta}(x) = 1 \rightarrow$ Aumentar el coste (error!!)
 - Según $h_{\theta}(x)$ tiende a 0, disminuir el coste (acertamos)
 - Si y = 1
 - Si $h_{\theta}(x) = 0$ → Aumentar el coste (error!!)
 - Según $h_{\theta}(x)$ tiende a 1, disminuir el coste (acertamos)
- Coste

$$coste(h_{\theta}(x), y) = \begin{cases} -\log(h_{\theta}(x)) & si \ y = 1 \\ -\log(1 - h_{\theta}(x)) & si \ y = 0 \end{cases}$$

□ Función de coste

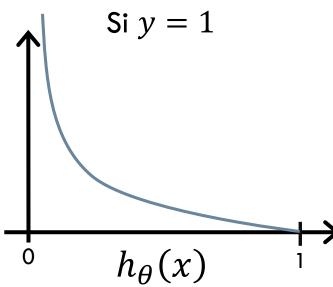
$$coste(h_{\theta}(x), y) = \begin{cases} -\log(h_{\theta}(x)) & si \ y = 1 \\ -\log(1 - h_{\theta}(x)) & si \ y = 0 \end{cases}$$





□ Función de coste

$$coste(h_{\theta}(x), y) = \begin{cases} -\log(h_{\theta}(x)) & si \ y = 1 \\ -\log(1 - h_{\theta}(x)) & si \ y = 0 \end{cases}$$

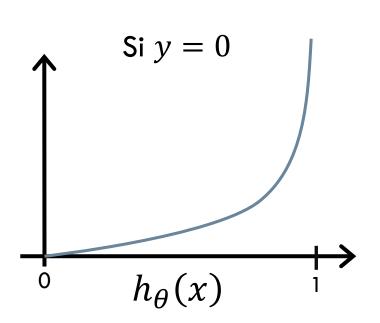


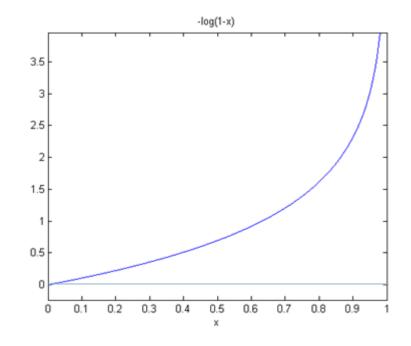
$$coste(h_{\theta}(x), y) = 0$$
 si $y = 1, h_{\theta}(x) = 1$
Según $h_{\theta}(x) \to 0$
 $coste(h_{\theta}(x), y) \to \infty$

Es decir, si $h_{\theta}(x) = 0$ (predecimos $P(y = 1 | x; \theta) = 0$), pero y = 1 lo penalizamos con un alto coste

□ Función de coste

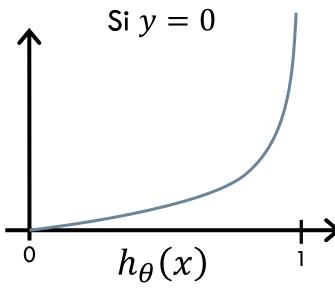
$$coste(h_{\theta}(x), y) = \begin{cases} -\log(h_{\theta}(x)) & si \ y = 1 \\ -\log(1 - h_{\theta}(x)) & si \ y = 0 \end{cases}$$





□ Función de coste

$$coste(h_{\theta}(x), y) = \begin{cases} -\log(h_{\theta}(x)) & si \ y = 1 \\ -\log(1 - h_{\theta}(x)) & si \ y = 0 \end{cases}$$



$$coste(h_{\theta}(x),y)=0$$
 si $y=0,h_{\theta}(x)=0$
Según $h_{\theta}(x) \rightarrow 1$
 $coste(h_{\theta}(x),y) \rightarrow \infty$

Es decir, si $h_{\theta}(x) = 1$ (predecimos $P(y = 0 | x; \theta) = 0$), pero y = 0 lo penalizamos con un alto coste

□ Función de coste

- Volvamos al problema anterior
- Conjunto de datos

$$\{(1,0),(2,0),(3,1)\}$$

Salidas de una posible hipótesis (3 fallos)

■
$$h_{\theta}(1) = 0.99, h_{\theta}(2) = 0.51, h_{\theta}(3) = 0.38$$

■ $J(\theta) = -\log(0.01) - \log(0.49) - \log(0.38) = 6.2861$

Salidas de una posible hipótesis (2 fallos)

■
$$h_{\theta}(1) = 0.85, h_{\theta}(2) = 0.05, h_{\theta}(3) = 0.05$$

■ $J(\theta) = -\log(0.15) - \log(0.95) - \log(0.05) = 4.9441$

¡¡Ahora sí la función es lógica!!

La función de error es convexa...

□ Función de coste

Podemos escribir la función de una forma más sencilla

$$coste(h_{\theta}(x), y) = \begin{cases} -\log(h_{\theta}(x)) & si \ y = 1 \\ -\log(1 - h_{\theta}(x)) & si \ y = 0 \end{cases}$$

 $lue{}$ Sabemos que $y \in \{0,1\}$ es decir, y=0 o y=1

$$coste(h_{\theta}(x), y) = y\left(-\log(h_{\theta}(x))\right) + (1 - y)(-\log(1 - h_{\theta}(x)))$$
$$coste(h_{\theta}(x), y) = -y\log(h_{\theta}(x)) - (1 - y)\log(1 - h_{\theta}(x))$$

□ Función de coste

Podemos escribir la función de una forma más sencilla

$$coste(h_{\theta}(x), y) = \begin{cases} -\log(h_{\theta}(x)) & si \ y = 1 \\ -\log(1 - h_{\theta}(x)) & si \ y = 0 \end{cases}$$

 $lue{}$ Sabemos que $y \in \{0,1\}$ es decir, y=0 o y=1

$$coste(h_{\theta}(x),y) = -y\log(h_{\theta}(x)) - (1-y)\log(1-h_{\theta}(x))$$
 Si $y = 0$, $coste(h_{\theta}(x),y) = -\log(1-h_{\theta}(x))$ ya que la primera parte se anula Si $y = 1$, $coste(h_{\theta}(x),y) = -\log(h_{\theta}(x))$ ya que la segunda parte se anula

□ Función de coste

 $lue{}$ Ya podemos escribir la función de coste para mejemplos

$$J(\theta) = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} coste(h_{\theta}(x^{(i)}), y^{(i)})$$
 (el 2 no lo necesitaremos)

$$coste(h_{\theta}(x), y) = -y \log(h_{\theta}(x)) - (1 - y) \log(1 - h_{\theta}(x))$$



$$J(\theta) = -\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} y^{(i)} \log(h_{\theta}(x^{(i)})) + (1 - y^{(i)}) \log(1 - h_{\theta}(x^{(i)}))$$

□ Función de coste

$$J(\theta) = -\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} y^{(i)} \log \left(h_{\theta}(x^{(i)}) \right) + (1 - y^{(i)}) \log \left(1 - h_{\theta}(x^{(i)}) \right)$$

lacksquare Solo queda ajustar los parámetros heta

$$\min_{\theta} J(\theta)$$
 ¡Descenso por gradiente!

Para realizar nuevas predicciones

$$h_{\theta}(x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta^T x}}$$

Descenso por gradiente

- lacksquare Asignar a $eta=\{ heta_0,\dots, heta_n\}$ valores aleatorios
- Repetir hasta convergencia
 - (n° iteraciones o | error error_anterior | < umbral)</p>

$$\theta_{j} \coloneqq \theta_{j} - \alpha \frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_{j}} \quad \text{para } j = 0, \dots, n$$

ACTUALIZAR TODOS LOS θ_j SIMULTÁNEAMENTE

En regresión logística...

$$h_{\theta}(x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta^T x}} \int J(\theta) = -\frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m} y^{(i)} \log(h_{\theta}(x^{(i)})) + (1 - y^{(i)}) \log(1 - h_{\theta}(x^{(i)}))$$

- Descenso por gradiente en regresión logística
 - lacktriangle Asignar a heta valores aleatorios (o a ceros)
 - Repetir hasta convergencia
 - (n° iteraciones o | error error_anterior | < umbral)</p>

$$heta_j\coloneqq heta_j-lpharac{1}{m}{\sum_{i=1}^m}(h_ heta(x^{(i)})-y^{(i)})\cdot x_j^{(i)}$$
 para todo $m{j}=m{0},...,m{n}$



ACTUALIZAR TODOS LOS θ_j SIMULTÁNEAMENTE

No tenemos ningún problema en calcular

$$\frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_j} = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (h_{\theta}(x^{(i)}) - y^{(i)}) \cdot x_j^{(i)} \quad \text{para todo } \boldsymbol{j} = \boldsymbol{0}, \dots, \boldsymbol{n}$$

- Ya que conocemos
 - Los ejemplos
 - lacktriangle Los valores de $oldsymbol{ heta}$ actuales
- Calculamos todos los valores de manera simultánea
- □¡¡lgual que la regresión lineal!!
- Pero ojo... $h_{\theta}(x) = \frac{1}{1 + e^{-\theta^T x}}$