

Renata Gomes Cordeiro

*A Programação Linear na classificação de
padrões*

Campos dos Goytacazes/RJ

2013

Renata Gomes Cordeiro

A Programação Linear na classificação de padrões

Monografia apresentada ao Curso de Graduação em Ciência da Computação da Universidade Estadual do Norte Fluminense Darcy Ribeiro como requisito para obtenção do título de Bacharel em Ciência da Computação, sob orientação do Prof^o. Fermín Alfredo Tang Montané.

Tutor: Fermín Alfredo Tang Montané.

UNIVERSIDADE ESTADUAL DO NORTE FLUMINENSE DARCY RIBEIRO

Campos dos Goytacazes/RJ

2013

Sumário

1	Introdução	3
1.1	Objetivos e justificativas	4
1.2	Metodologia	5
1.3	Estrutura do trabalho	5
2	Referencial Teórico	6
2.1	A programação linear	6
2.2	Descrição do Problema de Programação Linear	6
2.3	Aplicações utilizando programação linear	8
2.4	Métodos de Classificação	10
2.4.1	Support Vector Machines	10
2.4.2	Naive Bayes	12
2.4.3	k- nearest neighbor	12
2.4.4	Redes Neurais Artificiais	12
2.5	Trabalhos Relacionados	13
2.6	Métodos de validação do modelo	14
2.6.1	Handout	14
2.6.2	Cross Validation	14
2.6.3	Leave-one-out	15
3	Marco Teórico	16
3.1	Métodos de Solução	16

	2
3.1.1 Método Simplex	16
3.2 Princípio Básico do Método	17
3.3 Descrição do Método Simplex Revisado	18
3.3.1 Método de Pontos Interiores	19
4 Aplicação da programação linear na separação de pontos	21
4.1 O modelo	22
4.2 Exemplo Ilustrativo do Modelo Classificador	24
4.3 Etapa de classificação	26
5 Experimentos Computacionais	28
5.1 Conjuntos de Dados	29
5.2 Processo de treinamento	32
5.3 Processo de teste	33
5.4 Etapa de validação	33
5.5 Organização dos dados	35
5.6 Resultados	36
5.6.1 Quantidade de vetores X Taxa de acerto	36
5.6.2 Tempo computacional	37
5.7 Análise dos Resultados	38
6 Conclusão	40
Referências Bibliográficas	42

1 *Introdução*

A programação linear é uma das disciplinas que compõem a programação matemática e constitui um dos pilares da pesquisa operacional. As aplicações da programação linear estão presentes em diversos setores, tais como nas indústrias, nos transportes, na saúde, na educação, na computação, etc. Mas é mais comumente aplicada na engenharia de produção, em problemas que buscam a distribuição eficiente de recursos, minimização de gastos e maximização do lucro. O presente trabalho está focado na utilização da programação linear na computação, mais especificamente na separação de padrões. Um modelo de programação linear é resolvido através do método simplex, gerando hiperplanos utilizados na classificação de dados em um dos padrões separados pelo hiperplano.

O método simplex proposto por Danzig (1963) é um dos métodos mais conhecidos e eficientes para resolver problemas de programação linear. Trata-se de um dos poucos algoritmos que foi implantado comercialmente há mais de 40 anos. Atualmente, está presente em softwares comerciais tais como CPLEX¹ e LINGO². O método simplex tem como principais características o fato de ser matricial, ou seja, aloca os dados a serem calculados em matrizes, de resolver o conjunto de equações, que formam o modelo de programação linear, de forma interativa até que a solução ótima seja obtida e de ser um método determinístico. Um método alternativo, teoricamente superior ao método simplex, é o método dos pontos interiores, proposto por Karmarkar (1984). Na prática, tanto o método simplex, quanto o método dos pontos interiores competem até hoje.

Um dos focos dos estudos das aplicações da programação linear é na utilização de separação de pontos. O modelo gera um hiperplano que separa conjuntos de pontos, sendo que cada conjunto pertence a um padrão. Na classificação de um conjunto é possível conhecer o padrão ao qual o conjunto pertence através dos hiperplanos. Na computação esse tipo de aplicação pode ser utilizada em atividades com o objetivo de classificar dados, como por exemplo:

¹<http://www-01.ibm.com/software/integration/optimization/cplex-optimizer/>

²<http://www.lindo.com/>

- Dígitos escritos manualmente
- Expressões faciais
- Espécies de plantas
- Gestos manuais

De forma geral, esse tipo de aplicação da programação linear pode ser utilizado em abordagens que permitam a representação das características de cada item do conjunto de dados em forma de vetor numérico. Esse vetor representa um ponto no hiperplano e é denominado vetor de característica, cada valor do vetor representa uma característica

O modelo proposto separa dois conjuntos de pontos, porém também pode ser utilizado em problemas onde busca-se a separação de múltiplos padrões. O presente trabalho foca nessa última abordagem, em todos os testes realizados o número de conjuntos de pontos é igual ou maior que três.

1.1 Objetivos e justificativas

O objetivo do presente trabalho é o estudo da utilização da programação linear e do método simplex, na separação de pontos que representam padrões, através de hiperplanos, que serão utilizados na classificação de um dado em um determinado padrão.

Através desse estudo deve ser possível verificar a eficiência da programação linear nesse tipo de aplicação. São realizados testes com quatro conjuntos de dados para verificar a eficácia da metodologia utilizada na classificação de dados, sendo composta pelo modelo de programação linear na separação de padrões e uma árvore de torneio para classificação. Três desses conjuntos foram obtidos já na forma de vetores de características, o quarto conjunto foi obtido em forma de imagens e um método de extração de características foi utilizado para obter os vetores.

A programação linear possui aplicações em diversas áreas, como: indústria, produção, saúde e computação gráfica. Porém é um método mais comumente utilizado na engenharia de produção em problemas como: alocação de recursos e planejamento de produção. O presente trabalho justifica-se pelo fato de abordar uma aplicação prática dentro da computação, onde a aplicação da programação linear não é tão explorada quanto na engenharia de produção.

1.2 Metodologia

Para o cumprimento do objetivo final, o trabalho é composto por algumas etapas:

- O estudo do método simplex revisado, suas características, vantagens do ponto de vista computacional;
- Obtenção de dados para testes;
- A implementação do modelo do problema de programação linear utilizando a linguagem de programação JAVA juntamente com o software CPLEX;
- A implementação da etapa de classificação através da árvore de torneio;
- Realização e análise de testes.

1.3 Estrutura do trabalho

Este trabalho está estruturado em seis capítulos. Este primeiro capítulo apresenta a introdução ao tema abordado, os objetivos e justificativas e a metodologia descrevendo as etapas para o cumprimento do trabalho.

O segundo capítulo é composto pela descrição geral do problema de programação linear, algumas aplicações práticas, uma apresentação de alguns métodos de classificação e métodos de validação, além de alguns trabalhos sobre classificação de padrões.

O capítulo 3 apresenta de forma detalhada o Método Simplex Revisado e outro importante método de solução de problemas de programação linear.

No quarto capítulo é apresentado o modelo de programação linear utilizado na geração dos hiperplanos separadores e o processo de classificação de dados.

O capítulo 5 apresenta os experimentos realizados, suas análises e os dados utilizados.

O sexto e último capítulo trata das considerações finais, conclusões e propostas de continuação deste trabalho.

2 *Referencial Teórico*

Este capítulo apresenta revisões teóricas sobre as principais metodologias utilizadas nesse trabalho: programação linear, métodos de classificação e métodos de validação. Também é apresentada uma revisão de trabalhos sobre classificação de dados.

2.1 A programação linear

Na pesquisa operacional, a programação linear é uma das técnicas mais utilizadas em problemas de otimização. Os problemas de programação linear geralmente buscam a distribuição eficiente de recursos limitados para atender um determinado objetivo, por isso suas aplicações estão presentes em diversas áreas como computação, administração, indústria e transporte (PAMPLONA, 2005).

Um problema de programação linear é expresso através de um modelo que é composto por equações e inequações lineares. Esse tipo de problema busca a distribuição eficiente de recursos com restrições para alcançar um objetivo, em geral, maximizar lucros ou minimizar custos. Em um problema de programação linear esse objetivo é expresso através de uma equação linear denominada função objetivo. Para a formulação do problema, é necessário também definir os recursos necessários e em que proporção são requeridos. Essas informações são expressas em equações ou inequações lineares, uma para cada recurso. Esse conjunto de equações ou inequações é denominado restrições do modelo (PAMPLONA, 2005).

2.2 Descrição do Problema de Programação Linear

O modelo de um problema de programação linear normalmente é apresentado em uma das formas a seguir:

$$\text{Max } z = c^T x$$

$$s.a. \begin{cases} Ax \leq b \\ x \geq 0 \end{cases}$$

ou

$$\text{Min } z = c^T x$$

$$s.a. \begin{cases} Ax \geq b \\ x \geq 0 \end{cases}$$

Um problema de programação linear com até três variáveis pode ser representado graficamente utilizando três eixos cartesianos. Os problemas com duas variáveis podem ainda ser facilmente resolvidos por meio da representação gráfica (PASSOS, 2009).

A seguir é apresentado um problema com duas variáveis e sua representação. Apesar de, na prática os problemas de programação linear possuírem um número de variáveis muito maior que dois ou três, a visualização gráfica de modelo, mesmo que simples, contribui para o entendimento dos métodos de resolução apresentados no capítulo a seguir. No problema exemplo, uma empresa, que fabrica vários produtos, deseja maximizar o lucro na venda de 2 desses produtos (HILLIER; LIEBERMAN, 2006).

$$\text{Maximize } z = 3x_1 + 5x_2$$

Sujeito a

$$1x_1 \leq 4 \quad (a)$$

$$2x_2 \leq \quad (b)$$

$$3x_1 + 2x_2 \leq 8 \quad (c)$$

$$x_1 \geq 0, x_2 \geq 0$$

Onde,

- $\mathbf{x_1}$ representa a quantidade do produto 1 produzido em uma semana
- $\mathbf{x_2}$ representa a quantidade do produto 2 produzido em uma semana
- \mathbf{z} representa o lucro total por semana de produção desses dois produtos (em milhões de dólares), sendo o lucro do produto 1 de 3 milhões e o do produto 2 de 5 milhões.

E as restrições representam as restrições de tempo de cada máquina utilizada no processo de produção,

- A equação **(a)** garante que, durante o processo de produção, cada produto 1 necessita de 1 hora na máquina 1, e a máquina só tem disponível 4 horas por semana
- A equação **(b)** garante que, durante o processo de produção, cada produto 2 necessita de 2 horas na máquina 2, e a máquina só tem disponível 12 horas por semana
- A equação **(c)** garante que, durante o processo de produção, cada produto 1 necessita de 3 horas na máquina 3, e cada produto 2 necessita de 2 horas na máquina 3, e a máquina só tem disponível 8 horas por semana

Graficamente representado o problema ficaria da seguinte forma:

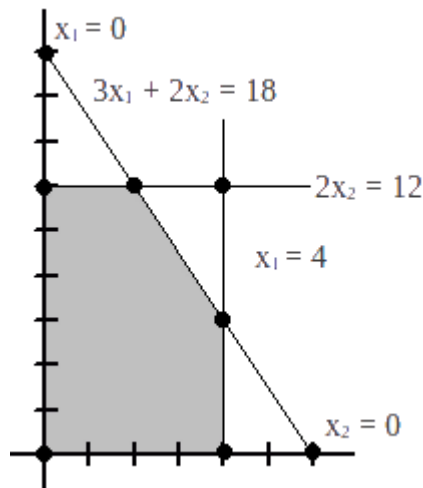


Figura 1: Representação gráfica de um Problema de Programação Linear de duas variáveis

Onde cada reta representa uma restrição do modelo, e a área cinza representa a região viável, ou seja, nessa área estão contidas os valores viáveis de x_1 e x_2 para a maximização do lucro.

Os métodos para resolução de problemas de programação linear buscam esses valores de x_1 e x_2 para a determinação da solução ótima.

2.3 Aplicações utilizando programação linear

Um problema de programação linear, como já dito anteriormente, busca um resultado ótimo sujeito a restrições, com utilização em diversas áreas.

A programação linear se aplica na área da saúde, como demonstrado por Goldberg (2006) em seu trabalho. Em um determinado tipo de tratamento são inseridos cateteres

na área afetada para introduzir o medicamento necessário, porém o medicamento acaba afetado células saudáveis além das cancerígenas. Como os problemas de programação linear podem ser resolvidos como problemas determinísticos e com solução exata, Goldberg (2006) propõe que a formulação de um problema de otimização para determinar o tempo de permanência dos cateteres, minimizando os desvios na quantidade da dose necessitada pelo paciente através da minimização de custos atribuídos. Nos testes realizados, foi obtida uma melhoria nos desvios da quantidade da dose necessitada pelo paciente mas clinicamente os resultados obtidos não mostraram uma vantagem significativa em relação ao método atualmente utilizado.

Em Moreira (2003) modelos de programação linear foram desenvolvidos para duas aplicações relacionadas a área da saúde. Em um dos modelos busca-se a formulação de uma dieta com custo mínimo, considerando as restrições alimentares e os nutrientes essenciais em uma dieta. Um segundo modelo visa analisar intervenções médicas que buscando maximizar os anos de vida de pacientes considerando uma população, como restrições são utilizados os custos e o número de visitas médicas. Para a resolução dos modelos foi utilizado o método simplex. O autor considerou a programação linear como um instrumento útil na tomada de decisões na área da saúde, considerando a importância da substituição de métodos tradicionais baseados no bom senso e tentativa de erro por métodos com soluções otimizadas.

Nos trabalhos de Goldberg (2006) e Moreira (2003) foi exemplificado como a programação pode ser útil e importante na área da saúde. No primeiro trabalho apesar de não demonstrar uma melhoria nos resultados foi comprovada a equivalência dos resultados com um método probabilístico atualmente utilizado. Em MOREIRA apesar dos dados utilizados serem reduzidos e uma dieta real possuir mais restrições que as propostas no trabalho, o autor demonstrou que a eficiência da programação linear em duas situações da área da saúde.

Em Possamai e Pescador (2011) a programação linear foi utilizada na resolução de um problema abrangendo o transporte, processamento e estocagem de fumo, buscando como objetivo a minimização dos custos. O modelo proposto foi composto por 650 variáveis e 150 restrições. A partir do resultado obtido foi possível determinar parâmetros deste o transporte da matéria bruta, estocagem até a venda do produto.

Dentre as aplicações mais conhecidas da programação linear, encontram-se os problemas de planejamento de produção e controle de estoque, assuntos relacionados a engenharia de produção, como no trabalho de Possamai e Pescador (2011). A partir desse

trabalho tem-se o exemplo de como os resultados extraídos de um modelo de programação linear pode ser determinante no sucesso de um processo de produção.

Em seu trabalho Krukoski (2010) propõe a utilização da programação linear na economia. Considerando que os investimentos em ações estão cada vez mais acessíveis para pequenos investidores, o autor propõe um modelo programação linear na determinação de uma operação de compra ou venda que maximize o lucro e baseado-se também nos riscos. Os resultados obtidos em sua maioria foram positivos, apesar de, de acordo com o autor, alguns resultados serem pouco aplicáveis de comparados as atitudes rotineiras dos investidores.

No trabalho proposto por (KRUKOSKI, 2010) foi apresentada uma aplicação que pode auxiliar na tomada de decisões de decisões na área da economia. Os bons resultados mostram que a programação linear, como método determinístico, pode ser empregada mesmo em problemas que estão mais relacionados a métodos probabilísticos, como é o caso dos investimentos em ações.

A programação linear além de estar presente, é fundamental em diversas áreas, tornando-se uma ferramenta de apoio a decisão e contribuindo para o sucesso de projetos nas áreas em que se aplica.

2.4 Métodos de Classificação

Em problemas de classificação, dado um conjunto de dados de treinamento onde cada subconjunto pertence a uma entre n classes, o objetivo é que dada uma instância o método de classificação retorne a qual das n classes essa instância pertence. A seguir são apresentados alguns dos métodos mais citados na literatura.

2.4.1 Support Vector Machines

Support Vector Machines ou Máquinas de vetores de suporte (SVM) têm a capacidade de gerar classificadores na etapa de treinamento e de classificar os dados na etapa de teste de acordo com o classificadores gerados. Considerando um problema de classificação com duas classes, uma SVM irá determinar um plano que separe os pontos dessas duas classe, de forma que a distância entre o hiperplano e os pontos seja a máxima possível. Os pontos de cada classe utilizados como referência são denominados vetores de suporte. No caso de conjuntos linearmente inseparáveis, é utilizada uma função denominada Kernel. Essa

função é responsável por elevar a dimensão espacial a fim de que os pontos se tornem linearmente separáveis. Portanto a obtenção de um classificador por meio do uso de SVM é necessária a escolha de uma função kernel e os parâmetros dessa função. Essa escolha influencia diretamente no desempenho do classificador (GUNN, 1998) (LIMA, 2002).

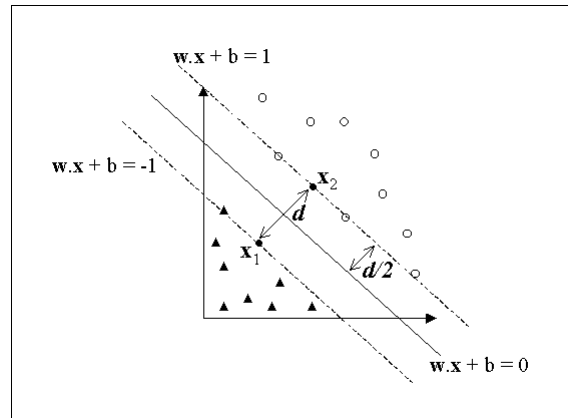


Figura 2

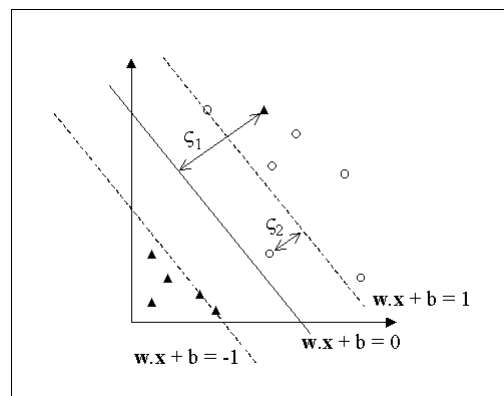


Figura 3

No caso em que o número de classes é maior que dois, duas abordagens podem ser utilizadas com as SVM (LORENA, 2003):

- Um contra todos: Nessa abordagem, para K padrões são geradas K SVM. Na criação das SVM, é gerado um hiperplano que separa 1 classe das $k-1$ classes. Na determinação do padrão de uma instância x , o padrão é aquele que, entre as k SVM obteve mais valores de x do lado do hiperplano onde se encontrava o padrão k .
- Todos contra um: Nessa abordagem os padrões são agrupados em pares e uma SVM é gerada para cada par. Um esquema de votação deve ser utilizado para determinar o padrão de uma instância, que deve ser analisada a partir de cada SVM e cada

SVM retorna uma classe possível. A classe que obtiver mais pontos da instância é a classe atribuída.

2.4.2 Naive Bayes

Na metodologia Naive Bayes as características do dado a ser classificado são analisadas de forma independente. O vetor de características é formado pela número de vezes que cada característica ocorre no dado caracterizado. A probabilidade de uma instância pertencer a um determinado padrão é dada por uma probabilidade inicial, baseada na quantidade total de dados, e pelas probabilidades das ocorrências das características. Essa abordagem é mais comumente utilizada na área de mineração de dados, onde dada uma palavra busca-se o melhor texto baseado nas probabilidades de aparecimento da palavra no textos utilizados no treinamento (MCCALLUM; NIGAM, 1998)(LANGLEY; IBA; THOMPSON, 1992).

2.4.3 k- nearest neighbor

Nesse método a classificação é feita pela similaridade da instância a ser classificada com um dado ou vetor utilizado no treinamento, a classe do dado utilizado no treinamento é então atribuída a instância com padrão inicialmente desconhecido. As etapas desse métodos consistem em utilizar um parâmetro para medir a semelhança ou a distância do dado a ser classificado em relação a cada um dos dados utilizados no treinamento. Os k vetores mais similares ou mais próximos são selecionados e entre o padrão mais frequente é atribuído ao dado inicialmente desconhecido. Apesar de ser considerado um método simples, sua dificuldade está em definir os parâmetros ou a métrica que definirá a semelhança ou distância entre os dados(SANTOS, 2009).

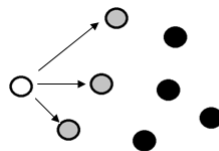


Figura 4

2.4.4 Redes Neurais Artificiais

Em seu trabalho Moraes (2010) define Redes Neurais Artificiais (RNA) como sistemas paralelos e distribuídos compostos por unidades de processamento simples (neurônios) in-

terligadas por conexões, esses neurônios calculam determinadas funções matemáticas. Na fase de treinamento ou aprendizagem "um conjunto de exemplos é apresentado a rede que extrai automaticamente características necessárias para representar a informação fornecida" (MORAIS, 2010). Uma rede neural pode receber como entrada, na etapa de treinamento, um conjunto de vetores com seus respectivos padrões. Ao submeter como entrada um vetor com padrão desconhecido a rede neural deve classificar esse vetor. A vantagem desse método é que uma rede pode construir fronteiras não lineares entre padrões, o que pode ser muito vantajoso em problemas complexos de classificação. Existem vários modelos de redes neurais que possibilitam o reconhecimento de padrões, entre eles: Perceptron de Camada Simples, Perceptron de Múltiplas e Redes de Kohonen (ZUBEN; CASTRO,).

2.5 Trabalhos Relacionados

Em seu trabalho Lima (2002) busca a classificação de impressões digitais em 5 classes. Esse tipo de classificação tem o propósito de gerenciar grandes bancos de dados de impressões digitais e acelerar o processo de identificação. Foi utilizado um banco contendo 4000 imagens igualmente distribuídas entre as cinco classes. O autor dividiu o banco em dois grupos, utilizando um para treinamento e outro para teste. Após a extração das características das imagens, Máquinas de Vetores de Suporte foram utilizadas na classificação. Na abordagem todos contra um foi obtida uma média de precisão de 91,18%, já na abordagem um contra todos a precisão na classificação das impressões foi de 90,43%.

Santos (2009) apresentou uma técnica para a classificação de textos, uma atividade importante em aplicações como bibliotecas digitais e em outras que em geral buscam a organização de documentos disponíveis no formato digital. O autor propôs variações no método K near neighbor a fim de aprimorar a escolha dos textos utilizados no treinamento mais próximos ao texto que precisa ser classificado. Nos testes feitos com três coleções de textos, as médias de acertos na classificação obtidas foram acima de 90% em duas coleções, e próxima a 70% na terceira.

Em seu trabalho, SIMÕES e Costa (2003) uma rede neural artificial foi utilizada na classificação de laranjas através de imagens. Os autores consideraram que apesar da automação de muitos setores industriais, em um sistema de produção, as frutas consideradas boas, são selecionadas através de inspeção visual humana. A principal característica utilizada foi a cor que pode classificar a fruta em cinco padrões. No trabalho ficou comprovada

a aplicabilidade do método para o domínio proposto que era classificar as frutas de acordo com a cor.

2.6 Métodos de validação do modelo

Um modelo de classificação pode ser verificado em relação a sua acurácia apartir de um conjunto de dados ou a sua performance em relação a outros métodos classificadores podem ser verificados. Algumas técnicas utilizadas com esse intuito serão apresentadas a seguir. No presente trabalho a técnica Cross Validation é utilizada com o objetivo de verificar a acurácia, nesse caso, da metodologia utilizada na classificação de padrões (KOHAVI, 1995) (BALDISSEROTTO, 2005). A seguir são apresentadas as três técnicas mais comumentes encontradas na bibliografia com suas vantagens e desvantagens:

2.6.1 Handout

Esse é um método simples, onde os dados são divididos em 2 grupos mutuamente exclusivos, sendo um grupo utilizado para treino e o outro para teste. Em geral $2/3$ dos dados são utilizados no treinamento e $1/3$ na etapa de testes. É mais indicado quando uma grande quantidade de dados está disponível, de forma que os dois grupos possam conter dados suficientes de todos os padrões, nesse caso, suficientes para que o resultado final não seja comprometido pela falta de dados no grupo da etapa de treino e nem no grupo de testes. Apesar de ser um método de fácil implementação, a divisão entre conjunto de treinamento e teste deve ser bem estudada de forma que todos os padrões estejam bem representados nos dois grupos, por isso é um método recomendável quando o conjunto de dados possui um grande número de representações de cada padrão (KOHAVI, 1995) (BALDISSEROTTO, 2005).

2.6.2 Cross Validation

Nesse método, o conjunto de dados também é dividido em conjunto de treinamento e de teste, porém esses dois grupos variam a cada rodada de teste. O tipo de cross validation mais comumente utilizado é o k-fold cross validation, onde os dados são divididos em k conjuntos mutuamente exclusivos e as etapas de treinamento e teste são realizadas K vezes, de forma que a cada rodada um conjunto diferente é utilizado como teste e os outros $k-1$ conjuntos são utilizados para treinamento. Esse método é recomendável quando o

conjunto de dados não é tão grande, pois não existe uma preocupação de quais dados separar para teste e quais separar para validação, já que a ao final da execução do método todos o dados terão participado dos conjuntos de validação e teste (KOHAVI, 1995) (BALDISSEROTTO, 2005).

2.6.3 Leave-one-out

Nessa técnica, do conjunto com o número total de dados N , são realizadas N rodadas de treinamento e teste, sendo que a cada rodada $N-1$ dados são utilizados para teste e o dados restante é utilizado para treinamento. Pelas suas características, esse é um método recomendável para conjuntos de dados pequenos já que a quantidade de rodadas de treinamento e teste é igual a quantidade de dados o que o torna um método com alto custo computacional (KOHAVI, 1995) (BALDISSEROTTO, 2005).

3 Marco Teórico

3.1 Métodos de Solução

Entre os métodos mais famosos para a resolução de problemas de programação linear estão o método simplex e o método de pontos interiores. Depois da apresentação do método simplex, outros métodos com diferentes abordagens foram propostos (TODD, 2002). Porém, dentre os métodos existentes apenas o método de pontos interiores é atualmente competitivo em relação ao método simplex (BIXBY, 1992 apud MUNARI, 2009). A principal diferença entre esses dois métodos é o que o método simplex caminha pelos vértices da região viável, enquanto o método de pontos interiores caminha pelo interior da região viável (MACULAN; FAMPA, 2006). Além disso, uma outra diferença é que o simplex exige muitas iterações com cálculos simples, enquanto no método de pontos interiores poucas iterações são exigidas, porém com cálculos mais elaborados. Apesar das vantagens do método de pontos interiores em relação ao método estudado neste trabalho, o método simplex possui melhor desempenho na resolução de problemas de pequeno porte em relação ao método de pontos interiores, tornando-se um método indispensável em ferramentas de programação linear.

3.1.1 Método Simplex

O método simplex é um dos algoritmos mais populares para a resolução de problemas de programação linear. Surgiu a mais de 60 anos atrás e foi proposto por George Dantzig.

É um método iterativo, e sua ideia principal consiste no fato de que a cada iteração uma nova solução é encontrada, sempre melhor que a anterior até o ponto em que a solução ótima é obtida. Outra característica do método é o fato de ser matricial, ou seja, os dados a serem calculados são armazenados em matrizes.

Com a utilização do método, foi percebido que a cada iteração eram requeridos muitos cálculos sobre valores que nem sempre importavam para a iteração seguinte, fato que do

ponto de vista computacional tornaria o método ineficiente. Esse método é chamado de método simplex padrão ou tabular. A partir desse fato foi desenvolvido o método simplex revisado visando a resolução de problemas de programação linear computacionalmente.

O método simplex surgiu nos Estados Unidos e foi proposto pelo matemático George Dantzig. Quando trabalhava no Pentágono recebeu dos seus colegas o desafio de tentar mecanizar o processo de planejamento. No ano de 1947 Dantzig propôs o método simplex que tornou possível a solução de problemas de otimização de vários tipos, como transporte, produção, alocação de recursos e problemas de escalonamento (LIMA, 2004).

3.2 Princípio Básico do Método

A idéia do método simplex consiste em resolver repetidas vezes um sistema de equações lineares, e assim obter uma sucessão de soluções até encontrar a solução ótima. Ou seja, é um processo onde nos movemos de uma solução viável para outra sempre melhor ou pelo menos não pior.

Um problema de programação linear é sempre constituído de uma função objetivo e várias restrições. Geometricamente, essas restrições resultam em uma forma geométrica, chamada hiperplano, no espaço n-dimensional sendo n o número de variáveis no modelo. E cada vértice desse hiperplano é considerado uma solução viável, como ilustra o exemplo abaixo.

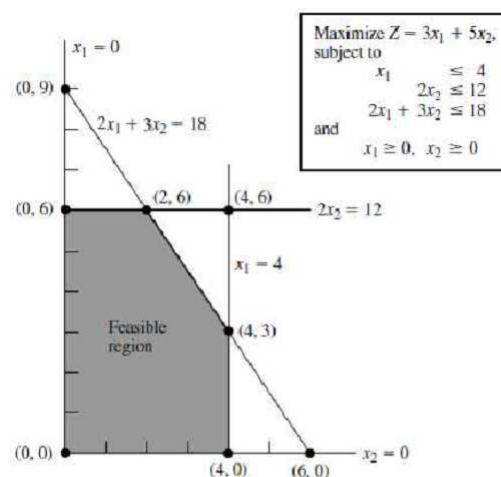


Figura 5: Um modelo de programação linear e a sua respectiva representação gráfica

(HILLIER; LIEBERMAN, 2006)

Na figura 5 apresenta-se um exemplo de um problema de programação linear e sua representação geométrica. Nesse exemplo, de acordo com a representação geométrica do modelo, existem cinco possíveis soluções: $x_1=0$ e $x_2=0$; $x_1=0$ e $x_2=6$; $x_1=2$ e $x_2=6$; $x_1=4$ e $x_2=3$; $x_1=4$ e $x_2=0$. Como o objetivo é maximizar, concluímos que a melhor solução é $x_1=2$ e $x_2=6$, em que $z = 36$. No método Simplex a cada iteração, antes da solução ótima ser obtida, é encontrada uma dessas possíveis soluções que se localizam nos vértices do gráfico.

3.3 Descrição do Método Simplex Revisado

O método simplex revisado surgiu como uma solução para evitar cálculos desnecessários. Esse método foi projetado para problemas a serem solucionados computacionalmente.

No simplex revisado, são armazenados na memória volátil apenas os dados realmente necessários. Além disso, os cálculos são realizados apenas sobre a coluna que é utilizada na iteração, o que evita cálculos com matrizes que poderia acarretar uma imprecisão nos resultados.

Esse método mantém a característica do simplex, que é a troca entre a variável que entra na base e a que sai, além de também exigir certo esforço computacional. Porém sua grande vantagem é a economia de tempo e espaço, que garantida pelo modo como é desenvolvida a solução.

Nesta seção descreve-se os passos do algoritmo simplex revisado. O problema considerado é de maximização. A distinção entre matrizes, vetores e escalares foi feita da seguinte forma: letra maiúscula e negrito para matriz (**MATRIZ**); letra minúscula e negrito para vetor (**vetor**); letra em itálico para escalar (*escalar*).

Considere o seguinte problema de programação linear:

Maximizar **\mathbf{cx}**

Sujeito a

$\mathbf{Ax} \leq \mathbf{b}$

$\mathbf{x} \geq 0$

O vetor **\mathbf{c}** , de coeficientes na função objetivo, é dividido duas componentes: **$\mathbf{c_B}$** e **$\mathbf{c_N}$** ,

coeficientes das variáveis básicas e não-básicas, respectivamente. Por analogia, o vetor \mathbf{x} , de incógnitas do problema, é subdividido em \mathbf{x}_B e \mathbf{x}_N . A matriz \mathbf{A} , de coeficientes das restrições, é dividida em duas submatrizes: \mathbf{B} e \mathbf{N} , coeficientes das variáveis básicas e não-básicas, respectivamente. Os passos do algoritmo são os seguintes.

Passo 1: Calcular o valor das variáveis básicas: $\mathbf{x}_b = \mathbf{B}^{-1}\mathbf{b} \geq 0$

Passo 2: Calcular o vetor multiplicador: $\lambda = \mathbf{c}_B\mathbf{B}^{-1}$

Passo 3: Escolher a variável que entra na base. Para isso, calcula-se: $\mathbf{p} = \mathbf{c}_N - \lambda\mathbf{N}$

Se $\mathbf{p} = (\mathbf{c}_N - \lambda\mathbf{N}) \leq 0$ PARAR.

A solução \mathbf{x}_B já é a solução ótima.

Caso contrário, escolher uma coluna de \mathbf{N} , coluna \mathbf{a}_k , tal que $p_k = c_k - \lambda\mathbf{a}_k > 0$

Um critério frequente é escolher a coluna \mathbf{a}_k que resulte no maior valor de p_k .

Então, assumindo $e = k$, k representa o índice da coluna, \mathbf{a}_k representa a coluna de \mathbf{A} candidata a entrar na base.

Passo 4: Determinar a variável que sai da base. Para isso, calcula-se: $\mathbf{y} = \mathbf{B}^{-1}\mathbf{a}_k$

Se $\forall i \frac{b_i}{y_i} \leq 0$ PARAR.

A solução é não-limitada. Caso contrário, calcular: $\forall i \underset{y_i > 0}{Min} \left\{ \frac{b_i}{y_i} \right\}$ e guardar o índice correspondente a $s = i$. A variável $(x_b)_s$ sai da base.

Passo 5: Criar a matriz \mathbf{E} . $\mathbf{E} = (\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \dots, \mathbf{e}_s - \mathbf{1}, \gamma, \mathbf{e}_s + \mathbf{1}, \dots, \mathbf{e}_m)$

Onde, cada coluna da matriz é um vetor unitário com exceção da coluna s , que corresponde ao vetor γ , calculado da seguinte maneira:

$$\gamma^t = \left(\frac{-\alpha_{1,e}}{\alpha_{s,e}} \quad \frac{-\alpha_{2,e}}{\alpha_{s,e}} \quad \dots \quad \frac{-\alpha_{s-1,e}}{\alpha_{s,e}} \quad \frac{1}{\alpha_{s,e}} \quad \frac{-\alpha_{s+1,e}}{\alpha_{s,e}} \quad \dots \quad \frac{-\alpha_{m,e}}{\alpha_{s,e}} \right)$$

Onde α_{ie} são os elementos vetor do \mathbf{y} .

Passo 6: Calcular nova matriz \mathbf{B}^{-1} : $\mathbf{B}^{-1} = \mathbf{E}\mathbf{B}^{-1}$

Passo 7: Atualizar os vetores \mathbf{c}_B e \mathbf{x}_B .

3.3.1 Método de Pontos Interiores

Em 1984, Karmarkar revolucionou a área de programação linear com a publicação de um algoritmo de complexidade polinomial que apresentou bom desempenho quando aplicado a problemas práticos (MACULAN; FAMPA, 2006). Essa publicação deu origem a um novo campo de pesquisa, chamado de método dos pontos interiores.

O método de pontos interiores tem como principal característica realizar a busca por soluções no interior da região viável do problema, até encontrar a solução ótima (MENEZES, 2008). Em teoria, o método de pontos interiores é melhor que o método simplex, principalmente quando se leva em conta o critério de complexidade de pior caso. O método de pontos interiores possui complexidade polinomial, enquanto o método simplex possui complexidade exponencial. No entanto, na prática ambos os métodos concorrem até hoje. Já que o sucesso do método depende da estrutura dos problemas, da esparsidade¹ e da arquitetura dos computadores (MACULAN; FAMPA, 2006).

¹Quando uma matriz possui uma grande proporção de elementos nulos diz-se que é uma matriz esparsa (MUNARI, 2009).

4 *Aplicação da programação linear na separação de pontos*

Na tarefa onde o objetivo é a separação de dois ou mais conjuntos de pontos, sendo que cada conjunto representa um padrão, busca-se um método para que essa separação seja obtida com resultado ótimo. Cada conjunto é o resultado de um conjunto de pontos e cada ponto é representado por um vetor de características. Em (BENNETT; MANGASARIAN, 1992) é proposto um modelo de programação linear capaz de gerar um hiperplano de minimiza a soma dos pontos classificados de forma errada. Dessa forma o modelo é capaz de gerar um hiperplano separador para pontos linearmente separáveis e para conjuntos linearmente inseparáveis, o modelo gera o melhor hiperplano de forma que essa média calculada seja mínima. Na figura abaixo estão ilustrados os casos de dois conjuntos linearmente separáveis e dois conjuntos linearmente inseparáveis. COLOCAR FIGURA!!!

A proposta do modelo e separa dois conjuntos de pontos, porém também pode ser utilizado em problemas onde busca-se a separação de múltiplos padrões. O presente trabalho foca nessa última abordagem, em todos os testes realizados o número de conjuntos de pontos é igual ou maior que três.

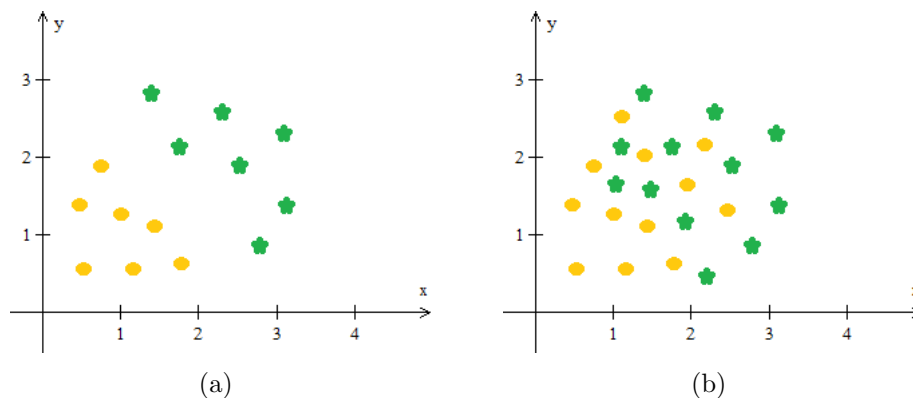


Figura 6: Em 6(a) são apresentados dois conjuntos linearmente separáveis e em 6(b) são apresentados dois conjuntos linearmente inseparáveis

4.1 O modelo

Considerando dois conjuntos, no espaço n -dimensional R^n , sendo o conjunto A representado pela matriz $m \times n$, e o conjunto B representado pela matriz $k \times n$. Contextualizando, k e m são as quantidades de pontos em cada conjunto, e n é a quantidade de características. O modelo gera um hiperplano que separa os pontos dos dois conjuntos. De forma que os m pontos do conjunto A fiquem de um lado do hiperplano e os k pontos do conjunto B fiquem do outro lado do hiperplano. Na figura abaixo o modelo é apresentado. E a seguir é apresentado de forma mais detalhada.

$$\min_{\omega, \gamma, y, z} \frac{e^T y}{m} + \frac{e^T z}{k}$$

$$s.a. \begin{cases} -A\omega + e\gamma + e \leq y \\ B\omega - e\gamma + e \leq z \\ y \geq 0, z \geq 0 \end{cases}$$

O modelo determina o hiperplano:

$$x\omega = \gamma$$

Onde, ω é o vetor normal ao hiperplano e γ é um escalar. De forma que:

$$A\omega \geq e\gamma$$

e

$$B\omega \leq e\gamma$$

Onde e é um vetor de 1's com dimensão m para o conjunto A e k para o conjunto B. Para conjuntos linearmente separáveis torna-se fácil traçar um hiperplano separador, porém para conjuntos linearmente inseparáveis é necessária uma estratégia para que o hiperplano separador seja ótimo. O modelo busca o melhor hiperplano, para isso gera dois hiperplanos limites somando 1 unidade a equação do hiperplano separador:

$$A\omega \geq e\gamma + e$$

e

$$B\omega \leq e\gamma - e$$

De forma que o hiperplano separador fica localizado exatamente entre esses dois hiperplanos limites. Detalhando o modelo de acordo com Trevisan (2010), considerando x como

um vetor em R^n , definimos:

1. $(x_i)_+ = \max_{i=1,2,\dots,n} \{x_i, 0\}$
2. $\|x\|_1 = \sum_{i=1}^n |x_i|$

Podemos escrever o problema de minimização com norma da seguinte forma:

$$\min_{\omega, \gamma} \frac{1}{m} \|(-A\omega + e\gamma + e)_+\|_1 + \frac{1}{k} \|(B\omega - e\gamma + e)_+\|_1$$

Seja $g : R^n \mapsto R^m, h : R^n \mapsto R^k$ e S um subconjunto de R^n . Os problemas abaixo possuem soluções idênticas:

$$\min_{x \in S} \|g(x)_+\|_1 + \|h(x)_+\|_1$$

$$\begin{aligned} & \min_{x \in S} e^t y + e^t z \\ & s.a. \begin{cases} y \geq g(x) \\ \geq h(x) \\ y \geq 0, z \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

Como $g(x)_+ \geq g(x)$ e $h(x)_+ \geq h(x)$ podemos observar que os valores ótimos de y e z podem ser dados pelas igualdades $y = g(x)_+$ e $z = h(x)_+$.

NUMERAR AS EQUAÇÕES!!!

$$\begin{aligned} & \min_{\omega, \gamma, y, z} \frac{e^T y}{m} + \frac{e^T z}{k} \\ & s.a. \begin{cases} -A\omega + e\gamma + e \leq y \\ B\omega - e\gamma + e \leq z \\ y \geq 0, z \geq 0 \end{cases} \end{aligned}$$

Dados do Modelo:

m: quantidade de imagens no conjunto correspondente a primeira expressão facial; k: quantidade de imagens no conjunto correspondente a segunda expressão facial; A: Matriz contendo o conjunto de vetores de características das imagens correspondentes à primeira expressão facial; B: Matriz contendo o conjunto de vetores de características das imagens correspondentes à segunda expressão facial; e: vetor coluna unitário;

Variáveis do Modelo:

ω : coeficientes do hiperplano que separa os conjuntos de imagens em dois grupos; γ : constante do hiperplano que separa os conjuntos de imagens em dois grupos; y : vetor contendo as distâncias de cada imagem do conjunto A ao hiperplano separador mais um; z : vetor contendo as distâncias de cada imagem do conjunto B ao hiperplano separador mais um.

Formulação Matemática:

A função objetivo (1) procura minimizar a somas das médias das distâncias das imagens de ambos conjuntos. A restrição (2) exige que os pontos se encontrem necessariamente abaixo do hiperplano separador mais uma constante unitária. A restrição (3) é análoga a restrição (2) aplicada as imagens da segunda expressão facial. As equações em (4) definem a natureza das variáveis do modelo, como sendo não negativas.

4.2 Exemplo Ilustrativo do Modelo Classificador

Para ilustrar o modelo vamos considerar dois exemplos em R^2 (BENNETT; MANGASARIAN, 1992) desta que a ilustração gráfica fique mais facilmente compreensível.

- Exemplo1:

Considerando as matrizes a seguir:

$$A = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 3 \\ 2 & 1 \\ 2 & 2 \\ 2 & 3 \\ 2 & 4 \\ 3 & 3 \\ 3 & 4 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 4 & 1 \\ 4 & 2 \\ 4 & 3 \\ 5 & 2 \\ 5 & 3 \\ 5 & 4 \\ 6 & 2 \end{bmatrix}$$

Nesse caso, temos: $m = 9$ (quantidade de pontos da matriz A) e $k = 7$ (quantidade de pontos da matriz B). Submetendo as matrizes ao modelo temos:

* Valor da função objetivo = 0

$$* \omega = [-2 \ 1]$$

$$* \gamma = -4$$

$$* y = [0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0]$$

$$* z = [0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0]$$

Como o valor da função objetivo depende dos vetores y e z , podemos notar que o valor 0 indica que os conjuntos A e B são linearmente separáveis. A seguir é apresentada a representação gráfica dos pontos e das retas geradas pelo modelo.

COLOCAR FIGURA!!!

A partir da representação gráfica podemos perceber que a reta separadora $-2x + y = -4$ se localizou exatamente no meio entre os dois conjuntos com o auxílio das duas retas: $-2x + y = -3$ e $-2x + y = -5$.

- Exemplo2: Vamos considerar agora as matrizes:

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 4.3 & 4.5 \\ 4.5 & 2 \\ 3 & 5.5 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 4.5 & 3.5 \\ 5 & 3 \end{bmatrix}$$

Neste exemplo temos: $m = 4$ e $k = 3$. De acordo com o modelo, temos os seguintes valores:

$$* \text{Valor da função objetivo} = 0.92$$

$$* \omega = [-0.91 \ 0.91]$$

$$* \gamma = -0.82$$

$$* y = [0 \ 0 \ 2.46 \ 0]$$

$$* z = [0 \ 0.91 \ 0]$$

Com o valor da função objetivo diferente de zero, temos dois conjuntos linearmente inseparáveis, como ilustrado na figura a seguir.

COLOCAR FIGURA!!!

Nesse exemplo notamos que o valor 2.46 no vetor y é referente ao ponto do conjunto A que está localizado do lado errado da reta. E o valor 0.91 é referente ao ponto do conjunto B que está localizado mais próximo à reta separadora, apesar do ponto estar localizado do ponto correto da reta ele está localizado acima da reta limite $-0.91x + 0.91y = -1.82$.

4.3 Etapa de classificação

Após a geração dos classificadores utilizando o modelo de programação linear, é necessário um segundo procedimento onde ocorra de fato classificação de um vetor com padrão inicialmente desconhecido. Nessa etapa de classificação foi implementada uma estrutura de árvore de torneio. Em seus trabalhos Dyer (2005) e Hadid (2005) utilizaram a estrutura de árvore de torneio na etapa de classificação após a utilização do modelo de programação linear para gerar os classificadores. A seguir são apresentadas duas figuras para ilustrar o mecanismo da árvore de torneio.

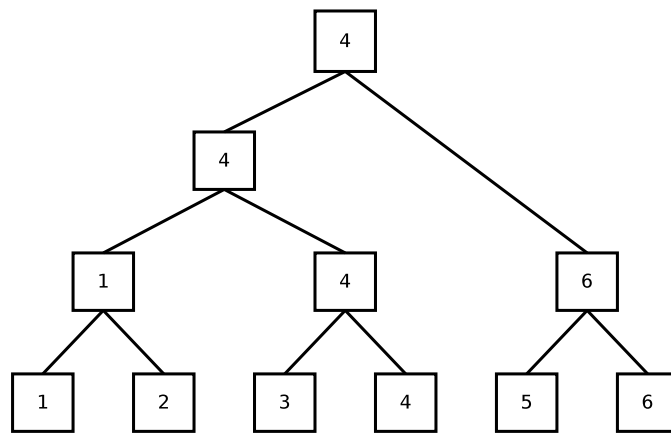


Figura 7: Ilustração de uma árvore de torneio com 6 padrões

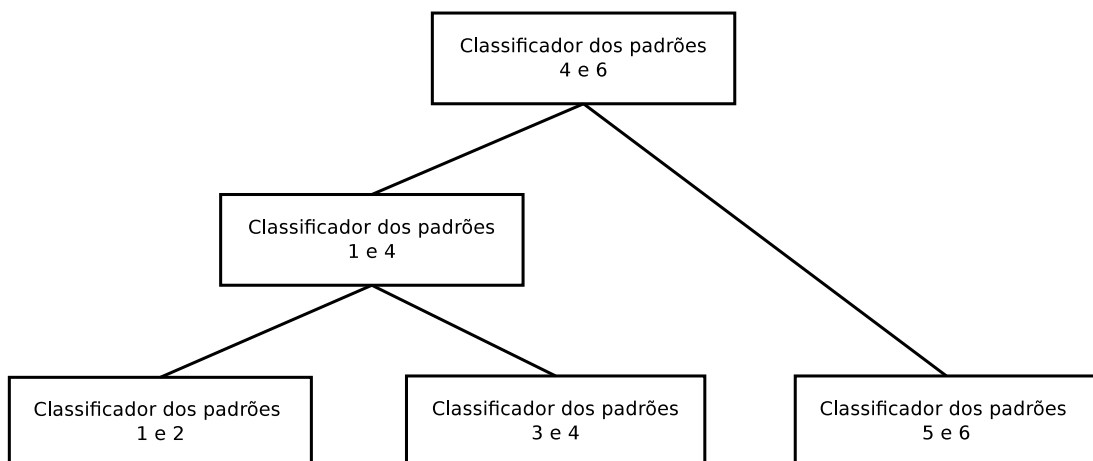


Figura 8: Ilustração de uma árvore de torneio de acordo com os classificadores

Depois de obtidos os valores do modelo, é necessário um mecanismo para que um padrão desconhecido possa ser classificado como um dos 7 padrões, ou seja, analisando uma imagem é preciso descobrir qual das 7 expressões ela representa. Para isso, é utilizada uma estrutura chamada árvore de torneio (Hadid, 2005). Por analogia podemos pensar na árvore como a estrutura utilizada em um torneio esportivo e nos padrões como os times

do torneio, os times devem se confrontar até que ao final saia o vencedor. Da mesma forma, analisamos os padrões até que ao final se obtenha o padrão ao qual o conjunto submetido pertença. Na árvore acima, consideramos 7 padrões e o conjunto desconhecido pertencendo ao padrão 7. A quantidade de nós folhas deve ser a quantidade de padrões e a formação dos pares é arbitrária. Analisando o primeiro par, deve ser analisado em qual dos dois padrões o conjunto desconhecido mais se encaixa, ou seja, deve ser analisado de qual lado da reta (gerada pelo modelo quando foram submetidos os padrões 1 e 2) o conjunto desconhecido se encontra. Na figura exemplo, a maioria dos pontos ficaram localizados do mesmo lado da reta que os pontos do padrão 1, por isso esse padrão continuou no próximo nível da árvore e o padrão 2 foi excluído. Esse procedimento ocorre por analogia em todos os pares, até que ao final, quando analisados os padrões 4 e 7, foi definido que o conjunto pertence ao padrão 7.

5 *Experimentos Computacionais*

Para a realização do experiemntos computacionais foi necessário, primeiramente, obter os dados para teste e organizá-los para posteriormente submeter ao modelo para geração dos classificadores e aos testes de classificação.

Todo o processo, desde a organização dos dados até a etapa de classificação, foi implementado utilizando a linguagem de programação Java. A implementação foi feita em módulos, organizados da seguinte forma: Módulo organizador dos dados, Módulo de geração de classificadores, Módulo e classificação, Módulo Unificador.

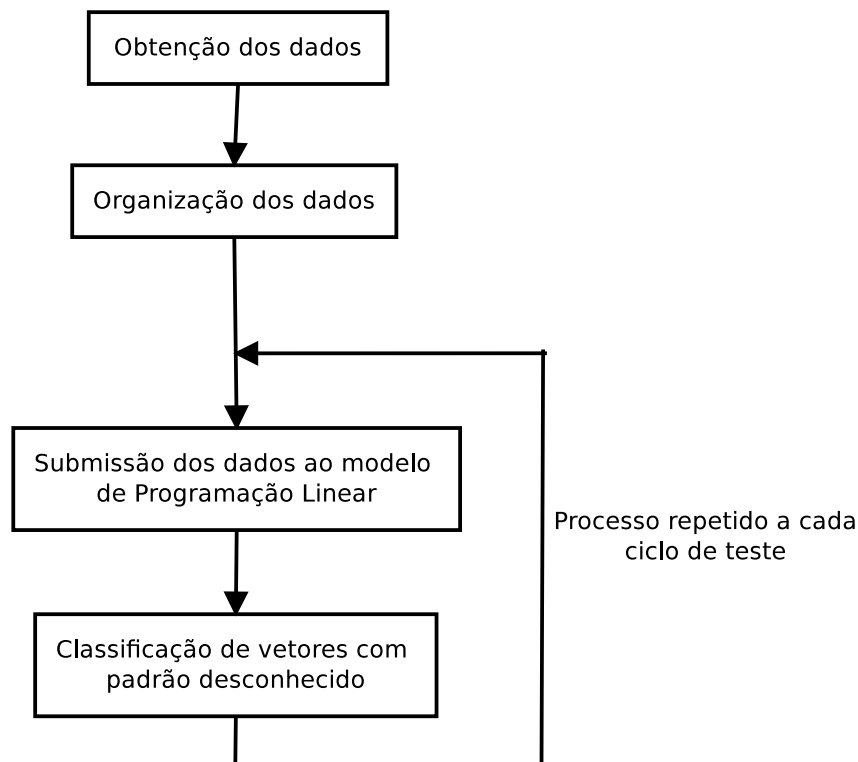


Figura 9: Diagrama simples das etapas realizadas nos experimentos

Na 9 estão representadas as principais etapas realizadas durante os experimentos computacionais. Primeiramente os dados foram obtidos já no formato de vetores de características ou extraídos através de imagens, e depois foram organizados no formato padrão

definido para este trabalho. Em seguida foram submetidos ao modelos de Programação Linear, responsável por gerar os classificadores e por último vetores com padrão desconhecido foram classificados. As duas últimas etapas são repetidas a cada ciclo de teste. Nas seções seguintes essas etapas serão apresentadas de forma mais detalhada.

5.1 Conjuntos de Dados

Foram realizados testes com quatro conjuntos de dados: dígitos de 0 a 9 escritos manualmente, gestos da Língua Brasileira de Sinais, espécies da planta Iris e expressões faciais. Desses conjuntos, os três primeiros foram obtidos do repositório de dados Bache e Lichman (2013) e já estavam representados na forma de vetores de características. O último conjunto foi gerado a partir do conjunto de imagens Lyons Miyuki Kamachi (1997). A seguir são apresentadas as características de cada um dos quatro conjuntos de dados:

- Dígitos de 0 a 9 escritos manualmente (ALPAYDIN; ALIMOGLU, 2013) Na formação dessa base de dados 250 dígitos entre 0 e 9 foram escritos de forma aleatória por 44 pessoas, totalizando 11000 dígitos, porém estão disponíveis 10992 dígitos. Durante a coleta dos dados foram recolhidas, em intervalos fixos de 100 milissegundos, as coordenadas e a pressão da caneta sobre a superfície enquanto o dígito era escrito. Na base de dados utilizada foram considerados apenas os valores das coordenadas. Os dados foram reorganizados utilizando interpolação linear, foram utilizados 8 pontos, e obtidos vetores com 16 características. Cada vetor é composto por 16 atributos que variam entre 0 e 100 e mais um valor variando entre 0 e 9 que representa o classe representada pelo vetor correspondente. Os dados estão distribuídos como na tabela a seguir:

Classe	Quantidade de instâncias
0	1143
1	1143
2	1144
3	1055
4	1144
5	1055
6	1056
7	1142
8	1055
9	1055

Tabela 1: Quantidade de instâncias de cada dígito

- Gestos da Língua Brasileira de Sinais (LIBRAS) (DIAS SARAJANE MARQUES PERES,) Essa base de dados é composta por 15 classes, ou seja, nela estão presentes 15 sinais da LIBRAS, sendo 24 instâncias de cada classe, totalizando 360 vetores de características. Os dados foram extraídos de vídeos com tempo médio de 7 segundos, em cada vídeo um movimento é executado e depois é representado como uma curva bidimensional. No pré processamento foram selecionados 45 frames de cada vídeo, em cada frame a coordenada do ponto central da mão é encontrado, compondo uma curva com 45 pontos. As coordenadas dos 45 pontos formam o vetor de características com 90 valores, os 45 primeiros valores representam o valor de x e o restante o valor de y. O vetor de características tem no total 91 valores, sendo que 90 deles caracterizam o movimento e o último valor representa o padrão representado pelo vetor.
- Espécies da planta Iris (FISHER, 1936) Nessa base dados são representados três tipos da planta Iris, é composta por 50 instâncias de cada tipo, totalizando 150 vetores. Cada vetor é composto por 4 características: comprimento da sépala, largura da sépala, comprimento da pétala, largura da pétala; e mais o nome da classe que o vetor representa.
- Expressões faciais No caso das expressões faciais, as imagens foram obtidas da base de dados Lyons Miyuki Kamachi (1997) e o pré processamento e a extração e características foram implementados na linguagem de programação Python. Inicialmente a proposta do presente trabalho era focar apenas na classificação de expressões faciais utilizando a programação linear. Durante a pesquisa não foi encontrada nenhuma

base de dados que disponibilizasse os vetores de características da imagens, portanto foi necessária a implementação para a obtenção dos dados. Posteriormente foi verificado que seria necessário um aprofundamento do estudo na área da visão computacional, para que os vetores de características não comprometessem o método classificador. Portanto esses dados foram obtidos através de uma implementação superficial de extração de características. Após a obtenção do banco de imagens JAFFE. As imagens foram recortadas a fim de isolar a região da face, utilizando linguagem de programação python, como mostrado na figura

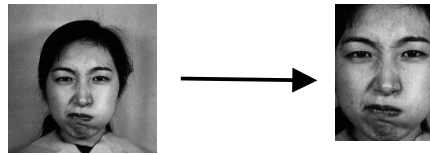


Figura 10: Pre processamento das imagens do banco JAFFE

O banco de imagens JAFFE é composto por 213 imagens, sendo divididas em 7 expressões: tristeza, alegria, desgosto, surpresa, raiva, medo e neutro. Na tabela 2 é apresentada a quantidade de imagens para cada expressão.

Classe	Quantidade de imagens
Tristeza	31
Alegria	31
Desgosto	29
Surpresa	30
Raiva	30
Medo	32
Neutro	30

Tabela 2: Quantidade de imagens para cada expressão

Na extração dos vetores de características foi utilizado o método Local Binary Patterns (LBP) que é um classificador de texturas. A cada pixel da imagem é atribuído um código, que é gerado a partir dos pixels ao redor. Tomando como referência o pixel central, a cada pixel vizinho é atribuído o valor 0 ou 1: se o valor do pixel vizinho for menor que o valor do pixel central, o valor 0 é atribuído, se for maior, o valor atribuído é 1. A partir daí, é gerado um código binário que é transformado em um valor decimal, esse valor decimal é o código LBP do pixel central (SHAN; GONG; MCOWAN, 2009). A figura abaixo demonstra como é calculado o código LBP.

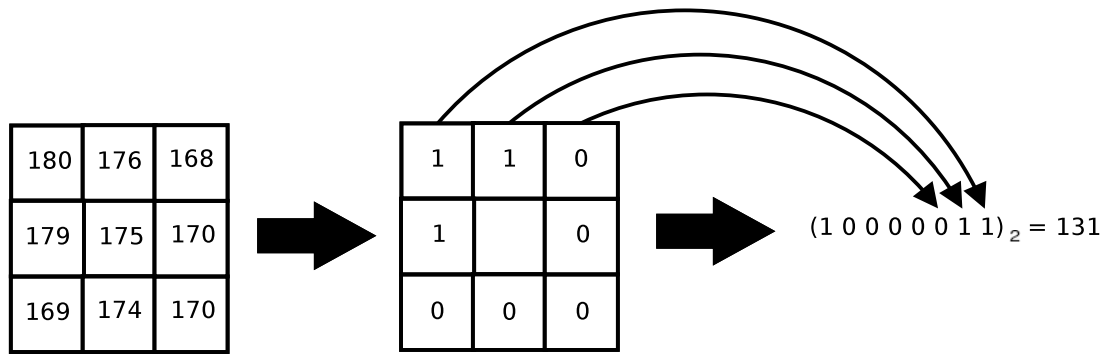


Figura 11: Cálculo do código LBP

Na implementação, primeiramente, a imagem é dividida em blocos, é gerado o histograma dos códigos LBP de cada bloco, por fim, os histogramas são concatenados. Esse resultado final é o descritor de texturas da imagem. A figura 12 representa esse processo.

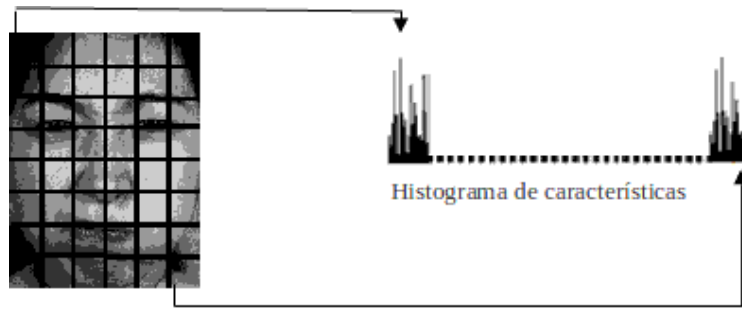


Figura 12: Representação da imagem dividida em blocos e da concatenação dos histogramas de cada bloco.

Para reduzir o tamanho do vetor de características os códigos LBP de cada pixel são somados e divididos pelo número de imagens, quando o resultado é menor do que um valor limiar os códigos desse pixel é excluído em todos os vetores (HADID, 2005). O limiar adotado nesse caso foi 5 (SHAN; GONG; MCOWAN, 2009). Resultando em vetores de tamanho 843, sendo composto por 842 características mais um dígito identificador do padrão.

Nos vetores de características de todas as bases de dados utilizadas, é acrescido um valor informando a classe representada pelo vetor, para as etapas de treinamento e teste esse valor é omitido, ele só é utilizado na etapa de validação para verificar se o vetor foi corretamente classificado.

5.2 Processo de treinamento

Na etapa de treinamento, os padrões são agrupados em pares e dessa forma são submetidos ao modelo de programação linear, já que o modelo gera um hiperplano que separa dois conjuntos de pontos. Dessa forma para um base de dados com N padrões, a quantidade de pares formados é dada pela fórmula:

$$\frac{N!}{2 \times (N - 2)!}$$

A etapa de treinamento consiste em gerar um hiperplano para cada par formado. No caso da base de dados Iris, por exemplo, que é constituído por 3 classes, são gerados 3 hiperplanos classificadores, da seguinte forma:

- Classificador dos padrões 1 e 2
- Classificador dos padrões 1 e 3
- Classificador dos padrões 2 e 3

Na figura 9 o processo de treinamento corresponde ao módulo de geração de classificadores. Esse módulo foi implementado na linguagem de programação JAVA, utilizada como interface com o software CPLEX da IBM. Os dados necessários para a execução do modelo são lidos de arquivos previamente criados, cada arquivo contém os dados de uma classe. Os resultados gerados pelo modelo são escritos em um único arquivo, antes dos parâmetros de cada hiperplano, são escritos os padrões divididos pelo hiperplano, como etiquetas identificadoras do hiperplano. O modelo é resolvido utilizando o método simplex revisado e toda etapa de resolução é feita pelo software CPLEX

5.3 Processo de teste

No processo de teste vetores de características são submetidos a estrutura de árvore de torneio e classificados em um dos N padrões do conjunto de dados. Na figura 9 corresponde ao módulo de classificação de vetores com padrão desconhecido. E um arquivo contendo vários vetores para teste é utilizado. A cada teste uma árvore de torneio é construída e um vetor para teste é lido e sua classificação é retornada. Na estrutura de árvore de torneio os padrões são confrontados aos pares, e o hiperplano que separa os dois padrões do par é utilizado para verificar de qual lado do hiperplano o vetor teste se localiza, o

padrão que estiver do mesmo lado do vetor teste é elevado ao nível superior da árvore. Para verificar de qual lado o vetor teste de localiza é realizado o seguinte cálculo:

Considerando os padrões A e B,

Se $\omega \times \text{vetor_teste} < \gamma$, o padrão A é elevado ao próximo nível da árvore;

Se $\omega \times \text{vetor_teste} > \gamma$, o padrão B é elevado ao próximo nível da árvore;

5.4 Etapa de validação

Para testar a metodologia utilizada neste trabalho para classificação de padrões, foi utilizado o método cross validation. Através dos resultados desse método é possível analisar a acurácia da metodologia de classificação, ou seja, a capacidade de classificar uma instância com o seu padrão correto. Entre os três métodos de validação apresentados no referencial teórico: Handout, Cross Validation e Leave One Out. O método cross validation foi escolhido como melhor opção já que os teste são feitos com várias bases de dados com tamanhos variados. Para bases de dados muito grandes o método Leave One Out de tornaria computacionalmente custoso e o método Handout poderia ter seu resultado comprometido de acordo com os parâmetros escolhidos na separação de dados para teste e de dados para validação. Além disso, o método Cross Validation é de fácil implementação e permite a utilização de todos os dados como teste e validação. Na figura abaixo o método é ilustrado para o parâmetro 5 fold, apesar desse parâmetro não ter sido utilizado em nenhum teste, foi utilizado para um facilitar a ilustração.

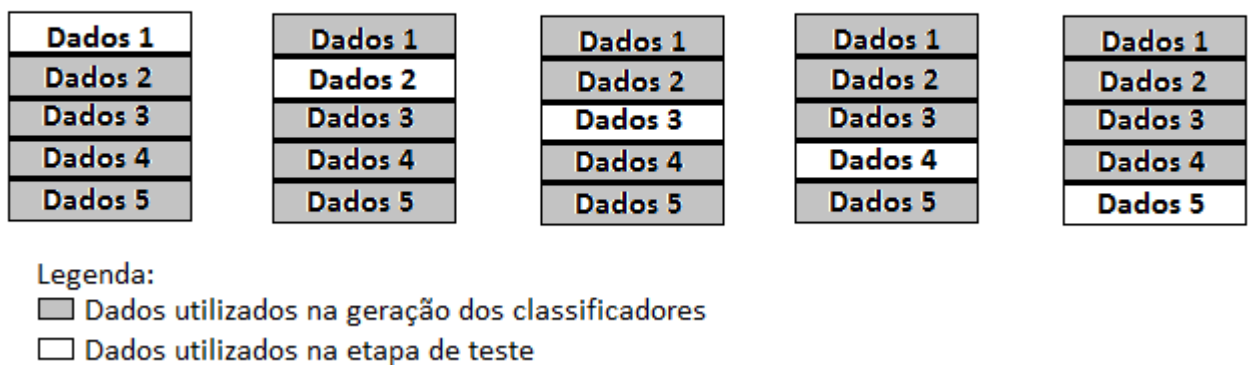


Figura 13: Mecanismo do método de validação 5-fold cross validation

Na ilustração o conjunto de dados foi dividido em 5 subconjuntos e consequentemente foram realizados 5 ciclos de treinamento e testes. A cada etapa 4 subconjuntos são utilizados para treinamento e um subconjunto diferente é utilizado para teste.

A metodologia k-fold cross validation foi implementada na linguagem de programação Java. Os dados são arrumados manualmente em k arquivos. A implementação seleciona os dados de teste e de validação, e retorna o resultado parcial a cada rodada e o resultado final após os k ciclos de validação e teste. A cada ciclo de treinamento e teste a porcentagem de acerto de classificação é calculada da seguinte forma:

$$A = \frac{acertos}{total} \times 100$$

Onde total é a quantidade de vetores para classificação submetidos a cada ciclo de teste. E acertos é a quantidade de vetores que foram classificados corretamente.

5.5 Organização dos dados

Em todos os testes foi utilizado o método k-fold cross validation com $k = 10$, em seus trabalhos Baldisserotto (2005), Kohavi (1995), Dyer (2005) utilizaram esse mesmo parâmetro. Os dados foram divididos em 10 subgrupos com mesmo tamanho (DYER, 2005) e com a mesma quantidade de vetores para cada classe, por isso não foram utilizados todos os dados de todas as bases de dados.

Base de dados	Vetores	Vetores utilizados
Dígitos	10992	10500
LIBRAS	360	300
Íris	150	150
Expressões	213	210

Tabela 3: Organização dos dados

Na tabela 3 constam informações das quatro bases de dados utilizadas como teste nomeadas da seguinte forma: Dígitos, LIBRAS, Íris, Expressões. Na segunda coluna são apresentados quantos vetores compõem a base de dados no total sem distinguir o número de vetores por classe. E na última coluna são apresentados o número de vetores utilizados nos testes.

Na base de dados Dígitos, as classes que possuíam menos vetores eram as dos dígitos 3, 5, 8 e 9 com 1055 vetores, e as que possuíam mais vetores eram as dos dígitos 2 e 4 com 1144 vetores como mostrado na tabela 5.1. Nessa caso, foram utilizados 1050 vetores de cada classe, totalizando 10500 vetores.

Na base de dados LIBRAS, cada classe possui 24 vetores, para a distribuição dos vetores entre os 10 subgrupos foram utilizados 20 vetores de cada classe, totalizando 300 vetores.

A base de dados Íris possui 50 vetores para cada classe, possibilitando a utilização dos 150 vetores na distribuição entre os 10 subgrupos.

Na quarta base de dados, Expressões, a classe desgosto possui 29 vetores enquanto as classe restantes possuem 30 ou mais, como mostrado na tabela 2. Nesse caso, uma imagem da classe desgosto foi repetida e utilizou-se 30 vetores para cada classe.

Para essa base de dados Expressões, se vetores fossem excluídos em todas as classes, o número de vetores divisível por 10, que é a quantidade de subgrupos, mais próximo é 20, o que acarretaria a exclusão de 9 ou mais imagens por classe, em contrapartida, na solução utilizada apenas 1 ou 2 imagens foram excluídas de cada classe, com exceção da classe desgosto que teve apenas uma imagem repetida. Já na base de dados Dígitos optou-se pela exclusão, pois seria necessário repetir muitos vetores nas classes com o número mais baixo de vetores, o que poderia comprometer o resultado, o mesmo ocorre com a base de dados LIBRAS.

5.6 Resultados

Nesta seção são apresentados os resultados encontrados nos testes realizados com as quatro bases de dados anteriormente descritas.

Na tabela a seguir são apresentados os resultados da 4 bases de dados após a validação 10-fold cross validation.

Base de dados	Características	Vetores para treinamento	Vetores para teste	Taxa de acerto (%)
Dígitos	16	945	105	0.98
LIBRAS	90	18	2	0.74
Íris	4	45	5	0.87
Expressões	842	27	3	0.34

Tabela 4: Resultados

Na tabela 4 é apresentada a quantidade de características presente em cada vetor de cada base de dados, a quantidade de vetores de cada classe utilizados para treinamento e a quantidade de vetores de cada classe utilizados para teste a cada ciclo da validação cruzada. Na última coluna é apresentada a porcentagem de classificações corretas ao final da validação.

Nessa tabela é possível observar que as classes com menos características obtiveram as maiores taxas de acertos. Comparando as duas bases com maiores taxas, observamos que a base Dígitos com um número de vetores muito superior a da base Íris obteve a maior taxa de acerto. A base de dados Expressões, apesar de possuir uma quantidade de vetores superior a da classe LIBRAS, a quantidade de características que é um número muito superior e possui a taxa de acerto mais baixa.

5.6.1 Quantidade de vetores X Taxa de acerto

As bases de dados são compostas por mais de um vetor de características de cada classe, e a quantidade de vetores influencia na taxa de acertos final. Para fazer essa análise foi utilizado o banco de dados Dígitos por ser, entre as bases utilizadas, a que contém o maior número de vetores por classe.

Vetores	Vetores para treinamento	Vetores para teste	Taxa de acerto (%)
50	45	5	0.898
100	90	10	0.926
200	180	20	0.947
300	270	30	0.964
500	450	50	0.968
600	540	60	0.972
900	810	90	0.974
1000	900	100	0.975
1050	945	105	0.975

Tabela 5: Quantidade de Vetores X Taxa de acerto

Na primeira coluna da tabela 5 estão especificadas as quantidades de vetores de cada classe e nas duas colunas seguintes as quantidades de vetores de cada classe utilizados na etapa de treinamento e na etapa de testes respectivamente. Na última coluna estão especificadas as taxas de acertos em cada teste.

É possível observar um aumento na taxa de acertos a medida que a quantidade de vetores cresce. Porém esse aumento não é proporcional ao aumento do número de vetores. A variação na taxa de acerto diminui a medida que a quantidade de vetores aumenta, do

teste com 50 vetores por classe para o teste com 100, houve um aumento de 2,8% na taxa de acerto. Já no testes com 200 e 400 a variação na taxa foi de 2%. E entre o teste com 600 vetores e o teste com quantidade máxima de vetores que é 1050 é observado um aumento bem pequeno de 0,02% na taxa de acerto.

5.6.2 Tempo computacional

A partir dos testes realizados também foram realizadas análises do ponto de vista computacional. Todos os experimentos foram feitos utilizando um notebook com configuração core i3 COMPLETAR CONFIGURACAO !!! Os resultados mostrados na tabela a seguir são as médias dos tempos de 5 execuções.

Base de Dados	Classes	Vetores por classe	Tempo de Execução (s)	
			Gerador de Classificadores	Total
Dígitos	10	1050	4	37
LIBRAS	15	20	1	9,6
Íris	3	50	< 1	< 1
Expressões	7	30	1	12,4

Tabela 6: Tempo Computacional

Na segunda quarta da tabela 6 estão os tempos de execução apenas do módulo de geração de classificadores, que é o módulo onde o modelo de programação linear é resolvido. É possível constatar um tempo computacional igual ou menor que 1 segundo para três casos, apenas para a base de dados Dígitos esse tempo foi elevado para 4 segundos. Esse aumento pode ser atribuído ao fato de que essa base de dados possui uma quantidade de vetores consideravelmente maior do que as outras bases de dados. Nos experimentos é utilizada a validação 10-fold cross validation, então o módulo gerador de classificadores é executado 10 vezes, porém os tempos expostos na tabela não podem ser multiplicados por 10 para a obtenção do tempo gasto pelo módulo gerador de classificadores em relação ao tempo total da execução porque para a obtenção desses tempos, o módulo foi executado isoladamente e apenas uma vez a cada uma das 5 execuções. 6

Na última coluna da tabela 6 são apresentados os tempos totais de execução de cada experimento. Pode-se constatar que esse tempo é proporcional ao tamanho dos vetores da base de dados e a quantidade de classes. A base de dados Íris obteve um tempo computacional excelente sendo uma base de dados com 3 classe e 50 vetores para cada classe. Enquanto a base de dados Dígitos obteve o maior tempo computacional apesar de possuir vetores com 16 características é a base de dados com maior número de vetores por

classe.

Comparando os tempos computacionais das bases Dígitos e Expressões é possível verificar que a quantidade de vetores por classe teve maior influência no tempo de execução, já que a diferença dos tempos de execução das duas classes é bastante alto, proporcional a diferença entre as quantidades de vetores por classe.

A mesma observação pode ser feita comparando os tempos das base LIBRAS e Expressões, ainda que o número de classe da base LIBRAS seja mais que o dobro do número de classes da base Expressões, cada vetor da base Expressões possui 10 características a mais que os vetores da base LIBRAS e o tempo computacional da base Expressões foi superior ao tempo da base LIBRAS.

5.7 Análise dos Resultados

Juntamente com a base de dados Dígitos (ALPAYDIN; ALIMOGLU, 2013), estão disponíveis resultados de testes utilizando como método de classificação K nearest neighbor, a métrica utilizada para medir as distâncias entre os K vizinhos mais próximos foi a distância Euclidiana. O autor testou variando o parâmetro K de 1 à 11 com a taxa de acerto variando entre 97,34% e 97,80%. Em relação aos experimentos realizados neste trabalho é possível verificar que utilizando o método proposto foram obtidas taxas de acertos próximas às encontradas em Alpaydin e Alimoglu (2013).

Em seu trabalho Swain Sanjit Kumar Dash e Mohapatra (2012) abordou a classificação de padrões utilizando Redes Neurais e a base de dados Íris. O autor dividiu 75 vetores para treinamento e 75 para teste. Foram realizados 3 testes, variando um parâmetro na configuração da rede neural. As taxas de acertos obtidas variaram entre 83,33% e 96,66%. No experimento utilizando o modelo de programação linear a taxa de acertos obtida foi de 87%, uma taxa que supera a obtida utilizando redes neurais, dependendo da configuração.

Em Hadid (2005) foi utilizada a base de dados JAFFE (LYONS MIYUKI KAMACHI, 1997). O modelo de programação linear proposto em Bennett e Mangasarian (1992) é utilizado para gerar os classificadores e na classificação de imagens com expressão desconhecida foi utilizada uma árvore de torneio, assim como nos experimentos deste trabalho. A taxa de acerto foi de 93.8%.

No trabalho de Dyer (2005) também foi utilizado o banco JAFFE (LYONS MIYUKI KAMACHI,

1997). Foram feitas comparações entre alguns métodos de classificação, entre eles: Bayes com taxa de acertos 71,0%, Support Vector Machine linear e não linear, com taxa de acertos 92,4% e 91,9%, respectivamente e uma variação do modelo de programação linear utilizado neste trabalho, com taxa 91,0%. Em todos os casos foram utilizados mecanismos para seleção das características que seriam utilizadas

Tanto no trabalho de Hadid (2005) quanto no trabalho de Dyer (2005) foram obtidas taxas consideravelmente mais altas do que a obtida nos experimentos (34,0%). Essa diferença pode ser atribuída pela falta de pré processamento das imagens, como já comentado anteriormente.

6 Conclusão

A programação linear, apesar de possuir aplicações em diversas áreas, não é tão explorada na área da computação. O presente trabalho apresentou a utilização de um modelo de programação linear na separação de padrões. Como resultado, esse modelo gera hiperplanos separadores que são utilizados na tarefa de classificar um dado com padrão inicialmente desconhecido. Em todos os experimentos realizados o número de padrões é igual ou maior que três.

Inicialmente foi realizado um estudo sobre modelos e aplicações de programação linear e sobre métodos de resolução, principalmente sobre o método simplex revisado, um método desenvolvido para problemas de programação linear resolvidos computacionalmente. Também foram apresentados alguns métodos de classificação de padrões de validação de modelos.

Foram realizados experimentos utilizando quatro bases de dados, três dessas bases foram obtidas já no formato de vetores de características. No caso da base de dados Expressões, foram obtidas imagens e os vetores de características foram extraídos utilizando o método Local Binary Patterns. Nos experimentos, o modelo de programação linear proposto por Bennett e Mangasarian (1992) foi utilizado, os padrões foram combinados em pares e os vetores de cada padrão submetidos aos modelos, gerando um hiperplano separador para cada combinação. Já na etapa de classificação foi utilizada uma estrutura de árvore binária de torneio, o vetor a ser classificado era submetido à árvore e um padrão era retornado classificando esse vetor. Para a validação do modelo o método k-fold cross validation foi utilizado devido à variação de tamanho das bases de dados utilizadas. Na implementação foi utilizada a linguagem de programação JAVA e o software CPLEX da IBM.

Nos experimentos foram obtidos resultados EXCELENTESSS para os casos da base de dados Dígitos e Íris, com taxas de acerto 98% e 87%, respectivamente. No caso da base de dados LIBRAS foi obtida uma taxa de acertos de 74%. Para a base de

dados Expressões a taxa obtida foi de 34%, esse resultado pode ser atribuído ao vetor de características, já que os vetores foram extraídos sem um pré processamento das imagens. Utilizando a base de dados Dígitos foi analisada a influência da quantidade de dados na melhoria da taxa de acertos, foi verificado que essa taxa pode aumentar a medida que a quantidade de dados por padrão aumenta, porém após uma certa quantidade de vetores por classe, o aumento na taxa de acerto não é tão significativo. Já no teste para análise do tempo computacional foi constatado que a quantidade de padrões e de vetores por padrões influencia no tempo, porém a quantidade de vetores tem uma maior influência no aumento do tempo computacional.

O presente trabalho expôs uma aplicação na programação linear na computação, mais especificamente na classificação de padrões. Essas aplicações contribuem na interação mais transparente homem - máquina. Foram obtidos bons resultados em alguns experimentos, e em alguns casos, superiores aos resultados obtidos em outros trabalhos que utilizaram a mesma base de dados e um método de classificação diferente. Em outros experimentos os resultados obtidos não foram tão satisfatórios.

Como trabalho futuro propõe-se a melhoria na taxa de acertos, principalmente da base de dados Expressões. Para isso deve haver um estudo mais aprofundado na área da visão computacional, submetendo as imagens a um pré processamento e utilizando um método mais apurado para selecionar as características e reduzir o tamanho do vetor de características.

Uma outra melhoria é o tempo computacional, que poderia ocorrer através de um estudo sobre as melhores estruturas de dados a serem utilizadas.

Referências Bibliográficas

- ALPAYDIN, E.; ALIMOGLU, F. *Pen-Based Recognition of Handwritten Digits Data Set*. 2013. Disponível em: <<http://archive.ics.uci.edu/ml/datasets/Pen-Based+Recognition+of+Handwritten+Digits>>.
- BACHE, K.; LICHMAN, M. *UCI Machine Learning Repository*. 2013. Disponível em: <<http://archive.ics.uci.edu/ml>>.
- BALDISSEROTTO, C. *Técnicas de aprendizagem de máquina para previsão de sucesso em implantes dentários*. Dissertação (Mestrado) — Universidade de Pernambuco, 2005.
- BENNETT, K. P.; MANGASARIAN, O. L. *Robust Linear Programming Discrimination Of Two Linearly Inseparable Sets*. 1992.
- BIXBY, R. E. Implementing the simplex method: The initial basis. *ORSA Journal*, v. 4, p. 267–284, 1992.
- DANZITG, G. *Linear Programming and Extensions*. [S.l.]: Princeton University Press, 1963.
- DIAS SARAJANE MARQUES PERES, H. H. B. D. B. *Libras Movement Data Set*. Disponível em: <<http://archive.ics.uci.edu/ml/datasets/Libras+Movement>>.
- DYER, G. G. C. R. Simultaneous Feature Selection and Classifier Training via Linear Programming: A Case Study for Face Expression Recognition. *IEEE Transactions on systems, man, and cybernetics*, v. 35, n. 3, p. 477–488, Junho 2005.
- FISHER, R. *Iris Data Set*. 1936. Disponível em: <<http://archive.ics.uci.edu/ml/datasets/Iris>>.
- GOLDBERG, R. A. E. L. J. P. I.-C. J. H. J. F. O. K. Optimization of HDR brachytherapy dose distributions using linear programming with penalty costs. *The International Journal of Medical Physics Research and Practice*, v. 33, n. 11, 2006.
- GUNN, S. R. *Support Vector Machines for Classification and Regression*. 1998.
- HADID, X. F. M. P. A. Facial Expression Recognition with Local Binary Patterns and Linear Programming. *Pattern Recognition and Image Analysis*, v. 15, n. 2, p. 546–548, 2005.
- HILLIER, F.; LIEBERMAN, G. *Introdução à Pesquisa Operacional*. 8^o. ed. [S.l.]: Mc-Graw-Hill, 2006.
- KARMARKAR, N. A new polynomial algorithm for linear programming. *Combinatorica*, v. 4, p. 373–395, 1984.

- KOHAVI, R. A study of cross-validation and bootstrap for accuracy estimation and model selection. In: . [S.l.]: Morgan Kaufmann, 1995. p. 1137–1143.
- KRUKOSKI, F. A. *Programação linear aplicada ao mercado de opções na criação de um portfólio seguro*. Dissertação (Mestrado) — Universidade Federal do Paraná, 2010.
- LANGLEY, P.; IBA, W.; THOMPSON, K. An analysis of bayesian classifiers. In: *IN PROCEEDINGS OF THE TENTH NATIONAL CONFERENCE ON ARTIFICIAL INTELLIGENCE*. [S.l.]: MIT Press, 1992. p. 223–228.
- LIMA, A. R. G. *Máquinas de Vetores Suporte na Classificação de Impressões Digitais*. Dissertação (Mestrado) — Universidade Federal do Ceará, 2002.
- LIMA, D. de. *A Programação Matemática no Planejamento de Produção na Relação Avícola/ Aviário: Alojamento e Desalojamento de Aves*. Dissertação (Mestrado) — Universidade Federal do Paraná, 2004.
- LORENA, A. C. P. L. F. d. C. A. C. *Introdução às Máquinas de Vetores Suporte*. 2003.
- LYONS MIYUKI KAMACHI, J. G. M. J. *Japanese Female Facial Expressions (JAFFE), Database of digital images*. 1997.
- MACULAN, N.; FAMPA, M. H. C. *Otimização Linear*. [S.l.]: Editora Universidade de Brasília, 2006.
- MCCALLUM, A.; NIGAM, K. A comparison of event models for naive bayes text classification. In: *IN AAAI-98 WORKSHOP ON LEARNING FOR TEXT CATEGORIZATION*. [S.l.]: AAAI Press, 1998. p. 41–48.
- MENEZES, L. de L. P. M. A. F. Implementação de algoritmos simplex e pontos interiores para programação linear. *Estudos*, v. 15, n. 2, p. 225–246, 2008.
- MORAIS, E. C. *Reconhecimento de padrões e Redes Neurais Artificiais em predição de estruturas secundárias de proteínas*. Tese (Doutorado) — Universidade Federal do Rio de Janeiro, 2010.
- MOREIRA, F. R. Programação linear aplicada a problemas da área de saúde. *Einstein*, v. 105, n. 1, 2003.
- MUNARI, J. P. A. *Técnicas Computacionais para uma implementação eficiente e estável de métodos tipo simplex*. Dissertação (Mestrado) — Instituto de Ciências Matemáticas e de Computação, ICMP-USP, 2009.
- PAMPLONA, E. de O. *Engenharia Econômica II*. 2005. Disponível em: <<http://www.iepg.unifei.edu.br/edson/download/Engecon2/CAP5EE2PLapost.pdf>>. Acesso em: 04/06/2012.
- PASSOS, A. N. *Estudos em Programação Linear*. Dissertação (Mestrado) — Instituto de Matemática, Estatística e Computação Científica, UNICAMP, 2009.
- POSSAMAI, J. P.; PESCADOR, A. Transporte e estocagem de fumo - Um modelo de programação linear usado na tomada de decisão. *XXXIX Congresso Brasileiro de Educação em Engenharia*, 2011.

SANTOS, F. C. *Variações do método kNN e suas aplicações na classificação automática de textos*. Dissertação (Mestrado) — Universidade Federal de Goiás, 2009.

SHAN, C.; GONG, S.; MCOWAN, P. W. Facial expression recognition based on local binary patterns: A comprehensive study. *Image Vision Comput.*, v. 27, n. 6, p. 803–816, 2009.

SIMÕES, A. d. S.; COSTA, A. H. R. Classificação de laranjas baseada em padrões visuais de alto nível. In: *6o. Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente - SBAI/SBA, 2003, Bauru, SP. Anais do VI Simpósio Brasileiro de Automação Inteligente*. [S.l.: s.n.], 2003. p. 77–81.

SWAIN SANJIT KUMAR DASH, S. D. M.; MOHAPATRA, A. An approach for iris palnt classification using neural network. *International Journal on Soft Computing*, v. 3, n. 1, 2012.

TODD, M. J. The many facets of linear programming. *Mathematical Programming*, v. 91, p. 417–436, 2002.

TREVISAN, E. P. *O uso da programação linear na separação de pontos*. Dissertação (Mestrado) — Universidade Estadual de Campinas - UNICAMP, 2010.

ZUBEN, F. V.; CASTRO, L. N. de. *Redes Neurais Artificiais para Reconhecimento e Classificação de Padrões*.