Aprendizagem de Máquina

Modelos Lineares de Classificação

Telmo de Menezes e Silva Filho tmfilho@gmail.com/telmo@de.ufpb.br www.de.ufpb.br



Sumário

Introdução

Análise de Discriminante

Regressão Logística

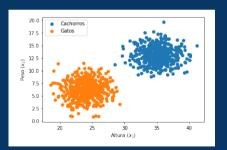


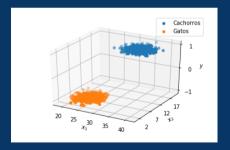
Introdução

- Vamos agora revisitar modelos lineares, mas dessa vez na tarefa de classificação
- Aqui, desejamos encontrar uma função $\hat{f}_k(\mathbf{x}) = \hat{\beta}_{k0} + \hat{\beta}_k^T \mathbf{x}$ que mapeia um vetor de entrada \mathbf{x} a uma de K classes, k = 1, 2, ..., K
- A fronteira de decisão entre duas classes k e l corresponde ao conjunto de pontos em que $\hat{f}_k(\mathbf{x}) = \hat{f}_l(\mathbf{x})$



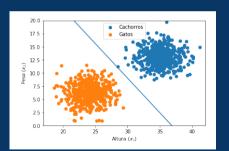
- É possível usar modelos de regressão linear para a tarefa de classificação
- Para isso, escolhemos uma classe positiva e uma classe negativa, e.g. Cachorro = 1 e Gato = -1

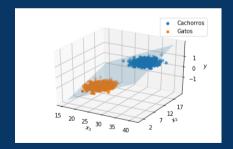






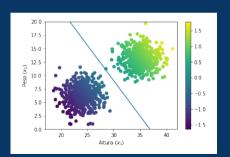
- Assim, podemos ajustar os nossos coeficientes de regressão, encontrando $\hat{y} = -4.21 + 0.11x_1 + 0.09x_2$
- Podemos então classificar novas instâncias como Cachorros, quando $\hat{y}>0$, ou Gatos, quando $\hat{y}<0$

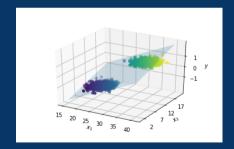






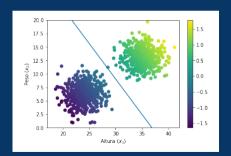
- Assim, podemos ajustar os nossos coeficientes de regressão, encontrando $\hat{y} = -4.21 + 0.11x_1 + 0.09x_2$
- Podemos então classificar novas instâncias como Cachorros, quando $\hat{y}>0$, ou Gatos, quando $\hat{y}<0$

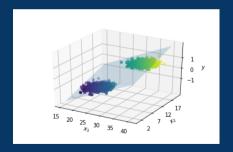






- Mas o que fazer quando $\hat{y} = 0$?
- ► É o que chamamos de fronteira de decisão
- Nessa "região", as duas classes são equiprováveis







- Como modificamos a regressão linear para lidar com múltiplas classes?
- A resposta é: não mudamos. Podemos usar a regressão linear multivariada
- Para isso, codificamos o vetor de rótulos y usando one-hot encoding/variável dummy
- O resultado é uma matriz **Y** de tamanho $N \times K$, com valores $Y_{ik} = 1$, se $y_i = k$, e 0, caso contrário



 Com a modificação das respostas, podemos agora realizar o ajuste da regressão multivariada

$$\hat{\mathbf{B}} = (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{Y}$$

- Como vimos na aula anterior, isso equivale a ajustar K modelos de regressão linear simultaneamente
- Dada uma nova observação **x** a predição do modelo segue os seguintes passos:
 - **1.** Calcule $\hat{f}(\mathbf{x})^T = (1 : \mathbf{x}^T)\hat{\mathbf{B}}$, um vetor com K dimensões
 - 2. Identifique o maior componente de $\hat{f}(\mathbf{x})$:

$$\hat{y}_i = \arg\max_k \hat{f}_k(\mathbf{x})$$



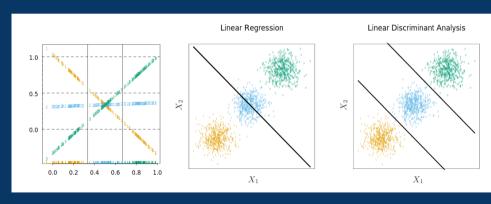
Devido à forma como a regressão linear multivariada é ajustada, podemos garantir que para todo x

$$\sum_{k=1}^K \hat{f}_k(\mathbf{x}) = 1$$

- No entanto, cada $\hat{f}_k(\mathbf{x})$ pode ser negativo ou maior que 1
 - lsso é ainda mais provável de acontecer para instâncias localizadas fora da "caixa" que envolve os dados de treinamento
- Isso significa que as respostas do modelo não são necessariamente boas estimativas de $P(Y = k | \mathbf{x})$



Outro possível problema dessa abordagem é o "mascaramento" de algumas classes







- Vimos na primeira aula que se soubermos as probabilidades a posteriori das classes P(Y|X) podemos realizar classificações ótimas
 - Classificador Bayes ótimo
- Suponha que $f_k(\mathbf{x})$ é a fdp de X dada a classe k e que π_k é a priori de classe, com $\sum_{k=1}^K \pi_k = 1$, vimos que podemos aplicar o Teorema de Bayes para obter a posteriori da classe k

$$P(Y = k | X = \mathbf{x}) = \frac{f_k(\mathbf{x}) \pi_k}{\sum_{l=1}^K f_l(\mathbf{x}) \pi_l}$$

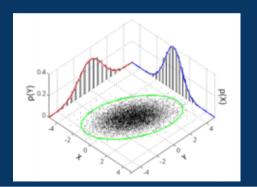


- Muitas técnicas se baseiam em modelos que consideram as densidades das classes
 - as análises de discriminante linear e quadrático usam densidades Gaussianas
 - Misturas de Gaussianas permitem fronteiras de decisão não-lineares
 - Para mais flexibilidade ainda, temos estimadores de densidade não-paramétricos
 - Naïve Bayes assume que as variáveis são independentes e calcula o produto das densidades marginais (densidades de cada variável)



Suponha que a densidade de cada classe seja uma Gaussiana multivariada

$$f_k(\mathbf{x}) = \frac{1}{(2\pi)^{p/2} |\Sigma_k|^{1/2}} e^{-\frac{1}{2}(\mathbf{x} - \mu_k)^T \Sigma_k^{-1}(\mathbf{x} - \mu_k)}$$





Análise de Discriminante Linear

- A análise de discriminante linear (LDA) assume um caso especial em que as classes compartilham a mesma matriz de covariância Σ
- Ao comparar duas classes, podemos observar o log das suas probabilidades a posteriori, chamado de log-odds, aí teremos:

$$log \frac{P(Y = 1 | X = \mathbf{x})}{P(Y = 0 | X = \mathbf{x})} = log \frac{\frac{f_1(\mathbf{x})\pi_1}{f_1(\mathbf{x})\pi_1 + f_0(\mathbf{x})\pi_0}}{\frac{f_0(\mathbf{x})\pi_0}{f_0(\mathbf{x})\pi_0}} = log \frac{f_1(\mathbf{x})}{f_0(\mathbf{x})} + log \frac{\pi_1}{\pi_0}$$

$$= log \frac{\frac{1}{(2\pi)^{p/2}|\Sigma|^{1/2}}e^{-\frac{1}{2}(\mathbf{x}-\mu_1)^T\Sigma^{-1}(\mathbf{x}-\mu_1)}}{\frac{(2\pi)^{p/2}|\Sigma|^{1/2}}{[\Sigma]^{1/2}}e^{-\frac{1}{2}(\mathbf{x}-\mu_0)^T\Sigma^{-1}(\mathbf{x}-\mu_0)}} + log \frac{\pi_1}{\pi_0}$$

$$= log \frac{\pi_1}{\pi_0} - \frac{1}{2}(\mu_1 + \mu_0)^T\Sigma^{-1}(\mu_1 - \mu_0)$$

$$+ \mathbf{x}^T\Sigma^{-1}(\mu_1 - \mu_0)$$



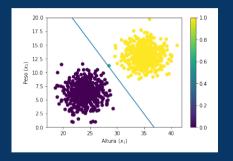
Análise de Discriminante Linear

- As covariâncias iguais causam o cancelamento dos fatores de normalização e da parte quadrática dos expoentes
- Na prática, não conhecemos as distribuições Gaussianas e precisamos estimá-las usando os dados de treinamento
 - $\hat{\pi}_k = N_k/N$, onde N_k é o número de observações da classe k

 - $\begin{array}{l} \widehat{\boldsymbol{\mu}}_k = \sum_{y_i = k} \mathbf{x}_i / N_k \\ \triangleright \ \widehat{\boldsymbol{\Sigma}} = \sum_{k=1}^K \sum_{y_i = k} (\mathbf{x}_i \widehat{\boldsymbol{\mu}}_k) (\mathbf{x}_i \widehat{\boldsymbol{\mu}}_k)^T / (N K) \end{array}$



LDA no Nosso Exemplo



$$\hat{\pi}_1 = \hat{\pi}_0 = 0.5$$
 $\hat{\mu}_0 = (24.13, 6.14)$
 $\hat{\mu}_1 = (35.01, 13.06)$
 $\hat{\Sigma} = \begin{bmatrix} 3.70 & 0.01 \\ 0.01 & 3.09 \end{bmatrix}$



LDA Multiclasse

Quando temos $K \ge 3$, podemos escrever a função discriminante de cada classe k como segue:

$$\delta_k(\mathbf{x}) = \mathbf{x}^T \mathbf{\Sigma}^{-1} \boldsymbol{\mu}_k - \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_k^T \mathbf{\Sigma}^{-1} \boldsymbol{\mu}_k + log \pi_k$$

• Aí podemos decidir a classe da nova instância como $\hat{y} = \arg\max_k \delta_k(\mathbf{x})$



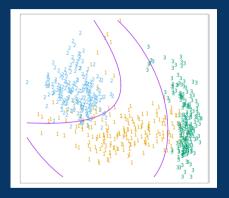
Análise de Discriminante Quadrático

- lacktriangle Se não assumirmos que as matrizes de covariância Σ_k são iguais, os cancelamentos no cálculo dos log-odds não acontecem
- Os fatores quadráticos em x permanecem
- Como resultado, temos a análise de discriminante quadrático (QDA)

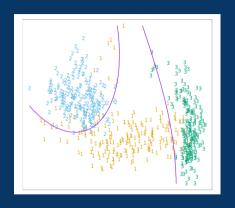
$$\delta_k(\mathbf{x}) = -rac{1}{2}log|\mathbf{\Sigma}_k| - rac{1}{2}(\mathbf{x} - \mathbf{\mu}_k)^T\mathbf{\Sigma}_k^{-1}(\mathbf{x} - \mathbf{\mu}_k) + log\pi_k$$

Como matrizes de covariâncias separadas tem que ser estimadas para cada classe, se p for grande, isso pode significar um aumento dramático da quantidade de parâmetros do modelo

Análise de Discriminante Quadrático



LDA ajustado em um espaço 5dimensional $X_1, X_2, X_1X_2, X_1^2, X_2^2$



QDA





 O modelo de regressão logística é obtido quando modelamos as probabilidades a posteriori de K classes usando funções lineares em x (incluindo o termo 1 para acomodar o intercepto)

$$log \frac{P(Y = 1|X = \mathbf{x})}{P(Y = K|X = \mathbf{x})} = \beta_1^T \mathbf{x}$$

$$log \frac{P(Y = 2|X = \mathbf{x})}{P(Y = K|X = \mathbf{x})} = \beta_2^T \mathbf{x}$$

$$\vdots$$

$$log \frac{P(Y = K - 1|X = \mathbf{x})}{P(Y = K|X = \mathbf{x})} = \beta_{K-1}^T \mathbf{x}$$



- A classe escolhida para o denominador não precisa ser a última, mas precisa ser sempre a mesma
- Com isso, podemos calcular as probabilidades a posteriori usando

$$P(Y = k | X = \mathbf{x}) = \frac{e^{\beta_k \mathbf{x}}}{1 + \sum_{l=1}^{K-1} e^{\beta_l \mathbf{x}}}$$
$$P(Y = K | X = \mathbf{x}) = \frac{1}{1 + \sum_{l=1}^{K-1} e^{\beta_l \mathbf{x}}}$$

- **•** Denotamos o conjunto de parâmetros $\theta = \{\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_{K-1}\}$
- ▶ E as probabilidades como $P(Y = k | X = \mathbf{x}) = p_k(\mathbf{x}, \theta)$



Com K=2, esse modelo fica super simples, sendo representado por apenas uma função linear, podendo ser escrito como

$$P(Y=1|X=\mathbf{x})=\frac{1}{1+e^{-\beta\mathbf{x}}}$$

Note que isso equivale a colocar a função $1/(1+e^{-z})$ sobre um modelo de regressão linear



Ajustando a Regressão Logística

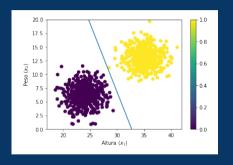
- Comumente, ajustamos o modelo usando gradiente descendente ou máxima (log)verossimilhança
- No caso K=2, fazemos y=1 para a classe positiva e y=0 para a classe negativa, além de $p_1(\mathbf{x},\theta)=p(\mathbf{x},\theta)$ e $p_2(\mathbf{x},\theta)=1-p(\mathbf{x},\theta)$
- Assim, queremos maximizar

$$I(\theta) = \sum_{i=1}^{N} \left\{ y_i \log p(\mathbf{x}, \theta) + (1 - y_i) \log(1 - p(\mathbf{x}, \theta)) \right\}$$

Podemos também minimizar $-I(\theta)$



Regressão Logística no Nosso Exemplo



$$\hat{\beta} = (-1829.71, 55.89, 22.37)^T$$

$$P(Y = 1 | X = \mathbf{x}) = \frac{1}{1 + e^{-\hat{\beta}^T \mathbf{x}}}$$



Alguns Outros Detalhes

- Como a regressão logística é basicamente uma regressão linear dos log-odds em função de \mathbf{x} , podemos fazer inferência sobre os coeficientes $\hat{\boldsymbol{\beta}}$ encontrados, como vimos na aula anterior
- ► Além disso, também podemos usar regularização L₁ ou L₂ para ajustar o modelo



- Baseado no neurônio artificial de McCulloch-Pitts, Rosenblatt propôs o perceptron, um modelo que encontra um hiperplano que separa as classes, de forma que a distância da fronteira de decisão para as instâncias classificadas incorretamente é mínima
- Revisitaremos o Perceptron, com ajuste ligeiramente diferente, na aula de introdução às redes neurais



- Nesta versão do Perceptron, fazemos y = 1 para a classe positiva e y = -1 para a negativa
- Para instâncias positivas, queremos que encontrar um hiperplano tal que $\mathbf{x}_i^T \boldsymbol{\beta} > 0$
- A ideia é minimizar a seguinte função de custo (loss function)

$$D(oldsymbol{eta}) = -\sum_{i \in \mathcal{M}} y_i(\mathbf{x}_i^Toldsymbol{eta})$$

- lacktriangle Onde ${\mathcal M}$ é o conjunto de elementos classificados incorretamente
- Os gradientes dessa função são

$$\partial \frac{\mathcal{D}(\boldsymbol{\beta})}{\partial \boldsymbol{\beta}} = -\sum_{i \in \mathcal{M}} y_i \mathbf{x}_i$$



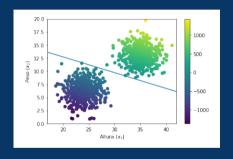
- O algoritmo usa gradiente descendente estocástico para minimizar o critério
- A cada instância apresentada ao algoritmo, ele toma um passo na direção do gradiente negativo (caso ele tenha errado):

$$\boldsymbol{\beta} \leftarrow \boldsymbol{\beta} + \rho \mathbf{y}_i \mathbf{x}_i$$

- ${\bf P}~ \rho$ é a taxa de aprendizagem, que controla o tamanho dos passos tomados na atualização
- O processo se repete até encontrar um hiperplano que separe as classes



Perceptron no Nosso Exemplo



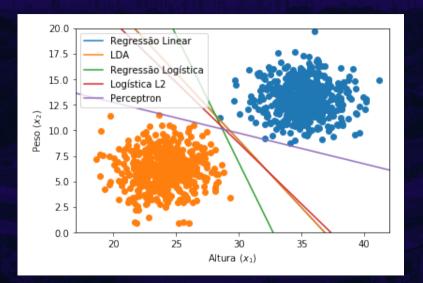
$$\hat{\boldsymbol{\beta}} = (-2289.19, 36.70, 122.08)^T$$



- O perceptron tem algumas limitações
 - Se os dados forem separáveis, existem múltiplas soluções e cada inicialização dos parâmetros levará a uma solução diferente
 - O número de passos para convergir pode ser muito grande (quanto menor a separação das classes, mais passos)
 - Se os dados não forem separáveis, o algoritmo não converge



Todas as Fronteiras de Decisão





Para Terminar

- No final das contas, cada um desses algoritmos encontra um hiperplano que separa as classes
- LDA/QDA e Regressão Logística são definidos de forma que é possível obter probabilidades a posteriori das classes
 - A Regressão Logística modela $P(Y = k | X = \mathbf{x})$ diretamente, enquanto LDA e QDA primeiro assumem Gaussianas para as classes



Para Terminar

- Regressão Linear sempre encontrará o mesmo hiperplano para os mesmos dados, mas o objetivo não é separar os dados o máximo possível, é ajustar os dados da melhor maneira possível
- Perceptron não assume modelo probabilístico algum para os dados e tenta separá-los o máximo que conseguir
 - Mas tem resultados diferentes com inicializações diferentes



Spoilers

- Mais à frente, veremos que existe um algoritmo que tenta encontrar o hiperplano que resulta na separação ótima das classes
- Além disso, veremos transformações que permitem usar métodos lineares mesmo quando a separação entre as classes é não-linear







Aprendizagem de Máquina

Modelos Lineares de Classificação

Telmo de Menezes e Silva Filho tmfilho@gmail.com/telmo@de.ufpb.br www.de.ufpb.br





