M.Sc. William Caicedo Torres

Universidad Tecnológica de Bolívar caicedo77@gmail.com

5 de octubre de 2016





• Ud. es contratado por un banco para automatizar el proceso de asignación de cupos de crédito a los usuarios.

- Ud. es contratado por un banco para automatizar el proceso de asignación de cupos de crédito a los usuarios.
- La idea es que ud. escriba un programa basado en Inteligencia Artificial, que sea capaz de asignar automáticamente un cupo de crédito adecuado a un cliente determinado.

- Ud. es contratado por un banco para automatizar el proceso de asignación de cupos de crédito a los usuarios.
- La idea es que ud. escriba un programa basado en Inteligencia Artificial, que sea capaz de asignar automáticamente un cupo de crédito adecuado a un cliente determinado.
- Hasta el momento, en el banco se asigna el cupo de crédito teniendo en cuenta los siguientes criterios:





- Ud. es contratado por un banco para automatizar el proceso de asignación de cupos de crédito a los usuarios.
- La idea es que ud. escriba un programa basado en Inteligencia Artificial, que sea capaz de asignar automáticamente un cupo de crédito adecuado a un cliente determinado.
- Hasta el momento, en el banco se asigna el cupo de crédito teniendo en cuenta los siguientes criterios:
 - Edad.





- Ud. es contratado por un banco para automatizar el proceso de asignación de cupos de crédito a los usuarios.
- La idea es que ud. escriba un programa basado en Inteligencia Artificial, que sea capaz de asignar automáticamente un cupo de crédito adecuado a un cliente determinado.
- Hasta el momento, en el banco se asigna el cupo de crédito teniendo en cuenta los siguientes criterios:
 - Edad.
 - Salario anual.





- Ud. es contratado por un banco para automatizar el proceso de asignación de cupos de crédito a los usuarios.
- La idea es que ud. escriba un programa basado en Inteligencia Artificial, que sea capaz de asignar automáticamente un cupo de crédito adecuado a un cliente determinado.
- Hasta el momento, en el banco se asigna el cupo de crédito teniendo en cuenta los siguientes criterios:
 - Edad.
 - Salario anual.
 - Tiempo en el trabajo actual (años).





- Ud. es contratado por un banco para automatizar el proceso de asignación de cupos de crédito a los usuarios.
- La idea es que ud. escriba un programa basado en Inteligencia Artificial, que sea capaz de asignar automáticamente un cupo de crédito adecuado a un cliente determinado.
- Hasta el momento, en el banco se asigna el cupo de crédito teniendo en cuenta los siguientes criterios:
 - Edad.
 - Salario anual.
 - Tiempo en el trabajo actual (años).
 - Total de deuda actual.





 Además de los criterios por los cuales los analistas toman la decisión, se cuenta con datos históricos (ejemplos) sobre los cupos aprobados:

$$\{(x_1,y_1),(x_2,y_2),\ldots,(x_n,y_n)\}$$

donde x_n es un vector que representa la información del cliente n (edad, salario, tiempo de trabajo y total de deuda), y $y_n \in \mathbb{R}$ es el cupo aprobado para dicho cliente.





 Además de los criterios por los cuales los analistas toman la decisión, se cuenta con datos históricos (ejemplos) sobre los cupos aprobados:

$$\{(x_1,y_1),(x_2,y_2),\ldots,(x_n,y_n)\}$$

donde x_n es un vector que representa la información del cliente n (edad, salario, tiempo de trabajo y total de deuda), y $y_n \in \mathbb{R}$ es el cupo aprobado para dicho cliente.

 Entonces, ¿Cómo escribimos un programa que intente replicar las decisiones tomadas por los expertos humanos en este caso?





• En Machine Learning, un algoritmo de regresión produce salidas que pertenecen a \mathbb{R} .

- En Machine Learning, un algoritmo de regresión produce salidas que pertenecen a \mathbb{R} .
- A través de un proceso de entrenamiento, busca modelar lo mejor posible el comportamiento de un sistema real.

- En Machine Learning, un algoritmo de regresión produce salidas que pertenecen a \mathbb{R} .
- A través de un proceso de entrenamiento, busca modelar lo mejor posible el comportamiento de un sistema real.
- En el caso de la regresión lineal, la hipótesis usada para conseguirlo tiene la siguiente forma:

$$h(x) = \theta_0 + \theta_1 x_1 + \ldots + \theta_n x_n$$





- En Machine Learning, un algoritmo de regresión produce salidas que pertenecen a \mathbb{R} .
- A través de un proceso de entrenamiento, busca modelar lo mejor posible el comportamiento de un sistema real.
- En el caso de la regresión lineal, la hipótesis usada para conseguirlo tiene la siguiente forma:

$$h(x) = \theta_0 + \theta_1 x_1 + \ldots + \theta_n x_n$$

Donde θ_n representa cada uno de los parámetros del modelo.





- En Machine Learning, un algoritmo de regresión produce salidas que pertenecen a \mathbb{R} .
- A través de un proceso de entrenamiento, busca modelar lo mejor posible el comportamiento de un sistema real.
- En el caso de la regresión lineal, la hipótesis usada para conseguirlo tiene la siguiente forma:

$$h(x) = \theta_0 + \theta_1 x_1 + \ldots + \theta_n x_n$$

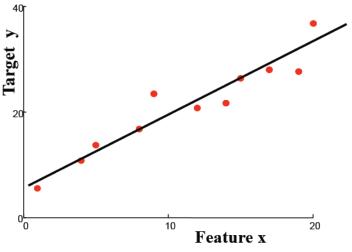
Donde θ_n representa cada uno de los parámetros del modelo.

• Nótese que la expresión anterior es lineal (una recta) en θ , de ahí el nombre Regresión Lineal.





Regresión Lineal: Representación gráfica



 Queremos obtener la recta que mejor capture el comportamiento de los datos de entrenamiento.

- Queremos obtener la recta que mejor capture el comportamiento de los datos de entrenamiento.
- El primer paso para lograrlo es definir una medida de error que nos permita elegir cual es la mejor recta de todas.

- Queremos obtener la recta que mejor capture el comportamiento de los datos de entrenamiento.
- El primer paso para lograrlo es definir una medida de error que nos permita elegir cual es la mejor recta de todas.
- En este caso queremos una recta que pase lo más cerca posible de todos los puntos de entrenamiento, por lo que introducimos la siguiente medida de error:

$$J(\theta) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (h(x_n) - y_n)^2$$



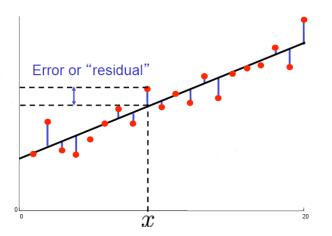


- Queremos obtener la recta que mejor capture el comportamiento de los datos de entrenamiento.
- El primer paso para lograrlo es definir una medida de error que nos permita elegir cual es la mejor recta de todas.
- En este caso queremos una recta que pase lo más cerca posible de todos los puntos de entrenamiento, por lo que introducimos la siguiente medida de error:

$$J(\theta) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (h(x_n) - y_n)^2$$

• Vale destacar que la medida error es una función de los parámetros θ . De aquí podemos concluir que el proceso de entrenamiento es realmente buscar un conjunto de θ s que minimice el error $J(\theta)$

Observation Prediction





• Ahora, para encontrar el conjunto de θ s que minimice el error, planteamos el siguiente problema de optimización:

• Ahora, para encontrar el conjunto de θ s que minimice el error, planteamos el siguiente problema de optimización:

$$min_{\theta}J(\theta) = \frac{1}{N}\sum_{n=1}^{N}(h(x_n) - y_n)^2$$

• Ahora, para encontrar el conjunto de θ s que minimice el error, planteamos el siguiente problema de optimización:

$$min_{\theta}J(\theta) = \frac{1}{N}\sum_{n=1}^{N}(h(x_n) - y_n)^2$$

 \bullet Observando detenidamente la estructura de la función de error, podremos notar que es una función cuadrática en θ - Recordemos que

$$h(x) = \theta_0 + \theta_1 x_1 + \ldots + \theta_n x_n$$





• Ahora, para encontrar el conjunto de θ s que minimice el error, planteamos el siguiente problema de optimización:

$$min_{\theta}J(\theta) = \frac{1}{N}\sum_{n=1}^{N}(h(x_n) - y_n)^2$$

 \bullet Observando detenidamente la estructura de la función de error, podremos notar que es una función cuadrática en θ - Recordemos que

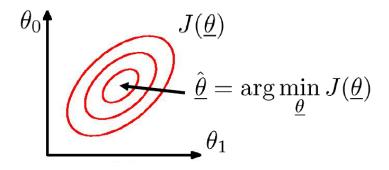
$$h(x) = \theta_0 + \theta_1 x_1 + \ldots + \theta_n x_n$$

• El hecho de que sea cuadrática es de gran ayuda: Nos garantiza la existencia de un único mínimo global!





Regresión Lineal: Superficie de error







• Comencemos por expresar nuestra hipótesis h(x) de una forma más compacta.

• Comencemos por expresar nuestra hipótesis h(x) de una forma más compacta.

Si agregamos una nueva variable artificial, $x_0 = 1$, nuestra hipótesis quedaría de la siguiente manera:

$$h(x) = \theta_0 x_0 + \theta_1 x_1 + \ldots + \theta_n x_n$$



• Comencemos por expresar nuestra hipótesis h(x) de una forma más compacta.

Si agregamos una nueva variable artificial, $x_0 = 1$, nuestra hipótesis quedaría de la siguiente manera:

$$h(x) = \theta_0 x_0 + \theta_1 x_1 + \ldots + \theta_n x_n$$

$$h(x) = \sum_{i=0}^{n} \theta_i x_i$$



• Comencemos por expresar nuestra hipótesis h(x) de una forma más compacta.

Si agregamos una nueva variable artificial, $x_0 = 1$, nuestra hipótesis quedaría de la siguiente manera:

$$h(x) = \theta_0 x_0 + \theta_1 x_1 + \ldots + \theta_n x_n$$

$$h(x) = \sum_{i=0}^{n} \theta_i x_i$$

$$h(x) = \theta^T x$$

 Ahora, procederemos a derivar la solución al problema de aprendizaje.



Tenemos entonces que

$$J(\theta) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (\theta^{T} x_{n} - y_{n})^{2}$$

Tenemos entonces que

$$J(\theta) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (\theta^{T} x_{n} - y_{n})^{2}$$

Lo anterior puede ser expresado en notación vectorial:

Tenemos entonces que

$$J(\theta) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (\theta^{T} x_{n} - y_{n})^{2}$$

Lo anterior puede ser expresado en notación vectorial:

$$J(\theta) = \frac{1}{N} ||X\theta - y||^2$$



Tenemos entonces que

$$J(\theta) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (\theta^{T} \mathbf{x}_{n} - \mathbf{y}_{n})^{2}$$

Lo anterior puede ser expresado en notación vectorial:

$$J(\theta) = \frac{1}{N} ||X\theta - y||^2$$

donde
$$X = \begin{bmatrix} --x_1^T - - \\ --x_2^T - - \\ \vdots \\ --x_N^T - - \end{bmatrix}$$
, $y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_N \end{bmatrix}$





• Ahora, procedemos a minimizar $J(\theta)$:

• Ahora, procedemos a minimizar $J(\theta)$:

$$J(\theta) = \frac{1}{N} ||X\theta - y||^2$$

• Ahora, procedemos a minimizar $J(\theta)$:

$$J(\theta) = \frac{1}{N} ||X\theta - y||^2$$

$$\nabla J(\theta) = \frac{2}{N} X^{T} (X\theta - y) = 0$$



• Ahora, procedemos a minimizar $J(\theta)$:

$$J(\theta) = \frac{1}{N}||X\theta - y||^2$$

$$\nabla J(\theta) = \frac{2}{N}X^T(X\theta - y) = 0$$

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

• Ahora, procedemos a minimizar $J(\theta)$:

$$J(\theta) = \frac{1}{N}||X\theta - y||^2$$

$$\nabla J(\theta) = \frac{2}{N}X^T(X\theta - y) = 0$$

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

$$\theta = (X^TX)^{-1}X^Ty$$

• Ahora, procedemos a minimizar $J(\theta)$:

$$J(\theta) = \frac{1}{N} ||X\theta - y||^2$$

$$\nabla J(\theta) = \frac{2}{N} X^T (X\theta - y) = 0$$

$$X^T X \theta = X^T y$$

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

A la matriz $(X^TX)^{-1}X^T$ se le denomina la matriz **Pseudoinversa** de X.





• Vemos entonces, que existe un vector θ que minimiza el error $J(\theta)$.

- Vemos entonces, que existe un vector θ que minimiza el error $J(\theta)$.
- Para encontrarlo debemos:

- Vemos entonces, que existe un vector θ que minimiza el error $J(\theta)$.
- Para encontrarlo debemos:
 - ① Construir la matriz X (entradas) y el vector y (salidas esperadas) con los datos de entrenamiento.

- Vemos entonces, que existe un vector θ que minimiza el error $J(\theta)$.
- Para encontrarlo debemos:
 - ① Construir la matriz X (entradas) y el vector y (salidas esperadas) con los datos de entrenamiento.
 - Calcular la matriz pseudoinversa de X:

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



- Vemos entonces, que existe un vector θ que minimiza el error $J(\theta)$.
- Para encontrarlo debemos:
 - ① Construir la matriz X (entradas) y el vector y (salidas esperadas) con los datos de entrenamiento.
 - 2 Calcular la matriz pseudoinversa de X:

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

3 Obtener el vector de parámetros θ :





- Vemos entonces, que existe un vector θ que minimiza el error $J(\theta)$.
- Para encontrarlo debemos:
 - ① Construir la matriz X (entradas) y el vector y (salidas esperadas) con los datos de entrenamiento.
 - Calcular la matriz pseudoinversa de X:

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

3 Obtener el vector de parámetros θ :

$$\theta = X^{\dagger} y$$





- Vemos entonces, que existe un vector θ que minimiza el error $J(\theta)$.
- Para encontrarlo debemos:
 - Construir la matriz X (entradas) y el vector y (salidas esperadas) con los datos de entrenamiento.
 - Calcular la matriz pseudoinversa de X:

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

3 Obtener el vector de parámetros θ :

$$\theta = X^{\dagger} y$$

 Luego de esto, estamos listos para hacer predicciones para nuevas entradas, de la siguiente forma:

$$h(x) = \theta^T x$$





 El método de gradiente descendiente es un algoritmo de optimización que utiliza el valor del gradiente de la función a optimizar para dirigirse hacia un mínimo local.

- El método de gradiente descendiente es un algoritmo de optimización que utiliza el valor del gradiente de la función a optimizar para dirigirse hacia un mínimo local.
- Es un método iterativo de primer orden.

- El método de gradiente descendiente es un algoritmo de optimización que utiliza el valor del gradiente de la función a optimizar para dirigirse hacia un mínimo local.
- Es un método iterativo de primer orden.
- Si la función a optimizar es convexa, este método siempre convergerá al óptimo local dada una correcta escogencia de parámetros.



- El método de gradiente descendiente es un algoritmo de optimización que utiliza el valor del gradiente de la función a optimizar para dirigirse hacia un mínimo local.
- Es un método iterativo de primer orden.
- Si la función a optimizar es convexa, este método siempre convergerá al óptimo local dada una correcta escogencia de parámetros.
- La intuición tras este método es que siendo el gradiente el vector que apunta en la dirección de mayor crecimiento de la función a optimizar, es lógico entonces moverse en la dirección contraria a este, para alcanzar un óptimo local.





• Fórmula general:



• Fórmula general:

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

• Fórmula general:

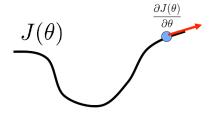
$$\theta = \theta - \alpha \frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta}$$

• Captura la intuición de moverse en la dirección contraria al gradiente, al anteponer un signo negativo a este.

• Fórmula general:

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

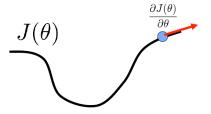
 Captura la intuición de moverse en la dirección contraria al gradiente, al anteponer un signo negativo a este.



• Fórmula general:

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

 Captura la intuición de moverse en la dirección contraria al gradiente, al anteponer un signo negativo a este.



• Para poder aplicarlo, necesitamos conocer el gradiente de la función a optimizar $(\frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta})$.

• Entonces, tenemos que la función de error en la Regresión Lineal es:



 Entonces, tenemos que la función de error en la Regresión Lineal es:

$$J(\theta) = \frac{1}{2N} \sum_{n=1}^{N} (h(x_n) - y_n)^2$$

Nótese que ahora la sumatoria está multiplicada por $\frac{1}{2N}$. Este es un pequeño artificio para facilitar la derivación de la regla de actualización de Gradiente Descendente, y no afecta el resultado.

 Entonces, tenemos que la función de error en la Regresión Lineal es:

$$J(\theta) = \frac{1}{2N} \sum_{n=1}^{N} (h(x_n) - y_n)^2$$

Nótese que ahora la sumatoria está multiplicada por $\frac{1}{2N}$. Este es un pequeño artificio para facilitar la derivación de la regla de actualización de Gradiente Descendente, y no afecta el resultado.

El gradiente entonces es:





 Entonces, tenemos que la función de error en la Regresión Lineal es:

$$J(\theta) = \frac{1}{2N} \sum_{n=1}^{N} (h(x_n) - y_n)^2$$

Nótese que ahora la sumatoria está multiplicada por $\frac{1}{2N}$. Este es un pequeño artificio para facilitar la derivación de la regla de actualización de Gradiente Descendente, y no afecta el resultado.

El gradiente entonces es:

$$\frac{\partial J(\theta)}{\partial \theta_j} = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (h(x_n) - y_n) x_{nj}$$





 Por lo anterior, la regla de actualización de Gradiente Descendente sería:

 Por lo anterior, la regla de actualización de Gradiente Descendente sería:

$$\theta j = \theta_j - \alpha \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (h(x_n) - y_n) x_{jn}$$

• Teniendo la regla, el algoritmo sería el siguiente:



 Por lo anterior, la regla de actualización de Gradiente Descendente sería:

$$\theta j = \theta_j - \alpha \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (h(x_n) - y_n) x_{jn}$$

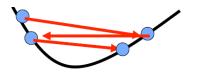
- Teniendo la regla, el algoritmo sería el siguiente:
 - Hacer, para toda j
 - 2

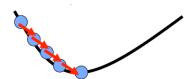
$$\theta j = \theta_j - \alpha \frac{1}{N} \sum_{n=1}^{N} (h(x_n) - y_n) x_{nj}$$

Nota: La actualización de los θ_j debe ser simultánea (primero se calculan todos los θ_j y luego se reemplazan los anterior



 $oldsymbol{lpha}$ se conoce como la tasa de aprendizaje (el tamaño de los pasos que da el algoritmo), y debe ser escogido cuidadosamente puesto que un valor muy alto puede hacer que el algoritmo diverja. Si es muy pequeño el algoritmo puede demorar demasiado tiempo en converger.







Escalamiento y normalización de los datos

- Al usar Gradiente Descendente para entrenar un modelo de Regresión Lineal, es conveniente escalar y normalizar las entradas.
- Escalando y normalizando usualmente acelera el proceso de aprendizaje, al poder usarse una tasa de aprendizaje mayor.
- Una forma de normalizar la media de los datos ($\mu=0$) y llevarlos aproximandamente al intervalo [-1,1] es la siguiente:

$$x_i = \frac{x_i - \mu_i}{max_i - min_i}$$

para cada variable de entrada x.





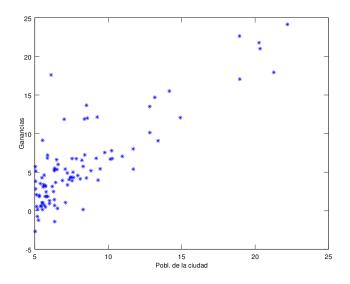
Ejemplo'

- Usted es el CEO de una franquicia de restaurantes y está considerando varias ciudades para abrir un nuevo local.
- Se cuenta con información sobre las ciudades donde ya se han abierto restaurantes de la franquicia (población de la ciudad y ganancias obtenidas.
- Queremos utilizar la información disponible para decidir en que ciudad abrir un nuevo restaurante.



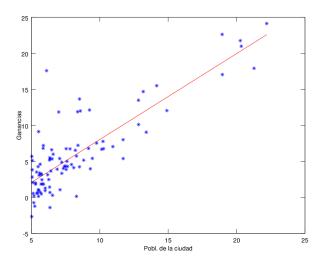


Datos Ciudades vs Ganancias





Modelo de Regresión entrenado



$$\textit{Gan} = -3,8958 + 1,1930 * \textit{Pob}$$



Muchas gracias!

Preguntas?



