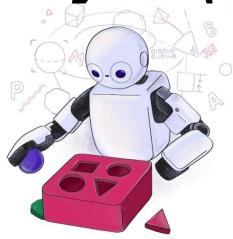
T320 - Introdução ao Aprendizado de Máquina II: *Classificação (Parte II)*





Felipe Augusto Pereira de Figueiredo felipe.figueiredo@inatel.br

Recapitulando

- Anteriormente, vimos exemplos de uso de algoritmos de *classificação*.
 - Classificação de spam.
 - Análise de sentimentos.
 - Reconhecimento de dígitos.
- Definimos o problema da classificação e concluímos que ele também é um problema de aprendizado do supervisionado.
- Aprendemos que as classes são separadas através de funções
 discriminantes e que o desafio é encontrar uma função adequada e os
 pesos correspondentes.

Classificação linear

- Como vimos, o objetivo da *classificação* é usar as características (i.e., atributos) de, por exemplo, um objeto para identificar a qual classe ele pertence.
- Um *classificador linear* atinge esse objetivo tomando uma decisão de classificação com base no valor de uma *combinação linear* dos *atributos*, ou seja, na saída de uma *função discriminante linear*.
- A saída de um classificador linear é dada por

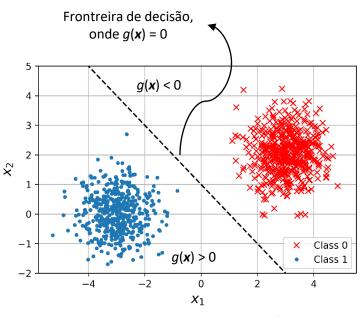
$$y = h_a(x) = f(g(x)) = f(\sum_{k=0}^{K} a_k x_k) = f(a^T x),$$

onde $x = [1, x_1, ..., x_K]^T$ e f(.) é uma função de limiar de decisão.

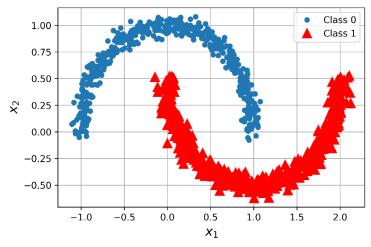
- Função de limiar de decisão é uma função que converte a saída da função discriminante linear, a^Tx (produto escalar), na saída desejada, ou seja, na classe C_q do objeto.
- Ela é apenas uma formalização matemática para os ifs e elses que usamos para definir as classes.
- Originalmente, as *funções discriminantes* são formadas por equações de hiperplanos: $\sum_{k=0}^K a_k x_k$.
- $h_a(x)$ é conhecida como função hipótese de classificação.

Classificação linear

- Dado um *conjunto de treinamento*, a tarefa do *classificador* é a de *aprender* uma *função hipótese de classificação*, $h_a(x)$, que recebe um exemplo (e.g., x_1 e x_2) e retorna a classe do exemplo.
- Classificadores binários têm como saída o valor ${\bf 0}$ caso o exemplo pertença à classe C_1 (também chamada de **classe negativa**) ou ${\bf 1}$ caso ele pertença à classe C_2 (também chamada de **classe positiva**).
- Para que um *classificador linear* funcione corretamente, as duas classes devem ser *linearmente separáveis*.
- Isso significa que as classes devem ser suficientemente separadas umas das outras para garantir que a superfície de decisão consista de um hiperplano.
- Classes que podem ser separadas por um *hiperplano* são chamadas de *linearmente separáveis*.
- Na primeira figura, a *fronteira de decisão* é definida por uma *função discriminante* que é uma reta: $g(x) = 1 x_1 x_2$.
- Na segunda figura, devido à proximidade das classes, não existe um *hiperplano* que as separe.



Classes linearmente separáveis.



Classes não-linearmente separáveis.

Classificação não-linear

- Originalmente, *Classificação linear* é tradicionalmente usada quando as classes podem ser separadas por superfícies de decisão lineares.
- Ou seja, as *funções discriminantes* são *hiperplanos*: $\sum_{k=0}^{K} a_k x_k$.
- Mas e se não pudermos separar as classes com um hiperplano, ou seja, elas não são linearmente separáveis?
- Nestes casos, podemos usar funções discriminantes não-lineares, como, por exemplo polinômios:

 - $g(\mathbf{x}) = (x_1 a)^2 + (x_2 b)^2 r^2$, Círculo centrado em (a, b) e raio r.

 $g(\mathbf{x}) = \frac{(x_1 a)^2}{c^2} + \frac{(x_2 b)^2}{d^2} 1$, Elipse centrada em (a, b), largura 2c e altura 2d.
 - $q(x) = (x_1 a)(x_2 b) c$, Hipérbole retangular com eixos paralelos às suas assíntotas.
- Portanto, quando usamos uma função discriminante não-linear, convertemos classificadores lineares em classificadores não-lineares através da aplicação de uma transformação dos atributos.
- Esta transformação pode ser vista também como uma mudança do espaço de entrada, o que normalmente leva ao aumento das dimensões de entrada ou mudança dos eixos.

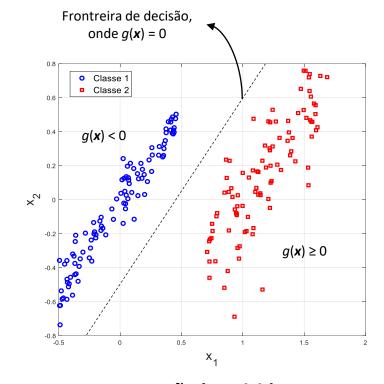
Limiar de decisão rígido

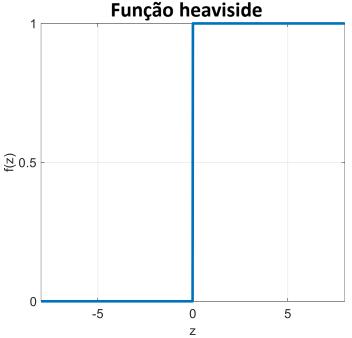
 Para o exemplo ao lado, podemos definir a função hipótese de classificação como

$$y = h_{\boldsymbol{a}}(\boldsymbol{x}) = \begin{cases} 0, & g(\boldsymbol{x}) = \boldsymbol{x}^T \boldsymbol{a} < 0 \text{ (Classe 1)} \\ 1, & g(\boldsymbol{x}) = \boldsymbol{x}^T \boldsymbol{a} \ge 0 \text{ (Classe 2)} \end{cases}$$

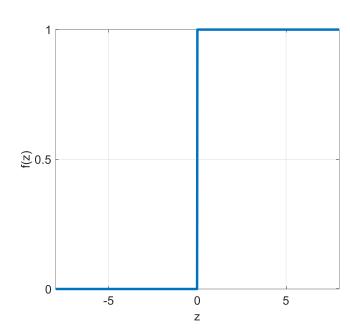
- Percebam que a saída da *função hipótese* é binária, ou seja, temos apenas 2 possíveis valores, 0 ou 1.
- O mapeamento entre o valor da função discriminante, g(x), e a saída 0 ou 1 é feita através da **função de limiar de decisão**, f(g(x)).
- Uma função de limiar de decisão que faça o mapeamento do valor de g(x) em apenas 2 valores é chamada de função de limiar de decisão rígido.
- A função de limiar de decisão rígido é mostrada na figura ao lado e é definda como

Conhecida também como
$$f(z) = \begin{cases} 0, & z < 0 \\ 1, & z > 0 \end{cases}$$
 Indeterminado, $z = 0$





- Agora que a *função hipótese*, $h_a(x)$, tem uma forma matemática bem definida, nós podemos pensar em como escolher os pesos a que *minimizem o erro de classificação*.
- No caso da regressão linear, nós fizemos isso de duas maneiras:
 - i. de forma fechada (através da *equação normal*) fazendo o gradiente igual a zero e resolvendo a equação para os pesos;
 - ii. e através do algoritmo do *gradiente descendente*.
- Entretanto, com a *função de limiar rígido*, nenhuma das duas abordagens é possível devido ao fato do *gradiente* ser igual a zero em todos os pontos do espaço de pesos exceto no ponto onde $x^T a = 0$, e mesmo assim, o *gradiente* é indeterminado nesse ponto.
- Portanto, o que podemos fazer?



- Uma possível abordagem para o problema quando utilizamos um *limiar de decisão* rígido é utilizar uma regra intuitiva de atualização dos pesos que converge para uma solução dado que exista uma função discriminante adequada e que as classes não se sobreponham.
- A atualização dos **pesos** é dada pela seguinte equação novo exemplo.

$$a = a + \alpha \left(y(i) - h_a(x(i)) \right) x(i), \forall i,$$

a qual é essencialmente idêntica à regra de atualização para a *regressão linear* quando utilizamos o *gradiente descendente estocástico*.

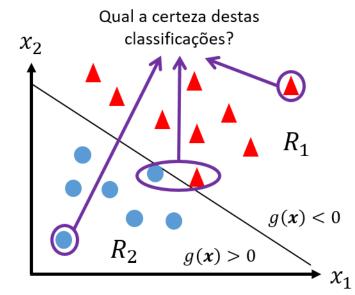
- Esta regra é chamada de *regra de aprendizagem do perceptron*, por razões que discutiremos em breve.
- Essa regra de aprendizagem é aplicada a um exemplo por vez, escolhendo exemplos aleatóriamente, assim como fizemos com o *gradiente descendente estocástico*.
- Como estamos considerando classificadores com valores de saída 0 ou 1, o comportamento da regra de atualização será diferente do comportamento para a regressão linear, como veremos a seguir.

$$a = a + \alpha \left(y(i) - h_a(x(i)) \right) x(i)$$

- Ambos, o valor desejado, y, e a saída da *função hipótese*, $h_a(x)$, assumem os valores 0 ou 1, portanto, existem 3 possibilidades:
 - Se a saída estiver correta, i.e., $y = h_a(x)$, então os pesos não são atualizados.
 - Se y=1, mas $h_a(x)=0$, então o peso a_k tem seu valor *aumentado* quando o valor de x_k é positivo e *diminuído* quando o valor de x_k é negativo.
 - o Isso faz sentido pois nós queremos aumentar o valor do produto escalar $x^T a$, ou seja, g(x), de tal forma que $h_a(x)$ tenha como saída o valor 1.
 - Se y=0, mas $h_a(x)=1$, então o peso a_k tem seu valor diminuido quando o valor de x_k é positivo e aumentado quando o valor de x_k é negativo.
 - \circ Isso faz sentido pois nós queremos diminuir o valor do produto escalar x^Ta , ou seja, g(x), de tal forma que $h_a(x)$ tenha como saída o valor 0.

- A regra de aprendizagem do perceptron converge para um separador perfeito quando:
 - As classes são suficientemente separadas umas das outras, ou seja, não se sobrepõem.
 - Existe uma *função discriminante* adequada para o problema, mesmo que não seja um *hiperplano*.
- Separador perfeito: com erro de classificação igual a zero, ou seja, todos os exemplos são perfeitamente classificados.
- Porém, na prática essa situação não é muito comum.
- Nesse caso, a regra de aprendizagem do perceptron falha em convergir para uma solução perfeita.
- Em geral, essa regra não converge para uma solução estável para valores fixos do **passo de aprendizagem**, α , mas se α decresce de acordo com as iterações, então a regra tem uma chance de convergir para uma solução de erro mínimo quando os exemplos são apresentados de forma aleatória.
- Podemos também usar o early-stop e utilizar os pesos que resultaram no menor erro de validação.

- Outro problema com classificadores que usam limiar de decisão rígido é a falta de informação sobre a confiança do classificador quanto a um resultado.
- No exemplo ao lado, dois exemplos estão bem próximos da fronteira de decisão enquanto outros dois estão bem distantes dela.
- O classificador com *limiar rígido*, faria uma previsão completamente confiante pelo valor 1 para os dois pontos azuis e 0 para os dois triângulos vermelhos, mesmo eles tendo valores bem diferentes de g(x).
- Em muitas situações, nós precisamos de previsões mais graduadas, que indiquem incertezas quanto à classificação.



- Os pontos distantes da **fronteira de decisão** têm valores absolutos de g(x) bem maiores do que os dos pontos próximos, os quais têm valores de g(x) muito próximos de 0.
- Ou seja, a cofiança deveria ser maior pra pontos distantes.
- Porém, isso não é refletido na saída do classificador com limiar rígido.

Tarefas

- Quiz: "T320 Quiz Classificação (Parte II)" que se encontra no MS Teams.
- Exercício Prático: Laboratório #2.
 - Pode ser baixado do MS Teams ou do GitHub.
 - Pode ser respondido através do link acima (na nuvem) ou localmente.
 - Instruções para resolução e entrega dos laboratórios.
 - Atividades podem ser feitas em grupo, mas as entregas devem ser individuais.

Obrigado!

