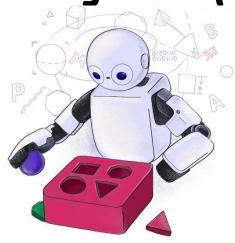
# T320 - Introdução ao Aprendizado de Máquina II: *Classificação (Parte I)*





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

### A disciplina

- Continuação de **T319 Introdução ao Aprendizado de Máquina I**.
- *Curso introdutório* onde veremos os conceitos básicos de funcionamento dos seguintes algoritmos de *machine learning* (ML):
  - Classificadores
    - Regressão Logística
    - Regressão Softmax
  - Redes Neurais
  - Clustering
    - k-Means
- O curso terá sempre uma parte expositiva e outra prática para fixação dos conceitos introduzidos.
  - Quizzes e exercícios envolvendo os conceitos discutidos.

### Objetivo do curso

- O objetivo principal do curso é apresentar
  - os conceitos fundamentais da teoria do aprendizado de máquina.
  - um *conjunto de ferramentas* (ou seja, algoritmos) de aprendizado de máquina para solução de problemas.
- Ao final do curso vocês devem ser capazes de
  - Entender e discutir sobre os principais algoritmos de ML.
  - Compreender a terminologia utilizada na área.
  - Entender o funcionamento de novos algoritmos de ML.
  - Aplicar algoritmos de ML para a resolução de problemas.



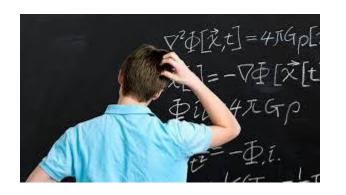


# Critérios de Avaliação

- Dois (2) trabalhos em grupo com peso de 85% cada.
  - Envolvendo questões práticas e/ou teóricas.
  - Uma parte de cada trabalho será feita presencialmente.
- Dois (2) conjuntos de exercícios (*quizzes e laboratórios*) com peso de 15% cada.
  - Podem sempre ser entregues até a próxima aula.
  - Podem ser resolvidos em grupo, mas entregas devem ser individuais.
  - Exercícios serão atribuídos através de tarefas do Teams.
- Extra: 10% da nota da FETIN na segunda nota.
  - O trabalho precisa usar ML.
- Frequência
  - Gerada automaticamente pelo Teams.
  - Por favor, acompanhem suas frequências no portal.







# Cronograma

Aula	Data	Dia	Horário	Atividade
1	5/8/2023	Sábado	10:00 às 11:40	Introdução ao Aprendizado de Máquina
2	12/8/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
3	19/8/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
4	26/8/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
5	2/9/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
6	9/9/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
7	16/9/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
8	23/9/2023			Avaliação Presencial I (Projeto I) (Sala I-17)
9	30/9/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
10	7/10/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
11	14/10/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
12	21/10/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
13	28/10/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
14	4/11/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
15	11/11/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
16	18/11/2023			Avaliação Presencial II (Projeto II) (Sala I-17)
17	25/11/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
18	2/12/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
19	9/12/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina
20	16/12/2023			Introdução ao Aprendizado de Máquina

#### Referências

- [1] Stuart Russell and Peter Norvig, "Artificial Intelligence: A Modern Approach," Prentice Hall Series in Artificial Intelligence, 3rd ed., 2015.
- [2] Aurélien Géron, "Hands-On Machine Learning with Scikit-Learn and TensorFlow: Concepts, Tools, and Techniques to Build Intelligent Systems", 1st ed., O'Reilly Media, 2017.
- [3] Joseph Misiti, "Awesome Machine-Learning," on-line data base with several free and/or open-source books (<a href="https://github.com/josephmisiti/awesome-machine-learning">https://github.com/josephmisiti/awesome-machine-learning</a>).
- [4] Andriy Burkov, "The Hundred-Page Machine-Learning Book," Andriy Burkov 2019.
- [5] C. M. Bishop, "Pattern Recognition and Machine Learning," Springer, 1st ed., 2006.
- [6] S. Haykin, "Neural Networks and Learning Machines," Prentice Hall, 3ª ed., 2008.
- [7] Coleção de livros:

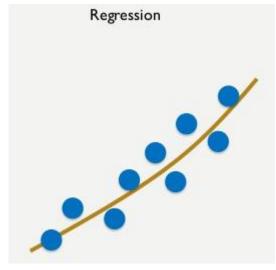
https://drive.google.com/drive/folders/1lyllMu1w6POBhrVnw11yqXXy6BjC439j?usp=sharing

#### **Avisos**

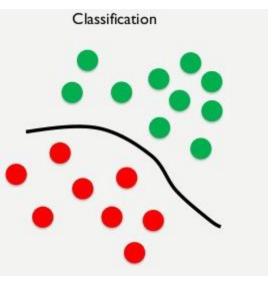
- Toda nossa comunicação (avisos, atendimentos e tarefas) será feita via Teams.
- Todas as aulas serão gravadas e os vídeos ficarão disponíveis na pasta "Recordings" dentro de "Arquivos".
- Todo material do curso está disponível no GitHub:
  - https://github.com/zz4fap/t320 aprendizado de maquina
- Entregas de exercícios (laboratórios e quizzes) devem ser feitas através do Teams.
  - Se atentem às datas e horários de entrega das atividades.
- Vídeos do minicurso de Python e de como usar o Colab estão na pasta "Recordings" dentro de "Arquivos".
- Horários de Atendimento
  - Professor: quartas-feiras das 17:30 às 18:30 e quintas-feiras das 16:00 às 17:00.
  - Monitora (*Arielli Ajudarte: arielli.a@get.inatel.br*): terças-feiras das 18:00 às 19:00.
  - Atendimento remoto via Teams.

# Classificação

- Tarefa (ou problema) de aprendizado supervisionado.
  - As saídas esperadas (rótulos) são conhecidas.
- Envolve encontrar uma função, f(x), que mapeie os atributos de entrada em *valores discretos*, ou seja, em classes.

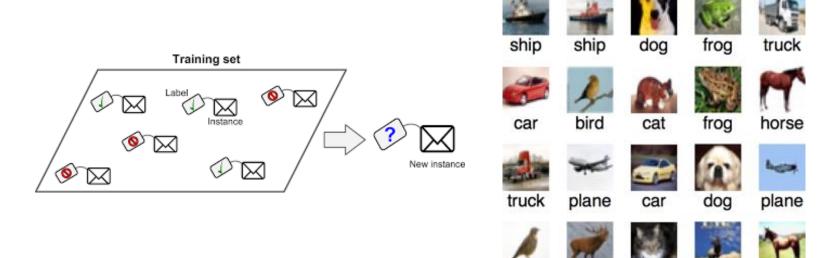


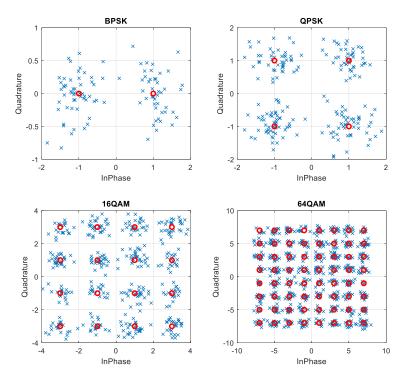
f(x) aproxima o comportamento dos dados.



f(x) classifica os dados.

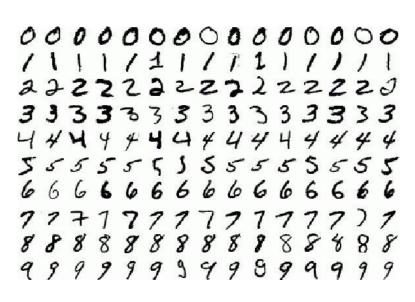
# Tarefas de classificação





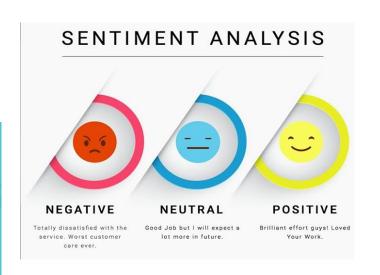
- Classificação de emails entre spam e ham (legítimo).
- Classificação de objetos em imagens ou vídeos.
- Detecção ou classificação de símbolos de modulações digitais.
- Classificação de modulações (QPSK, AM, FM, etc.).

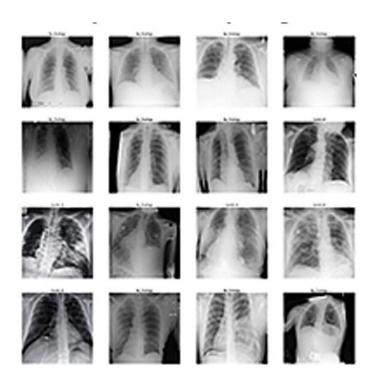
### Tarefas de classificação





- Reconhecimento de texto e dígitos.
- Classificação de texto.
- Classificação de sentimentos.
- Classificação do doenças pulmonares

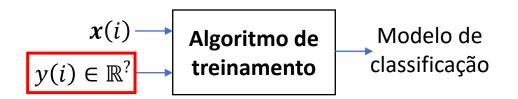




# Definição do problema de classificação

- **Problema**: encontrar uma função, f(x), que atribua a um **exemplo de entrada**, x, uma de Q classes possíveis, as quais denotaremos como  $C_a$ ,  $q=1,\ldots,Q$ .
  - Por exemplo, as classes podem ser
    - o Spam e ham (legítimo): Q = 2.
    - $\circ$  Dígitos de 0 a 9: Q=10.
    - $\circ$  Símbolos de uma modulação específica (e.g., QPSK: Q=4).
    - Objetos (carros, barcos, cães, gatos, etc.)
- Semelhante ao problema da *regressão linear*, existe um conjunto de treinamento com N pares de *vetores de atributos* e *rótulos*  $\{x(i); y(i)\}_{i=0}^{N-1}$  que é utilizado para treinar um *classificador*, onde
  - $x(i) = [x_1(i) \cdots x_K(i)]^T \in \mathbb{R}^{K \times 1}$  representa o *i*-ésimo vetor de atributos, o qual é composto por K atributos,  $x_1(i), \dots, x_K(i)$ ;
  - e y(i) representa o *i*-ésimo *rótulo*.

# Representação da saída desejada



- A saída desejada (i.e., rótulo) de um classificador para um vetor de atributos, x(i), deve ser um valor que identifique a qual classe o vetor x(i) pertence.
- Sendo assim, a *saída* de um *classificador* é uma variável *categórica* (i.e., *discreta*).
- Portanto, para realizarmos o treinamento do modelo de classificação, devemos escolher uma representação numérica para as saídas desejadas.
- Assim, como veremos a seguir, duas opções podem ser adotadas, dependendo se a classificação é binária ou multi-classes.

# Representação da saída desejada

- Classificação binária (Q=2): existem apenas duas classes possíveis,  $C_1$  e  $C_2$ , onde  $C_1$  é chamada de classe negativa e  $C_2$  a classe positiva.
- Portanto, nesse caso, podemos utilizar *uma única saída escalar binária* para indicar a *classe* correspondente ao *vetor de atributos*:

$$y(i) = \begin{cases} 0, & x(i) \in C_1 \\ 1, & x(i) \in C_2 \end{cases}.$$

- Assim,  $y(i) \in \mathbb{R}^1$ , de maneira que *o classificador realiza um* mapeamento  $\mathbb{R}^{K \times 1} \to \mathbb{R}^1$ , ou seja, y = f(x), onde  $x \in \mathbb{R}^{K \times 1}$  e  $y \in \mathbb{R}^1$ .
- Também é possível utilizar y(i) = -1 para  $x(i) \in \mathcal{C}_1$ , ou seja

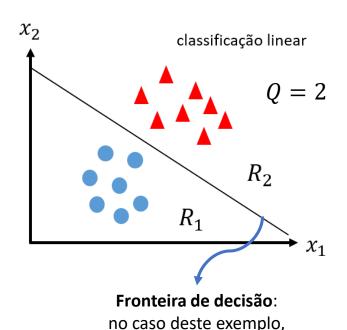
$$y(i) = \begin{cases} -1, & x(i) \in C_1 \\ 1, & x(i) \in C_2 \end{cases}.$$

### Representação da saída desejada

- Classificação multi-classes: existem mais de 2 classes possíveis (Q > 2).
  - Uma estratégia bastante utilizada para representar estas classes é conhecida como codificação one-hot.
- Codificação one-hot: utiliza uma representação vetorial binária para as saídas.
  - Ou seja, as saídas são vetores com o valor 1 no elemento representando a classe do exemplo de entrada e 0 nos demais elementos.
  - Nesse caso, o *classificador* possui *múltiplas saídas* (Q saídas), cada uma representando uma classe específica.
  - Exemplo: imaginemos um classificador de notícias com quatro classes possíveis: esportes, política, ciências e variedades. Como seria a representação com a codificação one-hot?

```
esportes: \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}^T política: \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}^T Assim, y(i) \in \mathbb{R}^{Q \times 1}, de maneira que o classificador realiza um mapeamento \mathbb{R}^{K \times 1} \to \mathbb{R}^{Q \times 1}. variedades: \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}^T
```

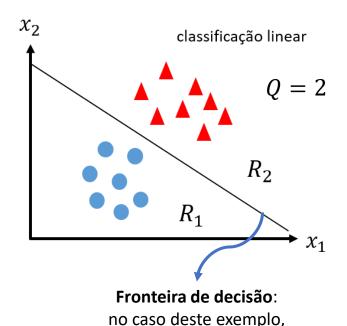
#### Fronteiras de decisão de um classificador



ela é uma reta.

- Antes, nós usávamos funções hipótese para aproximar o comportamento de um conjunto de dados, agora, as usaremos para separar grupos de dados (i.e., classes).
- Para facilitar o entendimento, vamos imaginar o *espaço bi-dimensional*,  $\mathbb{R}^2$ , criado pelos *atributos*  $x_1$ e  $x_2$ , mostrado na figura ao lado.
- Os *pares de atributos* pertencem a duas classes (Q = 2):
  - lacktriangle Círculos azuis, pertencentes à classe  $C_1$ .
  - $lacktriange Triângulos vermelhos, ertencentes à classe <math>\mathcal{C}_2$ .

#### Fronteiras de decisão de um classificador

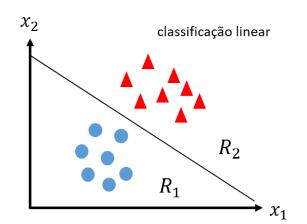


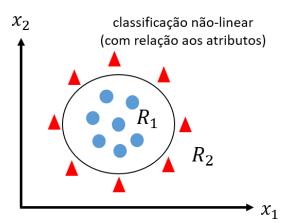
ela é uma reta.

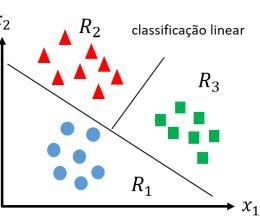
- Esse espaço pode ser dividido em *duas* regiões de decisão,  $R_1$  e  $R_2$ , onde cada região corresponde a uma classe.
- As regiões de decisão são separadas por fronteiras de decisão, que nada mais são do que funções.
- Na figura, como Q=2, temos apenas uma fronteira de decisão.
- Uma fronteira de decisão corresponde a uma superfície (também chamada de superfície de separação) no espaço de atributos que separa as classes de forma ótima.

#### Fronteiras de decisão de um classificador

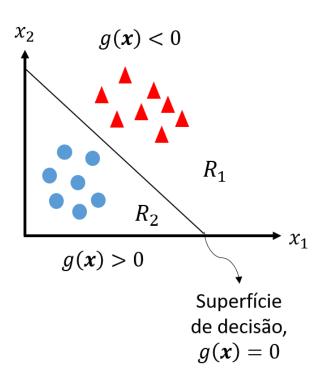
- As *superfícies de decisão* podem ser *lineares* (e.g., retas e planos) ou *não-lineares* (e.g., círculos e elipses).
- As *superfícies de decisão* são definidas por *funções* (lineares ou não) que separam as classes.
- Essas funções são normalmente chamadas de *funções discriminantes*, pois separam as classes.
- As figuras mostram regiões de decisão em problemas de classificação binária e multi-classes.







# Funções discriminantes



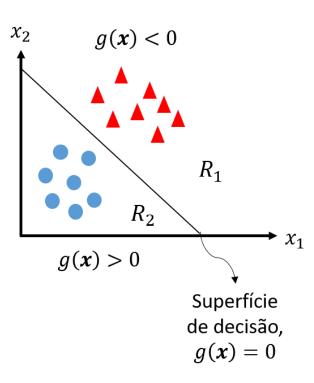
• Em geral, uma *função discriminante* pode ser escrita da seguinte forma

$$g(\mathbf{x}) = a_0 + a_1 x_1 + a_2 x_2 + \dots + a_K x_K = \mathbf{a}^T \mathbf{x},$$

que nada mais é do que uma combinação linear dos atributos em relação aos pesos, assim como nós vimos em regressão linear.

- g(x) também pode ser interpretada como um hiperplano que separa as classes.
- Um *hiperplano* pode ser 1 ponto em 1D, uma reta em 2D, um plano em 3D, etc.
  - O coeficiente  $a_0$  (**bias**) dá o deslocamento com relação à origem.
  - E o restante dos pesos determina a orientação do hiperplano.

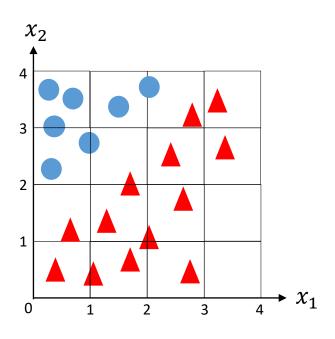
# Funções discriminantes



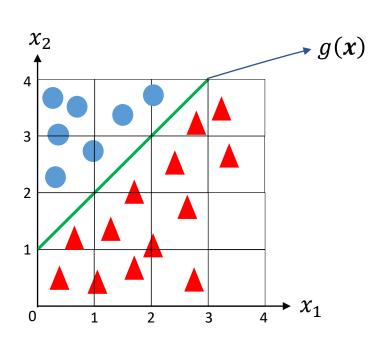
• O *objetivo é encontrar os pesos da função discriminante* de tal forma que que a classe escolhida seja:

$$C_q = \begin{cases} 1, & g(\mathbf{x}) < 0 \\ 2, & g(\mathbf{x}) > 0 \\ \text{uma ou outra,} & g(\mathbf{x}) = 0 \end{cases}$$
indeterminação  $g(\mathbf{x}) = 0$  classes.

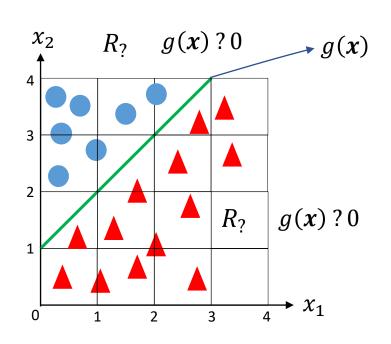
• OBS.: Podemos ter também *funções* discriminates não-lineares em relação aos atributos, e.g.,  $g(x) = a_0 + x_1^2 + x_2^2$  (eq. de um círculo centrado na origem, onde  $a_0 = -r^2$ ).



- Analisem a figura ao lado.
- Temos 2 classes, 2 atributos,  $x_1$  e  $x_2$ , e queremos encontrar uma **função discriminate**, g(x), que as separe.
- Qual formato deve ter esta função discriminante para que ela tenha boa capacidade de generalização?
  - Lembrem-se do princípio da navalha de Occam: a explicação mais simples (i.e., menos complexa) é geralmente a mais provável de estar correta.



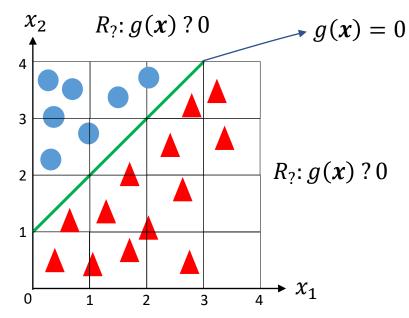
- Qual formato deve ter esta função discriminante para que ela tenha boa capacidade de generalização?
  - O formato mais simples, seguindo o princípio da navalha de Occam, é o de uma reta.



- Visualmente, nós traçamos uma reta em uma posição que separe as classes da melhor forma possível.
- A *função discriminante* que representa esta reta é definida como

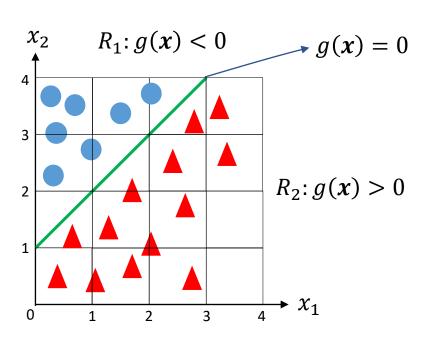
$$g(\mathbf{x}) = a_0 + a_1 x_1 + a_2 x_2$$

- Agora que definimos uma função e sua posição no gráfico, precisamos encontrar os pesos e as regiões de decisão.
- Como podemos encontrar os pesos?



- Se temos 3 incógnitas, precisamos de um sistema com 3 equações:
  - $(x_1 = 0, x_2 = 1) \rightarrow 0 = a_0 + a_2 : a_0 = -a_2$
  - $(x_1 = 1, x_2 = 2) \to 0 = a_0 + a_1 + 2a_2 : a_1 = -(a_0 + 2a_2)$
  - $(x_1 = 2, x_2 = 3) \to 0 = a_0 + 2a_1 + 3a_2 : a_1 = -(a_0 + 3a_2)/2$
- Resolvendo o sistema, encontramos  $a_0=1$ ,  $a_1=1$ ,  $a_2=-1$ , então

$$g(x) = 1 + x_1 - x_2$$



- Agora, vamos encontrar as *regiões de* decisão substituindo alguns valores  $emg(x) = 1 + x_1 x_2$ .
  - $x_1 = 1$  e  $x_2 = 1$  resulta em g(x) > 0. ✓ Região da classe *positiva*,  $C_2$ .
  - $x_1 = 1$  e  $x_2 = 3$  resulta em g(x) < 0. ✓ Região da classe *negativa*,  $C_1$ .
  - $x_1 = 1$  e  $x_2 = 2$  resulta em g(x) = 0.
    - ✓ *Indeterminação*: não podemos afirmar a qual classe o exemplo pertence.
    - ✓ Podemos atribuir arbitrariamente a uma das duas classes ou escolher a classe que possui maior número de exemplos.

#### Tarefas

- Quiz: "T320 Quiz Classificação (Parte I)" que se encontra no MS Teams.
- Exercício Prático: Laboratório #1.
  - Pode ser acessado através do link acima (Google Colab) ou no GitHub.
  - Se atentem aos prazos de entrega.
  - Instruções para resolução e entrega dos laboratórios.
  - Laboratórios podem ser resolvidos em grupo, mas as entregas devem ser individuais.

# Obrigado!

