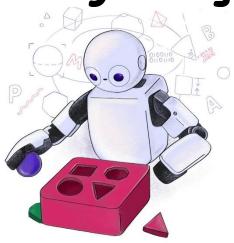
TP555 - Inteligência Artificial e Machine Learning: *Classificação*





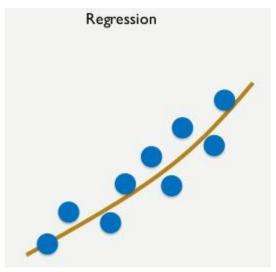
Felipe Augusto Pereira de Figueiredo felipe.figueiredo@inatel.br

Tópicos abordados

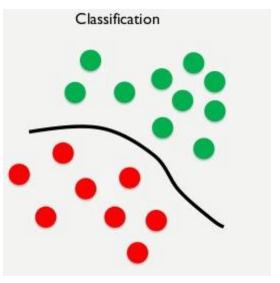
- Abordagens para classificação que veremos:
 - Classificação Bayesiana
 - Regressão logística
 - Regressão Softmax
- Métricas para avaliação de classificadores.

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 um *conjunto finito de valores discretos*, ou seja, em classes.



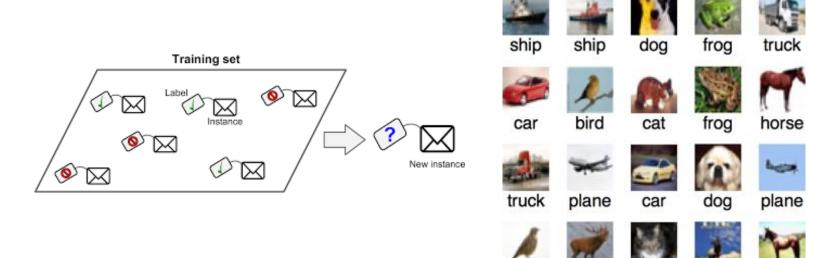
f(x) aproxima o comportamento dos dados.

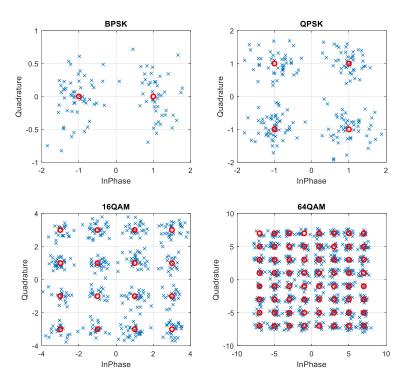


f(x) classifica os dados.

f(x) forma uma **fronteira de decisão**.

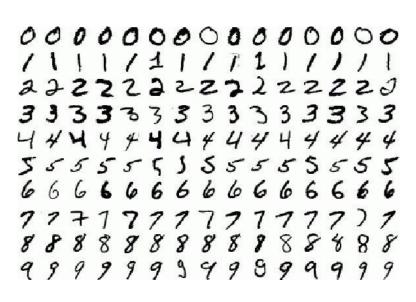
Tarefas de classificação





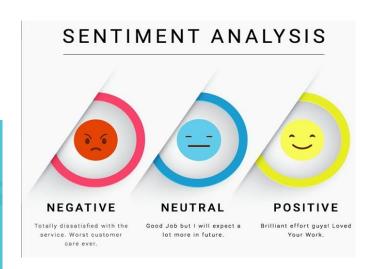
- Classificação de emails entre spam e ham (legítimo).
- Classificação de objetos em imagens ou vídeos.
- Detecção ou classificação de símbolos de modulações digitais.
- Classificação de modulações (QPSK, AM, FM, etc.).

Tarefas de classificação



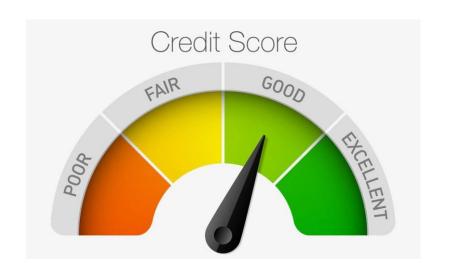


- Reconhecimento de caracteres.
- Classificação de texto (e.g., notícias).
- Classificação de sentimentos.
- Classificação do doenças (e.g., pulmonares).





Tarefas de classificação





- Análise de crédito para diferenciar entre clientes de baixo e alto risco.
- Detecção de fraudes bancárias (e.g., fraudes com cartão de crédito).

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

- 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 de classe positiva.
- Portanto, nesse caso, o classificador possui *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

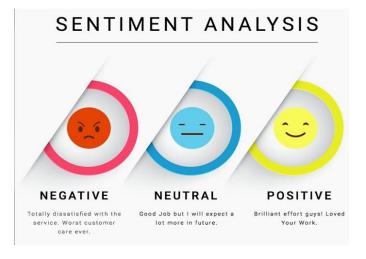
$$y(i) = \begin{cases} -1, & x(i) \in C_1 \\ 1, & x(i) \in C_2 \end{cases}.$$

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.



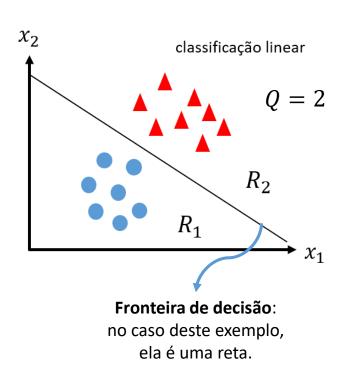


Representação da saída desejada

- 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*?

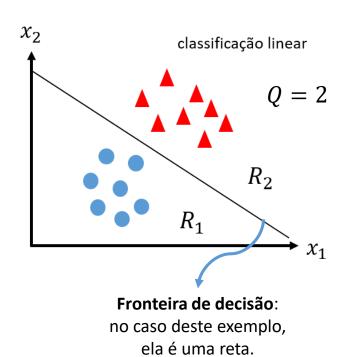
```
esportes: \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}^T política: \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}^T Assim, y(i) \in \mathbb{R}^{Q \times 1}, de maneira que o classificador realiza um mapeamento \mathbb{R}^{K \times 1} \to \mathbb{R}^{Q \times 1}. variedades: \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0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

Fronteiras de decisão de um classificador



- 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):
 - Círculos azuis pertencem à classe C_1 .
 - lacktrianger Triângulos vermelhos pertencem à classe \mathcal{C}_2 .

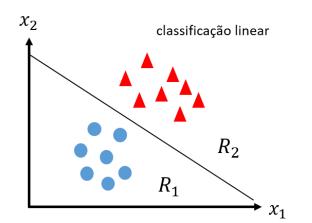
Fronteiras de decisão de um classificador

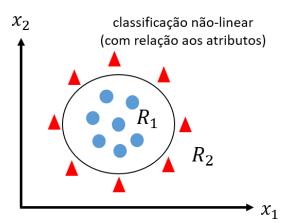


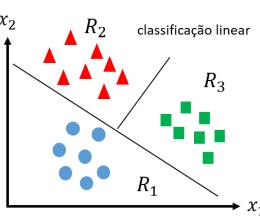
- Esse espaço pode ser dividido em *duas* regiões de decisão, R_1 e R_2 , onde cada região corresponde a uma classe.
- As regiões de decisão são separadas por fronteiras de decisão, que nada mais são do que funções.
- Na figura, como Q=2, temos apenas uma fronteira de decisão.
- Uma *fronteira de decisão* corresponde a uma superfície de separação (1D, 2D, 3D, etc.) no espaço de atributos que separa as classes.

Fronteiras de decisão de um classificador

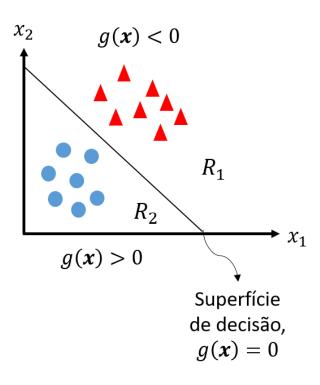
- As *superfícies de separação* podem ser *lineares* (e.g., retas e planos) ou *não-lineares* (e.g., círculos e elipses).
- As *superfícies de separação* são definidas por *funções* (lineares ou não) que separam as classes.
- Essas funções são normalmente chamadas de *funções discriminantes*, pois separam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







Funções discriminantes



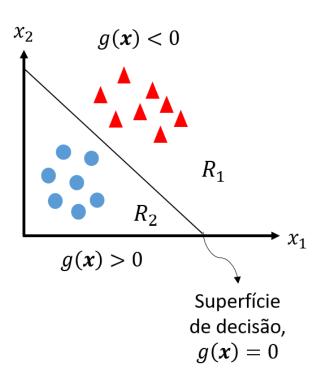
 Uma função discriminante linear pode ser escrita da seguinte forma

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

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

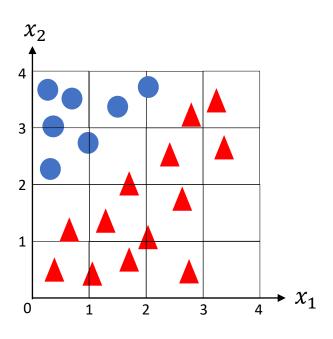
- g(x) pode ser interpretada como um *hiperplano* que separa as classes.
- Um *hiperplano* pode ser 1 ponto em 1D, uma reta em 2D, um plano em 3D, etc.
 - O coeficiente a_0 (**bias**) dá o deslocamento com relação à origem.
 - E o restante dos pesos determina a orientação do hiperplano.

Funções discriminantes

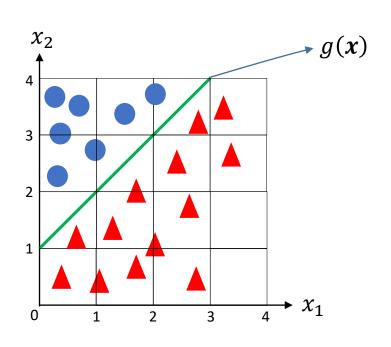


 Nosso objetivo é encontrar os pesos da função discriminante de tal forma que que a classe atribuída a um exemplo de entrada seja:

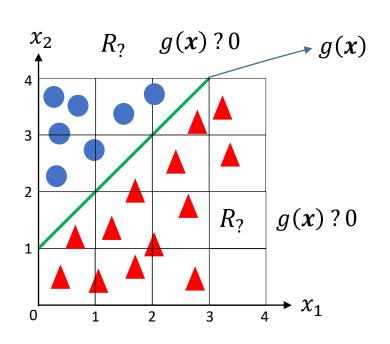
• OBS.: Podemos usar também *funções* discriminates não-lineares em relação aos atributos, e.g., $g(x) = a_0 + x_1^2 + x_2^2$ (eq. de um círculo centrado na origem, onde $a_0 = -r^2$).



- Analisem a figura ao lado.
- Temos 2 classes, 2 atributos, x_1 e x_2 , e queremos encontrar uma **função discriminante**, 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.



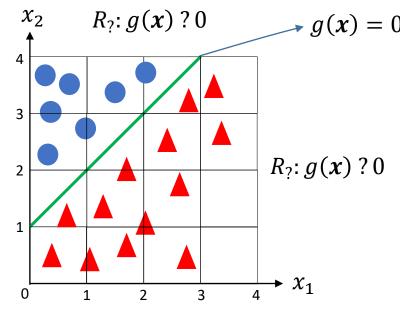
- Qual formato deve ter esta função discriminante para que ela tenha boa capacidade de generalização?
 - O formato mais simples, seguindo o princípio da navalha de Occam, é o de uma *reta* traçada no plano formado por x_1 e x_2 .



- Visualmente, nós traçamos a reta em uma posição que separe as classes da melhor forma possível.
- A *função discriminante* que representa esta reta no *espaço* criado por x_1 e x_2 é dada pelo *plano*

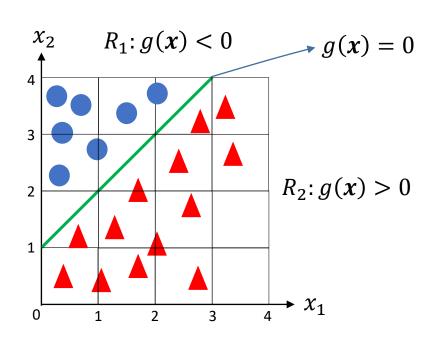
$$g(x) = a_0 + a_1 x_1 + a_2 x_2$$

- Agora que definimos o formato da função e sua posição no gráfico, precisamos encontrar os pesos e, com isso, definir as regiões de decisão.
- Como podemos encontrar os pesos?

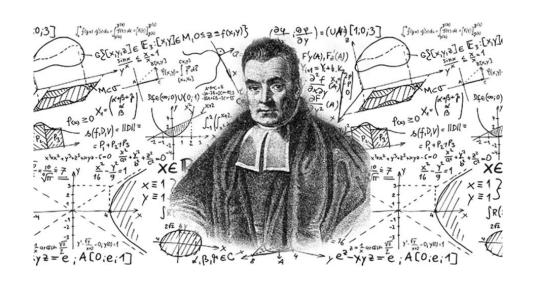


- Se temos 3 incógnitas, precisamos de um sistema com 3 equações:
 - $(x_1 = 0, x_2 = 1) \rightarrow 0 = a_0 + a_2 : a_0 = -a_2$
 - $(x_1 = 1, x_2 = 2) \to 0 = a_0 + a_1 + 2a_2 : a_1 = -(a_0 + 2a_2)$
 - $(x_1 = 2, x_2 = 3) \rightarrow 0 = a_0 + 2a_1 + 3a_2 : a_1 = -(a_0 + 3a_2)/2$
- Resolvendo o sistema,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

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

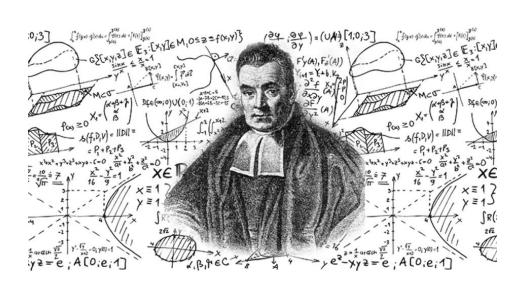


- Agora, vamos definir as **regiões de decisão** substituindo alguns valores em $g(x) = 1 + x_1 x_2$.
 - $x_1 = 1$ e $x_2 = 1$ resulta em g(x) > 0. ✓ Região da classe *positiva*, C_2 .
 - $x_1 = 1$ e $x_2 = 3$ resulta em g(x) < 0. ✓ Região da classe *negativa*, C_1 .
 - $x_1 = 1$ e $x_2 = 2$ resulta 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.
- O classificador pode ser implementado como uma estrutura de controle de fluxo.

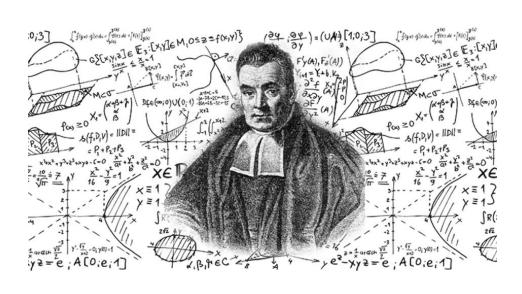


- A teoria Bayesiana de decisão é uma abordagem estatística para o problema de classificação.
- Ela explora o conhecimento
 - das probabilidades das classes,
 - dos atributos e
 - dos custos associados a cada decisão,

para realizar a classificação dos exemplos de entrada.



- Vamos considerar que um exemplo a ser classificado seja descrito pelo vetor de atributos $x \in \mathbb{R}^{K \times 1}$.
- Cada exemplo pertence a uma, e somente uma, classe \mathcal{C}_q , sendo que existem ao todo Q classes possíveis.
 - $P(C_q)$ denota a **probabilidade a priori** associada à classe C_q .
 - Em outras palavras, $P(C_q)$ indica a **probabilidade de um exemplo arbitrário** (e desconhecido) **pertencer à classe** C_q .
- Agora vamos supor que um exemplo x seja observado.



- De posse dos atributos deste exemplo, qual deve ser a decisão quanto à classe a que ele pertence?
 - Uma opção intuitiva e bastante poderosa é escolher a classe que se mostre a mais provável tendo em vista os atributos do exemplo, x.
 - Ou seja, a decisão é tomada em favor da classe cuja probabilidade a posteriori (i.e., probabilidade após a observação de x) seja máxima.
 - A probabilidade a posteriori corresponde à probabilidade condicional

$$P(C_q|\mathbf{x}).$$

Como calculamos $P(C_q|x)$?

Teorema de Bayes

$$P(C_q|\mathbf{x}) = \frac{P(\mathbf{x}|C_q)P(C_q)}{P(\mathbf{x})}, \forall q,$$

onde o termo $P(x|C_q)$ é denominado de *verossimilhança* (*likelihood*) e o termo P(x) é normalmente chamado de *evidência*.

Máxima probabilidade a posteriori (MAP)

- Esta forma de classificação é conhecida como o critério da máxima probabilidade a posteriori (MAP, do inglês maximum a posteriori probability).
- Assim, a decisão para o exemplo x é dada pela classe C_q que maximiza $P(C_i|x)$, i.e., em forma matemática

MAP:
$$C_q = \arg \max_{C_i, i=1,...,Q} P(C_i|\mathbf{x})$$
.

• A solução da equação acima é equivalente a maximizar seu numerador, $P(x|C_i)P(C_i)$, de forma que

MAP:
$$C_q = \arg \max_{C_i, i=1,...,Q} P(\boldsymbol{x}|C_i)P(C_i),$$

já que o denominador P(x) não depende das classes testadas, servindo apenas como fator de escala no critério.

Máxima verossimilhança (ML)

- O decisor de máxima verossimilhança (ML, do inglês maximum likelihood) parte do pressuposto de que não há informação estatística sobre as classes, i.e., sobre $P(C_i)$.
- Portanto, o critério ML toma a decisão em favor da classe C_q que maximiza a probabilidade de verossimilhança, $P(x|C_i)$ ML: $C_q = \arg\max_{C_i, i=1,...,Q} P(x|C_i)$.
- OBS.1: a diferença entre os critérios MAP e ML está em o MAP incorporar o conhecimento das *probabilidades a priori*, i.e., $P(C_i)$.
- OBS.2: caso as *classes sejam equiprováveis*, i.e., $P(C_i) = 1/Q, \forall i$, então, maximizar a *probabilidade a posteriori* dá a mesma solução que o ML.

Exemplo: diagnóstico de doenças

- Vamos supor que estamos trabalhando no diagnóstico de uma nova doença e que fizemos testes em 100 indivíduos distintos.
- Após coletarmos os resultados, descobrimos que 20 deles *realmente* possuíam a doença (20%) e 80 estavam saudáveis (80%).
- Dos indivíduos que realmente possuíam a doença, 90% receberam positivo no teste da doença.
- 30% dos que não possuíam a doença também receberam positivo no teste.
- **Pergunta**: Se um novo indivíduo realizar o teste e receber um resultado positivo, qual a probabilidade dele realmente ter a doença?

Exemplo: diagnóstico de doenças (solução)

Informações que possuímos:

- Pergunta em forma probabilistica: $P(\text{doença} \mid +)$, ou seja, probabilidade do indivíduo ter a doença dado que o resultado observado é positivo?
- Probabilidades:

P(+ doença) = 0.9	$P(+ \text{sem_doença}) = 0.3$			
<i>P</i> (doença) = 0.2	$P(\text{sem_doença}) = 0.8$			
$P(+) = P(+ \text{doença})P(\text{doença}) + P(+ \text{sem_doença})P(\text{sem_doença}) = 0.42$				

A probabilidade dele não ter a doença mesmo tendo seu

• Usando o teorema de Bayes

$$P(\text{doença}|+) = \frac{P(+|\text{doença})P(\text{doença})}{P(+)} = 0.429$$
 teste positivo é de aproximadamente 57%, ou seja, a probabilidade de **falsos positivos** é alta. Portanto, este não é um teste confiável.
$$P(\text{sem_doença}|+) = \frac{P(+|\text{sem_doença})P(\text{sem_doença})}{P(+)} = 0.571$$

Classificador naïve Bayes

- São classificadores que assumem que os atributos são estatisticamente independentes uns dos outros.
- Ou seja, a alteração do valor de um *atributo*, não influencia diretamente ou altera o valor de qualquer um dos outros atributos.
- Assim a probabilidade da classe \mathcal{C}_q dado o vetor de atributos $oldsymbol{x}$ pode ser reescrita como

$$P(C_q|\mathbf{x} = [x_1 \cdots x_K]^T)$$

$$= \frac{P(\mathbf{x}|C_q)P(C_q)}{P(\mathbf{x})}$$

$$= \frac{P(x_1|C_q)\dots P(x_K|C_q)P(C_q)}{P(x_1)\dots P(x_K)}.$$

Classificador naïve Bayes

• Com a independência dos atributos, os critérios MAP e ML são dados por MAP: $C_q = \arg\max_{C_i, i=1,...,Q} P(x_1|C_i) ... P(x_K|C_i) P(C_i)$,

ML:
$$C_q = \arg \max_{C_i, i=1,...,Q} P(x_1|C_i) ... P(x_K|C_i)$$
.

- Aplicações típicas do classificador naïve Bayes incluem
 - filtragem de spam,
 - classificação de documento,
 - de sentimentos,
 - detecção de modulações digitais, etc.

Classificador naïve Bayes

Vantagens

- Fácil de ser **implementado** e altamente **escalável**.
- Funciona bem mesmo com poucos dados.
- Classificação rápida e, portanto, pode ser utilizado em aplicações de tempo real.
- Além de simples, pode apresentar desempenho melhor do que métodos de classificação altamente sofisticados em algumas aplicações.

Desvantagens

- Assume que todos os atributos são independentes, o que muitas vezes não é verdade na prática.
- Não consegue classificar caso uma das probabilidades condicionais (i.e., verossimilhanças) seja igual a zero, mas existem formas de se driblar esse problema (e.g., técnica da suavização de Laplace).
- É necessário que se conheça ou assuma as probabilidades condicionais dos atributos.

Tipos de classificadores naïve Bayes

- Na prática, as probabilidades condicionais, i.e., as **verossimilhanças**, dos atributos x_k de uma classe, C_q , $P(x_k|C_q)$, $\forall k$, são geralmente modeladas usando-se o mesmo tipo de distribuição de probabilidade, como as distribuições Gaussiana, Multinominal e de Bernoulli.
- Portanto, tem-se três tipos diferentes de classificadores dependendo da suposição feita para a probabilidade condicional $P(x_k|C_q)$:
 - Classificador naïve Bayes Gaussiano
 - Classificador naïve Bayes Multinomial
 - Classificador naïve Bayes Bernoulli

Classificador naïve Bayes Gaussiano

- Até agora, vimos os cálculos de probabilidade quando os *atributos* são *categóricos*.
- Mas como calcular as probabilidades quando os atributos são variáveis contínuas?
- Quando lidamos com *atributos*, x_1 , ..., x_K , que apresentam *valores contínuos*, uma suposição típica é que os valores dos atributos sejam distribuídos de acordo com uma *distribuição normal* (ou *Gaussiana*).
- Para se encontrar os *parâmetros* do classificador faz-se o seguinte:
 - Primeiro, segmenta-se os atributos, x_1 , ..., x_K , de acordo com a classe a que pertencem;
 - Em seguida, calcula-se a média, μ_{x_k,C_q} , e a variância, $\sigma^2_{x_k,C_q}$, de cada atributo x_k em relação à classe, C_q , a que pertence.

Classificador naïve Bayes Gaussiano

• Assim, a probabilidade condicional $P(x_k|C_q)$ pode ser calculada inserindo-se o valor de x_k na equação da **distribuição Normal parametrizada** com μ_{x_k,C_q} e $\sigma^2_{x_k,C_q}$.

$$P(x_k|C_q) = \frac{1}{\sigma_{x_k,C_q}\sqrt{2\pi}}e^{-\frac{(x_k - \mu_{x_k,C_q})^2}{2\sigma_{x_k,C_q}^2}}.$$

• **OBS**.:

- Além da suposição de independência dos atributos, esta é outra suposição forte, pois muitos atributos não seguem uma distribuição normal.
- Embora isso seja verdade, supondo uma distribuição normal torna os cálculos muito mais fáceis.

Exemplo: Probabilidade da prática de esportes

Nesse exemplo vamos usar o classficador *Naïve Bayes Gaussiano* para calcular a probabilidade dos jogadores jogarem ou não, com base nas condições climáticas. Baseado nos dados abaixo, qual a probabilidade dos jogadores jogarem se temperatura = 25 °C e humidade = 62%?

Temperatura [°C]	Humidade [%]	Jogar?
29.44	85	Não
26.67	90	Não
28.33	86	Sim
21.11	96	Sim
20.00	80	Sim
18.33	70	Não
17.78	65	Sim
22.22	95	Não
20.56	70	Sim
23.89	80	Sim
23.89	70	Sim
22.22	90	Sim
27.22	75	Sim
21.67	91	Não

Exemplo: Probabilidade da prática de esportes

Primeiro, precisamos calcular a média e variância para cada atributo, ou seja, para temperatura e humidade.

Temperatura [°C]		
E[temp. jogar=sim]	22.78	
std(temp. jogar=sim)	3.42	
E[temp. jogar=não]	23.67	
std(temp. jogar=não)	4.39	

Humidade [%]		
E[hum. jogar=sim]	79.11	
std(hum. jogar=sim)	10.22	
E[hum. jogar=não]	86.20	
std(hum. jogar=não)	9.73	

$$\sigma_{x_k,C_q}^2 = \sum_{i} \frac{(x_k(i) - \mu_{x_k,C_q})^2}{n-1}$$

$$P(\text{temp.=25 | jogar=sim}) = \frac{1}{3.42\sqrt{2\pi}} e^{-(25-22.78)^2/2(3.42)^2} = 0.0944 \qquad P(\text{hum.=62 | jogar=sim}) = \frac{1}{10.22\sqrt{2\pi}} e^{-(62-79.11)^2/2(10.22)^2} = 0.0096$$

$$P(\text{temp.=25 | jogar=não}) = \frac{1}{4.39\sqrt{2\pi}} e^{-(25-23.67)^2/2(4.39)^2} = 0.0869 \qquad P(\text{hum.=62 | jogar=não}) = \frac{1}{9.73\sqrt{2\pi}} e^{-(62-86.2)^2/2(9.73)^2} = 0.0019$$

Agora calculamos as probabilidades:

- $P(\text{jogar}=\text{sim} \mid \text{temp.}=25, \text{hum.}=62) = P(\text{temp.}=25 \mid \text{jogar}=\text{sim}) P(\text{hum.}=62 \mid \text{jogar}=\text{sim}) P(\text{jogar}=\text{sim}) = 5.83e-4$
- $P(\text{jogar}=\text{n}\tilde{\text{a}}\text{o} \mid \text{temp.}=25, \text{hum.}=62) = P(\text{temp.}=25 \mid \text{jogar}=\text{n}\tilde{\text{a}}\text{o}) P(\text{hum.}=62 \mid \text{jogar}=\text{n}\tilde{\text{a}}\text{o}) P(\text{jogar}=\text{n}\tilde{\text{a}}\text{o}) = 5.78e-5$

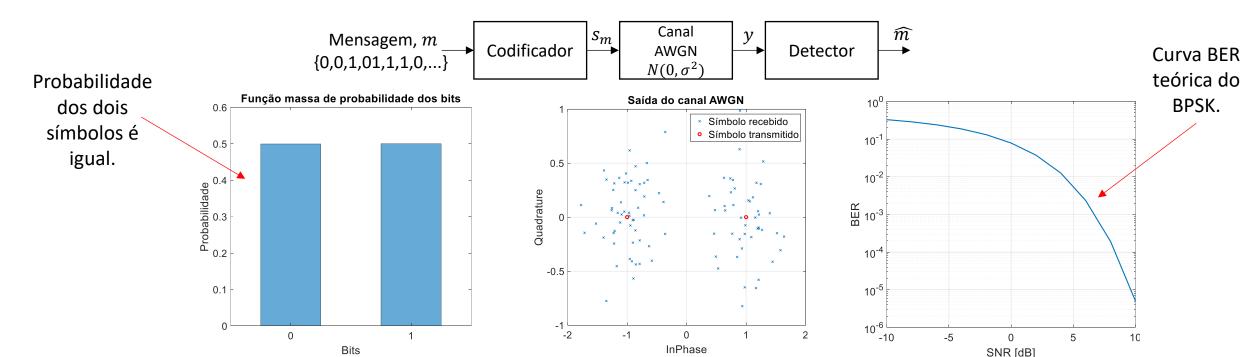
Portanto, a probabilidade é maior para o caso deles jogarem.

Exemplo: Detecção de símbolos BPSK em canais AWGN

- Imagine um codificador que converte o m-ésimo bit de uma mensagem composta por 0s e 1s nos símbolos s_0 = -1 e s_1 = 1, para m = 0 e 1, respectivamente.
- Em seguida, os símbolos codificados passam por um canal AWGN cuja saída é dada por

$$y = s_m + w$$
, onde $w \sim N(0, \sigma^2)$.

• Finalmente, o detector tem a tarefa de recuperar os bits transmitidos de tal forma que a probabilidade de erro, $P_e = P(\widehat{m} \neq m)$, seja minimizada.



Exemplo: Detecção de símbolos BPSK em AWGN

• Detector MAP para esse problema é dado por:

$$S_m = \arg \max_{S_m, m=0,1} P(S_m|y) = \arg \max_{S_m, m=0,1} P(y|S_m)P(S_m)$$

• Se o símbolo s_0 é transmitido, então o sinal recebido é dado por: $y = s_0 + w$

$$P(y|s_0) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}}e^{-(y+1)^2/2\sigma^2}.$$

• Se o símbolo s_1 é transmitido, então o sinal recebido é dado por: $y = s_1 + w$

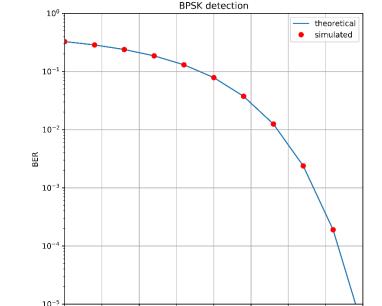
$$P(y|s_1) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}}e^{-(y-1)^2/2\sigma^2}.$$

• Como $P(S_0) = P(S_1) = 1/2$, então o detector MAP é equivalente ao ML, e assim

$$S_m = \arg \max_{S_m, m=0,1} \frac{1}{\sigma \sqrt{2\pi}} e^{-(y-S_m)^2/2\sigma^2} = \arg \max_{S_m, m=0,1} (y-S_m)^2.$$

Exemplo: Detecção BPSK com Scikit-Learn

```
# Import all necessary libraries.
import numpy as np
                                                          Importa classe GaussianNB do
from scipy.special import erfc
                                                          módulo naive bayes do biblioteca
from sklearn.naive bayes import GaussianNB
                                                          SciKit-Learn.
from sklearn.model selection import train test split
# Number of BPSK symbols to be transmitted.
                                                          Instancia objeto da classe
N = 1000000
                                                          GaussianNB.
# Instantiate a Gaussian naive Bayes classifier.
gnb = GaussianNB() 	
# Train GNB model with high SNR value.
# Create Es/N0 vector.
EsNOdB = np.arange(-10,12,2)
ber theo = ber simu = np.zeros(len(EsN0dB))
for idx in range(0,len(EsN0dB)):
  EsNOLin = 10.0**(-(EsNOdB[idx]/10.0))
  # Generate N BPSK symbols.
  x = (2.0 * (np.random.rand(N) >= 0.5) - 1.0).reshape(N, 1)
  # Generate noise vector
  noise = np.sqrt(EsN0Lin/2.0)*np.random.randn(N, 1)
  # Pass symbols through AWGN channel.
  y = x + noise
  # Predict.
  detected_x = gnb.predict(y).reshape(len(y), 1)
  # Simulated BPSK BER.
                                                           Executa a classificação.
  ber simu[idx] = 1.0 * ((x != detected x).sum()) / len(y)
  # Theoretical BPSK BER.
  ber_theo[idx] = 0.5*erfc(np.sqrt(10.0**((EsN0dB[idx]/10.0))))
```



Como podemos ver, a curva simulada se aproxima da teórica.

0.0

Es/N0 [dB]

2.5

5.0

-2.5



7.5

-10.0 -7.5

-5.0

Classificador naïve Bayes Multinomial

- Com um classificador naïve Bayes multinomial, os **atributos** são **discretos** e representam as frequências com as quais determinados eventos são gerados por uma **distribuição multinomial**, com probabilidades (p_1, p_2, \dots, p_K) , onde p_k é a probabilidade de que o evento k ocorra.
- Desta forma, o vetor de atributos $\mathbf{x} = [x_1, x_2, ..., x_K]^T$ é então, um **histograma**, com x_k contando o número de vezes (i.e., frequência) que o evento k foi observado.
- Este classificador é normalmente usado para classificação de documentos, com eventos representando a ocorrência de uma palavra no documento.
- A probabilidade condicional de se observar um histograma ${\pmb x}$ dada a classe ${\it C}_q$ é dada por

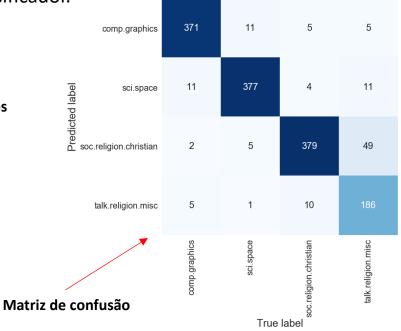
$$P(\mathbf{x}|C_q) = \frac{(\sum_k x_k)!}{\prod_k x_k!} \prod_k p_{qk}^{x_k} = \frac{(\sum_k x_k)!}{\prod_k x_k!} \prod_k P(x_k | C_q)^{x_k},$$

onde $x = [x_1, \dots, x_K]$ é o vetor que representa a frequência dos eventos e p_{qk} é a probabilidade da classe C_q gerar o atributo x_k .

Exemplo: classificador multinomial com Scikit-Learn

```
# Import all necessary libraries.
from sklearn.datasets import fetch 20newsgroups
from sklearn.naive bayes import MultinomialNB
from sklearn.feature extraction.text import CountVectorizer
from sklearn.pipeline import make pipeline
                                                   Base com 20 tópicos diferentes de
from sklearn.metrics import confusion matrix
                                                    discussão.
# Use the "20 Newsgroups corpus" from seikit to show how we might classify these
short documents into categories.
                                                   Treinamos e validamos com apenas
data = fetch 20newsgroups() 4
                                                    4 tópicos.
data.target names
# Select just a few of these categories, and download the training and testing set.
categories = ['talk.religion.misc', 'soc.religion.christian', 'sci.space', 'comp.graphics']
train = fetch 20newsgroups(subset='train', categories=categories)
test = fetch 20newsgroups(subset='test', categories=categories)
                                                                      Converte o texto em um
                                                                      conjunto de valores numéricos
# Convert a collection of text documents to a matrix of token counts.
                                                                      representativos, ou seja, uma
cv = CountVectorizer()
                                                                      matriz com o número de
# Naive Bayes classifier for multinomial models.
                                                                      ocorrências de cada palavra.
mnb = MultinomialNB()
# Create a pipeline that attaches the vectorizer to a multinomial naive Bayes
classifier.
model = make pipeline(cv, mnb)
# Train model. Apply the model to the training data.
model.fit(train.data, train.target)
                                                     Treinamento e validação do classificador.
# Run validation. Predict labels for the test data.
labels = model.predict(test.data) -
```

- Classificação de textos em categorias/classes.
- Esse exemplo usa uma base de dados de grupos de discussão disponibilizada pela biblioteca Scikit-learn.
- Ele classifica textos em 4 classes: 'religião', 'cristianismo',
 'espaço' e 'computadores'.
- O objeto da classe *CountVectorizer* cria uma matriz registrando o número de vezes que cada palavra aparece.
- A *matriz de confusão* é usada para verificar a performance do classificador.



Exemplo: ClassifyingTextMultinomialNB.ipynb

Classificador naïve Bayes Bernoulli

- Esse classificador é baseado na distribuição de Bernoulli, que é uma distribuição discreta binária.
- Portanto, esse classificador considera que os atributos são variáveis binárias (i.e., booleanas) independentes, ou seja, o atributo pode estar presente ou ausente.
- Assim como o classificador multinomial, esse classificador pode ser utilizado para tarefas de classificação de documentos, onde atributos binários da ocorrência de termos são usados ao invés da frequência dos termos.

Classificador naïve Bayes Bernoulli

• Se x_k é um *atributo booleano* que expressa a *presença* ou *ausência* do k-ésimo termo de um conjunto de termos (e.g., conjunto de palavras), então a probabilidade condicional (i.e., *verosimilhança*) de um determinado conjunto de atributos pertencer à classe C_q é dado por

$$P(x|C_q) = \prod_k p_{qk}^{x_k} (1 - p_{qk})^{(1-x_k)}$$

$$= \prod_k P(t_k|C_q)^{x_k} (1 - P(t_k|C_q))^{(1-x_k)}$$

$$= \prod_k [P(t_k|C_q)x_k + (1 - P(t_k|C_q))(1 - x_k)],$$

onde $\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 & \dots & x_K \end{bmatrix}$ é o **vetor binário** que representa a ocorrência ou não do termo, t_k , e p_{qk} é a probabilidade da classe C_q gerar o termo t_k , i.e., $P(t_k | C_q)$.

Naïve Bayes Bernoulli vs. Multinomial

- O classificador de Bernoulli usa informações binárias da ocorrência de termos, ignorando o número de ocorrências.
- Já o classificador multinomial usa informações de frequência dos termos, não ignorando múltiplas ocorrências.
- Como resultado, o modelo de Bernoulli normalmente comete muitos erros ao classificar documentos longos.
- Por exemplo, ele pode atribuir um documento inteiro à classe Ficçãocientífica devido a uma única ocorrência do termo nave espacial.

Naïve Bayes Bernoulli vs. Multinomial

• Analisando-se as verosimilhanças, percebe-se que diferentemente do classificador *multinomial*, o *Bernoulli* penaliza explicitamente a não ocorrência de um termo, t_k , já o *multinomial* simplesmente ignora um termo que não ocorre.

Bernoulli

$$P(x|C_q) = \prod_{k} [P(t_k|C_q)x_k + (1 - P(t_k|C_q))(1 - x_k)].$$

Multinomial

$$P(\mathbf{x}|C_q) = \frac{(\sum_k x_k)!}{\prod_k x_k!} \prod_k p_{qk}^{x_k} = \frac{(\sum_k x_k)!}{\prod_k x_k!} \prod_k P(x_k | C_q)^{x_k}.$$

 Portanto, o classificador de Bernoulli é bastante utilizado para classificar textos curtos, pois geralmente tem desempenho melhor e tem o benefício de classificar explicitamente a ausência de termos.

Exemplo: Classificador Bernoulli com Scikit-Learn

```
# Import all necessary libraries.
import pandas as pd
from sklearn.naive bayes import BernoulliNB
from sklearn.feature extraction.text import CountVectorizer
from sklearn.model selection import train test split
                                                       Download da base de dados.
# Read SMS data base with pandas.
url = 'https://raw.githubusercontent.com/justmarkham/pycon-2016-tutorial/master/data/sms.tsv'
sms = pd.read table(url, header=None, names=['label', 'message'])
                                                             Converte labels em
# Convert label to a numerical variable
                                                             valores discretos.
sms['label_num'] = sms.label.map({'ham':0, 'spam':1})
# Create feature and label vectors.
X = sms.message
                                                                Divide a base de dados
y = sms.label_num
                                                                em 75% treinamento e
                                                                25% validação.
# Split array into random train and test subsets.
X train, X test, y train, y test = train test split(X, y, random state=42)
                                                                          Cria matriz booleana
# Convert a collection of text documents into a matrix of token counts.
                                                                          indicando ou não a
vect = CountVectorizer(binary=True) 
                                                                         presença de uma palavra.
# Learn the vocabulary dictionary and return term-document matrix.
X_train_t = vect.fit_transform(X_train)
# Instantiate a Bernoulli Naive Bayes model.
                                                    Treinamento do classificador.
nb = BernoulliNB(binarize=None)
# Train the MultinomialNB model.
                                                                 Cria matriz boolena com a
nb.fit(X train t, y train)
                                                                 presença ou não de uma palavra
# Transform document into document-term matrix.
                                                                 para a base de validação
X test t = vect.transform(X test)
# Perform classification on an array of test vectors X test t.
y pred class = nb.predict(X test t)
                                                           Validação do classificador.
```

- Classificação de mensagens entre SPAM e não-SPAM (HAM).
- Esse exemplo usa uma base de dados de mensagens SMS baixada do GitHub.
- Ele classifica as mensagens em 2 classes: 'SPAM' e 'HAM'.
- O objeto da classe *CountVectorizer* cria uma matriz registrando se uma palavra aparece ou não (booleano) em cada mensagem.

A *matriz de confusão* é usada para verificar a performance do classificador. **Positivo** Positivo falso verdadeiro (false (true positive) 1207 30 positive) predicted label Negativo Negativo falso verdadeiro 156 (False (true negative) negative) ham spam

Exemplo: SPAMClassificationBernoulliNB.ipynb

true label

Classificação linear

- Como vimos anteriormente, 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

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

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

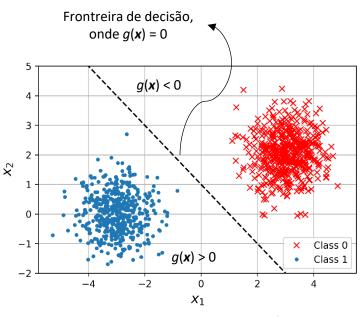
- Função de limiar de decisão é uma função que converte a saída da função discriminante linear, $a^T x$ (produto escalar), na saída desejada, ou seja, na classe C_q , q = 1, ..., Q, do objeto.
- Ela é apenas uma formalização matemática para os *if*s e *else*s que usamos para definir as classes.
- Originalmente, as funções discriminantes são formadas por equações de hiperplanos

$$g(\mathbf{x}) = a_0 + a_1 x_1 + \dots + a_K x_K = \sum_{k=0}^K a_k x_k.$$

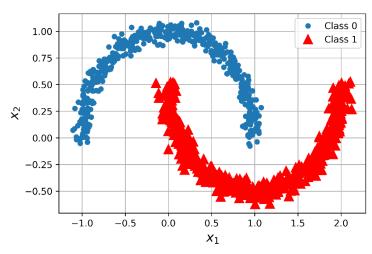
• $h_a(x)$ é conhecida como função hipótese de classificação.

Classificação linear

- Dado um *conjunto de treinamento*, a tarefa do *classificador* é a de *aprender* uma *função hipótese de classificação*, $h_a(x)$, que receba um exemplo (e.g., x_1 e x_2) e retorne 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 seja 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 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, se elas não forem *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.
 - $g(x) = (x_1 a)(x_2 b) c$, 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.

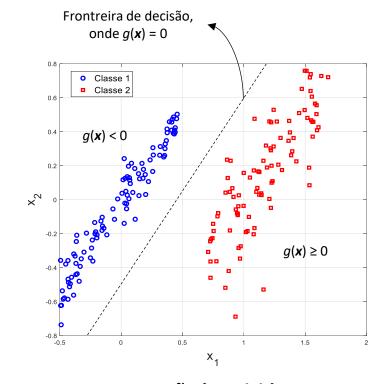
Limiar de decisão rígido

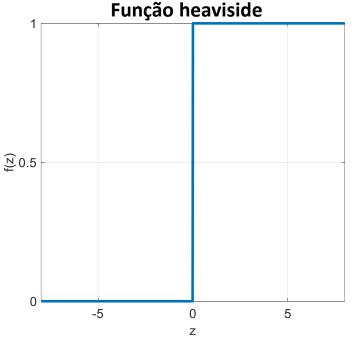
 Para o exemplo ao lado, podemos definir a função hipótese de classificação como

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

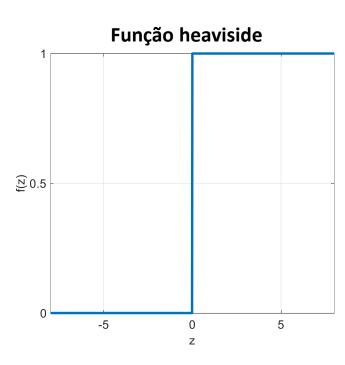
- Percebam que a saída da *função hipótese* é *binária*, ou seja, temos apenas 2 possíveis valores, 0 ou 1.
- O mapeamento entre o valor da função discriminante, g(x), e a saída 0 ou 1 é feita através da **função de limiar de decisão**, f(g(x)).
- Uma função de limiar de decisão que faça o mapeamento 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 a derivada parcial com relação aos pesos 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 Os pesos são atualizados a cada 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.

• Observem a equação de atualização dos pesos

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

- 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.
 - o Isso faz sentido pois nós queremos diminuir o valor do produto escalar $x^T a$, 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-stopping 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 modelo sobre uma classificação.
- 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 possuindo valores bem diferentes de g(x).
- Em muitas situações, nós precisamos de *previsões mais graduadas*, que indiquem incertezas quanto à classificação.
- Todos os problemas com a função de limiar rígido podem ser resolvidos com sua suavização através de sua aproximação por uma função que seja contínua, diferenciável e assuma valores reais dentro do intervalo de 0 a 1.

Qual a certeza destas classificações? R_{2} R_{2} R_{2} R_{3} R_{4} R_{5} R_{6} R_{7} R_{8} R_{1}

- 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 **confiança** deveria ser maior para pontos distantes da fronteira.
- Porém, isso não é refletido na saída do classificador com **limiar rígido**.

Classificação com função de limiar logístico

muita certeza quanto à classificação

 A função logística (ou sigmóide), mostrada na figura ao lado, é definida como

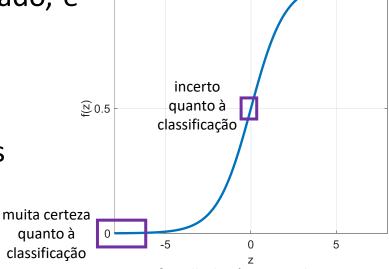
$$Logistic(z) = \frac{1}{1 + e^{-z}} \in [0, 1],$$

apresenta tais propriedades matemáticas.

• Utilizando a *função logística* como *função de limiar*, temos

$$h_a(x) = Logistic(g(x)) = \frac{1}{1 + e^{-g(x)}} \in [0, 1].$$

- g(x) pode ser um *hiperplano* ou um *polinômio*.
- A saída será um número real entre 0 e 1, o qual pode ser interpretado como a **probabilidade** da classe C_2 (i.e., **classe positiva**) dado um exemplo e o vetor de pesos, \boldsymbol{a} .
 - Por exemplo, qual é a probabilidade da classe spam (classe +) dado um email (i.e., vetor de atributos) e os pesos do modelo?
- A nova *função hipótese*, $h_a(x)$, forma uma *fronteira de decisão suave*, a qual confere a probabilidade de 0.5 para exemplos em cima da *fronteira de decisão* e se aproxima de 0 ou 1 conforme a posição do exemplo se distancia da fronteira de decisão.



A função logística realiza um mapeamento $\mathbb{R} \to [0,1]$.

Quanto mais longe da *fronteira de decisão*, mais próximo o valor de saída da *função hipótese* será de 0 ou de 1 e, portanto, mais certeza teremos sobre uma classificação.

Em resumo, quanto mais longe da fronteira, maior será o valor absoluto de g(x).

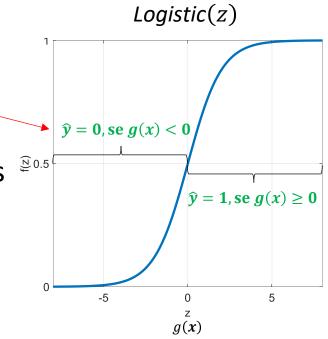
Regressão logística

- Esse classificador com função de limiar logístico é conhecido como regressor logístico.
 - É chamado de *regressor*, pois sua saída pode assumir infinitos valores dentro do intervalo 0 e 1.
- O regressor logístico pode ser usado para classificação binária, mas para isso, precisamos quantizar sua saída.
 - Se *quantiza* a saída da *função hipótese*, $h_a(x)$, nos valores 0 ou 1.
- Se a *probabilidade* estimada para um exemplo for igual ou maior do que 50%, o classificador *prediz* que o exemplo pertence à *classe positiva*, rotulada como 1, caso contrário, *prediz* que pertence à *classe negativa*, rotulada como 0.
- Ou seja, a saída *quantizada* do *regressor logístico* é dada por

Classe =
$$\hat{y} = \begin{cases} 0 \text{ (classe } C_1 - \text{Negativa), se } h_a(x) < 0.5 \\ 1 \text{ (classe } C_2 - \text{Positiva), se } h_a(x) \ge 0.5 \end{cases}$$

Regressão logística

- Notem que Logistic(z) < 0.5 quando z < 0 e $Logistic(z) \ge 0.5$ quando $z \ge 0$, portanto, o modelo de **regressão logística** prediz a classe positiva, C_2 , (i.e., $\hat{y} = 1$) se $g(x) \ge 0$ e C_1 (i.e., $\hat{y} = 0$) se g(x) < 0.
- A *regressão logística* funciona usando *combinação linear dos atributos* (i.e., hiperplano ou polinômio), para que várias fontes de informação (i.e., atributos) possam ditar a saída do modelo.
- Os parâmetros do modelo são os pesos associados aos vários atributos e representam a importância relativa de cada atributo para o resultado.
- Mesmo sendo uma técnica bastante simples, a regressão logística é muito utilizada em várias aplicações do mundo real em áreas como medicina, marketing, análise de crédito, etc.
- Além disto, toda a teoria por trás da *regressão logística* foi a base para a criação das primeiras *redes neurais*.



Exemplos: classificar críticas de filmes como positivas ou negativas, probabilidade de um paciente desenvolver um doença, detecção de spam, classificar transações bancárias como fraudulentas ou não, etc.

Propriedades da regressão logística

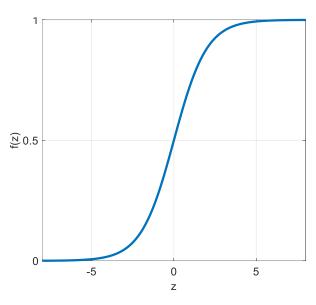
- Os valores de saída da *função hipótese*, $h_a(x)$, ficam restritos ao intervalo $0 \le h_a(x) \le 1$.
- A saída de $h_a(x)$ representa a **probabilidade da classe positiva**, C_2 , dado o vetor de atributos x e um dado vetor de pesos, a.
- Ou seja, $h_a(x)$ dá a probabilidade condicional da classe positiva, C_2 :

$$h_{\boldsymbol{a}}(\boldsymbol{x}) = P(C_2 \mid \boldsymbol{x}; \boldsymbol{a}).$$

• Consequentemente, o complemento de $h_{a}(x)$, ou seja,

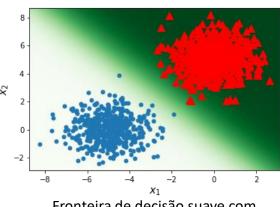
$$(1 - h_a(x)) = P(C_1 \mid x; a),$$

é a probabilidade condicional da *classe negativa*, C_1 .

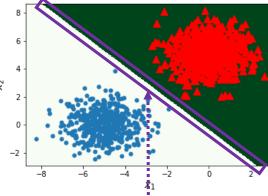


Propriedades da regressão logística

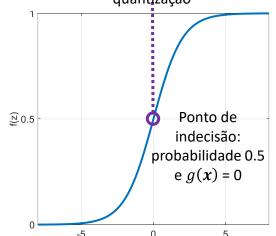
- A fronteira de decisão do regressor logístico é suave, mas após a quantização de sua saída, ela se torna rígida.
- A fronteira de decisão rígida (classificador) é determinada quando há uma indecisão entre as classes, ou seja, quando $P(C_1 \mid x; a) = P(C_2 \mid x; a)$, que ocorre quando $P(C_2 \mid x; a) = h_a(x) = 0.5$.
- Observando a figura da *função logística*, nós percebemos que Logistic(z) = 0.5 quando z = 0.
- Ou seja, quando g(x) = 0 (x se encontra em cima da **função discriminante**), a probabilidade de x pertencer à classe C_1 ou C_2 é de 50% para as duas classes, indicando que o classificador está indeciso.



Fronteira de decisão suave com função logística.

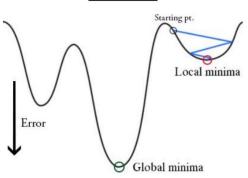


Fronteira de decisão rígida após a quantização



- Para treinarmos um *regressor logístico* e encontrarmos os *pesos* da *função hipótese*, nós precisamos, assim como fizemos com a *regressão linear*, definir uma *função de erro*.
- Porém, adotar o erro quadrático médio como função de erro não é uma boa escolha para a adaptação dos pesos no caso da regressão logística como veremos a seguir.
- A função de erro utilizando o erro quadrático médio é dada por

$$J_{e}(\boldsymbol{a}) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} (y(i) - h_{\boldsymbol{a}}(\boldsymbol{x}(i)))^{2},$$
$$= \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} (y(i) - Logistic(g(\boldsymbol{x}(i))))^{2}.$$

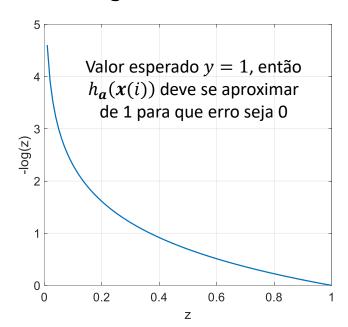


- Como Logistic(.) é uma função não-linear, $J_e(a)$ não será, consequentemente, uma função convexa, de forma que a superfície de erro poderá apresentar vários mínimos locais que vão dificultar o aprendizado (e.g., o algoritmo do gradiente descendente pode ficar preso em um mínimo local).
- Ideia: encontrar uma *função de erro* que tenha *superfície de erro convexa*, facilitando o encontro dos pesos por algoritmos baseados no gradiente descendente.
- Uma proposta intuitiva para a função de erro para cada exemplo de entrada é dada por

$$Erro(h_a(x(i)); y(i)) = \begin{cases} -\log(h_a(x(i))), & \text{se } y(i) = 1\\ -\log(1 - h_a(x(i))), & \text{se } y(i) = 0 \end{cases}$$

onde y(i) é o i-ésimo valor esperado (i.e., rótulo) e log(.) é o logaritmo natural.

Veremos a seguir o motivo desta escolha.





- As figuras ao lado mostram as duas situações possíveis para a *função de erro*.
- Como podemos observar, a transformação aplicada a cada saída do regressor logístico reflete o *erro de classificação*.
- Unindo-se as duas funções, obtém-se uma função convexa.

- O uso dessa *função de erro* faz sentido pois:
 - O valor de $-\log(z)$ se torna muito grande quando z se aproxima de 0, então o erro será grande se o classificador estimar uma probabilidade próxima a 0 para um exemplo positivo (i.e., pertencente à classe C_2)
 - O valor de $-\log(1-z)$ será muito grande se o classificador estimar uma probabilidade próxima de 1 para um exemplo negativo (i.e., pertencente à classe C_1).
 - Por outro lado, $-\log(z)$ se torna próximo de 0 quando z se aproxima de 1, portanto, o erro será próximo de 0 se a probabilidade estimada for próxima de 1 para um exemplo positivo.
 - O valor $-\log(1-z)$ se torna próximo de 0 quando z se aproxima de 0, portanto, o erro será próximo de 0 para um exemplo negativo.

• Nós podemos unir a função de erro para cada exemplo em uma expressão única, dada por

$$Erro\left(h_a\big(x(i)\big);y(i)\right) = \underbrace{-y(i)\log(h_a\big(x(i)\big))}_{\text{S\'o exerce influência no erro se }y=1} \underbrace{-(1-y(i))\log(1-h_a\big(x(i)\big))}_{\text{S\'o exerce influência no erro se }y=0}.$$
 Erro para um único exemplo

• Com isto, podemos definir a seguinte *função de erro médio*:

$$J_{e}(\mathbf{a}) = -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} y(i) \log \left(h_{\mathbf{a}}(\mathbf{x}(i)) \right) + \left(1 - y(i) \right) \log \left(1 - h_{\mathbf{a}}(\mathbf{x}(i)) \right)$$

$$= -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} y(i) \log(P(C_{2} \mid \mathbf{x}(i); \mathbf{a})) + \left(1 - y(i) \right) \log(P(C_{1} \mid \mathbf{x}(i); \mathbf{a})) \qquad \qquad y(i) \in \{0, 1\} \forall i$$

$$= -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{q=1}^{Q} 1\{y(i) + 1 = q\} \log(P(C_{q} \mid \mathbf{x}(i); \mathbf{a})),$$

onde $1\{\cdot\}$ é a *função indicadora*: $1\{uma afirmação verdadeira\} = 1 e <math>1\{uma afirmação falsa\} = 0$.

- A má notícia é que não existe uma *equação de forma fechada* conhecida para encontrar os pesos que minimizem essa *função de erro* (ou seja, não há um equivalente da *equação normal*).
- A boa notícia é que essa *função de erro também é convexa* e, portanto, é garantido que o algoritmo do *gradiente descendente* encontre o mínimo global (dado que a *taxa de aprendizagem* não seja muito grande e que se espere tempo suficiente para a convergência).

- Portanto, da mesma forma como fizemos com a regressão linear, usamos o algoritmo do gradiente descendente para encontrar os pesos que minimizam a função de erro médio.
- Na sequência, vamos encontrar o vetor gradiente para implementar o gradiente descendente.
- Antes de encontrarmos o **vetor gradiente** de $J_e(a)$, vamos reescrever a **função de erro** utilizando as seguintes equivalências

$$\log(h_{a}(x(i))) = \log\left(\frac{1}{1 + e^{-x(i)^{T}a}}\right) = -\log\left(1 + e^{-x(i)^{T}a}\right),$$

$$\log(1 - h_{a}(x(i))) = \log\left(1 - \frac{1}{1 + e^{-x(i)^{T}a}}\right) = -x(i)^{T}a - \log\left(1 + e^{-x(i)^{T}a}\right).$$

• Assim, a nova expressão para a função de erro médio é dada por

$$J_e(a) = -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} -y(i) \log \left(1 + e^{-x(i)^T a} \right) + (1 - y(i)) \left[-x(i)^T a - \log \left(1 + e^{-x(i)^T a} \right) \right]$$

• O termo $-y(i)\log\left(1+e^{-x(i)^Ta}\right)$ é cancelado com um dos elementos gerados a partir do produto envolvido no segundo termo, de forma que

$$J_e(a) = -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} -x(i)^T a + y(i)x(i)^T a - \log(1 + e^{-x(i)^T a}).$$

• Se $-\mathbf{x}(i)^T \mathbf{a} = -\log\left(e^{\mathbf{x}(i)^T \mathbf{a}}\right)$, então $-\mathbf{x}(i)^T \mathbf{a} - \log\left(1 + e^{-\mathbf{x}(i)^T \mathbf{a}}\right) = -\log\left(1 + e^{\mathbf{x}(i)^T \mathbf{a}}\right).$

• Desta forma, a função de erro médio se torna

$$J_e(a) = -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} y(i) x(i)^T a - \log \left(1 + e^{x(i)^T a} \right).$$

• Em seguida, encontramos o *vetor gradiente* de cada termo da equação acima.

• Assim, o *vetor gradiente* do primeiro termo da equação anterior é dado por

$$\frac{\partial [y(i)\mathbf{x}(i)^T \mathbf{a}]}{\partial \mathbf{a}} = y(i)\mathbf{x}(i)^T$$

• O vetor gradiente do segundo termo da equação anterior é dado por

radiente do segundo termo da equação anterior é da
$$\frac{\partial \left[\log\left(1+e^{x(i)^Ta}\right)\right]}{\partial a} = \frac{1}{1+e^{x(i)^Ta}}e^{x(i)^Ta}x(i)^T$$

$$= \frac{1}{1+e^{-x(i)^Ta}}x(i)^T$$

$$= h_a(x(i))x(i)^T.$$

• Usamos a *regra da cadeia* para encontrar o vetor gradiente do segundo termo.

Portanto, combinando os dois resultados anteriores, temos que o vetor

gradiente da função de erro médio é dado por
$$\frac{\partial J_e(a)}{\partial a} = -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \left[y(i) - h_a(x(i)) \right] x(i)^T = -\frac{1}{N} X^T (y - \widehat{y}).$$
 Forma matricials $X \in \mathbb{R}^{N \times K+1}, y \in \widehat{y} \in \mathbb{R}^{N \times 1}$

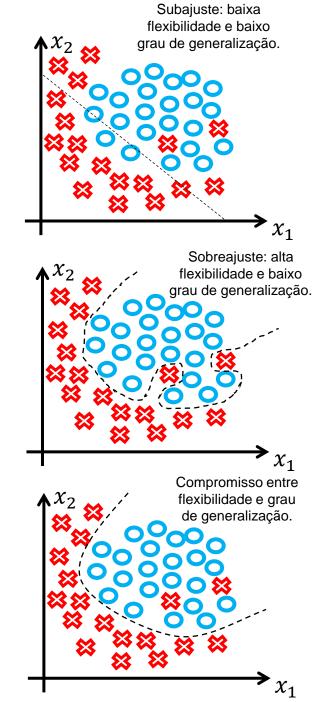
Forma matricial:

- O vetor gradiente da função de erro médio para a regressão logística é idêntico àquele obtido para a regressão linear com a função de erro quadrático médio.
- Esse resultado pode ser utilizado com *funções discriminantes*, g(x), lineares ou não-lineares, bastando apenas se alterar o formato da matriz de atributos, X.
- De posse do *vetor gradiente*, podemos usá-lo no algoritmo do *gradiente descendente* (nas versões em batelada, estocástico ou mini-batch).
- Assim, a atualização iterativa dos pesos é dada por

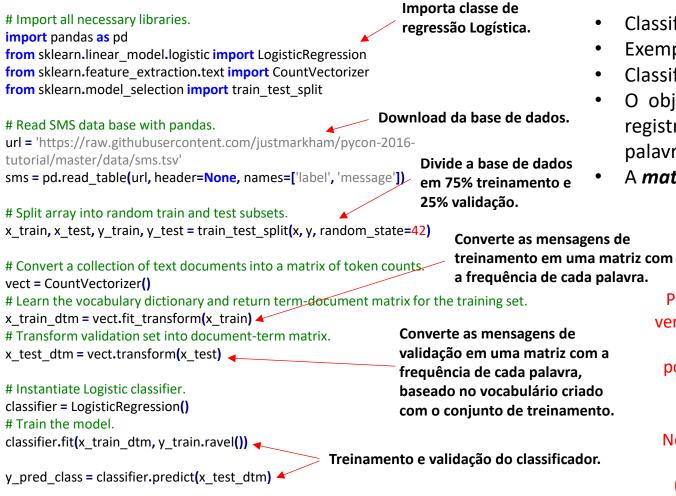
$$a = a - \alpha \frac{\partial J_e(a)}{\partial a}$$
.

Observações

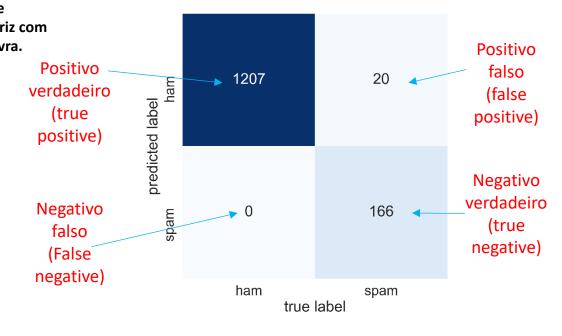
- Como vimos, a *função discriminante*, g(x), pode também assumir a forma de um *polinômio*, mas, muitas vezes, nós não sabemos qual a *melhor ordem* para este polinômio.
- Assim, como nós discutimos no caso da regressão linear, modelos de regressão logística usando polinômios também estão sujeitos à ocorrência de sobreajuste e subajuste.
 - Na primeira figura, a falta de flexibilidade da reta usada faz com que o erro de classificação seja alto.
 - Na segunda figura, a flexibilidade excessiva do modelo (explorando um polinômio de ordem elevada) dá origem a contorções na fronteira de decisão na tentativa de minimizar o erro de classificação junto aos dados de treinamento. Porém, o modelo ficou mais susceptível a erros de classificação para dados inéditos, ou seja, não irá generalizar bem.
 - Já a última figura mostra o que seria uma boa *hipótese de classificação*.
- Por isso, *técnicas de regularização* (e.g., LASSO, Ridge, Elastic-Net, Early-stopping) assim como *validação cruzada* também podem ser empregadas durante o treinamento quando não conhecemos a melhor ordem para o polinômio da *função discriminante*, g(x).



Exemplo: Regressão Logistica com SciKit-Learn



- Classificação de mensagens entre SPAM e não-SPAM.
- Exemplo usa uma base de dados baixada do GitHub.
- Classifica as mensagens em 2 classes: 'SPAM' e 'HAM'.
- O objeto da classe *CountVectorizer* cria uma matriz registrando o número de vezes (frequência) com que cada palavra aparece na mensagem.
- A *matriz de confusão* mostra a performance do classificador.



Casos multi-classe

- Até agora, nós vimos como classificar utilizando *regressão logística* quando os dados pertencem a apenas 2 classes (i.e., Q=2), mas e quando existem mais de 2 classes (i.e., Q>2)? Por exemplo
 - Reconhecimento de dígitos escritos à mão: 10 dígitos.
 - Classificação de texto: Esportes, Economia, Política, Entretenimento, etc.
 - Classificação de sentimentos: Neutro, Positivo, Negativo.
- Existem algumas abordagens para a *classificação multi-classe*:
 - Um-Contra-o-Resto
 - Um-Contra-Um
 - Regressão Softmax
- As duas primeiras podem ser aplicadas a qualquer tipo de *classificador binário* e não apenas ao *regressor logístico*.
 - Outros classificadores binários: SVM, árvores de decisão, classificadores ingênuos de Bayes.
- A terceira abordagem é uma generalização do classificador logístico para problemas multi-classe.

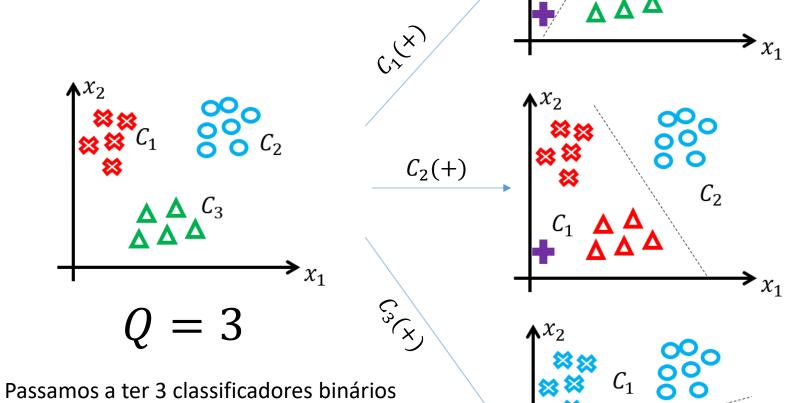
Um-Contra-o-Resto

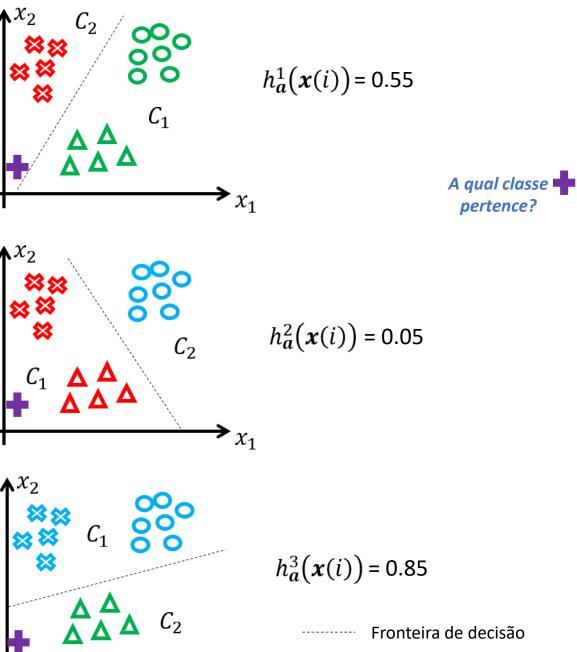
- Nesta abordagem, treina-se *um classificador binário* (e.g., *regressor logístico*), representado pela função hipótese, $h_a^q(x(i))$, para cada classe q, para predizer a probabilidade $P(C_q \mid x(i); a)$, $\forall q \in \{1, ..., Q\}$, i.e., C_q é a classe positiva, C_2 .
- Em outras palavras, cria-se Q classificadores binários, onde para cada classificador, a classe positiva, C_2 , é a q-ésima classe e a classe negativa, C_1 , é a junção de todas as outras, Q-1, classes.
 - Transformamos um problema com Q classes em Q problemas binários.
- Portanto, o q-ésimo **classificador** deve indicar a classe positiva caso o exemplo pertença à q-ésima classe, ou à classe negativa caso o exemplo pertença a qualquer outra classe.
- Após o treinamento, para cada exemplo de entrada, x(i), realiza-se Q predições e escolhe-se a classe que maximize $h_a^q(x(i))$

$$C_q = \arg\max_q h_a^q(\mathbf{x}(i)).$$

- A *vantagem* desta abordagem é que treina-se apenas *Q classificadores*.
- Uma *desvantagem* é que cada *classificador binário* precisa ser treinado com um conjunto negativo que é Q-1 vezes maior, o que pode aumentar o tempo de treinamento e a possibilidade de *classes desbalanceadas*.

Um-Contra-o-Resto





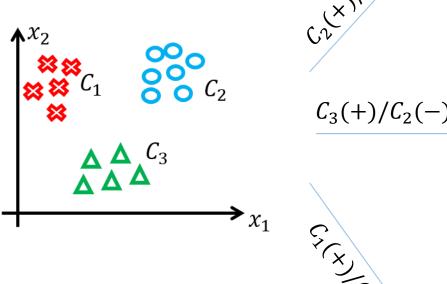
 $-x_1$

Exemplo de validação

Um-Contra-Um

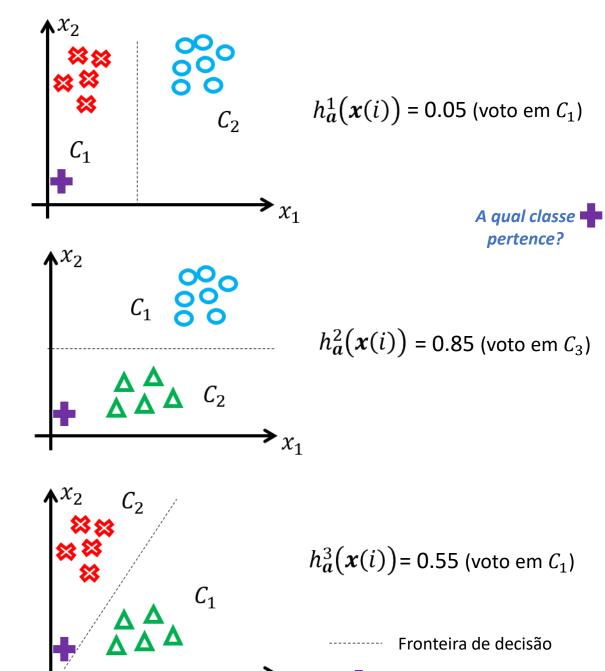
- Nesta abordagem, treina-se Q(Q-1)/2 classificadores binários.
- Cada *classificador* é construído para fazer a distinção entre exemplos pertencentes a cada um dos possíveis *pares* de classes.
 - lacktriangle Transformamos um problema com Q classes em Q(Q-1)/2 problemas binários.
 - Se Q=4, então treina-se 6 *classificadores* para classificar entre C_1/C_2 , C_1/C_3 , C_1/C_4 , C_2/C_3 , C_2/C_4 , e C_3/C_4 .
- No final, cada exemplo é classificado conforme o voto majoritário entre os classificadores.
- A principal vantagem da abordagem Um-Contra-Um é que cada classificador precisa ser treinado apenas com as duas classes que ele deve distinguir, portanto, a chance de desbalanceamento é reduzida.
- A desvantagem é que, por exemplo, se Q=10, temos que treinar 45 classificadores.

Um-Contra-Um



$$Q = 3$$

$$\frac{Q(Q-1)}{2} = 3$$



Exemplo de validação

<u>Exemplo: ClassificationOfFourClassesWithOvAandOvO.ipynb</u> Exemplo: ClassificationOfFourClassesWithOvAandOvO-SciKitLearn.ipynb

- Também conhecida como regressão logística multinomial.
 - Porque as saídas do regressor podem ser interpretadas como as probabilidades de uma variável categoricamente distribuída (as classes) dado um conjunto de variáveis (atributos e pesos).
- É uma generalização do regressor logístico para problemas com *múltiplas classes*.
- A ideia é treinar um único classificador com Q saídas, onde cada saída representa a probabilidade de um exemplo pertencer a uma das Q classes.
 - Por exemplo, para um problema com 4 classes, teríamos um único classificador, mas com 4 saídas.
- Prediz apenas uma classe de cada vez, ou seja, ele é multi-classe e não multi-label, portanto, ele deve ser usado apenas com classes mutuamente exclusivas, como por exemplo diferentes tipos de plantas, dígitos, carros, etc.
 - lacktriangle Classes mutuamente exclusivas: exemplos devem pertencer a apenas uma das Q classes.
 - Já notícias e animais, por exemplo, podem pertencer a várias a várias classes.
- Para termos um único classificador, o regressor softmax possui uma função hipótese de classificação, $h_a^q(x(i))$, e uma função discriminante, $g_q(x(i))$, para cada classe q.

• A q-ésima função hipótese de classificação, $h_a^q(x(i))$, é obtida passando-se a q-ésima função discriminante, $g_q(x(i))$, através da função softmax,

$$P(C_q \mid \mathbf{x}(i); \mathbf{a}_q) = h_{\mathbf{a}}^q(\mathbf{x}(i)) = \frac{e^{g_q(\mathbf{x}(i))}}{\sum_{j=1}^Q e^{g_j(\mathbf{x}(i))}} = \frac{e^{\mathbf{x}(i)^T \mathbf{a}_q}}{\sum_{j=1}^Q e^{\mathbf{x}(i)^T \mathbf{a}_j}} \in \mathbb{R} [0,1],$$

exponenciais normaliza o

valor da q-ésima saída de

tal forma que o somatório

das Q saídas seja igual a 1.

onde $a_q = \begin{bmatrix} a_0^q & a_1^q & \cdots & a_K^q \end{bmatrix}^T \in \mathbb{R}^{K+1 \times 1}$ é o **vetor de pesos** da q-ésima **função discriminante**, $g_q(\mathbf{x}(i))$, e i indica o número da amostra.

- Assim como com o regressor logístico, podemos usar *hiperplanos* ou *polinômios* como *funções discriminantes*.
- A *função softmax* atribui uma *probabilidade condicional*, $P(C_q \mid x(i); a_q)$, a cada classe, q, em um problema com múltiplas classes, onde a soma destas Q probabilidades deve ser igual a 1:

$$P(C_1 \mid x(i); a_1) + P(C_2 \mid x(i); a_2) + \dots + P(C_0 \mid x(i); a_0) = 1.$$

- Assim, o objetivo é encontrar um modelo (i.e., os pesos das Q funções hipótese) que atribua uma alta probabilidade para a classe alvo e, consequentemente, uma baixa probabilidade para as demais classes.
- Portanto, como fizemos anteriormente, precisamos definir uma função de erro e minimizá-la para encontrarmos os pesos das Q funções hipóteses.
- Usaremos a mesma função de erro definida para o regressor logístico, desta forma, a *função de erro médio* para a *regressão softmax* é dada por

$$J_e(A) = -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{q=1}^{Q} 1\{y(i) + 1 == q\} \log \left(h_a^q(x(i))\right), \text{ oerro tende a O quando } h_a^q(x) \text{ te$$

onde $1\{\cdot\}$ é a **função indicadora**, de modo que $1\{$ uma condição verdadeira $\}$ = 0 1 = 0 =

• A matriz ${\it A}$ contém em suas *colunas* os vetores de pesos, ${\it a}_q$, de cada umas das ${\it Q}$ funções discriminantes.

• Usando-se a codificação one-hot, a equação anterior pode ser reescrita como

$$J_e(\mathbf{A}) = -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \mathbf{y}(i)^T \log \left(\mathbf{h}_a(\mathbf{x}(i)) \right),$$

onde $y(i) = [1\{y(i) + 1 == 1\}, \dots, 1\{y(i) + 1 == Q\}]^T \in \mathbb{R}^{Q \times 1}$ é o vetor utilizando a codificação **one-hot** e $h_a(x(i)) \in \mathbb{R}^{Q \times 1}$ é o vetor com as saídas das Q **funções hipóteses**

$$h_a(\mathbf{x}(i)) = [h_a^1(\mathbf{x}(i)), \dots, h_a^Q(\mathbf{x}(i))]^T$$

$$= [P(C_1 \mid \mathbf{x}(i); \mathbf{a}_1), \dots, P(C_Q \mid \mathbf{x}(i); \mathbf{a}_Q)]^T.$$

- Notem que quando existem apenas duas classes (Q=2), a função de erro acima é equivalente à função de erro médio do regressor logístico.
 - lacktriangle Ou seja, o regressor softmax pode também ser usado quando Q=2, caso binário.
- A *função de erro médio não é linear* e, portanto, *não existe uma solução em forma fechada* para encontramos os pesos. Porém, ela é *convexa* e, portanto, é garantido que o algoritmo do *gradiente descendente* encontre o mínimo global.

- Agora que definimos uma função de erro médio, usamos o algoritmo do gradiente descendente para encontrar os pesos das Q funções discriminantes que a minimizam.
- A atualização iterativa dos **pesos** da q-ésima função discriminante, $g_q(\mathbf{x})$, é dada por

$$\boldsymbol{a}_q = \boldsymbol{a}_q - \alpha \frac{\partial J_e(A)}{\partial \boldsymbol{a}_q}$$
, $\forall q$.

• Considerando uma função discriminante linear (i.e., hiperplano), a derivada parcial da função de erro médio, $J_e(A)$, com respeito a cada vetor de pesos, a_q , tem uma expressão idêntica àquela obtida para a regressão logística:

$$\frac{\partial J_e(A)}{\partial a_q} = -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \left[1\{y(i) + 1 == q\} - h_a^q(x(i)) \right] x(i)^T = -\frac{1}{N} X^T (y_q - \widehat{y}_q).$$

ara outros formatos de função discriminante, basta alterarmos o formato da matriz **X**.

onde y_a e \hat{y}_a são vetores coluna com dimensão $N \times 1$.

Regressão Softmax: Observações

- O *vetor gradiente* da *função de erro médio* depende do formato da *função discriminante* adotada.
 - Entretanto, esta dependência afeta apenas a *matriz de atributos*, *X*.
 - Portanto, para outros formatos de função discriminante, basta alterar o formato da matriz de atributos, X.
- O regressor softmax apresenta duas propriedades:
 - $0 \le h_a^q(x(i)) \le 1$, ou seja, a saída da q-ésima função hipótese de classificação sempre será um valor dentro do intervalo [0, 1];
 - $\sum_{q=1}^{Q} h_a^q(x(i)) = \sum_{q=1}^{Q} P(C_q | x(i), a_q) = 1$, ou seja, o somatório das **probabilidades condicionais** de todas as Q classes é igual a 1.
- Estas duas propriedades fazem com que o vetor

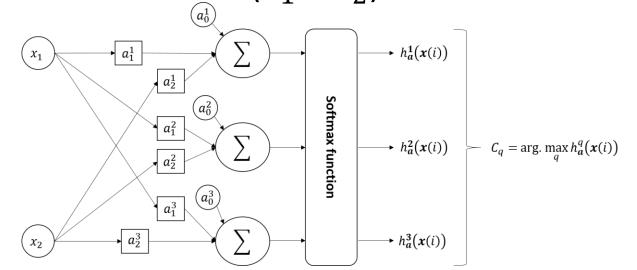
$$h_a(x(i)) = [h_a^1(x(i)), \dots, h_a^Q(x(i))]^T \in \mathbb{R}^{Q \times 1},$$

contendo todas as saídas do regressor softmax atenda aos requisitos de uma função massa de probabilidade multinomial.

• Após o treinamento, durante a fase de predição, o classificador atribui ao *i*-ésimo exemplo de entrada, x(i), a classe, q, com a **maior probabilidade estimada**, que é simplesmente a classe com maior valor para $g_q(x(i)) = x(i)^T a_q$

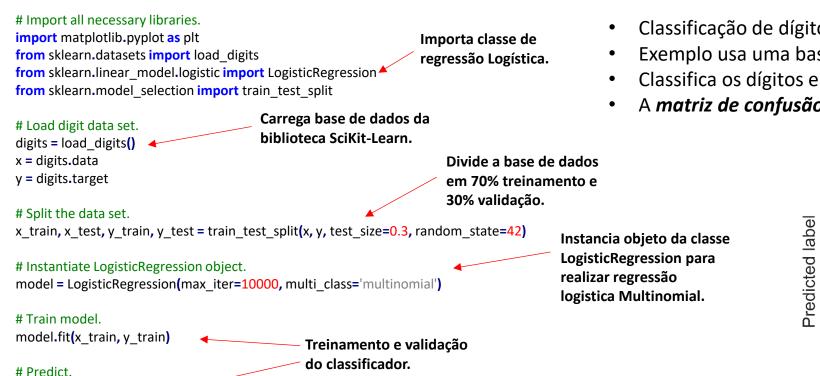
$$C_q = \arg \max_q h_a^q(\mathbf{x}(i)) = \arg \max_q P(C_q \mid \mathbf{x}(i); \mathbf{a}_q) = \arg \max_q \mathbf{x}(i)^T \mathbf{a}_q.$$

• A arquitetura de um *regressor softmax* para três classes (i.e., Q=3) e dois atributos (x_1 e x_2) é mostrada abaixo.



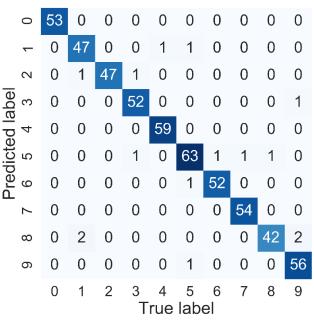
A ideia por trás da **regressão softmax** é bastante simples: dado um exemplo de entrada, x, o regressor softmax primeiro calcula uma "**pontuação**", $g_q(x) = x^T a_q$, para cada classe q, em seguida, estima a probabilidade de cada classe aplicando a função softmax às "**pontuações**", ou seja, as normaliza.

Exemplo: Regressão softmax com SciKit-Learn



y pred = model.predict(x test)

- Classificação de dígitos escritos à mão.
- Exemplo usa uma base de dados baixada do SciKit-Learn.
- Classifica os dígitos em 10 classes: 0 à 9.
- A *matriz de confusão* mostra a performance do classificador.



- A classe **LogisticRegression** usa a abordagem **um-contra-todos** por padrão quando se treina com conjuntos com mais de duas classes, mas pode-se definir o hiperparâmetro *multi_class* como "*multinomial*" para alternar para Regressão Softmax.
- Deve-se também especificar um solver que suporte a Regressão Softmax, como por exemplo o solver "lbfgs" (consulte a documentação do Scikit-Learn). A classe *LogisticRegression* também aplica a regularização L2 por padrão, que pode ser controlada usando o hiperparâmetro *C*.

Exemplo: MultiClassDigitClassification. ipvnb

- As métricas para avalição do desempenho de classificadores que estudaremos são:
 - Taxa de erro e acurácia
 - Matriz de confusão
 - O Várias métricas podem ser extraídas a partir da matriz.
 - Pontuação-F (*F-score*)
 - Curva Característica de Operação do Receptor (do inglês, Receiver Operating Characteristic - ROC)

Taxa de erro e acurácia

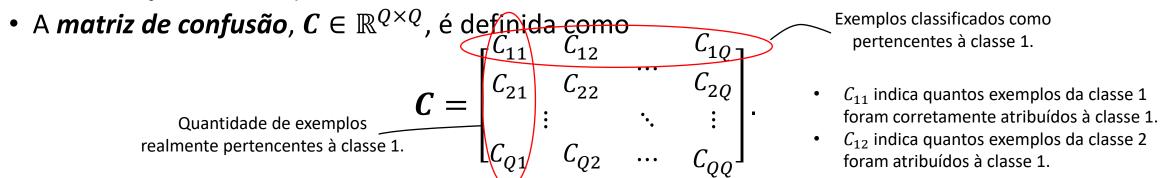
- A taxa de erro é a métrica mais direta para se avaliar o desempenho de um classificador.
- Ela corresponde à *porcentagem de exemplos classificados incorretamente* considerando o conjunto de dados disponíveis para *validação*.
- A taxa de erro é dada por

$$p_e(\hat{y}(\textbf{\textit{x}})) = \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \left(1 - \delta(y(i), \hat{y}(\textbf{\textit{x}}(i)))\right),$$
 onde $\delta(i,j) = \begin{cases} 0, \text{se } i \neq j \\ 1, \text{se } i = j \end{cases}$ é o **delta de Kronecker**, $y(i)$ é o valor esperado e $\hat{y}(\textbf{\textit{x}}(i))$ é a saída do classificador. Observe que $p_e(\hat{y}(\textbf{\textit{x}})) \in [0,1]$.

• O complemento da **taxa de erro** é conhecido como **acurácia**, e é definido por $acc(\hat{y}(x)) = 1 - p_e(\hat{y}(x))$.

Matriz de Confusão

- O nome, *matriz de confusão*, deriva do fato de que ela torna fácil verificar se o classificador está se *confundindo* (ou seja, *classificando incorretamente* os exemplos).
- A matriz de confusão contabiliza o número de classificações corretas e incorretas para cada uma das Q classes do problema.



- A diagonal principal de C fornece o número de classificações corretas.
- A q-ésima **linha** indica o total de exemplos que foram classificados como pertencentes a q-ésima classe.
- A q-ésima **coluna** indica o total de exemplos realmente pertencentes à q-ésima classe.
- A informação apresentada na matriz permite verificar quais classes o classificador tem maior dificuldade em classificar.

Matriz de Confusão

Exemplo para Q=2.

Classes	+ C ₂	Verdadeiro Positivo (TP)	Falso Positivo (FP)	
Preditas	- C ₁	Falso Negativo (FN)	Verdadeiro Negativo (TN)	
		+	-	
		C_2	C_1	
		Classes Verdadeiras		

- *Verdadeiro Positivo* (TP): número de exemplos da classe positiva, \mathcal{C}_2 , classificados corretamente.
- *Verdadeiro Negativo* (TN): número de exemplos da classe negativa, \mathcal{C}_1 , classificados corretamente.
- *Falso Positivo* (FP): número de exemplos classificados como positivos, mas que, na verdade, pertencem à classe negativa.
- *Falso Negativo* (FN): número de exemplos atribuídos à classe negativa, mas que, na verdade, pertencem à classe positiva.
- > IMPORTANTE: Algumas definições que vamos precisar a seguir:
 - N_+ define o número de exemplos pertencentes à classe positiva = TP + FN (coluna de C_2).
 - N_{-} define o número de exemplos pertencentes à classe negativa = FP + TN (coluna de C_{1}).
 - N define o número total de exemplos = TP + FN + FP + TN.

Matriz de Confusão

Nós podemos calcular diversas métricas de desempenho a partir das informações contidas na *matriz de confusão*:

 Taxa de falso negativo: é a proporção de exemplos da classe positiva classificados incorretamente.

Taxa de falso negativo =
$$p_e^+(\hat{y}(x)) = \frac{FN}{TP+FN} = \frac{FN}{N_+}$$
. $c = \begin{bmatrix} TP & FP \\ FN & TN \end{bmatrix}$

• *Taxa de falso positivo*: é a proporção de exemplos da classe negativa classificados incorretamente.

Taxa de falso positivo =
$$p_e^-(\hat{y}(x)) = \frac{FP}{TN+FP} = \frac{FP}{N_-}$$
. $c = \begin{bmatrix} TP & FP \\ FN & TN \end{bmatrix}$

Taxa de erro:

$$p_e(\hat{y}(x)) = \frac{\text{FP} + \text{FN}}{\text{N}}.$$

• Acurácia:

$$acc(\hat{y}(x)) = \frac{TP+TN}{N}.$$

Matriz de Confusão

 Precisão: é a proporção de exemplos da classe positiva corretamente classificados (TP) em relação a todos os exemplos atribuídos à classe positiva (TP+FP).

precisão
$$(\hat{y}(x)) = \frac{TP}{TP+FP}$$
. $c = \begin{bmatrix} TP & FP \\ FN & TN \end{bmatrix}$

 Sensibilidade (ou recall): também conhecida como taxa de verdadeiros positivos. É a proporção de exemplos da classe positiva corretamente classificados.

$$\operatorname{recall}(\hat{y}(\boldsymbol{x})) = \frac{\operatorname{TP}}{\operatorname{TP} + \operatorname{FN}} = 1 - p_e^+(\hat{y}(\boldsymbol{x})). \qquad c = \begin{bmatrix} TP & FP \\ FN & TN \end{bmatrix}$$

• Especificidade: também conhecida como taxa de verdadeiros negativos. É a proporção de exemplos da classe negativa corretamente classificados.

especificidade
$$(\hat{y}(x)) = \frac{TN}{TN + FP} = 1 - p_e^-(\hat{y}(x)).$$
 $c = \begin{bmatrix} TP & FP \\ FN & TN \end{bmatrix}$

Observações importantes quanto à matriz de confusão

- É possível estender as métricas obtidas com a *matriz de confusão* para o cenário multi-classes (i.e., Q > 2):
 - Por exemplo, usando a abordagem *um-contra-o-resto*, basta selecionar, uma vez, cada classe C_q , q=1,...,Q como sendo a classe positiva, enquanto todas as demais classes formam a classe negativa. Assim, obtém-se os valores das métricas para cada uma das Q classes.
- Veja o exemplo abaixo para Q=3, ou seja, \mathcal{C}_1 , \mathcal{C}_2 e \mathcal{C}_3 .

Classe C_1 é a positiva.

Classe C_2 é a positiva.

Classe C_3 é a positiva.

	+ (C ₁)	Verdadeiro Positivo (TP)	Falso Positivo (FP)	Falso Positivo (FP)
Classes Preditas	- (C ₂)	Falso Negativo (FN)	Verdadeiro Negativo (TN)	Verdadeiro Negativo (TN)
	- (C ₃)	Falso Negativo (FN)	Verdadeiro Negativo (TN)	Verdadeiro Negativo (TN)
		+ (C ₁)	- (C ₂)	- (C ₃)
		Classes Verdadeiras		

Classes Preditas	- (C ₁)	Verdadeiro Negativo (TN)	Falso Negativo (FN)	Verdadeiro Negativo (TN)
	+(C2)	Falso Positivo (FP)	Verdadeiro Positivo (TP)	Falso Positivo (FP)
	- (C ₃)	Verdadeiro Negativo (TN)	Falso Negativo (FN)	Verdadeiro Negativo (TN)
		- (C ₁)	+ (C ₂)	- (C ₃)
		Classes Verdadeiras		

		Classes Verdadeiras		
		- (C ₁)	- (C ₂)	+ (C ₃)
	+ (C ₃)	Falso Positivo (FP)	Falso Positivo (FP)	Verdadeiro Positivo (TP)
Classes Preditas	- (C ₂)	Verdadeiro Negativo (TN)	Verdadeiro Negativo (TN)	Falso Negativo (FN)
	- (C ₁)	Verdadeiro Negativo (TN)	Verdadeiro Negativo (TN)	Falso Negativo (FN)

Observações importantes quanto à matriz de confusão

Precisão diz o quão exato é o modelo em relação a todos os exemplos classificados como positivos, ou seja, quantos deles são realmente positivos.

$$\mathbf{Precis}\tilde{\mathbf{ao}} = \frac{\mathbf{True\ Positive}}{\mathbf{True\ Positive} + \mathbf{False\ Positive}}$$

- A *precisão* é uma boa medida para determinar a qualidade de classificadores quando os custos de *falsos positivos* são altos.
 - Por exemplo, na classificação de spams (verdadeiro positivo), um falso positivo significa que um ham, email legítimo, (verdadeiro negativo) foi classificado como spam. O usuário de email pode perder emails importantes se a precisão for baixa.
- Recall calcula quantas classificações positivas um classificador faz em relação a todos exemplos positivos.

$$\mathbf{Recall} = \frac{\text{True Positive}}{\text{True Positive} + \text{False Negative}} \qquad \qquad \mathbf{C} = \begin{bmatrix} TP & FP \\ FN & TN \end{bmatrix}$$

 $C = \begin{bmatrix} TP & FP \\ FN & TN \end{bmatrix}$

- O *recall* é uma boa medida para determinar a qualidade de classificadores quando houver um alto custo associado a *falsos negativos*.
 - Por exemplo, na classificação de doenças, se um paciente doente (verdadeiro positivo) for classificado como não doente (falso negativo). O custo associado ao falso negativo será extremamente alto se a doença for contagiosa.

- Entretanto, essa métrica não dá informações a respeito de quantos exemplos desta classe foram classificados de forma incorreta, ou seja, quantidade de falsos negativos.
- Por outro lado, um *recall* = 1 indica que todos os exemplos da classe positiva foram classificados como sendo pertencentes a ela, ou seja, o número de *falsos negativos* é igual a 0.
 - Porém, essa métrica não traz informações a respeito de quantos exemplos da classe negativa foram classificados como sendo pertencentes à classe positiva, ou seja, a quantidade de falsos positivos.
- Portanto, para analisarmos melhor o desempenho de um classificador, precisamos usar uma métrica que combine as duas.

Pontuação-F

- A *precisão* e o *recall* podem ser analisados conjuntamente através de uma métrica que combina as duas, chamada de *pontuação-F* (ou *F-score*).
- Ela realiza uma *média harmônica ponderada* dada pela equação F_m abaixo:

$$F_m = \frac{(m+1) \times \operatorname{recall}(\hat{y}(x)) \times \operatorname{precisão}(\hat{y}(x))}{\operatorname{recall}(\hat{y}(x)) + m \times \operatorname{precisão}(\hat{y}(x))},$$

onde $m \geq 0$ é o *fator de ponderação*.

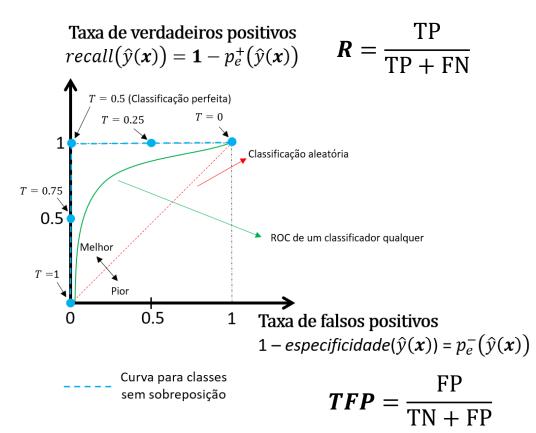
• Quando m=1, a **mesma importância** é dada para a **precisão** e para o **recall**:

$$F_1 = 2 \frac{\text{recall}(\hat{y}(x)) \times \text{precisão}(\hat{y}(x))}{\text{recall}(\hat{y}(x)) + \text{precisão}(\hat{y}(x))} = \frac{\text{TP}}{\text{TP} + \frac{\text{FN} + \text{FP}}{2}}.$$

- Valores de F_1 próximos de 1 indicam que o *classificador* obteve bons resultados tanto de *precisão* quanto de *recall*.
- Valores de m>1 dão mais importância ao $\it recall$ e valores de m<1 dão mais importância à $\it precisão$.

Curva Característica de Operação do Receptor (ROC)

- Gráfico que mostra a performance de um *classificador binário* conforme seu *limiar de discriminação (ou decisão), T*, é variado.
- A curva é criada plotando-se o recall em função da taxa de falsos positivos para vários valores de T.
- Quanto mais à esquerda e para cima estiver a curva ROC de um classificador, melhor será o seu desempenho.
- A linha em vermelho, está associada a um classificador puramente aleatório. Um bom classificador fica o mais à esquerda possível dessa linha.
- Classes sem sobreposição apresentam uma curva ROC paralela aos eixos do recall e da TFP (linha azul tracejada).
- Classes sem sobreposição têm classificação perfeita quando T=0.5, representando 100% de **recall** (ou seja, sem falsos negativos) e 100% de **especificidade** (ou seja, sem falsos positivos).
- Ela é robusta em relação ao desequilíbrio de classes, o que significa que pode ser usada efetivamente mesmo quando uma das classes é muito mais frequente do que a outra.



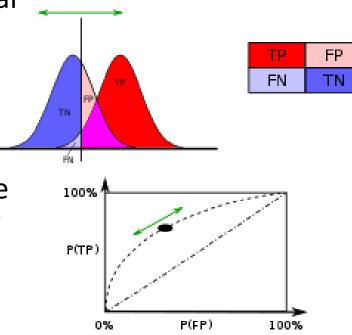
Curva Característica de Operação do Receptor (Curva ROC)

• A forma usual de se comparar *classificadores* consiste em criar uma *curva ROC* para cada um deles.

• Em geral, *classificadores* apresentam em sua saída uma probabilidade para cada exemplo de entrada.

• Normalmente, estas probabilidades são, então, discretizadas para que se tenha a decisão final: por exemplo, se o valor de $h_a(x(i))$ ultrapassa um determinado *limiar de decisão*, T, ele é mapeado no valor 1 (classe positiva, C_2); caso contrário, ele é mapeado no valor 0 (classe negativa, C_1).

- Sendo assim, ao plotarmos a taxa de verdadeiro positivo (ou recall) versus a taxa de falso positivo para diferentes valores de limiar, T, obtemos a curva ROC associada a um classificador.
- A forma da curva ROC é determinada pela sobreposição das duas distribuições das classes.



Curva Característica de Operação do Receptor (ROC)

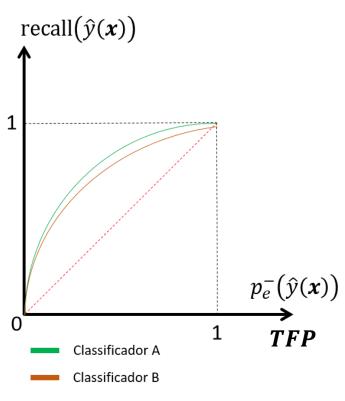
- Por exemplo, considere as *curvas ROC* na figura ao lado. Para decidir qual o melhor *classificador*, podemos tomar como base a *área sob a curva (ASC)*.
- **ASC** é outra métrica da qualidade de um classificador. É um número entre 0 e 1. Quanto maior a **ASC**, melhor será o classificador.
- Neste exemplo, o classificador A tem melhor desempenho, pois tem área sob a curva ROC maior do que a do classificador B.

Vantagens da curva ROC

- Permite comparar o desempenho de diferentes classificadores para o mesmo problema.
- Possibilita a análise de diferentes métricas de desempenho independente do *limiar* de quantização, T, escolhido.
- Auxilia na avaliação de diferentes limiares para lidar com problemas de desbalanceamento e de diferentes custos de erros de classificação (FP/FN).
 - o Aumentar o limiar resulta em menos falsos positivos (e mais falsos negativos) e vice versa.
 - Por exemplo, no caso desbalanceado, se a classe positiva é rara e os FP são mais custosos do que os FN, pode ser desejável escolher um limiar mais alto para reduzir a TFP.

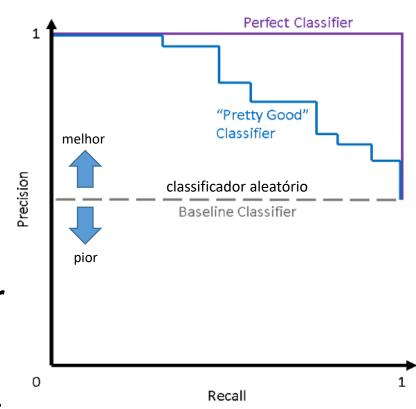
Desvantagens

- Apropriada para problemas de classificação binária.
- No caso multi-classes, devemos utilizar as estratégias um-contra-o-resto ou um-contra-um e plotar várias curvas ROC.

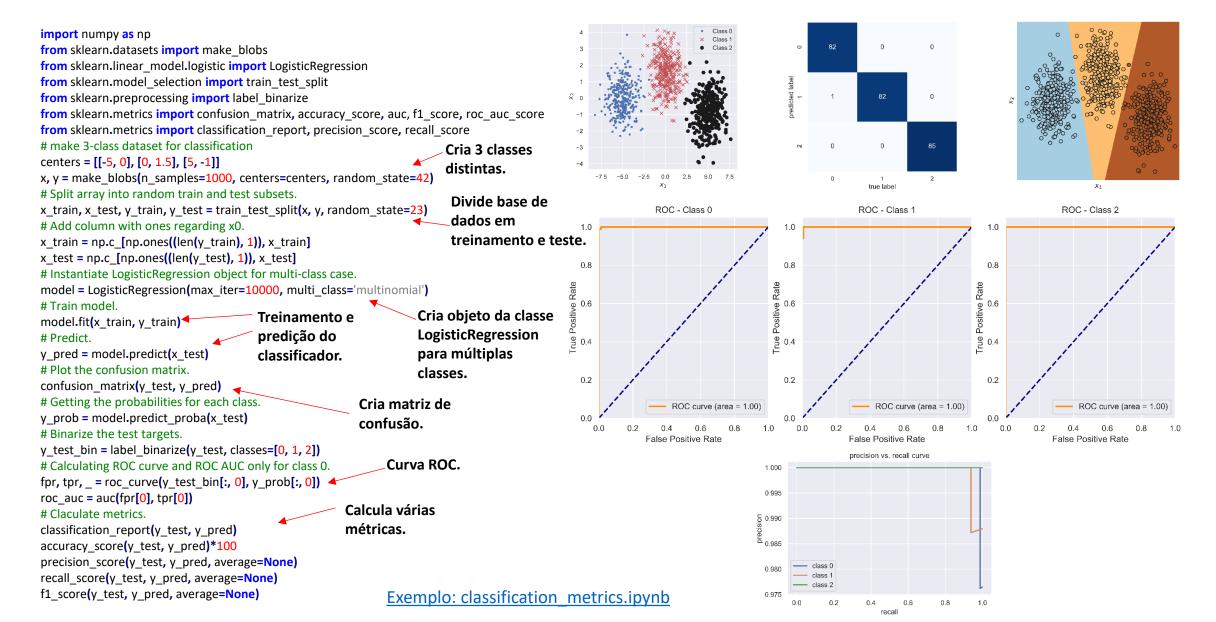


Curva de precisão-recall

- Assim como a curva ROC, a curva de precisão-recall é usada para avaliar o desempenho de classificadores binários.
- É frequentemente usada em situações em que as classes são *moderadamente* ou *fortemente desbalanceadas*.
- Assim como a curva ROC, fornece uma representação gráfica do desempenho de um classificador ao longo de vários valores para o *limiar* de discriminação, T.
- Ajuda a visualizar como a escolha do limiar afeta o desempenho do classificador, ajudando a selecionar o melhor limiar para um problema específico.



Exemplo: Métricas de classificação com SciKit-Learn

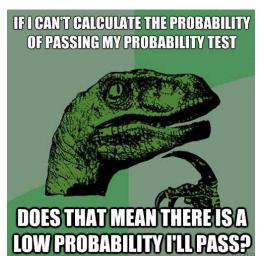


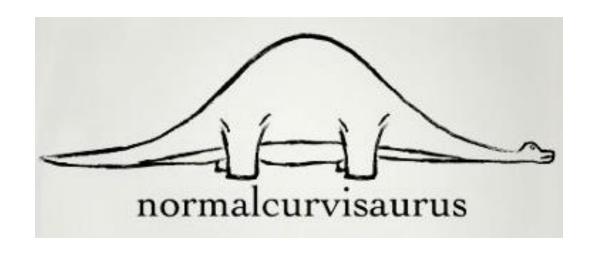
Tarefas e Avisos

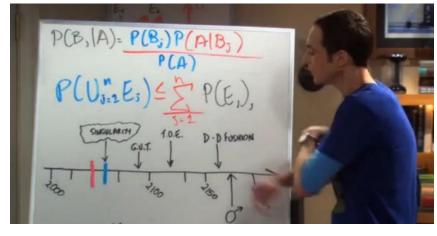
• Você já podem fazer as listas #4 e #5.

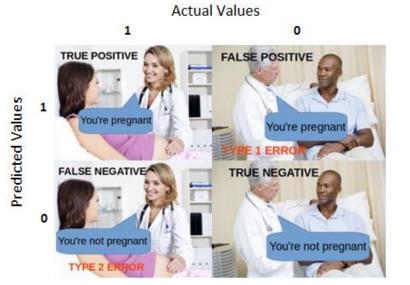
Obrigado!

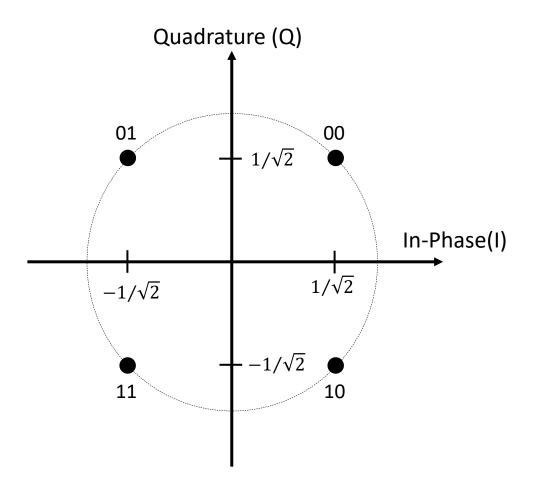


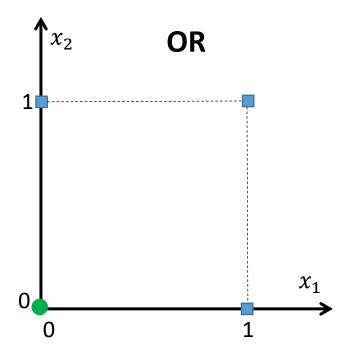


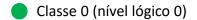




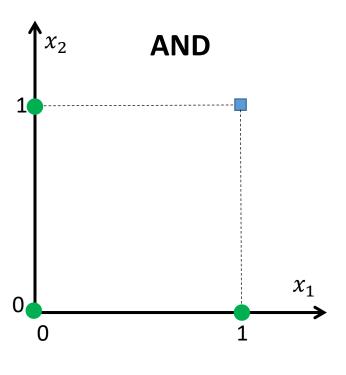


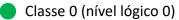




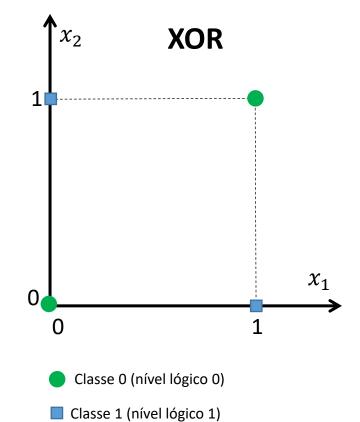


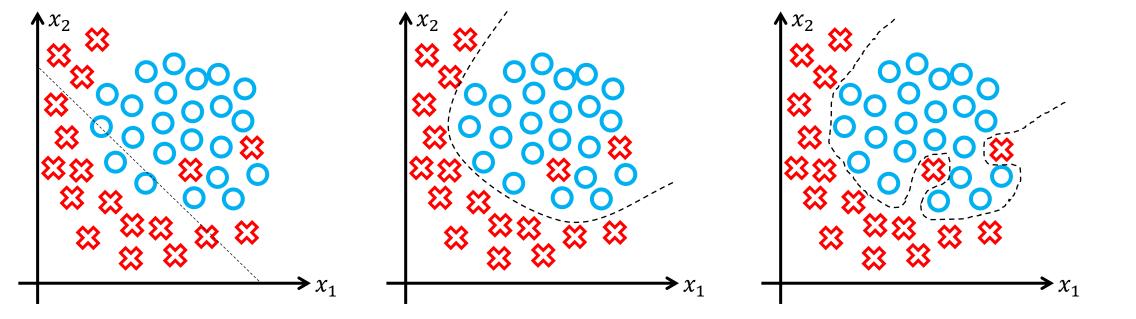
Classe 1 (nível lógico 1)

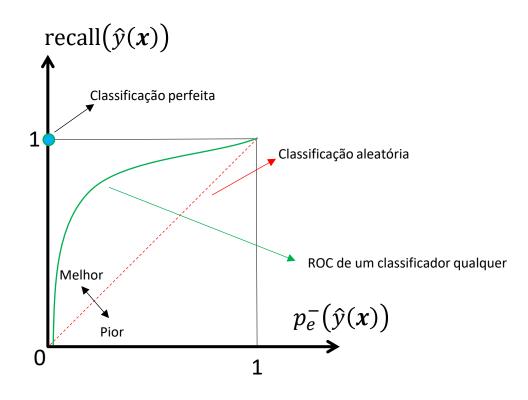




Classe 1 (nível lógico 1)

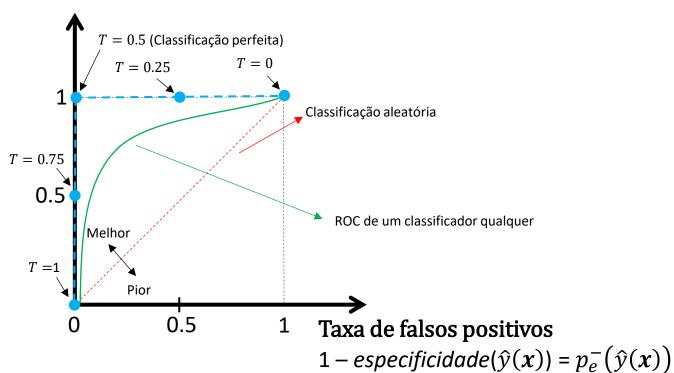






Taxa de verdadeiros positivos

$$recall(\hat{y}(x)) = 1 - p_e^+(\hat{y}(x))$$



Curva para classes sem sobreposição

