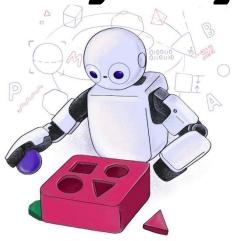
# TP555 - Inteligência Artificial e Machine Learning: *Classificação*



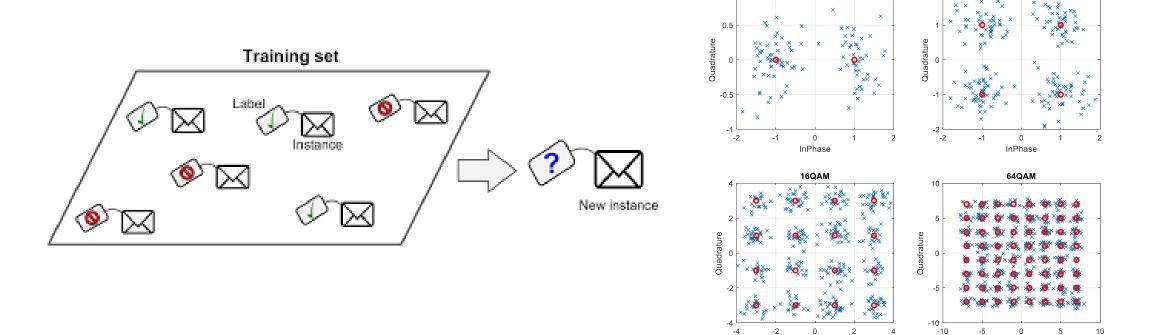


Felipe Augusto Pereira de Figueiredo felipe.figueiredo@inatel.br

# Tópicos abordados

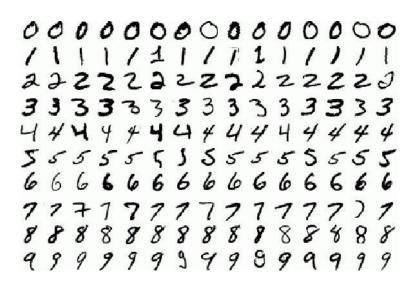
- Abordagens para classificação:
  - Regressão logística
  - Classificação Bayesiana
  - Regressão Softmax
- Métricas para avaliação de classificadores.

# Motivação para tarefas de classificação

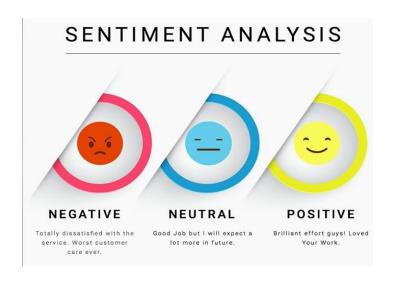


- Em alguns casos, precisamos encontrar funções, h(x), que mapeiem os atributos de entrada em determinados valores discretos, ou seja, em classes. Por exemplo
  - Classificação de emails entre SPAM e pessoal (HAM).
  - Detecção de símbolos (classificação de símbolos).
  - Classificação de modulações (QPSK, AM, FM, etc.)

## Motivação







- Reconhecimento de dígitos escritos à mão.
- Classificação de texto.
- Classificação de sentimentos.

# Definição do problema de classificação

- **Problema**: atribuir a cada *exemplo de entrada*, x, o *rótulo* y, correspondente a uma das Q classes existentes,  $C_q$ ,  $q=1,\ldots,Q$ , à qual o exemplo pertence.
  - As classes podem ser
    - Spam e not spam (ham).
    - o Dígitos de 0 a 9.
    - Símbolos de uma modulação específica.
    - Objetos (carros, cães, gatos, etc.)
- Semelhante ao problema da regressão linear, existe um conjunto de treinamento com **exemplos** 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 exemplo de entrada, o qual é caraterizado por K atributos,  $x_1, \dots, x_K$
  - e  $y(i) \in \mathbb{R}$  representa o *i*-ésimo *rótulo*.
  - Como veremos a seguir, y pode ser representado por um escalar  $\mathbb{R}^1$  ou por um vetor  $\mathbb{R}^{Q \times 1}$ .

# Representação da saída desejada

- Como vocês devem ter percebido, classificadores são algoritmos com treinamento supervisionado.
- A saída desejada para um dado *exemplo de entrada*, x, deve ser o *rótulo*, y, da classe à qual ele pertence.
- Sendo assim, a saída y de um *classificador*, é uma variável *categórica* (ou seja, *discreta*).
- Portanto, para realizarmos o treinamento do modelo, é necessário escolher uma  $\it representação numérica$  para a saída desejada, ou seja,  $\it y$ .
- Assim, como veremos a seguir, duas opções podem ser adotadas, dependendo do tipo de classificação a ser feita.

# Representação da saída desejada

- Classificação binária: existem apenas duas classes possíveis,  $C_1$  e  $C_2$ , onde  $C_1$  é chamada de classe negativa e  $C_2$  a classe positiva.
- Portanto, neste caso, podemos utilizar *uma única saída escalar binária* para indicar a classe correspondente ao exemplo de entrada:

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

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

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

# Representação da saída desejada

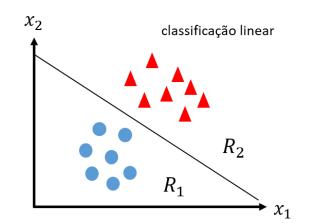
- Classificação multi-classes: existem mais de 2 classes possíveis (Q > 2).
  - Geralmente, neste caso, o classificador terá Q saídas.
  - Uma estratégia bastante utilizada para representar estas classes é conhecida como codificação one-hot.
- Codificação one-hot: utiliza uma representação vetorial binária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

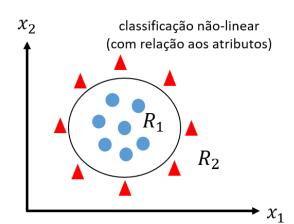
esportes:  $[1 \ 0 \ 0 \ 0]^T$  política:  $[0 \ 1 \ 0 \ 0]^T$  ciências:  $[0 \ 0 \ 1 \ 0]^T$  variedades:  $[0 \ 0 \ 0 \ 1]^T$ 

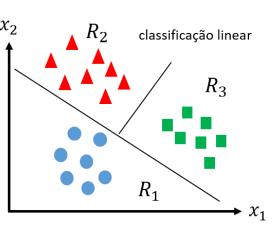
Assim,  $y(i) \in \mathbb{R}^{Q \times 1}$ , de maneira que o classificador realiza um mapeamento  $\mathbb{R}^K \to \mathbb{R}^Q$ .

### Fronteiras de decisão de um classificador

- Antes, usávamos *funções hipótese* para aproximar um *modelo gerador*, agora, as usaremos para separar classes.
- O espaço K dimensional (i.e.,  $\mathbb{R}^K$ ) criado pelos **atributos** é dividido em **regiões de decisão**,  $R_i$ ,  $i=1,\ldots,Q$ , as quais são separadas pelas **fronteiras de decisão**.
- Uma *fronteira de decisão* corresponde a uma *superfície de decisão* no *espaço de atributos* onde ocorre uma indeterminação, ou seja, um empate entre diferentes classes possíveis.
- As superfícies de decisão podem ser lineares (e.g., retas e planos) ou não-lineares (e.g., círculos).
- As *superfícies de decisão* são definidas por *funções* (lineares ou não) que separam as classes.
- Essas funções são chamadas de *funções discriminantes*, pois separam as classes.
- As figuras mostram *regiões de decisão* em problemas de classificação *binária* e *multi-classes*.







## Funções discriminantes lineares

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

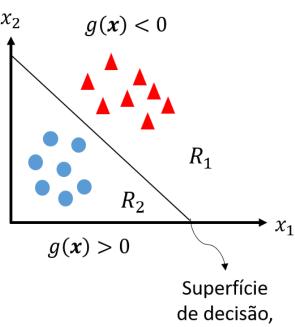
$$g(\mathbf{x}) = a_0 + a_1 x_1 + a_2 x_2 + \dots + a_K x_K = \mathbf{a}^T \mathbf{x},$$

que nada mais é do que uma *combinação linear dos pesos*, assim como nós vimos na regressão linear.

- g(x) também pode ser visto como um *hiperplano* que separa as classes. Um *hiperplano* pode ser 1 ponto em 1D, uma reta em 2D e um plano em 3D.
  - O bias,  $a_0$ , dá o deslocamento com relação à origem.
  - E o restante dos pesos determinam a orientação do *hiperplano*.
- A ideia aqui é encontrar os pesos da função discriminante de tal forma que

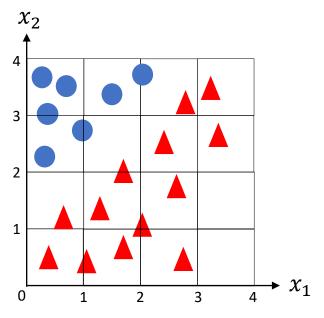
$$C_q = \begin{cases} 1, & g(\mathbf{x}) < 0 \\ 2, & g(\mathbf{x}) > 0 \\ \text{uma ou outra,} & g(\mathbf{x}) = 0 \end{cases}$$

• OBS.: Como vimos anteriormente, podemos ter também *funções* discriminates não-lineares em relação aos atributos, e.g.,  $g(x) = a_0 + x_1^2 + x_2^2$  (eq. de um círculo).



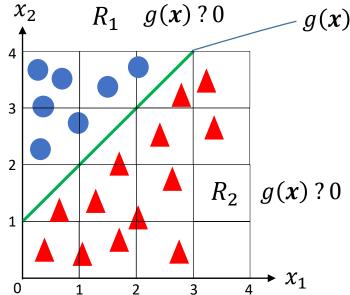
 $g(\mathbf{x}) = 0$ 

# Exemplo: Encontrando os pesos da função discriminante, g(x)



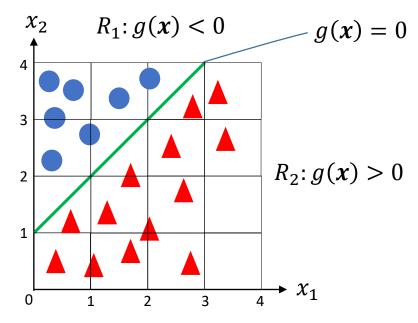
- Analisem a figura.
- Temos 2 classes, 2 atributos,  $x_1$  e  $x_2$ , e queremos encontrar uma **função discriminate**, g(x), que as separe.
- Qual formato deve ter esta função discriminante?
  - O formato mais simples (navalha de Occam) seria o de uma reta.

Exemplo: Encontrando os pesos da função discriminante, q(x)



- Visualmente, traçamos uma reta em uma posição que separe as classes da melhor forma possível.
- A *função discriminante* que representa esta reta é definida como  $g(\mathbf{x}) = a_0 + a_1 x_1 + a_2 x_2$
- Agora que definimos uma função e sua posição no gráfico, precisamos encontrar os pesos e as regiões de decisão.

# Exemplo: Encontrando os pesos da função discriminante, g(x)



- Temos 3 incógnitas e 3 equações:
  - $(x_1 = 0, x_2 = 1) \rightarrow 0 = a_0 + a_2 : a_0 = -a_2$
  - $(x_1 = 1, x_2 = 2) \to 0 = a_0 + a_1 + 2a_2 : a_1 = -(a_0 + 2a_2)$
  - $(x_1 = 2, x_2 = 3) \to 0 = a_0 + 2a_1 + 3a_2 : a_1 = -(a_0 + 3a_2)/2$
- Resolvendo o sistema, encontramos  $a_0=1$ ,  $a_1=1$ ,  $a_2=-1$ , então
  - $g(x) = 1 + x_1 x_2$

# Teoria Bayesiana de decisão



- A teoria Bayesiana de decisão é uma *abordagem estatística* para o problema de *classificação*.
- Ela explora o conhecimento das *probabilidades ligadas às classes*, aos **atributos** e aos *custos associados a cada decisão*, para realizar a classificação de cada novo exemplo.
- **Definições**: Considere que um exemplo (conjunto de atributos) a ser classificado seja descrito por um vetor de atributos  $x \in \mathbb{R}^{K \times 1}$ . Cada exemplo pertence a uma, e somente uma, classe  $C_q$ , 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  $C_q$ .

# Teoria Bayesiana de decisão

- Agora suponha, que um exemplo x seja observado. De posse das características 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 específicos do exemplo, x.
  - Ou seja, a decisão é tomada em favor da classe cuja probabilidade a posteriori (ou seja, já levando em consideração o conhecimento do vetor de atributos, x) seja máxima.
  - A probabilidade *a posteriori* corresponde à *probabilidade condicional*  $P(C_q|x)$ .
  - 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)

• A opção intuitiva sugerida anteriormente é conhecida como o *critério da máxima probabilidade a posteriori* (MAP, do inglês *maximum a posteriori probability*), cuja decisão para o exemplo x é dada pela classe  $C_a$  que maximiza  $P(C_i|x)$ , ou seja, em forma matemática:

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

• Observe que, com base no teorema de Bayes, a solução para a equação acima é equivalente àquela que maximiza o 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 consistente sobre as classes, i.e., sobre  $P(\mathcal{C}_i)$ .
- Portanto, o critério ML toma a decisão em favor da classe que apresenta o maior valor para a probabilidade  $P(x|C_i)$ .
- Neste sentido, o ML escolhe a classe  $\mathcal{C}_q$  mais plausível, ou seja, a mais verossímil, em relação ao padrão observado:

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

- **OBS**.1: se compararmos as expressões associadas aos critérios MAP e ML, percebemos que a diferença fundamental entre eles reside no fato de o MAP explicitamente incorporar o conhecimento das **probabilidades a priori**, i.e.,  $P(C_i)$ .
- OBS.2: curiosamente, quando temos um cenário em que as classes são equiprováveis, i.e.,  $P(C_i)=1/Q, \forall i$ . Então, maximizar a **probabilidade a posteriori** fornecerá 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 possuíam a doença (20%) e 80 estavam saudáveis (80%), sendo que dos indivíduos que possuíam a doença, 90% receberam positivo no teste da doença, e 30% deles que não possuíam a doença também receberam o teste positivo.

• **Pergunta**: Se um novo indivíduo realizar o teste e receber um resultado positivo, qual a probabilidade dele realmente possuir 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(+ sem_doença) = 0.3	
<i>P</i> (doença) = 0.2	P(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

Usando o teorema de Bayes

$$P(\text{doença}|+) = \frac{P(+|\text{doença})P(\text{doença})}{P(+)} = 0.429$$
 seu 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  $C_q$  dado o vetor de atributos  $oldsymbol{x}$  pode ser reescrita como

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

• 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.
- Rápido para realizar as classificações, e portanto, pode ser utilizado em aplicações de tempo-real.
- Além de simples, ele é conhecido por apresentar performance 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 se conhecer ou se assumer, como veremos a seguir, 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,  $\mu_{\chi_k,C_q}$ , e a variância,  $\sigma^2_{\chi_k,C_q}$ , de cada atributo  $\chi_k$  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  $\mu_{x_k,C_q}$  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	

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

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

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

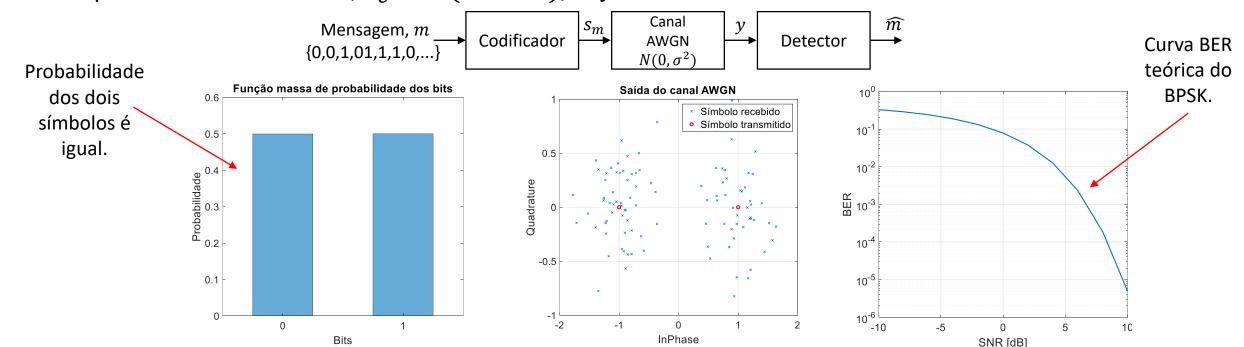
Agora calculamos as probabilidades:

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

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:  $y = s_1 + w$ 

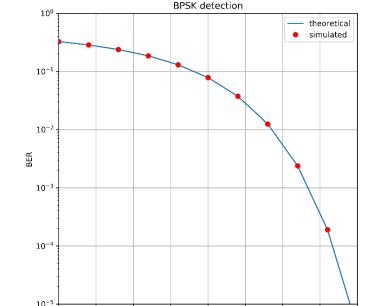
$$P(y|s_1) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}}e^{-(y-1)^2/2\sigma^2}.$$

• 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))))
```



Exemplo: bpsk detection.ipynb

0.0

Es/N0 [dB]

2.5

-2.5

-5.0

-10.0 -7.5

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



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

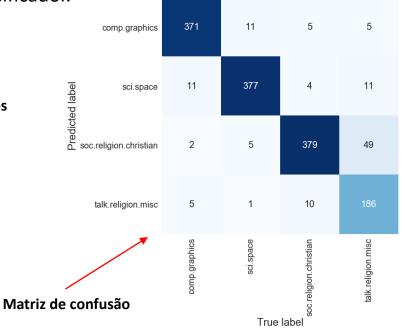
$$P(\mathbf{x}|C_q) = \frac{(\sum_k x_k)!}{\prod_k x_k!} \prod_k p_{qk}^{x_k} = \frac{(\sum_k x_k)!}{\prod_k x_k!} \prod_k P(x_k | C_q)^{x_k},$$

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  $x = \begin{bmatrix} x_1 & \dots & x_K \end{bmatrix}$  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.,  $P(t_k | C_a)$ .

# 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 *Ficção-científica* 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 verdadeiro falso 156 (False (true negative) negative) ham spam true label

Exemplo: SPAMClassificationBernoulliNB.ipynb

## 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.

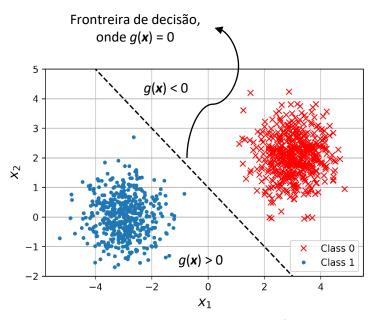
- Função de limiar de decisão é uma função que converte a saída da função discriminante linear,  $a^Tx$  (produto escalar), na saída desejada, ou seja, na classe  $C_q$ ,  $q=1,\ldots,Q$ , do objeto.
- Ela é apenas uma formalização matemática para os *if*s e *else*s que usamos para definir as classes.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

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

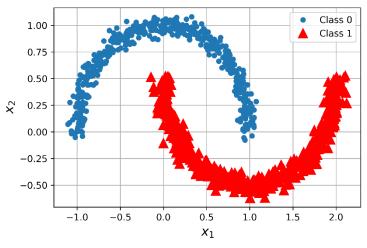
•  $h_a(x)$  é conhecida como função hipótese de classificação.

## 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.

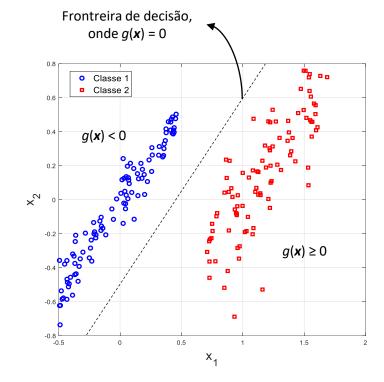
## Limiar de decisão rígido

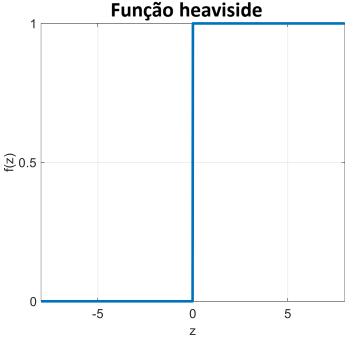
 Para o exemplo ao lado, podemos definir a função hipótese de classificação como

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

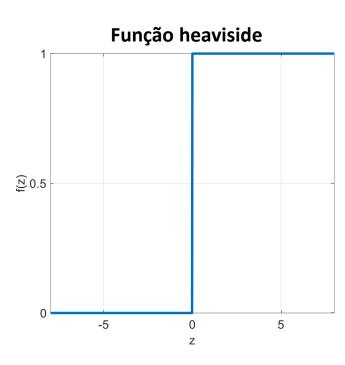
- Percebam que a saída da *função hipótese* é *binária*, ou seja, temos apenas 2 possíveis valores, 0 ou 1.
- O mapeamento entre o valor da função discriminante, g(x), e a saída 0 ou 1 é feita através da **função de limiar de decisão**, f(g(x)).
- Uma função de limiar de decisão que faça o mapeamento 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**,  $\alpha$ , mas se  $\alpha$  decresce de acordo com as iterações, então a regra tem uma chance de convergir para uma solução de erro mínimo quando os exemplos são apresentados de forma aleatória.
- Podemos também usar o early-stop e utilizar os pesos que resultaram no menor erro de validação.

- Outro problema com classificadores que usam limiar de decisão rígido é a falta de informação sobre a confiança do classificador quanto a um resultado.
- No exemplo ao lado, dois exemplos estão bem próximos da fronteira de decisão enquanto outros dois estão bem distantes dela.
- O classificador com *limiar rígido*, faria uma previsão completamente confiante pelo valor 1 para os dois pontos azuis e 0 para os dois triângulos vermelhos, mesmo eles 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

• A *função logística* (ou *sigmóide*), mostrada na figura ao lado e definida como

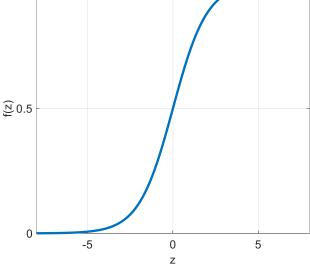
$$Logistic(z) = \frac{1}{1 + e^{-z}} \in [0, 1],$$

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 *linear* ou *não-linear*.
- A saída será um número real entre 0 e 1, o qual pode ser interpretado como uma **probabilidade** de um dado exemplo pertencer à classe  $C_2$  (ou seja, à **classe positiva**).
- 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.



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, maior o valor de g(x).

## Regressão logística

- Esse classificador com função de *limiar logístico* é conhecido como *regressor logístico*.
- O *regressor logístico* estima a *probabilidade* de um exemplo pertencer à classe positiva.
  - Por exemplo, qual é a probabilidade de uma dado email ser um spam?
- O *regressor logístico* é um algoritmo usado para *classificação binária*, mas para isso, precisamos quantizar sua saída.
- Ele é ótimo para situações em que precisamos classificar entre duas classes, negativa ( $C_1$ ) e positiva ( $C_2$ ).

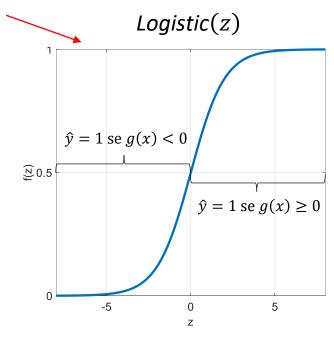
## Regressão logística

- Normalmente, se quantiza a saída da *função hipótese*,  $h_a(x)$ , em dois valores, 0 ou 1.
- Se a probabilidade estimada para um exemplo for igual ou maior que 50%, o classificador prediz que o exemplo pertence à classe positiva, rotulada como 1, ou então prediz que não pertence, ou seja, pertence à classe negativa, rotulada como 0.
- Ou seja, a saída *quantizada* do *regressor logístico* é dada por  $(0 \text{ (classe } C_1 \text{Negativa}), \text{se } h_{\alpha}(x) < 0)$

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 uma *combinação* linear ou não linear dos *atributos*, 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, saúde pública entre outras.
- 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 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** do vetor de atributos x pertencer à classe positiva,  $C_2$ , para qual a saída quantizada desejada é  $\hat{y}=1$ .
- Ou seja,  $h_a(x)$  dá a probabilidade condicional da *classe positiva*,  $C_2$ , i.e.,  $h_a(x) = P(C_2 \mid x; a)$ .
- Assim, consequentemente,  $(1 h_a(x)) = P(C_1 \mid x; a)$  é a probabilidade condicional da *classe negativa*,  $C_1$ .

## Propriedades da regressão logística

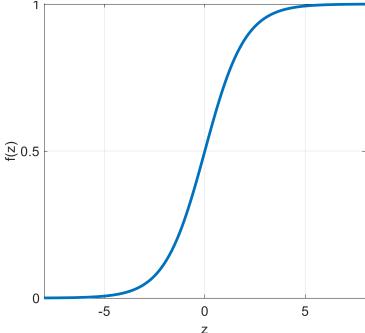
• A *fronteira de decisão* é determinada quando há uma *indecisão* entre as classes, ou seja, quando

$$P(C_1 | x; a) = P(C_2 | x; a)$$
, que ocorre quando  $P(C_2 | x; a) = h_a(x) = 0.5$ .

- Observando a figura da *função logística*, nós percebemos que Logistic(z) = 0.5 quando z = 0.
- Desta forma, a fronteira de decisão é caracterizada por

$$g(\mathbf{x})=0,$$

onde g(x) pode ser uma reta, um plano, um círculo, uma hipérbole, etc.



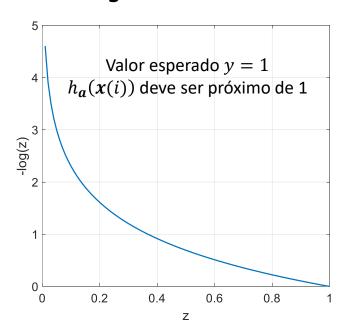
- Para treinarmos um *regressor logístico* e encontrar os *pesos* da *função hipótese*, nós precisamos, assim como fizemos com a *regressão linear*, definir uma *função de erro*.
- Porém, adotar o erro quadrático médio como função de erro não é uma boa escolha para a adaptação dos pesos no caso da regressão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

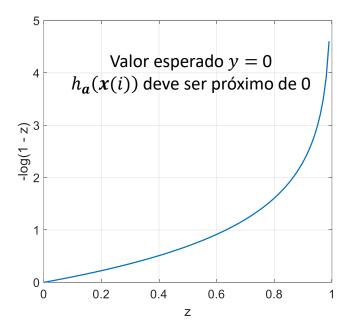
$$J_e(\mathbf{a}) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} (y(i) - h_\mathbf{a}(\mathbf{x}(i)))^2$$
$$= \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} (y(i) - Logistic(g(\mathbf{x}(i))))^2.$$

- 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 pode ficar preso em um mínimo local).
- Ideia: encontrar uma *função de erro* que tenha *superfície de erro* resultante *convexa*.
- Uma proposta *intuitiva* para a *função de erro* para cada exemplo de entrada é dada por

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

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 penalização aplicada a cada saída reflete o *erro de classificação*.

#### • 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  $C_2$ )
- lacktriangle 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  $\mathcal{C}_1$ ).
- 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 reduzir a definição da *função de erro* a 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*:

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

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

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

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

- A má notícia aqui é que não existe uma equação de forma fechada conhecida para calcular o valor dos pesos, a, que minimize essa função de erro (ou seja, não há um equivalente da Equação Normal).
- A boa notícia é que essa *função de erro* 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 você espere tempo suficiente).

- Semelhante ao que fizemos com a *regressão linear*, usamos o algoritmo do *gradiente descendente* para encontrar os *pesos* que *minimizam* a *função de erro médio*.
- 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

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

• 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

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

• 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

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

• 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

$$\frac{\partial \left[\log\left(1 + e^{x(i)^T a}\right)\right]}{\partial a} = \frac{1}{1 + e^{x(i)^T a}} e^{x(i)^T a} x(i)^T$$

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

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

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

 Portanto, combinando os 2 resultados anteriores, temos que o vetor gradiente da função de erro médio é dado por

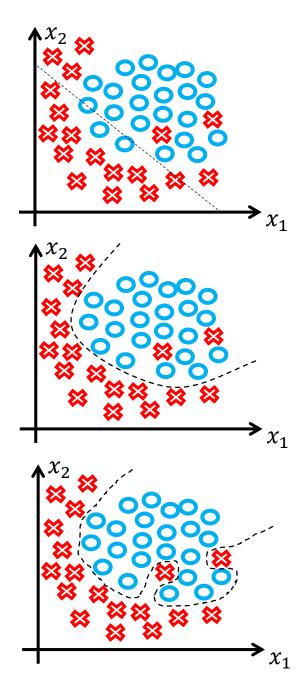
$$\frac{\partial J_e(\boldsymbol{a})}{\partial \boldsymbol{a}} = -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} [y(i) - h_a(\boldsymbol{x}(i))] \boldsymbol{x}(i)^T = -\frac{1}{N} \boldsymbol{X}^T (\boldsymbol{y} - \widehat{\boldsymbol{y}}).$$

- 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.
- De posse do *vetor gradiente*, podemos usá-lo no algoritmo do *gradiente descendente* (nas versões em batelada, estocástico ou mini-batch).
- Finalmente, a atualização dos pesos é dada por

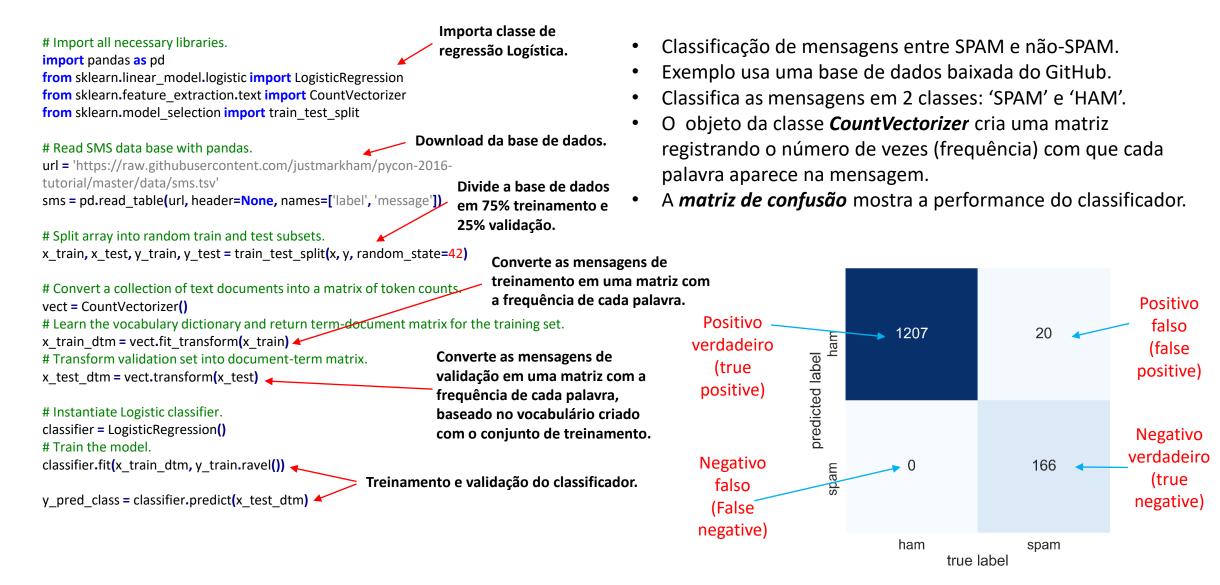
$$a = a - \alpha \frac{\partial J_e(a)}{\partial a}$$
.

## 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 última 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 novos dados, ou seja, não irá generalizar bem.
  - Já a figura do meio mostra o que seria uma boa *hipótese de classificação*.
- Por isso, *técnicas de regularização* (e.g., LASSO, Ridge, Elastic-Net, Early-stop) também podem ser empregadas em seu treinamento, assim como *validação cruzada*.



## Exemplo: Regressão Logistica com SciKit-Learn



#### 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.
- A terceira abordagem é uma generalização do classificador logístico para problemas multi-classe.

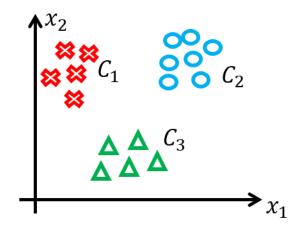
#### Um-Contra-o-Resto

- Nesta abordagem, treina-se um *classificador binário* (e.g., *regressor logístico*) para cada uma das Q classes para predizer a probabilidade  $P(\hat{y} = q | x(i); a)$ .
- Em outras palavras, cria-se Q classificadores binários, onde para cada classificador, a classe positiva  $C_2$  é a classe q e a classe negativa  $C_1$  é a junção de todas as outras Q-1 classes.
- Portanto, o *classificador* deve indicar a classe positiva caso o exemplo pertença à classe q, ou a classe negativa caso o exemplo pertença a qualquer outra classe.
- Para cada novo exemplo de entrada, x(i), realiza-se as predições e escolhe-se a classe que maximize

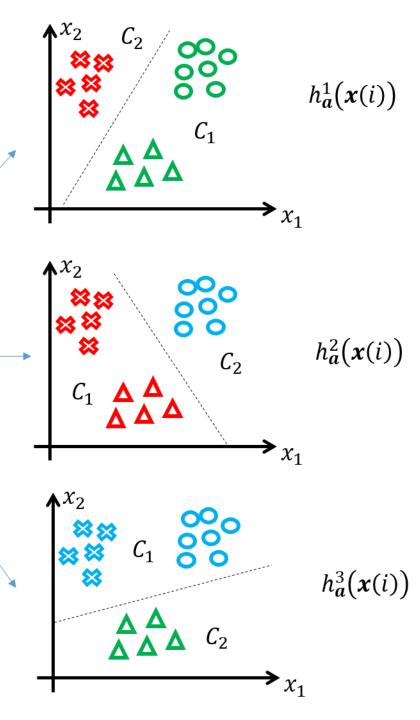
$$C_q = \arg\max_q h_a^q(\mathbf{x}(i)).$$

- A vantagem desta abordagem é que se treina apenas *Q classificadores*.
- A 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.

# Um-Contra-o-Resto



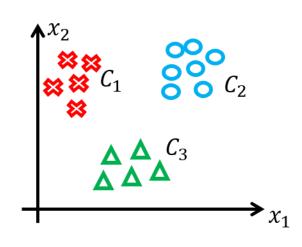
$$Q = 3$$



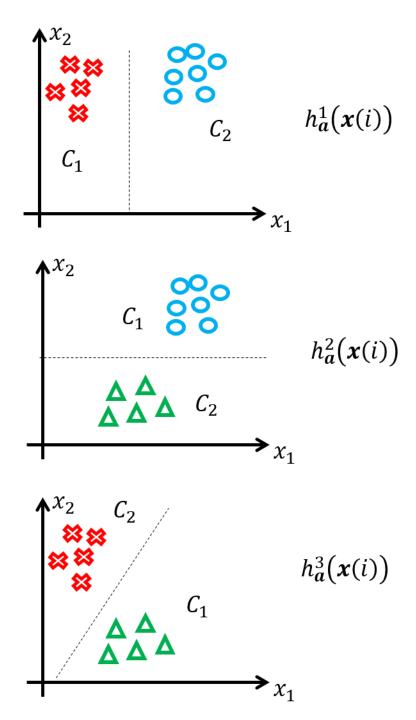
#### Um-Contra-Um

- 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.
  - 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.
- A desvantagem é que, por exemplo, se Q=10, temos que treinar 45 classificadores.

## Um-Contra-Um



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



- Também conhecida como *regressão logística multinomial*.
- A ideia é treinar um *único* classificador que classifique mais de 2 classes.
  - Por exemplo, para um problema com 4 classes, teríamos um único classificador, mas com 4 saídas.
- É importante salientar que ele 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, categorias de notícias, etc.
- Portanto, você não poderia usá-lo para reconhecer várias pessoas em uma foto, por exemplo.
- É uma abordagem mais robusta que as anteriores e que consiste em criar um único modelo em que cada saída representa a probabilidade de um exemplo pertencer a uma classe específica.

• Isto é feito a partir de uma generalização da *função logística* chamada de *função* softmax, a qual é definida como

$$P(C_q | \mathbf{x}(i)) = h_a^q(\mathbf{x}(i)) = \frac{e^{g_q(\mathbf{x}(i))}}{\sum_{j=1}^Q e^{g_j(\mathbf{x}(i))}} = \frac{e^{\mathbf{x}(i)^T a_q}}{\sum_{j=1}^Q e^{\mathbf{x}(i)^T a_j}} \in \mathbb{R} [0,1],$$

onde  $\mathbf{a}_q = \begin{bmatrix} a_{0q}^q & a_1^q & \cdots & a_K^q \end{bmatrix}^T$  é o **vetor de pesos** associado à q-ésima saída do classificador,  $h_a^q(\mathbf{x}(i))$  é a **função hipótese de classificação** associada à q-ésima classe, i indica o número da amostra e

$$g_q(\mathbf{x}(i)) = \mathbf{x}(i)^T \mathbf{a}_q = a_0^q + a_1^q x_1 + \dots + a_K^q x_K = a_0^q + \sum_{k=1}^K a_k^q x_k$$
,

é a *função discriminante* para a q-ésima classe.

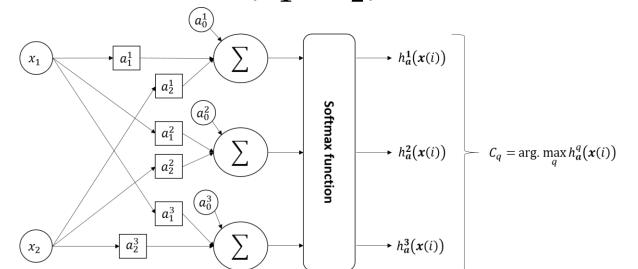
- Percebam que cada classe possui seu vetor de pesos,  $oldsymbol{a}_q$ , associado.
- O somatório de termos exponenciais no denominador da função softmax normaliza o valor da q-ésima saída de tal forma que o somatório das Q saídas seja igual a 1.

- A função softmax estende a ideia do regressor logístico ao mundo multiclasses.
  - Ou seja, a função softmax atribui probabilidades (i.e., valores no intervalo [0, 1]) a cada classe em um problema com várias classes.
  - Essas probabilidades devem somar 1.
- O objetivo é encontrar um *modelo* (i.e., seus *pesos*) que atribua uma alta probabilidade para a *classe alvo* e consequentemente uma baixa probabilidade para as demais classes.
- Assim como com o regressor logístico, podemos ter funções discriminantes não-lineares.

• Após o treinamento, o classificador atribui ao 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 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**".

- Assim como fizemos anteriormente, precisamos definir uma função de erro e minimizá-la para encontrarmos os pesos das Q funções hipótese do classificador softmax.
- A função de erro médio para a regressão softmax é dada por

O erro tende a 0 quando  $h_a^q(x)$  tende a 1, caso contrário, o erro aumenta.

$$J_e(A) = -\frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \sum_{q=1}^{Q} 1\{y(i) + 1 == q\} \log \left(h_a^q(x(i))\right),$$

onde  $1\{\cdot\}$  é a *função indicadora*, de modo que  $1\{$ uma condição verdadeira $\} = 1$  e  $1\{$ uma condição falsa $\} = 0$  e  $A \in \mathbb{R}^{K+1\times Q}$  é a matriz com os *pesos* para todas as *funções hipótese* das Q classes.

• A matriz  $m{A}$  contém em suas colunas os vetores de pesos,  $m{a}_q$ , de cada umas das  $m{Q}$  classes.

 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  $y(i) = [1\{y(i) + 1 == 1\} \cdots 1\{y(i) + 1 == Q\}]^T$  é o vetor utilizando a codificação **one-hot** e  $h_a(x(i))$  é um vetor com todas as saídas das q **funções hipóteses** 

$$h_{a}(\mathbf{x}(i)) = [h_{a}^{1}(\mathbf{x}(i)) \cdots h_{a}^{Q}(\mathbf{x}(i))]^{T}$$

$$= [P(C_{1} \mid \mathbf{x}(i); \mathbf{a}_{1}) \cdots P(C_{Q} \mid \mathbf{x}(i); \mathbf{a}_{Q})]^{T}.$$

• Notem que quando existem apenas duas classes (Q=2), a função de erro acima é equivalente à função de erro do regressor logístico.

#### Regressão Softmax

- Usamos o algoritmo do *gradiente descendente* para encontrar os *pesos* que *minimizam* a *função de erro médio*.
- A atualização iterativa dos  $\emph{pesos}$  da  $\emph{q}$ -ésima classe,  $\emph{C}_\emph{q}$ , é dada por

$$\mathbf{a}_q = \mathbf{a}_q - \alpha \frac{\partial J_e(A)}{\partial \mathbf{a}_q}$$

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

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

• Para outros formatos de *função discriminante*, alteramos apenas a matriz X.

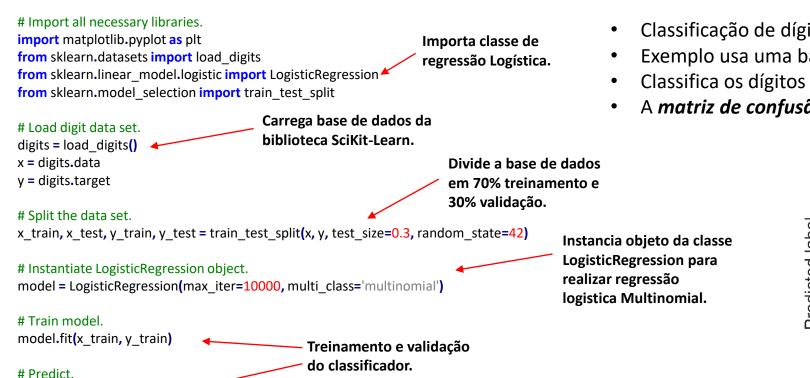
### Regressão Softmax

- O *vetor gradiente* da *função de erro* depende da *função discriminante* adotada.
- Entretato, como vimos antes, esta dependência afeta apenas a *matriz de atributos*, *X*.
- $\sum_{q=1}^{Q} h_a^q(x(i)) = \sum_{q=1}^{Q} P(C_q | x(i); a_q) = 1$ , ou seja, o somatório das **probabilidades condicionais** de todas as classes é igual a 1.
- $0 \le h_a^q(x(i)) \le 1$ , ou seja, temos, um vetor

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

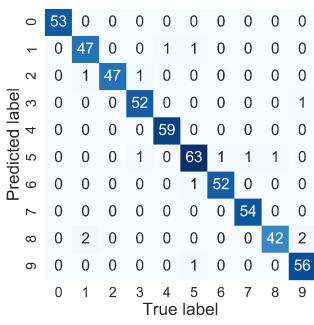
que atende os requisitos de uma *função probabilidade de massa multinomial*.

## 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. ipynb

- As métricas para avalição do desempenho de classificadores que estudaremos são:
  - Taxa de erro e acurácia
  - Matriz de confusão
  - Pontuação-F (*F-score*)
  - Curva Característica Operacional do Receptor (Receiver Operating Characteristic -ROC)

#### Taxa de erro e acurácia

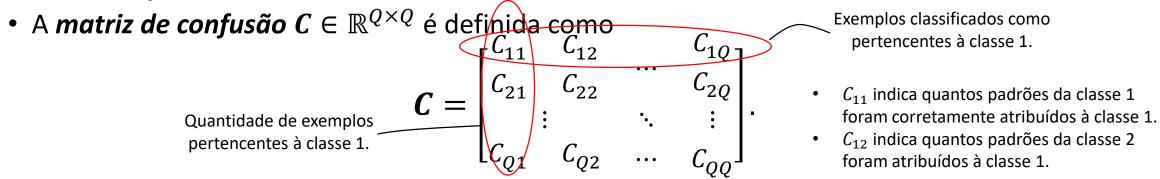
- A *taxa de erro*, é intuitivamente, a métrica mais direta para se avaliar o desempenho de um classificador.
- Ela corresponde à porcentagem de exemplos classificados incorretamente considerando o conjunto de dados disponíveis para validação.
- A taxa de erro é dada por

$$p_e(\hat{y}(\mathbf{x})) = \frac{1}{N} \sum_{i=0}^{N-1} \left( 1 - \delta(y(i), \hat{y}(\mathbf{x}(i))) \right),$$
 onde  $\delta(i, j) = \begin{cases} 0, \text{se } i \neq j \\ 1, \text{se } i = j \end{cases}$  é o delta de Kronecker. Observe que  $p_e(\hat{y}(\mathbf{x})) \in [0, 1].$ 

• 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, *rotulando incorretamente* as classes).
- A matriz de confusão contabiliza o número de classificações corretas e incorretas para cada uma das Q classes existentes.



- A diagonal de C fornece o número de classificações corretas.
- Cada linha representa os exemplos que foram classificados como pertencentes a uma dada classe.
- Cada *coluna* representa os exemplos realmente pertencentes a uma dada 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 <sub>2</sub>	Verdadeiro Positivo (TP)	Falso Positivo (FP)	
Estimadas	-	Falso	Verdadeiro	
	$C_1$	Negativo (FN)	Negativo (TN)	
		$C_2$	$C_1$	
		Classes Verdadeiras		

- **Verdadeiro Positivo** (TP): número de exemplos da classe positiva (+),  $C_2$ , classificados corretamente.
- Verdadeiro Negativo (TN): número de exemplos da classe negativa (-),  $C_1$ , 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 (+).
- > 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.

## Métricas de avaliação da classificação

#### 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 = 
$$p_e^+(\hat{y}(x)) = \frac{FN}{TP+FN} = \frac{FN}{N_+}$$
.

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

Taxa de falso positivo = 
$$p_e^-(\hat{y}(x)) = \frac{FP}{TF+FP} = \frac{FP}{N_-}$$
.

• Taxa de erro:

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

• Acurácia:

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

#### Matriz de Confusão

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

$$\operatorname{precisão}(\hat{y}(x)) = \frac{\operatorname{TP}}{\operatorname{TP} + \operatorname{FP}}.$$

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

$$\operatorname{recall}(\hat{y}(\boldsymbol{x})) = \frac{\operatorname{TP}}{\operatorname{TP} + \operatorname{FN}} = 1 - p_e^+(\hat{y}(\boldsymbol{x})).$$

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

especificidade
$$(\hat{y}(x)) = \frac{\text{TN}}{\text{TN+FP}} = 1 - p_e^-(\hat{y}(x)).$$

# 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):
  - Para isto, 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, obtem-se os valores das métricas para cada classe.
- Veja o exemplo abaixo para Q=3.

Classes Estimadas	+	Verdadeiro Positivo (TP)	Falso Positivo (FP)	Falso Positivo (FP)
	-	Falso Negativo (FN)	Verdadeiro Negativo (TN)	Verdadeiro Negativo (TN)
	-	Falso Negativo (FN)	Verdadeiro Negativo (TN)	Verdadeiro Negativo (TN)
		+	-	-
		Classes Verdadeiras		

Classes Estimadas	-	Verdadeiro Negativo (TN)	Falso Negativo (FN)	Verdadeiro Negativo (TN)
	+	Falso Positivo (FP)	Verdadeiro Positivo (TP)	Falso Positivo (FP)
	-	Verdadeiro Negativo (TN)	Falso Negativo (FN)	Verdadeiro Negativo (TN)
		-	+	-
		Classes Verdadeiras		

	-	Verdadeiro Negativo (TN)	Verdadeiro Negativo (TN)	Falso Negativo (FN)
Classes Estimadas	-	Verdadeiro Negativo (TN)	Verdadeiro Negativo (TN)	Falso Negativo (FN)
	+	Falso Positivo (FP)	Falso Positivo (FP)	Verdadeiro Positivo (TP)
		-	-	+
		Classes Verdadeiras		

# Observações importantes quanto à matriz de confusão

• *Precisão* diz o quão preciso é o modelo em relação a *todos os exemplos classificados como positivos*, 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 do classificador quando os custos de falsos positivos são altos.
  - Por exemplo, na classificação de spams, um falso positivo significa que um ham (verdadeiro negativo) foi classificado como spam. O usuário de email pode perder emails importantes se a precisão não for alta.
- *Recall* calcula quantos exemplos realmente positivos o classificador captura em relação a todos exemplos positivos.

$$Recall = \frac{True Positive}{True Positive + False Negative}$$

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

## Observações importantes quanto à matriz de confusão

$$\mathbf{Precis}\tilde{\mathbf{ao}} = \frac{\mathsf{TP}}{\mathsf{TP} + \mathsf{FP}} \underbrace{\begin{array}{c|c} \mathsf{TP} & \mathsf{FP} \\ \mathsf{FN} & \mathsf{TN} \end{array}}_{FN} \mathbf{Recall} = \frac{\mathsf{TP}}{\mathsf{TP} + \mathsf{FN}}$$

- Uma precisão = 1 significa que todo exemplo classificado como pertencente à classe positiva, realmente pertence à ela, ou seja, o número de falsos positivos é igual a 0.
  - 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.
- A medida de *precisão-recall* é útil para avaliar o desempenho de predição quando as classes são desbalanceadas.

#### Pontuação-F

- As métricas de *precisão* e *recall* são analisadas conjuntamente através de uma métrica que combina ambas métricas, chamada de *pontuação-F* (ou *F-score*).
- Ela realiza uma  $\emph{média harmônica ponderada}$  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 é o *fator de ponderação*.

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

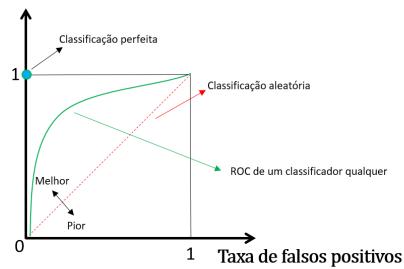
$$F_{1} = 2 \frac{\operatorname{recall}(\hat{y}(x)) \times \operatorname{precisão}(\hat{y}(x))}{\operatorname{recall}(\hat{y}(x)) + \operatorname{precisão}(\hat{y}(x))} = \frac{\operatorname{TP}}{\operatorname{TP} + \frac{\operatorname{FN} + \operatorname{FP}}{2}}.$$

• Valores de  $F_1$  próximos de 1 indicam que o *classificador* obteve bons resultados tanto de *precisão* quanto de *recall*.

#### Curva Característica Operacional do Receptor (ROC)

- Gráfico que mostra a performance de um classificador binário conforme seu limiar de discriminação é variado.
- A curva é criada plotando-se o recall em função da taxa de falsos positivos para vários valores de limiar de discriminação.
- 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 longe possível dessa linha (em direção ao canto superior esquerdo).
- Um *classificador perfeito* teria um ponto no canto superior esquerdo da curva ROC, representando 100% de *recall* (ou seja, sem falsos negativos) e 100% de *especificidade* (ou seja, sem falsos positivos).

Taxa de verdadeiros positivos  $recall(\hat{y}(x)) = \mathbf{1} - p_e^+(\hat{y}(x))$ 



1 – especificidade( $\hat{y}(x)$ ) =  $p_e^-(\hat{y}(x))$ 

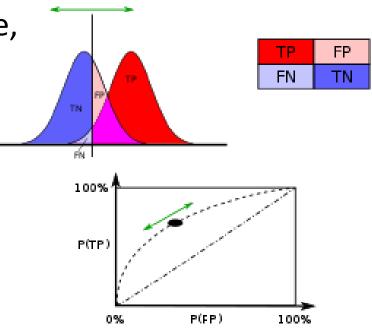
#### Curva Característica Operacional do Receptor (ROC)

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

• Em geral, *classificadores* produzem uma saída real (i.e, uma probabilidade) para cada exemplo de entrada.

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

 Sendo assim, ao plotar 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.



#### Curva Característica Operacional do Receptor (ROC)

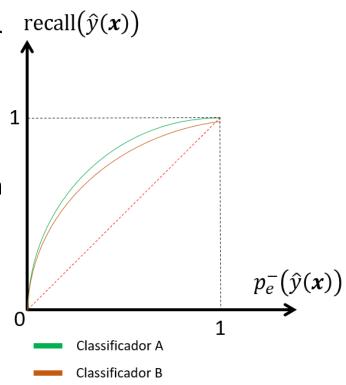
- Por exemplo, considere as curvas ROC na figura ao lado. Para decidir qual o melhor classificador, podemos tomar como base a área sob a curva (ASC) ROC.
- **ASC** é outra métrica da qualidade de um classificador. É um número entre 0 e 1. Quanto maior a **ASC**, melhor será o classificador.
- Neste exemplo,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

#### Vantagens da curva ROC

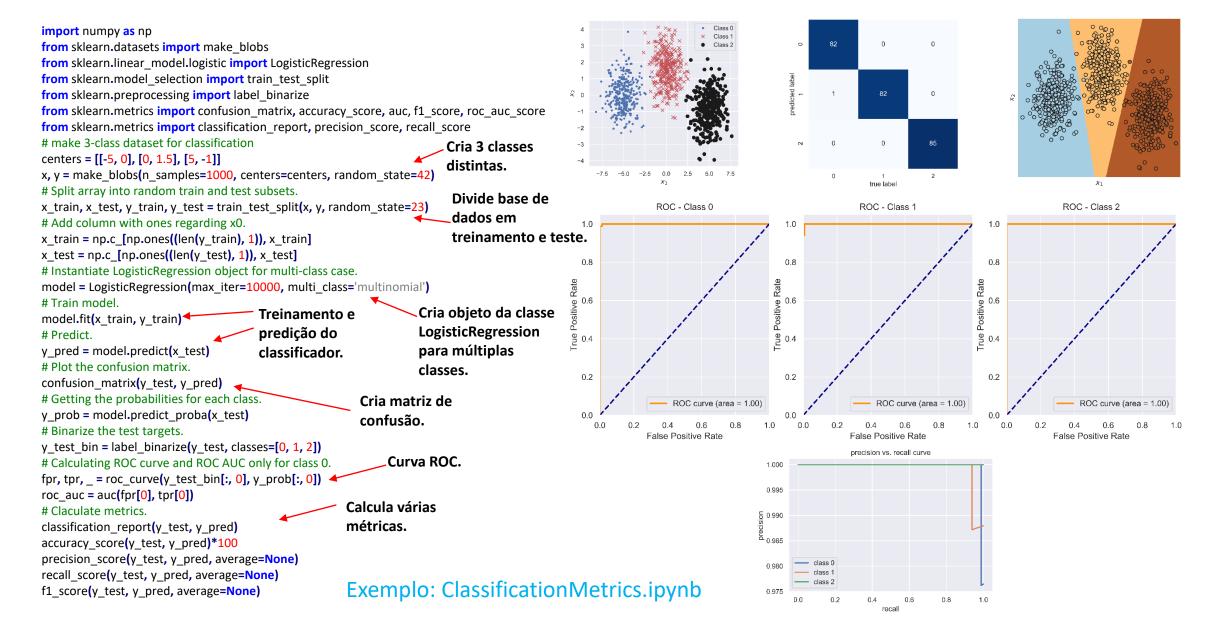
- Possibilita a análise de diferentes métricas de desempenho independente do *limiar* escolhido.
- Auxilia o estudo de diferentes limiares para lidar com problemas de desbalanceamento nos dados (i.e., nos quais as classes possuem tamanhos discrepantes).

#### 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*.



### Exemplo: Métricas com SciKit-Learn

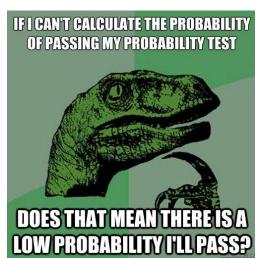


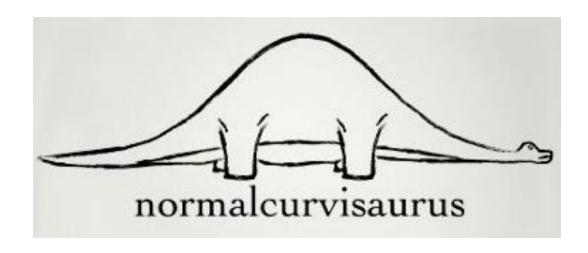
#### Tarefas e Avisos

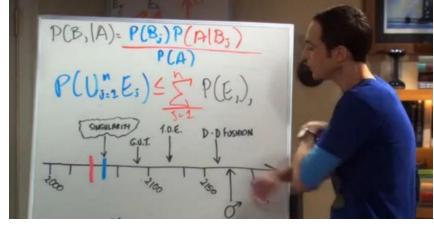
- Para fixar alguns conceitos, por favor, façam os exercícios:
  - Lista #4 Exercício 11 (Naive Bayes)
  - Lista #5 Exercício 8 (Classificador linear)
  - Lista #5 Exercício 10 (Softmax)

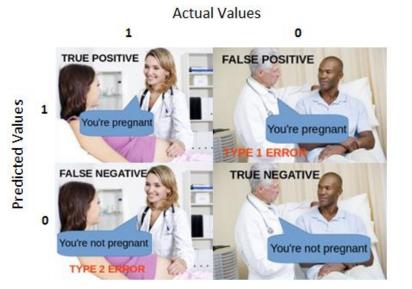
## Obrigado!

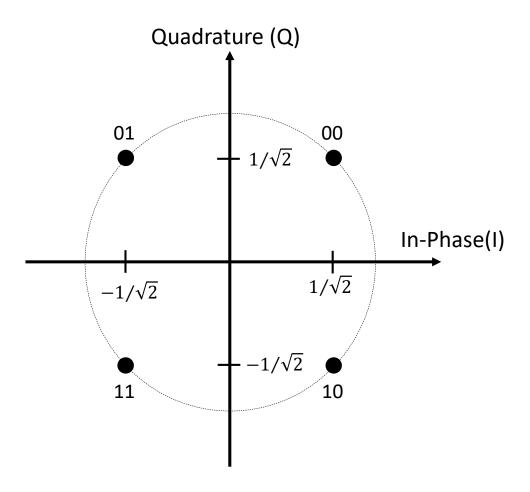


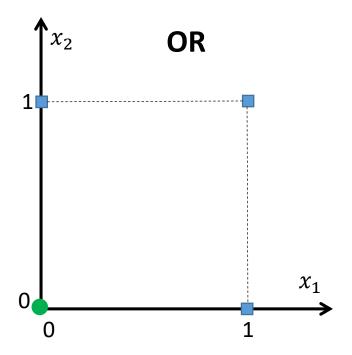


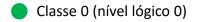




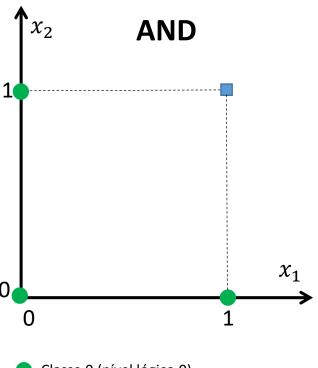


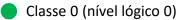




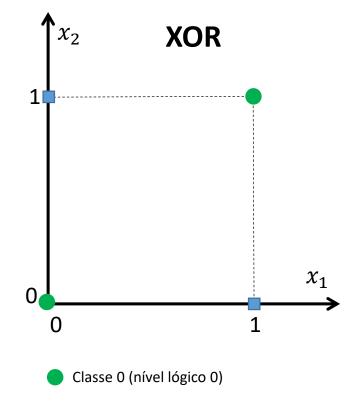


Classe 1 (nível lógico 1)

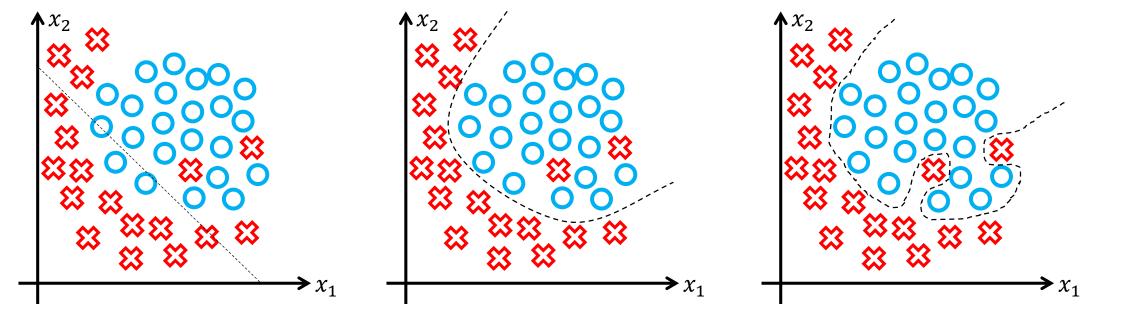


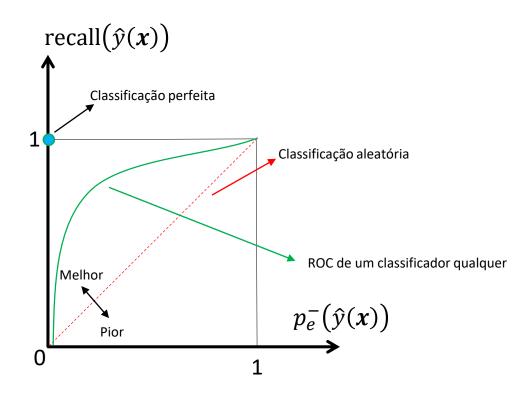


Classe 1 (nível lógico 1)



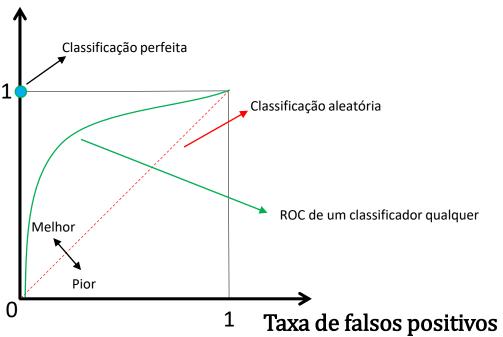
Classe 1 (nível lógico 1)





#### Taxa de verdadeiros positivos

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



laxa de faisos positivos

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

