



SVM: Máquinas de Vectores Soporte

Carlos Alonso González
Grupo de Sistemas Inteligentes
Departamento de Informática
Universidad de Valladolid





Contenido

1. Clasificación lineal con modelos lineales
2. Regresión lineal
3. Clasificación lineal multirespuesta
4. Regresión logística
5. Clasificación no lineal con modelos lineales
6. SVM: fundamentos

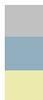
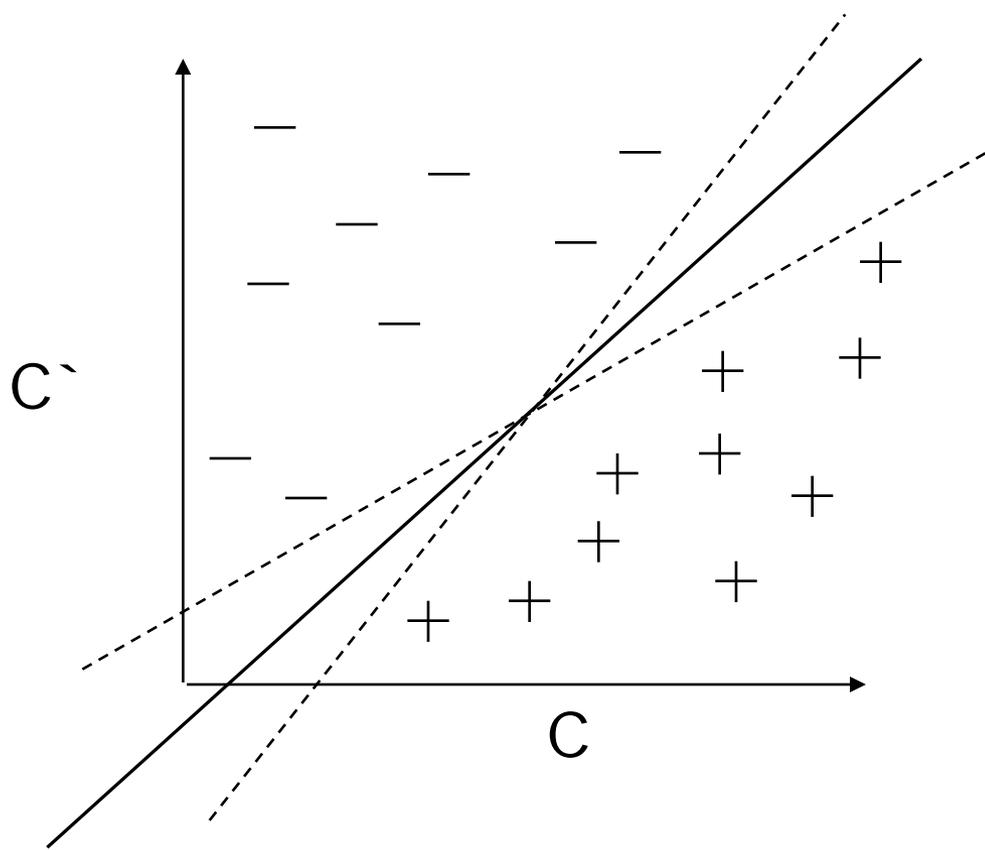


Clasificación lineal con modelos lineales

- Si las clases son linealmente separables, basta con encontrar hiperplano que discrimine (por ejemplo perceptrón)
- También pueden utilizarse métodos de regresión lineal
- Adecuado para atributos numéricos

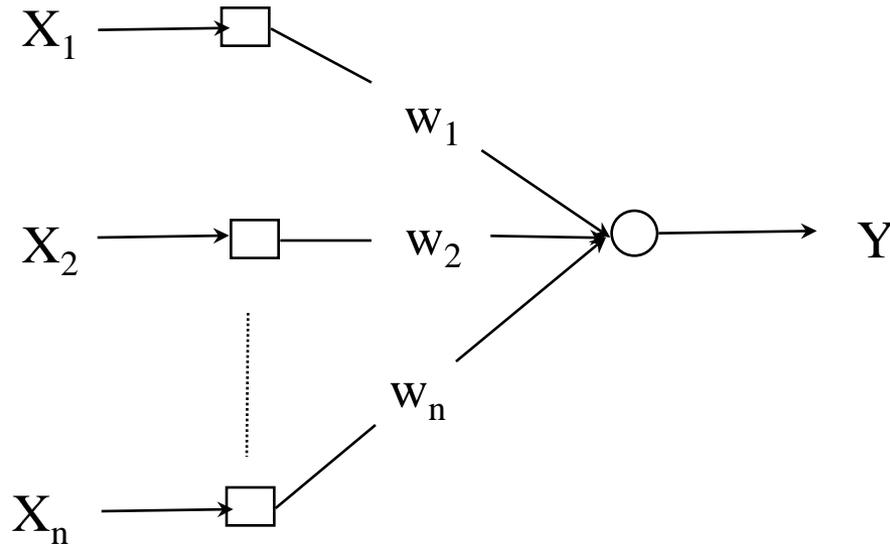


Problema linealmente separable





Perceptrón discreto



- $Y = \text{sgn}(\sum_{i=0} x_i \cdot w_i) = \underline{X} \cdot \underline{W}$



Teorema de convergencia del perceptrón

- Rossemblat, 62, Nilson, 65
 - Si el conjunto de patrones de entrenamiento es linealmente separable, la regla de aprendizaje del perceptrón converge a un vector de pesos que clasifica correctamente todos los ejemplos de entrenamiento
- 



2. Regresión lineal

- Obtener la clase como una combinación lineal de atributos:

$$X = w_0 + w_1 a_1 + w_2 a_2 + \dots + w_k a_k$$

- Valor predicho para instancia i-esima

$$w_0 a_0^{(i)} + w_1 a_1^{(i)} + w_2 a_2^{(i)} + \dots + w_k a_k^{(i)} = \sum_{j=0,k} w_j a_j^{(i)}$$

(añadiendo atributo $a_0^{(i)} = 1$)



Minimizar error cuadrático

- Ajustar coeficientes ($k + 1$ pesos) para minimizar error cuadrático sobre n ejemplos de entrenamiento

- Error cuadrático

$$\sum_{i=1, n} (x^{(i)} - \sum_{j=0, k} w_j a_j^{(i)})^2$$

$x^{(i)}$: clase ejemplo i -ésimo, $\sum_{j=0, k} w_j a_j^{(i)}$: clase predicha ejemplo i -ésimo

- Mínimos cuadrados
 - Más ejemplos que atributos
 - Matriz no singular



3. Clasificación lineal: regresión lineal multirespuesta

- Cualquier técnica de regresión se puede utilizar para clasificación:
 - Entrenamiento: regresión para cada clase, con $\text{clase}=1$ para los ejemplos de la clase y $\text{clase}=0$ para los restantes
 - Prueba: calcular el valor de cada regresión y asignar la clase correspondiente a la regresión con máximo valor.
- Para regresión lineal: Regresión lineal multirespuesta



Comportamiento

Regresión lineal multirespuesta

- Interpretación:
 - **rlm** aproxima una función de pertenencia para cada clase (1 si la instancia pertenece a la clase, 0 en otro caso)
 - Para clasificar una instancia no vista, se calcula la función de pertenencia de cada clase y se selecciona la mayor
- Buen comportamiento si clases linealmente separables
- Interesante como elemento básico de otros métodos



Problemas

Regresión lineal multirespuesta

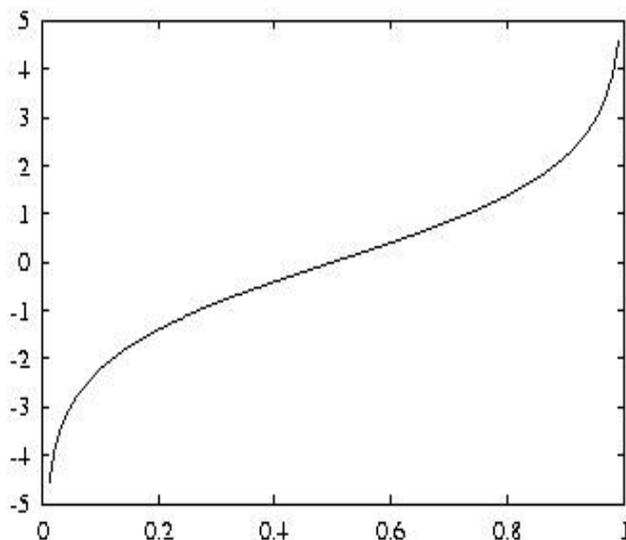
- Los valores de la función de pertenencia no se puede asimilar a probabilidades:
 - Fuera del rango $[0,1]$
- Mínimos cuadrado asume que los errores están normalmente distribuidos
 - Esta suposición se viola en problemas de clasificación: los valores de la clases en los ejemplos de entrenamiento son 0 y 1.
- Solución: regresión logística



4. Regresión logística

- A pesar del nombre, es un clasificador
- Realiza una transformación de variable y luego construye un clasificador lineal
- Caso binario
- Reemplaza:
$$\Pr[1/a_1, a_2, \dots, a_n]$$
- Por:
$$\log[\Pr[1/a_1, a_2, \dots, a_n]/(1-\Pr[1/a_1, a_2, \dots, a_n])]$$

Transformación logística (*logit*)

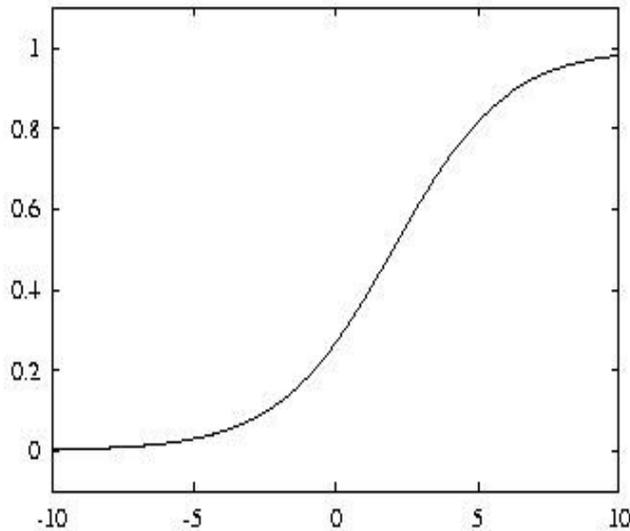


Aplica $[0, 1]$ en
 $(-\infty, +\infty)$

- Modelo

$$\Pr[1/a_1, a_2, \dots, a_n] = 1 / (1 + e^{(-w_0 - w_1 a_1 - w_2 a_2 - \dots - w_k a_k)})$$

Ejemplo modelo regresión logística



Modelo con
 $w_0=0.5, w_1=1$

- Los parámetros se obtienen del conjunto de entrenamiento utilizando máxima verosimilitud (equivalente a mínimos cuadrados si distribución normal)



Máxima verosimilitud *(Maximum likelihood)*

- Objetivo: maximizar la probabilidad de los datos de entrenamiento respecto a los parámetros
- Regresión logística maximiza *log-likelihood*

$$\sum_{i=1,n} \{ (1-x^{(i)})\log(1-\text{Pr}[1/a_1^{(i)}, a_2^{(i)}, \dots, a_n^{(i)}]) + x^{(i)}\log(\text{Pr}[1/a_1^{(i)}, a_2^{(i)}, \dots, a_n^{(i)}]) \}$$

Con $x^{(i)}$ la clase de los ejemplos de entrenamiento (0 ó 1)

- Obtener los w_i que maximizan log-likelihood
 - Método sencillo: iteración mínimos cuadrados ponderados



Regresión logística y problemas multiclase

- Regresión logísticas independiente para cada clase (similar a regresión lineal multirespuesta)
 - Problema: las estimaciones de probabilidades no suman 1
 - Solución: modelos acoplados maximizando *log-likelihood* para todas las clases
- Alternativa: clasificadores 2 a 2 (*pairwise classification*)



Clasificadores 2 a 2

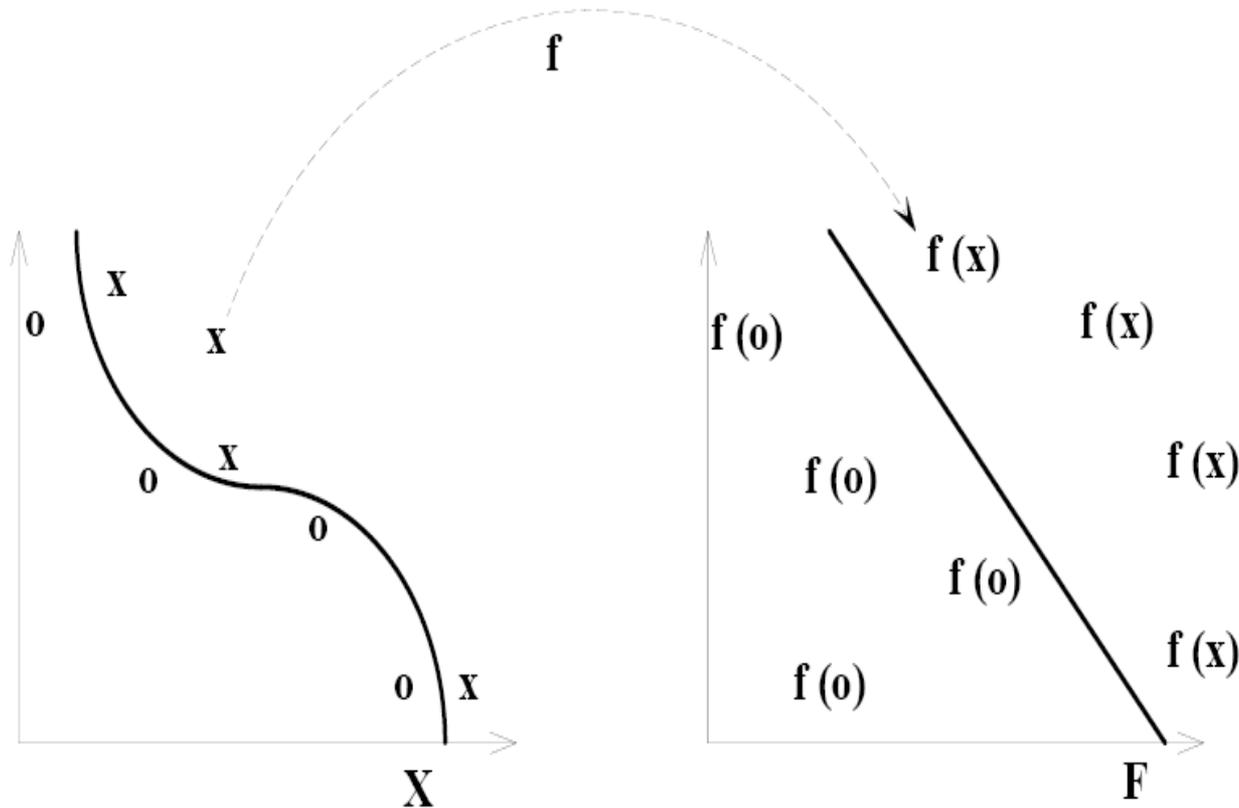
- Hay que construir un clasificador para cada par de clases (*pairwise classification*) usando sólo las instancias de las dos clases (clasificador binario)
- Si k clases $k(k-1)/2$ clasificadores binarios (pero con menos datos)
- Clasificación final: voto
 - Se puede adaptar para obtener probabilidades
- Si la distribución de clases es uniforme, al menos tan rápido como cualquier otro método multiclase
 - Si algoritmo lineal con n^o instancias:
 - $k(k-1)/2 * 2n/k = (k-1)n$
 - Más ventajoso aún si algoritmo más que lineal



5. Clasificación no lineal con modelos lineales

- Los modelos lineales solo pueden obtener fronteras de decisión lineales
- ¿Cómo usarlos para problemas no linealmente separables?
 - Realizar una transformación no lineal del espacio de entrada
 - Construir un clasificador lineal en el espacio transformado
 - **Una frontera lineal en el espacio transformado puede representar una frontera no lineal en el espacio original**

Transformación no lineal del espacio de entrada

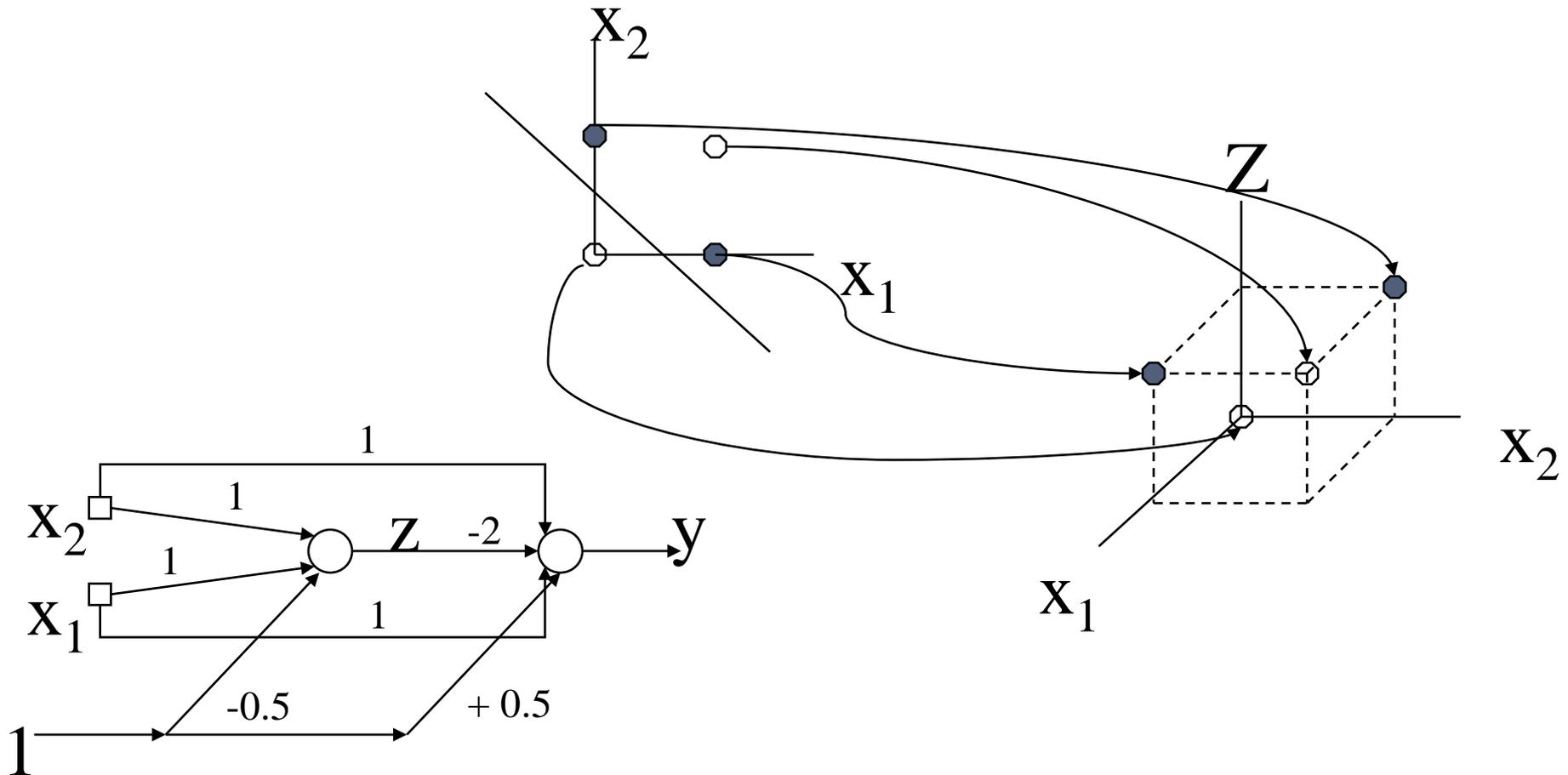


Espacio de entrada: no linealmente separables

Espacio transformado: linealmente separables

[N. Cristianini, ICML01]

Transformación no lineal aumentando dimensionalidad



Perceptrón unipolar discreto



Ejemplo

transformación no lineal directa

- Transformar el espacio de entrada reemplazando los atributos originales por todos los productos de n factores

- Para 2 atributos y 3 factores:

$$x = w_0 + w_1 a_1^3 + w_2 a_1^2 a_2 + w_3 a_1 a_2^2 + w_4 a_2^3$$

- Requiere:

- Entrenamiento: transformar ejemplos de entrenamiento y crear modelo lineal
- Prueba: transformar nueva instancia, aplicar modelo lineal



Problemas transformación no lineal directa

- Complejidad computacional
 - 10 atributos, $n=5$: 2000 coeficientes
 - Impracticable incluso para regresión lineal (cúbica en el número de atributos)
- Sobreajuste
 - Siempre que el número de parámetros es comparable al número de ejemplos

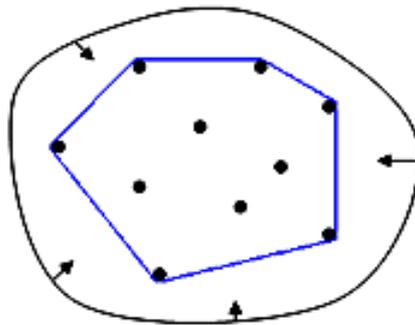


6. Máquinas de vectores soporte

- SVM es un algoritmo para encontrar clasificadores lineales en espacios transformados
- Resistentes al sobreajuste porque buscan una frontera de decisión específica:
 - Hiperplano de margen máximo
- Eficiente en el caso no lineal
 - No crean explícitamente el espacio transformado
 - La transformación no lineal es implícita

Envolvente convexa

- Dado un conjunto de puntos, su envolvente convexa es el conjunto convexo minimal que contiene al conjunto
 - Símil bidimensional: banda elástica que rodea un conjunto de puntos (polígono)



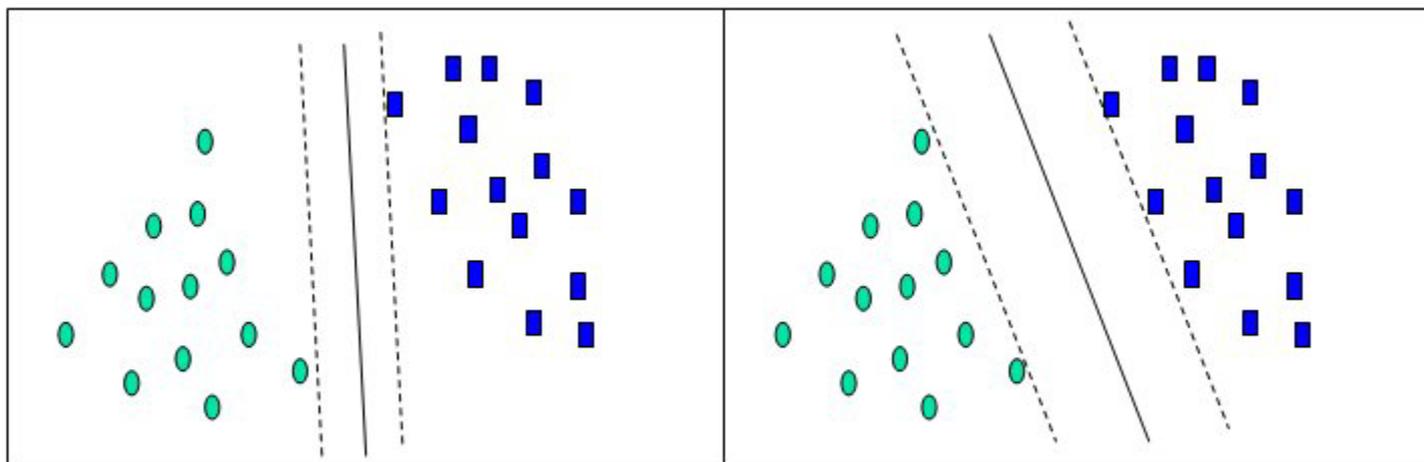


Envolvente convexa de dos clases linealmente separables

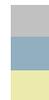
- La intersección de las envolventes convexas de dos clases linealmente separables es vacía
 - Las envolventes convexas no se solapan



Hiperplano de margen máximo



[WWW.dtreeg.com]

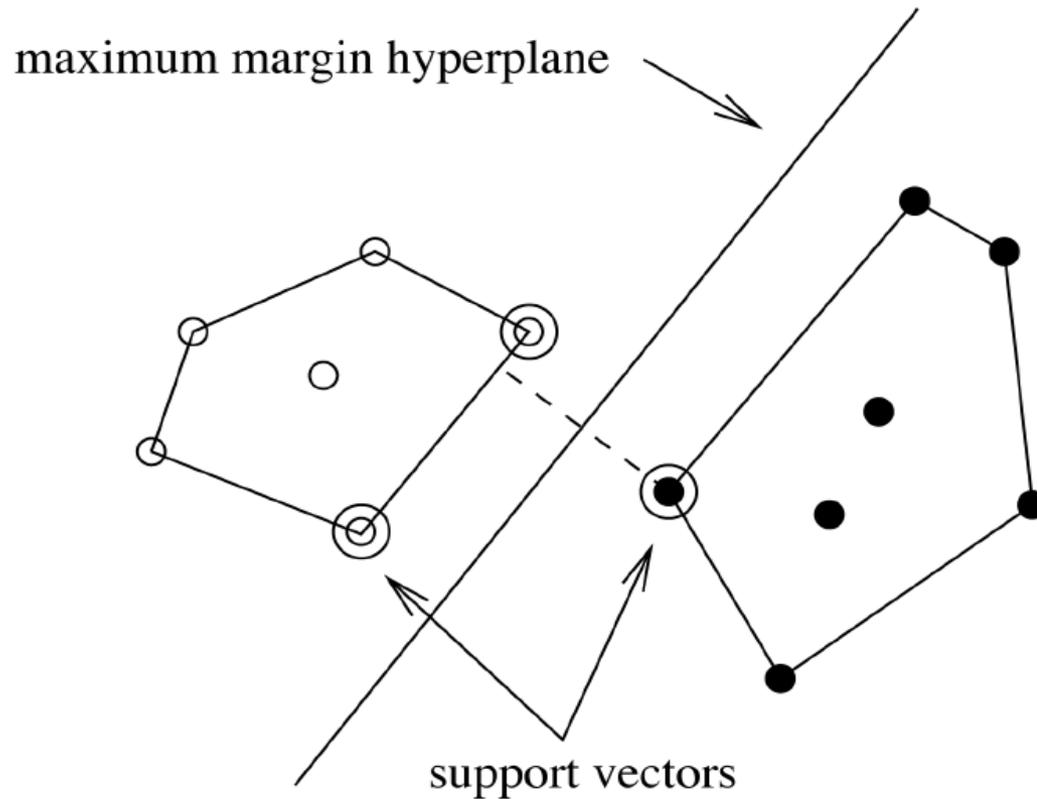




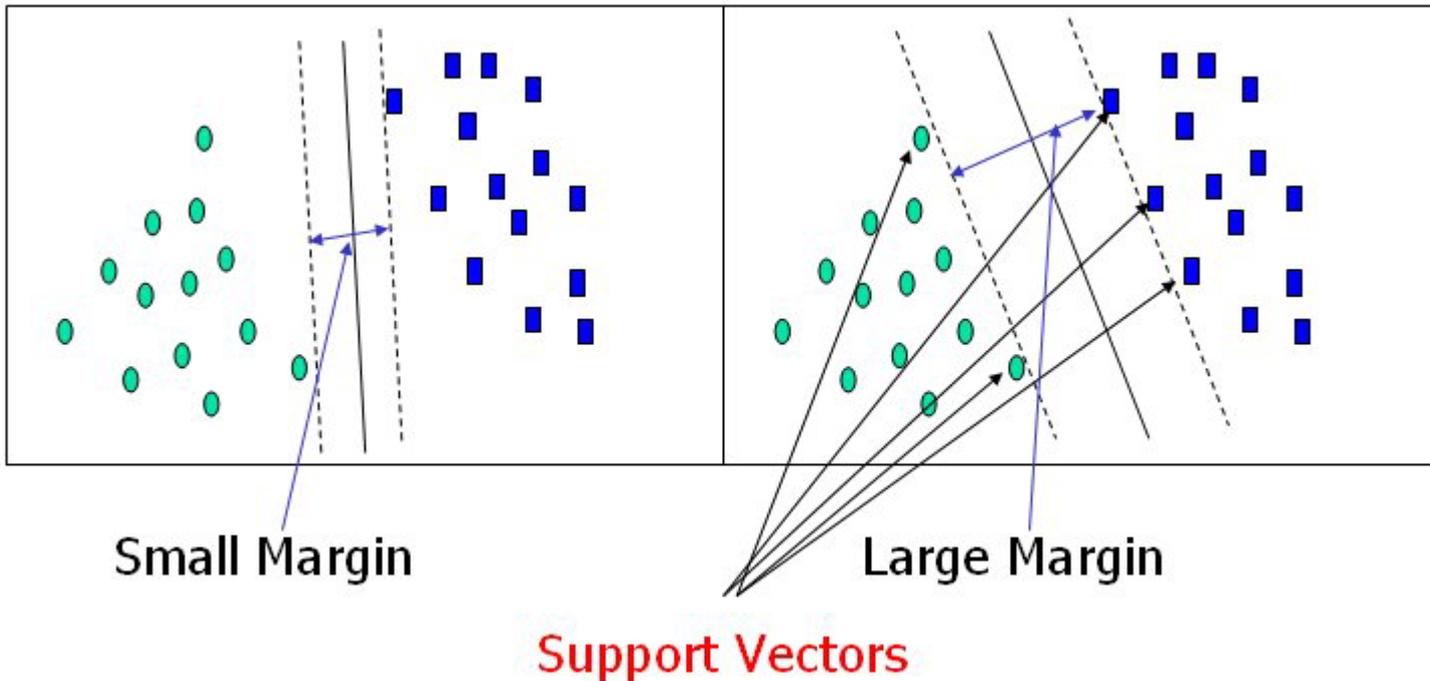
Hiperplano de margen máximo

- Hiperplano que proporciona la máxima separación entre dos clases linealmente separables
 - Calcular la envolvente convexa de cada clase
 - Determinar el segmento mas corto que une ambas envolventes
 - Hiperplano de margen máximo : perpendicular al segmento anterior, cortándolo en su punto medio

Hiperplano de margen máximo



Hiperplano de margen máximo

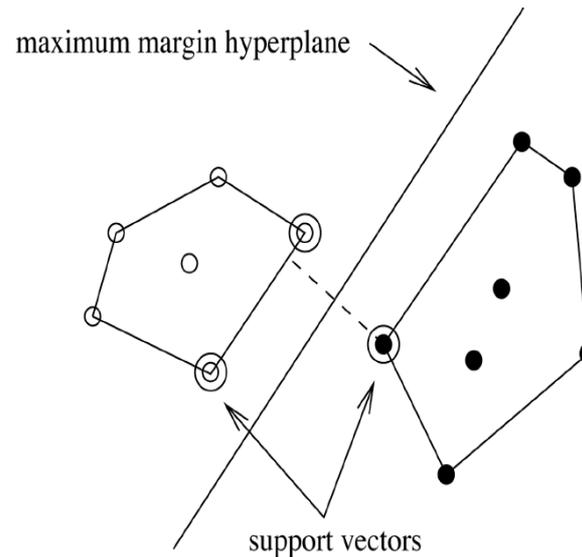




Vectores Soporte

- Instancias más próximas, de cada clase, al hiperplano de margen máximo.
 - Al menos uno por clase
 - Posiblemente más
- El conjunto de Vectores Soporte define de forma única el hiperplano de margen máximo
 - Las restantes instancias son irrelevantes

Hiperplano de margen máximo y vectores soporte (I)



- Ecuación de un hiperplano
$$x = w_0 + w_1 a_1 + w_2 a_2 + \dots + w_k a_k = \underline{w} \cdot \underline{a}$$
- Ecuación hiperplano margen máximo en términos de los vectores soporte (formulación dual)

$$x = b + \sum_{i \text{ vector soporte}} \alpha_i y_i \underline{a}(i) \cdot \underline{a}$$



Hiperplano de margen máximo y vectores soporte (II)

$$x = b + \sum_{i \text{ vector soporte}} \alpha_i y_i \underline{a}(i) \cdot \underline{a}$$

Con:

b, α_i , parámetros numéricos a determinar

\underline{a} , instancia (a clasificar)

$\underline{a}(i)$, vector soporte i-esimo

y_i , clase de $\underline{a}(i)$ (que también es una instancia, de entrenamiento), con valores +1, -1

- Obtención de b, α_i :
 - Problema de optimización cuadrática con restricciones
 - No hay mínimos locales
 - Herramientas optimización
 - Algoritmos específicos para entrenamiento SVM más eficientes
- Suponiendo clases linealmente separables



SVM y sobreajuste

- Resistente al sobreajuste
- El sobreajuste esta relacionado con la flexibilidad con que se ajustan las fronteras de decisión (mayor con el número de parámetros)
 - Añadir o eliminar un pequeño número de instancias puede, con otras técnicas de ajuste, modificar drásticamente las fronteras de decisión
- EL hiperplano de margen máximo es relativamente estable: solo depende de los vectores soporte
 - Añadir o eliminar instancias sólo afecta si son vectores soporte



SVM y clases no linealmente separables

- Realizar una transformación no lineal del espacio de entrada
 - Sobreajuste: menos problemático, pues los vectores soporte son relativamente estables
 - Complejidad: sigue siendo un problema si se transforman las instancias y se busca el hiperplano de máximo margen en el espacio transformado
 - **Solución: buscar vectores soporte en espacio original y no realizar de forma explícita la transformación**



Ejemplo

transformación no lineal implícita

$$x = b + \sum_{i \text{ vector soporte}} \alpha_i y_i (\underline{a}(i) \cdot \underline{a})^n$$

- Similar a producto de n factores (= salvo coeficientes constantes)
- El **producto escalar se realiza en el espacio original**
 - No se generan nuevos atributos (no aumenta la dimensión)
 - Sin embargo, el efecto es el mismo que si hubiésemos realizado la transformación y luego realizado el producto $\underline{a}(i)^n \cdot \underline{a}^n$
 - Los ejemplos de entrenamiento (incluidos vectores soporte) y los ejemplos de prueba permanecen en el espacio original (de menor dimensión)

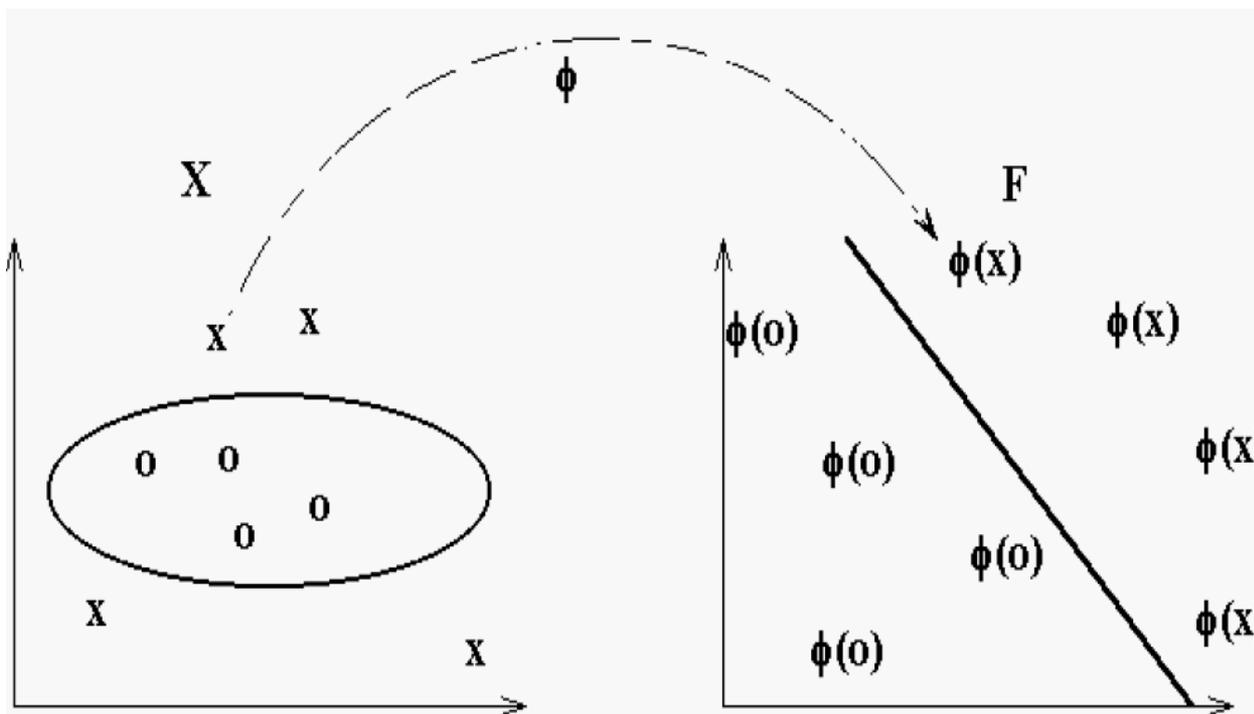


Kernel

- La aplicación no lineal se denomina *Kernel*
- Kernel polinomial: $K(\underline{x}_i, \underline{x}_j) = (\underline{x}_i \cdot \underline{x}_j)^n$
- Requisito: $K(\underline{x}_i, \underline{x}_j) = \Phi(\underline{x}_i) \cdot \Phi(\underline{x}_j)$

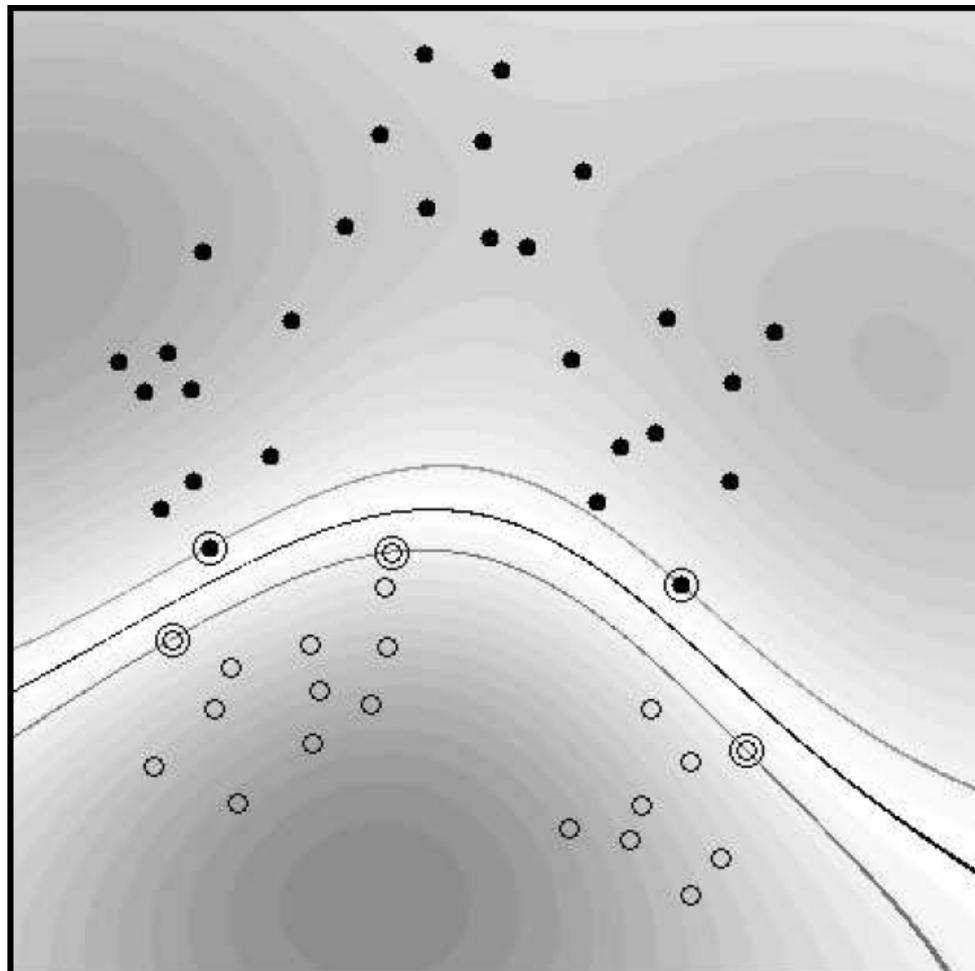
- Kernel gaussiano, radial:
$$K(\underline{x}_i, \underline{x}_j) = \exp(-(\underline{x}_i - \underline{x}_j)^2 / 2\sigma^2)$$
- Kernel perceptrón:
$$K(\underline{x}_i, \underline{x}_j) = || \underline{x}_i - \underline{x}_j ||$$
- Kernel sigmoidal:
$$K(\underline{x}_i, \underline{x}_j) = \tanh(\underline{x}_i \cdot \underline{x}_j - \theta)$$

Ejemplo de Kernel: polinomial



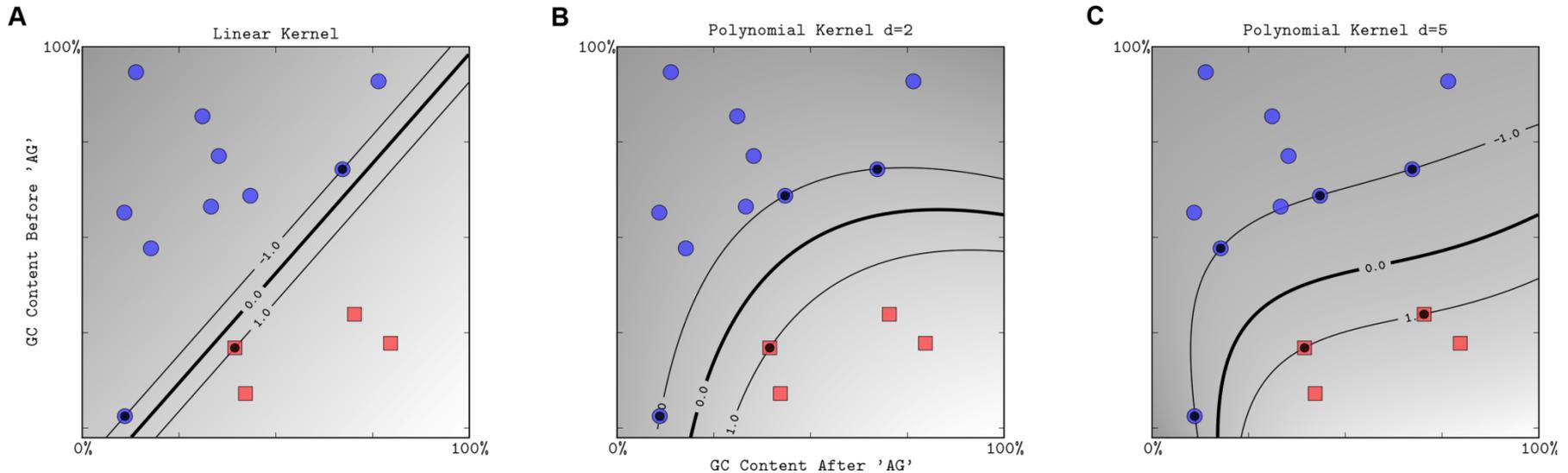
[N. Cristianini, ICML01]

Ejemplo: Kernel perceptrón



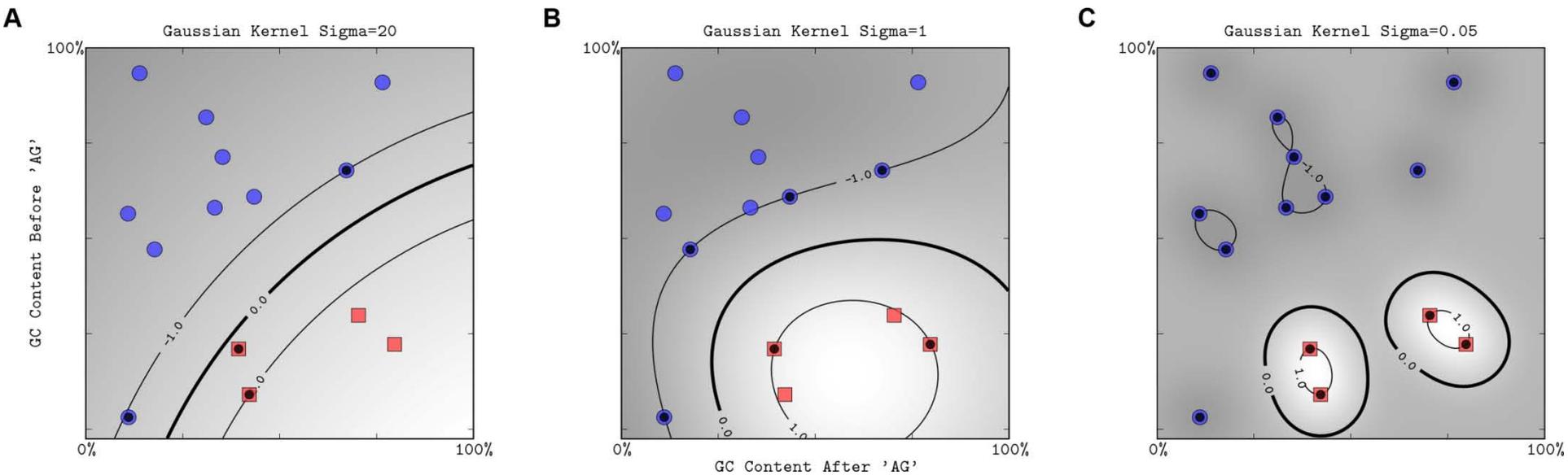
[Schölkopf,
NIPS 2001]

Kernel Polinomial: efecto del grado

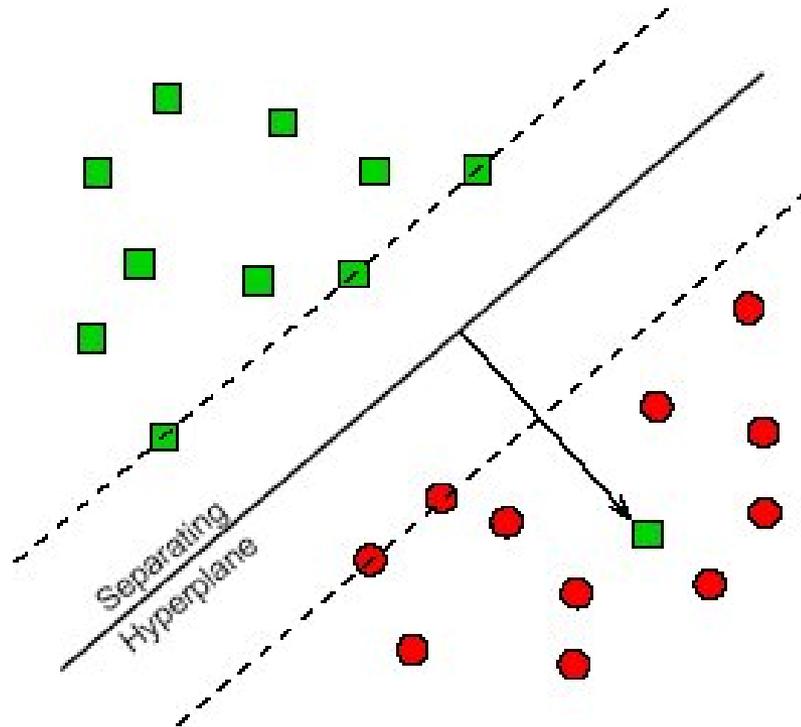


Ben-Hur A, Ong CS, Sonnenburg S, Schölkopf B, Rätsch G, 2008 Support Vector Machines and Kernels for Computational Biology. PLoS Comput Biol 4(10): e1000173. doi:10.1371/journal.pcbi.1000173

Kernel Gausiano: efecto del radio



Ruido (clases no linealmente separables)

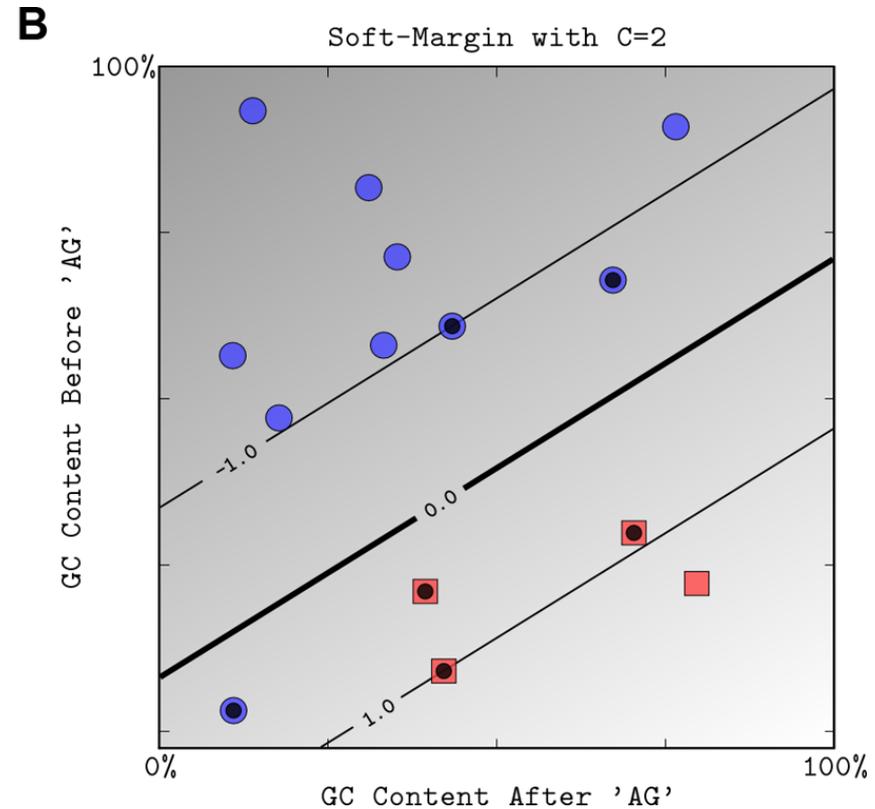
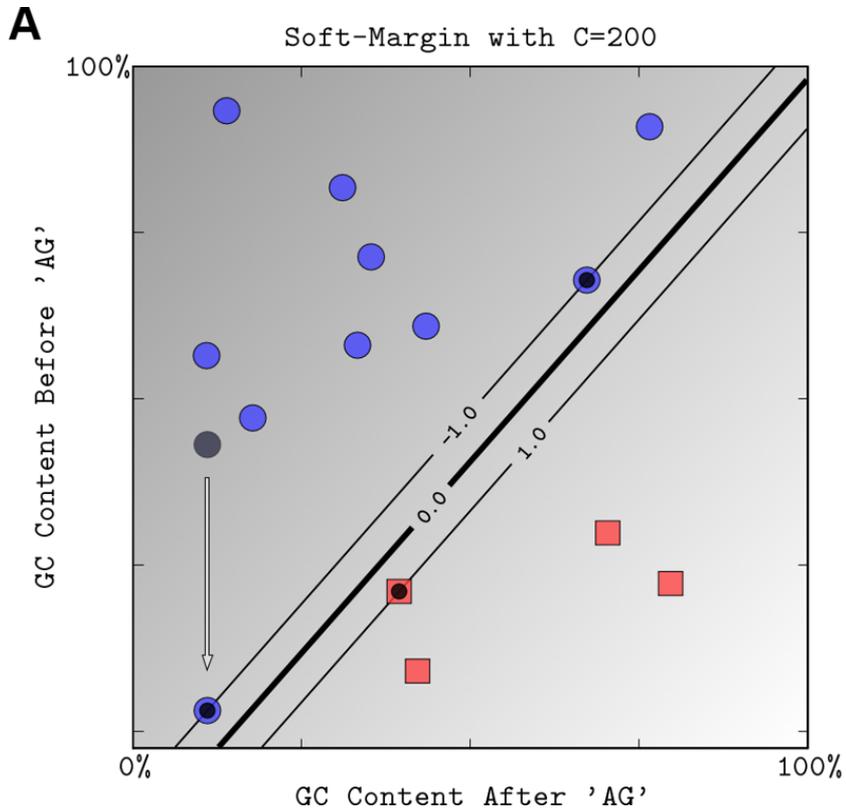




Clases no linealmente separables

- Hemos asumido clases linealmente separables (en espacio original o transformado)
- Si clases no linealmente separables
 - Admitir error, penalizándolo según constante C
 - Introducir parámetro C , que limita el efecto de cualquier instancia de entrenamiento en la superficie de decisión
 - Se traduce en añadir restricciones $0 \leq \alpha_i \leq C$
 - Sigue siendo un problema de optimización cuadrática
 - C se determina experimentalmente

Efecto de C





Datos dispersos (Sparse)

- Los algoritmos para SVM mejoran notablemente su eficiencia si datos dispersos
- Motivo: se calculan productos escalares
- Datos dispersos
 - Cálculo eficiente de productos escalares
 - Iterando sólo sobre los datos no nulos
- SVM pueden procesar datos dispersos con 10.000s de atributos

Algoritmos: (formulación original, lineal)

- Función discriminante:

$$f(\underline{x}) = \underline{w} \cdot \underline{x} + b$$

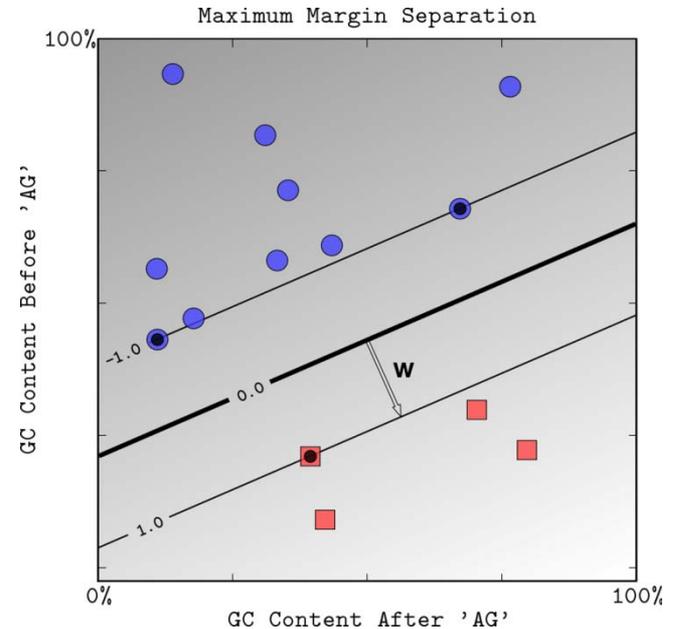
- Margen: $1 / ||\underline{w}||$

- **Maximizar margen:**

$$\underset{w, b}{\text{Minimizar}} \frac{1}{2} ||w||^2$$

$$\text{Sujeto a } y_i(\underline{w} \cdot \underline{x}_i + b) \geq 1$$

$$\text{Para } i = 1, 2, \dots, n$$



Algoritmos: (formulación original, Kernel, C)

- Introducir variables de holgura (ξ slack) y penalizar con constante C

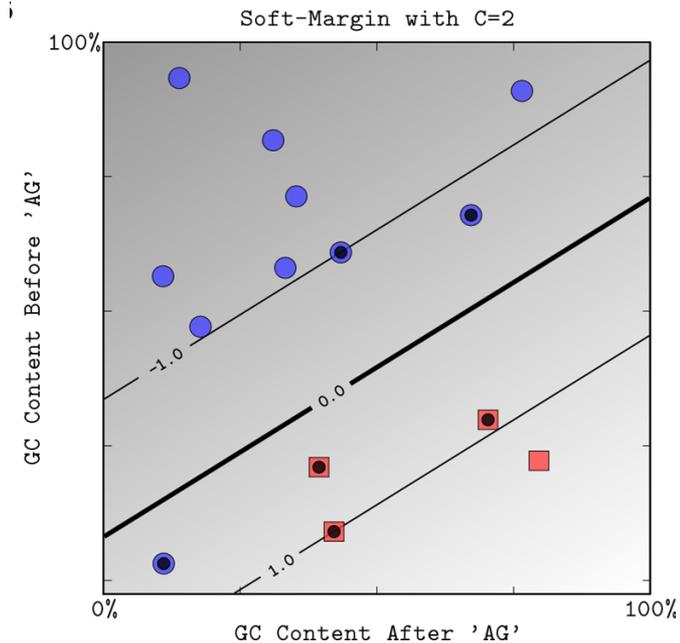
- **Maximizar margen:**

Minimizar $\frac{1}{2} ||w||^2 + C \sum_{i=1,n} \xi_i$

w, b, ξ

Sujeto a $y_i(K(\underline{w}, \underline{x}_i) + b) \geq 1 - \xi_i$

Para $i = 1, 2, \dots, n$





Algoritmos (formulación dual)

$$\begin{aligned} \min_{\vec{\alpha}} \quad & \frac{1}{2} \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^N y_i y_j K(\vec{x}_i, \vec{x}_j) \alpha_i \alpha_j - \sum_{i=1}^N \alpha_i, \\ & 0 \leq \alpha_i \leq C, \forall i, \\ & \sum_{i=1}^N y_i \alpha_i = 0. \end{aligned}$$

[J. Platt,
1998]

- Problema de Optimización Cuadrática
- Herramientas estándar de optimización cuadrática
 - Poco eficientes
- Memoria: cuadrática con conjunto de entrenamiento
- Tiempo: entre lineal y cúbico



Algoritmos: SMO

- Sequential Minimal Optimization
- J. Platt, 1998
- Divide el problema de Optimización Cuadrática en subproblemas Pequeños (OCP)
- Los problemas OCP se resuelven analíticamente, evitando las iteraciones internas de los algoritmos de optimización
- Memoria: lineal con conjunto de entrenamiento (frente cuadrático)
- Tiempo: entre lineal y cuadrático
- Muy eficiente si datos dispersos



Problemas multiclase

- pairwise classification
- Si k clases $k(k-1)/2$ clasificadores binarios
- Clasificación final: voto



Discusión SVM

- Clasificadores muy precisos en muchos dominios de aplicación
- Resistentes al sobreajuste
- Elevado coste computacional
 - Temporal:
 - polinomial , ¿ $n^{2.2}$? (experimental)
 - exponencial?
 - Espacial
 - Al menos ($\beta^2 n^2$), β mínimo error alcanzable con el Kernel
 - ¿SMO lineal?
- Mejora notable con datos dispersos (Sparse)



Aplicaciones

- Reconocimiento facial
- OCR
- Bioinformática
- Minería de texto
- Series temporales



Referencias

- C. Bishop. Pattern Recognition and Machine Learning. Springer, N.Y., 2005
- N. Cristianini and J. Shawe-Taylor. An introduction to Support Vector Machines and other kernel-based learning methods. Cambridge University Press, 2000.
- B. Schölkopf and A. J. Smola. Learning with kernels. MIT Press, Cambridge, MA, 2002.
- I. H. Witten and E. Frank. Data Mining: Practical Machine Learning Tools and Techniques. Morgan Kaufmann, 2nd edition, 2005.
- Ben-Hur A, Ong CS, Sonnenburg S, Schölkopf B, Rätsch G, 2008 Support Vector Machines and Kernels for Computational Biology. PLoS Comput Biol 4(10): e1000173. doi: 10.1371/journal.pcbi.1000173
- www.kernel-machines.net (tutoriales, bibliografía...)