

DATA SCIENCE 1

VORLESUNG 8 - KLASSIFIKATION

PROF. DR. CHRISTIAN BOCKERMANN

HOCHSCHULE BOCHUM

SOMMERSEMESTER 2023

1 Lineare Klassifikation

2 Nicht-lineare Separierbarkeit

Lineare Klassifikation

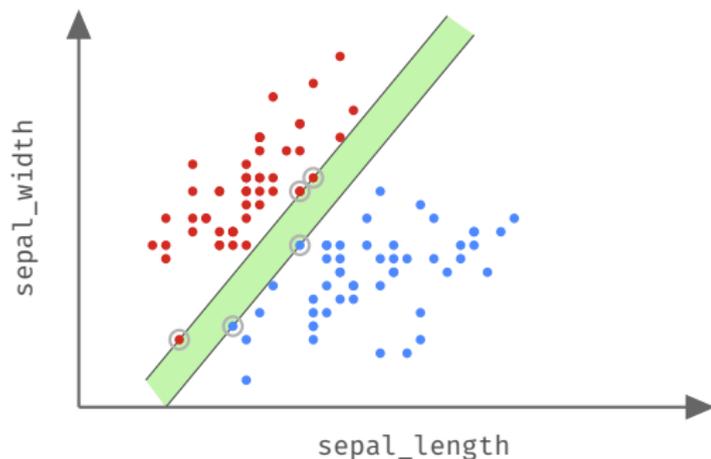
Lineare Modelle zur Klassifikation

- Beschreibung von trennenden Hyperebenen durch lineare Funktionen
- Suche nach bester Ebene/Funktion durch Optimierung
- Optimierung zielt auf Minimierung des Trainingsfehlers ab

Beispiel: **Stützvektor-Methode für Klassifikation**

- Such Parameter \mathbf{w} , b für Ebene
- Optimierung: Maximierung des Abstandes zu beiden Klassen
- Funktioniert gut in hochdimensionalen Räumen

Lineare SVM geht von **linearer Separierbarkeit** aus



Beste Ebene durch Lösung eines Optimierungsproblems

Das SVM Optimierungsproblem

- SVM nutzt Optimierungsproblem um beste Ebene zu finden
- Vorgehen geht von **linearer Separierbarkeit** aus
- **Lösung** = Ebene mit maximalem Abstand

Optimierungsproblem mit Nebenbedingungen

$$\arg \min_{\mathbf{w}, b} \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2 \quad \text{mit} \quad (\mathbf{w}^T \mathbf{x}_i + b) y_i \geq 1$$

Das SVM Optimierungsproblem

- SVM nutzt Optimierungsproblem um beste Ebene zu finden
- Vorgehen geht von **linearer Separierbarkeit** aus
- **Lösung** = Ebene mit maximalem Abstand

Optimierungsproblem mit Nebenbedingungen

$$\arg \min_{\mathbf{w}, b} \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2 \quad \text{mit} \quad (\mathbf{w}^T \mathbf{x}_i + b) y_i \geq 1$$

Finde \mathbf{w}, b mit
maximalem Abstand

Bedingungen, dass alle Punkte
auf der richtigen Seite liegen

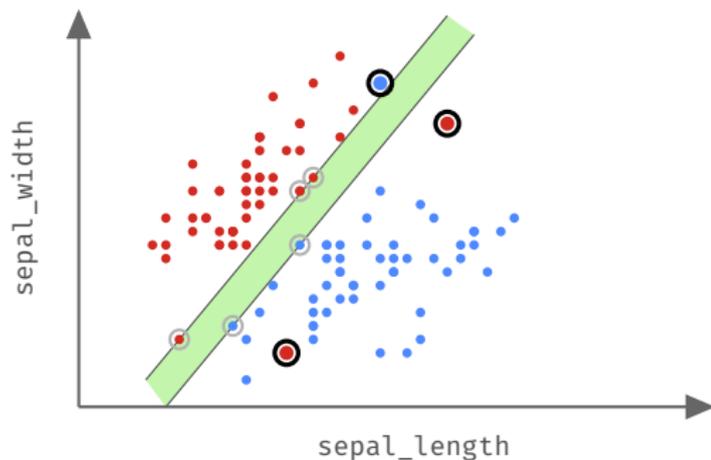
Optimierung mit Nebenbedingungen

$$\arg \min_{\mathbf{w}, b} \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2 \quad \text{mit} \quad (\mathbf{w}^T \mathbf{x}_i + b) y_i \geq 1$$

lässt sich mit Lagrange-Optimierung formulieren als

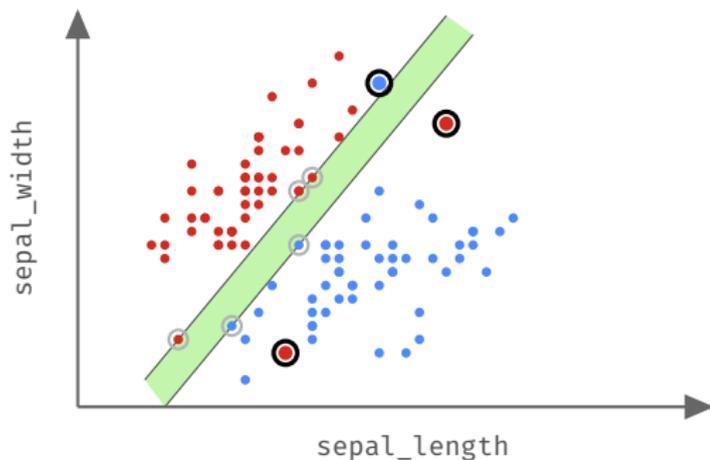
$$L(\mathbf{a}, \mathbf{w}, b) = \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2 + \sum_{i=1}^n a_i \left[y_i (\mathbf{w}^T \mathbf{x}_i + b) - 1 \right]$$

Lineare SVM geht von **linearer Separierbarkeit** aus



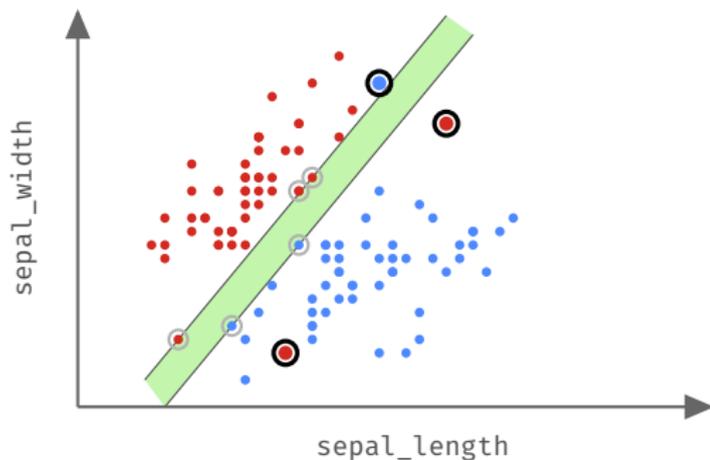
- Was ist, wenn es Ausnahmen in den Daten gibt?

Lineare SVM geht von **linearer Separierbarkeit** aus



- Was ist, wenn es Ausnahmen in den Daten gibt?
- Dann sind einige Bedingungen verletzt \Rightarrow keine Lösung

Lineare SVM geht von **linearer Separierbarkeit** aus

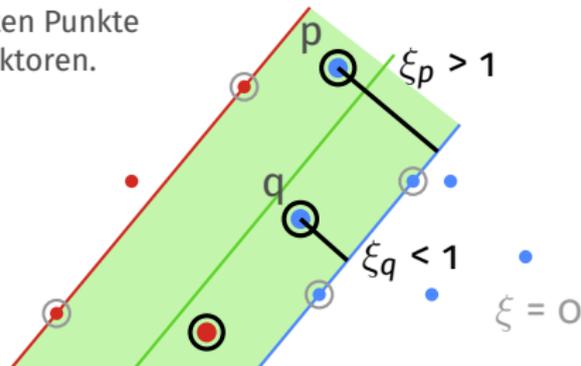


- Was ist, wenn es Ausnahmen in den Daten gibt?
- Dann sind einige Bedingungen verletzt \Rightarrow keine Lösung

Wie kommen wir trotzdem zu einer Lösung?

Idee: Strafpunkte für Ausnahmen im Trainingsdatensatz

Alle eingekreisten Punkte
sind Stützvektoren.



- Punkte im richtigen Bereich bekommen ein $\xi = 0$ (keine Strafe)
- Punkte auf richtiger Seite im Margin bekommen ein $\xi < 1$ (leichte Strafe)
- Punkte auf falscher Seite bekommen ein $\xi > 1$ (große Strafe)

Idee: **Strafpunkte für Ausnahmen im Trainingsdatensatz**

- Erlaubt kleine Fehler im Training
- **Lösung** = Ebene mit minimalen Strafpunkten

Optimierungsproblem mit Strafpunkten:

$$\arg \min_{\mathbf{w}, b} \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2 + C \sum_{i=1}^n \xi_i$$

- Parameter C gibt an, wie stark die Fehler gewertet werden

SVM Modell mit Parameter **C** in SciKit Learn

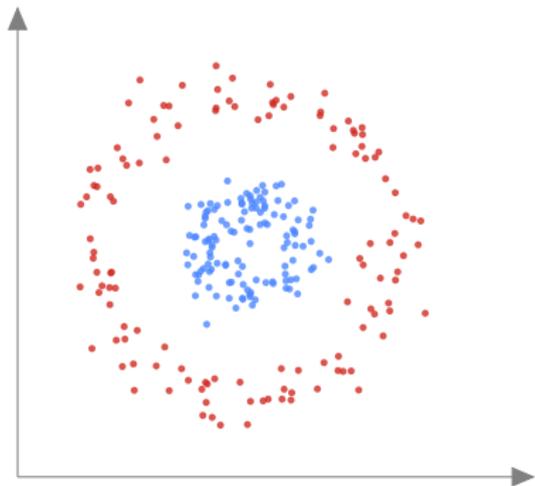
```
# SVC = SupportVectorClassifier
from sklearn.svm import SVC

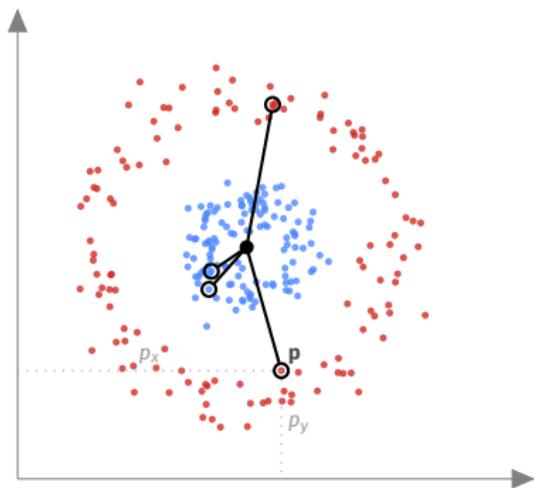
# Lineare SVM mit C=100
m = SVC(kernel="linear", C=100).
```

- Parameter *C* ist wichtigster *Einstellknopf* für SVMs
- Jede SVM Implementierung enthält Parameter *C*

Nicht-lineare Separierbarkeit

Problem: Was ist, wenn Strafpunkte nicht ausreichen?

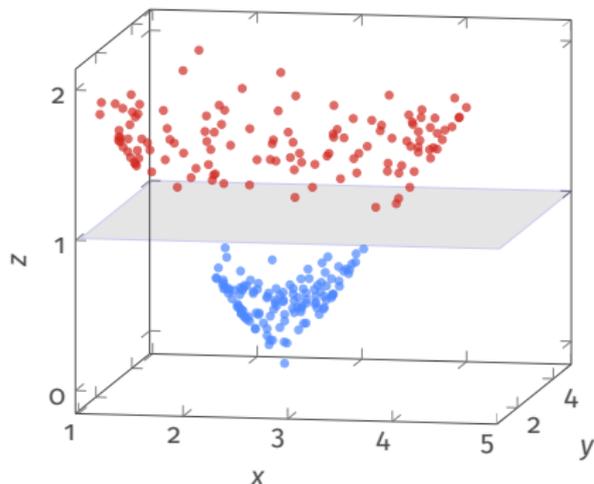


Problem: Was ist, wenn Strafpunkte nicht ausreichen?**Mögliche Idee:**

Betrachte die Abstände zum
Mittelpunkt $\mathbf{c} = (c_x, c_y)$

$$d(\mathbf{c}, \mathbf{p}) = \sqrt{(c_x - p_x)^2 + (c_y - p_y)^2}$$

Problem: Was ist, wenn Strafpunkte nicht ausreichen?



Mögliche Idee:

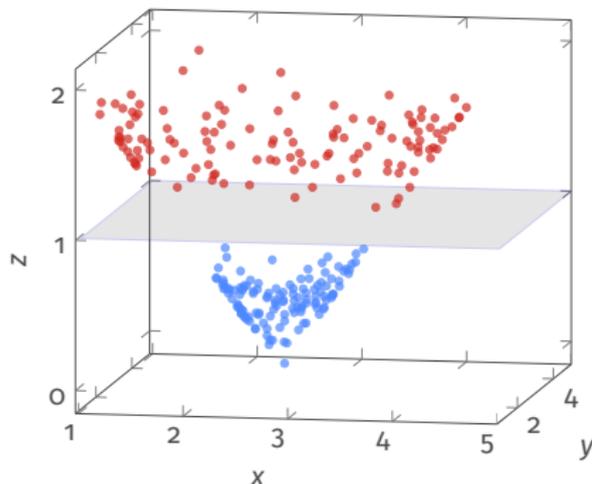
Betrachte die Abstände zum
Mittelpunkt $\mathbf{c} = (c_x, c_y)$

$$d(\mathbf{c}, \mathbf{p}) = \sqrt{(c_x - p_x)^2 + (c_y - p_y)^2}$$

Und transformiere die Daten in
einen höherdimensionalen Raum
mit neuer Dimension z:

$$\mathbf{p} = \underbrace{(p_x, p_y)}_{\in \mathbb{R}^2} \mapsto \underbrace{(p_x, p_y, d(\mathbf{c}, \mathbf{p}))}_{\in \mathbb{R}^3}$$

Problem: Was ist, wenn Strafpunkte nicht ausreichen?



Mögliche Idee:

Betrachte die Abstände zum
Mittelpunkt $\mathbf{c} = (c_x, c_y)$

$$d(\mathbf{c}, \mathbf{p}) = \sqrt{(c_x - p_x)^2 + (c_y - p_y)^2}$$

Und transformiere die Daten in
einen höherdimensionalen Raum
mit neuer Dimension z:

$$\mathbf{p} = \underbrace{(p_x, p_y)}_{\in \mathbb{R}^2} \mapsto \underbrace{(p_x, p_y, d(\mathbf{c}, \mathbf{p}))}_{\in \mathbb{R}^3}$$

- Lineare Separierbarkeit in höherdimensionalem Raum
- Transformation in der Theorie meist mit Φ bezeichnet

Problem: Transformation von Daten ist **aufwendig!**

Idee: SVM braucht höhere Dimension nur im Skalarprodukt!

$$L(\mathbf{a}, \mathbf{w}, b) = \frac{1}{2} \|\mathbf{w}\|^2 + \sum_{i=1}^n a_i \left[y_i (\underbrace{\langle \mathbf{w}, \mathbf{x}_i \rangle}_{=: k(\mathbf{w}, \mathbf{x}_i)} + b) - 1 \right]$$

Statt $\langle \mathbf{w}, \mathbf{x}_i \rangle$ nehmen wir nun $\langle \Phi(\mathbf{w}), \Phi(\mathbf{x}_i) \rangle$, d.h. wir berechnen das Skalarprodukt von \mathbf{w} und \mathbf{x}_i im höherdimensionalen Raum.

$k(\mathbf{w}, \mathbf{x}_i) = \langle \Phi(\mathbf{w}), \Phi(\mathbf{x}_i) \rangle$ wird als **Kern-Funktion** (*kernel*) bezeichnet.

Idee: Kern-Funktionen ersparen die Transformation

- Transformation lässt sich in Kern-Funktion integrieren
- Kern-Funktion k berechnet Skalarprodukt in höher-dimensionalen Räumen
- Mit $k(\mathbf{v}, \mathbf{w}) = \langle \mathbf{v}, \mathbf{w} \rangle$ ergibt sich die lineare SVM

Weitere bekannte Kern-Funktionen

- RBF Kern (Radial Basis Functions):

$$k(\mathbf{v}, \mathbf{w}) = \exp(-\gamma(\|\mathbf{v} - \mathbf{w}\|^2)) \text{ , mit freiem Parameter } \gamma$$

- Polynomielle Kern-Funktion

$$k(\mathbf{v}, \mathbf{w}) = (\langle \mathbf{v}, \mathbf{w} \rangle + r)^p \text{ , für } r \geq 0, p \geq 1$$

Kern-Funktionen natürlich auch in SciKit-Learn

```
from sklearn.svm import SVC

rbf1 = SVC(gamma=2)    # default: RBF Kern

rbf2 = SVC(kernel="rbf", gamma=2)

# polynomieller kern mit Parametern r und p:
poly = SVC(kernel="polynomial", degree=p, coef0=r)

# lineare SVM
lin = SVC(kernel="linear")
```

Kern-Funktionen natürlich auch in SciKit-Learn

```
from sklearn.svm import SVC

rbf1 = SVC(gamma=2)    # default: RBF Kern

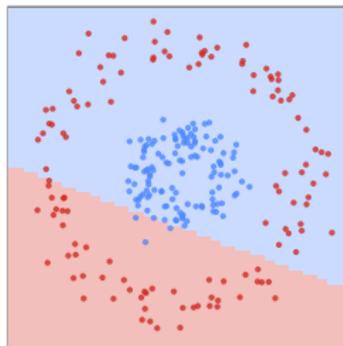
rbf2 = SVC(kernel="rbf", gamma=2)

# polynomieller kern mit Parametern r und p:
poly = SVC(kernel="polynomial", degree=p, coef0=r)

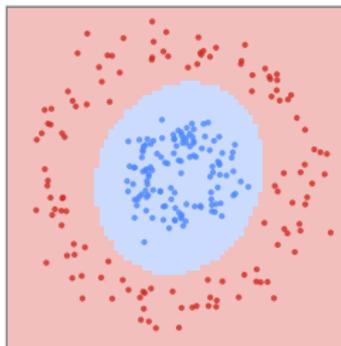
# lineare SVM
lin = SVC(kernel="linear")
```

Dazu kommt noch Parameter C für die Straf-Kosten!

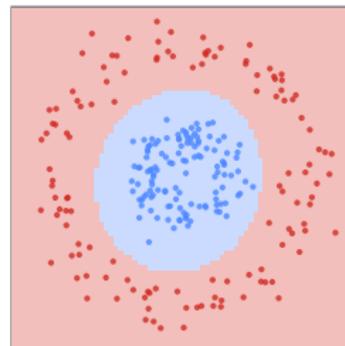
Beispiele: SVM Model mit verschiedenen Parametern



Linearer Kern, $C=100$



Polynomieller Kern,
 $\text{degree}=3$, $\text{coef0}=2$, $C=100$



RBF Kern, $\text{gamma}=0.1$, $C=100$

Beispiele: SVM Model mit verschiedenen Parametern

- Die vorherigen Plots wurden auf synthetischen Daten erstellt
- Hilfreich, um selbst zu experimentieren
- Versuchen Sie die Beispiele im Notebook nachzuvollziehen!



Probieren Sie es im Notebook aus!

Notebook: [Vorlesung/V8-Klassifikation-SVM-ZweiKreise](#)