# Лекция 18

# Одноклассовые методы и обнаружение аномалий

### Е. А. Соколов ФКН ВШЭ

23 апреля 2017 г.

В задачах кластеризации, о которых шла речь ранее, требуется разделить выборку на группы так, чтобы внутри каждой группы объекты были похожи друг на друга. Теперь мы изучим немного другую постановку — поиск аномалий. В ней даётся выборка «нормальных» объектов, и требуется построить некоторую модель, описывающую данную выборку. Далее для новых объектов требуется определять, принадлежат ли они тому же распределению, что и эта выборка, или же являются выбросами или аномалиями. Такие методы применяются, например, в задачах обнаружения мошеннического поведения или раннего обнаружения неполадок оборудования.

# 1 Несбалансированная классификация

В некоторых задачах примеры аномалий могут быть даны, но в небольших объёмах — например, при анализе данных систем самолёта может быть известно несколько аномальных ситуаций из прошлого. Такую задачу можно рассматривать как классификацию с несбалансированными классами. При решении обычными методами классификатору оказаться выгоднее относить все объекты к одному классу, поэтому имеет смысл модифицировать процедуру обучения.

Самые простые методы борьбы с несбалансированностью — undersampling и oversampling. Первый из них удаляет случайные объекты доминирующего класса до тех пор, пока соотношение классов не станет приемлемым; второй дублирует случайные объекты минорного класса. Оптимальное число объектов для удаления или дублирования следует подбирать с помощью кросс-валидации. Отметим, что данные методы применяются лишь к обучающей выборке, а контрольная выборка остается без изменений.

Более сложный метод SMOTE [1] заключается в дополнении минорного класса синтетическими объектами. Генерация нового объекта производится следующим образом. Выбирается случайный объект  $x_1$  минорного класса, для него выделяются k ближайших соседей из этого же класса (k — настраиваемый параметр), из этих соседей выбирается один случайный  $x_2$ . Новый объект вычисляется как точка на отрезке между  $x_1$  и  $x_2$ :  $\alpha x_1 + (1 - \alpha)x_2$ , для случайного  $\alpha \in (0, 1)$ .

## 2 Одноклассовая классификация

Ниже мы будем обсуждать обнаружение точечных аномалий — объектов, которые существенно отличаются от заданной выборки. При этом выделяют и другие типы. Например, контекстными аномалиями называют наблюдения, отличающиеся от наблюдений, близких по некоторому параметру. Например, температура  $-10^{\circ}$  является нормальной в январе, но аномальной в июне.

#### §2.1 Статистические методы

В статистических методах предлагается восстановить плотность выборки p(x), и затем определять аномальность объекта на основе того, насколько вероятно его получить из данной плотности. Например, это можно делать через отклонение от среднего  $[\rho(x,\mu)>d]$  (порог может подбираться, если известно некоторое количество примеров аномалий) или с помощью статистических тестов. Существует два подхода к восстановлению плотности: параметрический и непараметрический.

#### 2.1.1 Непараметрический подход

Начнём с одномерных величин. Согласно одному из определений неотрицательная функция p(x) является плотностью распределения случайной величины  $\xi$ , если её значение в каждой точке равно пределу

$$p(x) = \lim_{h \to 0} \mathbb{P}(\xi \in [x - h, x + h]).$$

Воспользуемся этим определением и построим эмпирическую оценку плотности:

$$\hat{p}(x) = \frac{1}{2h} \frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} [|x - x_i| < h] = \frac{1}{\ell h} \sum_{i=1}^{\ell} \frac{1}{2} \left[ \frac{|x - x_i|}{h} < 1 \right],$$

где h — ширина окна, регулирующая гладкость эмпирической плотности. Чем больше объектов обучающей выборки в окрестности точки, тем выше будет плотность.

В указанной оценке используется индикатор, что приводит к отсутствию гладкости. Чтобы устранить это, заменим индикатор того, что расстояние меньше ширины окна, на некоторую гладкую функцию K(z):

$$\hat{p}(x) = \frac{1}{\ell h} \sum_{i=1}^{\ell} K\left(\frac{x - x_i}{h}\right).$$

Здесь K(z) — ядро (не путайте с ядрами Мерсера!), которое должно удовлетворять четырём требованиям:

- чётность: K(-z) = K(z);
- нормированность:  $\int K(z)dz = 1$ ;
- неотрицательность:  $K(z) \geqslant 0$ ;
- невозрастание при z > 0.

Примером может служить гауссово ядро  $K(z) = (2\pi)^{-1/2} \exp(-0.5z^2)$ .

Оценку плотности легко обобщить на многомерный случай, заменив разность  $|x-x_i|$  на некоторую метрику  $\rho(x,x_i)$ :

$$\hat{p}(x) = \frac{1}{\ell V(h)} \sum_{i=1}^{\ell} K\left(\frac{\rho(x, x_i)}{h}\right),\,$$

где  $V(h) = \int K\left(\frac{\rho(x,x_i)}{h}\right) dx$  — нормировочная константа. Следует помнить, что число объектов, необходимое для качественной оценки плотности, растёт экспоненциально по мере роста числа признаков. Из-за этого непараметрические методы подходят только для обнаружение аномалий в маломерных пространствах.

#### 2.1.2 Параметрический подход

Параметрический подход состоит в приближении плотности с помощью распределения  $p(x \mid \theta)$  из некоторого семейства  $\{p(x \mid \theta) \mid \theta \in \Theta\}$  с помощью метода максимального правдоподобия:

$$\sum_{i=1}^{\ell} \log p(x_i \mid \theta) \to \max_{\theta}$$

В качестве распределений могут выступать, например, нормальные или смеси нормальных. В пространствах большой размерности может иметь смысл наивное байесовское предположение, о котором пойдёт речь на семинарах.

### §2.2 Метрические методы

Метрический подход основан на выделении объектов, которые расположены от других существенно дальше, чем объекты в среднем удалены друг от друга. А именно, объект x объявляется аномальным, если p или меньше процентов объектов имеют до него расстояние меньше  $\varepsilon$ :

$$\frac{1}{\ell} \sum_{i=1}^{\ell} [\rho(x, x_i) < \varepsilon] \leqslant p.$$

Пороги p и  $\varepsilon$  являются параметрами, которые должны настраиваться по известным примерам аномалий или исходя из априорных предположений.

## §2.3 Одноклассовый метод опорных векторов

Для обнаружения аномалий, по сути, необходимо построить некоторую функцию a(x), которая принимает значение 1 на области как можно меньшего объёма, содержащей как можно больше объектов выборки; во всех остальных точках она должна иметь значение 0. Такая функция будет компактно описывать обучающую выборку, и можно рассчитывать, что на аномальных объектах она будет равна нулю.

Будем строить линейную функцию  $a(x) = \text{sign}\langle w, x \rangle$ , и потребуем, чтобы она разделяла выборку от начала координат с максимальным отступом. Соответствующая оптимизационная задача будет иметь вид [2]

$$\begin{cases} \frac{1}{2} \|w\|^2 + \frac{1}{\nu \ell} \sum_{i=1}^{\ell} \xi_i - \rho \to \min_{w, \xi, \rho} \\ \langle w, x_i \rangle \geqslant \rho - \xi_i, & i = 1, \dots, \ell, \\ \xi_i \geqslant 0, & i = 1, \dots, \ell. \end{cases}$$

Здесь гиперпараметр  $\nu$  отвечает за корректность на обучающей выборке — можно показать, что он является верхней границей на число аномалий (объектов выборки, на которых a(x) = 0).

Для данной задачи можно выписать двойственную и сделать ядровой переход в ней:

$$\begin{cases} \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{\ell} \lambda_i \lambda_j K(x_i, x_j) \to \min_{\lambda} \\ 0 \leqslant \lambda_i \leqslant \frac{1}{\nu \ell}, \quad i = 1, \dots, \ell, \\ \sum_{i=1}^{\ell} \lambda_i = 1. \end{cases}$$

Модель при этом будет иметь вид

$$a(x) = \operatorname{sign}\left(\sum_{i=1}^{\ell} \lambda_i K(x, x_i) - \rho\right).$$

При использовании подходящих ядер можно действительно получить функцию, которая точно описывает обучающую выборку в исходном пространстве. Также можно показать, что объекты из того же распределения, из которого сгенерирована обучающая выборка, будут с не очень большой вероятностью попадать в область с нулевым значением a(x).

## Список литературы

- [1] Chawla N., Bowyer K., Hall L., Kegelmeyer W. (2002). SMOTE: Synthetic Minority Over-sampling Technique. // Journal of Artificial Intelligence Research, Vol. 16, Pp. 321–357.
- [2] Schölkopf, Bernhard and Williamson, Robert and Smola, Alex and Shawe-Taylor, John and Platt, John (1999). Support Vector Method for Novelty Detection. // NIPS'99.