Aprendizaje No Supervisado

Maestría en Ciencia de Datos

Lucas Fernández Piana Primavera 2022

Universidad de San Andrés

k-means

Sean $A = \{x_1, \dots, x_n\}$ un conjunto de puntos de \mathbb{R}^p y sea $\mathcal{C} = \{C_1, \dots, C_K\}$ una partición de A.

Llamaremos dispersión intra grupo a

$$W(C_k) = \frac{1}{2N_k} \sum_{\substack{i \in C_k, \\ j \in C_k}} ||x_i - x_j||_2^2,$$

y dispersión total intra grupos a

$$W(\mathcal{C}) = \sum_{k=1}^K W(C_k).$$

1

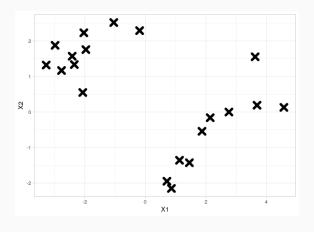


Figura 1: Mal elegida la partición aumenta *W*

Proposición: sean $\{x_1, \ldots, x_n\}$ un conjunto de puntos que viene en \mathbb{R}^p y llamemos $\overline{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i$. Entonces,

$$\frac{1}{2n}\sum_{j=1}^{n}\sum_{i=1}^{n}||x_i-x_j||_2^2=\sum_{i=1}^{n}||x_i-\overline{x}||_2^2.$$

El criterio en el que se basa K-means para definir los clusters es particionar A en $\{C_1, \ldots, C_K\}$ para que sea mínima la dispersión total intra grupos.

Es decir, encontrar

$$\min_{C_1,...,C_k} \sum_{k=1}^K W(C_k) = \sum_{k=1}^K \sum_{i \in C_k} ||x_i - \overline{x}_k||_2^2.$$

Calcular todas las dispersión intra grupos para todas las particiones es computacionalmente muy costoso!

Calcular todas las dispersión intra grupos para todas las particiones es computacionalmente muy costoso!

Pensemos desde un ángulo diferente,

$$\min_{\mathcal{C},m} G(\mathcal{C},m)$$
, donde

$$G(C, m) = G(C, m_1, ..., m_k) = \sum_{k=1}^{K} \sum_{C(i)=k} ||x_i - m_k||_2^2.$$

Existen técnicas de optimización que permiten encontrar una solución (no siempre óptima) para este tipo de problemas de optimización.

Proposición: sea $S = \{x_1, ..., x_N\}$ un conjunto de puntos en \mathbb{R}^p , entonces

$$\overline{X} = \arg\min_{m \in \mathbb{R}^p} \sum_{i=1}^N ||x_i - m||_2^2$$
 (1)

Observación: en palabras simples dicimos que \overline{x} es el punto que está a menor distancia del resto.

Fijar la cantidad de grupos de antemano, K. Comenzar con una partición inicial, puede ser tomada al azar.

Pasos

- 1. Dada una partición C calcular \bar{x}_i para todo $1 \le i \le K$.
- 2. Crear una nueva partición, \mathcal{C}' , asignando cada observación a la media más cercana. Es decir,

$$i \in C'_l$$
 si $||x_i - \overline{x}_l||_2^2 = \min_{1 \le k \le K} ||x_i - \overline{x}_k||_2^2$.

3. Repetir (1) y (2) hasta que W(C) no varie de paso a paso.

7

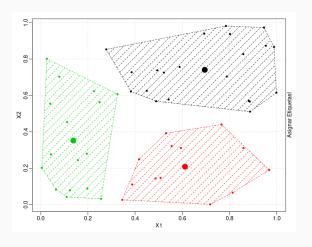
Observemos que el algoritmo es descendiente, en este sentido, Comienzo con una partición inicial C^0 , aplico el paso (1), tomo $m^1 = (\overline{x}_1, \dots, \overline{x}_K)$:

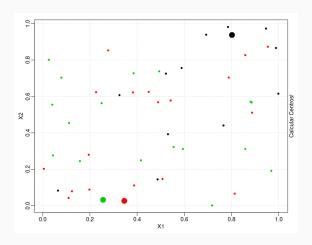
$$G(\mathcal{C}^0, m) \geq G(\mathcal{C}^0, m^1).$$

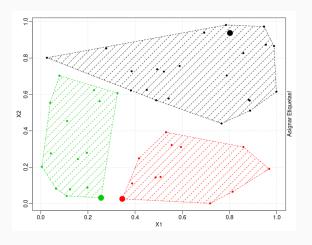
Aplico el paso (2), es decir, construyo la nueva partición \mathcal{C}^1 :

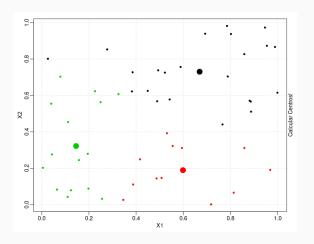
$$G(\mathcal{C}^0, m^1) \geq G(\mathcal{C}^1, m^1).$$

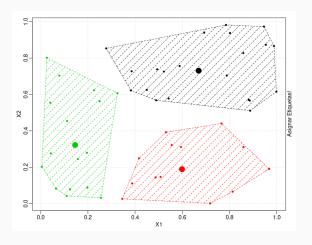
Vuelvo a aplicar el paso (1), ...

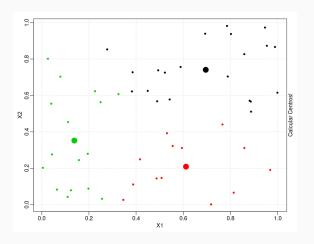












K-means es uno de los métodos de clustering más utilizados.

Debemos tener en cuenta que el método supone lo siguiente:

- · Las observaciones provienen de variables cuantitativas.
- El número de clusters o particiones es asignado de antemano (*K*).
- La métrica que consideramos es la distancia Euclidea al cuadrado, es decir,

$$d_2^2(x,y) = ||x-y||_2^2 = \sum_{j=1}^p (x_j - y_j)^2$$

Dado un conjunto de puntos $S = \{x_1, \dots, x_n\}$ en \mathbb{R}^p y una métrica d, decimos que x_0 es un centroide de S si cumple,

$$x_0 = \arg\min_{x \in S} \sum_{i=1}^n d(x_i, x).$$

¿Quién es el centroide de S si d es la métrica euclídea?

K-medoids es una generalización de K-means, lo único que se modifica es el cálculo del centroide.

Escribamos el método:

- 1-
- 2-
- 3-

Pasos

- 1. Dada una partición C calcular m_i el centroide de cada grupo para todo $1 \le i \le K$.
- 2. Crear una nueva partición, \mathcal{C}' , asignando cada observación al cenotride más cercano. Es decir,

$$i \in C'_l$$
 si $d(x_i, m) = \min_{1 \le k \le K} d(x_i, m_k)$.

3. Repetir (1) y (2) hasta que W(C) no varie de paso a paso, donde $W(C_k) = \sum_{i=1}^n d(x_i, m_k)$.

COFFEE BREAK!

