# Кластеризация и визуализация

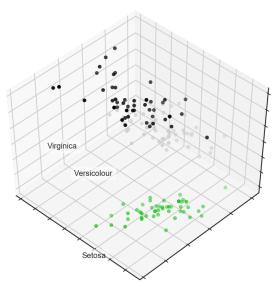
Московский физико-технический институт, МФТИ

Москва

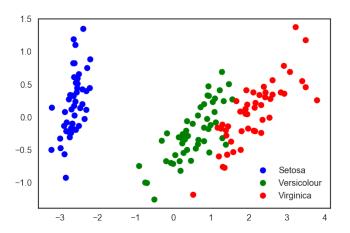
#### План лекции

- визуализация, метод главных компонент (PCA), t-SNE;
- алгоритм k- средних;
- алгоритм FOREL;
- статистический ЕМ;
- агломеративная кластеризация.

# Цветки ириса 3D

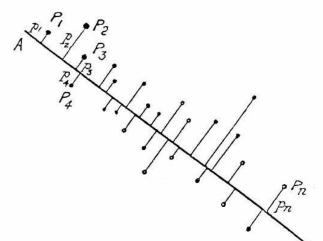


# Цветки ириса 3D

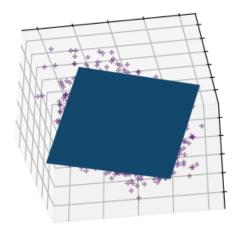


## Мат основы метода РСА

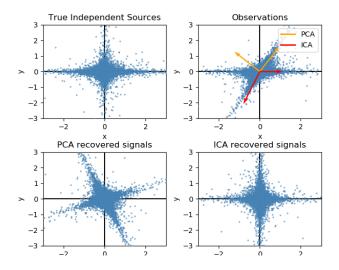
- 1. Поиск ортогональных проекций с наибольшим рассеянием
- 2. Диагонализация ковариацинной матрицы
- 3. сингулярное разложение матрицы данных



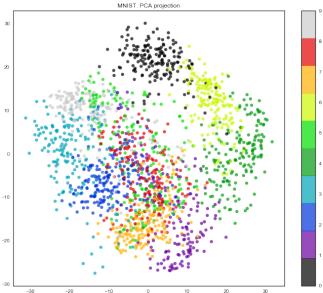
### PCA 3d



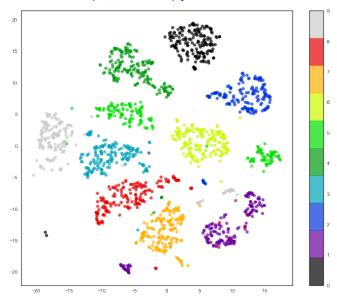
#### ICA vs PCA



### Набор данных рукописных чисел РСА



### Набор данных рукописных чисел t-SNE



### Мат основа метода t-SNE

Постановка задачи: Есть набор данных с точками, описываемые многомерное переменной с размерностью пространства существенно больше трех. Необходимо получить новоую переменную, существующую в двумерном или трехмерном пространстве, которая бы в максимальной степени сохранила структуру и закономерность в исходных данных. Сопоставим каждой дистанции между точками  $x_i$  исходного многомерного пространства X ее веротностный аналог:

$$p_{j|i} = \frac{\exp(-||x_i - x_j||/2\sigma_i^2)}{\sum_{k \neq i} \exp(-||x_i - x_k||/2\sigma_i^2)},$$

в проекционом пространстве размерности 2 или 3 точкам  $x_i$ ,  $x_j$  сопоставим  $y_i$ ,  $y_j$ :

$$q_{j|i} = \frac{\exp(-||y_i - y_j||)}{\sum_{k \neq i} \exp(-||y_i - y_k||)}.$$

### Мат основа метода t-SNE

Если одни вероятности  $p_{j|i}$  эквивалентны другим  $q_{j|i}$ , то в виде меры качечтва предлагается использовать расстояние Кульбака-Лейблера:

$$QL = \sum_{i} \sum_{j} p_{j|i} \log \frac{p_{j|i}}{q_{j|i}},$$

градиент которой считается достаточно просто,

$$\frac{\partial QL}{\partial y_i} = 2\sum_i (p_{j|i} - q_{j|i} + p_{i|j} - q_{i|j})(y_i - y_j),$$

а итеритивный процесс проходит с учетом сохранения моментов:

$$Y^{t} = Y^{t-1} + \eta \frac{\partial QL}{\partial Y} + \alpha(t)(Y^{t-1} - Y^{t-2}).$$

### Математическое описание задачи

**Исходные данные:** X - пространство объектов,  $X^I = \{x_i\}_{i=1}^I$  - обучающая выборка,  $\rho: X \times X \to$  - метрика расстояния между объектами.

**Требуется определдить:** Y, a:X->Y-алгоритм кластеризации, такой что – каждый кластер состоит из близких объектов,

– объекты разных кластеров существенно отличаются. Другое название - **обучение без учителя**.

### Проблема неоднозначности задачи кластеризации

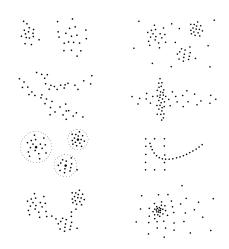
- нет точной постановки задачи кластеризации;
- существует много критериев качетва кластеризации (близко- различные)
- существует много эвристических методов кластеризации;
- число кластеров |Y| как правило не извстно зараннее;
- результат кластеризации существенно зависит от метрики  $\rho$ , которую эксперт задает субьективно.

## Цели кластеризации

- Упростить дальнейшую обработку данных, разбить множество выборки на группы схожих объектов, чтобы работать с каждой группой в отдельности;
- Сократить обьем хранимых данных оставив по одному представителю от каждого кластера;
- Выделить нетипичные объекты, которые не подходят ни к одному из кластеров;
- Построение иерархии объектов.

Какие цели кластеризации??

## Разновидности кластеров



# Чем могут отличаться задачи кластеризации

- формы кластеров, которые нужно выделять;
- необходимость вложеннности кластеров;
- размер кластеров;
- конечная задача или вспомогательная;
- жесткая или мягкая кластеризация;

# Алгоритм K средних (K-means)

K-means итеративно минимизирует среднее внутрикластерное расстояние.

- 1. Объект присваивается к тому кластеру, центр которого ближе
- 2. центр кластера перемещается в центр среднего арифметического координато векторов.

## K-means, выбор центров

В зависимости от начального положения цетров - разные результаты и время сходимости. Варианты выбора центов: случайно, подальше друг от друга, для двух кластеров, выбор начального приближения:

- первый центр выбираем случайно из равномерного распределения на выборке;
- каждый следующий центр выбирается из оставшихся точек так, что вероятность выбрать каждую точку была пропорциональна квадрату расстояния от нее до ближайшего центра.

### Функционалы качества кластеризации

Для **метрических пространств** можно ввести следующие функционалы:

Среднее внутрикластерное расстояние

$$F_0 = \frac{\sum_{i < j} [y_i = y_j] \rho(x_i, x_j)}{\sum_{i < j} [y_i = y_j]} \to \min,$$

Среднее межкластерное расстояние:

$$F_1 = \frac{\sum_{i < j} [y_i \neq y_j] \rho(x_i, x_j)}{\sum_{i < j} [y_i \neq y_j]} \to \max,$$

Также можно рассмотреть метрику

$$F_0/F_1 \rightarrow 0$$
.

### Функционалы качества кластеризации

Для **линейных пространств** можно посчитать найти центры кластеров  $\mu$ ,  $y \in Y$ , тогда для внутрикластерных расстояний:

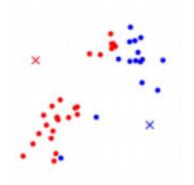
$$\Phi_0 = \sum_{y \in Y} \frac{1}{|K_y|} \sum_{i: y_i = y} \rho^2(x_i, \mu_y) \to \min,$$

аналоично максимизируем межкалстерные расстояния:

$$\Phi_0 = \sum_{\mathbf{y} \in \mathbf{Y}} 
ho^2(\mu_{\mathbf{y}}, \mu) o \mathsf{max} \,.$$













## Алгортм FOREL

- 1.  $U = X^{I}$  множество некластеризованных точек;
- 2. While в выборке есть некластеризованные точки  $U \neq 0$ взять случайную точку  $x_0 \in U$
- 3. Repeat
- 4. образовать кластер с центром в  $x_0$  и радиусом R

$$K_0 = \{x_i \in U | \rho(x_i, x_0) \le R\}$$

5. переместить центр  $x_0$  в центр масс кластера:

$$x_0 = \frac{1}{|K_0|} \sum_{x_i \in K_0} x_i$$

- 6. While состав класса  $K_0$  не стабилизируется
- 7.  $U = U \setminus K_0$ ;
- 8. применить алгоритм один из графовых алгоритмов, например кратчайшего незамкнутого пути к множеству центров кластеров;
- 9. каждый приписать кластеру с ближайшим центром.

### ЕМ - распределения

Входные данные: априорные вероятности кластеров  $w_1,...,w_k$ , плотности распределения кластеров  $p_1(x),...,p_k(x)$  Тогда плотность распределения вектора признаков x можно записать в виде

$$p(x) = \sum_{j=1}^K w_j p_j(x).$$

Сделаем предположение о том, что плотности имеют Гауссов вид:

$$p_j = (2\pi)^{n/2} (\sigma_{j1}...\sigma_{j1})^{-1} \exp(-0.5\rho_y^2(x,\mu_y)),$$

матрица ковариаций  $\Sigma_y$  диагональная,  $\rho_v^2 = \sum_k \sigma_{vk}^{-2} |f_i(x) - f_i(x')|^2$ .

**Задача:** по выборке оценить параметры модели:  $w_1,...,w_k$ ,  $p_1(x),...,p_k(x)$ .

#### Описание алгоритма ЕМ 1

1. Начальное приближение для всех кластеров

$$w_y=1/|Y|,$$

 $\mu_{
m y}$  - случайный обьект выборки

$$\sigma_{yj}^2 = \frac{1}{I|Y|} \sum_{i=1}^{I} (f_j(x_i) - \mu_{yj})^2, j = 1..n$$

- 2. Loop
- 3. E-step

$$g_{iy} = \frac{w_y p_y(x_i)}{\sum_{z \in Y} w_z p_z(x_i)}, y \in Y, i = 1..I.$$

### Описание алгоритма ЕМ 2

5. M-step

$$w_y = \frac{1}{I} \sum g_{iy}, y \in Y;$$

$$\mu_{yj} = \frac{1}{lw_y} \sum_{i=1}^{l} g_{iy} f_j(x_i), y \in Y, j = 1..n$$

$$\sigma_{yj}^2 = \frac{1}{lw_y} \sum_{i=1}^{l} g_{iy} (f_j(x_i) - \mu_{yj})^2, j = 1..n$$

6. Отнести объекты к кластерам по байесовскому решающему правилу

$$y_i = \arg \max_{y \in Y} g_{iy}, i = 1..I.$$

7. While  $y_i$  меняется

#### Сравнение и развитие данных методов

- 1. вариант Болла-Холла;
- 2. вариант МакКина: при переходе объектов из кластеров их центры пересчитываются;

#### Отличия EM и k-means

- 1. ЕМ: мягкая кластеризация  $g_{iy} = P\{y_i = y\}$ ; k-m:  $g_{iy} = [y_i = y]$ ;
- 2. ЕМ: формула кластеров эллиптическая, настраиваемя; k-m: формлуа кластеров жестко определяется метрикой  $\rho$ ;

#### Гибридный вариант на пути упрощения ЕМ

- 1. ЕМ с жесткой кластеризацией на Е-шаге;
- 2. ЕМ без настройки дисперсий.

**Heдостатки k-means** - чувствительность к выбору начального приближения;

- необходимость задавать k;

**Как улучшить?** - несколько случайных кластеризаций, выбор лучшей по функц качества;

- постепенно наращивание числа кластеров k.

### Иерархическая кластеризация

Строится не одно разбиение выборки, а система вложенных разбиений. Рассмотрим аглемеративные методы, или восходящие алгоритмы, в которых объекты объединяются во все более и более крупные кластеры.

### Формула Ланса-Уильямса

На каждой итерации образуется новый кластер  $W=U\cup V$ , расстояние от нового кластера W до любого другого кластера S вычисляется по расстояниям R(U,V):

$$R(U \cup V, S) = \alpha_U R(U, S) + \alpha_V R(V, S) + \beta_V R(U, V) + \gamma |R(U, S) - R(V, S)|$$

### Способы вычисления расстояния между кластерами 1

1. Расстояние ближнего соседа

$$R^{n}(W,S) = \min_{w \in W, s \in S} \rho(w,s),$$
  

$$\alpha_{U} = \alpha_{V}, \beta = 0, \gamma = -0.5,$$

2. расстояние дальнего соседа

$$R^{f}(W,S) = \min_{w \in W, s \in S} \rho(w,s),$$
$$\alpha_{U} = \alpha_{V}, \beta = 0, \gamma = -0.5,$$

3. среднее расстояние

$$R^{f}(W,S) = \frac{1}{|W||S|} \sum_{w \in W} \sum_{s \in S} \rho(w,s),$$
  
$$\alpha_{U} = \frac{|U|}{|W|}, \alpha_{V} = \frac{|V|}{|W|}, \beta = \gamma = 0,$$

# Способы вычисления расстояния между кластерами 2

5. расстояние между центрами (худший вариант!)

$$R^f(W,S) = \rho(\sum_{w \in W} \frac{w}{|W|}, \sum_{s \in S} \frac{s}{|S|}),$$

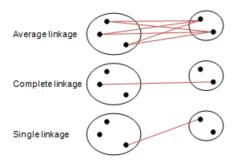
$$\alpha_U = \frac{|U|}{|W|}, \alpha_V = \frac{|V|}{|W|}, \beta = -\alpha_U \alpha_V, \gamma = 0,$$

6. расстояние Уорда

$$R^f(W,S) = \frac{|W||S|}{|W|+|S|} \rho \left(\sum_{w \in W} \frac{w}{|W|}, \sum_{s \in S} \frac{s}{|S|}\right),$$

$$\alpha_U = \frac{|S| + |U|}{|S| + |W|}, \alpha_V = \frac{|S| + |V|}{|S| + |W|}, \beta = \frac{-|S|}{|S| + |W|}, \gamma = 0.$$

# Расстояния между кластерами



#### Агломеративная кластеризация Ланса - Уильямса

1. Инициализация множества кластеров

$$C_t = \{x_1, ..., x_l\},\$$

- 2. Forall
- 3. найти в  $C_{t-1}$  два ближайшиз кластера

$$(U, V) = \arg\min_{U \neq V} R(U, V),$$

$$R_t = R(U, V)$$

изьять кластеры и добавить слитые кластеры  $W = U \cup V$ 

$$C_t = C_{t-1} \cup \{W\} \setminus \{U, V\}$$

5. Forall вычислить расстояние R(W,S) по формуле Ланса - Уильямса.

#### Свойство иерархической кластеризации

**Монотонность**: функция расстояния обладает монотонностью, если при каждом слиянии расстояние между объединяемыми кластерами только увеличивается  $R_2 \leq R_2 \leq .. \leq R_l$  **Редуктивность** - некоторое гемоетрическое свойство объетков.

#### Теорема

Кластеризация монотонна, если выплонены условия

$$\alpha_U \ge 0$$
,  $\alpha_V \ge 0$ ,  $\alpha_U + \alpha_V + \beta \ge 1$ ,  $\min\{\alpha_U, \alpha_V\} + \gamma \ge 0$ .

#### Быстрый редуктивный алгоритм кластеризации

Самая трудоемкая операция в алгоритме - поиск ближайших кластеров  $O(I^2)$  операций, всего  $O(I^3)$ .

$$(U, V) = \arg\min_{U \neq V} R(U, V).$$

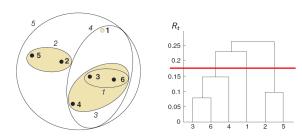
для повыешения эффективности будем перебирать лишь наиболее близкие пары:

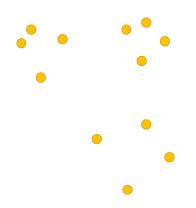
$$(u, v) = \arg\min_{r(u,v) \le \delta} r(u, v),$$

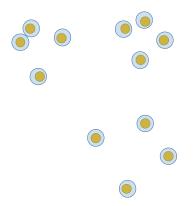
параметр  $\delta$  периодически увеличивается. один раз строим множество  $\{r(u,v)\leq \delta\}$  за  $o(I^2)$  операций, потом его используем

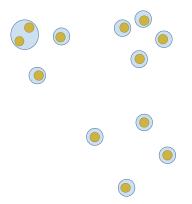
#### Замечания к иерархическому методу

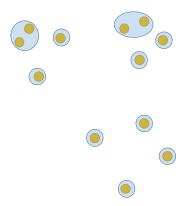
- рекомендуется пользоваться расстоянием Уорда  $R^u$ ;
- по практике строят несколько разбиений и выбирают лучшую визуально по дендрограмме;
- определение числа кластеров по максимуму  $|R_{t+1} R_t|$ , тогда за наилучшее множество кластеров можно взять  $C_t$ .

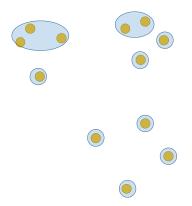


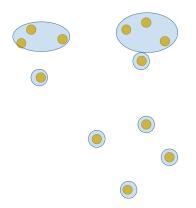


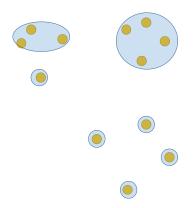


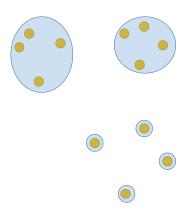


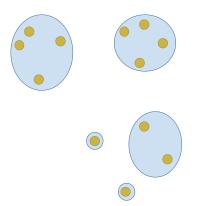


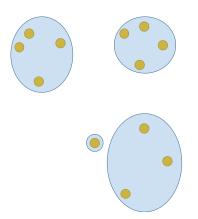


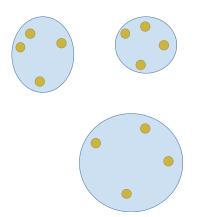


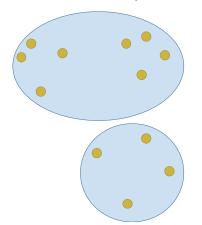


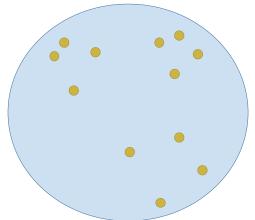


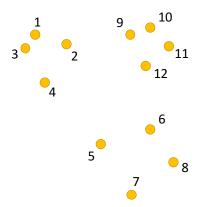


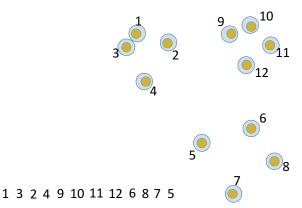


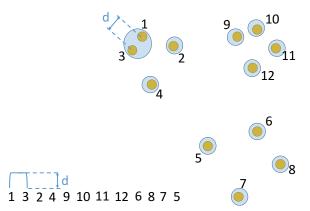


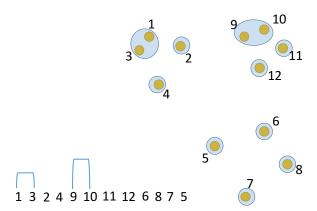


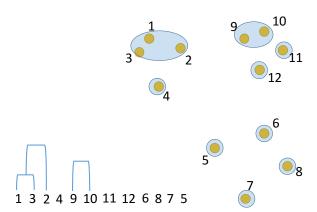


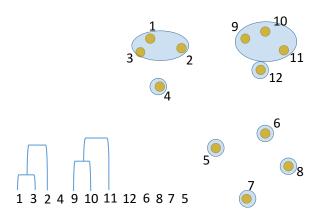


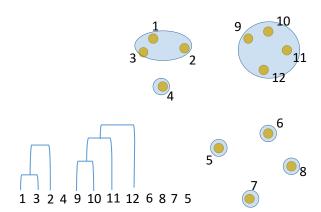


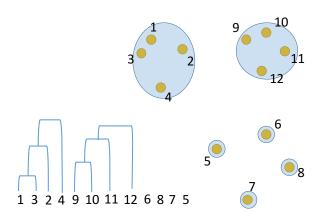


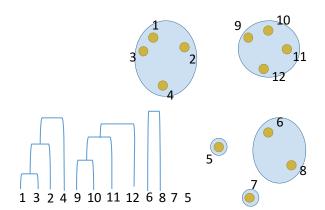


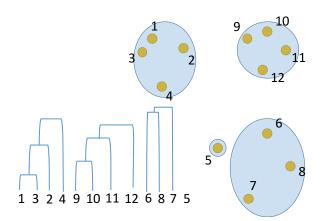


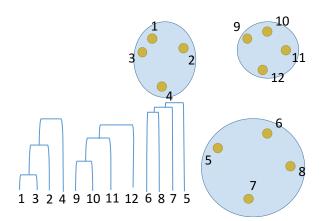


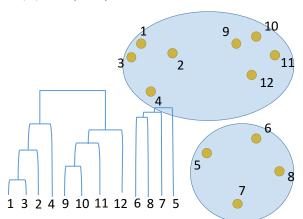


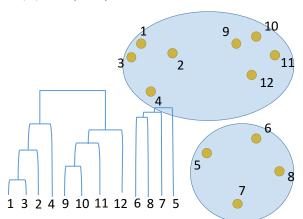


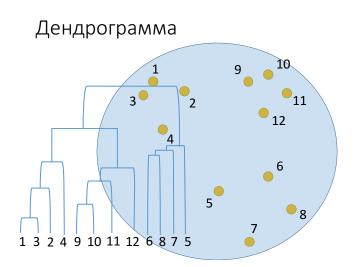


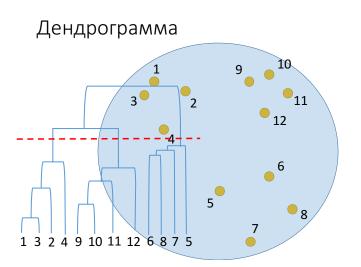




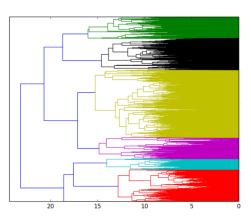




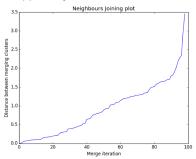


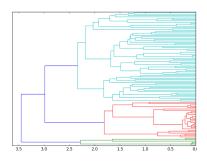


## Пример: кластеризация писем

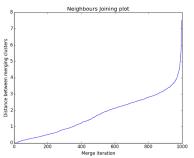


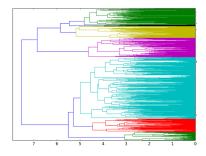
#### • На подвыборке из 100 писем



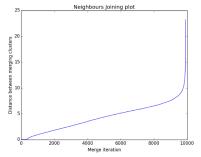


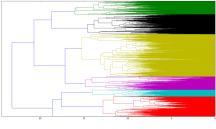
#### • На подвыборке из 1000 писем



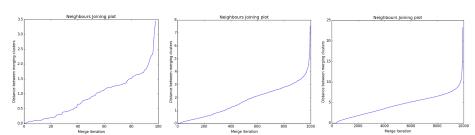


• На подвыборке из 10000 писем



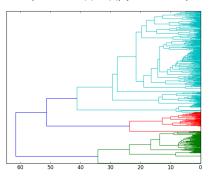


• Сравним графики: 100, 1000, 10000 писем

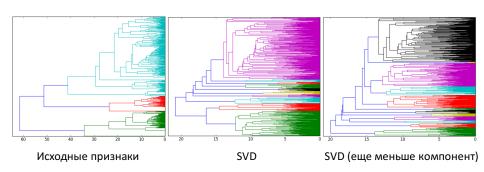


#### Пример: перекос в размерах кластеров

• Дендрограмма, построенная для другой выборки текстов:



# Пример: добавляем SVD



# Пример: SVD и расстояние при слиянии

