



تمرین سری **دوم**

نيمسال اول ۱۴۰۲–۱۴۰۱

عرفان پنساهی ۸۱۰۱۹۸۳۶۹

این فایل شامل گزارش و نتایج شبیه سازی های انجام شده است.

*** فايل شبيه سازي با پايتون مربوط به هر قسمت اين تمرين با عنوان HW2_Q#x_810198369.ipynb پيوست شده است.

سوال ۱: درخت تصمیم (تحلیلی) (لینک گزارش)

<mark>سوال ۲:</mark> پیادهسازی الگوریتم درخت تصمیم (<u>لینک گزارش</u>)

سوال ۳: یادگیری براساس معیار (لینک گزارش)

سوال ۱: درخت تصمیم (تحلیلی)

قسمت الف: طراحي طبقه بند

در الگوریتم ID3، ابتدا میخواهیم ریشه (گره مادر – مرجع) را برای درخت تصمیم بدست آوریم. به همین منظور هر ویژگی را بدست را بعنوان یک گره در نظر میگیریم و سپس در این حالت میزان ابهامی از برچسب داده که برطرف میشود (آنتروپی) را بدست میآوریم. بدیهی است که در هر مرحله هر ویژگی که آنتروپی کمتری دارد (ابهام بیشتری را از ابهام گره بالایی برطرف کرده است) بهعنوان گره در نظر میگیریم. جدول ۱، کلیه دادههای آموزش را نشان میدهد.

جاندار	محل زندگی	قد	تعداد پا	رنگ	شماره
A	خشكى	بلند	٢	قهوهای	١
В	خشكى	كوتاه	٣	قهوهای	٢
В	آب	بلند	٢	سبز	٣
В	آب	بلند	٣	سبز	۴
A	آب	كوتاه	٢	قهوهای	۵
A	آب	بلند	٢	قهوهای	۶
В	خشكى	كوتاه	٢	قهوهای	Υ
A	آب	كوتاه	٢	سبز	٨
В	آب	بلند	٣	سبز	٩
A	خشكى	بلند	٢	قهوهای	1.

جدول 1: داده های آموزش

ابتدا آنتروپی باینری را به صورت زیر در نظر می گیریم:

$$H_{binary} = h_b(p) = p \log(p) + (1-p) \log(1-p)$$

به این ترتیب گره ریشه، ویژگیای خواهد بود که کمترین آنتروپی را دارد.

$$egin{align} H_{_{\mathrm{ini}}} &= p_{_{\mathrm{ini}}} H_{_{\mathrm{ini}}} + p_{_{\mathrm{olog}}} H_{_{\mathrm{olog}}} \ H_{_{\mathrm{ini}}} &= h_b \left(p_{_{\mathrm{ini}},A}
ight) = h_b \left(rac{1}{4}
ight) = 0.8113 \ \end{array}$$

$$egin{align} H_{_{\mathcal{S}_{|\phi_0|}}} &= h_b\left(p_{_{\mathcal{S}_{|\phi_0|}},A}
ight) = h_b\left(rac{1}{3}
ight) = 0.9183 \ & o H_{_{\mathcal{S}_{|\phi_0|}}} = rac{4}{10}H_{_{\mathcal{S}_{|\phi_0|}}} + rac{6}{10}H_{_{\mathcal{S}_{|\phi_0|}}} = 0.8775 \ & o 0.8775 \ &$$

$$H_{\text{balax}} = p_2 H_2 + p_3 H_3$$

$$H_2 = h_b(p_{2,A}) = h_b(\frac{2}{7}) = 0.8631$$

$$H_3 = h_b(p_{3,A}) = h_b(1) = 0$$

$$ightarrow H_{
m park} = rac{7}{10} H_2 + rac{3}{10} H_3 = 0.6042$$

$$H_{\mathrm{LL}} = p_{\mathrm{LLL}} H_{\mathrm{LLL}} + p_{\mathrm{obs}} H_{\mathrm{obs}}$$
کوتاه

$$H_{_{
m l,l,A}}=h_b\left(p_{_{
m l,l,A}}
ight)=h_b\left(rac{1}{2}
ight)=1$$

$$H_{_{\sim}} = h_b\left(p_{_{\sim}} + h_b\left(rac{1}{2}
ight) = h_b\left(rac{1}{2}
ight) = 1$$

$$ightarrow H_{eta}=rac{4}{10}H_{eta}+rac{6}{10}H_{eta}=1$$
بىد

$$H_{\mathrm{odd}_{\mathrm{jub}}} = p_{\mathrm{pl}} H_{\mathrm{pl}} + p_{\mathrm{odd}_{\mathrm{jub}}} H_{\mathrm{odd}}$$

$$H_{\downarrow\bar{\uparrow}} = h_b\left(p_{\downarrow\bar{\uparrow},A}\right) = h_b\left(\frac{1}{2}\right) = 1$$

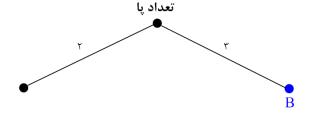
$$H_{b} = h_b \left(p_{b} \right) = h_b \left(\frac{1}{2} \right) = 1$$

$$ightarrow$$
 $ightarrow$ $ightarrow$ $ightarrow$ $ightarrow$ $ightarrow$ $= rac{6}{10} H_{
m eq} + rac{4}{10} H_{
m color }$ محل زندگی

در نتیجه ویژگی ریشه درخت تصمیم، تعداد پا خواهد بود.

تعداد پا = گره ریشه

در این صورت درخت بعد از مرحله اول مطابق با تصویر ۱-۱ خواهد شد.



تصویر ۱-۱: درخت تصمیم بعد از اولین مرحله (تشخیص گره مادر)

حال داده های مربوط به هر شاخه را جدا می کنیم. همانطور که در تصویر 1-1 نیز مشاهده می شود، جانداران با T پا همه از نوع T هستند. حال ادامه در خت را برای جانداران T پا بدست می آوریم. به این ترتیب جدول T جانداران T پا را نشان می دهد.

جاندار	محل زندگی	قد	رنگ	شماره
A	خشكى	بلند	قهوهای	١
В	آب	بلند	سبز	٣
A	آب	كوتاه	قهوهای	۵
A	آب	بلند	قهوهای	۶
В	خشكى	كوتاه	قهوهای	Υ
A	اَب	كوتاه	سبز	٨
A	خشكى	بلند	قهوهای	1.

جدول ۲: داده های آموزش با ۲ پا

$$egin{align*} H_{_{egin{subarray}{c} egin{subarray}{c} B_{_{egin{subarray}{c} B_{_{egin{subarray}{c} egin{subarray}{c} B_{_{egin{subarray}{c} B_{_{egin{subarray}{c} B_{_{\egin{subarray}{c} egin{subarray}{c} B_{_{\egin{subarray}{c} B_{_{\egin{subarray}} B_{_{\egin{subarray}{c} B_{_{$$

$$egin{align*} H_{_{\mathtt{JJ}}} &= p_{_{\mathtt{JJ},}} H_{_{\mathtt{JJ},}} + p_{_{\mathtt{olt}}, \mathcal{G}} H_{_{\mathtt{olt}}, \mathcal{G}} \ H_{_{\mathtt{JJ},}} &= h_b \left(p_{_{\mathtt{JJ},A}}
ight) = h_b \left(rac{1}{4}
ight) = 0.8113 \ H_{_{\mathtt{olt}, \mathcal{G}}} &= h_b \left(p_{_{\mathtt{olt}, \mathcal{G}}, A}
ight) = h_b \left(rac{1}{3}
ight) = 0.9183 \ &
ightarrow H_{_{\mathtt{JJ}}} &= rac{4}{7} H_{_{\mathtt{JJ}}} + rac{3}{7} H_{_{\mathtt{JJ}}} = 0.8571 \end{split}$$

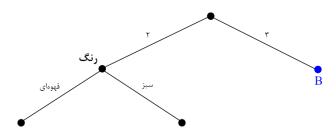
$$H_{\mathrm{cond}} = p_{\mathrm{in}} H_{\mathrm{in}} + p_{\mathrm{cond}} H_{\mathrm{cond}}$$

$$H_{_{\downarrow\bar{1}}} = h_b \left(p_{_{\downarrow\bar{1},A}} \right) = h_b \left(\frac{1}{4} \right) = 0.8113$$

$$H_{\text{call}} = h_b\left(p_{\text{call},A}\right) = h_b\left(\frac{1}{3}\right) = 0.9183$$

$$ightarrow H_{
m out} = rac{4}{7} H_{
m out} + rac{3}{7} H_{
m out} = 0.8571$$

در این صورت درخت بعد از مرحله اول مطابق با تصویر ۱-۲ خواهد شد.



تصویر ۱-۲: درخت تصمیم بعد از تشخیص گره میانی اول

حال داده های مربوط به هر شاخه را جدا می کنیم. مطابق با تصویر ۱-۲، ابتدا درخت در ادامه شاخه قهوهای را مشخص می کنیم. جدول ۳، داده های آموزش مربوط به جانداران ۲ پا و قهوهای رنگ را نشان می دهد.

جاندار	محل زندگی	قد	شماره
A	خشكى	بلند	١
A	آب	كوتاه	۵
A	آب	بلند	۶
В	خشكى	كوتاه	γ
A	خشكى	بلند	1.

جدول ۳: داده های آموزش با ۲ پا و قهوهای رنگ

$$egin{align} H_{_{
m ui}} &= p_{_{
m uil}} H_{_{
m uil}} + p_{_{
m oligs}} H_{_{
m oligs}} \ H_{_{
m uil}} &= h_b \left(p_{_{
m uil},A}
ight) = h_b (1) = 0 \ H_{_{
m oligs}} &= h_b \left(p_{_{
m oligs},A}
ight) = h_b \left(rac{1}{2}
ight) = 1 \ &
ightarrow H_{_{
m uil}} &= rac{2}{5} H_{_{
m oligs}} + rac{3}{5} H_{_{
m uil}} = 0.4 \ \end{array}$$

$$H_{\mathrm{in}} = p_{\mathrm{in}} H_{\mathrm{in}} + p_{\mathrm{odd}} H_{\mathrm{odd}}$$
خشکی

$$H_{\downarrow\bar{\downarrow}} = h_b \left(p_{\downarrow\bar{\downarrow},A} \right) = h_b(1) = 0$$

$$H_{color} = h_b\left(p_{color},A\right) = h_b\left(\frac{1}{3}\right) = 0.9183$$
 $o H_{color} = \frac{4}{7}H_{color} + \frac{3}{7}H_{color} = 0.5510$

$$I$$
 قد $=$ گره میانی

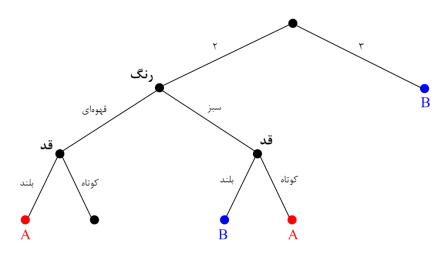
حال مطابق با جدول ۴ داده های مربوط به رنگ سبز را جدا می کنیم و ویژگی گره II را بدست می آوریم.

جاندار	محل زندگی	قد	شماره
В	آب	بلند	٣
A	آب	كوتاه	٨

جدول ۴: داده های آموزش با ۲ پا و سبز رنگ

$$egin{align*} H_{_{\mathrm{JL}}} &= p_{_{\mathrm{JLL}}} H_{_{\mathrm{JLL}}} + p_{_{\mathrm{olt}}} P_{_{\mathrm{olt}}} P_{_{\mathrm{olt}}} P_{_{\mathrm{JLL}}} P_{_{\mathrm{JLL$$

تصویر ۱-۳، درخت تصمیم بعد از مشخص شدن گره میانی های دوم را نشان می دهد.



تصویر ۱-۳: درخت تصمیم بعد از مشخص شدن گره میانی های دوم

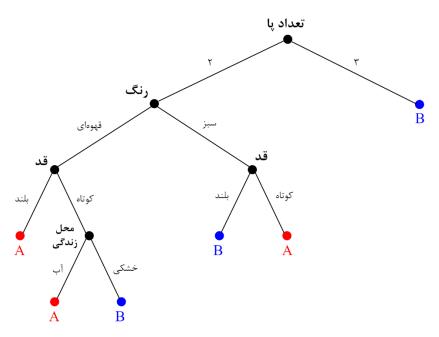
جدول ۵، داده های آموزش برای جانداران ۲ پا، قهوهای رنگ و کوتاه را نشان می دهد.

جاندار	محل زندگی	شماره
A	آب	۵
В	خشكى	Υ

جدول ۵: داده های آموزش برای جانداران ۲ پا، قهوهای رنگ و کوتاه

به همین ترتیب ویژگی گره آخر نیز که محل زندگی است مشخص میشود و همه داده های آموزش با این درخت تصمیم به درستی طبقه بندی میشوند.

تصویر ۱-۴، درخت تصمیم آموزش داده شده با الگوریتم ID3 را نشان می دهد.



تصوير ۱-۴: درخت تصميم آموزش داده شده با الگوريتم ID3

قسمت ب: آزمون طبقه بند

در این قسمت میخواهیم ماتریش آشفتگی (confusion matrix) را برای داده های آزمون جدول ۶ بدست آوریم.

جاندار	محل زندگی	قد	تعداد پا	رنگ	شماره
В	خشكى	بلند	٣	قهوهای	١
A	خشكى	بلند	٢	سبز	٢
A	خشكى	كوتاه	٢	سبز	٣
В	آب	كوتاه	٢	قهوهای	۴
A	خشكى	بلند	٢	قهوهای	۵

جدول ۶: داده های آزمون

برای هرکدام از داده های بالا با استفاده از درخت تصمیم قسمت اول برچسب جاندار را مشخص میکنیم و سپس با نوع جاندار (برچسب واقعی) مقایسه میکنیم.

 $\mathbf{2}$ غلط $\mathbf{2}$: تعداد پا : شماره $\mathbf{2}$ غلط خبر چسب بلند : قد حسبز نگ خبر تعداد پا

 $\mathbf{3}$ درست $A o \mathbf{2}$ درست خوناه : قد خوناه : قد خوناه : درست خوناه : تعداد پا

 $\mathbf{4}$ غلط $A
ightarrow \mathbf{4}$: محل زندگی $A
ightarrow \mathbf{5}$ کوتاه : قد خوههای تعداد پا

4 درست $A \to \mathbb{R}$ درست درست د قد خوهوهای درست د قد خوهوهای درست درست د تعداد پا

ماتریس آشفتگی (confusion matrix) درخت تصمیم برای داده های آزمون مطابق با تصویر ۵ خواهد بود.

Predict True	A	В
Α	2	1
В	1	1

تصویر ۱-۵: ماتریس آشفتگی (confusion matrix)

همانطور که در تصویر -0 مشاهده می شود، عملکرد درخت تصمیم برای داده آزمون دقت معمولی دارد و ممکن است نتواند به خوبی برچسب جاندار را مشخص کند.

قسمت ج: رويكرد حريضانه الگوريتم ID3

نمی توان از دو ویژگی برای طبقه بندی جانداران استفاده کرد به طوری که خطا صفر شود. همانطور که در قسمت الف نیز بدست آمد، ۲ ویژگی بهتر اول تعداد پا و رنگ هستند و بعد از گره آنها هنوز نوع جاندار مشخص نمی شود. زیرا احتمال مشترک بودن ۲ ویژگی برای ۲ جاندار متفاوت زیاد است. برای مثال جانداران شماره ۷ و ۱۰ از نظر رنگ و تعداد پا یکسان هستند اما برچسب یکسانی ندارند.

قسمت د: افزایش قوام طبقه بند

در هنگام آموزش طبقه بند درخت تصمیم بخاطر زیاد بودن داده های آموزش ممکن است علی رغم اینکه دقت طبقه بند روی داده های آموزش طبقه بند درخت تصمیم بخاطر زیاد بودن داده های آموزش طبقه بند است. استفاده از داده های زیاد برای آموزش طبقه بند است.

از راهکار های مقابله با این مشکل می توان به دو مورد زیر اشاره کرد:

۱- صرف نظر از استفاده از همه داده های آموزش در فرایند تقسیم کردن (splitting)

۲- طراحی کلی درخت تصمیم و سپس حذف تعدادی از شاخه ها و گره های میانی

منبع:

https://towardsdatascience.com/construct-a-decision-tree-and-how-to-deal-with-overfitting-f907efc1492d

سوال ۲: پیادهسازی الگوریتم درخت تصمیم

دادگان کشتی تایتانیک: از داده های تحت عنوان دادهٔ المناس الم المناس المناس المناس و ۲۰٪ را به عنوان دادهٔ الموزشی و ۲۰٪ را به عنوان دادهٔ الموزش المناس الم

قسمت الف: پیادهسازی مدل درخت تصمیم

ویژگی های مؤثر در تشخیص نجات یافتگان کشتی تایتانیک: با توجه به ۷ ویژگی داده شده، مهم ترین ویژگی ها مکن جنسیت، سن و همچنین تعداد افراد همراه میباشد. سایر ویژگی ها مثل بندر سوار شدن در تشخیص نجات یافتگان ممکن است خیلی مهم نباشند. برای طراحی درخت تصمیم سعی میکنیم از هر ۷ ویژگی استفاده کنیم. در نهایت به این نتیجه میرسیم که زیاد بودن ویژگی ها و وجود برخی ویژگی های غیر مؤثر باعث فرابرازش (overfitting) و پایین آمدن دقت درخت تصمیم میشود.

پیش پردازش داده های مثال ۳ بندر سوار شدن بیش پردازش داده های مثال ۳ بندر سوار شدن بیش پردازش داده های در این قسمت داده های پارامتری را به داده های عددی تبدیل می کنیم. برای مثال ۳ بندر سوار شدن (NaN) به کشتی که Q و Q هستند را با اعداد ۰، ۱ و ۲ مدل می کنیم. از میانه داده های آن ویژگی استفاده می کنیم.

الگوریتم طراحی درخت تصمیم: برای اینکه بتوانیم ویژگی ها را از حالت پیوسته و گسسته به حالت باینری ببریم، سعی می کنیم بین تمامی داده های هر ویژگی، مرزی را انتخاب کنیم که کمترین آنتروپی را نتیجه دهد. داده های کوچکتر از مرز را با 1 مشخص می کنیم. سپس به مانند بخش اول تمرین، در هر گره از درخت، سعی می کنیم ویژگی ای را انتخاب کنیم که منجر به کمترین آنتروپی شود. به عبارت دیگر بیشترین ابهام نسبت به برچسب داده برطرف شود. در نهایت گره های تعیین شده در هر طبقه را به هم متصل کرده و طبقه بندی را با استفاده از مرزهای مشخص شده انجام می دهیم. در الگوریتم کلی تعداد ماکزیمم طبقات درخت را به عنوان یکی از شروط توقف و رسیدن به برگ های درخت در نظر می گیریم و به همین منظور دقت و ماتریس آشفتگی (confusion matrix) را برای مقادیر مختلف تعداد طبقات درخت بدست می آوریم.

تصویر ۲-۱ دقت و ماتریس آشفتگی را برای تعداد طبقات مختلف درخت نشان میدهد. همانطور که مشاهده می شود در صورتی که تعداد طبقات را کم در نظر بگیریم چون از ویژگی های کمتری در طبقه بندی استفاده کرده ایم دقت کمی داریم. از طرف دیگر اگر تعداد طبقات خیلی زیاد شود، طبقه بند مقاومت خود را در برابر فرابرازش (overfitting) از دست میدهد و دقت آن روی داده های تست کمتر می شود.

```
Maximum Depth : 3
Maximum Depth : 4
 accuracy = 81.00558659217877 %
                                        accuracy = 79.3296089385475 %
                                        confusion matrix:
 confusion matrix:
                                        [[109 35]
 [[109 32]
                                        [ 2 33]]
 [ 2 36]]
Maximum Depth : 6
                                      Maximum Depth : 5
 accuracy = 82.12290502793296 %
                                       accuracy = 81.56424581005587 %
 confusion matrix:
                                       confusion matrix:
 [[110 31]
                                       [[110 32]
 [ 1 37]]
                                       [ 1 36]]
                   Maximum Depth : 7
                    accuracy = 81.56424581005587 %
                    confusion matrix:
                    [[109 31]
                    [ 2 37]]
```

تصوير ۲-۱: ماتريس أشفتكي (confusion matrix) و دقت براي تعداد طبقات مختلف درخت تصميم

قسمت ب: بهبود بخشى الگوريتم درخت تصميم

همانطور که در بخش اول نیز گفته شد یکی از عواملی که با استفاده از آن میتوان مانع از فرابرازش درخت تصمیم شد حذف برخی ویژگی هایی که آنتروپی بیشتری دارند، دقت درخت تصمیم را افزایش دهیم. یکی دیگر از راهکار های مناسب برای افزایش دقت درخت تصمیم، طراحی جنگل تصادفی است. در الگوریتم جنگل تصادفی هنگامی که میخواهیم درخت را آموزش دهیم، از تعداد دلخواهی دادهٔ آموزشی بهصورت رندوم استفاده میکنیم. به این ترتیب تعدادی درخت (مثلاً ۱۰ درخت) را طراحی میکنیم. سپس برای طبقه بندی، بین برچسب های خروجی از هر درخت جنگل، رأی اکثریت گرفته و برچسب نهایی را تعیین میکنیم. در قسمت ج این الگوریتم را پیاده سازی مینمائیم.

قسمت ج: استفاده از جنگل تصادفی

مطابق با الگوریتم گفته شده در قسمت ب، جنگل تصادفی را با ۱۰ درخت تعریف میکنیم. تصویر ۲-۲ ماتریس آشفتگی (confusion matrix) را بههمراه دقت جنگل تصادفی نشان میدهد.

```
Random Forest with 10 trees :
  accuracy = 82.68156424581005 %
  confusion matrix:
  [[109    29]
  [    2   39]]
```

تصویر ۲-۲: ماتریس آشفتگی (confusion matrix) و دقت جنگل تصادفی

سوال ۲: یادگیری براساس معیار

*** طبقه بند k همسایه نزدیک

قسمت الف: طراحي طبقه بند

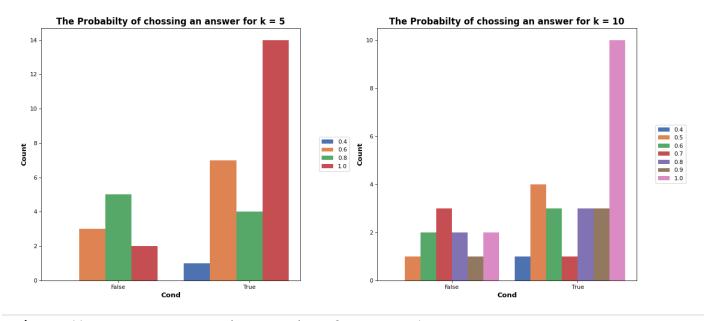
در این قسمت ابتدا به کمک ۸۰٪ دادهها (۱۳۶ داده)، تابع مربوط به طبقه بند kNN را مینویسیم. سپس ماتریس آشفتگی (confusion) و دقت طبقه بند را برای مقادیر مختلف k بدست می آوریم. تصویر κ -۱، ماتریس آشفتگی (confusion matrix) و دقت طبقه بند را برای مقادیر κ انشان می دهد.

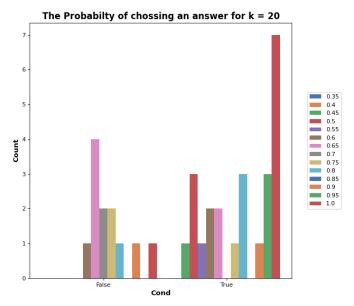
```
(k = 10)
(k = 1)
                                     accuracy = 63.88888888888888 %
accuracy = 69.444444444444 %
                                     cofusion matrix:
cofusion matrix:
                                     [[11 3 1]
[[10 2 0]
                                     [097]
[084]
                                     [ 0 2 3]]
[ 1 4 7]]
(k = 5)
                                     (k = 20)
                                     accuracy = 80.555555555556 %
accuracy = 69.444444444444 %
                                     cofusion matrix:
cofusion matrix:
                                     [[11 3 1]
[[10 3 0]
                                     [ 0 10 2]
[0 9 5]
                                     [0 1 8]]
[1 2 6]]
```

تصویر ۳–۱: ماتریس آشفتگی (confusion matrix) و دقت طبقه بند برای مقادیر k مختلف

قسمت ب: محاسبه توزیع احتمال تعلق به هر کلاس

در این قسمت مطابق با خواسته مسئله تابع Prob_knn نوشته شده است. تصاویر $^{-7}$ نمودار مربوط به احتمال تعلق به هر کلاس را به ازای k=5,10,20 نشان می دهد.





k=5,10,20 تصویر T-T: نمودار مربوط به احتمال تعلق به هر کلاس را به ازای

همانطور که در تصویر ۱-۳ و ۲-۳ مشاهده می شود، برای مقادیر خیلی کوچک (k=1) دقت خیلی مناسب نیست. زیرا احتمال اینکه یک داده تست نزدیک به یک دادهٔ آموزش غیرهمکلاس باشد وجود دارد. علاوه بر آن اگر k خیلی بزرگ شود، ممکن است دچار خطا شویم. برای مثال در صورتی که تعداد داده های آموزش از یک کلاس در یک موقعیت خاص کم باشد، برای یک k بزرگ، از کلاس مخالف داده های زیادی در محدوده داده تست قرار می گیرد و خطا رخ می دهد.

*** یادگیری بر اساس معیار

قسمت الف: بررسی کارکرد روش یادگیری

هدف از این دو روش، انتقال دادگان به فضای جدیدی است که داده های مربوط به هر دو کلاس مختلف فاصله بیشتری تا هم داشته باشند. به این منظور در هر روش یک مسئله بهینه سازی به همراه قیود تعریف میشود.

در ابتدا معیار Mahalanobis metric را بصورت زیر تعریف می کنیم:

$$d(\overrightarrow{x_i}, \overrightarrow{x_l}) = (\overrightarrow{x_i} - \overrightarrow{x_l})^T M(\overrightarrow{x_i} - \overrightarrow{x_l})$$

*** روش Largest Margin Nearest Neighbor) LMNN*

در این روش برای تعریف دادگان در فضای جدید، ابتدا برای یک داده تعداد k داده نزدیک را مشخص می کنیم و سپس داده های هم کلاس را نزدیک و داده های کلاس های مخالف را دور می کنیم.

حال مسئله بهینه سازی را به صورت زیر تعریف می کنیم. (λ یک ثابت مثبت و M یک ماتریس معین مثبت (قید (III)) است.)

$$\min_{m} \sum_{i,j \in N_i} d(x_i, x_j) + \lambda \sum_{i,j,l} \xi_{ijl}$$

(1)
$$d(x_i, x_l) - d(x_i, x_j) \ge 1 - \xi_{ijl}$$
, $\forall i, j \in N_i$, $l: y_i \ne y_l$

(II) $\xi_{iil} \geq 0$

(III) $M \geq 0$

قید (I) و (II) بیان می کند که می خواهیم علاوه بر کم کردن فاصله داده های کلاس مشابه به هم، داده های کلاس های مخالف را دور کنیم.

*** روش Local Fisher Discriminant Analysis) LFDA:

در این روش برای تعریف دادگان در فضای جدید، سعی می کنیم به داده های هم کلاس وزن دهیم و به همین ترتیب آنها را در موقعیتی مستقل تر قرار دهیم. (در این روش همبستگی ویژگی های داده های دو کلاس مختلف تقریباً صفر می شود.) به این ترتیب دو ماتریس را برای مسئله بهینه سازی به صورت زیر تعریف می کنیم.

$$\begin{split} A_{i,j}^{(\omega)} &= \begin{cases} \frac{A_{i,j}}{n_c}, & if \ y_i = y_j = c \\ 0, & if \ y_i \neq y_j \end{cases} \\ A_{i,j}^{(\omega)} &= \begin{cases} A_{i,j} \left(\frac{1}{n} - \frac{1}{n_c} \right), & if \ y_i = y_j = c \\ \frac{1}{n}, & if \ y_i \neq y_j \end{cases} \end{split}$$

. تعداد داده های کلاس c و n تعداد کل داده ها را نشان می دهد n_c

$$S^{(W)} = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{n} A_{i,j}^{(\omega)} (x_i - x_j) (x_i - x_j)^T$$

$$S^{(B)} = \frac{1}{2} \sum_{i,j=1}^{n} A_{i,j}^{(b)} (x_i - x_j) (x_i - x_j)^T$$

حال مسئله بهینه سازی را به صورت زیر تعریف میکنیم.

$$T_{LFDA} = \underset{T}{\operatorname{argmax}} \left[trace \left(\left(T^{T} S^{(W)} T \right)^{-1} T^{T} S^{(W)} T \right) \right]$$

در نهایت با استفاده از T_{LFDA} به دست آمده، داده ها را به صورت زیر به فضای جدید تصویر می کنیم. (Z_i ها بیانگر داده های تصویر شده اند.)

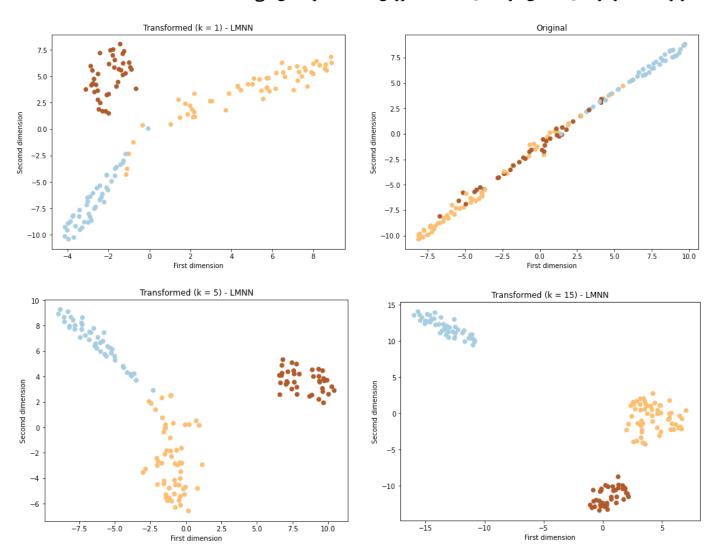
$$z_i = T_{LFDA}^T x_i$$

قسمت ب: ترسیم دادگان انتقال یافته در فضای جدید

سوال ۱. در دو روش یادگیری بحث شده، k تعداد نزدیک ترین همسایه های به داده منتخب هستند که سعی می کنیم داده های هم کلاس را به هم نزدیک و داده های کلاس های مخالف را از آن دور کنیم. اما در طبقه بند k سعی می کنیم با استفاده از اکثریت کلاس های k داده نزدیک، کلاس داده تست را مشخص کنیم.

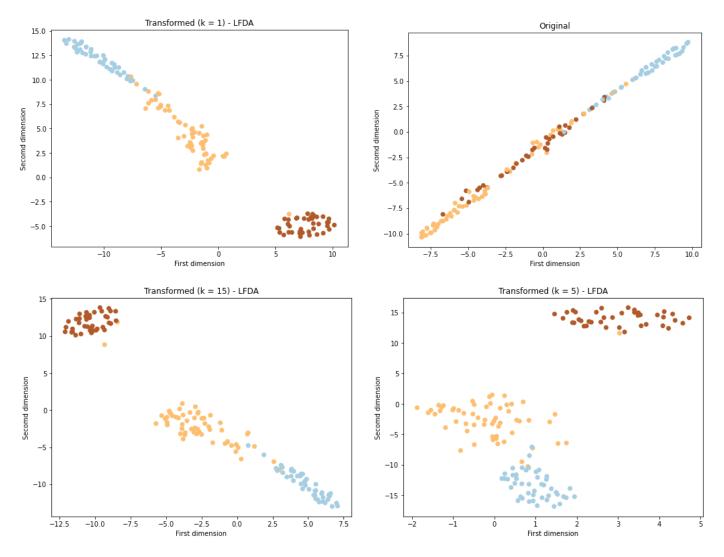
سوال ۲. ابتدا داده های اصلی (با ۱۳ بعد) را با استفاده از روش PCA، به فضای با تعداد بعد پایین تر (۲ بعد) انتقال میدهیم. سپس با استفاده از روش های یادگیری LMNN و LFDA، داده ها را به فضای جدید و با تعداد کمتر (به کمک آرگومان n_components میبریم.

تصاویر ۳-۳، نمودار های دادگان در فضای با ۲ بعد با روش LMNN را نشان می دهد.



تصویر ۳-۳: نمودار دادگان در فضای تقلیل یافته با استفاده از روش LMNN

تصاویر ۳-۴، نمودار های دادگان در فضای با ۲ بعد با روش LFDA را نشان میدهد.



تصویر ۳-۴: نمودار دادگان در فضای تقلیل یافته با استفاده از روش LFDA

همانطور که در تصاویر ۳-۳ و ۳-۴ مشاهده می شود، بهترین مقدار k، برای هر دو روش LMNN و LFDA، مقدار 15 می باشد. زیرا در این حالت تعداد نقاط تصمیم گیری برای نزدیک شدن به کلاس دادهٔ منتخب یا دور شدن از آن زیادتر است و دسته ها جدا تر نسبت به هم قرار می گیرند.

قسمت ج: مقايسه عملكرد طبقه بند

حال داده های تست را با استفاده از ماشین آموزش داده شده با روش های LFDA و LMNN به فضای جدید انتقال میدهیم و از طبقه بند kNN در قسمت قبل برای مشخص کردن برچسب آنها استفاده میکنیم.

تصویر ۳-۵، دقت و ماتریس آشفتگی را برای ماشین آموزش داده شده با استفاده از روش LMNN را نشان میدهد.

```
LMNN: (k = 1)
                                     LMNN: (k = 5)
 accuracy = 100.0 %
                                      accuracy = 100.0 %
 cofusion matrix:
                                      cofusion matrix:
 [[12 0 0]
                                      [[12 0 0]
 [ 0 16 0]
                                      [ 0 16 0]
 [ 0 0 8]]
                                      [0 0 8]]
                                     LMNN: (k = 20)
LMNN: (k = 10)
                                      accuracy = 100.0 %
 accuracy = 100.0 %
                                      cofusion matrix:
 cofusion matrix:
                                      [[12 0 0]
 [[12 0 0]
                                      [ 0 16 0]
 [ 0 16 0]
                                      [0 0 8]]
 [ 0 0 8]]
```

تصویر ۳-۵: دقت و ماتریس آشفتگی را برای ماشین آموزش داده شده با استفاده از روش LMNN

تصویر ۳-۶، دقت و ماتریس آشفتگی را برای ماشین آموزش داده شده با استفاده از روش LFDA را نشان میدهد.

```
LFDA: (k = 10)
LFDA: (k = 1)
                                         accuracy = 100.0 %
accuracy = 97.22222222222 %
                                         cofusion matrix:
 cofusion matrix:
                                         [[12 0 0]
 [[12 1 0]
                                         [ 0 16 0]
 [ 0 15 0]
 [ 0 0 8]]
                                         [0 0 8]]
                                        LFDA: (k = 20)
LFDA: (k = 5)
                                         accuracy = 100.0 %
 accuracy = 97.22222222222 %
                                         cofusion matrix:
 cofusion matrix:
                                         [[12 0 0]
 [[11 0 0]
                                         [ 0 16 0]
 [ 1 16 0]
                                         [0 0 8]]
 [ 0 0 8]]
```

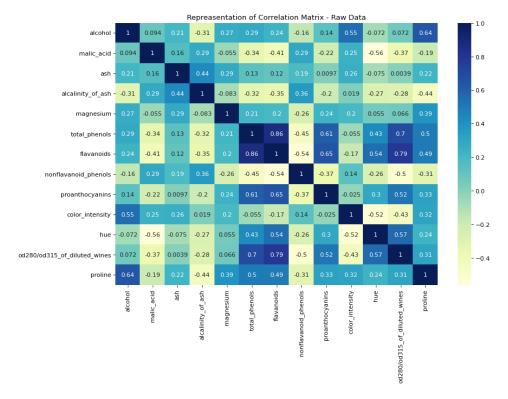
تصویر ۳-۶: دقت و ماتریس آشفتگی را برای ماشین آموزش داده شده با استفاده از روش LFDA

همانطور که در تصاویر $^{-0}$ و $^{-2}$ ، مشاهده می شود بعد از انتقال دادگان به فضای دو بعدی با استفاده از روش های یادگیری LFDA و LMNN داده ها از هم جدا شده و موقعیت بهتری نسبت به هم دارند. درنتیجه طبقه بند $^{-0}$ عملکرد بهتری خواهد داشت و دقت آن بسیار بهتر خواهد شد.

قسمت د: ضریب همبستگی

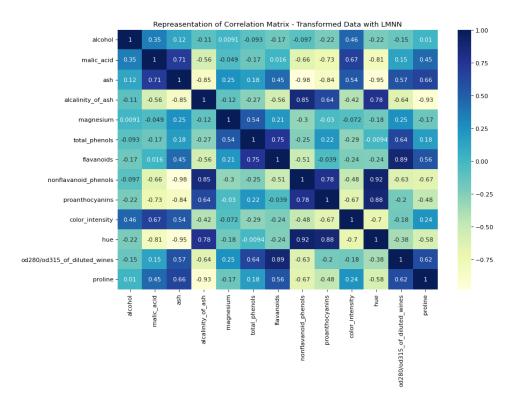
در این قسمت ابتدا برای داده های اولیه (خام) و انتقال یافته به هر دو روش یادگیری، ماتریس همبستگی را بدست می آوریم.
به این منظور ابتدا داده ها و ویژگی های آنها را به یک DataFrame تبدیل کرده و سپس از دستور ()corr. برای بدست آوردن ماتریس هبستگی استفاده می کنیم. در نهایت با استفاده از دستور heatmap (کتابخانه seaborn) این ماتریس را رسم می کنیم.

تصویر ۳-۷ ماتریس همبستگی برای داده های خام را نشان میدهد.



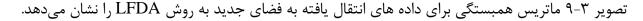
تصویر ۳-۷: ماتریس هبستگی ویژگی ها برای داده های خام

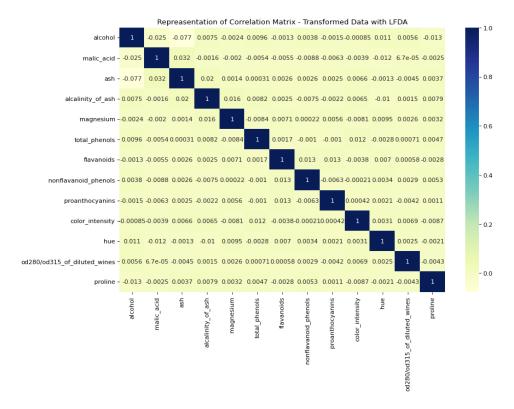
تصویر ۳-۸ ماتریس همبستگی برای داده های انتقال یافته به فضای جدید به روش LMNN را نشان میدهد.



تصویر ۳-۸: ماتریس هبستگی ویژگی ها برای داده های انتقال یافته به فضای جدید به روش LMNN

همانطور که در تصاویر ۳-۸ مشاهده می شود، مقادیر ماتریس همبستگی بعد از انتقال تصاویر به فضای جدید (۱۳ بعدی) با روش LMNN، به نسبت قبل بزرگتر شده است. در نتیجه می توان گفت با این روش یادگیری با افزایش همبستگی ویژگی ها به هم، جداسازی کلاس های مختلف آن ها را فراهم می کند.





تصویر ۳-۹: ماتریس هبستگی ویژگی ها برای داده های انتقال یافته به فضای جدید به روش LFDA

همانطور که در تصاویر ۳-۹ مشاهده می شود، مقادیر ماتریس همبستگی بعد از انتقال تصاویر به فضای جدید (۱۳ بعدی) با روش LFDA، روی قطر اصلی بزرگتر است. در نتیجه می توان گفت با این روش یادگیری توانسته ایم تا حدودی ویژگی ها را از یکدیگر مستقل کنیم.

قسمت ه: GMML

در این روش سعی می شود با تغییر در تعریف مسئله بهینه سازی LMNN در قسمت الف، بتوانیم داده ها را بهتر در فضای جدید تصویر کنیم. به این منظور مسئله بهینه سازی به صورت زیر تعریف می شود. (S بیانگر داده های هم کلاس و D بیانگر داده های کلاس مخالف است.)

$$A = \underset{A}{\operatorname{argmin}} \sum_{(x_i, x_j) \in S} tr \left[A(x_i - x_j)(x_i - x_j)^T \right] + \sum_{(x_i, x_j) \in N} tr \left[A^{-1}(x_i - x_j)(x_i - x_j)^T \right]$$