

Density-Based Clustering

7/ 密度聚类

利用数据分布紧密程度聚类



实验是科学向自然提出的问题,测量是对自然回答的记录。

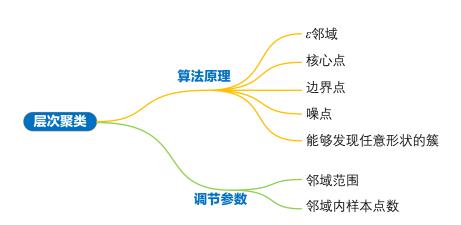
An experiment is a question which science poses to Nature, and a measurement is the recording of Nature's answer.

—— 马克斯·普朗克 (Max Planck) | 德国物理学家, 量子力学的创始人 | 1858 ~ 1947



- ◀ itertools.cycle() 把一组数据循环取出
- ◀ itertools.islice() 返回一个迭代器
- ◀ numpy.random.seed() 设置随机数种子可以使每一次生成随机数据的时候结果相同
- ◀ sklearn.cluster.DBSCAN() DBSCAN 聚类函数
- ◀ sklearn.cluster.OPTICS() OPTICS 聚类函数
- ◀ sklearn.datasets.make_circles() 创建环形样本数据
- sklearn.preprocessing.StandardScaler().fit_transform() 标准化数据;通过减去均值然后除以标准差, 处理后数据符合标准正态分布





24.1 **DBSCAN 聚类**

密度聚类是一种基于数据点密度的聚类方法,其核心思想是将高密度区域作为聚类中心,并将低密度区域作为聚类边界。常用的密度聚类算法有 DBSCAN、OPTICS、DENCLUE 等。

DBSCAN 通过设定邻域半径和最小密度等参数,将具有足够密度的数据点聚成一个簇;OPTICS 在 DBSCAN 的基础上,通过建立可达距离图来优化聚类结果;DENCLUE 则采用高斯核函数来建模数据点的密度,通过求解梯度的方式来寻找密度峰值,进而进行聚类。密度聚类方法对于数据分布的形态没有特殊要求,对于噪声和离群点的鲁棒性较强,具有广泛的应用价值。

DBSCAN 聚类算法全称为 Density-Based Spatial Clustering of Applications with Noise,它是一种基于密度的聚类方法,是本章要重点介绍的算法。为了方便大家理解 DBSCAN 聚类算法,下面打个比方。

原理

如图 I 所示,限定距离范围内 (即圆圈圈定领域),粉丝超过一定数量的点就是 UP 主 (头顶皇冠者); DBSCAN 聚类算法和核心是,如果任意两个 UP 主互粉 (在对方的圆圈范围之内),则两个 UP 主及各自粉丝可以被划分为一簇。

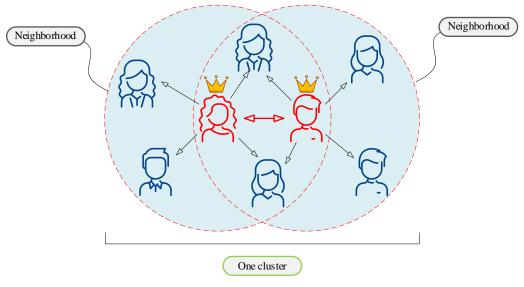


图 1. DBSCAN 算法原理

几个概念

下面介绍 DBSCAN 算法涉及到的几个概念。

 ε 邻域 (ε neighborhood, epsilon neighborhood) esp 限定领域范围,esp 对应图 1 中的圆圈半径。准确地说, ε 邻域指的是以某样本数据点为中心、esp 为半径的区域。

以空间某点为中心,esp 为半径邻域内包含至少 min_samples 数量的数据点,则称该点为<mark>核心点</mark> (core point),即前文所说的 UP 主。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。 代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML 本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466 欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com 核心点 ε 邻域内的点,被称之为**边界点** (border point)。核心点相当于图 1 中 UP 主;边界点,相当于粉丝。特别需要读者注意的是,min_samples.为核心点和边界点数量之和。

样本数据点可以是核心点,也可以是边界点,甚至身兼两者角色;如果数据点既不是核心点,也不是边界点,该数据点被称作噪点 (noise point),即**离群数据** (outlier)。

聚类

图 2 给出平面内 8 个样本数据点;以每个数据点为中心, ε 为半径扫描整个平面,且定义 min samples = 4。

发现只有样本点 $x^{(5)}$ 的 ε 邻域内有 4 个样本点 (包括自 $x^{(5)}$ 身); 因此, x_5 为核心点, $x^{(2)}$ 、 $x^{(4)}$ 和 $x^{(7)}$ 为 边界点, 剩余其他数据点为噪点。

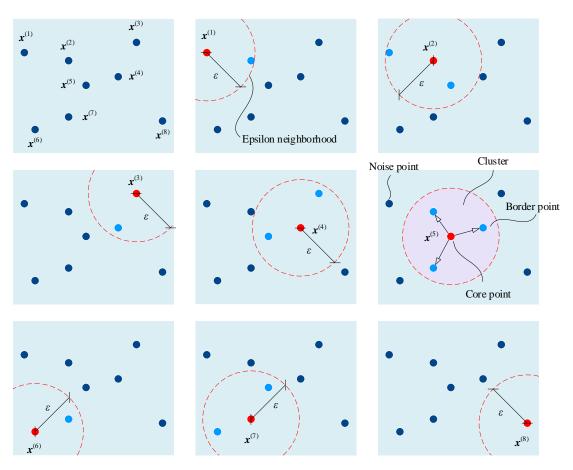


图 2. DBSCAN 算法扫描 8 个样本数据点

如图 3 所示,通过 DBSCAN 算法,空间数据被分为 3 簇。图 3 中,红色数据点为核心点 (即 UP 主)。UP 主的最低要求是在以自己为中心的 ε 邻域内包括含自己在内有 4 名成员;浅蓝色数据点为边界点,深蓝色为噪点。 C_1 自成一簇;三个 UP 主互粉,三个 ε 邻域相互连接,构成 C_2 ;两个 UP 主互粉,两个 ε 邻域相互连接,构造图 3 中所示 C_3 。

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。 代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML 本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

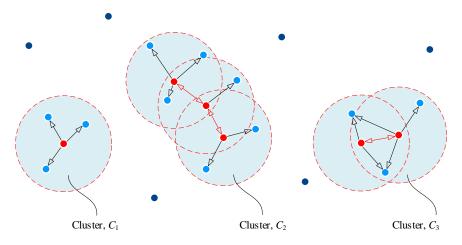


图 3. 通过 DBSCAN 算法,数据被分为 3 簇

24.2 调节参数

邻域范围

eps 控制邻域范围大小。eps 值选取过大,会导致整个数据集被分为一簇;但是 eps 取值过小,会 导致簇过多且分散,并且标记过多噪音点。

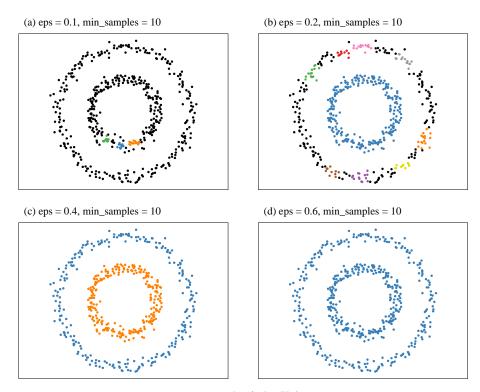


图 4. eps 对聚类结果影响

图 4 (a) 所示, 当 eps = 0.1 时, 环形样本数据多数被标记为噪音 (黑色点)。当 eps 增大到 0.2 时, 被标记为噪音点减少,且小环被划分为一簇(蓝色点),如图4(b)所示。当eps = 0.4 时,环形样本数据 被正确地分类为两簇,如图 4 (c) 所示。当 eps 增大到 0.6 时,所有样本数据被划分为一簇。请读者注 意, ε 邻域半径 eps 这个距离, 未必是欧氏距离。

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。 版权归清华大学出版社所有,请勿商用,引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在B站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

邻域内样本点数

min_samples 调节 DBSCAN 算法对噪声的容忍度; 当数据噪音过大时, 应该适当提高 min samples。

k 均值和 GMM 聚类算法需要预先声明聚类数量;但是,DBSCAN 则不需要。DBSCAN 聚类不需要 预设分布类型,不受数据分布影响,且可以分辨离群数据。但是,DBSCAN 算法对 eps 和 min samples 这两个初始参数都很敏感;协同调节 eps 和 min samples 两个参数显得非常重要。

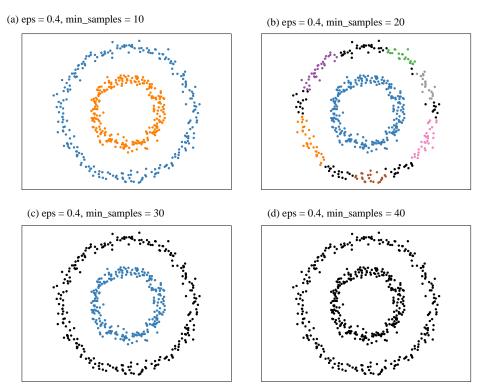


图 5. min_samples 对聚类结果影响

代码 Bk7_Ch24_01.ipynb 绘制图 4、图 5。下面聊聊其中核心语句。

◎这一行代码调用 sklearn.cluster.DBSCAN()创建了一个 DBSCAN 对象。

eps 表示两个样本被视为邻居的最大距离。在 DBSCAN 中,这个距离阈值用于确定样本点的密度可达性。

min_samples 指定一个样本点周围邻域内最小样本数,用于确定核心点。一个核心点是一个样本点,如果其周围至少有 min_samples 个样本点在距离为 eps 的邻域内,那么该点被认为是核心点。这个参数影响着对噪声点的容忍度和簇的最小样本数。

请大家试着调节 eps 和 min_samples 参数,我们可以调整算法的敏感性,以便更好地适应不同密度和形状的数据集。

ⓑ 使用之前创建的 DBSCAN 对象(dbscan)对数据集 X 进行拟合和聚类预测,然后将得到的聚类标签赋值给变量 y_pred。

○ 首先使用 itertools.cycle() 函数创建了一个无限循环的迭代器,该迭代器包含一系列预定义的颜色值。然后,再使用 itertools.islice() 函数从无限循环的颜色迭代器中截取了一个固定

本 PDF 文件为作者草稿,发布目的为方便读者在移动终端学习,终稿内容以清华大学出版社纸质出版物为准。

版权归清华大学出版社所有, 请勿商用, 引用请注明出处。

代码及 PDF 文件下载: https://github.com/Visualize-ML

本书配套微课视频均发布在 B 站——生姜 DrGinger: https://space.bilibili.com/513194466

欢迎大家批评指教,本书专属邮箱: jiang.visualize.ml@gmail.com

长度的片段,该长度等于聚类簇的数量(即 $\max(y_pred) + 1$)。这确保了每个聚类簇都有一个独特的颜色。

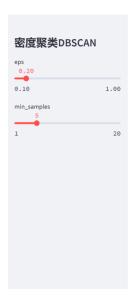
⑥用 matplotlib.pyplot.scatter() 可视化聚类结果。

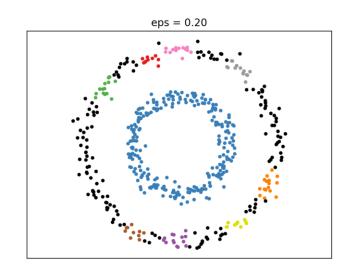
```
for eps in np.array([0.1,0.2,0.4,0.6]):
dbscan = cluster.DBSCAN(eps=eps,min_samples=10)
y_pred = dbscan.fit_predict(X)
fig, ax = plt.subplots()
int(max(y_pred) + 1))))
# 增加黑色
colors = np.append(colors, ["#000000"])
# 绘制散点图
plt.scatter(X[:, 0], X[:, 1], s=10, color=colors[y_pred])
plt.title('eps = %0.2f' % eps)
plt.xlim(-2.5, 2.5)
plt.ylim(-2.5, 2.5)
plt.xticks(())
plt.yticks(())
plt.axis('equal')
```

代码 1. 用 sklearn.cluster.DBSCAN()完成密度聚类 | GBk7_Ch24_01.ipynb



图 6 所示为用 Streamlit 搭建的展示模型参数 esp 和 min_samples 对 DBSCAN 聚类结果影响的 App。 Streamlit_Bk7_Ch24_02.py 搭建此 App,请大家自行学习。







DBSCAN 是一种基于密度的聚类算法,其特点是可以自动识别出任意形状的簇,并将离群点视为噪声数据。DBSCAN 将密度定义为在给定半径内的数据点数量,利用这一度量将数据点分为核心点、边界点和噪声点三类。

在聚类过程中,DBSCAN 通过不断扩展核心点的密度直到达到最大密度,将核心点和边界点划分到同一簇中。优点是不需要事先设定聚类数量,鲁棒性强,可以处理不同形状、大小和密度的簇。缺点是对于密度分布较为均匀的数据集,可能出现聚类失效的情况。



OPTICS (Ordering Points To Identify the Clustering Structure) 聚类算法和 DSCAN 非常相似。不同的是,需要用户输入 eps 和 min_samples 两个参数;而 OPTICS 虽然也需要输入这两个参数,但是对 eps 不敏感。请读者自行学习下例。

https://scikit-learn.org/stable/auto_examples/cluster/plot_optics.html