김현중 (soy.lovit@gmail.com)

# 군집화

### • 군집화는 데이터에서 비슷한 객체들을 하나의 그룹으로 묶는 것

◦ 각 객체들이 어떤 군집으로 할당되어야 하는가에 대한 정보(y)가 없기 때문에 unsupervised 알고리즘에 해당

◦ 그러므로 군집화 방법들은 각 객체들의 유사도(거리) 정보를 기반으로 작동

# 군집화

• 군집화는 (1) 객체/그룹 간의 유사도 정의와 (2) 그룹화의 방식에 따라 다양한 알고리즘이 제안됨

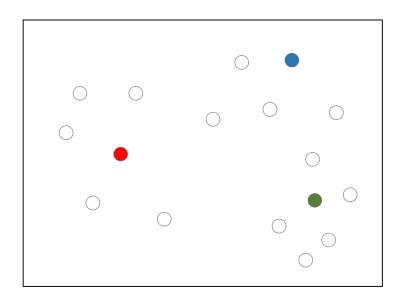
- (spherical) K-means
- Hierarchical clustering
- DBSCAN
- Community detection
- ٥ ...
- 유사도를 잘 정의하기 위하여 적절한 representation이 필요하기도 함

### • 유사도

- $\circ$  n개의 데이터 X에 대하여 두 데이터  $x_i, x_j$ 간에 정의되는 임의의 거리  $d(x_i, x_j)$ 
  - 유클리디언, 코싸인 등 벡터에서 정의되는 모든 거리 척도

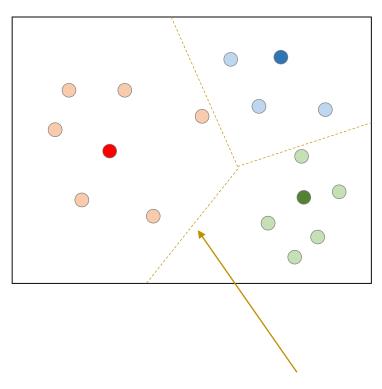
### • 그룹화의 방식

- 그룹의 개수는 k개라고 가정
- 각 그룹을 centroid vector (평균 벡터)로 표현한 뒤, 이를 업데이트 하는 방식



### 1. Initialize

k=3 이라 가정하면 3개의 점을 임의로 선택



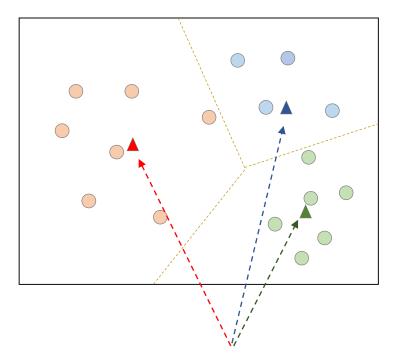
#### 1. Initialize

k=3 이라 가정하면 3개의 점을 임의로 선택

#### 2. Assign (epoch=0)

모든 점을 k개의 centroid 중 가장 가까운 점의 색깔(label)로 할당

k개의 centroids에 의하여 분할된 공간의 경계면으로, Voronoi partition, Voronoi diagram이라 부름



#### 1. Initialize

k=3 이라 가정하면 3개의 점을 임의로 선택

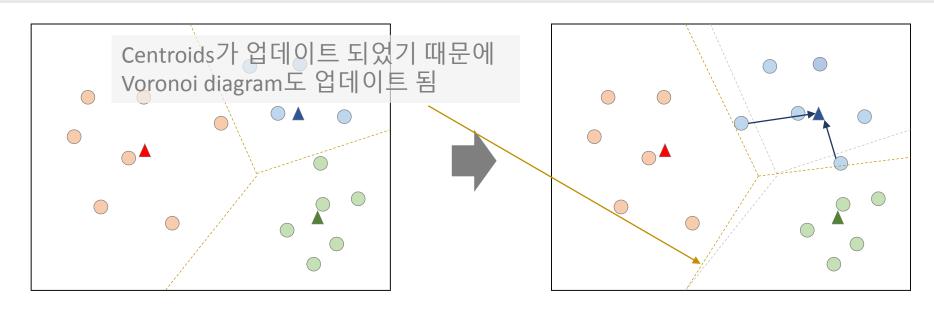
#### 2. Assign (epoch=0)

모든 점을 k개의 centroid 중 가장 가까운 점의 색깔(label)로 할당

#### 3. Update centroid (epoch=0)

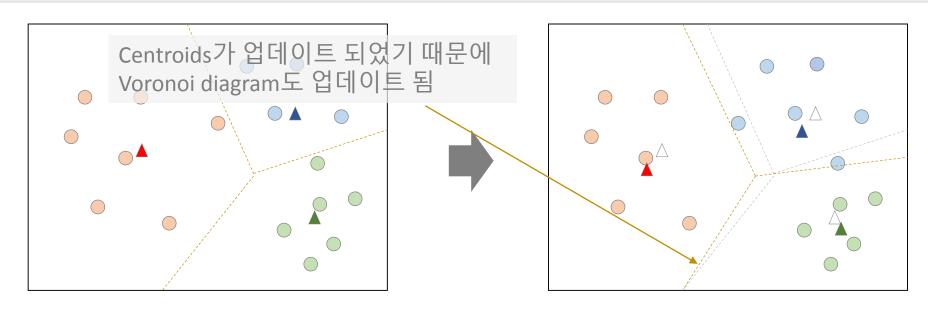
같은 색깔(label) 점들의 평균값을 가상의 centroids로 설정

데이터에는 존재하지 않는 가상의 centroids

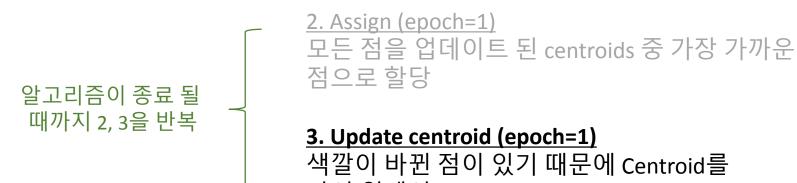


<u>1. Initialize</u> k=3 이라 가정하면 3개의 점을 임의로 선택

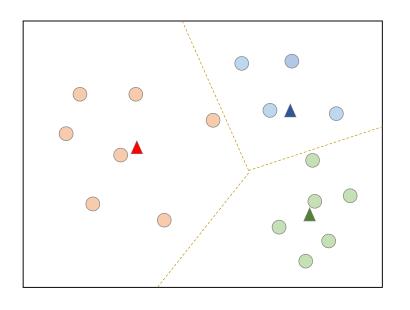
### 2. Assign (epoch=1) 모든 점을 업데이트 된 centroids 중 가장 가까운 점으로 할당



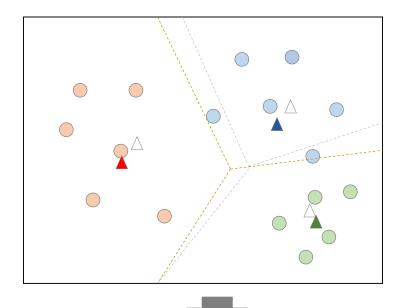




3. Update centroid (epoch=1) 색깔이 바뀐 점이 있기 때문에 Centroid를 다시 업데이트





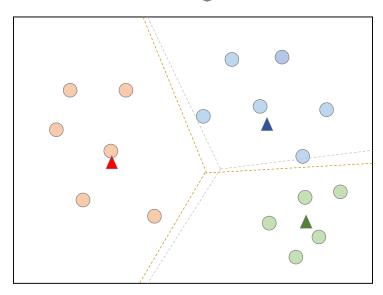


1. Initialize

k=3 이라 가정하면 3개의 점을 임의로 선택

### 2. Assign (epoch=2)

모든 점을 가장 가까운 centroids로 할당하여도 색깔이 변하지 않으므로 알고리즘 종료

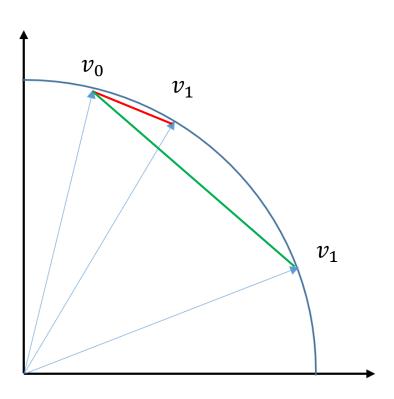


- Spherical k-means 알고리즘은 유클리디언이 아닌 코싸인을 거리 척도로 이용하는 k-means 알고리즘
  - 유클리디언은 문서의 길이 (문서에 포함된 단어 개수)에 영향을 받기 때문에 코싸인이 문서 간 척도로 좀 더 적절함
    - 문서의 길이가 거의 일정하다는 가정이 있다면 유클리디언도 좋음
  - ∘ scikit-learn의 k-means에는 metric을 임의로 지정할 수 없음
    - 문서의 길이가 서로 다를 수 있다면, 문서 벡터를 크기가 1이 되도록 normalize
    - -k가 어느 정도 크다면 유클리디언을 이용한 k-means를 이용하여도 spherical k-means와 비슷한 결과를 얻을 수 있음

◦ 길이가 같은 벡터에서 코싸인 거리가 짧을수록 유클리디언 거리에 근사함

$$-arc(v_i, v_j) = r * \theta(v_i, v_j)$$

$$-arc(v_0, v_1) \cong |v_0 - v_1|^2 \text{ when } v_0 \cong v_1$$



### • k-means 알고리즘은 다음의 단점이 있다고 알려짐

- 1. Sensitive results from Initial points
  - 초기 centroids에 의하여 군집화 결과가 달라짐
- 2. Ball-shaped clusters
  - 군집의 모양은 centroid를 중심으로 한 구형으로 제한됨 (Voronoi diagram)
- 3. Sensitive to noise points
  - Centroids와 노이즈와의 거리가 멀 경우, 노이즈에 의해 잘못된
    centroid가 학습됨

- 1. Sensitive results from Initial points
  - 초기 centroids에 의하여 군집화 결과가 달라짐
  - Clustering ensembles이나 반복 수행으로 해결함.
  - Scikit-learn.cluster.KMeans에서는 반복 수행으로 best results를 return

### sklearn.cluster.KMeans¶

class sklearn.cluster. **KMeans** (n\_clusters=8, init='k-means++', n\_init=10, max\_iter=300, tol=0.0001, precompute\_distances='auto', verbose=0, random\_state=None, copy\_x=True, n\_jobs=1, algorithm='auto')

[source]

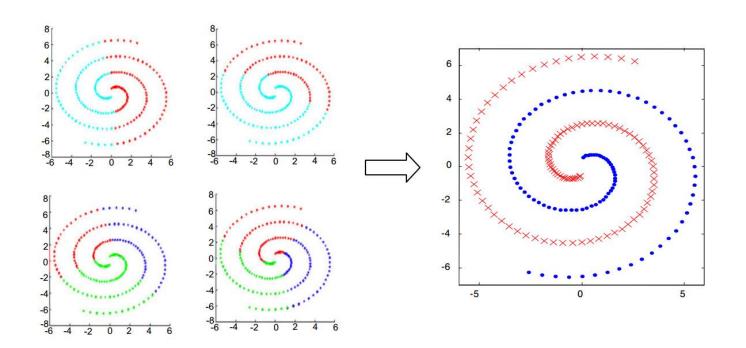
n\_init : int, default: 10

Number of time the k-means algorithm will be run with different centroid seeds. The final results will be the best output of n\_init consecutive runs in terms of inertia.

#### 2. Ball-shaped clusters

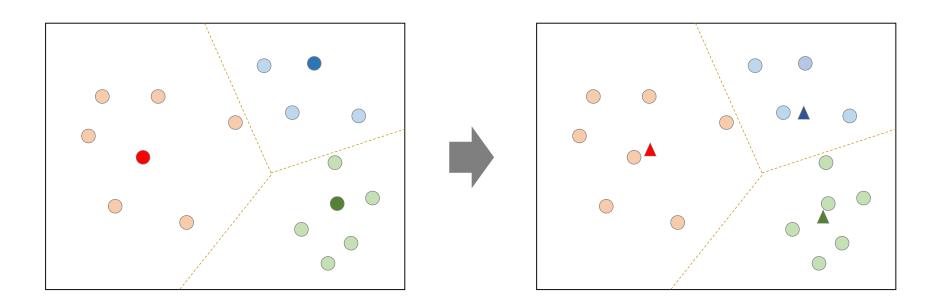
- 군집의 모양은 centroid를 중심으로 한 구형으로 제한됨 (Voronoi diagram)
- Clustering ensembles으로 구형이 아닌 모양의 군집을 찾을 수 있다고 하지만,
  반드시 보장되는 방법은 아님
- embedding을 통하여 k-means에 적합하게 representation을 바꾸거나, 다른 클러스터링 알고리즘을 사용

- Clustering ensemble
  - 여러 번의 클러스터링 결과를 이용하여 데이터간의 co-occurrence 횟수를 similarity matrix로 이용하여 최종적인 군집화를 수행
  - 최종 군집화는 Hierarchical clustering 같은 알고리즘을 쓰면 됨



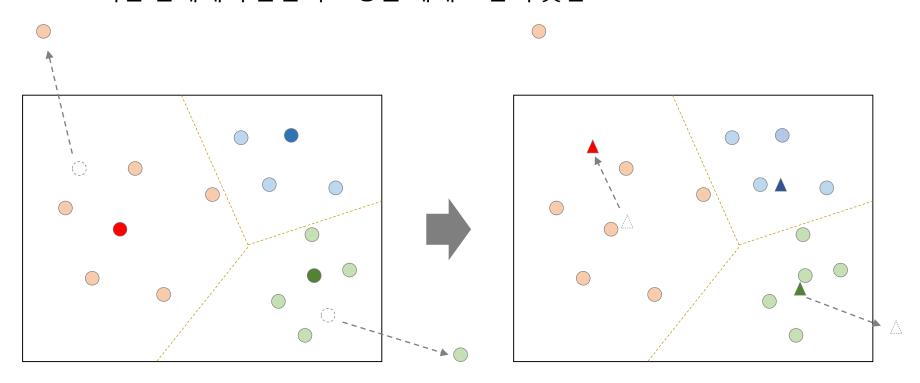
#### 3. Sensitive to noise points

 모든 점을 반드시 한 개 이상의 군집으로 assign해야 하기 때문에 노이즈 역시 가장 가까운 (하지만 의미적으로는 전혀 가깝지 않은) centroid에 할당이 됨



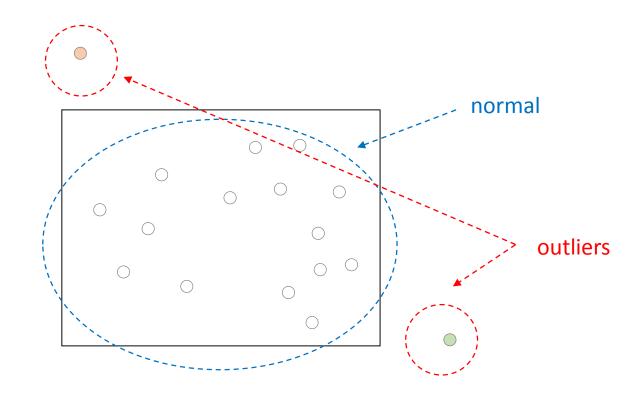
#### 3. Sensitive to noise points

몇 개의 노이즈값에 의하여 centroids가 크게 흔들리고,다음 단계에서 군집의 모양을 제대로 잡지 못함



#### 3. Sensitive to noise points

- LOF와 같은 outlier detection 알고리즘으로 데이터의 노이즈를 미리 제거
- 텍스트 데이터에서는 길이가 극단적으로 짧거나 긴 문서들 역시 노이즈
  - Cosine도 극단적인 길이에는 영향을 받음 (길이가 1, 2이거나 너무 길거나)

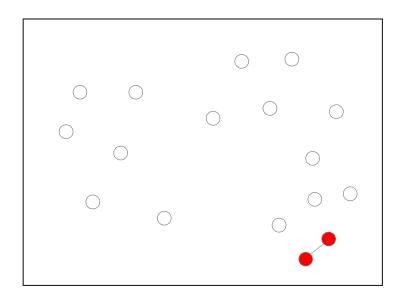


### • 유사도

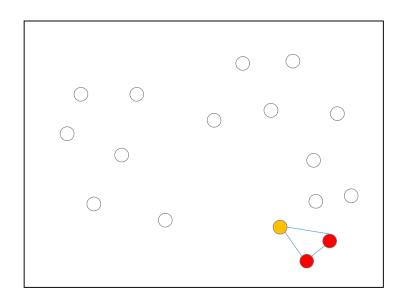
- $\circ$  n개의 데이터 X에 대하여 두 데이터  $x_i, x_j$ 간에 정의되는 임의의 거리  $d(x_i, x_j)$ 
  - 그룹 간의 거리는  $d(C_i, C_j)$ 를 기반으로 정의 (min, max, average등)
  - 하나의 그룹  $C_i$ 는 1개 이상의 데이터로 이뤄짐 (1개의 데이터도 그룹으로 정의 됨)
  - single linkage
  - complete linkage

### • 그룹화의 방식

◦ 그룹의 수는 정하지 않으며, 거리가 가장 가까운 점들을 하나의 집합으로 묶어감



<u>Iter = 1</u> 가장 가까운 두 점을 연결

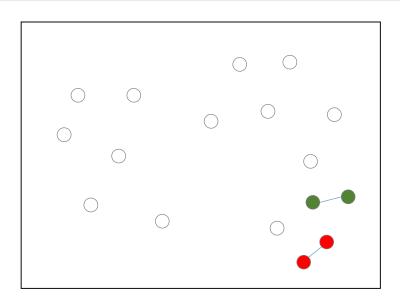


#### <u>Iter = 1</u>

가장 가까운 두 점을 연결

#### <u>Iter = 2</u>

 $d(C_i, C_j)$ 를  $d(x_p, x_q)$ 의 평균으로 정의한다면 두 빨간색점들과의 거리 평균이 다른 점들보다 가까우므로 주황색 점이 연결 (completed linkage)

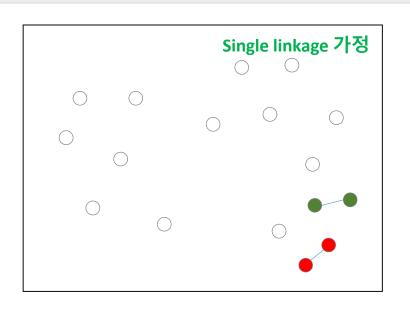


#### <u>Iter = 1</u>

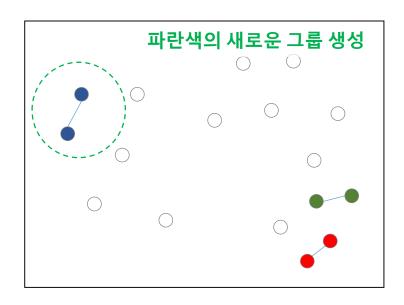
가장 가까운 두 점을 연결

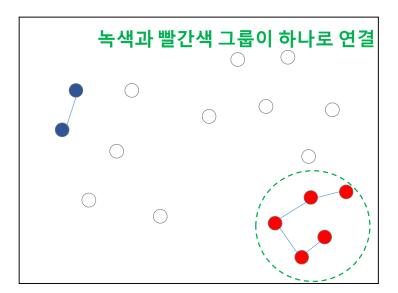
#### <u>Iter = 2</u>

 $d(C_i, C_j)$ 를  $d(x_p, x_q)$ 의 min으로 정의한다면 녹색의 점이 하나로 연결 (single linkage)

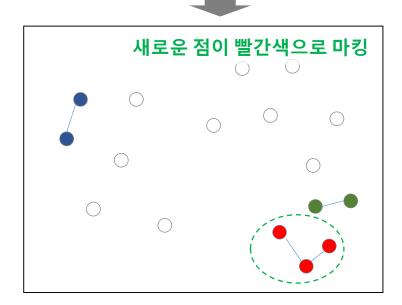


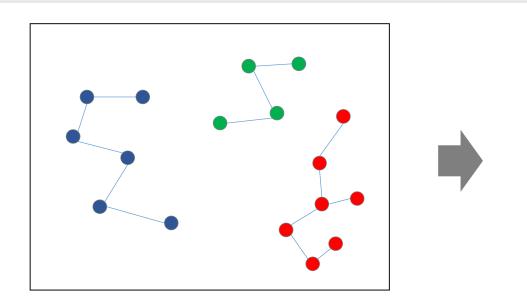


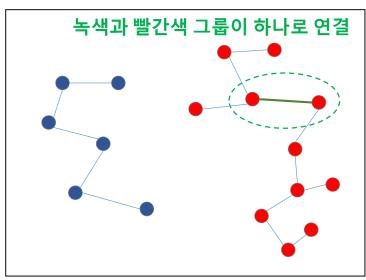


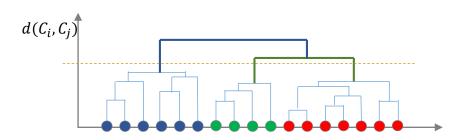




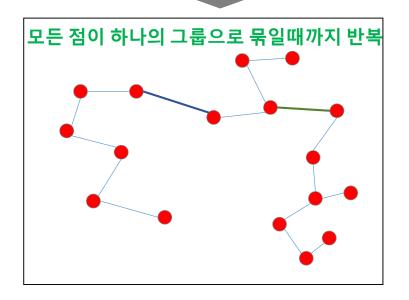






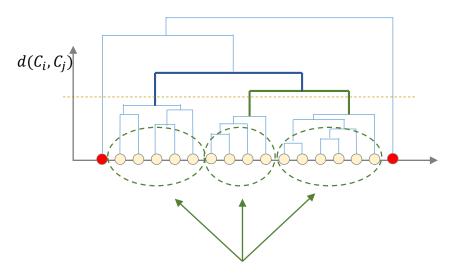


- › Dendrogram은 링크가 생성되는 과정을 시각화한것
- 노란선의 distance로 cut한다는 것은 파란/녹색의 링크를 추가하지 않고 3개의 군집으로 묶겠다는 의미



### • Outliers를 알아서 걸러줄 수 있음

○ Single linkage는 가장 가까운 점들을 하나씩 이어나가는 구조이기 때문에, 다른 점들이 큰 군집으로 묶여갈 때 까지 다른 점들과 잘 묶이지 않는 점이 outliers



다른 점들은 큰 3개의 그룹으로 묶이지만, 붉은색 점들은 마지막에 큰 군집으로 묶임

### • 고차원 벡터에서 잘 작동하지 않음

- 고차원에서는 최인접이웃들의 거리 외에는 정보력이 없음 (군집화 강의자료 마지막 부분 참조)
- Completed linkage를 이용할 경우, 군집 안에 포함된 모든 점들간의 거리의 평균을 두 군집 간의 거리로 이용. 대부분 점들의 거리가 멀 경우, 군집간 거리가 잘 정의되지 않음

# 군집화

- k-means는 centroids를 중심으로 구형의 군집을 만듦
  - 유클리디언의 구형은 공간에 구를 만드는 형태
  - 코싸인의 구형은 각도를 파티셔닝하는 형태

- Hierarchical clustering은 임의의 모양의 군집추출을 위한 방법
  - Sparse vector로 이뤄진 문서 공간은 복잡한 모양이 아님
  - 데이터가 복잡한 모양이 아니라는 가정을 할 수 있다면 단순한 알고리즘이 안정적

• 문서를 Bag of Words (BOW) 형식으로 표현할 경우 일반적인 군집화와 다른 특징을 지님

- Very high-dimensional sparse vector
- 벡터는 고차원으로 갈수록 코싸인, 유클리디안 거리값의 의미가 약해짐
  - 차원이 커질수록 거리가 1이라는 의미를 파악하기 어려움
  - -즉, 거리가 1인 점들이 많아짐

### Assume that $|x-y|^2 = 1$ and x, y are integer vector



### • 고차원 벡터에서는 매우 가까운 거리만 의미를 지님

- $\circ$  k-means 이용 시 k가 지나치게 작을 경우 먼 문서들이 하나의 클러스터에 할당될 수 있기 때문에 불안정한(unstable) 군집화 결과가 나올 수 있음
- $\circ$  고차원 벡터의 경우 충분히 큰 k로 군집화를 수행한 뒤, 동일한 의미를 지니는 군집들을 하나로 묶는 후처리 (post-processing) 방식을 추천 함

• Term vector에서 불필요한 단어들을 제거하는 것은 군집화 알고리즘에 도움이 됨

- Document frequency (DF)가 지나치게 높거나 낮은 단어
- 뉴스 문서에서 '기자'와 같은 단어나 '-는'과 같은 단어

