APRINDIZAJE NO SUPERVISADO



Javier Diaz Cely, PhD

AGENDA Evaluación del clustering Clustering jerárquico ** Aprendizaje K-means autom Clustering Reducción de **Componentes Aprendizaje Aprendizaje** dimensionalidad principales supervisado no supervisado

APRENDIZAJE AUTOMÁTICO

Aprendizaje supervisado

- Aprender a partir de un "experto"
- Datos de entrenamiento etiquetados con una clase o valor:

• Meta: predecir una clase o valor

Aprendizaje no supervisado

- Sin conocimiento de una clase o valor objetivo
- Datos no están etiquetados

 Meta: descubrir factores no observados, estructura, o una representación mas simple de los datos



APRENDIZAJE AUTOMÁTICO

Aprendizaje supervisado

Aprendizaje no supervisado

Edad	Ingresos	Tiene carro?
24	1'200.000	NO Datos etiquetados:
23	4'500.000	SI "Respuestas correctas"
45	1'250.000	SI disponibles
32	1'100.000	NO
		11

Factores/atributos/variables independientes, Dependiente, objetivo, predictores, explicativos respuesta, salida

34 3'500.000

?

¿Cuál es el valor predicho para una instancia dada?

	Edad	Ingresos
	24	1'200.000
ı	23	4'500.000
	45	1'250.000
	32	1'100.000

Factores/atributos/variables

Datos **no etiquetados**:

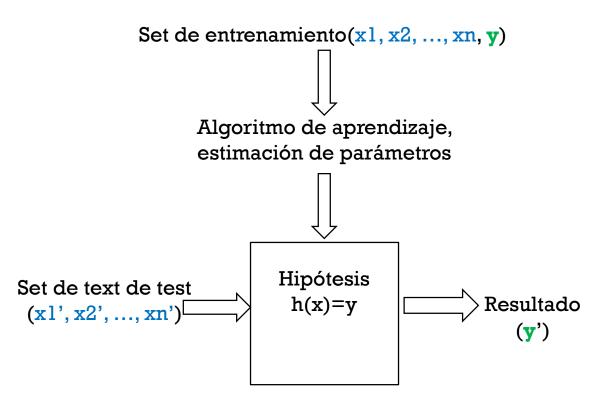
"¿Qué me puede decir de mis datos?"

¿Se puede encontrar alguna estructura en los datos?

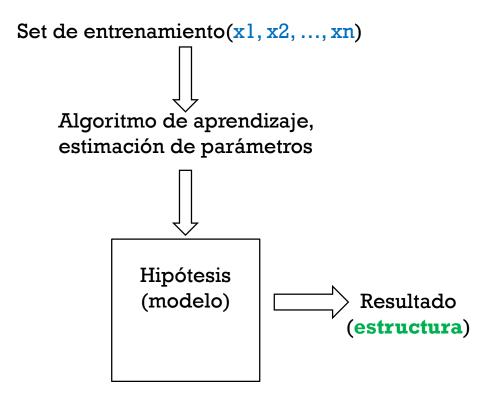


APRENDIZAJE AUTOMÁTICO

Aprendizaje supervisado



Aprendizaje no supervisado





APRENDIZAJE NO SUPERVISADO

- No se interesa por la predicción sino por encontrar una estructura, un nuevo punto de vista, una simplificación o un resumen de los datos
- Usualmente se incluye en la fase exploratoria de datos
- Tipos de tareas:
 - Segmentación (clustering)
 - Cambio de representación (e.g. reducción de dimensiones, selección de factores)
 - Reglas de asociación
 - Detección de anomalías (i.e. excepciones)
- Difícil de validar los resultados, ya que no se cuenta con un "gold standard"



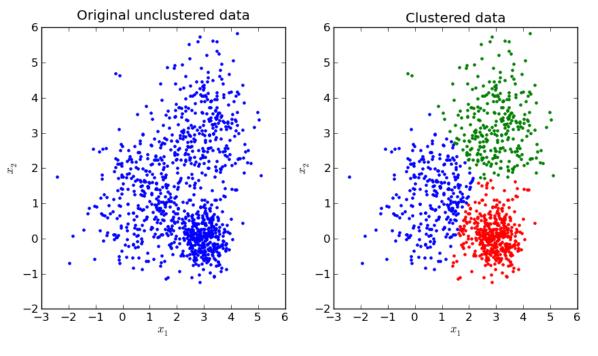


CIUSTERING



CLUSTERING

- No se tiene una variable objetivo
- Se busca agrupar los datos similares para encontrar patrones globales de los datos
- Agrupamiento por similitud, proximidad, densidad
- Particionar un conjunto heterogéneo en grupos, de forma que elementos en un grupo sean similares entre sí y tan diferentes como sea posible de elementos en otros grupos.

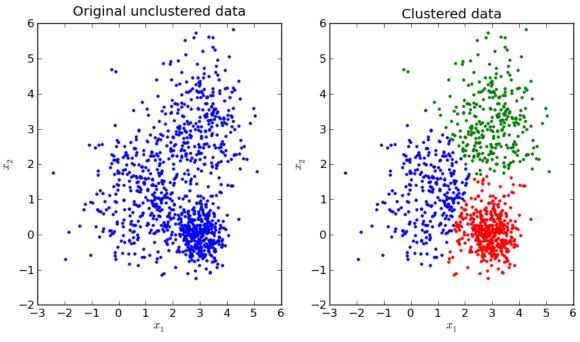


http://pypr.sourceforge.net/kmeans.html



CLUSTERING POR DISTANCIA

- Objetivo: descubrir k grupos o segmentos desconocidos que
 - Minimicen la distancia dentro de los grupos
 - Maximicen la distancia por fuera de los grupos
- Se basan en una noción de distancia
 - Definición de la medida a utilizar
 - Unidades de los atributos tienen gran influencia
 - → Normalizar
 - **→**Estandarizar



http://pypr.sourceforge.net/kmeans.html



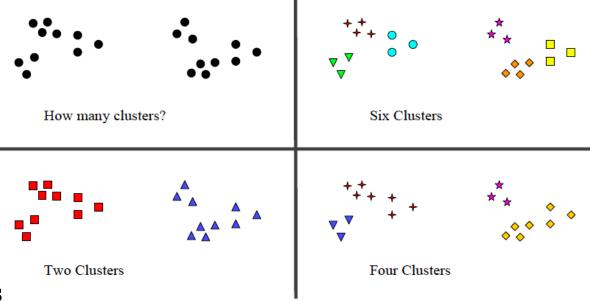


How many clusters?



CLUSTERING POR DISTANCIA

- Se pueden buscar segmentos de observaciones o de atributos (usando los mismos algoritmos)
- No existe un método universal absoluto para establecer k, solo heurísticos
- Requiere juicio humano, más difícil de automatizar
- La interpretación de los resultados no se debe de hacer de manera absoluta, sino como un punto de partida para el análisis
- Los datos puede que no contengan estructura, por lo que su segmentación no va a tener tanto sentido

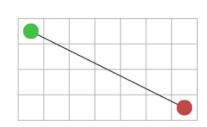


http://governingstochastic.weebly.com/blog/category/clustering



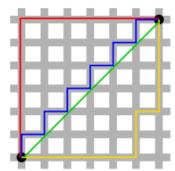
CLUSTERING — DISTANCIAS

- Medidas de similitud o distancia:
 - Euclidiana: tamaño del segmento linear que une las dos instancias comparadas.



$$egin{split} \mathrm{d}(\mathbf{p},\mathbf{q}) &= \mathrm{d}(\mathbf{q},\mathbf{p}) = \sqrt{(q_1-p_1)^2 + (q_2-p_2)^2 + \dots + (q_n-p_n)^2} \ &= \sqrt{\sum_{i=1}^n (q_i-p_i)^2}. \end{split}$$

 Manhattan: basada en una organización en bloques rectilíneos

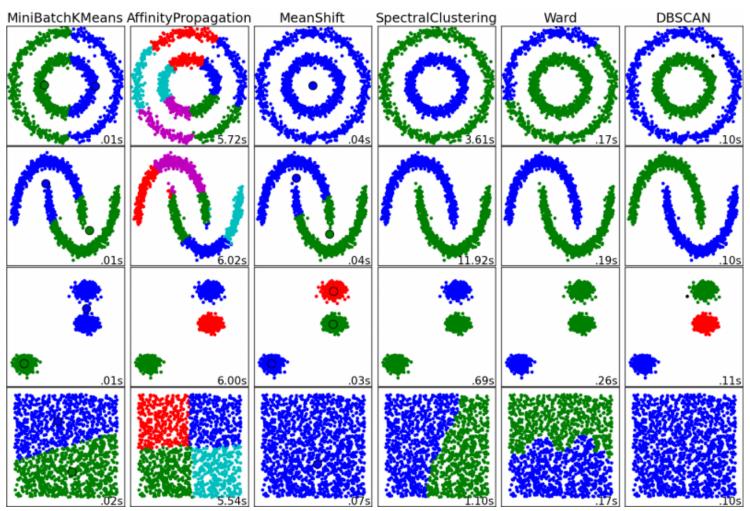


 Coseno: coseno del ángulo entre las dos instancias comparadas → Alta dimensionalidad y big data

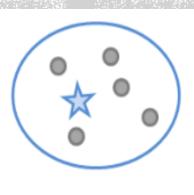
$$sim(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = cos(\theta_{\mathbf{x}, \mathbf{y}}) = \frac{\mathbf{x} \cdot \mathbf{y}}{\|\mathbf{x}\| \|\mathbf{y}\|} = \frac{\sum_{i} x_{i} * y_{i}}{\sqrt{(\sum_{i} x_{i} * x_{i}) * \sum_{i} y_{i} * y_{i}}}$$



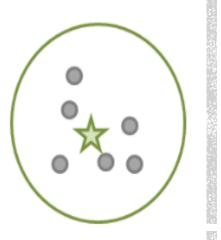
CLUSTERING

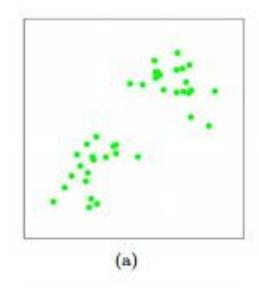


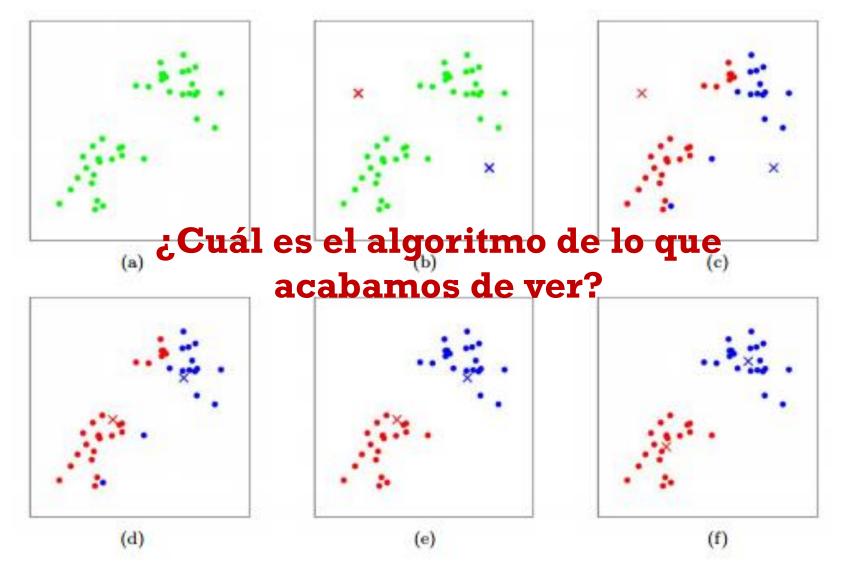












Stanford.edu

- Algoritmo:
 - 1. Inicializar los K centroides
 - 2. Asignar cada instancia al cluster del centroide más cercano
 - 3. Re calcular los centroides de cada cluster (el baricentro/promedio)
 - 4. Repetir pasos 2 y 3 hasta convergencia (hasta que los centroides permanezcan estáticos)
- Cada observación se asigna a un solo cluster, de manera absoluta
- Los clusters no se sobrelapan
- Objetivo: minimizar la variación dentro de los clusters (Within Sum of Squares -WSS):

$$WSS = \sum_{i=1}^{\#instancias} distancia(\mathbf{x_i} - centroide(\mathbf{x_i}))^2$$



- Consideraciones:
 - ¿Cómo estimar el número de clusters (K)?
 - Mardia (1979): $\sqrt{n/2}$
 - Método "del codo"
 - Método Silhouette
 - Medida de CH
 - ¿Cómo inicializar los centroides de los clusters?
 - Escoger centros completamente aleatorios
 - Escoger puntos existentes aleatoriamente
 - Escoger los centroides utilizando K-Means ++

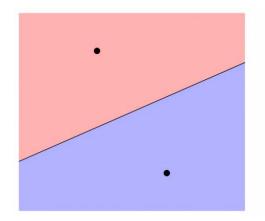


K-Means++

- La idea es inicializar los centros lo más lejanos los unos de los otros
- Algoritmo K-Means++:
 - 1. Se comienza con un conjunto M de centroides vacío
 - 2. Se escoge aleatoriamente una instancia que no sea ya un centroide y se agrega a M.
 - 3. Se calcula la distancia mínima de las instancias que quedan con los centroides en M
 - 4. Se escoge una nueva instancia como centroide de manera aleatoria asociando una probabilidad a cada instancia dada por su distancia mínima calculada anteriormente
 - 5. Repetir pasos 3 y 4 hasta haber seleccionado K centroides
 - 6. Continuar con el algoritmo K-Means clásico.



- Consideraciones:
 - ¿Qué distancia escoger?
 - Depende del problema
 - e.g. Euclidiana, Manhattan, correlación



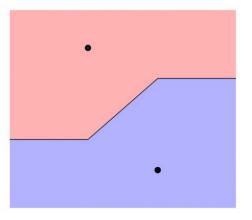


Diagrama de Voronoi: particionamiento espacial basado en la distancia con los centroides



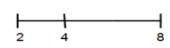
http://math.stackexchange.com/



Consideraciones:

Normalización [0, 1]

$$Y = \frac{X - minimo _original}{maximo _original - minimo _original}$$







 Normalización [newmin, newmax] → Generalización, cambio de escala a otro intervalo cualquiera, no necesariamente [0,1], ni [oldmin, oldmax]

$$Y = \min + \frac{X - minimo_original}{maximo_original - minimo_original} (max - min)$$





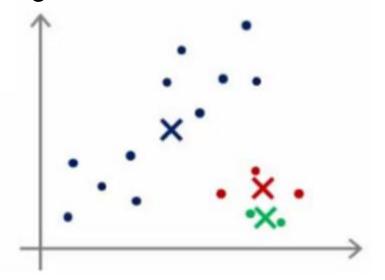


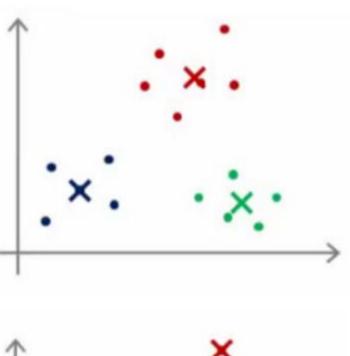
- Normalización z-score (estandarización)
 - Supuesto de distribución normal
 - Sea Z la representación estandarizada del dato
 - X la representación actual del dato
 - μ el valor promedio de los datos
 - σ la desviación estándar del campo

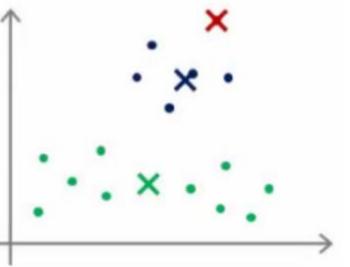
$$Z = \frac{X - \mu}{\sigma}$$



- Consideraciones:
 - ¿Cómo evitar los óptimos locales?
 - Ejecutar varias veces el algoritmo con diferentes inicializaciones, seleccionar e clustering con el mínimo WSS









- Consideraciones:
 - Algoritmo de particionamiento
 - Muy fácil de implementar
 - Más rápido que clustering jerárquico
 - Sólo trabaja con atributos numéricos (noción de promedio)
 - Muy sensible a excepciones
 - Funciona muy bien con datos generados siguiendo un proceso Gaussiano
 - No funciona para identificar clusters con formas no convexas



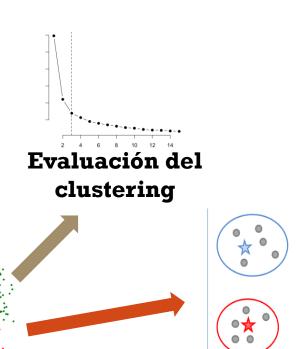
TALLER: K-MEANS — CLIENTES DE SUPER NERCADOS

Desarollar el taller de clustering de clientes de supermercado.



AGENDA





Clustering

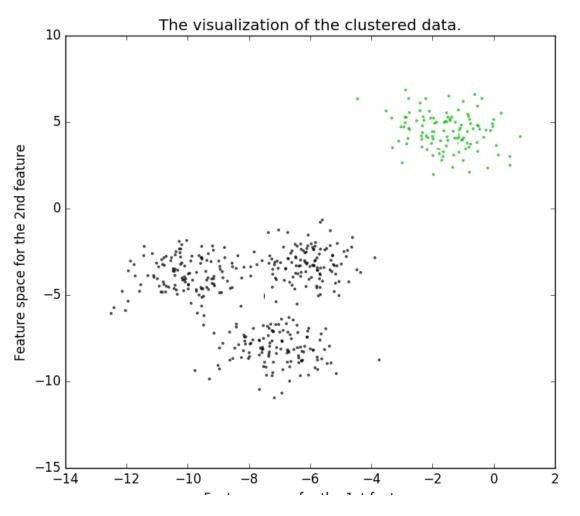
K-means



EVALUACIÓN DE CLUSTERING



ESCOGENCIA DEL K



http://scikit-learn.org/stable/auto_examples/cluster/plot_kmeans_silhouette_analysis.html



¿Cuántos clusters ven uds aquí?

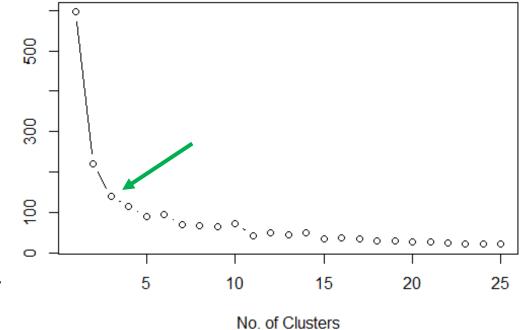
ESCOGENCIA DEL K - CODO

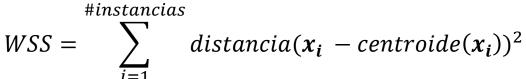
• Heurísticos:

- No hay un método absoluto
- Dependen del juicio del analista, se requiere conocimiento del negocio

• Método "del codo":

- Plotear WSS para cada valor de K
- Escoger el último valor de K que implica una reducción "considerable" del WSS del clustering resultante, cuando la curva se vuelve aproximadamente lineal



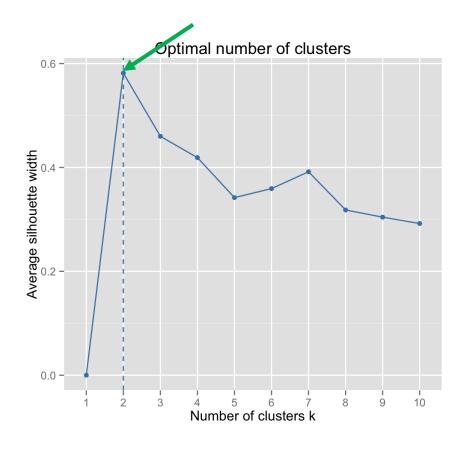




ESCOGENCIA DEL K - SILHOUETTE

Método Silhouette

- Analizar el ajuste de cada instancia al cluster al que fue asignado
- Qué tan cerca está cada observación de las demás de su propio cluster
 - 0,7-1,0: el cluster es fuertemente robusto
 - 0,5-0,7: el cluster es razonablemente robusto
 - 0,25-0,5: el cluster puede ser artificial y puede no denotar una noción de estructura necesariamente
 - Inferior a 0,25: el cluster debería descartarse, no indica estructura
- Se busca la maximización del valor Silhouette promedio de los clusters





ESCOCENCIA DEL K - SILUETA

- Método Silueta (Silhouette)
 - Calcular el valor de silueta de cada punto:
 - Cohesión del punto con su cluster C_i (promedio de distancias con puntos de su mismo cluster):

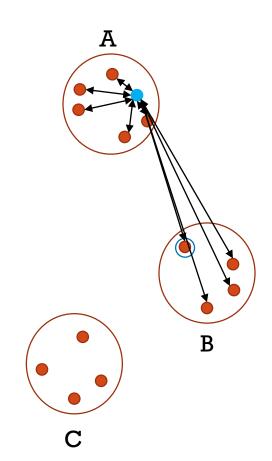
$$cohesi\'on(p) = a(p) = \frac{\sum_{p' \in C_i, \ p' \neq p} distancia(p, p')}{|C_i| - 1}$$

 Separación de los puntos de otros clusters (distancia promedio con los puntos del cluster más cercano):

$$separación(p) = b(p) = \min_{C_j: 1 \le j \le k, j \ne i} \left(\frac{\sum_{p' \in C_j} distancia(p, p')}{|C_j|} \right)$$

• El valor de silueta del punto es entonces:

$$silueta(p) = s(p) = \frac{b(p) - a(p)}{\max(b(p), a(p))}$$





ESCOGENCIA DEL K - SILUETA

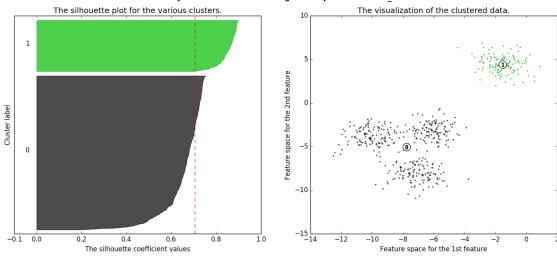
- Método Silueta (Silhouette)
 - Calcular el valor de silueta de cada cluster (promedio de las siluetas de sus puntos).

$$silueta(C_i) = \frac{1}{|C_i|} \sum_{p \in C_i} s(p)$$

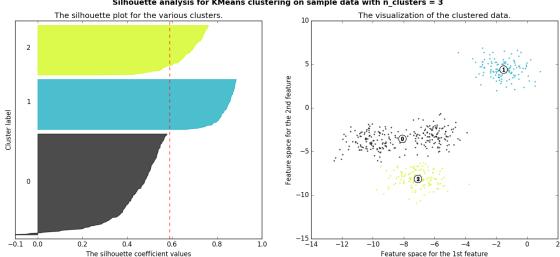
- Analizar los puntos y clusters, buscando posibles problemas de asignación dados por el valor del K:
 - El rango de la silueta está entre -l y l
 - Una silueta de 0 implica que la asignación de un punto a su cluster es indiferente
 - Se espera que los puntos del mismo cluster estén más cercanos al punto en cuestión: para que la silueta sea positiva tenemos que a(p) < b(p)



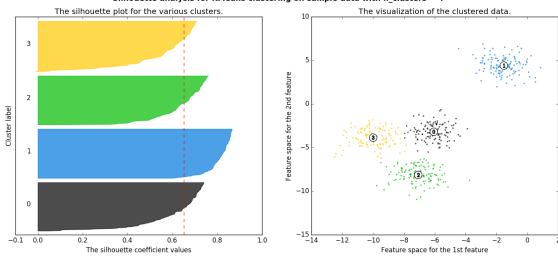
ESCOGENCIA DEL K - SILHOUETTE



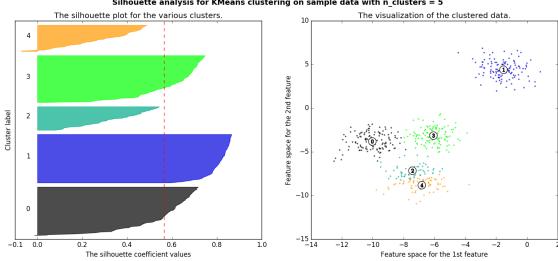
Silhouette analysis for KMeans clustering on sample data with n clusters = 3



Silhouette analysis for KMeans clustering on sample data with n clusters = 4

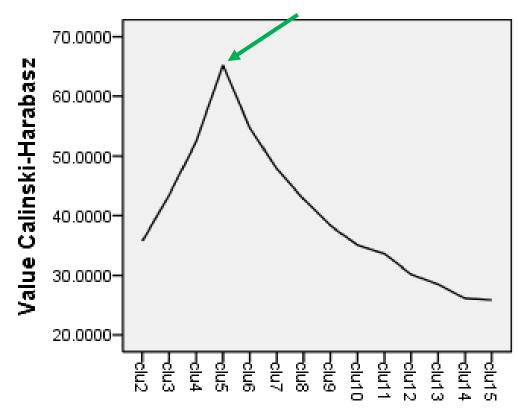


Silhouette analysis for KMeans clustering on sample data with n clusters = 5



ESCOGENCIA DEL K - CALINSKI-HARABASZ

- Método de Calinski-Harabasz:
 - TSS = variación total (entre todos los datos y el centro global)
 - WSS = variación intra-cluster (entre los puntos de cada cluster y sus centroides
 - BSS = variación inter-cluster (entre los centroides de los clusters y el centro global). BSS = TSS - WSS
 - CH = ratio entre la variación entre clusters (BSS) y el promedio de la variación interna de los clusters (WSS)
 - Se busca el K que maximice el valor de la medida CH



Cluster solution

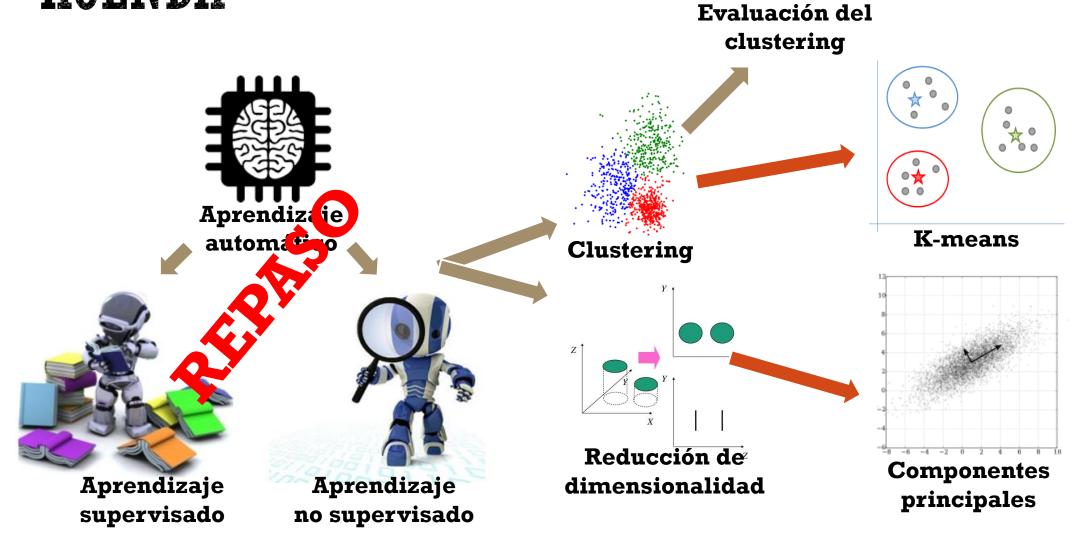


TALLER: EVALUACIÓN DE CLUSTERING

Continuar con el taller de clustering de clientes de supermercado con la parte dedicada a la determinación y evaluación del número de clusters.

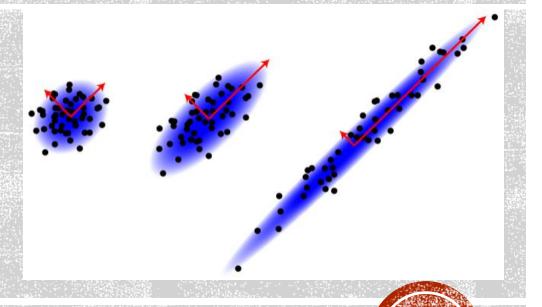


AGENDA





COMPONENTES PRINCIPALES

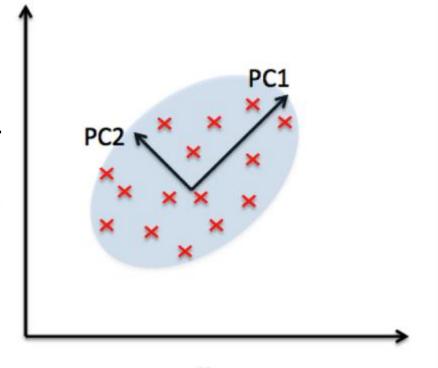


COMPONENTES PRINCIPALES

PCA: Principal Component Analysis

Objetivo: Simplificar el dataset, encontrando una representación de **baja dimensionalidad** que conserva la mayor parte de la información

- Combinación lineal de las dimensiones (atributos) originales del dataset que maximiza la_{X2} varianza
- Rotación de los ejes originales
- Permite una visualización los datos en problemas de aprendizaje supervisado y no supervisado
- Se limitan las dimensiones que estén altamente correlacionadas entre ellas





Sebastianrashka.com



COMPONENTES PRINCIPALES

- Hay tantos componentes principales (PCs) como dimensiones, ortogonales entre ellos
- Cada PC es una combinación lineal normalizada de los atributos del dataset $(X_1, X_2, ..., X_N,)$:

$$PC_i = \Phi_{1i}X_1 + \Phi_{2i}X_2 + \dots + \Phi_{Ni}X_N$$
, con $\sum_{j=1}^N \Phi_{ji}^2 = 1$

- Cada PC tiene asociada una carga o *loading* de cada una de las dimensiones originales (los Φ_{ii}). El vector de loadings de un PC indica su dirección
- A cada PC se le puede establecer la cantidad de información original especificada. Esta va decreciendo con cada PC considerado, por lo que los primeros p PCs van a representar mucha más información que las primeras p dimensiones originales
- Las instancias originales se proyectan en el espacio dado por los primeros p PCs



COMPONENTES PRINCIPALES

Consideraciones

- La varianza de cada uno de los atributos (dimensiones) originales depende de su escala, por lo que se debe **normalizar** los datos originales
- El número de dimensiones originales no puede ser superior al número de instancias del dataset
- Puede que la varianza este bien distribuida en los atributos originales, por lo que aplicar PCA no tendría efecto

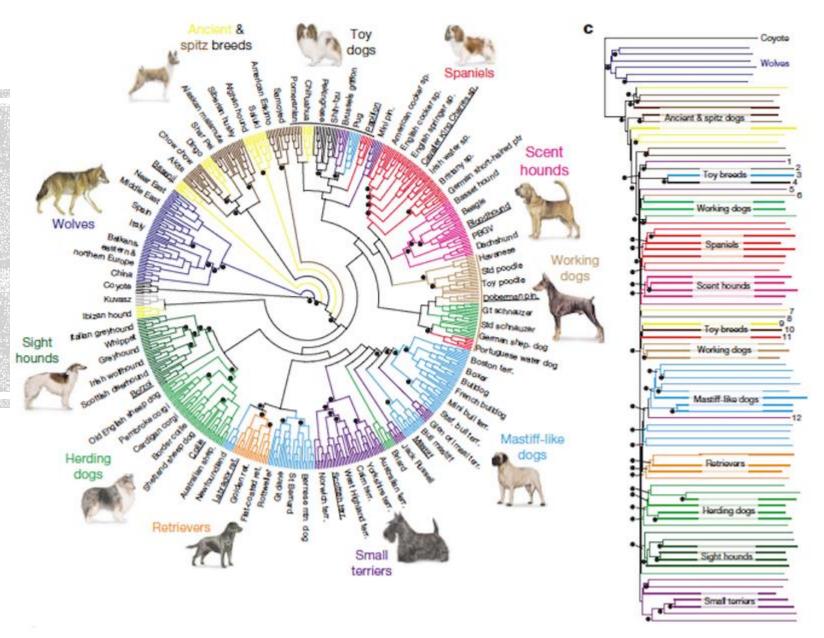


TALLER: COMPONENTES PRINCIPALES

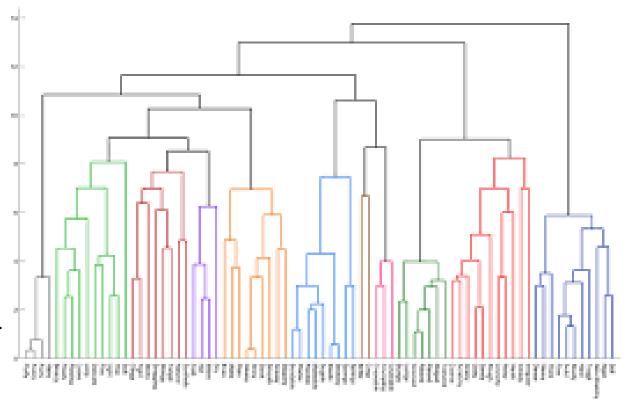
Continuar con el taller de clustering de clientes de supermercado con la parte dedicada a la reducción de dimensionalidad a partir de PCA



AGENDA Evaluación del clustering Clustering jerárquico ** Aprendizaje K-means autom Clustering Reducción de **Componentes Aprendizaje Aprendizaje** dimensionalidad principales supervisado no supervisado



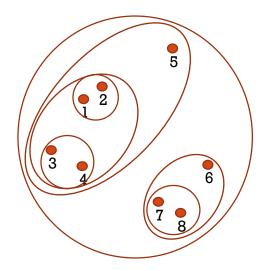
- Aproximación bottom-up
- Produce como resultado un dendrograma
 - Basado en las distancias entre instancias y entre clusters
 - Permitiendo visualizar y determinar todos las segmentaciones posibles
 - Permitiendo la interpretación de las segmentaciones en forma de taxonomía
- No se necesita repetir el proceso para diferentes valores de K
- Las instancias excepcionales pueden ser rápidamente identificadas

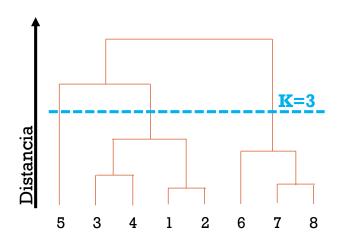




• Algoritmo:

- Inicialmente cada instancia determina su propio cluster
- 2. Se identifica el par de clusters más cercanos y se fusionan en nuevo cluster que los remplaza
- 3. Se repite el paso anterior hasta que queda un solo cluster con todas las instancias
- 4. Escoger un punto de corte
- Los clusters se pueden organizar en forma de dendrograma
- Las nociones de fusión entre clusters y de distancia a utilizar deben ser definidas

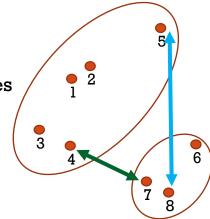






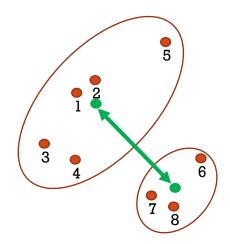
• Fusión entre clusters basadas en el cómputo de las distancias entre todos los pares de puntos de uno y otro cluster:

- Single linkage:
 - Distancia mínima entre dos puntos de los dos clusters.
 - Resultan clusters formados por "cadenas" de puntos, usualmente con fusiones consecutivas entre un cluster y un punto cercano
 - Sensible al ruido y a las excepciones
- Complete linkage:
 - Distancia máxima entre dos puntos de los dos clusters.
 - Tiende hacia clusters esféricos con diámetros consistentes
- Average linkage:
 - Promedio de las distancias entre todos los pares de puntos
 - Punto intermedio entre single y complete linkage
 - Menos afectado por las excepciones
- → Complete y average se prefieren sobre single linkage
- → Complejidad de cómputo de **todas** las distancias





- Otros tipos de fusión entre clusters
 - Centroide:
 - Distancia entre los baricentros de los clusters
 - Usada en genómica
 - Sufre de inversiones, cuando el punto de fusión de dos clusters en el dendrograma es inferior al de alguno de los clusters fusionados
 - Ward: Para cada fusión se analiza el cambió en la varianza
 - Con cada fusión, la varianza global del conjunto de clusters aumenta
 - Se escoge la fusión cuyo aumento de varianza es mínimo





- Consideraciones
 - Las pertenencias de las instancias a los clusters son absolutas
 - Requiere poder de cálculo computacional grande
 - Una vez una fusión se decide, no hay vuelta atrás
 - No tiene en cuenta una optimización de una función de costo
 - Dependiendo de la distancia utilizada y al tipo de fusión:
 - Sensible al ruido y a excepciones
 - Dificultad de gestionar clusters de tamaños diferentes
 - Dificultad de gestionar clusters convexos
 - Puede llegar a particionar clusters grandes
 - Influencia de las unidades de los atributos utilizados (→ estandarización)
 - Qué punto de corte (k) escoger?
 - La intervención humana es aconsejada



TALLER: CLUSTERING JERÁRQUICO

Taller de clustering jerárquico: desarrollar el jupyter notebook con datos sintéticos



REFERENCIAS

- Python Machine Learning, Sebastian Raschka, Packt, 2015
- Introduction to Statistical Learning with Applications in R (ISLR), G. James, D. Witten, T. Hastie & R. Tibshirani, 2014
- EMC2, "Data science and big data analytics", 2015, John Wiley & Sons
- Data Science for Business, Foster Provost & Tom Fawcett, O'Reilly, 2013
- Practical Data Science with R, Nina Zumel & John Mount, 2014

