CLASSIFICATION NON SUPERVISEE

A. CLASSIFICATION HIERARCHISEE

B. CENTRES MOBILES

A. CLASSIFICATION HIERARCHISEE

- I. Introduction
 - 1. Positionnement
 - 2. Les différentes méthodes de classification non supervisées
- II. Eléments calculatoires
 - 1. Les éléments nécessaires à une classification
 - 2. Les distances
 - 3. Inerties inter et intra classes
 - 4. Agrégations et critères
 - 5. Les étapes de la classification
- III. Algorithme
 - 1. Le concept
 - 2. La construction de l'arbre à l'aide d'un exemple
 - 3. Le choix de la partition
 - 4. Exemple avec R

B. CLASSIFICATION PAR CENTRES MOBILES

- I. Introduction
 - 1. Objectifs
- II Algorithme
 - 1. Les étapes de la classification
 - 2. Exemple avec R

CONCLUSIONS

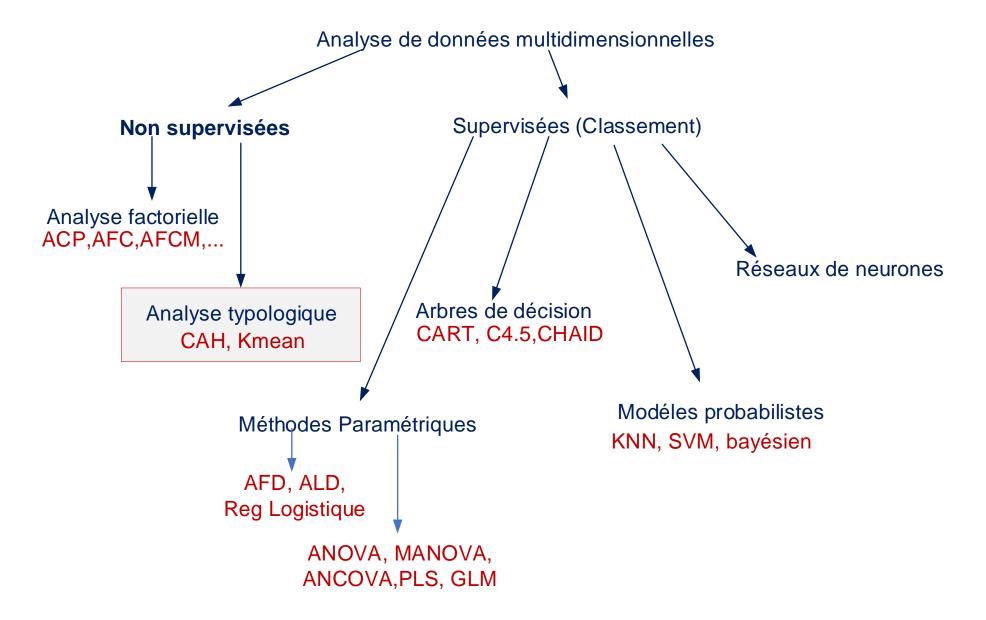
Comparaison des deux méthodes



I. INTRODUCTION



1. Positionnement





I. INTRODUCTION



1. Positionnement

Objectif : Effectuer des regroupements des données en k classes (k << n) de manière à rassembler dans chaque classe les individus les plus semblables

Tableau de p variables et n individus

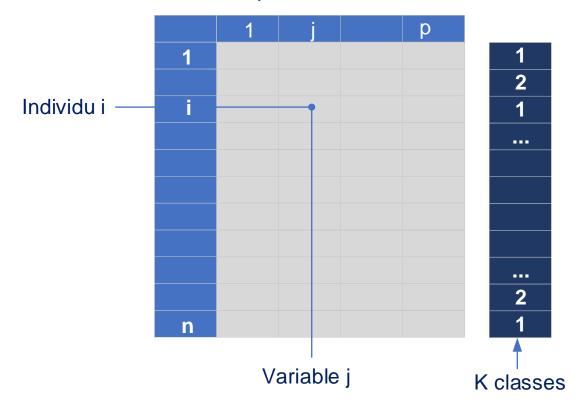


Tableau multidimensionnel



I. INTRODUCTION OCCUPA



Les différentes méthodes de Classification non supervisée

- Analyse typologique
 - Méthodes hiérarchiques Exemple: Classification Automatique Ascendante hiérarchisée (CAH)
 - Méthodes d'agrégation successives (regroupement)
 - Construction d'une hiérarchie de partitions par regroupements successifs d'individus les plus proches
 - Le nombre de partitions (classes) n'est pas fixé a priori
 - Méthodes de partitionnement Exemple: Centres mobiles
 - Méthodes d'agrégation séquentielles (regroupement)
 - Regroupement séquentiel autour de k centre (moyennes)
 - Le nombre de partitions (classes) est fixé a priori
 - Méthodes mixtes Partitionnement + hiérarchique

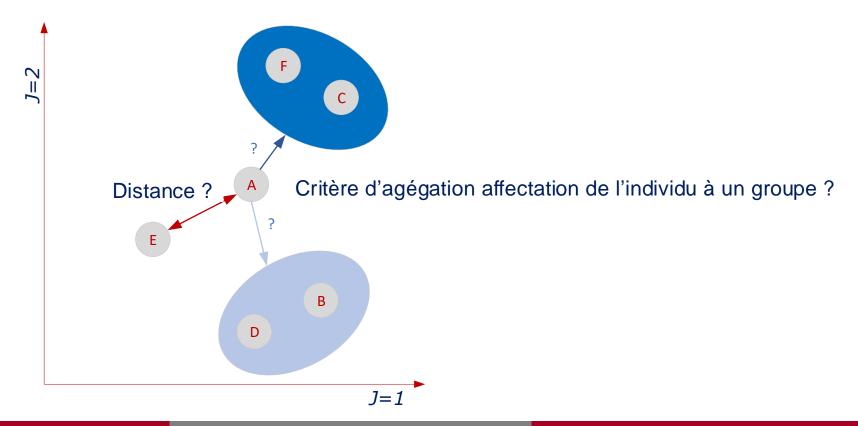


II. ELEMENTS CALCULATOIRES (COCC)



1. identification des éléments

- Objectif: Effectuer des regroupements des données en k classes (k << n) de manière à rassembler dans chaque classe les individus les plus semblables
 - On a donc besoin définir a priori une métrique (une distance)
 - On a donc besoin, à partir d'une distance préalablement définie, de choisir un critère d'agrégation pour affecter un individus à un groupe (à une classe)





II. ELEMENTS CALCULATOIRES



2. Les distances

Distance pour des données continues

La distance d est une application du produit cartésien E x E dans R⁺ satisfaisant aux axiomes suivants

Symétrie

$$d(x_i, x_{i'}) = d(x_{i'}, x_{i'}), \forall x_i \in E, \forall x_{i'} \in E$$

Positivité

$$d(x_i, x_{i'}) > 0 \Leftrightarrow x_i \neq x_{i'}$$
 et $d(x_{i'}, x_i) = 0 \Leftrightarrow x_i = x_{i'}, \forall x_i \in E, \forall x_{i'} \in E$

Inégalité triangulaire $d(x_i, x_{i'}) \le d(x_i, x_{i''}) + d(x_{i''}, x_i), \forall x_i \in E, \forall x_{i'} \in E, \forall x_{i''} \in E$

• Similarité $d_{ij} = d(x_i, x_j)$ $s_{ij} = \frac{1}{1 + d_{ij}}$

Définition

Soit x un individu caractérisé par p variables

$$X_i \rightarrow X_{i,1}, X_{i,2}, ..., X_{ip}$$

$$d_{i,i'} = \left\{ \sum_{j=1}^{p} \alpha_i \left| \mathbf{X}_i - \mathbf{X}_{i'} \right|^{\lambda} \right\}^{\frac{1}{\lambda}}$$

distance de Minkowski



II. ELEMENTS CALCULATOIRES



2. Les distances

Quelques exemples de distance

$$d_{i,i'} = \left\{ \sum_{j=1}^{p} \alpha_i \left| \mathbf{x}_i - \mathbf{x}_{i'} \right|^{\lambda} \right\}^{\frac{1}{\lambda}}$$

distance de city-block ou distance de Manhatan

$$\lambda = 1, \alpha_j = 1(\forall j = 1, 2, ..., p) \rightarrow d_{ii'} = \sum_{i=1}^{p} |x_i - x_{i'}|$$

distance Euclidienne

$$\lambda = 2, \alpha_j = 1(\forall j = 1, 2,p) \rightarrow d_{ii'}^2 = \sum_{j=1}^{p} (x_j - x_{i'})^2$$

distance Euclidienne centrée réduite

$$\lambda = 2, \alpha_j = \frac{1}{s_j^2}, s_j^2 = \sqrt{\frac{1}{n} \sum_{j=1}^p (x_i^2 - \overline{x}_i^2)} \quad (\forall j = 1, 2,p) \quad d_{ii'}^2 = \sum_{j=1}^p \frac{1}{s_j^2} (x_i - x_{i'})^2$$

distance de Mahalanobis

En général : distance euclidienne la plus utilisée mais pas uniquement.... Attention en fonction des distance utilisées, les résultats peuvent être différents !!!



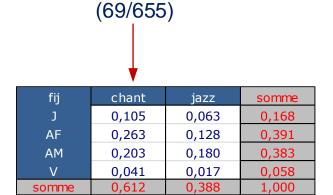
II. ELEMENTS CALCULATOIRES



2. Les distances

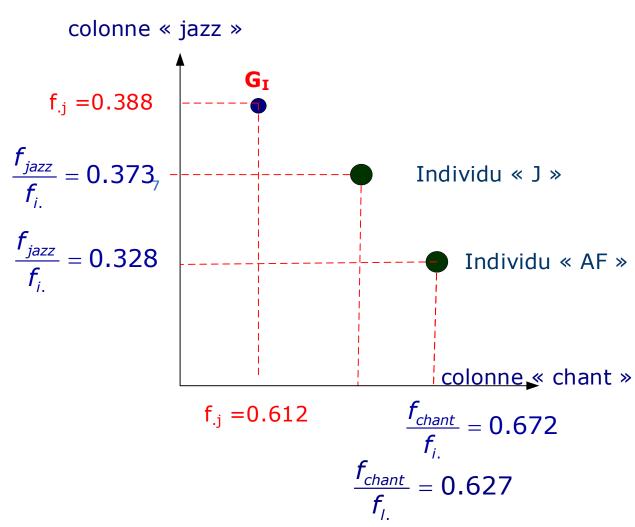
Distance pour des données qualitatives (dénombrements)

kij	chant	jazz	somme
J	69	41	110
AF	<i>172</i>	84	256
AM	133	118	251
V	27	11	38
somme	401	254	655





	<u> </u>		
fij/fi.	chant	jazz	somme
J	0,627	0,373	1,000
AF	0,672	0,328	1,000
AM	0,530	0,470	1,000
V	0,711	0,289	1,000



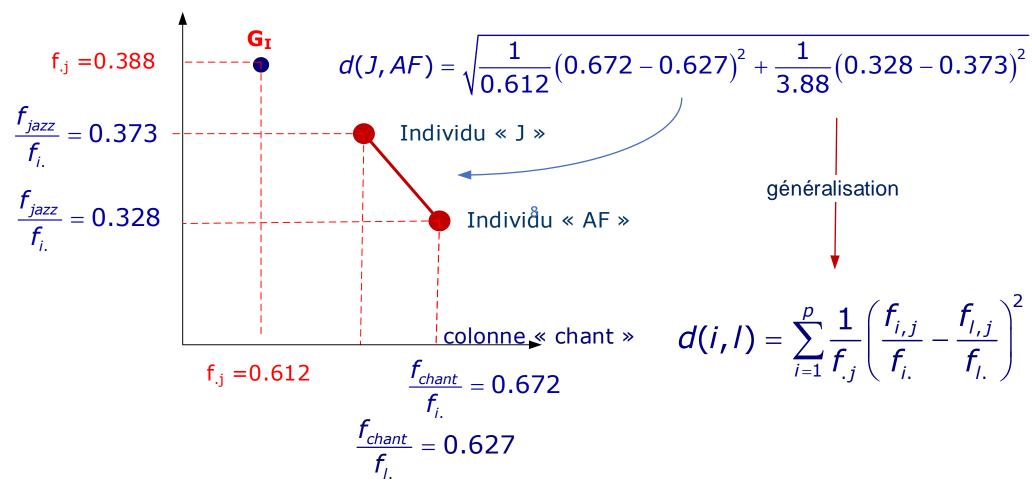


II. ELEMENTS CALCULATOIRES



2. Les distances

Distance entre deux individus





II. ELEMENTS CALCULATOIRES O



2. Les distances

Distance pour des données disjonctives

	barres de céréales	crèmes dessert	gateau de riz
Chocolat	oui	non	oui
Beurre	non	non	oui
Liquide	non	oui	non
Parfum mandarine	non	non	oui
Emballage métal	non	oui	oui
Mini dose	oui	oui	non
Sucre	oui	oui	oui
Riz	oui	non	oui
Edulcorant	non	non	oui
Colorant	non	non	oui

- Le nombre de points communs est appelé coïncidence
- Cette mesure permet de construire un mesure quantitative de la similarité entre les objets (variables)

	barres de céréales	crèmes dessert	gateau de riz	Barres de céréales	crèmes dessert	
Chocolat	1	0	1	oui	non	non coincidence
Beurre	0	0	1	non	non	coincidence négative
Liquide	0	1	0	non	oui	non coincidence
Parfum mandarine	0	0	1	non	non	coincidence négative
Emballage métal	0	1	1	non	oui	non coincidence
Mini dose	1	1	0	oui	oui	coincidence
Sucre	1	1	1	oui	oui	coincidence
Riz	1	0	1	oui	non	non coincidence
Edulcorant	0	0	1	non	non	coincidence négative
Colorant	0	0	1	non	non	coincidence négative



II. ELEMENTS CALCULATOIRES



2. Les distances

		Barre de céréales		
		oui	non	
crème déssert	oui	2	2	
Creme dessert	non	2	4	
gâteau de riz	oui	3	5	
gateau de riz	non	2	0	

Calcul des indices de similarité

N : nombre total de comparaisons = nombre de composants

C+ : nombre de coincidences positives

C- : nombre de coincidences négatives

C+-: nombre de coincidences positives et négatives

Quantification (quelques indices...les plus communs)

 $S = C^{+} / N$ Indice de Russel

 $S = C^+ / (N - C^-)$ Indice de Jaccard

 $S = C^{+-} / N$ Indice de Sokal

	S(BC-CD)	S(BC-GR)
Russel	20%	30%
Jaccard	33%	30%
Sokal	60%	30%

La similarité entre des objets dépend donc de l'indice choisi!!



II. ELEMENTS CALCULATOIRES



2. Les distances

	1	0	
1	а	b	a+b
0	С	d	c+d
	a+c	b+d	n

 $S_1 = \frac{a}{a+b+c}$

 $S_2 = \frac{a+d}{n}$

 $S_3 = \frac{a}{a + 2(b + c)}$

 $S_4 = \frac{a+d}{a+2(b+c)+d}$

 $S_5 = \frac{2a}{2a+b+c}$

 $S_6 = \frac{a-b-c+d}{n}$

 $S_7 = \frac{a}{\sqrt{(a+b)(a+c)}}$

 $S_8 = \frac{ad}{\sqrt{(a+b)(a+c)(d+b)(d+c)}}$

 $S_9 = \frac{ad - bc}{\sqrt{(a+b)(a+c)(d+b)(d+c)}}$

Indice de communauté de Jaccard

Indice de Sokal & Michener

Indice de Sokal & Sneath

Indice de Rogers et Tanimoto

Indice de Sorensen

Indice de Gower & Legendre

Indice de Ochiai

Indice de Sockal & Sneath

Phi de Pearson

Tous ces indices sont < 1</p>

La distance associée à ces indices est définie par :

$$D_k = \sqrt{1 - S_k}$$

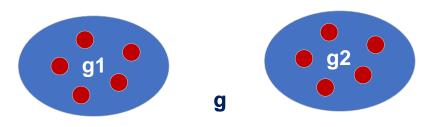


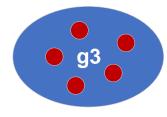
II. ELEMENTS CALCULATOIRES



3. Inerties inter et intra classes

- N points dans un espace euclidien
- La distance entre les points est une distance euclidienne
- g1,g2,g3 sont les centres de gravité des partitions (classes)
- g est le centre de gravité du nuage de point





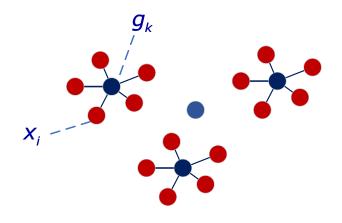
- Soit la dispersion (appelée inertie) des points par rapport à leur centre de gravité
 - On définit l'Inertie intra-classe $I_{w} = I_{1} + I_{2} + I_{3}$
 - On définit l'Inertie inter classe dispersion des classes par rapport au centre de gravité du nuage de points
 - $I_{Total} = I_W + I_B$ On définit l'Inertie totale du nuage de point



II. ELEMENTS CALCULATOIRES O



3. Inerties inter et intra classes

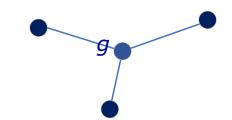


Inertie intra classe

$$I_W = \sum_{k=1}^K I_k$$

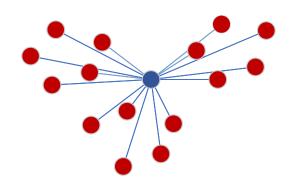
Inertie d'une classe k

$$I_W = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n_k} n_k d^2(x_i, g_k)$$

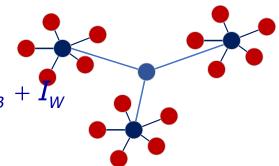


Inertie inter classe

$$I_{B} = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^{K} n_{k} d^{2}(g_{k}, g)$$



$$I_{Total} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} d^{2}(x_{i}, g) = I_{B} + I_{W}$$



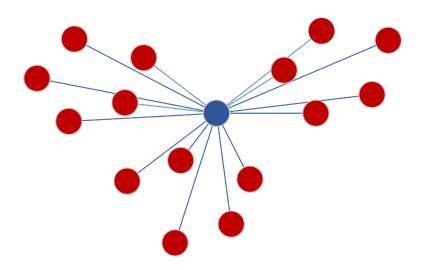


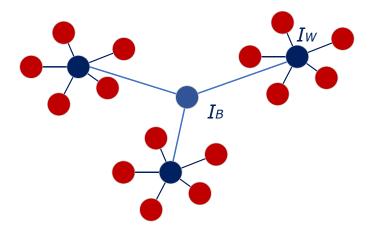
II. ELEMENTS CALCULATOIRES



3. Inerties inter et intra classes

- Rmq: une classe est homogène si son inertie est faible
- Classification: maximiser l'inertie inter groupe (IB) et minimiser l'inertie intra groupe (IW)





Inertie totale est bien évidemment la même quelque soit la classification !!

$$I_{Total} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} d^{2}(x_{i}, g) = I_{B} + I_{W}$$

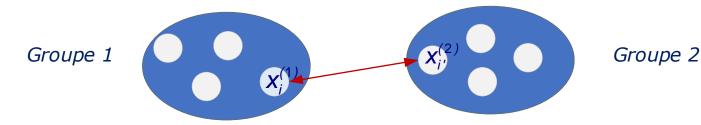


II. ELEMENTS CALCULATOIRES (COC)

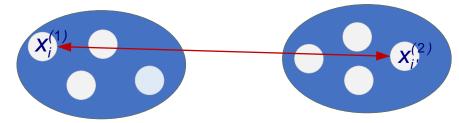


4. Agrégations et critères

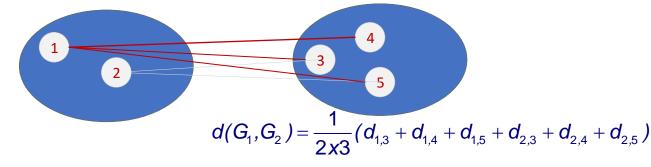
- La notion d'agrégation correspond « au regroupement des classes »
 - Critère du saut minimal $d(G_1,G_2) = min(x_i^{(1)},x_{i'}^{(2)}) x^{(k)} \in G$



Critère du saut maximal $d(G_1,G_2) = max(x_i^{(1)},x_{i'}^{(2)})$ $x^{(k)} \in G$



Critère du saut moyen $d(G_1,G_2) = \frac{1}{n_{G_1}n_{G_2}} \sum_{i} (x_i^{(1)}, x_{i'}^{(2)}) x^{(k)} \in G$





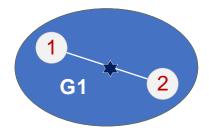
II. ELEMENTS CALCULATOIRES OOO

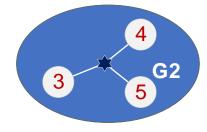


4. Agrégations et critères

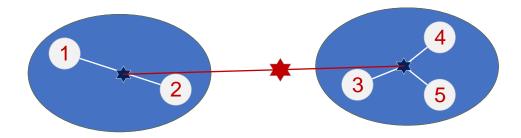
Critère de Ward (l'un des plus utilisé...)

Les classes (groupes) sont représentées par leur centre de gravité 🛊





 La fusion de 2 classes est représentée par le remplacement des 2 points par leur centre de gravité muni de la somme des masses (barycentre)



$$d_W = \frac{n_1 n_2}{n_1 + n_2} d^2(G_1, G_2) = \Delta_W$$

n1 et n2 sont les masses respectives des classes 1 et 2 (nb de points)

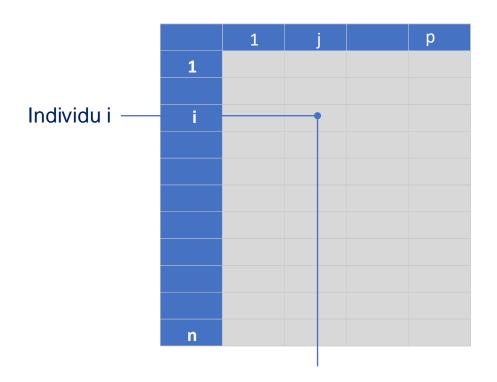


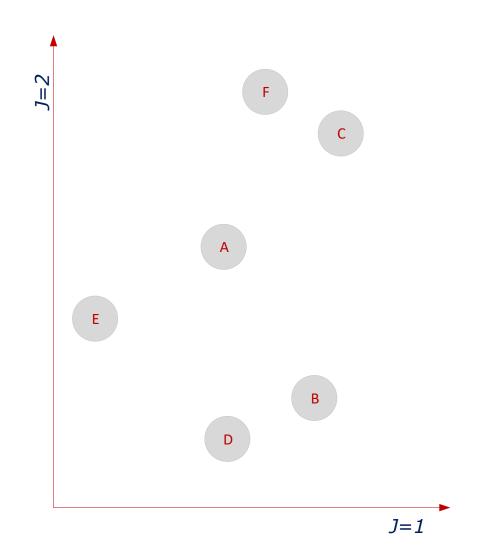
II. ELEMENTS CALCULATOIRES O



5. Etapes de la classification (ascendante)





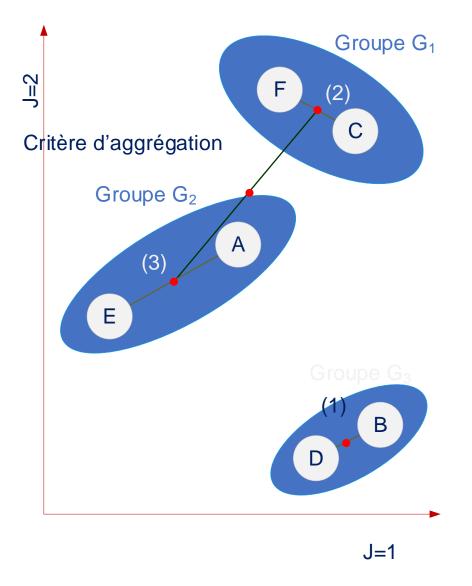


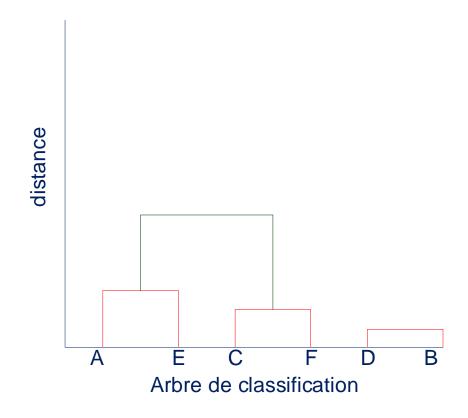


II. ELEMENTS CALCULATOIRES O



- 5. Etapes de la classification (ascendante)
- 1. calcul des distances entre les points
- 2. aggrégation (critère)





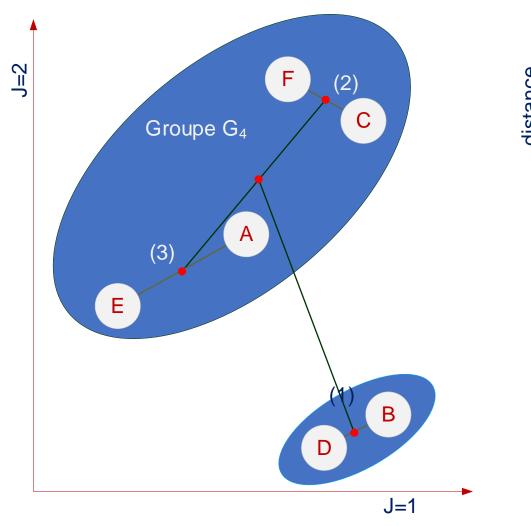


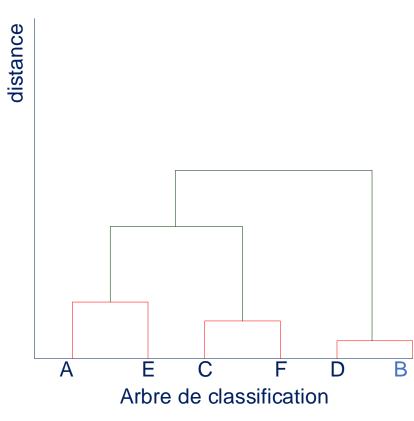
II. ELEMENTS CALCULATOIRES O



5. Etapes de la classification (ascendante)

La hauteur des branches correspond à la distance entre les éléments regroupés







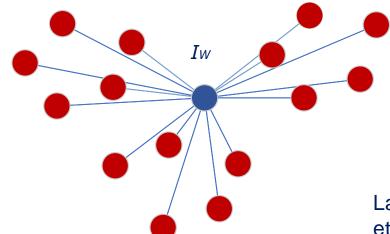
III. ALGORITHME



1. le concept

$$I_{Total} = I_W + I_B$$

Au départ, pas de classes l'inertie inter - classe est nulle, L'inertie intra-classe est maximale (estimée à partir du centre de gravité du nuage de points)



 $I_{Total} = I_W$

La classification revient à minimiser l'inertie intraclasse et maximiser l'inertie interclasse... ce qui revient au même

 I_B

$$d_W = \frac{n_1 n_2}{n_1 + n_2} d^2(G_1, G_2) = \Delta_W \longrightarrow I_{Total} = I_B$$



III. ALGORITHME



2. La construction de l'arbre à l'aide d'un exemple

Etape 1

a. Calcul des distances euclidiennes carrées entre le points

	Α	В	С	В	Ε
Α	0,00				
В	16,00	0,00			
С	1,00	17,00	0,00		
D	9,00	25,00	4,00	0,00	
E	10,00	2,00	9,00	13,00	0,00

Le « poids » de chaque point est égal à 1

$$n_A=n_B=n_C=n_D=n_E=1$$

$$p_A = p_B = p_C = p_D = p_E = 1$$

b. Calcul des critères de Ward entre les points (à ce stade, les point sont « confondus » avec les centres de gravité)

	Α	В	С	В	Ε
Α	0,00				
В	8,00	0,00			
С	0,50	8,50	0,00		
D	4,50	12,50	2,00	0,00	
E	5,00	1,00	4,50	6,50	0,00

Correspond à l'inertie inter « pondérée par les masses »

$$\Delta = \frac{\rho_i \rho_{i'}}{\rho_i + \rho_{i'}} d^2(G_i, G_{i'})$$

c. agrégation des points dont la perte d'inertie est minimale et création d'un nouveau groupe

$$\Delta_{A,C} = \frac{p_A p_C}{p_A + p_C} d^2(A,C) = \frac{1*1}{1+1} * 1 = 0.5$$

On crée donc un nouveau groupe (6) qui inclue les points A et C



III. ALGORITHME



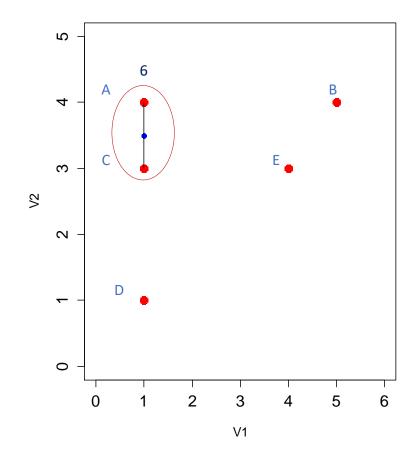
2. La construction de l'arbre à l'aide d'un exemple

- d. agrégation des points dont la perte d'inertie est minimale et création d'un nouveau groupe
 - (i) calcul du centre de gravité du nouveau groupe (6)

$$\begin{cases} G_x = \frac{n_A X_A + n_C X_C}{n_A + n_C} = \frac{1*1+1*1}{1+1} = 1 \\ G_y = \frac{n_A Y_A + n_C Y_C}{n_A + n_C} = \frac{1*4+1*3}{1+1} = 3.5 \end{cases}$$

(ii) poids du groupe 6 $n_6 = n_A + n_C = 2$

	V1	V2	nb.elem
"6"	1,00	3,50	2,00
В	5,00	4,00	1,00
D	1,00	1,00	1,00
Ε	4,00	3,00	1,00





III. ALGORITHME



2. La construction de l'arbre à l'aide d'un exemple

Etape 2

a. on calcule directement les pertes d'inertie ... qui corerspondent aux critères inter-classe

Exemple: Calcul pour la première colonne

	"6"	В	D	Ε
"6"	0,00	0,00	0,00	0,00
В	10,83	0,00	0,00	0,00
D	4,17	12,50	0,00	0,00
Ε	6,17	1,00	6,50	0,00

$$\Delta_{(6,B)} = \frac{p_6 * p_B}{p_6 + p_B} d^2(6,B) = \frac{2*1}{2+1} ((1-5)^2 + (3.5-4)^2) = 10.83$$

$$\Delta_{(6,D)} = \frac{p_6 * p_D}{p_6 + p_D} d^2(6,D) = \frac{2*1}{2+1} ((1-1)^2 + (3.5-1)^2) = 4.16$$

$$\Delta_{(6,E)} = \frac{p_6 * p_E}{p_6 + p_E} d^2(6,E) = \frac{2*1}{2+1} ((1-4)^2 + (3.5-3)^2) = 6.16$$
23

b. agrégation et création d'un nouveau groupe

On crée donc un nouveau groupe qui inclue les points B et E (groupe 7)

(i) calcul du centre de gravité du nouveau groupe (7)

$$G_{x} = \frac{n_{B}x_{B} + n_{E}x_{E}}{n_{B} + n_{E}} = \frac{1*5 + 1*4}{1+1} = 4.5$$

$$G_{y} = \frac{n_{B}y_{B} + n_{E}y_{E}}{n_{B} + n_{E}} = \frac{1*4 + 1*3}{1+1} = 3.5$$



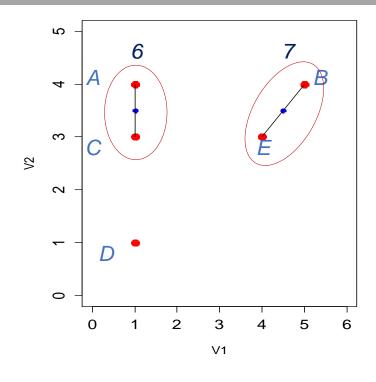
III. ALGORITHME



2. La construction de l'arbre à l'aide d'un exemple

(ii) poids du groupe 7 $n_7 = n_D + n_E = 2$

	V1	V2	nb.elem
"7"	4,50	3,50	2,00
"6"	1,00	3,50	2,00
D	1,00	1,00	1,00



Etape 3

a. calcul des critères

	"7"	"6"	D
"7"	0,00	0,00	2,00
"6"	12,25	0,00	2,00
D	12,33	4,16	0,00

Exemple : Calcul pour la première colonne

$$\int \Delta_{(6,7)} = \frac{\rho_6 * \rho_7}{\rho_6 + \rho_7} d^2(6,7) = \frac{2 * 2}{2 + 2} \left((1 - 4.5)^2 + (3.5 - 3.5)^2 \right) = 12.25$$

$$\Delta_{(7,D)} = \frac{\rho_7 * \rho_D}{\rho_7 + \rho_D} d^2(7,D) = \frac{2 * 1}{2 + 1} \left((1 - 4.5)^2 + (1 - 3.5)^2 \right) = 12.33$$



III. ALGORITHME



2. La construction de l'arbre à l'aide d'un exemple

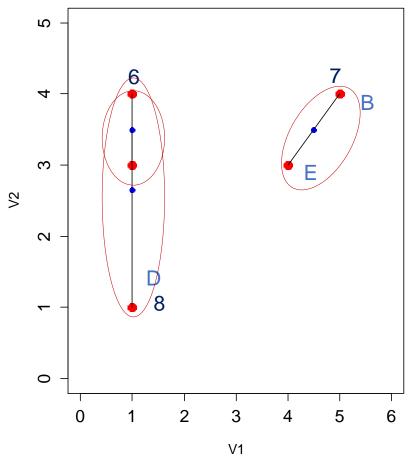
- b. agrégation des points dont la perte d'inertie est minimale et création d'un nouveau groupe On crée donc un nouveau groupe qui inclue les points D et groupe 6 (groupe 8)
 - (i) calcul du centre de gravité du nouveau groupe (7)

$$\begin{cases} G_x = \frac{p_6 X_6 + p_D X_D}{p_6 + p_D} = \frac{2 \times 1 + 1 \times 1}{2 + 1} = 1\\ G_y = \frac{p_6 Y_6 + p_D Y_6}{p_6 + p_D} = \frac{2 \times 3.5 + 1 \times 1}{2 + 1} = 2.67 \end{cases}$$

(ii) poids du groupe 8 $n_8 = n_D + n_6 = 3$

$$n_8 = n_D + n_6 = 3$$

	V1	V2	nb.elem
"8"	1,00	2,66	3,00
"7"	4,50	3,50	2,00





III. ALGORITHME



2. La construction de l'arbre à l'aide d'un exemple

Dernière étape

- → On regroupe 7 et 8
 - (i) calcul du centre de gravité du nouveau groupe (9)

$$G_x = \frac{p_7 x_7 + p_8 x_8}{p_7 + p_8} = \frac{2 \times 4.5 + 3 \times 1}{2 + 3} = 2.4$$

$$G_y = \frac{p_7 y_7 + p_8 y_8}{p_7 + p_8} = \frac{2 \times 3.5 + 3 \times 2.67}{2 + 3} = 3$$

Le centre de gravité du groupe 9 correspond au centre de gravité du nuage de points

	V1	V2
Α	1,00	4,00
В	5,00	4,00
С	1,00	3,00
D	1,00	1,00
Ε	4,00	3,00
moyenne	2,40	3,00

(ii) calcul de perte d'inertie (critère de Ward)

$$\left\{ \Delta_{(8,7)} = \frac{p_8 * p_7}{p_8 + p_7} d^2(8,7) = \frac{3 * 2}{3 + 2} \left((1 - 4.5)^2 + (2.25 - 3.5)^2 \right) = 16.57 \right\}$$



III. ALGORITHME



2. La construction de l'arbre à l'aide d'un exemple

Bilan des Inerties

Inertie Totale
$$I_{Total} = \frac{1}{n} \sum_{j=1}^{n} d^2(x_j, g) = I_B + I_W$$

	V1	V2	ni.d²(xi,g)
Α	1,00	4,00	2,96
В	5,00	4,00	7,76
С	1,00	3,00	1,96
D	1,00	1,00	<i>5,96</i>
Ε	4,00	3,00	2,56
moyenne	2,40	3,00	21,20

Au départ, l'inertie intra est égale à l'inertie totale

Etape1

Étape 2

Etape 3

Etape 4

Inter	Intra
0,00	21,20
0,50	20,70
1,00	19,70
4,17	15,53
15,53	0,00
21,20	21,20

Etape initiale : IB = 0 et IW = ITot

Etape finale : IB = ITot et IW = 0



III. ALGORITHME COO



3. Le choix de la partition

- Le choix du « bon » nombre de classes reste ouvert et dépend de la problématique posée. Il est donc indissociable de l'interprétation des classes et de l'étude !!!
- Hauteur des paliers d'agrégation

Les distances d'agrégation les plus élevées d'agrégation indiquent que les groupes à fusionner sont très éloignés 18 16 10 Critère

Nombre de classes

Evolution de l'inertie intra-classe ou inter-classe

2 0





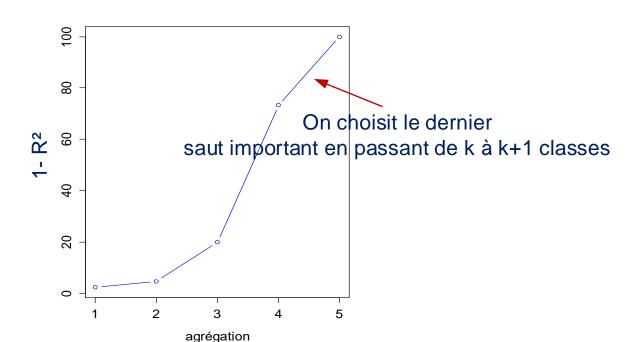
III. ALGORITHME



3. Le choix de la partition

Proportion d'inertie expliquée par les classes R² et (ou) 1- R²

$$R^{2} = \frac{I_{inter}}{I_{Tot}} = \frac{\sum_{j=1}^{q} \sum_{i=1}^{n_{q}} n_{i} d^{2}(G, G_{j})}{\sum_{j=1}^{q} n_{i} d^{2}(i,G)}$$



- Critère de classification cubique
 - CCC > 2: bonne classification
 - 0 < CCC < 2 : classification à vérifier
 - CCC < 0 : classes trop petites (ou individus hors normes)

$$CCC = k \ln \left(\frac{1 - E(R^2)}{1 - R^2} \right)$$

k = nombre de classes

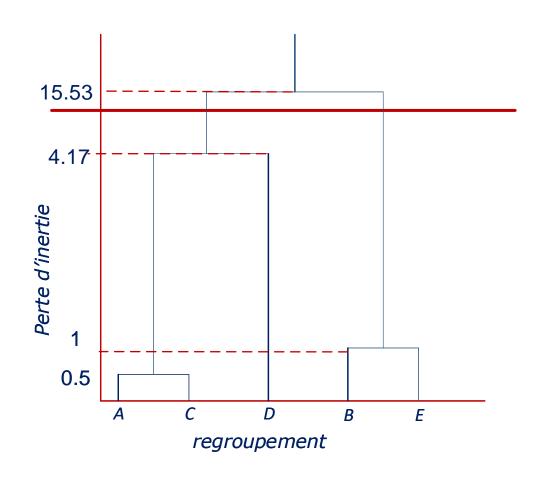


III. ALGORITHME



3. Le choix de la partition

Inter	Intra	1- R ²	R ²
0,00	21,20	0,00	100,00
0,50	20,70	2,36	97,64
1,00	19,70	4,72	95,28
4,17	15,53	19,67	80,33
15,53	0,00	73,25	<i>26,7</i> 5
21,20	0,00	100,00	0,00





III. ALGORITHME COCO

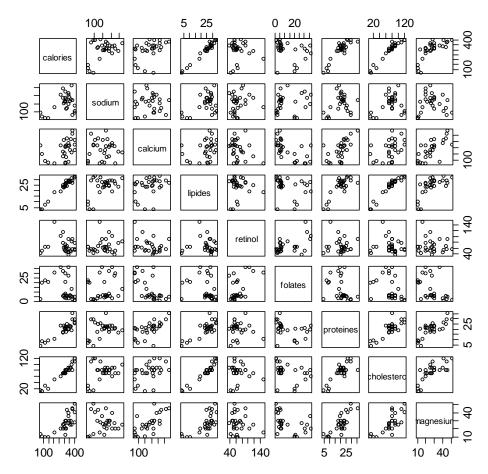


4. Exemple avec R



Cette analyse retranscrit une démarche de classification automatique d'un ensemble de fromages (29 observations) décrits par leur propriété nutritive (ex. protéines, lipides, etc. ; 9 variables). L'objectif est d'identifier des groupes de fromage homogènes, partageant des caractéristiques similaires.

```
# Classification Ascendante Hiérachique
# première approche
# les function standard ne permettent pas de calculer les inerties
rm (list = ls())
root <- 'G'
     <- ':\\ENSEIGNEMENTS\\STAT AF\\ANALYSE FACTORIELLE\\R\\DATA\\'</pre>
file <- 'EX CAH.txt'
df<-read.table(paste(root,dir,file,sep = ''),header = TRUE,</pre>
    row.names = 1, sep ="\t", dec = '.')
# Statistiques descriptives et graphiques
summary(df)
pairs(df)
# Classification CAH
# centrage et réduction des données
df.stand <- scale(df,center = TRUE,scale = TRUE)</pre>
# calcul de la distance euclidienne 'attention df.dist est un objet..
# de type « Distance »
            <- dist(df.stand,method = "euclidean")
# conversion en matrice si exportation ou calculs
df.dis.mat <- as.matrix(df.dist)</pre>
```





III. ALGORITHME COCO

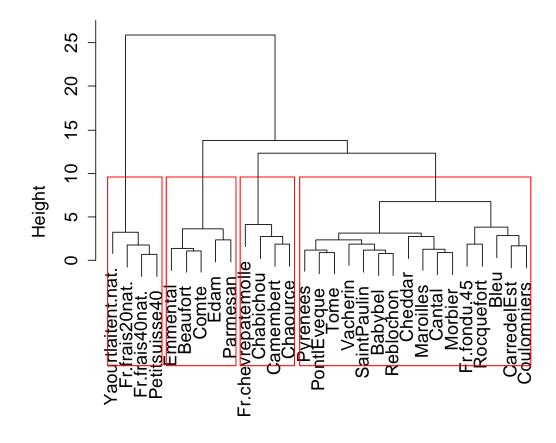


4. Exemple avec R



```
# CAH avec critère de Ward
df.cah <- hclust(df.dist,method = 'ward.D')</pre>
print(df.cah)
##
## Call:
## hclust(d = df.dist, method = "ward.D")
## Cluster method : ward.D
## Distance
                    : euclidean
## Number of objects: 29
plot(df.cah, main = 'Dendrogramme : méthode de Ward',
  cex.main = 0.9, xlab = " - ")
# On condidère 4 groupes : découpage en 4 classes
# affectation des différentes variables aux classes
           <- sort(cutree(df.cah, k = 4)); print(gp.cah)
classe.cah <- rect.hclust(df.cah,k = 4)</pre>
# graphique des Classes
rect.hclust(df.cah,k =4)
```

Dendrogramme: méthode de Ward



hclust (*, "ward.D")

CLASSIFICATION NON SUPERVISEE

B. CENTRES MOBILES

CLASSIFICATION NON SUPERVISEE CENTRES MOBILES



I. INTRODUCTION



1. Objectifs

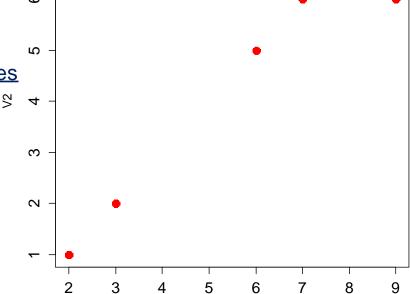
Objectif:

Rendre Iw minimale (groupe homogène)

Rendre IB maximale (séparation inter-groupe)

- Méthode: On part d'une partition arbitraire en K classes que l'on améliore progressivement jusqu'à convergence du critère choisi
 - Etape 1 : On choisit k individus comme centres initiaux des classes,
 - Etape 2: On calcule la distance entre chaque individus et chaque centre et l'on affecte l'individu au centre le plus proche,
 - Etape 3 : On recalcule le barycentre des classes,
 - Etape 4 : On réitère les étapes, 2,3 jusqu'à convergence
- **Exemple**: Classification du tableau suivant en deux groupes

	V1	V2
Α	2,00	1,00
В	3,00	2,00
С	6,00	5,00
D	8,00	7,00
Ε	7,00	6,00
Ε	9,00	6,00



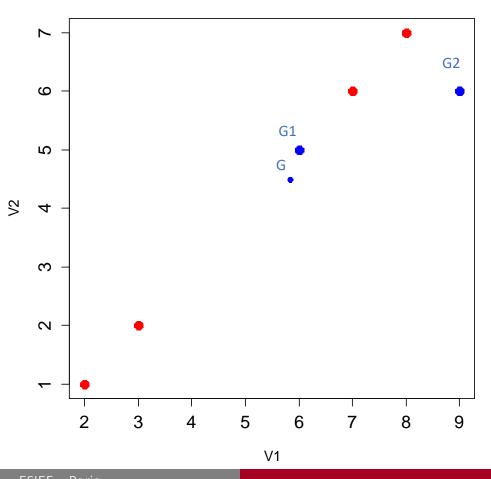


Etape 1

- Nombre de groupe fixé a priori
- Les centres initiaux des groupes sont choisis au hasard parmi les points

	V1	V2	ni	dálvi Cl
	V I	V Z	ni	dé(xi,G)
Α	2,00	1,00	1	26,94
В	3,00	2,00	1	14,28
С	6,00	5,00	1	0,28
D	8,00	7,00	1	10,94
Ε	7,00	6,00	1	3,61
Ε	9,00	6,00	1	12,28
C. gravité G	5,83	4,50		
Inertie Tot	68,33			

	V1	V2	ni
Α	2,00	1,00	1
В	3,00	2,00	1
С	6,00	5,00	1
D	8,00	7,00	1
Ε	7,00	6,00	1
F	9,00	6,00	1
C. gravité	5,83	4,50	
	B C D E F	A 2,00 B 3,00 C 6,00 D 8,00 E 7,00 F 9,00	A 2,00 1,00 B 3,00 2,00 C 6,00 5,00 D 8,00 7,00 E 7,00 6,00 F 9,00 6,00



Bertrand Roudier



Les étapes

Calcul des distances entre chaque individu et chaque centre

		ni	d²(xi,G1)
	Α	1	32,00
	В	1	18,00
G1	С	1	0,00
	D	1	8,00
	E	1	2,00
	F	1	10,00

		ni	d²(xi,G2)
	Α	1	74,00
	В	1	52,00
	С	1	10,00
	D	1	2,00
	Ε	1	4,00
G2	F	1	0,00

Affectation des individus au centre le plus proche

	d²(xi,G1)	d²(xi,G2)	Affectation
Α	32,00	74,00	G1
В	18,00	52,00	G1
С	0,00	10,00	G1
D	8,00	2,00	G2
Ε	2,00	4,00	G1
F	10,00	0,00	G2

9 2 2 4 G3 $^{\circ}$ 2

Calcul des coordonnées des nouveaux centres

	V1	V2	d(xi,G3)
Α	2,00	1,00	12,50
В	3,00	2,00	4,50
С	6,00	5,00	4,50
Ε	7,00	6,00	12,50
C. gravité G3	4,50	3,50	
lw	34	,00	

	V1	V2	d(xi,G3)
D	8,00	7,00	0,50
F	9,00	6,00	0,50
C. gravité G4	8,50	6,50	
lw	1,	00	



II. ALGORITHME OO



Les étapes

Etape 2

── Calcul des distances entre chaque individu et chaque centre (étape 2)

	V1	V2
Α	2,00	1,00
В	3,00	2,00
С	6,00	5,00
D	8,00	7,00
Ε	7,00	6,00
Ε	9,00	6,00
G3	4,50	3,50
G4	8,50	6,50

	V1	V2	d(xi,G3)
Α	2,00	1,00	12,50
В	3,00	2,00	4,50
С	6,00	5,00	4,50
D	8,00	7,00	24,50
Ε	7,00	6,00	12,50
Ε	9,00	6,00	26,50
G3	4,50	3,50	_

	V1	V2	d(xi,G4)
Α	2,00	1,00	72,50
В	3,00	2,00	50,50
С	6,00	5,00	8,50
D	8,00	7,00	0,50
Ε	7,00	6,00	2,50
Ε	9,00	6,00	0,50
G4	8,50	6,50	

→ Affectation des individus au centre le plus proche

	d(xi,G3)	d(xi,G4)	Affectation
Α	12,50	72,50	G3
В	4,50	50,50	G3
С	4,50	8,50	G3
D	24,50	0,50	G4
E	12,50	2,50	G4
E	26,50	0,50	G4



II. ALGORITHME CO

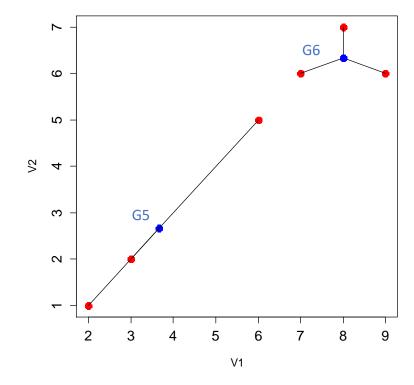


Les étapes

Calcul des coordonnées des nouveaux centres

	V1	V2	d(xi,G5)
Α	2,00	1,00	5,56
В	3,00	2,00	0,89
С	6,00	5,00	10,89
C. Grav G5	3,67	2,67	
lw	17	,33	

	V1	V2	d(xi,G6)
D	8,00	7,00	0,44
Ε	7,00	6,00	1,11
Ε	9,00	6,00	1,11
C. Grav G6	8,00	6,33	
Iw	2,	67	





II. ALGORITHME OO



Les étapes

Etape 3

— Calcul des distances entre chaque individu et chaque centre (étape 2)

	V1	V2
Α	2,00	1,00
В	3,00	2,00
С	6,00	5,00
D	8,00	7,00
Ε	7,00	6,00
F	9,00	6,00
G5	3,67	2,67
G6	8,00	6,33

	V1	V2	d(xi,G5)
Α	2,00	1,00	5,58
В	3,00	2,00	0,90
С	6,00	5,00	10,86
D	8,00	7,00	37,50
Е	7,00	6,00	22,18
F	9,00	6,00	39,50
G5	3,67	2,67	

	V1	V2	d(xi,G6)
Α	2,00	1,00	64,41
В	3,00	2,00	43,75
С	6,00	5,00	5,77
D	8,00	7,00	0,45
Ε	7,00	6,00	1,11
Ε	9,00	6,00	1,11
G6	8,00	6,33	

Affectation des individus au centre le plus proche

	d(xi,G5)	d(xi,G6)	Affectation
Α	5,58	64,41	G5
В	0,90	43,75	G5
С	10,86	5,77	G6
D	37,50	0,45	G6
E	22,18	1,11	G6
F	39,50	1,11	G6



II. ALGORITHME OO

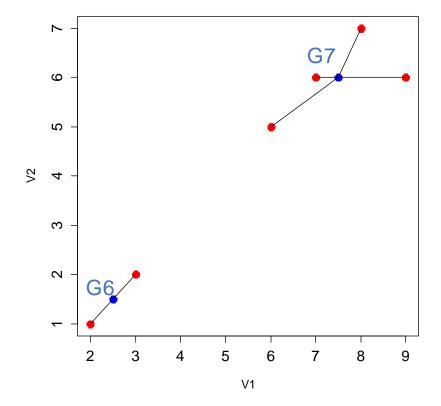


Les étapes

Calcul des coordonnées des nouveaux centres

	V1	V2	d(xi,G8)
С	6,00	5,00	3,25
D	8,00	7,00	1,25
Ε	7,00	6,00	0,25
F	9,00	6,00	2,25
C. Grav G6	7,50	6,00	
lw	7,00		

	V1	V2	d(xi,G7)
Α	2,00	1,00	0,50
В	3,00	2,00	0,50
C. Grav G7	2,50	1,50	
lw	1,00		



	Iw (intra)	Ib (inter)	R ²
Itération 1	35,00	33,33	0,49
Itération 2	20,00	48,33	0,71
Itération 3	8,00	60,33	0,88

CLASSIFICATION NON SUPERVISEE CENTRES MOBILES



II. ALGORITHME COO



Exemple avec R

```
classe.kmean <- kmeans(df.stand,centers = 5)</pre>
#--- Afichage des résultats
       print(classe.kmean)
#-- Correspondance entre CAH et kmean
       tab.sim <- table(qp.cah,classe.kmean$cluster)
        print(tab.sim)
# -> Le fonction kmean ne fournit pas de d'outils d'aide à la détection du nombre de classes
# il faut donc la programmer en utilisant les inerties
 inertie.expl \leftarrow rep(0,10)
 for (k in 2:10)
               clus <- kmeans(df.stand,centers=k)</pre>
               inertie.expl[k] <- clus$betweenss/clus$totss</pre>
 plot(inertie.expl, type = 'b', ylab = 'delta intertie')
```

Cluster means:

```
calories sodium calcium lipides retinol folates proteines cholesterol magnesium
1 - 0.2560480 \ 0.2338429 - 0.8070507 - 0.1640442 \ 1.9632388 \ 1.7946811 - 0.31882661 \ - 0.3393858 - 0.2399208
2 0.8395372 -0.7332260 1.2856329 0.6521049 -0.1242419 -0.8436457 1.28610740 0.9705456 1.6287198
3 -2.1572744 -1.5213272 -0.7167418 -2.1998041 -0.5136787 0.2955348 -1.86341394 -1.9945017 -1.3884943
4 0.3858540 0.2145199 0.3741340 0.3937909 -0.3940748 -0.6346609 0.25877721 0.2978781 0.1620799
5 0.2661773 1.1118113 -0.6790557 0.3761600 -0.2060471 0.3673290 -0.04822449 0.2506734 -0.5417895
Clustering vector:
```

```
CarredelEst
                  Babybel
                                 Beaufort
                                                   Bleu
                                                              Camembert
                                                                                  Cantal
                                                          1
 Chabichou
                  Chaource
                                   Cheddar
                                                               Coulomniers
                                                    Comte
                                                                                     Edam
 Emmental Fr.chevrepatemolle
                                                                 Fr.frais40nat.
                                   Fr.fondu.45
                                                 Fr.frais20nat.
                                                                                     Maroilles
                                5
      2
  Morbier
                 Parmesan
                              Petitsuisse40
                                                PontlEvegue
                                                                   Pyrenees
                                                                                  Reblochon
Rocquefort
                SaintPaulin
                                                 Vacherin Yaourtlaitent.nat.
                                    Tome
                                             4
```

Within cluster sum of squares by cluster:

[1] 13.432538 9.871039 6.446342 12.832448 15.166537 (between_SS / total_SS = 77.1 %)

CLASSIFICATION NON SUPERVISEE CENTRES MOBILES

CONCLUSION

Classification (CAH)

Avantages

Pas de dépendance au choix de centres initiaux

Pas de fixation à priori du nombre de classes

Détecte des classes de forme diverse

Inconvénients

Complexité de l'algorithme

A chaque étape, le partitionnement n'est pas global, il dépend des classes précédentes

Variation importante du dendrogramme en fonction du critère d'agrégation

Partitionnement (moyennes mobiles)

Avantages

41

Rapide et facile à mettre en oeuvre

Applicable à de grands volumes de données

Permet de détecter facilement des individus hors norme

Améloration continue de la qualité des classes

Inconvénients

Partition initiale dépend fortement des choix initiaux

Nombre de classes fixées à priori

Toutes les méthodes de classification sont sensibles aux points aberrants (très éloignés des autres). Il est donc nécessaire de les repérer, de les isoler ou de les omettre avant d'appliquer une méthode de classification

Avant analyse, TOUJOURS CENTRER LES DONNEES!!