מסמך מלווה לפרויקט כריית נתונים

חלק א' –

סעיף 1 -

ייצור הנתונים שיותאמו לclusters יתבצע באופן הבא:

1) בחירה אקראית של מספר הנקודות שבכל קבוצה כך שסכום הקבוצות יהיה שווה לn

2) K פעמים יתבצעו השלבים הבאים:

1. maxMumberInThisGroup- הגרלת מספר מ 5000 עד 10000 (שהוא ייצג את המספר המקסימלי שיכול להיות בקבוצה הזו)
2. עבור כל מספר שהוגרל בסעיף קודם שהוגרל- יוגרלו dim מספרים מ maxMumberInThisGroup\2 ועד maxMumberInThisGroup וזה בעצם נקודה אחת מסך הנקודות
   1. סעיף זה יתבצע בפונקציית עזר **שמקבלת** את הK הרולוונטי ויוצאת נקודות ואת
   2. חזרה על סעיף 3 C פעמים

הסבר לסעיפים 2,3- סעיפים אלו התבצעו באופן הזה על מנת לאפשר לנקודות פוטנציאליות להיות באותו אשכול

סעיף 2 –

האלגוריתם שיתבצע הוא אשכול היררכי, שבו כל נקודה מתחילה כאשכול נפרד. במהלך החישוב, נבצע מספר לולאות: בלולאה הפנימית, נחשב את המרחקים בין כל נקודה לכל נקודה אחרת שלא באותו אשכול בהתחלה זה יהיה כולם עם כולם, ולאחר מכן, בשלבים יותר מתקדמים, נחשב ממוצע עבור כל אשכול כדי לייצג אותו כנקודה אחת. לאחר מכן, נחשב את המרחק האוקלידי בין כל נקודת אשכול לנקודת אשכול אחרת. בסיום כל לולאה, נבחר את המרחק המינימלי בין האשכולות ונוודא שכל הנקודות יתאגדו לפי מיזוג על פי המרחק הקצר ביותר

לגבי ההחלטה על מספר האשכולות אם לא הוזן k מראש, נמשיך במיזוג האשכולות עד שכל הנקודות יהיו באותו אשכול.

הפונקציה h\_clustering תבצע clustering היררכי על נקודות ב-dim ממדים, כאשר הקלט הוא רשימת points שמכילה את הנקודות. אם k לא הוזן, הפונקציה תמשיך עד שכל הנקודות יתאגדו לאשכול אחד. dist הוא פונקציית המרחק (אם לא הוזן, נניח שמדובר במרחק אוקלידי), ו-clusts יהיה משתנה הפלט שבו יאוחסנו האשכולות.

סעיף 3 –

במסגרת המימוש של אלגוריתםK-Means , מקבלת את המשתנים הבאים:

dim מספר הממדים של כל נקודה.

מספר הקלאסטרים (או None אם לא מוגדר מראש). K

n מספר הנקודות.

points רשימת הנקודות.

Clusts רשימת הקלאסטרים שיכיל את הרשימה הסופית ובה כל תא מייצג אשכול

הפונקציה פועלת בשני מקרים שונים, בהתאם לערך של k.

כאשר k מוגדר:

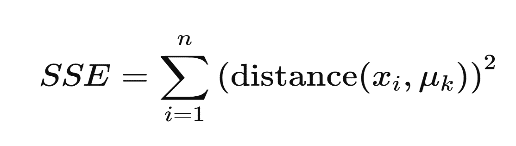
במקרה זה, אנחנו בוחרים באופן אקראי k נקודות מתוך מאגר הנקודות שלנו כמרכזים התחלתיים.

לאחר מכן, עבור כל נקודה, אנו מחשבים את המרחקים שלה לכל אחד מהמרכזים באמצעות מרחק אוקלידי.

הנקודות מסווגות לפי הקרבה למרכזים, ואז כל מרכז משתנה להיות ממוצע הנקודות שהוקצו לו. התהליך הזה חוזר על עצמו עד שהמרכזים מתייצבים.

כאשר k הוא None:

במקרה זה, אנחנו מריצים את אלגוריתם K-Means מספר פעמים עבור ערכים שונים של k למשל, מ-1 עד k\_max

עבור כל ערך של k, אנו בודקים איזה K יש לו שגיאה יותר נמוכה, עבור כל קבוצה, נחשב את המרחקים בין כל נקודה במרכז שלה, ואז נרצה למצוא את הk שמניב את השגיאה הקטנה ביותר – SSE

בסיום, אנו בוחרים את הערך של k שמניב את התוצאה האופטימלית ומבצעים את אלגוריתם K-Means בפעם האחרונה עם הערך האופטימלי של k.  
בחרנו שבדיקת K אופטימלי תהיה בלולאה מk=2 עד עשירית מהK על מנת לצמצם פיזור יתר (למנוע מצבים שבה כל נקודה באשכול נפרד)