

1 Inhalt

1.1 Perzeptron, linearer klassifizier

Das Perzeptron ist eine Form von künstlichen neuronalen Netzen. Dabei wird zwischen einlagigen und mehrlagigen Perzeptrons unterschieden. Das Perzeptron wandelt einen Eingabevektor zu einem Ausgabevektor um. Bei einem einlagigen Perzeptron ist der Eingabevektor gleich der Ausgabevektor. Es lassen sich damit nur linear separable Mengen trennen. Nur die AND-Funktion ist linear separabel, die XOR-Funktion ist dagegen nicht linear separabel. Da nur bei der AND-Funktion die zwei Mengen mit einer Geraden getrennt werden können. Das Perzeptron kann jedoch nicht beliebige Mengen trennen, sondern nur welche durch eine Ursprungsgerade oder durch eine Hyperebene im Ursprung trennbar sind. Zuerst muss das Perzeptron mit Trainingsdaten trainiert werden, damit sich neue Eingabevektoren klassifizieren lassen. Dabei wird im ersten Schritt ein zufälliger Gewichtsvektor initialisiert. Im nächsten Schritt werden alle Mengen geprüft ob sie richtig eingeordnet wurden, ist dies nicht der Fall, werden Gewichte addiert oder subtrahiert bis die Gerade konvergiert und alle Mengen richtig klassifiziert sind. Tritt keine Konvergenz ein, sind die beiden Mengen nicht linear separabel. Die Konvergenz Zeit der Geraden hängt stark vom initial Gewichtsvektor ab. Im besten Fall Konvergiert die Gerade direkt beim ersten Durchlauf. Durch heuristische verfahren kann eine möglichste beste Initialisierung erreicht werden.

Das mehrlagige Perzeptron ist in der Lage auch nicht linear separable Mengen zu trennen. Neben der Eingabe- und Ausgabeschicht gibt es dazwischen noch sogenannte hidden layer. Dabei sind immer alle Neuronen einer Schicht mit der nächsten Schicht verbunden. Dieses kann mit dem Backpropagation Algorithmus trainiert werden. Beim Erlernen sollen möglichst genaue Abbildungen der Eingabe-

bevektoren auf die Ausgabevektoren entstehen. Die Genauigkeit wird durch eine Fehlerfunktion beschrieben. Im ersten Schritt wird der Eingabevektor vorwärts durch das Netz propagiert. Anschließend wird die Fehlerrate vom Ausgabevektor zum Eingabevektor berechnet. Diese wird nun beim Rückwärtspropagieren verwendet und von Schicht zu Schicht die Gewichte angepasst. Dies wird solange wiederholt bis sich die Gewichte nicht mehr ändern.

Supervised learning da es erst trainiert werden muss.

1.2 Nearest neighbour

Im Gegensatz zum Perzeptron gehen beim Nearest neighbour algorithmus keine Informationen über die Daten verloren. Da beim Perzeptron das vorhandene Wissen der Trainingsdaten in den Gewichtsvektor umgewandelt wird. Das ist aber unerwünscht, da die Trainingsdaten generalisiert werden sollen um eine Funktion zu finden die die Daten möglichst genau klassifiziert. Beim nearest Neighbour wird der Abstand zum nächsten Punkt gemessen und der jeweiligen Klasse zugeordnet. Hat ein Punkt mehrere Merkmale ist es sinnvoll den jeweiligen Merkmalen Gewichte zuzuordnen um eine bessere Klassifizierung zu ermöglichen. Im Gegensatz zum Perzeptron müssen die Mengen nicht linear separabel sein. Wird jedoch ein Punkt falsch klassifiziert, kann es sein, dass darauffolgende Punkte auch falsch klassifiziert werden da sie den geringsten Abstand vorweisen. Um dies zu verhindern kann die K-nearest Neighbour Methode angewendet werden, hier wird nicht der nächste Nachbar ermittelt, sondern die k-nächsten Nachbarn ermitteln. Dadurch ist die Gefahr einer falschen Klassifizierung geringer und Overfitting wird verhindert. Ein weiterer Vorteil der nearest neighbour Methode im Gegensatz zum Perzeptron ist, dass es auch mehr als zwei Klassen geben kann. Bei wachsendem K gibt es viele Nachbarn die einen großen Abstand zum klassifizierenden Punkt aufweisen.

Daher müssen die Nachbarn gewichtet werden, damit näher liegende Nachbarn einen größeren Einfluss auf die Klassifizierung nehmen. Dazu können verschiedene Formeln verwendet werden um den Abstand der Nachbarn zu berechnen. Der Rechenaufwand der nächsten Nachbarn wächst linear mit der Anzahl der Daten. Dies kann bei einer sehr großen Anzahl an Daten zu einem Problem werden.

Bei Perzeptron (Eager Learning (eifriges Lernen),) ist das lernen aufwändig, jedoch können neue Punkt ganz einfach klassifiziert werden, indem sie in den gewichtstvektor eingesetzt werden. Beim Nearest Neighbour (Lazy Learning (faules Lernen)) ist kein lernen erforderlich, jedoch dauert die Klassifizierung neuer Punkte deutlich länger, da zu jedem Punkt der Abstand berechnet werden muss.

1.3 Clustering

Beim Clustering werden Daten mit Ähnlichkeiten zu Gruppen zusammengefasst, diese werden als Cluster bezeichnet. Der Unterschied zu den anderen Algorithmen ist, dass es sich hierbei um ein Lernen ohne Lehrer handelt. Denn die Trainingsdaten müssen nicht klassifiziert sein. Hier sollen Häufigkeiten der Daten erkannt werden und zu Clustern zusammengefasst werden. Die Abstände der Daten sind in einem Cluster geringer als der Abstand zu den nächsten Clustern, da die Daten eine Ähnlichkeit aufweisen.

1.4 Partitionierende Clusterverfahren

Bei sogenannten partitionierenden Clusterverfahren muss die Anzahl der Cluster k bekannt sein. Dann werden k Clusterzentren initialisiert und so lange verschoben bis sich keine Änderungen der Cluster ergeben.

1.5 Zb der K-Means-Algorithmus

Dazu müssen am Anfang die Anzahl der Cluster k bekannt gegeben werden. Anschließend die k -Clustercentren zufällig initialisiert und der Abstand zu den nächsten Daten berechnet und dementsprechend den Clustern zugeordnet. Nun wird das neue Mittelwert des Clusters berechnet und der vorherige Schritt wiederholt bis es keine Änderungen der Clusterzentren mehr gibt. Das Problem dabei ist, dass die Anzahl der Cluster bereits zu Beginn bekannt sein müssen. Häufig ist dies jedoch nicht der Fall.

1.6 EM-Algorithmus

Der Expectation-Maximization-Algorithmus ist in zwei Schritte aufgeteilt, in Expectation und Maximization. Dabei wird beim Expectation Schritt für jeden Datenpunkt die Wahrscheinlichkeit berechnet zu welchem Cluster er gehört. Anschließend wird im Maximization Schritt die Parameterverteilung neu berechnet unter Verwendung der errechneten Wahrscheinlichkeitsverteilung vom vorherigen Schritt. Dadurch ist meist eine bessere Einteilung der Cluster möglich.

1.7 Hierrachisches clustering

Der Vorteil hierbei ist, dass die Anzahl der Cluster zu Beginn nicht bekannt sein müssen. Im ersten Schritt werden mit n Clustern gestartet. Dabei stellt jeder Datenpunkt ein Cluster dar. Anschließend werden jeweils die nächsten Nachbarcluster vereinigt, bis ein Abbruchkriterium erreicht wird oder alle Datenpunkte zu einem Cluster zusammengefasst sind. Ein Grund für einen Abbruch kann ein maximaler Abstand zum nächsten Cluster oder aber auch die Anzahl der berechneten Cluster sein.

Die punkte jeweilst kurz erklären, dann noch wie sie funktionieren usw