# 1 Grundlagen

- Qualitative Attribute:
  - Variieren nach Beschaffenheit
- Quantitative Attribute:
  - Variieren nach Wert/Zahlen
- Diskrete Attribute:
  - abgestufte Werte
- Stetige Attribute:
  - können im Intervall jeden reellen Wert annehmen

### 1.1 Skalenniveaus

- Nominal
  - nur Gleichheit oder Andersartigkeit feststellbar (keine Bewertung)
  - stets qualitativ
- Ordinal
  - natürliche oder festzulegende Rangfolge
- Kardinal/Metrisch
  - numerischer Art
  - Ausprägung und Unterschied sind messbar
  - verhältnisskaliert (Absoluter Nullpunkt vorhanden; (Doppelt so viel.))
  - intervallskaliert (Kein Nullpunkt, nur Differenzen)

# 1.2 Sym. vs asym. Attribute

- Das symmetrische binäre Attribut ist ein Attribut, bei dem jeder Wert gleichwertig ist (w/m)
- Asymmetrisch ist ein Attribut, bei dem die beiden Ausprägungen nicht gleichwertig sind (Testergebnisse oder Vergleich von Umfragen)

# 1.3 Rauschen Artefakte, Ausreißer

- Rauschen (Random Verzerrung der Messung durch Einflussfaktoren)
- Artefakte (Unvollständige Messwerte)
- Ausreißer (Messwerte, die nicht im Normalbereich liegen)

## 1.4 Datenvorverarbeitung

- Aggregation (Zusammenfassung mehrerer Messwerte, Details gehen verloren)
- Sampling (Random(Behält gleiche Verteilung), Stratified (Einordnung in ähnliche Subgruppen nach Attribut und dann random daraus ziehen))
- Diskretisierung / Binarisierung (Gleiche Breite, gleiche Anzahl, Cluster)
- Transformation (Skalierung etc., PCA?, Kernel?)
- Dimensionsreduktion (Reduzierung und trotzdem Inhalte behalten)
- Feature Subset Selection (Konzentration auf wichtige Features)
- Feature Creation (W & H: Algo zusammenhang nicht verstehen, Größe(H\*W) geht besser)

## 1.5 Ähnlichkeits- und Distanzmaße

### 1.5.1 Ähnlichkeit

Eigenschaften:

- s(x, y)0 <= s <= 1
- s(x, y) = 0, wenn x = y
- Symmetry: s(x, y) = s(y, x)

## **Simple Matching Coefficient (SMC):**

• 
$$SMC = \frac{\bar{f}_{00} + f_{11}}{f_{01} + f_{10} + f_{00} + f_{11}}$$

- Binäre Daten
- gut für sym. Attribute, da Vorhandensein und Abwesenheit gleich gewertet wird

## **Jaccard Coefficient:**

- $J = \frac{f_{11}}{f_{01} + f_{10} + f_{11}}$
- Binäre Daten
- gut für **asym. Attribute**, da Vorhandensein gewertet wird
- $0 \le EI \le 1$  (1 sehr ähnlich)

# **Extended Jaccard Coefficient (Tanimoto):**

- $EJ: \frac{\langle x, y \rangle}{||x||^2 + ||y||^2 \langle x, y \rangle}$
- · Jaccard für alle Daten
- $0 \le EJ \le 1$  (1 sehr ähnlich)

## **Cosine Similarity:**

- $cos(x, y) = \frac{\langle x, y \rangle}{||x|| * ||y||}$
- -1 <= cos(x, y) <= 1
- 1 = sehr ähnlich, 0 = Vekrtor im 90° Winkel, -1 = Vektor im 180° Winkel

- • Umrechnung von zahl zu Winkel im Taschenrechner mit  $\cos^{-1}$
- auch für asym. Attribute da 0-0 Paare rausfallen

#### **Correlation:**

- corr(x, y) über Taschenrechner
- zeigt linearen Zusammenhang  $(-1 \le corr \le 1)$
- Taschenrechner:
  - Menü 6 -> 2 Statistik ->  $\leq a + bx$
  - Dateneingabe und AC drücken
  - *OPTN* -> Regression
  - -r = correlation

#### 1.5.2 Distanz (Minkowski)

Eigenschaften:

- Positivity  $(d(x,y) \ge 0, d(x,y) = 0, \text{ wenn } x = y)$
- Symmetry (d(x,y)=d(y,x))
- Triangle Inequality  $(d(x,z) \le d(x,y) + d(y,z))$

$$d(x, y) = \sqrt[r]{\sum_{k=1}^{n} |x_k - y_k|^r}$$

Name	r	Anwendung
Hamming	1	Bin.Vekt.
CityBlock	1	nur gerade
Euclid	2	schräg (gleiche Skalierung)
Supremum	$\infty$	nur größte Dist.

#### 1.5.3 Weiteres

### Verhalten für Multiplikation und Addition:

Property	Cosine	Correlation	Minkowski
Invariant to multiplication	Yes	Yes	No
Invariant to addition	No	Yes	No

### **Mutual Information:**

- Ähnlich wie Correlation, aber für nicht linearen Zusammenhang
- 0 = kein Zusammenhang, 1 = starker Zusammenhang
- HIER fehlts

# **Umrechnung Ähnlichkeit** < - > **Distanz:**

Bspw:

$$s = \frac{1}{d} - 1$$

• 
$$s = ln(x) * -1$$

• 
$$d = 1 - s$$

• 
$$d = \sqrt[2]{1-s}$$

# Klassifikation

- Zuordnung einer abhängigen Variable (y) anhand von unanhängigen Variablen
- Model hat beim Training (Induction) gelernt zuzuordnen
- Model wendet das gelernte bei der Klassifikation an (Deduction)

# 2.1 Beispiele von Klassifikationsverfahren

- Elementare Verfahren (Decision Trees, KNN, Naive Bays, SVM, NN)
- Ensemble Verfahren (Random Forests, bagging, Boosting, ...)

# 2.2 Entscheidungsbäume

- Datensatz durchläuft von der Wurzel bis zum Blatt die Knoten und wird anhand der Entscheidungen am Knoten klassifiziert
- Hunts Algo entscheidet, wie Splits gesetzt werden (gibt noch mehr)

### 2.2.1 Hunts Algo

- Sei  $D_t$  die Menge der Trainingsdatensätze, die Knoten t erreichen
- Wenn  $D_t$  nur Datensätze enthält, die zur selben Klasse ytgehören, dann ist t ein Blatt des Baumes und wird mit ytgekennzeichnet.
- Falls  $D_t$  Datensätze enthält, die zu mehr als einer Klasse gehören, verwende eine Attribut-Testbedingung, um die Daten in kleinere Untermengen aufzuteilen

# 2.2.2 Split bei Attributen

- Binärer Split
- Mehrfach Split

Möglichkeiten der Diskretisierung

- Einteilung in gleichbelegte Bereiche (Percentile)
- Einteilung in gleiche Bereiche (Clustering)
- Binäre Entscheidung: (A < v) und (A >= v)

Greedy Ansatz Algorithmus der schrittweise den besten nächsten Schritt mit dem höchsten gewinn wählt.

## 2.3 Maß für Knotenunreinheit

- $p_i(t)$  Häufigkeit von klasse i beim Knoten t c Gesamtzahl der Klassen
- Gini Index

  - $GI = 1 \sum_{i=0}^{c-1} p_i(t)^2$  Maximum:  $1 \frac{1}{c}$

- Minimum: 0 (Best Case)

### Entropy

- $-E = -\sum_{i=0}^{c-1} p_i(t) * log_2 p_i(t)$
- Maximum:  $log_2c$
- Minimum: 0 (Best Case)

#### Klassifikationsfehler

- $CE = 1 max[p_i(t)]$
- Maximum: Wenn alle Datensätze auf die Klassen gleich verteilt sind
- Minimum: 0 (Best Case, wenn alle datensätze zu einer Klasse gehören)

# 2.4 Nachfolgende Berechnungen

- Können mit allen 3 Maßen berechnet werden.
- Split
  - $split = \sum_{i=1}^{k} \frac{n_i}{n} * Knotenunreinheit$
  - $-n_i$  = Anzahl der Daten im Kindknoten i
  - -n = Anzahl der Daten im Elternknoten
- Gain
  - -gain = P M
  - P = Knotenunreinheit des Elternknoten
  - -M =Split der Kindknoten
  - Gain maximieren für einen guten Split bzw. M minimieren!!!
  - InformationGain: Gain berechnet mit der Entropie!
- Problem: Splits mit vielen Kindsknoten mit wenigen aber einen Datensätze werden bevorzugt!
- SplitInfo
  - $splitInfo = \sum_{i=1}^{k} \frac{n_i}{n} log_2 \frac{n_i}{n}$
  - splitInfo = Entropie der Partitionierung
- GainRatio
  - $gainRatio = \frac{gain_{split}}{splitInfo}$
  - Korrigierter Gain um Entropie -> Bestrafung hoher Anzahl kleiner Partitionen
  - Maximum (Best Case)

# 2.5 Bewertung Bäume, Overfitting etc.

- Trainingsfehler: Klassifikationsfehler von Daten aus Training
- Testfehler: Klassifikationsfehler von Daten aus Test
- Generalisierungsfehler: Erwarteter K-Fehler bei random Daten

### 2.5.1 Under-/Overfitting

- Undefitting: Modell ist zu simpel (Training- /Testfehler
- Overfitting: Modell ist zu komplex oder zu wenig Daten (Testfehler groß)
- Typischer Ellenbogen Im "Knick" ist das Optimum

### 2.5.2 Fehlerabschätzung

- Ockhams Razor/Sparsamkeitsprinzip
- pess. Fehlerabschätzung:  $err_{gen}(T) = err(T) + \Omega *$

- err(T) = Gesamtfehlermenge Training
- k = Anzahl Blätter im Baum
- N<sub>train</sub> Anzahl Trainingsdatensätze

## 2.5.3 Pruning

- Pre-Pruning
  - Stoppe im Prozess, wenn bspw.
  - Datensätze zur selben Klasse gehören
  - Alle Datensätze bei allen Attributen die selben Werte haben
  - Anzahl der Datensätze Schwellenwert unterschre-
  - Klassenverteilung nach  $\chi^2$  unabhängig ist
  - Gain nicht hoch genug ist
- Post-Pruning
  - Nach Fertigstellung des Baumes
  - bottum-up Ansatz

# Modell Evaluation

## 2.6.1 Validierung

- Holdout (Split zwischen Training- und Testdaten)
- Kreuzvalidierung (Mehrfach Holdout mit disjunkten Mengen und Durchschnitt über)

#### 2.6.2 Konfusionmatrix

Siehe Bild im Repo

- Precision (% der richtig klassifizierten innerhalb der positiven Vorhersagen)
- Recall/True Positive Rate (% der richtig klassifizierten von den ursprünglich positiven)
- False Positive Rate (% der flasch positiv klassifizierten innerhalb der ursprünglich negativen)
- Accuracy (% der richtig klassifizierten Daten über allen)
- F1-Score (Gewichtetes Maß zwischen Precision und Recall)

#### **2.6.3 ROC Kurve**

Siehe Bild im Repo

- Achsen:
  - X: False Positive Rate
  - Y: True Positive Rate
  - (0,0): alle Prognosen negativ
  - (1,1): alle Prognosen positiv
  - (1,0): Idealzustand, alle Prognosen korrekt
- Diagonale (Ergebnis zufälligen Ratens)
- Area under the Curve (AUC)
  - Idealwert 1, Zufallsmodell 0.5
- Bester Split beim Punkt, der am nächsten an (1,0) liegt!
- ROC visuell lösen:
  - Oben rechts in Vis anfangen, links in der Tabelle
  - Tabelle vorstellen, dass Grenze Schritt für Schritt nach rechts geschoben wird. (Links der Grenze Klasse A, rechts Klasse B)
  - Wenn hinzukommender Eintrag richtig klassifiziert wird: Curve geht 1 Schritt nach links
  - Wenn hinzukommender Eintrag falsch klassifiziert wird: Curve geht 1 Schritt nach unten
  - Schrittgröße Links =  $\frac{1}{AnzahlnegativerEinträge}$
  - Schrittgröße runter =  $\frac{1}{AnzahlpositiverEinträge}$
  - Schwellenwert ablesen: Von oben rechts anfangen und zählen und dann immer >= S<sub>Punkt</sub>

# 3 Clustering

- Ordne Datenobjekt einem Cluster zu
- Objekt innerhalb des Clusters möglich ähnlich
- Objekte aus unterschiedlichen Clustern möglichst unterschiedlich
- Exklusives Clustering (Daten dürfen nur einem C angehören) nicht exklusives
- Probabilistisches Clustering (Datenpunkte gehören mit Wahrscheinlichkeit X zu Cluster. Alle Wahrscheinlichkeiten aufaddiert = 1)
- Fuzzy Cluster (daten gehören anteilig zu Clustern)
- Vollständiges Clustering (Alle Datenpunkte sind in einem C)
- Partielles Clustering (Es gibt Daten ohne Cluster)

## 3.1 Arten von Clustern

• Wahl-separierte Cluster

- Jeder Punkt eines Clusters liegt n\u00e4her an jedem anderen Punkt des Clusters als an irgendeinem Punkt eines anderen Clusters
- · prototyp-basiert
  - Jeder Punkt liegt n\u00e4her am Prototypen des Clusters, als an einem anderen Prototypen
  - Zentroid: Durchschnitt aller Punkte (Schwerpunkt)
  - Mediod: mittlerer Punkt (Median)
- · kontiguitäts-basiert
  - Jeder Punkt eines Clusters liegt n\u00e4her an (ist \u00e4hn-licher zu) einem oder mehreren Punkten des Clusters als zu irgendeinem Punkt eines anderen Clusters
- · dichte-basiert
  - Ein Cluster ist eine Region dichter Punkte, die durch Regionen mit geringer Punktdichtevon anderen Regionen mit hoher Punktdichte separiert ist
  - Einsatz bei unregelmäßig geformten Clustern & bei Datenrauschen oder Ausreißern

## 3.2 Partitionierendes Clustering (K-Means)

### 3.2.1 Eigenschaften:

- Vollständig partitionierend
- prototyp-basiert (Zentroid)
- Anzahl der Cluster muss vorgegeben werden
- Speicherplatzkomplexität: O((n+K)\*d)
- Laufzeitkomplexität: O(n \* K \* I \* d)
- n= Anzahl der Punkte, K= Anzahl der Cluster, I= Anzahl der Iterationen, d=Anzahl der Attribute
- Algo konvergiert recht schnell
- Durch zufällig gewählte Zentroids unterschiedliche Ergebnisse
- Häufig wird nur lokale und nicht globale Minimum gefunden!

# 3.2.2 Algorithmus:

- Select k points as initial centroids
- repeat
  - Form k clusters by assigning all points to the closets centroid
  - recompute the centroid of each cluster
- until centroids don't change

#### 3.2.3 Zielfunktion

- Sum of Squared Error (SSE)
- Fehler: Abstand eines Datenpunkts zum nächstgelegenen Zentroid
- $SSE = \sum_{i=1}^{k} \sum_{x \in c_i} dist(m_i, x)^2$
- Summe sinkt mit jeder Iteration bis lokales/globales Min erreicht ist

### 3.2.4 Optimierung KMeans

- Mehrfach ausführen (Wahrscheinlichkeit schlecht)
- Zentroid Wahl über Heuristik (Wahl nacheinander mit möglichst großem Abstand)
- Bisecting (Erst zwei Cluster, dann weiter spalten)

### 3.2.5 Grenzen und Probleme KMeans

Schlecht bei:

- Cluster unterschiedlicher Größe
- Cluster unterschiedlicher Dichte
- · Cluster nicht kugelförmig sind
- Cluster mit Ausreißer oder Rauschenhaben

## 3.3 DBSCAN - dichte basiertes Clustering

### 3.3.1 Eigenschaften

- Keine Probleme mit unterschiedlichen Clustergrößen und -formen
- Unempfindlich gegenüber Rauschen
- Kernpunkt
  - Punkt, in derem  $\epsilon$  Umgebung sich mindestsns MinPts befinden
  - Kernpunkt wird mitgezählt
- Randpunkt
  - Nicht Kernpunkt
  - Aber in  $\epsilon$  Distanz von kernpunkt entfernt ist
- Rauschpunkt
  - Weder Kern- noch Randpunkt

## 3.3.2 Algorithmus

- Kennzeiche alle Punkte als, kern, Rand und Rauschpunkt
- Lösche Randpunkte
- Verbinde alle Kernpunkte, die in  $\epsilon$  Distanz liegen
- Jede Gruppe von Kernpunkten wird ein Cluster
- Jeder Randpunkt wird einem Cluster zugeordnet

#### 3.3.3 Parameter auswählen

- $\bullet$   $\epsilon$
- Plotte Abstände zu allen k Nachbarn
- Randpunkte haben kurze Distanz, Rauschpunkte große
- Sobald Distanz sign. ansteigt,  $\epsilon$  ablesen
- MinPts
  - Zu kleiner Wert führt zu Miniclustern
  - Wert erhöhen bis Anzahl der Cluster nicht mehr stark sinkt

#### 3.3.4 Grenzen und Probleme DBSCAN

Schlecht bei:

- · Cluster unterschiedlicher Dichte
- · hochdimensionalen Daten

# 3.4 Hierarchisches Clustering

#### 3.4.1 Eigenschaften

- Erzeugt Menge von verschachtelten Clustern
- Baumdiagramm der Cluster als Dendogram darstellbar

- Keine Angabe von Clusteranzahl nötig! (Anzahl kann sich nach Erstellung beliebig ausgesucht werden)
- Agglomeratives Clustern (verschmelzent)
- Divisives Clustern (teilend)
- Verwenden beide Ähnlichkeits- oder Distanzmaße (Greedy Ansatz)
- Speicherplatzkomplexität:  $O(n^2)$
- Zeitkomplexität:  $O(n^3)$

## 3.4.2 Algo agglomeratives Clustering

- Abstandsmatrix berechnen
- repeat
  - Merge 2 dichteste Cluster
  - Update Abstandsmatrix
- until, 1 Cluster übrig bleibt

#### 3.4.3 Inter-Cluster Abstand

- Minimaler Abstand (Single Link)
  - Wähle immer das Minimum der kleinsten Abstände aus
  - Kein Problem mit nicht eliptischen Clustern!

- Probleme mit verrauschten Daten und Ausreißern
- Maximaler Abstand (Complete Link)
  - Wähle immer das Minimum der maximalsten Abstände aus
  - Kaum/Keine Probleme mit verrauschten Daten und Ausreißern
  - Bevorzugt kugelförmige Cluster
  - Trennt große Cluster häufiger auf
- Durchschnittlicher Abstand (Average Link)
  - Der Abstand zweier Cluster entspricht dem Durchschnitt der Abstände aller Punktpaareaus den verschiedenen Clustern
  - Wähle immer das Minimum der durchschnittlichen Abstände
  - KOmpromiss zwischen Min und Max Distanz
  - Stärke (Weniger anfällig für Rauschen, Trennt große Cluster weniger häufiger)
  - Schwäche (Bevorzugt kugelförmige Cluster, Berechnung aufwändig)

4	Übungsaufgaben und Musterlösungen