

# Von Daten zu Vorhersagen

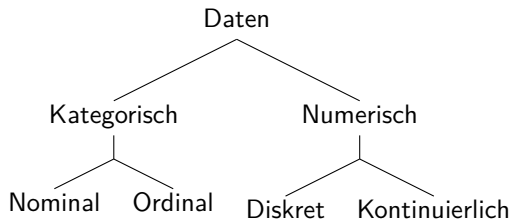


**Tim Barz-Cech**

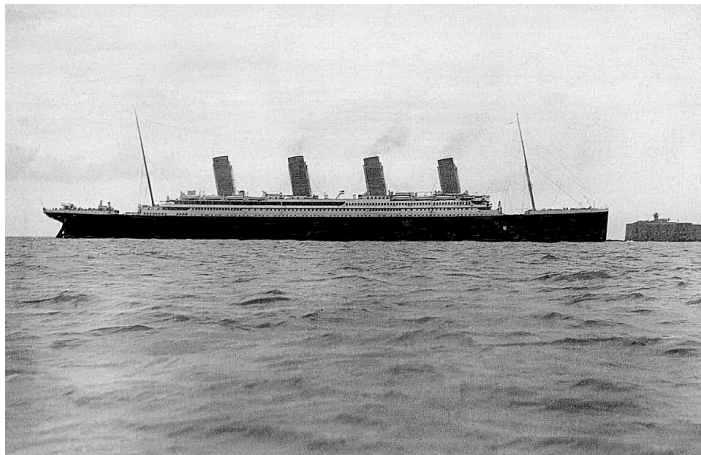
Einführung in das Machine Learning: Woche 3

Technische Hochschule Lübeck 15.09.2025

# Was sind Daten? (1/2): Wiederholung



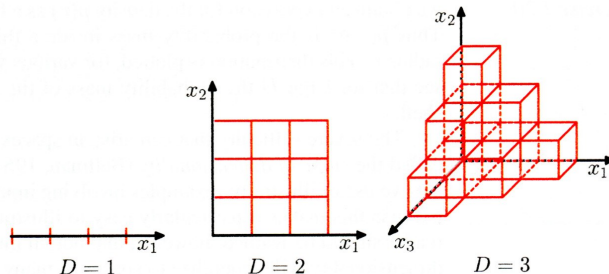
# Was sind Daten? (2/2): Der Titanic-Datensatz



Die Titanic ist ein berühmtes Schiff, welches auf seiner Jungfernfahrt einen Eisberg rammte und sank

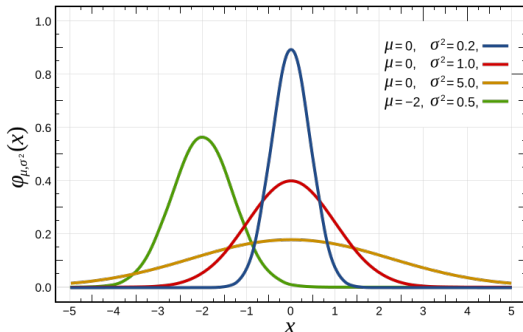
[Quelle \(klicken\)](#)

# Der Curse of Dimensionality



Mit höherer Anzahl von Dimensionen, erhöht sich die Anzahl der Einheits-Hyperwürfels, die benötigt werden, um einen Hyperwürfel mit Seitenlänge der doppelten Einheit zu füllen [Bishop, 2006, S. 35 Abb. 1.21].

# Missing Values (1/3): Mean



Verschiedene Normalverteilungen. Sofern ausreichend Samples vorliegen nähert sich der Durchschnitt dem wahren Mean ( $\mu$ ) Quelle (klicken)

In der Praxis ist der wahre, stochastische Mean meist unbekannt, daher ermitteln wir einen Annäherungswert durch den Durchschnitt bzw. empirischen Mean (vgl. Graphik links).

Sei  $D = \{d_i | i \in \mathbb{N}\}$  ein Datensatz mit den Datenpunkten  $d_i$ , dann ist der empirische Mean oder der Durchschnitt:  $Mean := \frac{1}{|D|} \sum_{i=1}^n d_i$

# Missing Values (2/3): Median



1, 3, 3, **6**, 7, 8, 9

Median = **6**

1, 2, 3, **4**, **5**, 6, 8, 9

Median =  $(4 + 5) \div 2$   
= **4.5**

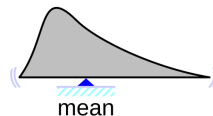
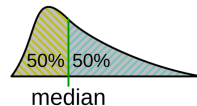
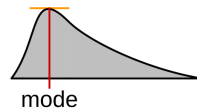
Der Median ist der *mittlere Wert* einer geordneten Sequenz und damit streng vom Mittelwert (letzte Folie) zu unterscheiden. Der Mittelwert der dargestellten Sequenz wäre im Gegensatz zum dargestellten Median:  $Mean = \frac{1+3+3+6+7+8+9}{7} = \frac{37}{7} \neq 6$  Quelle (klicken)

# Missing Values (3/3): Mode & Vergleich

Der Mode ist das am häufigsten auftretene Element eines Datensatzes.

Sei  $D = \{d_i | i \in \mathbb{N}\}$  ein Datensatz mit den Datenpunkten  $d_i$ , dann ist:

$$\text{Mode} := \operatorname{argmax}_{d_i \in D} d_i$$



Je für verschiedene Datenarten anwendbar: Mean  
kontinuierliche (und selten diskrete) Daten, Median  
ordinal, diskrete und kontinuierliche Daten, Mode  
alle Datenarten Quelle (klicken)

# Evaluation (1/2): Die Confusion Matrix

Predicted Class	True Class	
	Positive ( $c_1$ )	Negative ( $c_2$ )
Positive ( $c_1$ )	True Positive ( $TP$ )	False Positive ( $FP$ )
Negative ( $c_2$ )	False Negative ( $FN$ )	True Negative ( $TN$ )

Eine Übersichtsdarstellung der Confusion Matrix [Zaki and Wagner, 2014, S. 553 Tab. 22.2]

Sei  $D = \{(d_i, y_i^{true}, y_i^{pred}) | i \in \mathbb{N}\}$  ein gelabelter Datensatz mit den Datenpunkten  $d_i$ , den wahren Labeln  $y_i^{true}$  und den prädiktierten Labeln  $y_i^{pred}$ . Gegeben den Bezeichnern von oben, dann ist für eine binäre Klassifikation mit positiver Klasse  $c_1$  und negativer Klasse  $c_2$ :

- $TP := |\{d_i | y_i^{pred} = y_i^{true} = c_1\}|$
- $FP := |\{d_i | y_i^{pred} = c_1 \wedge y_i^{true} = c_2\}|$
- $FN := |\{d_i | y_i^{pred} = c_2 \wedge y_i^{true} = c_1\}|$
- $TN := |\{d_i | y_i^{pred} = y_i^{true} = c_2\}|$



Betrachten wir eine binäre Klassifikation, sei  $D = \{(d_i, y_i^{true}, y_i^{pred}) | i \in \mathbb{N}\}$  ein gelabelter Datensatz mit den Datenpunkten  $d_i$ , den wahren Labeln  $y_i^{true}$  und den prädiktierten Labeln  $y_i^{pred}$ , seien  $TP$ ,  $TN$ ,  $FP$ ,  $FN$  definiert wie in der vorigen Folie, dann sind (für die positive Klasse  $c_1$ ):

- $Accuracy_{c_1} := \frac{TP+TN}{|D|}$
- $Precision_{c_1} := \frac{TP}{TP+FP}$
- $Recall_{c_1} := \frac{TP}{TP+FN}$
- Analog für die negative Klasse  $c_2$  (jedoch  $Accuracy_{c_1} = Accuracy_{c_2} = Accuracy$ )

- Versuchen Sie die Anzahl der Dimensionen wann immer mögliche zu verringern (Curse of Dimensionality).
- Der hochdimensionale Raum ist erstaunlich leer und daher schwer zu klassifizieren [Verleysen and François, 2005].
- Der Umgang mit Missing Values ist von Datenart und Verteilung im Datensatz abhängig. Wählen Sie vorsichtig und weise.
- Standardmetriken können dazu benutzt werden die Qualität eines Datensatzes einzuschätzen.

- [Adam et al., 2019] Adam, S. P., Alexandropoulos, S.-A. N., Pardalos, P. M., and Vrahatis, M. N. (2019). No free lunch theorem: A review. In *Approximation and Optimization: Algorithms, Complexity and Applications*, pages 57–82. Springer.
- [Bishop, 2006] Bishop, C. M. (2006). *Pattern Recognition and Machine Learning*. Springer, 1 edition.
- [Cech et al., 2025] Cech, T., Wegen, O., Atzberger, D., Richter, R., Scheibel, W., and Döllner, J. (2025). Standardness clouds meaning: A position regarding the informed usage of standard datasets.
- [Verleysen and François, 2005] Verleysen, M. and François, D. (2005). The curse of dimensionality in data mining and time series prediction. In *Computational Intelligence and Bioinspired systems: 8th International Work-Conference on Artificial Neural Networks, IWANN '05*, pages 758–770. Springer.
- [Zaki and Wagner, 2014] Zaki, M. J. and Wagner, M. J. (2014). *Data Mining and Analysis: Fundamental Concepts And Algorithms*. Cambridge University Press, 1 edition.