

Trajectory Clustering Algorithms - GCPM vs DSC vs CTM.

Federico Naldini

Alma Mater Studiorum - Università di Bologna, Cesena.

federico.naldini3@studio.unibo.it

18/10/2019

GCMP

Framework dedicato per il riconoscimento di *Co-movement patterns* in maniera distribuita.

DSC

Framework che, dato un insieme di traiettorie, riconosce e clusterizza le *sub-trajectories* estratte da queste.

CTM

Basandosi su *frequent itemset mining*, individua oggetti che hanno viaggiato assieme per un insieme di istanti non continui.

GCMP

Utilizza un algoritmo di clustering *density-based* o *distance-based*

DSC

Impiega una variante pesata di *LCSS* che definisce un range spazio-temporale

CTM

Utilizza un criterio di raggruppamento basato sulla divisione dell'area in cui si muovono gli oggetti in celle

GCMP

Apriori Enumeration:
consente il pruning
degli insiemi di
oggetti che non
rispettano i criteri di
L-Consecutivness e
G-connection

DSC

Impiega una variante
pesata di *LCSS* che
definisce un range
spazio-temporale

CTM

Nativamente ignorato.
Tuttavia è possibile
aggiungere una
dimensione temporale
alle celle, rendendole
di fatto cubi.

GCMP

- **M**: numero minimo di elementi
- **K**: numero minimo di istanti
- **L**: lunghezza minima sottosequenze consecutive
- **G**: massimo intervallo tra un istante e il successivo

DSC

- ϵ_{sp} : tolleranza spaziale.
- ϵ_t : tolleranza temporale
- **K**: limite inferiore al voting per rappresentante.
- α : soglia di coesione per i cluster.

CTM

- **MinSize**: numero minimo di elementi
- **MinSup**: limite inferiore al supporto
- **MinCoh**: limite inferiore alla coesione per un itemset

GCMP

Unificazione degli campionamenti temporali in scala (una volta sola per dataset)

DSC

Unificazione degli campionamenti temporali in scala
Costruzione istogramma *equi-depth* sul tempo e partizionamento dei dati in *buckets* basati su questo (una volta sola per dataset)

CTM

Calcolo dell'area in cui si muovono gli oggetti e generazione del reticolo di celle.
Eventuale generazione di una misura univoca per il tempo e divisione in intervalli (una volta sola per dataset)

Comparison: GCPM and CTM = Swarm

Co-Movement pattern in cui i vincoli temporali sono praticamente assenti, rimangono solamente quelli spaziali che possono essere mappati come segue:

$$\begin{aligned} M &\longleftrightarrow \text{minSize} \\ \text{eps} &\longleftrightarrow \text{minCoh} \\ \text{minPts} &\longleftrightarrow \text{minSupp} \end{aligned}$$

Rilassando ogni vincolo temporale al massimo, il risultato ottenuto dalla ricerca di un pattern swarm può avvicinarsi molto all'output di *CTM*

Comparison: DSC and CTM

E' impossibile rilasciare completamente vincolo temporale su DSC, data l'implementazione dell'algoritmo e il parizionamento dei dati in bucket di stessa densità.

Si può provare a impostare una dimensione temporale sulle celle di *CTM* coincidente con l'istogramma individuato per DSC, inoltre per determinare le sottosequenze si può provare a impostare come criterio di partizionamento delle traiettorie un cambio del vicinato.

Tuttavia DSC rimane molto più preciso di CTM e molti itemset individuati da CTM sarebbero invece scartati da DSC(vedi esempio)

GCMP

- Assenza di pruning sulla base del principio Apriori su criterio spaziale
- Coesione solamente locale agli snapshot, globalmente viene utilizzato un *density connected criteria*

DSC

- Poca flessibilità.
- L'idea di fondo è differente.

CTM

- Nessun supporto alla continuità negli istanti temporali.
- Molto legato alla divisione della mappa in celle, raggruppamenti che stanno sui bordi potrebbero non essere riconosciuti.