Aprendizaje Automático No Supervisado Alberto Barbado González

Tema 3 – Diferentes implementaciones de K-Means



La pregunta del día

¿Cómo se comparan y qué diferencias hay en las diversas implementaciones de K-Means y cómo pueden influir en la calidad e interpretación de resultados?



Encuesta previa

¿Recuerdas las limitaciones que tenía el algoritmo K-Means?

¿Qué posibles mejoras se pueden aplicar para mitigar algunos de estos problemas?

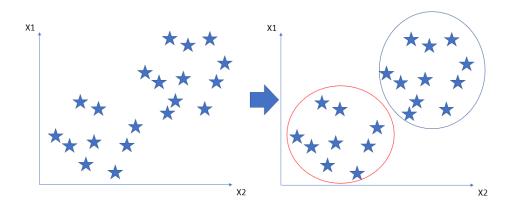


En el día de hoy

- Recordatorio de K-Means: algoritmo base
- Mejoras sobre K-Means en varios niveles:
 - Inicialización
 - Convergencia
 - Coste computacional
 - Pertenencia a varios clusters
 - Uso de variables categóricas



Clustering: Intuición inicial



Matriz de rasgos (features): MR

Cliente	Edad	Ingresos (USD)	Frecuencia de Compra (compras/mes)	Total Gastado (USD)
1	25	3000	2	500
2	40	7000	5	3000
3	35	4500	3	1200
4	28	3200	1	200
5	50	10000	7	8000

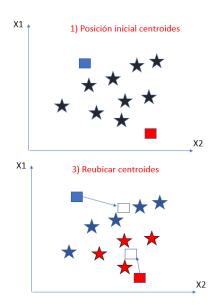
 $MR_{n \times p}$ con n el n^{o} de datos y p el n^{o} de variables de entrada

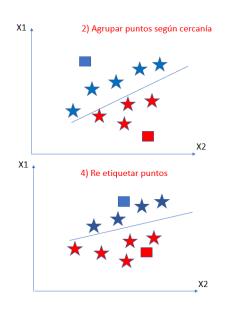
- Con ello, se busca encontrar vectores de datos (data points) que sean similares entre sí.
- Estos data points se agruparían dentro de un mismo conjunto.
- Entrada: Los datos de entrada son matrices de features, similar a otros modelos de ML (e.j., clientes x atributos clientes).
- Salida: Cada fila (e.j., cliente) se vinculará con un cluster en función de sus columnas (rasgos/features)



Algoritmo K-Means

K-Means: Agrupa datos en K clústeres asignando cada dato al centroide más cercano. Recalcula los centroides hasta que se estabilizan, buscando minimizar la distancia entre los datos y sus centroides para formar clústeres compactos.





$$I = \sum_{i=1}^{n} \|x_i - \mu_{c(i)}\|^2$$

- n es el número total de puntos.
- x_i es el i-ésimo punto de datos.
- lacksquare $\mu_{ extstyle c(i)}$ es el centroide del clúster al que pertenece el punto x_i .
- $\|x_i \mu_{c(i)}\|^2$ es la distancia euclidiana cuadrada entre el punto x_i y su centroide correspondiente $\mu_{c(i)}$.

Otras métricas de calidad

Estadística de la brecha: Compara la inercia obtenida al hacer clustering sobre los datos originales con la obtenida al hacer clustering sobre unos datos de referencia aleatorios.

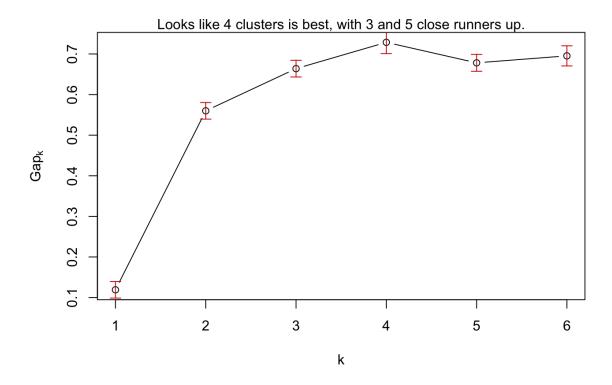
Para un determinado K

- 1. Calcular la **inercia** para los datos reales.
- 2. Generar datos aleatorios de referencia:
 - Genera un conjunto de datos de referencia (de la misma dimensión y rango que los datos originales) de manera aleatoria y uniforme.
 - Aquí no hay clusters reales.
- 3. Calcular la inercia para los datos de referencia:
 - Para ese valor de K, se aplica K-Means en esos datos de referencia
- 4. Calcular la **estadística de la brecha**:
 - Diferencia logarítmica entre la inercia media de los datos de referencia y la inercia de los datos reales
- 5. Se **repite el proceso** para distintos valores de K. De esta manera, se selecciona como **K óptimo** el valor con mayor estadística de brecha.



Otras métricas de calidad

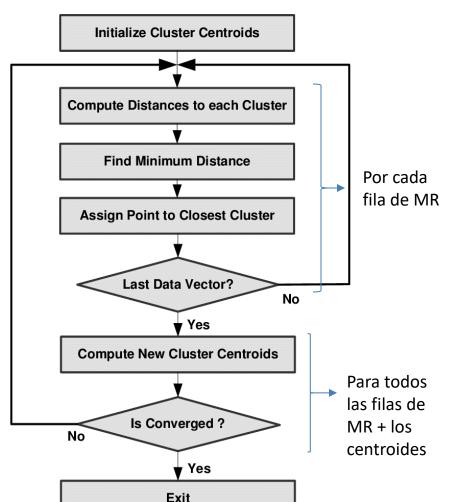
Estadística de la brecha: Compara la inercia obtenida al hacer clustering sobre los datos originales con la obtenida al hacer clustering sobre unos datos de referencia aleatorios.



https://joey711.github.io/phyloseq/gap-statistic.html



Lloyd's K-Means (a.k.a. "K-Means Clásico)"



Se eligen los **parámetros del modelo** (e.j., número de clusters, K)

- 1. <u>Inicialización</u>: Se eligen **K puntos** aleatorios como centroides (valores aleatorios, no pertenecientes a MR).
- **2.** <u>Asignación:</u> Cada fila de MR se asigna al centroide k más cercano (menor distancia). Se tienen así K clusters.
- 3. <u>Reubicación:</u> Se calcula el nuevo centroide en función de los datos de cada cluster.
- **4.** Repetición: Se analiza convergencia. Por ejemplo:
 - Si "cambian mucho" los centroides -> No converge -> Se vuelve al punto 2.
 - Si "no cambian mucho" los centroides, se termina.

Hussain, H. M. (2012). Dynamically and partially reconfigurable hardware architectures for high performance microarray bioinformatics data analysis.



Lloyd's K-Means

Algorithm 1 Lloyd

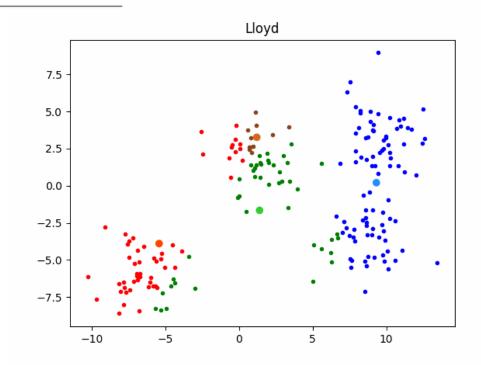
- 1: choose k as the number of centroids
- 2: Assign all points to its closest centroid
- 3: calculate the centroids as mean of their assigned points
- 4: repeat
- 5: reassign each datapoint to its closest centroid
- 6: recalculate centroids as mean over their assigned datapoints
- 7: until convergence

Ventajas:

 Uno de los algoritmos de clustering de mejor coste computacional

Desventajas:

- Problemas en la asignación de ciertos puntos a los clusters por actualizarlos una vez por iteración
- Alta influencia de la selección inicial de clusters



https://towardsdatascience.com/three-versions-of-k-means-cf939b65f4ea

MacQueen's K-Means

Algorithm 1 MacQueen

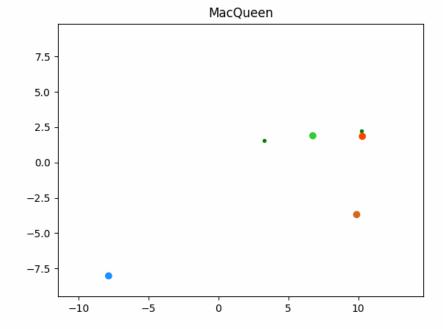
- 1: choose k as the number of clusters
- 2: randomly choose k datapoints as centroids
- 3: repeat
- 4: for each datapoint do
- 5: assign point to closest centroid
- recalculate centroid as mean over all points assigned
- 7: end for
- 8: until convergence

Ventajas:

- Mejora la asignación de los puntos a los cluster:
- Para clustering de datos que llegan en flujo continuo, es mejor computacionalmente.
- Convergencia más rápida al ajustarse los centroides por cada punto.

Desventajas:

- En algunas situaciones puede suponer un mayor coste computacional (e.j., clustering de un gran volumen de datos)
- Alta influencia de la **selección inicial** de clusters

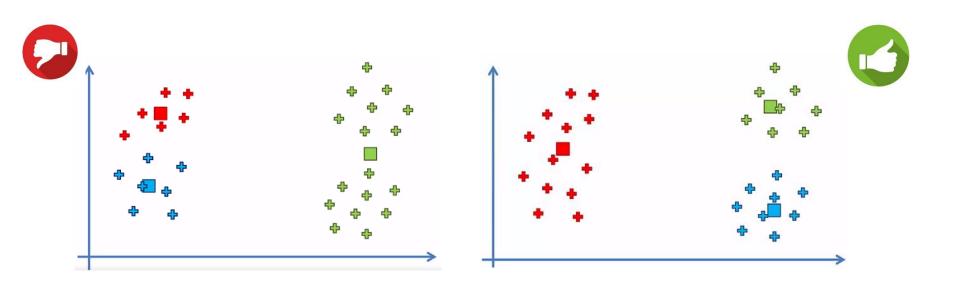


 $\frac{https://towardsdatascience.com/three-versions-of-k-means-cf939b65f4ea}{}$



Problemas de convergencia

- Con K-Means puedo llegar a un escenario donde asignar al centroide más cercano no sea la mejor solución (porque los clusters son más heterogéneos).
- ¿Puedo pensar en otro criterio para hacer las asignaciones?



https://www.linkedin.com/pulse/everything-k-means-navya-rao/

Hartigan-Wong K-Means

Algorithm 1 Hartigan-Wong 1: choose k as the number of centroids 2: randomly assign all points to a centroid 3: calculate the centroids as mean of their assigned points 4: repeat for each datapoint d do 5: for each centroid c do 6: assign datapoint d to centroid c7: compute the sum of squared distances from each point to its centroid end for 9: assign d to the centroid which resulted in the smallest sum 10: recalculate centroids as mean over all points assigned 11: 12: end for 13: until convergence

Inicialmente, asigno de manera **aleatoria** los puntos a los centroides (distinto de las implementaciones previas)

Función objetivo. Minimizar inercia/WCSS

Enfoque por iteración:

- Asocio el punto d a cada centroide -> calculo la inercia (con todos los puntos) de esa asociación -> Asocio de manera definitiva el punto al centroide que de menor inercia
- Así, no asocio necesariamente al centroide más cercano, sino al que mejor inercia da

Ventajas/Desventajas:

 Similares a MacQueen pero mitigando el problema de la inicialización de clusters.

 $\underline{\text{https://towardsdatascience.com/three-versions-of-k-means-cf939b65f4ea}}$

The k-means clustering technique: General considerations and implementation in Mathematica

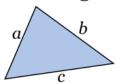


Objetivo: Reducir el coste computacional

Sigue los mismos pasos que K-Means, pero incluyendo **ciertas reglas** para reducir el coste computacional.

- 1. Reducción de cálculos de distancia
- 2. Desigualdad triangular
- 3. Actualización eficiente

Desigualdad del triángulo

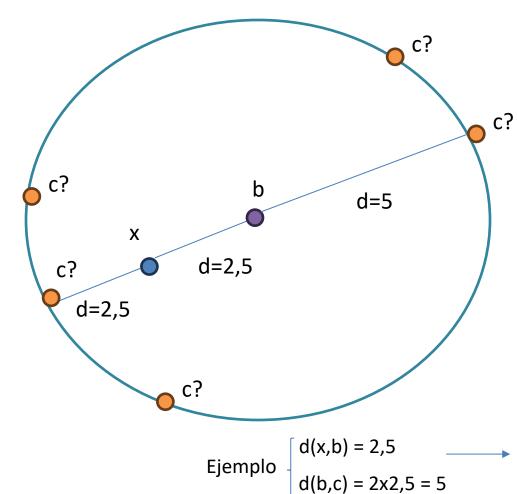


$$a + b > c$$

 $b + c > a$
 $c + a > b$

https://es.wikipedia.org/wiki/Desigualdad triangular

Inutición inicial



- Ejemplo de centroides: b y c
- Calculamos las distancias entre todos los centroides (no son muchos cálculos)
- Para un punto x, calculamos d(x,b).
- No sabemos d(x,c), pero, ¿es necesario calcularla?
 - Depende de la distancia entre b y c.
 - Según sea esta distancia, Podemos ver si compensa o no

- Vemos que como 2 * d(b,c) = d(x,b), c está, en el mejor de los casos, igual de cerca que b (incluso puede estar más lejos).
- No es necesario calcular d(x,c)
- Si 2 * d(b,c) > d(x,d), todavía está más claro que no es necesario calcularlo
- En cambio, si 2 * d(b,c) < d(x,c), ahí podría estar c más cerca y para asegurar sí que habría que calcular d(x,c)

First, pick initial centers. Set the lower bound l(x, c) = 0 for each point x and center c. Assign each x to its closest initial center $c(x) = \operatorname{argmin}_c d(x, c)$, using Lemma 1 to avoid redundant distance calculations. Each time d(x, c) is computed, set l(x, c) = d(x, c). Assign upper bounds $u(x) = \min_c d(x, c)$.

Next, repeat until convergence:

- For all centers c and c', compute d(c, c'). For all centers c, compute s(c) = ½ min_{c'≠c} d(c, c').
- 2. Identify all points x such that $u(x) \leq s(c(x))$.
- 3. For all remaining points x and centers c such that
 - (i) $c \neq c(x)$ and
 - (ii) u(x) > l(x,c) and
 - (iii) $u(x) > \frac{1}{2}d(c(x), c)$:



Lemma 1: Let x be a point and let b and c be centers. If $d(b,c) \ge 2d(x,b)$ then $d(x,c) \ge d(x,b)$.

Proof: We know that $d(b,c) \leq d(b,x) + d(x,c)$. So $d(b,c) - d(x,b) \leq d(x,c)$. Consider the left-hand side: $d(b,c) - d(x,b) \geq 2d(x,b) - d(x,b) = d(x,b)$. So $d(x,b) \leq d(x,c)$.

- Se calculan primero las distancias entre centroides
- Despues, se va punto a punto viendo las distancias a cada centroide
 - Antes se comprueba si d(b,c) >= 2d(x,d)
 - En caso de que lo sea, como d(x,c) sería >= d(x,b), no es necesario calcularlo al ser un centroide mas lejano
 - Con ello, se asigna el pto al cluster del centroide mas cercano

Elkan, C. (2003). Using the triangle inequality to accelerate k-means. In *Proceedings of the 20th international conference on Machine Learning (ICML-03)* (pp. 147-153).

Next, repeat until convergence:

- 1. For all centers c and c', compute d(c,c'). For all centers c, compute $s(c) = \frac{1}{2} \min_{c' \neq c} d(c,c')$.
- 2. Identify all points x such that $u(x) \leq s(c(x))$.
- 3. For all remaining points x and centers c such that
 - (i) $c \neq c(x)$ and
 - (ii) u(x) > l(x,c) and
 - (iii) $u(x) > \frac{1}{2}d(c(x), c)$:
 - 3a. If r(x) then compute d(x, c(x)) and assign r(x) = false. Otherwise, d(x, c(x)) = u(x).
 - 3b. If d(x,c(x)) > l(x,c)or $d(x,c(x)) > \frac{1}{2}d(c(x),c)$ then Compute d(x,c)If d(x,c) < d(x,c(x)) then assign c(x) = c.
- 4. For each center c, let m(c) be the mean of the points assigned to c.
- 5. For each point x and center c, assign

$$l(x,c) = \max\{l(x,c) - d(c,m(c)), 0\}.$$

6. For each point x, assign

$$u(x) = u(x) + d(m(c(x)), c(x))$$

$$r(x) = \text{true}.$$

7. Replace each center c by m(c).

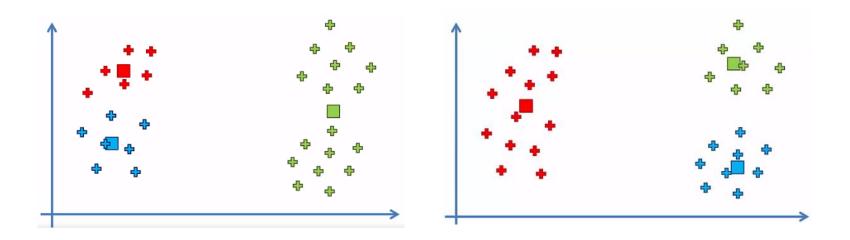


- En base a las reglas comentadas previamente, en cada iteración no se recalcula la distancia de cada punto a cada cluster
- Se eligen solo determinados subconjuntos de puntos
- Esto se puede lograr gracias a los upper/lower bounds, que permiten hacer comparaciones sin tener que recalcular siempre las distancias

Elkan, C. (2003). Using the triangle inequality to accelerate k-means. In *Proceedings of the 20th international conference on Machine Learning (ICML-03)* (pp. 147-153).

K-Means ++

Objetivo: Mejorar la selección inicial de centroides para evitar caer en soluciones subóptimas.



Random inicialization trap: Según dónde se definan los puntos de inicio se pueden obtener agrupaciones totalmente distintas

https://www.linkedin.com/pulse/everything-k-means-navya-rao/



K-Means ++

Pasos del algoritmo

- **1. Seleccionar el primer centroide*:** Elegir un punto al azar del conjunto de datos como el primer centroide, denotado como *C*1
- **2.** Calcular distancias: Para cada punto p que aún no ha sido seleccionado como centroide, calcular la distancia D(p) entre p y el centroide más cercano de los que ya han sido seleccionados.
- **Seleccionar siguiente centroide:** Seleccionar el siguiente centroide con una probabilidad proporcional al cuadrado de la distancia $D(p)^2$. Es decir, los puntos que están más lejos de los centroides actuales tienen más probabilidad de ser seleccionados.

Formalmente, la probabilidad de seleccionar un punto p como nuevo centroide es:

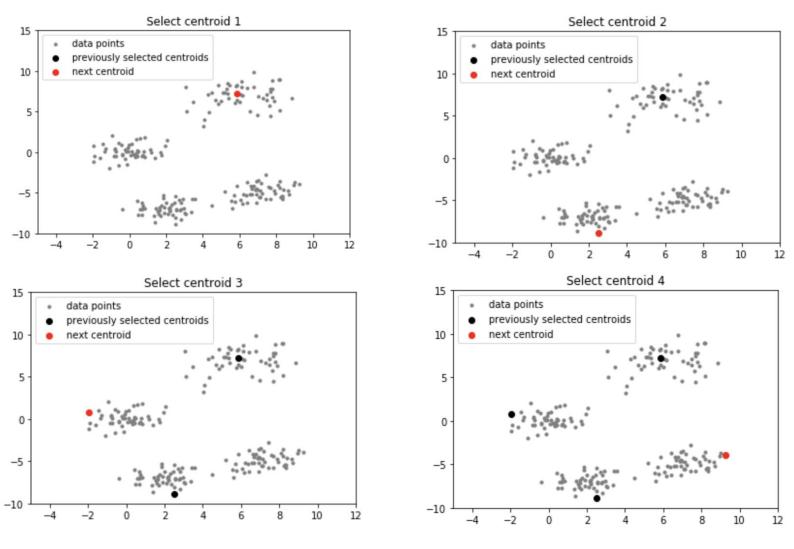
$$P(p) = \frac{D(p)^2}{\sum_{p' \in P} D(p')^2}$$

Donde:

- D(p) es la distancia entre p y el centroide más cercano.
- P(p) es la probabilidad de que p sea seleccionado como un nuevo centroide.
- **4. Repetir 2-3** hasta seleccionar los k centroides.
- **5. Ejecutar K-means** sobre estos centroides iniciales.

Centroide*: En realidad, medoide

K-Means ++



https://www.geeksforgeeks.org/ml-k-means-algorithm/



Soft K-Means / Fuzzy K-Means

 Objetivo: Permitir que los datos pertenezcan parcialmente a múltiples grupos, en lugar de asignar cada punto estrictamente a un único grupo.

1. Inicialización:

- Selectionar k centroides iniciales $C_1, C_2, ..., C_k$
- Inicializar los valores de **membresía/pertenencia** u_{ij} para cada punto p_i y cada grupo C_i aleatoriamente, asegurando que se cumple lo siguiente (al ser probabilidades):

$$\sum_{j=1}^k u_{ij} = 1$$

2. Agrupación de centroides:

• Para cada grupo C_i se calcula el nuevo centroide como el promedio ponderado de todos los puntos, usando la función de pertenencia/membresía u_{ij} :

$$C_j = \frac{\sum_{i=1}^n u_{ij}^m \times p_i}{\sum_{i=1}^n u_{ij}^m}$$

• m es el **parámetro de difusividad** (fuzziness). Normalmente es m>1. Si m=1, el resultado es el del algoritmo K-Means base.

Soft K-Means / Fuzzy K-Means

Objetivo: Permitir que los datos pertenezcan parcialmente a múltiples
 grupos, en lugar de asignar cada punto estrictamente a un único grupo.

3. Actualizar los valores de pertenencia:

• Para cada punto p_i y cada grupo C_j se actualiza el valor de u_{ij} en función de la distancia entre el punto y el centroide. Los valores de pertenencia/membresía se calculan como

$$u_{ij} = \frac{1}{\sum_{k=1}^{K} \left(\frac{d(p_i, C_j)}{d(p_i, C_k)}\right)^{\frac{2}{m-1}}}$$

Donde $d(p_i, \mathcal{C}_i)$ es la distancia entre el punto p_i y el centroide \mathcal{C}_j

4. Repetir:

Se repiten los pasos 2-3 hasta alcanzar criterio de convergencia

Supongamos:

- Tenemos 3 puntos: $P_1 = (1,1)$, $P_2 = (2,2)$, y $P_3 = (5,5)$.
- Queremos agrupar estos puntos en 2 clusters (es decir, k=2).
- Usaremos un valor de m=2, que es el parámetro de difusividad.
- Los centros iniciales de los clusters son $C_1=(1,1)$ y $C_2=(5,5)$.

Paso 1: Inicialización

 Asignamos valores de pertenencia iniciales para cada punto en relación a los dos clusters, de forma aleatoria. Por simplicidad, usamos valores aproximados de u_{ij}:

Punto	$u(P_1,C_1)$	$u(P_1, C_2)$	$u(P_2,C_1)$	$u(P_2, C_2)$	$u(P_3,C_1)$	$u(P_3, C_2)$
$P_1 = (1,1)$	0.9	0.1	-	-	-	-
$P_2 = (2, 2)$	-	-	0.7	0.3	-	-
$P_3 = (5, 5)$	-	-	-	-	0.2	0.8

La suma de $u(P_i,C_1)$ y $u(P_i,C_2)$ para cada punto debe ser igual a 1:

$$u(P_1, C_1) + u(P_1, C_2) = 0.9 + 0.1 = 1$$

$$u(P_2, C_1) + u(P_2, C_2) = 0.7 + 0.3 = 1$$

$$u(P_3, C_1) + u(P_3, C_2) = 0.2 + 0.8 = 1$$

Paso 2: Actualización de los centroides

Ahora, calculamos los nuevos centroides C_1 y C_2 en función de los valores de pertenencia. El centroide C_i se actualiza utilizando la fórmula:

$$C_{j} = rac{\sum_{i=1}^{n} u_{ij}^{m} \cdot p_{i}}{\sum_{i=1}^{n} u_{ij}^{m}}$$

Donde u^m_{ij} es el valor de pertenencia elevado a la potencia m, que en este caso es m=2.

Para el centroide C_1 :

$$C_1 = \frac{(0.9^2 \cdot P_1) + (0.7^2 \cdot P_2) + (0.2^2 \cdot P_3)}{(0.9^2 + 0.7^2 + 0.2^2)}$$

Calculamos los valores:

$$0.9^2 = 0.81, \quad 0.7^2 = 0.49, \quad 0.2^2 = 0.04$$

Ahora, sumamos:

$$C_1 = \frac{(0.81 \cdot (1,1)) + (0.49 \cdot (2,2)) + (0.04 \cdot (5,5))}{0.81 + 0.49 + 0.04}$$

$$C_1 = \frac{(0.81, 0.81) + (0.98, 0.98) + (0.20, 0.20)}{1.34}$$

$$C_1 = \frac{(1.99, 1.99)}{1.34} \approx (1.49, 1.49)$$

Paso 2: Actualización de los centroides

Ahora, calculamos los nuevos centroides C_1 y C_2 en función de los valores de pertenencia. El centroide C_i se actualiza utilizando la fórmula:

$$C_{j} = rac{\sum_{i=1}^{n} u_{ij}^{m} \cdot p_{i}}{\sum_{i=1}^{n} u_{ij}^{m}}$$

Donde u^m_{ij} es el valor de pertenencia elevado a la potencia m, que en este caso es m=2.

Para el centroide C_2 :

$$C_2 = \frac{(0.1^2 \cdot P_1) + (0.3^2 \cdot P_2) + (0.8^2 \cdot P_3)}{(0.1^2 + 0.3^2 + 0.8^2)}$$

Calculamos los valores:

$$0.1^2 = 0.01, \quad 0.3^2 = 0.09, \quad 0.8^2 = 0.64$$

Ahora, sumamos:

$$C_2 = \frac{(0.01 \cdot (1,1)) + (0.09 \cdot (2,2)) + (0.64 \cdot (5,5))}{0.01 + 0.09 + 0.64}$$

$$C_2 = \frac{(0.01,0.01) + (0.18,0.18) + (3.2,3.2)}{0.74}$$

$$C_2 = \frac{(3.39,3.39)}{0.74} \approx (4.58,4.58)$$

Paso 3: Actualización de los valores de pertenencia

Después de actualizar los centroides, recalculamos los valores de pertenencia u_{ij} para cada punto utilizando la fórmula:

$$u_{ij} = rac{1}{\sum_{k=1}^{K} \left(rac{d(p_i, C_j)}{d(p_i, C_k)}
ight)^{rac{2}{m-1}}}$$

Donde $d(p_i, C_j)$ es la distancia entre el punto p_i y el centroide C_j , y m=2.

Para el punto $P_1 = (1, 1)$:

1. Calculamos la distancia $d(P_1, C_1)$ y $d(P_1, C_2)$:

$$d(P_1, C_1) = d((1, 1), (1.49, 1.49)) = \sqrt{(1.49 - 1)^2 + (1.49 - 1)^2} \approx 0.69$$

$$d(P_1, C_2) = d((1, 1), (4.58, 4.58)) = \sqrt{(4.58 - 1)^2 + (4.58 - 1)^2} \approx 5.06$$

2. Actualizamos los valores de pertenencia:

$$u(P_1,C_1) = \frac{1}{1 + \left(\frac{0.69}{5.06}\right)^2} \approx \quad 0.98$$
 Para j=k
$$u(P_1,C_2) = \frac{1}{1 + \left(\frac{5.06}{0.69}\right)^2} \approx \quad 0.02$$

Repetimos para P_2 y P_3 , obteniendo:

Punto	$u(P_1,C_1)$	$u(P_1, C_2)$	$u(P_2, C_1)$	$u(P_2, C_2)$	$u(P_3,C_1)$	$u(P_3, C_2)$
$P_1 = (1,1)$	0.98	0.02	-	-	-	-
$P_2 = (2,2)$	-	-	0.962	0.038	-	-
$P_3 = (5,5)$	-	-	-	-	0.014	0.986

Paso 4: Repetir

Repetimos los pasos 2 y 3 hasta que los cambios en los valores de pertenencia sean muy pequeños, indicando convergencia.

Otros: K-Prototype

- Objetivo: Poder trabajar tanto con datos numéricos como categóricos.
 - Distancia Mixta: Se utiliza una métrica que combina la distancia euclidiana para los datos numéricos y la coincidencia de categorías para los datos categóricos:
 - Para los datos numéricos, se usa la distancia euclidiana estándar.
 - Para los datos categóricos, se usa una función de disimilitud binaria (0 si las categorías coinciden, 1 si no coinciden).

La fórmula para la distancia mixta entre un punto x y un prototipo p es:

$$d(x,p) = \sum_{i \in N} (x_i - p_i)^2 + \gamma \sum_{j \in C} \delta(x_j, p_j)$$

Donde:

- N es el conjunto de variables numéricas.
- C es el conjunto de variables categóricas.
- $\delta(x_j,p_j)$ es 0 si $x_j=p_j$ (las categorías coinciden) y 1 si no coinciden.
- γ es un parámetro que controla la importancia de las variables categóricas frente a las numéricas.

Ji, J., Bai, T., Zhou, C., Ma, C., & Wang, Z. (2013). An improved k-prototypes clustering algorithm for mixed numeric and categorical data. *Neurocomputing*, *120*, 590-596.



En resumen

- Existen **diferentes aproximaciones** sobre K-Means que buscan mejorar el algoritmo base en distintos aspectos.
- Algunos aspectos que mejoran:
 - Inicialización de los clusters (K-Means ++)
 - Asignación de clusters para evitar caer en soluciones subóptias (MacQueen, Hartigan-Wong)
 - Coste computacional (Elkan)
 - Abordar casos donde los puntos puedan pertenecer a varios clusters (Fuzzy K-Means)
 - Permitir usar variables categóricas (K-Prototype)

En la próxima semana

¿Cuál es la metodología para descubrir estructuras y categorías latentes dentro de un conjunto de datos, sin tener información previa de categorías o etiquetas?



Bibliografía para la asignatura

UML (general)

- An Introduction to Statistical Learning: with Applications in Python (James et al.)
- Information Theory, Inference, and Learning Algorithms (MacKay)

Detección anomalías:

Outlier Analysis (Charu C. Aggarwal)

RL:

Reinforcement Learning: An Introduction (Surton, Barto)

UNIVERSIDAD INTERNACIONAL LITTERNACIONAL DE LA RIOJA

www.unir.net