

Clustering Mezclas de Gaussianas

Christian Oliva Moya

Dpto. de Ingeniería Informática, Escuela Politécnica Superior

Universidad Autónoma de Madrid

28049 Madrid, Spain

Índice

- 1. Introducción
- 2. Teorema de Bayes
- 3. Teorema de Bayes para E-M
- 4. Algoritmo E-M
 - a. Paso 1: Expectation
 - b. Paso 2: Maximization
 - c. Notebook



Introducción (1)

• Expectation-Maximization (E-M) describe probabilisticamente los grupos

K-means asume que los datos se organizan en K grupos según los centroides (medias).

E-M asume K distribuciones estadísticas (Gaussianas: medias + varianzas).

• Es un algoritmo estocástico (iterativo), como K-means.

Comienza con parámetros aleatorios e itera hasta converger.

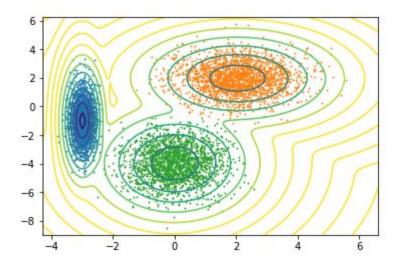
• Es un algoritmo difuso (soft).

Un punto puede pertenecer a varios clusters (probabilidades).



Introducción (2)

- Ejemplo de ejecución:
 - Se forman K=3 Gaussianas (solapadas)
 - Cada una con media y varianza diferentes





Introducción (3)

Nomenclatura:

- Conjunto de *n* elementos $X = (x_1, x_2, ..., x_n)$ con dimensión 1
- Asumimos que existen k Gaussianas $G = (G_1, G_2, ..., G_k)$ Con sus respectivos parámetros $\mu = (\mu_1, \mu_2, ..., \mu_k)$ y $\sigma^2 = (\sigma_1^2, \sigma_2^2, ..., \sigma_k^2)$

Teorema de Bayes

$$P(G_j|x_i) = \frac{P(x_i|G_j)P(G_j)}{P(x_i)}$$

• Donde:

- \circ $P(G_i | x_i)$ es la probabilidad de que x_i pertenezca a $G_i \to \text{Probabilidad}$ a posteriori
- \circ $P(G_i)$ es la probabilidad de pertenecer a la gaussiana $G_i \to \text{Probabilidad a priori}$
- \circ $P(x_i)$ es la probabilidad de seleccionar el elemento $x_i \to \text{Evidencia}$
- \circ $P(x_i | G_i)$ es la verosimilitud (likelihood), que sigue una distribución gaussiana:

$$P(x_i|G_i) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_j^2}} exp(-\frac{(x_i - \mu_j)^2}{2\sigma_j^2})$$



$$P(G_j|x_i) = \frac{P(x_i|G_j)P(G_j)}{P(x_i)}$$

Teorema de Bayes para E-M (1)

$$P(x_i|G_i) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_j^2}} exp(-\frac{(x_i - \mu_j)^2}{2\sigma_j^2})$$

- Asumimos los siguientes puntos:
 - o $P(G_j)$ es la probabilidad de pertenecer a la gaussiana $G_j \to \text{Probabilidad a priori}$ No conocemos los prioris $\to P(G_j) = 1 / K$ para todas las gaussianas.
 - o $P(x_i)$ es la probabilidad de seleccionar el elemento $x_i \to \text{Evidencia}$ La probabilidad de cada punto es igual para todos $\to P(x_i) = 1 / n$ para todos los puntos.

$$P(G_j|x_i) = \frac{P(x_i|G_j)P(G_j)}{P(x_i)}$$

Teorema de Bayes para E-M (2)

• Ejemplo:

$$X = (x_1 = 3, x_2 = 2, x_3 = -3, x_4 = -2) \text{ y } K = 2$$

 $G_1 = (\mu_1 = 2.0, \sigma_1 = 1.0) \text{ y } G_2 = (\mu_2 = -2.0, \sigma_2 = 1.0)$

Calculamos los prioris y las evidencias:

$$P(x_i|G_i) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_j^2}} exp(-\frac{(x_i - \mu_j)^2}{2\sigma_j^2})$$

$$P(G_j|x_i) = \frac{P(x_i|G_j)P(G_j)}{P(x_i)}$$

 $P(x_i|G_i) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_i^2}} exp(-\frac{(x_i - \mu_j)^2}{2\sigma_i^2})$

Teorema de Bayes para E-M (2)

Ejemplo:

$$X = (x_1 = 3, x_2 = 2, x_3 = -3, x_4 = -2) \text{ y } K = 2$$

 $G_1 = (\mu_1 = 2.0, \sigma_1 = 1.0) \text{ y } G_2 = (\mu_2 = -2.0, \sigma_2 = 1.0)$

Calculamos los prioris y las evidencias:

$$P(G_1) = P(G_2) = 1 / 2 = 0.5$$

 $P(x_1) = P(x_2) = P(x_3) = P(x_4) = 1 / 4 = 0.25$

Calculamos verosimilitudes G1:

Calculamos verosimilitudes G2:



$$P(G_j|x_i) = \frac{P(x_i|G_j)P(G_j)}{P(x_i)}$$

Teorema de Bayes para E-M (2)

• Ejemplo:

$$X = (x_1 = 3, x_2 = 2, x_3 = -3, x_4 = -2) \text{ y } K = 2$$

 $G_1 = (\mu_1 = 2.0, \sigma_1 = 1.0) \text{ y } G_2 = (\mu_2 = -2.0, \sigma_2 = 1.0)$

Calculamos los prioris y las evidencias:

$$P(G_1) = P(G_2) = 1/2 = 0.5$$

 $P(x_1) = P(x_2) = P(x_3) = P(x_4) = 1/4 = 0.25$

Calculamos verosimilitudes G1: Calculamos verosimilitudes G2:

$$P(x_1 | G_1) = \dots = 0.241971$$
 $P(x_1 | G_2) = \dots = 0.000001$

$$P(x_2 | G_1) = \dots = 0.398942$$
 $P(x_2 | G_2) = \dots = 0.000134$

$$P(x_3 \mid G_1) = \dots = 0.000001$$
 $P(x_3 \mid G_2) = \dots = 0.241971$

$$P(x_4 \mid G_1) = \dots = 0.000134$$
 $P(x_4 \mid G_2) = \dots = 0.398942$

$P(x_i|G_i) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_j^2}} exp(-\frac{(x_i - \mu_j)^2}{2\sigma_j^2})$

Calculamos las probabilidades:

$$P(G_j|x_i) = \frac{P(x_i|G_j)P(G_j)}{P(x_i)}$$

Calculamos las probabilidades:

 $P(G_1 | x_1) = ... = 0.483941$

 $P(G_1 | x_2) = \dots = 0.797884$

 $P(G_1 | x_3) = ... = 0.000003$

 $P(G_1 \mid x_A) = \dots = 0.000268$

 $P(G_2 \mid x_1) = ... = 0.000003$

 $P(G_2 | x_2) = ... = 0.000268$

 $P(G_2 | x_3) = ... = 0.483941$

 $P(G_2 \mid x_A) = ... = 0.797884$

 $P(x_i|G_i) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_i^2}} exp(-\frac{(x_i - \mu_j)^2}{2\sigma_i^2})$

Teorema de Bayes para E-M (2)

Ejemplo:

$$X = (x_1 = 3, x_2 = 2, x_3 = -3, x_4 = -2) \text{ y } K = 2$$

 $G_1 = (\mu_1 = 2.0, \sigma_1 = 1.0) \text{ y } G_2 = (\mu_2 = -2.0, \sigma_2 = 1.0)$

Calculamos los prioris y las evidencias:

$$P(G_1) = P(G_2) = 1/2 = 0.5$$

$$P(x_1) = P(x_2) = P(x_3) = P(x_4) = 1/4 = 0.25$$

Calculamos verosimilitudes G1:

$$P(x_1 | G_1) = \dots = 0.241971$$

$$P(x_2 \mid G_1) = \dots = 0.398942$$

$$P(x_3 \mid G_1) = \dots = 0.000001$$

$$P(x_4 | G_1) = \dots = 0.000134$$

Calculamos verosimilitudes G2:

$$P(x \mid G) = 0.000001$$

$$P(x_1 \mid G_2) = \dots = 0.000001$$

$$P(x_1 | G_2) = \dots = 0.000134$$

$$P(x \mid G_1) = -0.241071$$

$$P(x_3 | G_2) = \dots = 0.241971$$

 $P(x_4 | G_2) = \dots = 0.398942$





Teorema de Bayes para E-M (3)

• Ejemplo:

• Asignamos al cluster con mayor probabilidad:

$$P(G_1 | x_1) = \dots = 0.483941 \rightarrow 0.9999999$$
 $P(G_2 | x_1) = \dots = 0.000003 \rightarrow 0.000001$
 $P(G_1 | x_2) = \dots = 0.797884 \rightarrow 0.999664$
 $P(G_2 | x_2) = \dots = 0.000268 \rightarrow 0.000336$
 $P(G_1 | x_3) = \dots = 0.000003 \rightarrow 0.000001$
 $P(G_2 | x_3) = \dots = 0.483941 \rightarrow 0.999999$
 $P(G_1 | x_4) = \dots = 0.000268 \rightarrow 0.000336$
 $P(G_2 | x_4) = \dots = 0.797884 \rightarrow 0.999664$

Teorema de Bayes para E-M (4)

$$P(G_j|x_i) = \frac{P(x_i|G_j)P(G_j)}{P(x_i)}$$

- Hemos asumido que:
 - No conocemos los prioris $\rightarrow P(G_i) = 1 / K$ para todas las gaussianas.
 - La probabilidad de cada punto es igual para todos $\rightarrow P(x_i) = 1 / n$ para todos los puntos.
- ¿Podemos inferir lo siguiente?

$$P(G_j|x_i) = P(x_i|G_j)$$

OJO!! Solamente en E-M para clustering!!



Teorema de Bayes para E-M (5)

• Ejemplo:

Algoritmo E-M (1)

• Inicializar de forma aleatoria las gaussianas. Por ejemplo:

Los K puntos de partida son puntos del dataset seleccionados al azar.

Se calculan las K medias y varianzas de los datos más cercanos a cada punto de partida.

- Mientras no converja el algoritmo:
 - Paso 1: Expectation (asignación a grupos)
 - Paso 2: Maximization (actualización de medias y varianzas)



Algoritmo E-M (2) – Paso 1

• Expectation: Asignar cada elemento x_i al grupo S_i cuya verosimilitud sea máxima.

$$P(x_i|G_i) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_j^2}} exp(-\frac{(x_i - \mu_j)^2}{2\sigma_j^2})$$

$$\theta_{ij} = P(G_j|x_i) = \frac{P(x_i|G_j)P(G_j)}{P(x_i)}$$

$$S_j = S_j \cup \{ argMax(\theta_{ij}) \text{ for each } j \text{ in range}(K) \}$$

Algoritmo E-M (2) – Paso 2

• Maximization. Recalcular los parámetros para cada G_i

$$\mu_j^{(t+1)} = \frac{\sum \theta_{ij}^{(t)} x_i}{\sum \theta_{ij}^{(t)}} \quad \sigma_j^{2:(t+1)} = \frac{\sum \theta_{ij}^{(t)} (x_i - \mu_j^{(t+1)})^2}{\sum \theta_{ij}^{(t)}}$$



Algoritmo E-M (3) – Notebook

- Algoritmo E-M en python:
 - Notebook 04_ejemplo_EM.ipynb

