7장 k - 최근접이웃 알고리즘

내로운 레코드를 분유하거나 예획할 때, 학습 데이터 내 에서 찾아낸 문사한 레코드들을 필요로 함.
이러한 '이웃등'(ne;gh,bols)로 부터 새로운 레코드의 분유결과나 예측결과를 끌어내기 위해서는 투표, 떨균한 이용
어떻게 유사도가 결정되는지, 어떻게 이웃들의 개수가 결정되는지, 어떻게 분유, 예측이 계산되는지를 알아봅.
데이터로부터 자동적으로 결과를 유도해 내고, 그 결과를 매워 잘 활용하는 기법 중 하나.

1. k- 최근없이웃 분류기 (범주형 결과)

학습데이터 셋으로 부터 분유를 하고자 하는 새로운 레모드와 유사한 시개의 레모드를 식별하는 것부터 시작. 그 후, 이런 유사데이터를 활용하여 독점 클래스로 분유 \rightarrow 주로 이웃레모드등 등 상당수가 속한 클래스로 백정 \downarrow 새로운 레모드에 대한 예측반수들의 값을 $\chi_1, \chi_2, \cdots, \chi_p$ 라고 할 때, 예측반수의 공간상에서 유사/권합한 레모드 즉, $\chi_1, \chi_2, \cdots, \chi_p$ 에 근접한 값을 갖는 레모드들을 확습데이터에서 찾음 \rightarrow 이 이웃레모드가 속한 글래스를 참도하여 클래스 할당

• 이웃 결정하기

上一최근됩이웃알고리岳 - 소속클래스 (Y)와 예측번수들 X., X2, ··· , Xp 간의 관계에 대한 가정을 받증지하는 본 기업 □ 비밀수된 방법으로, 미리 가정된 함수형대에 대한 모수추당을 하지 않는 대신 레모드들간의 유사성에서 정보를 받음 ※ 등묘이슈! 어떻게 예측변수의 값도에 기반해서 레모드 간의 거리를 측정하는가? □ 가장 보편적인 방법은 유클리드 거리 (Eucl; down distance) ⇒ (X1-01)² + (X2-01)² + ··· + (Xp-1/p)² □ 각각의 레모드값. 거리에 대해서 많은 계산을 요함으로 계산비용이 낮은 유클리드 거리 가장 많이 홀딩. 다양한 예측번수들의 혁도를 균등하게 하기 위해 예측번수들을 표한다. 제공은 테로드는 제산에서 편의 검증되어라는 사용 X

· 불규칙

거리계산 이후 어떻게 클래스를 배분한 것인가?

(. 가장 단순한 경우 k=1→ 유사한 이웃하나를 찾아서 그 이웃이 속한 국제스로 밝다.
학습데이어의 수가 많을 때 유용 1-회관립 알고리즘의 경기 각 권제스 및 축출 9도함수를
정확히 알고있을 때의 요차를 2배 이상 넘지 않음.

K>12 群

① 분류일 러코드와 가장 가까는 k개의 이것 찾음 ② 그 중 다수가 속하는 쿨레스크 분류 사 (을 선택하면 k값이 커진수속 학습데이터의 노이즈로 인한 과적합의 위험을 줄여주는 명확효과를 얻는 상점이 있음

극단적인 경우는 k=n → 나이보고리 (과적합과 이를 배제하는 것 사이의 균형 필요)
니 데이터의 성격에 데이터가 복잡하고 불규칙한 구조를 가진수록 k의 최적값은 더 작아진 따라 설정
각 클레스 별 동일 수가 나오는 것을 막기위해 홀수 사용

今가장 분규성능이 좋은 k를 선택 (여러 k값을 비교하는 과정 聖)

· TRIK SE

h.개 등에서 몇 개나 같은 클래스에 있어야 그 클래스도 분류한 것인가? (4 정확도나 오분규 비용을 결합하기 위해 다른 값 사용. (분류행렬이 영향을 받음)

2. k- 최근전이웃 예측기 (수치형 결과)

연속형 변수의 허족에도 쉽게 확장

3 알고기돔의 장염과 단점

장점: 모수에 대한 가정이 개의 없다 단순한 방법

단점: 학습세트로 부터 모수를 추정하는데 걸리는 시간은 하다고 해도, 데이터가 큰 경우 이웃을 찾는데 걸라는 시간이 많이 걸릴 수 있음 → 해널력으로 / ① 주성분분석과 같이 차찬을 특소한으로서 거리계산 시간 단촉

② 이웃을 빠리 찾기위해 검색 트리와 같은 정고한 데이터 구조 사용 나 정확한 이웃을 찾는다기보다 근접하다고 볼 수 있는 이웃을 찾음

학습서는에 필요한 레고드의 수는 예측변수 P가 증가함에 따라 기하급수적으로 증가 다 데이터가 같이 증가하지 않으면 거리에 대한 기닷값이 급격하게 증가 (차원을 들어라는 이유) 나타 학습방법 (Lazy learner)

많은 확습시한이 소요되는 게반들이 예측 단계에 집중 ⇒ 많은 수의 레코드 실시간 예측은 힘등