

Обучение без учителя и кластеризация

Елена Кантоностова

Обучение с и без учителя

- Что такое обучение с учителем? Без учителя?

Обучение с учителем

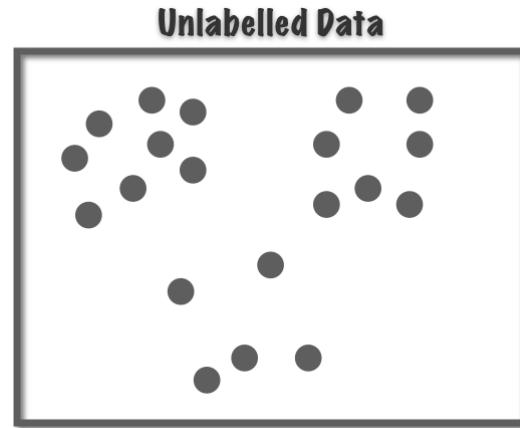
- Обучение с учителем – это задачи, в которых алгоритм предсказывает целевую переменную (на исторических данных она также задана):
 - классификация
 - регрессия

Обучение без учителя

- Обучение без учителем – это задачи, в которых алгоритм работает только с признаками объекта (целевой переменной нет или она не используется)
 - кластеризация
 - понижение размерности
 - генерация изображений
 - поиск аномалий

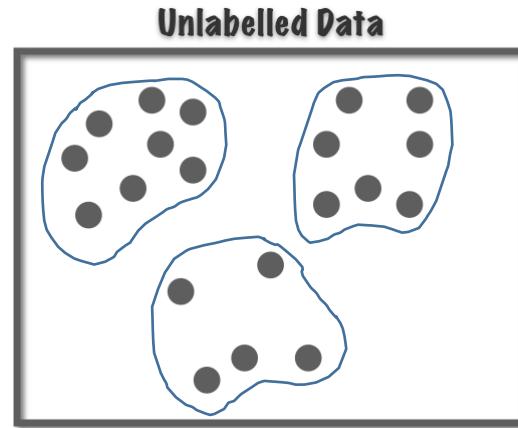
Кластеризация: K-means

K-Means



K-Means

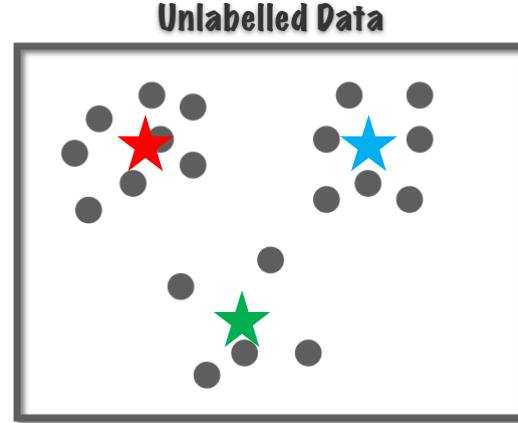
$k=3$



Вы видите 3 сгустка

K-Means

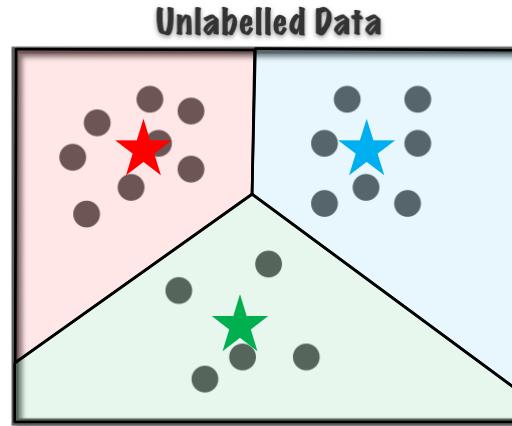
$k=3$



Опишем их центрами

K-Means

$k=3$



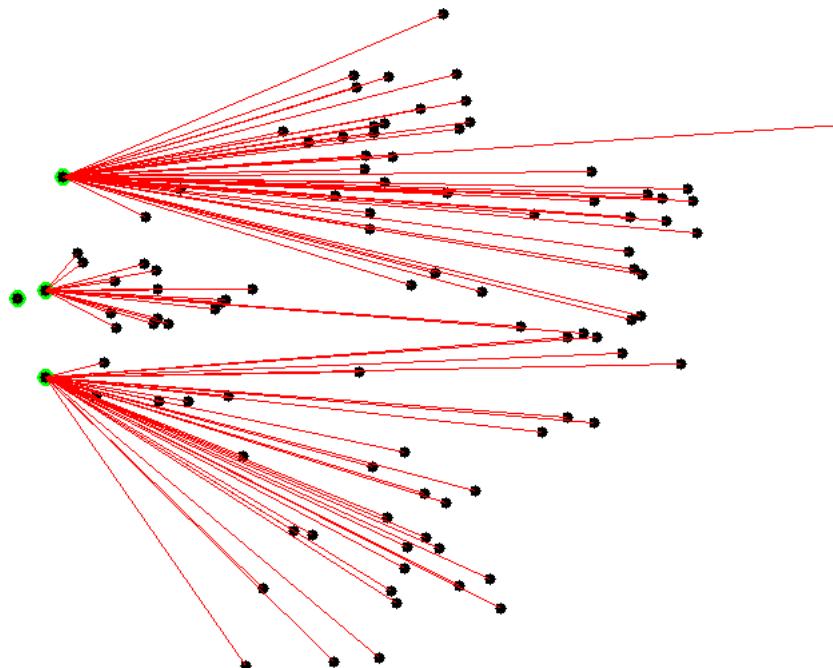
Каждая точка относится к ближайшему центру

Кластеризация при помощи K-means

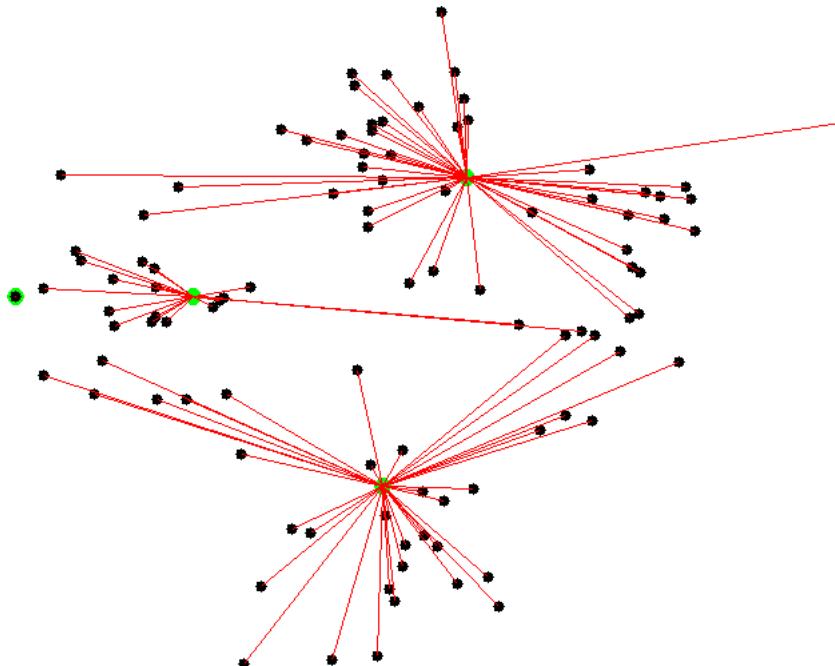
Возьмем
 $K=4$
случайных
центра



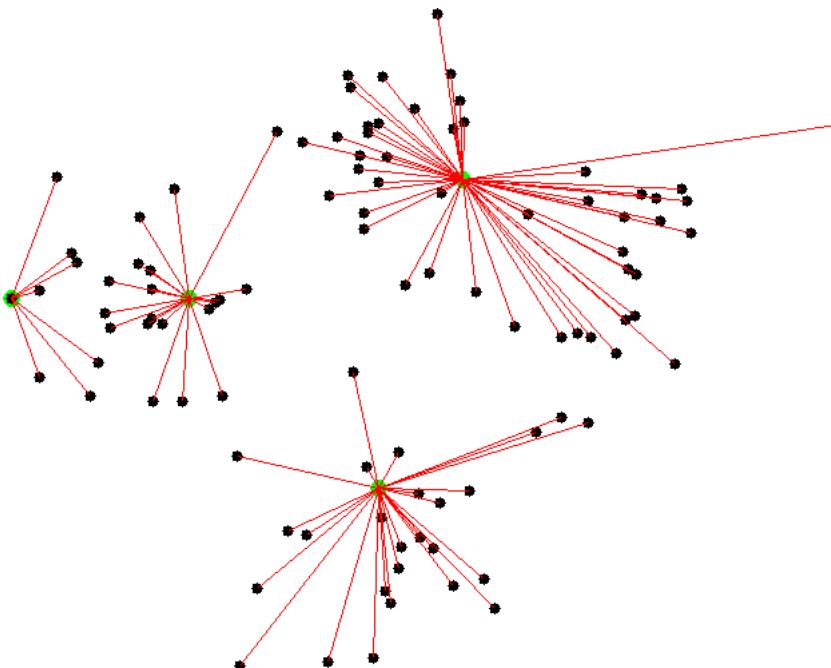
Для каждой точки находим ближайший центр



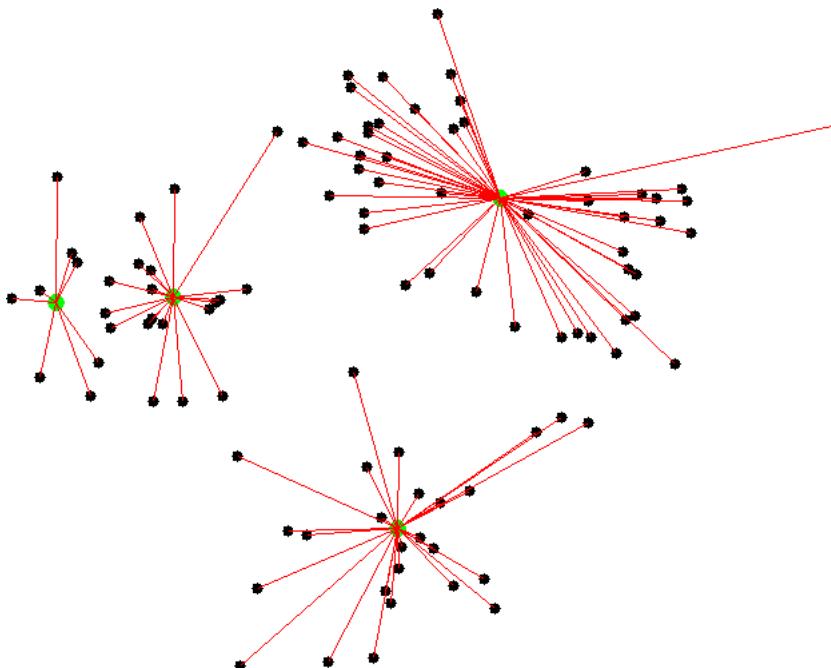
Пересчитываем центры



Опять ищем для каждой точки ближайший центр



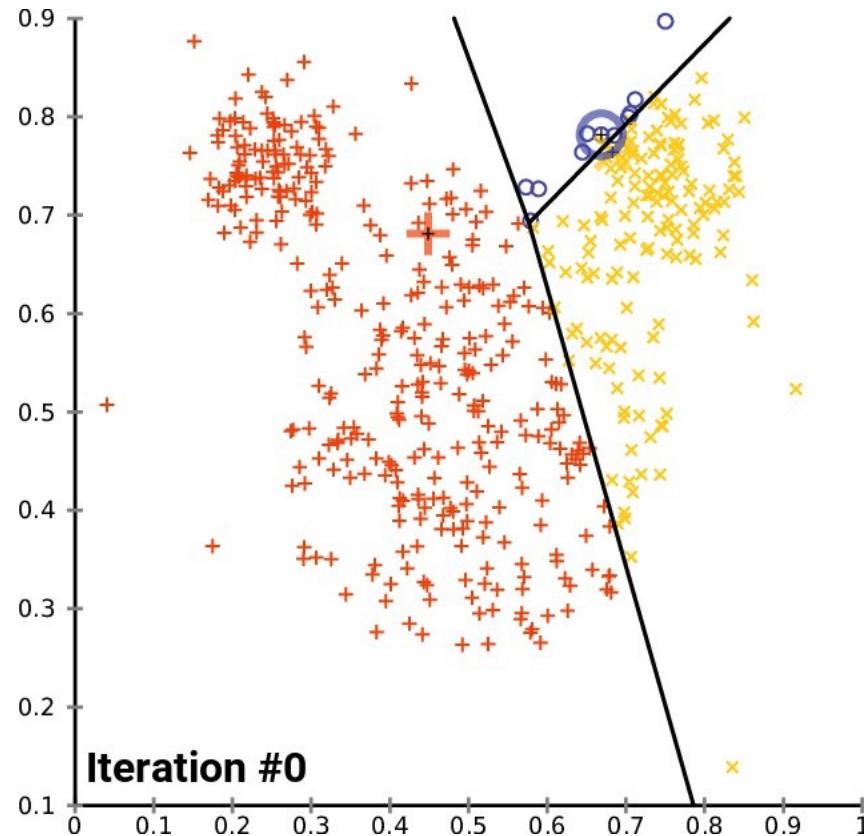
Опять пересчитываем центры



Анимация процесса K-means (K=4)

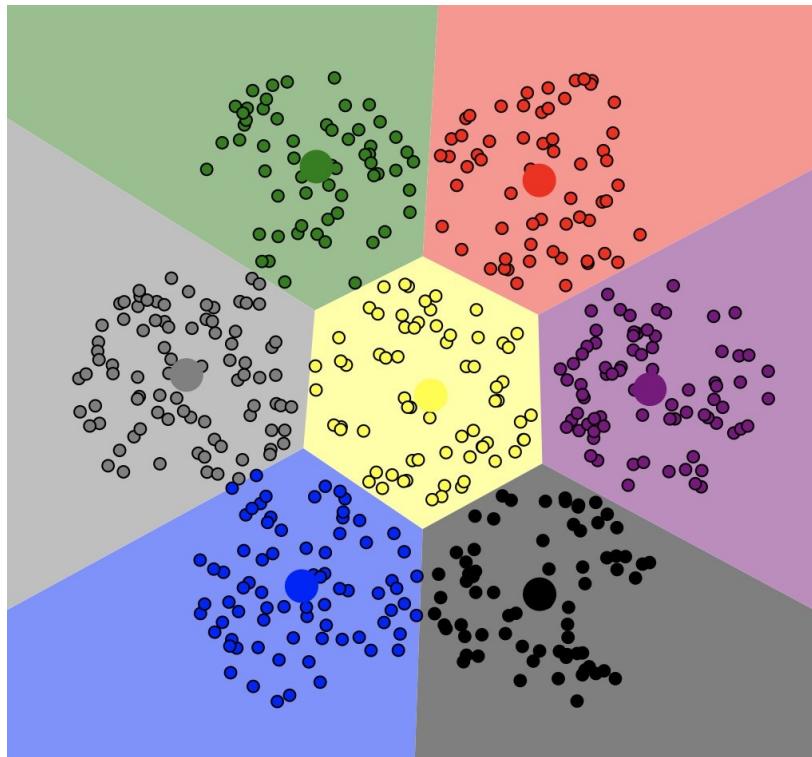


Неудачный пример



Демо K-Means

<https://www.naftaliharris.com/blog/visualizing-k-means-clustering/>



Плюсы и минусы K-means

- **Плюсы:**

- Очень простой алгоритм
- Работает даже на больших данных

- **Минусы:**

- Надо задавать число К руками
- Не всегда находит кластеры правильно

Кластеризация: DBSCAN

DBSCAN: идея

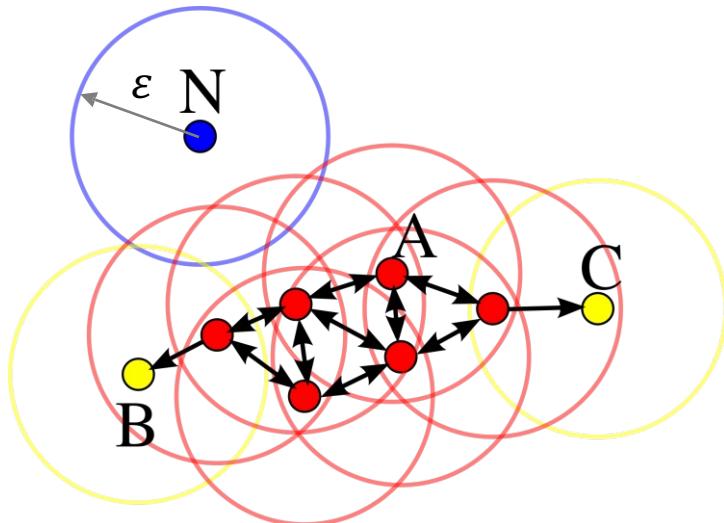
Хотим найти скопления точек, не зная заранее количество кластеров.

DBSCAN: идея

Хотим найти скопления точек, не зная заранее количество кластеров.

Параметры:

- ε – размер окрестности точки
- minPts – минимальное количество точек в ε -окрестности



DBSCAN: идея

Хотим найти скопления точек, не зная заранее количество кластеров.

Параметры:

- ε – размер окрестности точки
- minPts – минимальное количество точек в ε -окрестности

Все точки делятся на 3 типа:

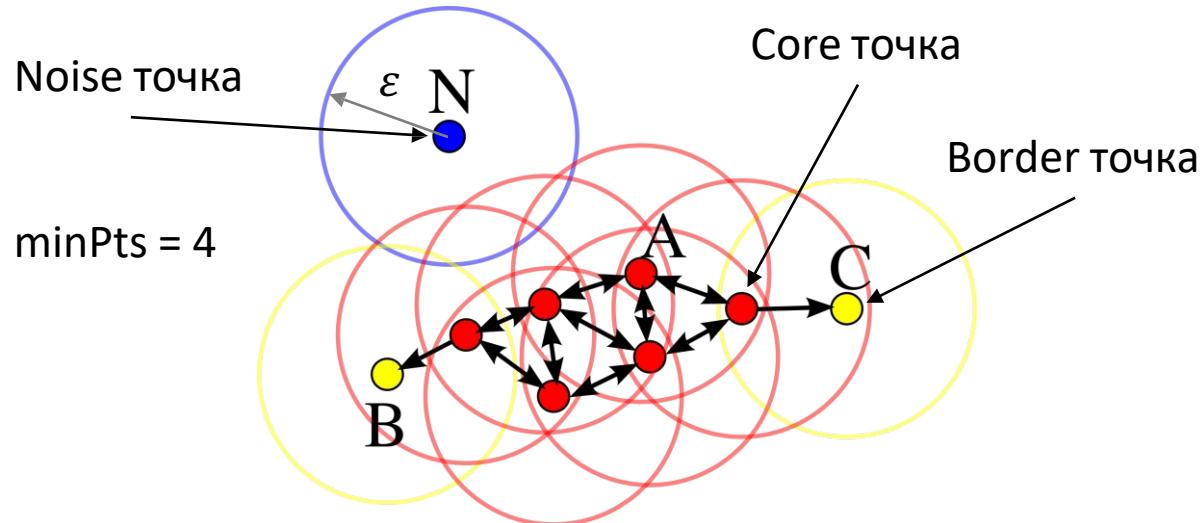
- **Core** точки – от minPts соседей в ε -окрестности
- **Border** точки – не Core точки, но достижимы из Core точек
- **Noise** точки – все остальные, меньше minPts соседей в ε -окрестности

DBSCAN: идея

Хотим найти скопления точек, не зная заранее количество кластеров.

Параметры:

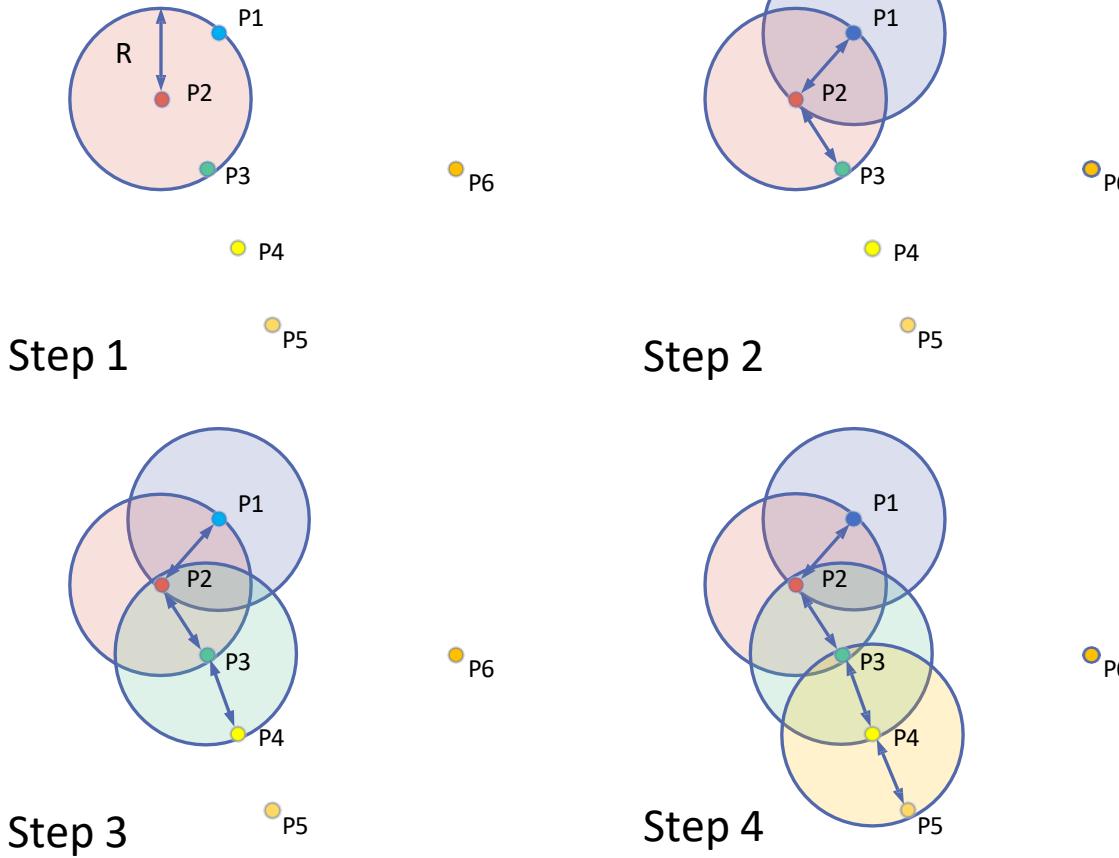
- ε – размер окрестности точки
- minPts – минимальное количество точек в ε -окрестности



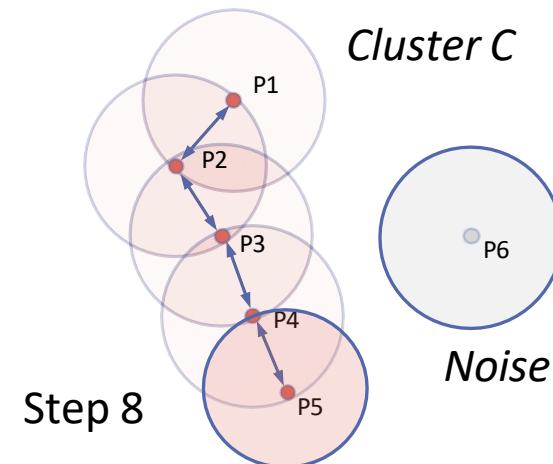
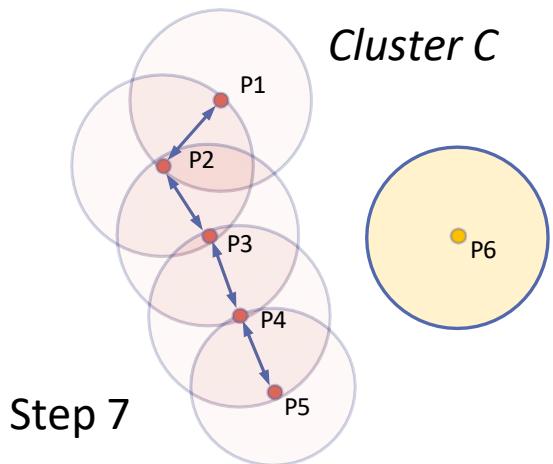
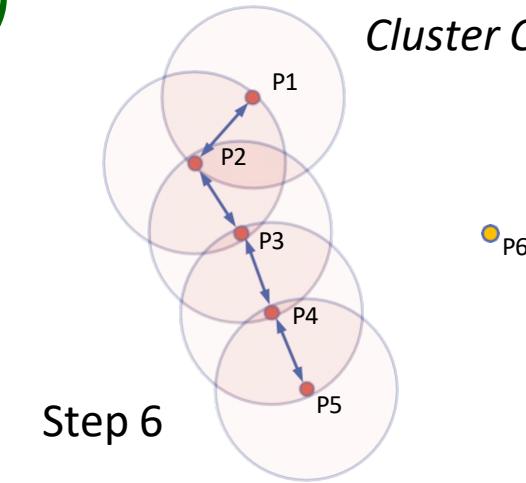
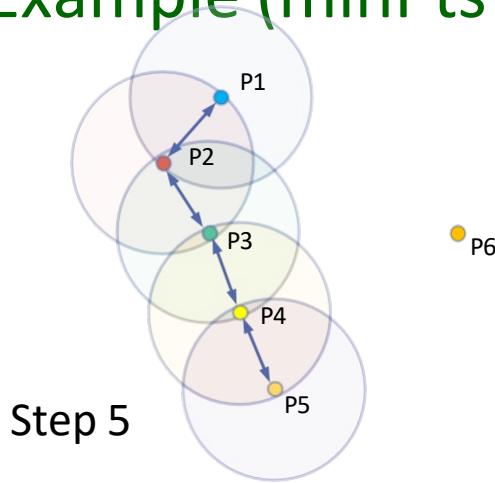
DBSCAN: алгоритм

- Для следующей произвольной точки ищем соседей в ε -окрестности
- Если их как минимум minPts, начинаем поиск связной компоненты из этой Core-точки
- Иначе помечаем точку как Noise, она может быть подключена позднее к какой-то Core-точке как Border точка

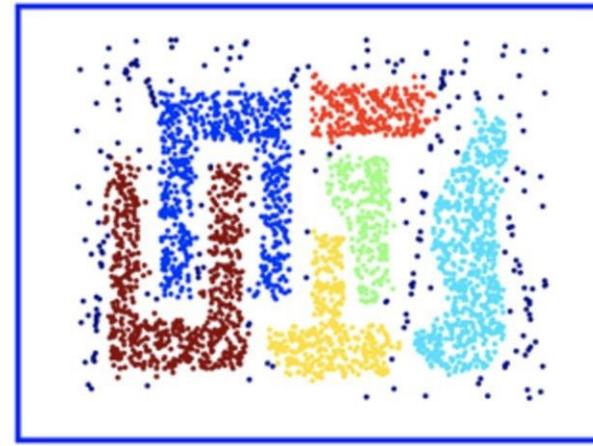
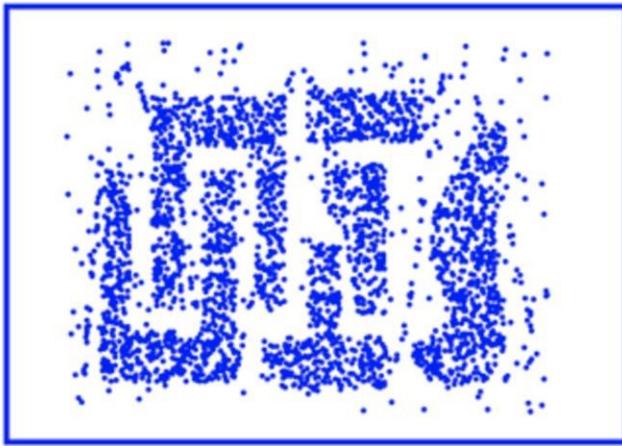
DBSCAN: Example (minPts = 2)



DBSCAN: Example (minPts = 2)



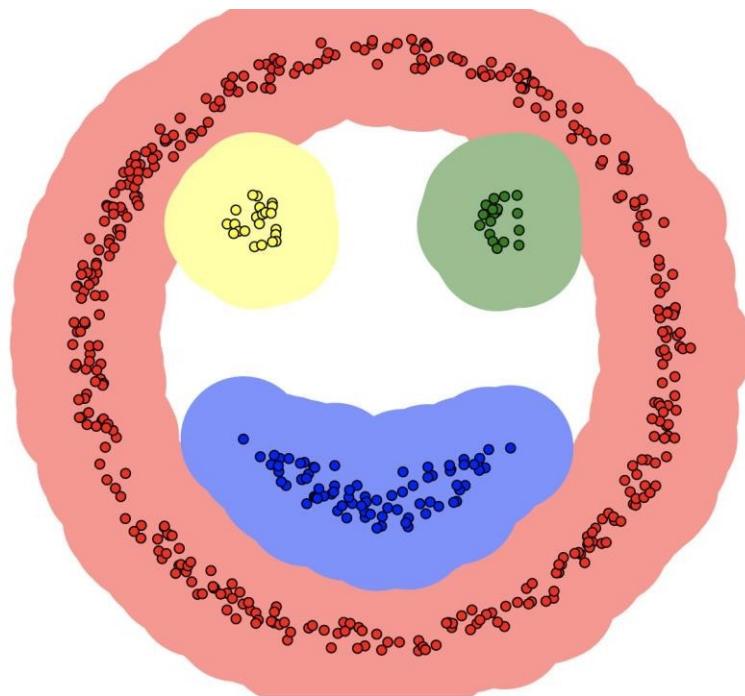
DBSCAN: пример



https://hdbscan.readthedocs.io/en/latest/how_hdbscan_works.html

Демо DBSCAN

- <https://www.naftaliharris.com/blog/visualizing-dbscan-clustering/>



Резюме: DBSCAN

Плюсы:

Не нужно задавать кол-во кластеров

Кластеры могут быть любой формы

Может работать с шумными данными

Минусы:

Долго работает на больших данных

Чувствителен к выбору гипер-параметров