西安电子科技大学

安全前沿讨论班 (I) 课程实验报告

实验名称 <u>K 近邻算法的实现</u>

学院 网络与信息安全学院	班 级_1618019
姓名 曹寅峰	学号 16020610025
实验日期2019 年5_ 月	21 日
指导教师评语:	
	指导教师:
	年月日
实验报告内容基本要求及参考格式	
一、实验目的	
应用已经掌握的 Python 程序设计语言的相关知识,大致了解如	
何用 Python 实现 K 近邻分类算法,并创建一个自己的 KNN (K-	
Nearest Neighbor)分类器。对所设计的问题进行编程实现,从而达	

二、实验环境

Python3.5 jupyter

三、实验基本原理及步骤(或方案设计及理论计算)

1. 计算两点间距离

```
# 写一个函数计算两个点之间的距离

def distance(p1,p2):
    """pl and p2 are two ndarray;
    Find the distance between points pl and p2, then return the distance;
    """
    return np.sqrt(np.sum(np.square(p1-p2))) #对元素运算
```

根据两点间距离公式,直接返回即可。注意这样写的运算单位是单个坐标,很方便。

2. 找出最高频率项

```
def majority_vote(votes):
    """votes is a list;
    Return the most common element in votes"""
    votedic = {}
    mostvotes = None
    for vote in votes:
        if vote not in votedic:
            count = votes.count(vote)#创建计数字典
            votedic[vote] = count
            if count > votedic.get(mostvotes, 0):#如果大于mostvotes 则更新最大值
            mostvotes = vote

#print(votedic)
return mostvotes
```

这里我们创建一个频率字典,键值为类别-票数,同时利用 count 找出票数的最大值对应的键,最后返回这个键

3. 另一种高效方法

```
import scipy.stats as ss
def majority_vote_short(votes):
    """
    Return the most common element in votes
    """
    return ss.mode(votes)[0][0]
```

利用 ss 库可以高效找出频率最大的项,其中第一个[0]为频率最大的项的列表形式,第二个[0]为列表中的这一项的元素形式。

4. 找到临近邻居

```
def find_nearest_neighbors(p,points,k=5):
    p: a point;
    points: an array of points;
    k: an integer, default value is 5;
    Find the k nearest neighbors of point p and return their indices."""
    distances = np.zeros(points.shape[0])
# your code is here
    for i in range(len(distances)):
        distances[i]=distance(points[i],p)
    ind = np.argsort(distances)
    return ind[:k]
```

这里我们先计算 p 和 points 中的每个元素的距离,并进行升序排序,返回前 K 个最邻近邻居的**索引号**

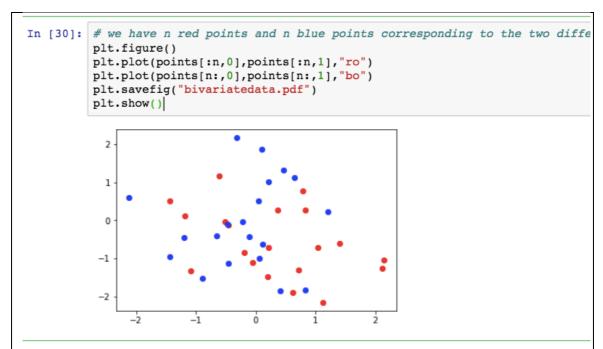
5. Knn 函数

```
def knn_predict(p,points,outcomes,k=5):
    """
    - p is the new point we'd like to classify
    - points are our existing data or our training data
    - outcomes are the classes to which these k points belong to."""
    # find k nearest neighbors
    ind = find_nearest_neighbors(p,points,k)
    return(majority_vote_short(outcomes[ind]))
# predict the class of p based on majority vote
```

利用前面产生的序列,对应 outcomes 的分类结果,再从中选出频率最高分类结果,完成预测

6. 产生模拟数据

这段代码的意思是产生 0+-1 区间的 5 个 2 维元素。



学习怎样预测网格;学习enumerate的使用; 学习怎样使原随后我们产生了50个二维随机点,并随机分为2类,并将图像存储到pdf中。

7. 学习怎样预测网格; 学习 enumerate 的使用; 学习怎样使用 numpy 中的 meshgrid.

```
# plot a prediction grid
# This means that once we've observed our data,
# we can examine some part of the predictor space and compute the class prediction for each
# point in the grid using the knn classifier.
# so instead of finding out how our classifier might classify a given point,
# we can ask how it classifies all points that belong to a rectangular region of the predictor sp
# meshgrid takes in two or more coordinate vectors, say one vector containing the x values,
 the other containing the y values of interest;
# it returns matrices, the first containing the x values for each grid point and the
# secoond containing the y values for each grid point.
def make_predictin_grid(predictors,outcomes,limits,h,k):
    """Classify each point on the prediction grid.
    (x_min, x_max, y_min, y_max) = limits
   xs = np.arange(x_min, x_max, h)
   ys = np.arange(y_min, y_max, h)
    xx, yy = np.meshgrid(xs, ys)
    prediction_grid = np.zeros(xx.shape,dtype=int)
    for i,x in enumerate(xs):
        for j,y in enumerate(ys):
            p = np.array([x,y])
            prediction_grid[j,i] = knn_predict(p,predictors,outcomes,k)
    return (xx,yy,prediction grid)
```

这里是对空间中每个点(网格)进行 knn 预测。其中 enumerate() 函数用于将一个可遍历的数据对象(如列表、元组或字符串)组合为一个索引序列,同时列出数据和数据下标,画出预测网格。Meshgrid 用于创建指定个数的**坐标矩阵。最后利用这些信息,预测结果保存到 prediction_grid中。**

8. 学习怎样画出预测网格

```
# a function used to plot the prediction grid

def plot_prediction_grid (xx, yy, prediction_grid, filename):
    """ Plot KNN predictions for every point on the grid."""
    from matplotlib.colors import ListedColormap
    background_colormap = ListedColormap (["hotpink","lightskyblue", "yellowgreen"])
    observation_colormap = ListedColormap (["red","blue","green"])

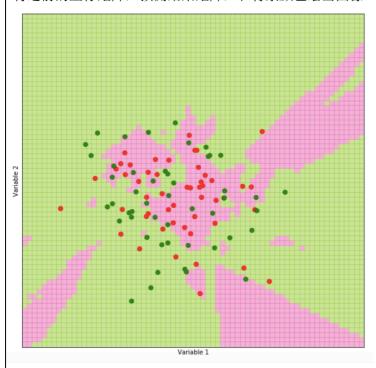
plt.figure(figsize = (10,10))
    plt.pcolormesh(xx, yy, prediction_grid, cmap = background_colormap, alpha = 0.5)
    plt.scatter(predictors[:,0], predictors [:,1], c = outcomes, cmap = observation_colormap, s = 50)

plt.xlabel('Variable 1'); plt.ylabel('Variable 2')
    plt.xticks(()); plt.yticks(())
    plt.xlim (np.min(xx), np.max(xx))
    plt.ylim (np.min(yy), np.max(yy))
    plt.savefig(filename)

其中主要代码是
```

plt.pcolormesh(xx, yy, prediction_grid, cmap = background_colormap, alpha = 0.5)

将之前的坐标矩阵, 预测结果矩阵, 和背景颜色绘出图像。

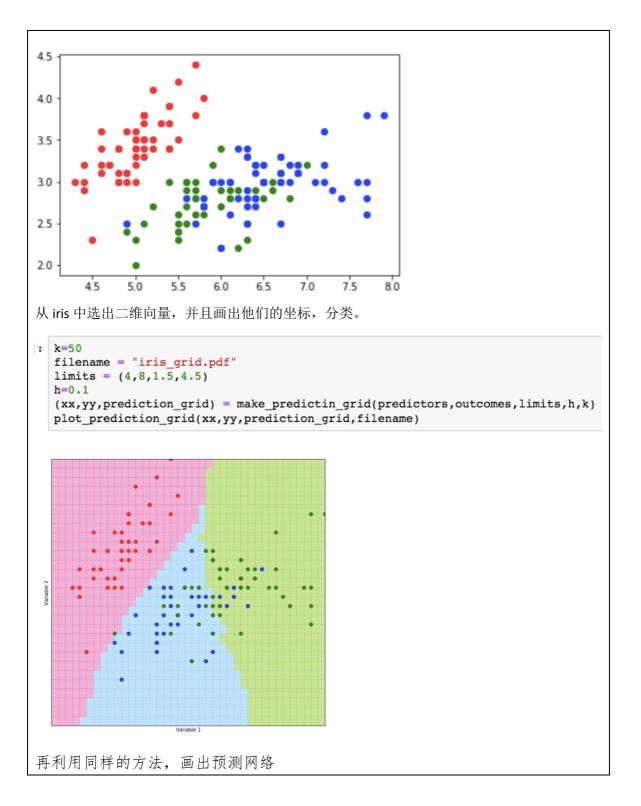


9. 在真实数据集上应用自己创建的 KNN 分类器

```
from sklearn import datasets
iris = datasets.load_iris()

predictors = iris.data[:,0:2] # all of the rows but only columns 0 and 1
outcomes = iris.target

plt.plot(predictors[outcomes==0][:,0],predictors[outcomes==0][:,1],"ro")
plt.plot(predictors[outcomes==1][:,0],predictors[outcomes==1][:,1],"go")
plt.plot(predictors[outcomes==2][:,0],predictors[outcomes==2][:,1],"bo")
plt.savefig("iris.pdf")
```



```
: (150,)
: sk predictions == my predictions
: array([ True, True, True, True, True, True,
                                            True, True,
       True, True, True, True,
                            True, True, True,
                                            True,
                                                 True
       True, True,
                                            True,
                                                 True,
                                            True,
                                                 True
       True, True, True, True, True, True,
                                            True,
       True, True, True, True,
                            True, True, True,
                                            True,
                            True, True, True, False,
True, True, True, True,
       True, True, True, True,
       True, True,
                       True,
                 True,
       True, True, True, True, False, True,
       True, True,
                 True, True, False, True, True,
                                            True,
       True, True, True, True, True, True,
                                            True, True,
                            True, True, True,
       True, True,
                 True, True,
                                            True,
       False, True, True, True, True, True, True,
       True, True,
                 True, True,
                            True, True,
                                      True,
                                            True,
       True, True, True, True, True, True, True,
                                            True, True,
            True, True, True, True, True, True, True,
       True,
       True, False, True, True, True, False])
这里可以看到, 我们的预测结果和官方预测结果稍有不同
print(100*np.mean(sk_predictions == my_predictions))
   # our predictions and the scikit predictions agree 96% of the time
   96.0
]: print(100*np.mean(sk_predictions == outcomes))
   83.33333333333334
]: print(100*np.mean(my_predictions == outcomes))
   84.6666666666667
我们的预测结果正确概率是 96%
官方均方误差为83.3%
而我们的均方误差为84.7%,稍大一些
四、实验结果分析及回答问题(或测试环境及测试结果)
[]: p1 = np.array([1,1])
    p2 = np.array([4,4])
    print(distance(p1,p2))
    p1 = np.array([0,3])
    p2 = np.array([4,0])
    print(distance(p1,p2))
    4.242640687119285
    5.0
两点间距离计算正确
```

```
# test your function
votes = [1,2,3,1,2,3,1,2,3,3,3,3]
print(majority_vote(votes))
```

3

最高频率项也正确

```
points = np.array([[1,1],[1,2],[1,3],[2,1],[2,2],[2,3],[3,1],[3,2],[3,3]])
    p = np.array([2.5,2])
    ind = find_nearest_neighbors(p,points,2)
    print(points[ind])

[[2 2]
    [3 2]]
```

找出了最邻近的点

```
In [25]: outcomes = np.array([0,0,0,0,1,1,1,1,1])
    p = np.array([2.5,2.7])
    knn_predict(p,points,outcomes,k=2)
```

Out[25]: 1

预测结果为1

总结:

通过这次实验,了解了 knn 分类器的原理,以及 numpy 的编程技巧, mpplot 画图的技巧。