无监督学习_聚类_吴恩达_机器学习笔记

1、无监督学习

数据不带有任何标签。

聚类算法:通过算法找到隐含的数据结构形成的簇。

聚类算法的用途:市场用户分群、社交网络分析(找到关系密切的群体)、计算机集群重新布局网络和资源分配、天文学中的星系分类。

评估聚类算法除了算法本身:还可以将原本带标签的数据先去掉标签,然后通过聚类评估的分类,与原来的标签进行比对评估,以此来看聚类算法的效能。

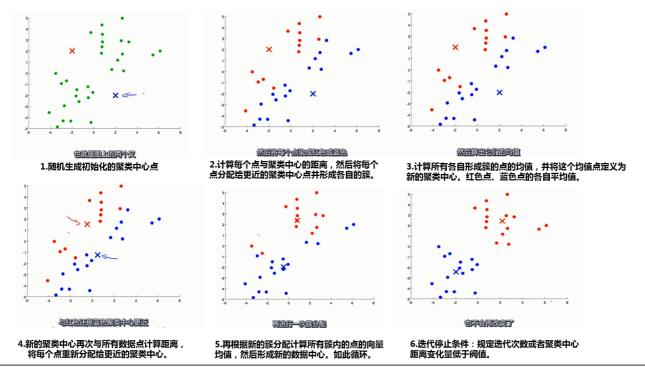
2、K_means算法

2.1 K means算法步骤

聚类算法中K均值算法是最常见的一种,下面将通过案例说明K均值算法的具体过程:

- 第一步:随机生成多个聚类中心。聚类中心随机生成的个数取决于前期定义的聚类数量。
- 第二步:K均值算法会经过两个重要步骤,一个是簇分配(遍历每个样本并计算距离,然后根据每个样本 离初始聚类中心的距离将其分配到其中某一个簇)。
- 第三步:是移动聚类中心。根据新分配的簇,计算所有点的距离的平均值,然后就会找到每个簇新的聚类中心点。
- 第四步: 计算新的聚类中心点和所有的点的距离, 并重新分配簇, 然后循环将簇的新中心计算出来。
- 循环迭代的停止条件: 规定的迭代次数或者聚类中心的距离变化量低于阀值。阀值可以是0或者一个很小的实数。

K均值算法的核心步骤



2.2 算法步骤规划

#输入选择

- 1. K值选择
- 2. 不含label的数据集

x属于n维实数向量,不是n+1维实数向量

- # 随机选择K个聚类中心u1,u2.....uK
- # 定义for循环嵌套如下

######簇分配步骤#######

fro i = 1 in m:

- # c(i)表示第1到k个距离某个聚类中心x(i)最近的训练样本,c(i)是一个1到k的数
- # 分配训练样本到各自的簇

######移动聚类中心#######

for k=1 in K :

uk:计算簇内所有点的均值

两种计算簇分配的方法:

- 1. 第一个方法是计算某个样本距离所有的初始聚类中心谁更近,然后就开始分配每一个样本到最近的聚类中心并形成簇 $\min_k \|x^i \mu_k\|_{,\,\,$ 求某个样本到所有聚类中心的最小的那个距离,作为簇分配依据。
- 2. 第二个方法是计算距离的平方。 $min_k ||x^i \mu_k||^2$ 。 然后将最小的聚类中心的标签分配给该样本。一般第二个办法更常用。

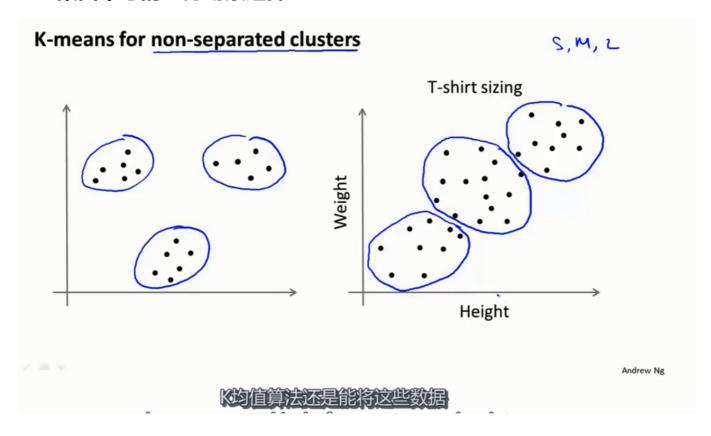
计算均值的步骤如下:

- 假设现有 $x_{(1)}, x_{(3)}, x_{(5)}, x_{(8)}$ 4个样本均为n维实数向量。
- 通过簇分配以后,他们的簇标签均为 $c^1=2, c^3=2, c^5=2, c^8=2$
- 计算多个向量的平均值,其中平均值也是一个向量,这个就是新的聚类中心。

$$\mu_2 = \frac{1}{4} \left(x^{(1)} + x^{(3)} + x^{(5)} + x^{(8)} \right), x^{(i)} \in \mathbb{R}^n$$

问题:假设聚类中心计算出来以后,并不在该簇的中心点,有可能在簇的外面,这时候通常的做法是重新随机初始化新的聚类中心。或者是移除那个没有点的聚类中心。

2.3 聚类中心的业务场景选择



有时候,聚类中心并不像左图那样明确的把数据分成非常明显的簇。但是根据业务场景和需求,仍然可以将数据分成不同的簇。这非常取决于对业务场景的理解。

3、优化目标

优化目标函数的作用:帮助K均值算法找到最优的簇,并且避免局部最优解。

K均值代价函数表示如下:

三个重要参数:

- 2. u_k 表示第k个聚类中心的位置。
- 3. $u_{c^{(i)}}$ 表示 \mathbf{x} (i)所属的那个簇的聚类中心。 假设 \mathbf{x} (i)划分到了第5个簇,那么 \mathbf{x} (i) = 5,即 $u_{c^{(i)}}=u_{5}$ 。 这里指的就是第5个簇的聚类中心。

K均值算法的代价函数表示如下:

$$J(c^{(1)}, \dots, c^{(m)}, \mu_1, \dots, \mu_K) = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m ||x^{(i)} - \mu_{c^{(i)}}||^2$$

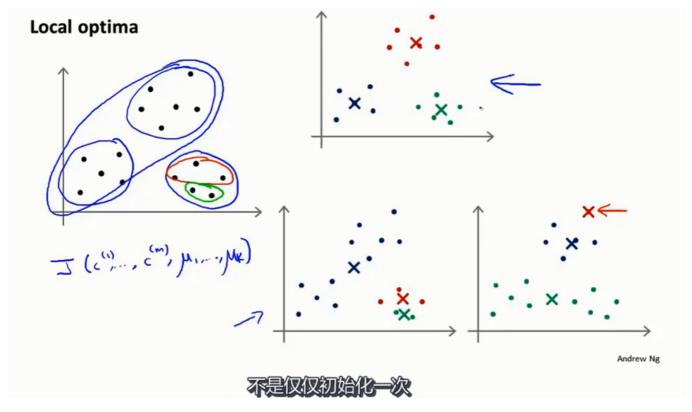
$$\min_{\substack{c^{(1)}, \dots, c^{(m)}, \\ \mu_1, \dots, \mu_K}} J(c^{(1)}, \dots, c^{(m)}, \mu_1, \dots, \mu_K)$$

及均值算法最小化的代价函数

即每个样本到自己的聚类中心的距离的平方的平均值。通过这个代价函数,需要找到的参数就是每个样本归属最终簇的索引c(i)和每个聚类中心的位置u(i)。这些参数能够最小化代价函数。

4、多次随机初始化的场景选择

随机初始化的错误选择,将会导致代价函数陷入局部最优而非全局最优,因此,随机初始化需要选择一套固定的方法来避免掉入局部最优。



上图的三个图很好的解释了什么是局部最优,什么是全局最优。

解决这个问题的方法就是:

做多次的随机初始化,然后进行聚类,选择最好的聚类结果。多次的随机初始化,可能选择的结果是50-1000次的范围。用每次随机初始化后最终的聚类结果的代价函数做选择,选择代价函数最小的作为最终的聚类结果。

a = 100

for i in a:

- # 随机初始化聚类中心100次
- # 计算每一次的聚类结果的代价函数11,32,......, J100
- # 比较的最小值
- # 选择最小的代价函数对应的聚类算法的参数作为最终的算法参数

特别注意:当K值选择很大的时候,没必须随机初始化100次以上,有可能10次以内就会收敛一个相对很稳定的结果。再随机初始化也不会有多大变化。

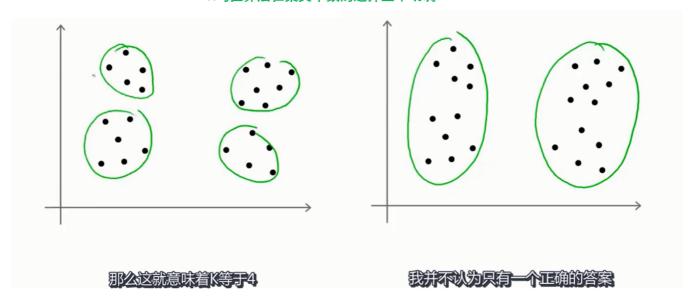
当聚类个数相对较小,比如在2-10之间的时候,那么大量的随机初始化的效果才会非常明显。

5、选择聚类数量

在K均值过程中,选择聚类数量,实际上是一个和业务具体环境高度相关的问题。观察可视化的聚类过程和聚类算法的输出,是两个常用的办法。

比如如下图,到底是选择四个聚类还是两个聚类,看起来都是对的:

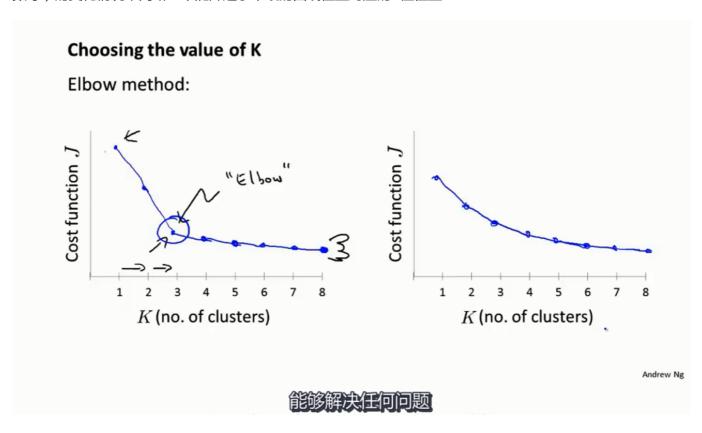
K均值算法在聚类个数的选择上不明确



5.1 肘部法则选择聚类数量

'肘部法则'是一个相对比较好的可视化的观察聚类效果的方法:

这个法则实质上是通过可视化K值的不同选择和对应的代价函数(或者是其他聚类评价指标如互信息、轮廓系数等)的变化情况来判断一个陡降趋于平缓的曲线位置对应的K值位置:

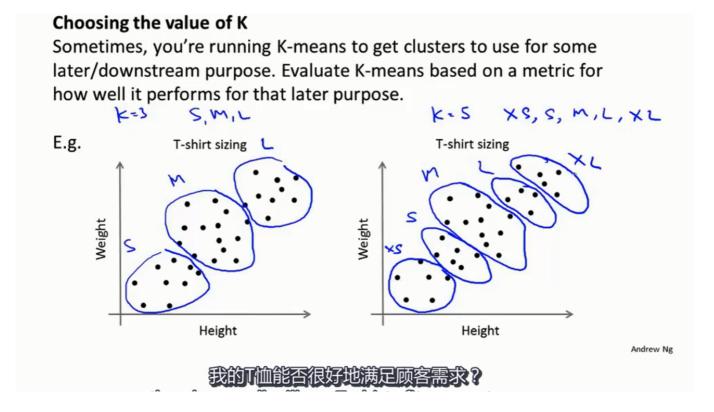


如上图左图,K=3就是类似于手的肘部位置,这个位置以后的代价函数变化趋于平缓的下降,因此建议选择聚类个数为3。这个也称为这条曲线的拐点。

但是,如果曲线作图以后的状态是右边这样的趋势,并不能找到一个好的肘部,整个变化趋势是平缓的,并没有拐点出现。这就是肘部法则的缺点,这个办法不能帮助我们解决所有问题。因此是一种可选的尝试方案。

5.2 基于业务场景的聚类数量选择

以制作T恤为案例,采集了一批不同身高、体重等身体指标的用户数据做无监督聚类算法,试图评估到底应该聚类多少个聚类中心作为不同尺寸的T恤的型号标准。



- 左图中,目标是为了制造三类的T恤型号,S,M,L即可。那么聚类数量可以设置为3。
- 右图中,目标是为了制造三类的T恤型号,XS,S,M,L,XL即可。那么聚类数量可以设置为5。

尺码多了,生成的配套设施和流程增多,库存型号增多,业务成本上升,是否足以支撑?这些都是可以思考的一个角度。