فرهاد دلیرانی ۹۶۱۳۱۱۲۵

dalirani@aut.ac.ir dalirani.1373@gmail.com از آنجایی که در تمرینها به ورژن خاصی از پایتون اشاره نشده است، تمرینها را با پایتون ۳٫۶

نوشتم. همین طور از پکیجهای زیر استفاده کردم:

- Pandas جهت خواندن فایلهای ورودی
 - Matplotlib جهت رسم نمودار
- Numpy جهت محاسبات بر روی آرایهها

سوال ۱)

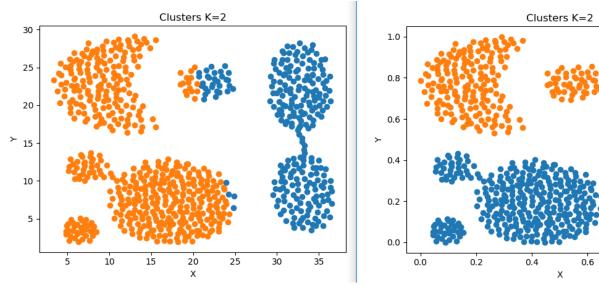
Median برابر با وسط دیتاهای مرتب شده است. میانه الزاما بخشی از داده ها نیست به طور مثال وقتی تعداد داده ها زوج است از دو مقدار وسط میانگین می گیریم. هنگام استفاده از میانگین کلاسترها فشرده تر کلاسترها متمایل به دایره (ابر دایره) شدن دارند. ولی هنگام استفاده از میانه کلاسترها فشرده تر هستند و بیشتر داده ها به مرکز بسیار نزدیک هستند و تعدادی کمی از داده ها از مرکز فاصله دارند. از آن جایی که میانه وسط داده های مرتب شده است تاثیر داده های پرت بر آن بسیار کمتر از میانگین است و در برابر داده های پرت همهای پرت که همه کی داده ها برای تعیین Centroid مورد استفاده قرار می گیرد.

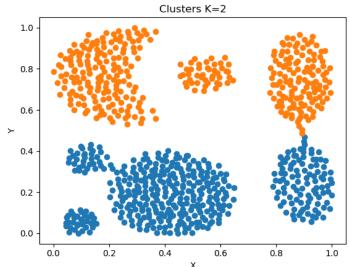
در روش Modes از Mode برای ایجاد Dimension برای دادههای استفاده می شود. Mode هر Dimension برابر با مقداری است که به تعداد بیشتری رخ داده است. که برای دادههای Categorical مناسب است. در حالی که میانگین از دادههای حقیقی استفاده می کند و در صورتی که دادهها Categorical باشند با توجه به اینکه از نوع Nominal و یا Categorical هستند باید آنها را به عدد مناسب تبدیل کنیم. در میانگین همهی دادهها به یک اندازه وزن داده می شوند در حالی که در Modes دادهای که بیشتر رخ داده وزن داده می شود. خوشهها در Modes فشرده تر روش میانگین هستند.

سوال ۲)

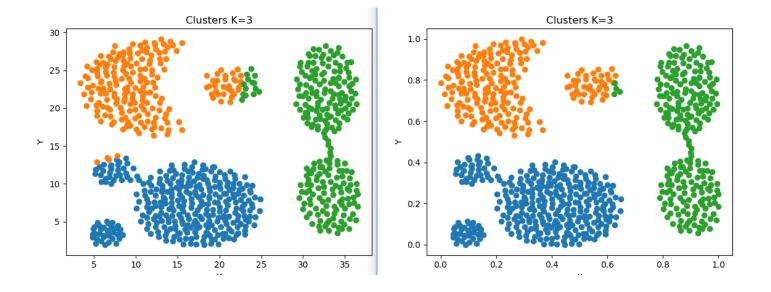
در problem2.py کدی است که در آن از تابعهای کدیهایی که برای پاسخ به سوالهای پنج و شش نوشتهام استفاده کردهام، به همین دلیل آن تابعها را در این سوال توضیح نمیدهم و در سوال ۵ و ۶ به آنها می پردازم، در این سوال یک بار دادههای فایل data2 را برای خوشهبندی به تابع k-means که نوشتهام می دهم و بار بعد آن دادهها را نرمالسازی می کنم و بعد آنها را خوشه بندی می کنم. در زیر نتایج را مشاهده می کنید (برای ایجاد شرایط یکسان و مقایسه کردن در هر دو حالت دادههای یکسانی به عنوان Centroidها انتخاب شدهاند):

برای K=2





برای K=3



همینطور که مشاهده می شود خوشه ها در دو حالت متفاوت هستند. دلیل این موضوع آن است که K-means بر اساس فاصله اقلیدسی است و بر اساس این فاصله خوشه ها را تشکیل می دهد. وقتی نرمال سازی می کنیم فیچرهای مختلف با مقدارهای متفاوتی Scale می شوند و همه ی فیچرها با یک عدد یکسان Scale نمی شوند به همین دلیل فاصله ها تغییر می کند و خوشه های متفاوتی به دست می آید.

سوال ۳)

در الگوریتم Single Link برای سنجیدن فاصله ی بین دو کلاستر فاصله ی بین دو نقطه از دو کلاستر را در نظر می گیرند به طوری که فاصله ی بین دو کلاستر حداقل شود، این معیار سایر نقاط درون دو کلاسترها را در نظر نمی گیرد. اگر نقطه های دیتاست را در الگوریتم Single Link بر اساس ترتیبی که در الگوریتم انتخاب و با هم merge می شوند وصل کنیم یک درخت اساس ترتیبی که در الگوریتم انتخاب و با هم Minimum Spanning Tree

در الگوریتم Complete Link برای سنجیدن فاصله ی بین دو کلاستر فاصله ی بین دو نقطه از دو کلاستر را در نظر می گیرند به طوری که فاصله ی بین دو کلاستر حداکثر شود، این معیار سایر نقاط درون دو کلاسترها را در نظر نمی گیرد. در این الگوریتم نسبت به Single Link کلاسترها کم تر تمایل به رشد در درازا دارند.

هر دو به Outliers حساساند به همین دلیل برای از بین بردن حساسیت نسبت به دادههای پرت می توان از Average Link استفاده کرد. Single Link دادهها پرت را دیرتر با سایر خوشهها ترکیب می کند به همین سبب نسبت به Single Link حساسیت کمتری به داده ی پرت دارند.

هر سه الگوریتم سقف پیچدگی زمانی $O(N^2Lg(N))$ دارند که البته میتوان Single Link مرسه الگوریتم سقف پیچیدگی زمانی $O(N^2)$ رساند.

حد بالای هزینهی محاسباتی $O(N^2Lg(N))$ اینگونه به دست میآید:

 $O(n^2)$ برای ساخت ماتریس فاصلهها، برای هر داده فاصلهی سایر نقطهها به آن نقطه را مرتب کنیم $O(N^2 Lg(N))$ به هزینهی $O(N^2 Lg(N))$ را دارد. حداکثر $O(N^2 Lg(N))$ به موزیسانی $O(N^2)$ و ابرابر با $O(N^2)$ قابل انجام است که هزینهی به روزرسانی $O(N^2)$ را دارد. در نتیجه حد بالا برابر با $O(N^2 Lg(N))$ می شود.

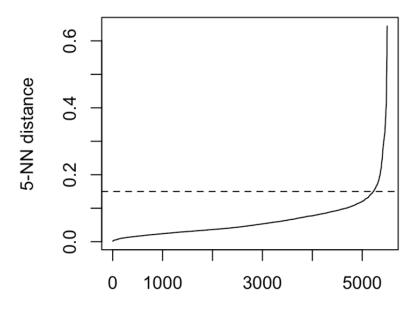
سوال ۴)

دو معیاری که نقش مهمی در تعیین خروجی دارند معیارهای زیر هستند:

- EPS: این معیار شعاع دایرهی همسایگی را مشخص می کند.
- MNP: حداقل نقاط درون دایره که مشخص میکند آن نقطه ی مرکز دایره Core است یا boundary که در هنگام تشکیل کلاستر استفاده می شود.

روشهای مختلف برای تعیین این دو مقدار موجود است. در زیر روشی که در مقالهی DBSCAN ذکر شده است را توضیح می دهم:

ابتدا یک مقدار برای MNP انتخاب می کنیم و بعد K Nearest Neighbors هر نقطه در دیتاست را پیدا می کنیم که K را برابر با MNP قرار می دهیم. بعد از پیدا کردن K همسایه ی نزدیک به هر نقطه، میانگین فاصله ی نقطه از K همسایه اش را به دست می آوریم. سپس قاصله های به دست آمده را به صورت صعودی مرتب می کنیم و نمودار آن را رسم می کنیم. تصویر زیر را به عنوان مثال در نظر بگیرید که MNP و K برابر با K در نظر گرفته شده اند و بعد از آن میانگین فاصله ی نقطه ها تا K نزدیک ترین همسایه اش به دست آمده است و بعد از مرتب سازی رسم شده اند :



Points (sample) sorted by distance

برای انتخاب EPS (شعاع دایره) به نمودار نگاه می کنیم و محلی که میزان فاصله به مقدار زیادی نسبت به قبل تر تغییر کرده است را پیدا می کنیم و از آن نقطه یک خط عمود بر محور عمودی رسم می کنیم. محل برخورد آن خط با محور عمودی برابر با EPS مناسب برای کلاسترینگ است. که در تصویر بالا چیزی در حدود ۰,۱۵ است.

اکنون می توانیم به ازای MNP مشخص یک EPS مناسب پیدا کنیم. برای پیدا کردم MNP می توان شهودی عمل کرد و یا برای مقادیر مختلف MNP میزان EPS را به دست آورد و کلاسترینگ را انجام داد و بر اساس تابع ارزیابی مانند MNP ، SSE مناسب را انتخاب کرد.

سوال ۵)

کدهای این قسمت در فایلهای problem5-a.py و problem5-b.py قرار دارد.

بخش الف)

برای این بخش تابعهای زیر را نوشتهام:

```
def euclidean_distance(p, q):
```

Euclidean Distance Between two points
:param p: a d-dimentional point
:param q: a d-dimentional point
:return: a scalar Euclidean Distance Between point p and

:return: a scalar, Euclidean Distance Between point p and q

این تابع دو نقطهی d بعدی را می گیرد و فاصله ی اقلیدسی بین آنها را محاسبه می کند.

def davies_bouldin_index(clusters):

Davies Bouldin Index, for measuring quality of clusters

:param clusters: a list numpy list which demonstrates

points in different clusters

:return: a scalar number

این تابع دادهها را در لیستهای جداگانهای میگیرد، هر لیست یک کلاستر را نشان میدهد. سپس بر اساس رابطههای زیر میزان معیار Davies-Bouldin Index را محاسبه می کند:

$$S_i = \left(rac{1}{T_i}\sum_{j=1}^{T_i}\left|X_j - A_i
ight|^p
ight)^{1/p}$$

$$R_{i,j} = rac{S_i + S_j}{M_{i,j}}$$

$$D_i \equiv \max_{j
eq i} R_{i,j}$$

If N is the number of clusters:

$$\mathit{DB} \equiv rac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} D_i$$

```
def kmeans(X, k, max_iter=100):

This function is a K-means clustering algorithm

:param X: Input dataset

:param max_iter: maximum number of iterations that clustering algorithm

does to coverage

:return: Return Davies Bouldin cost for each iteration, clusters, Centroids for each iteration

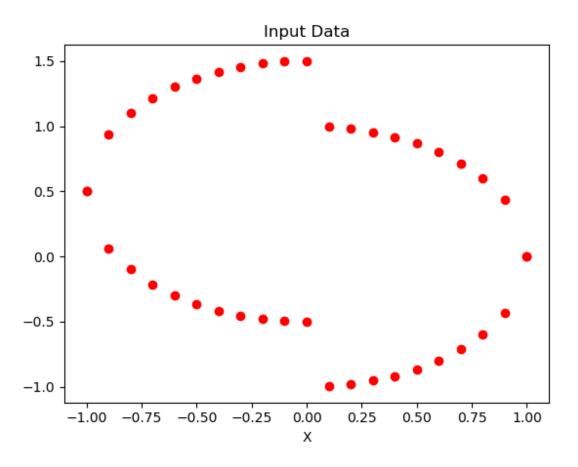
if a cluster become empty, exit function by returning None, None, None
```

این تابع الگوریتم K-mean است، X دادههای ورودی است ، K تعداد کلاسترهایی است که میخواهیم الگوریتم K-mean به آن تعداد خوشه ایجاد کند. خروجی این تابع مقدارهای زیر است:

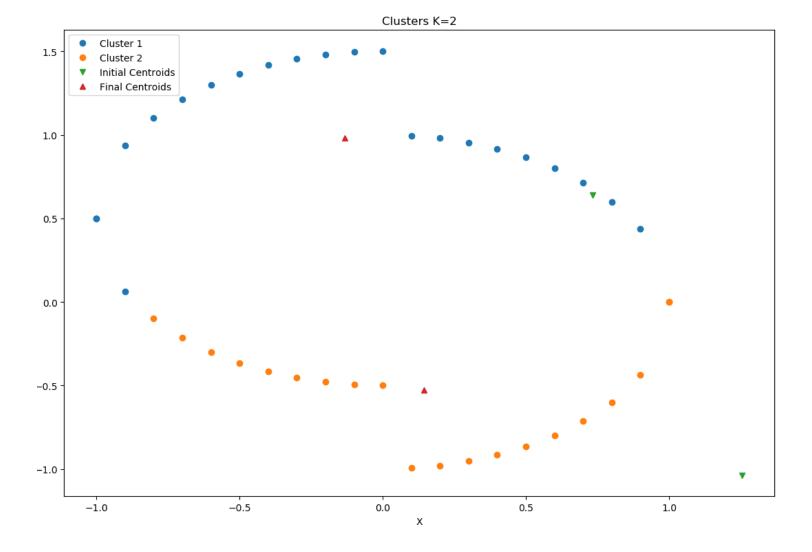
- مقدار Davies-Bouldin Index در هر Davies
 - K کلاستر به دست آمده ی نهایی
 - مقدار Centroid ها در هر Tteration

در قسمت نهایی کد تابع های مختلف بالا را فراخوانده ام و نتایج زیر را به دست آورده ام:

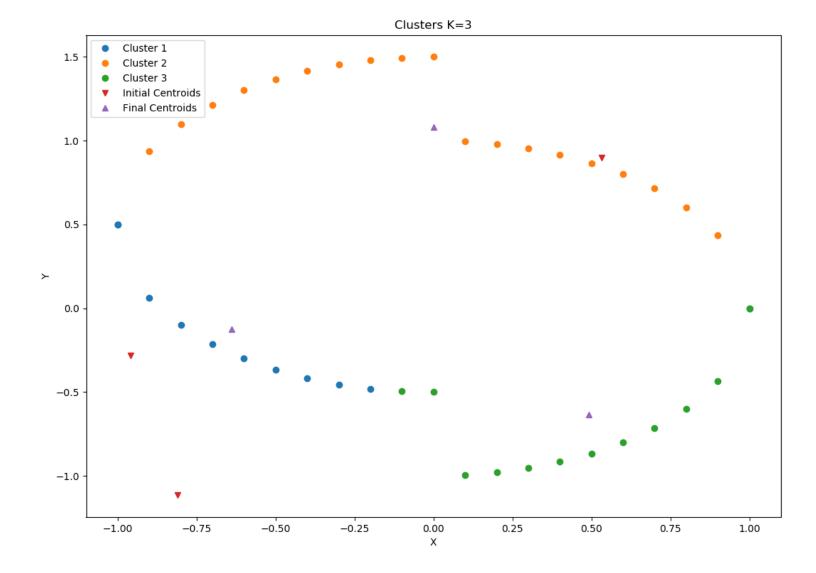
دادههای ورودی:



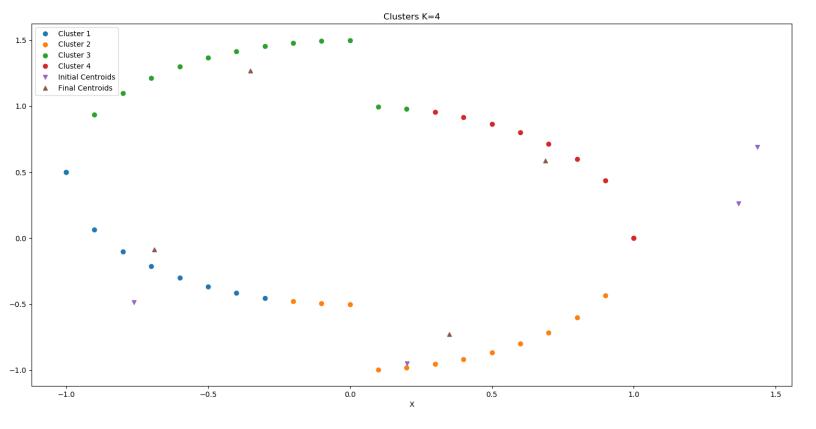
کلاسترهای به دست آمده به ازای K=2



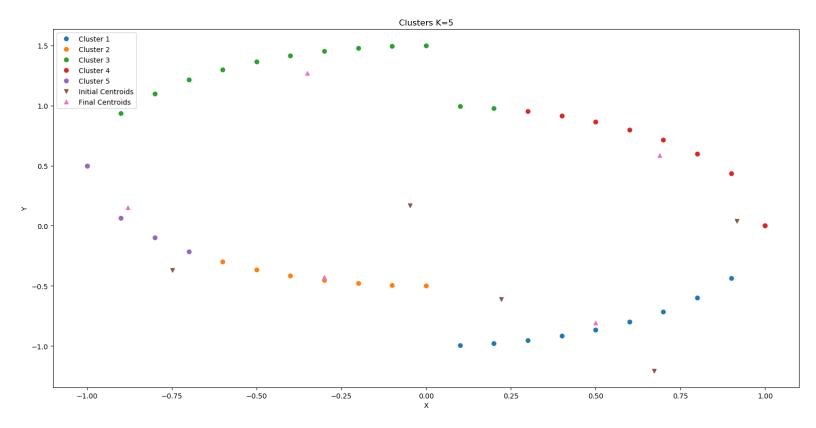
کلاسترهای به دست آمده به ازای K=3



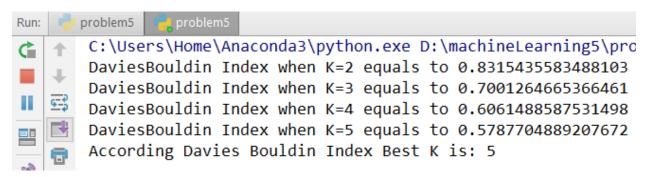
کلاسترهای به دست آمده به ازای K=4



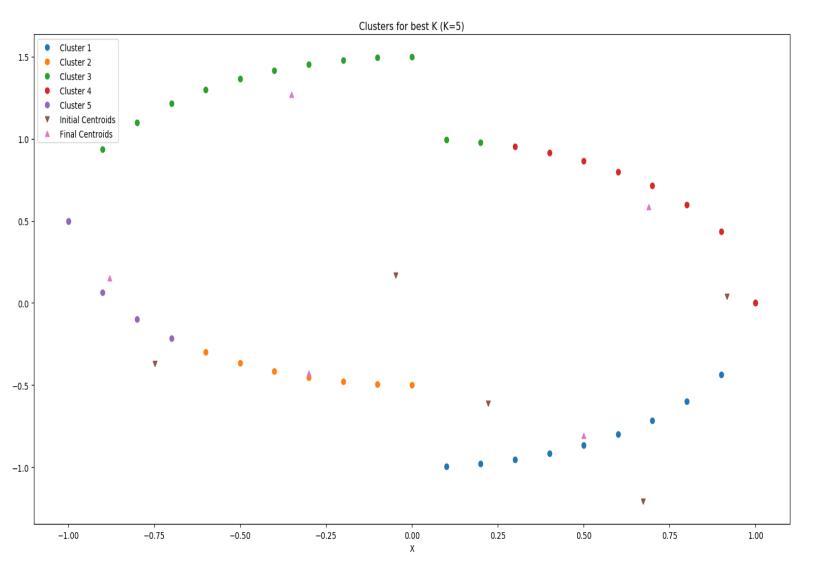
کلاسترهای به دست آمده به ازای K=5

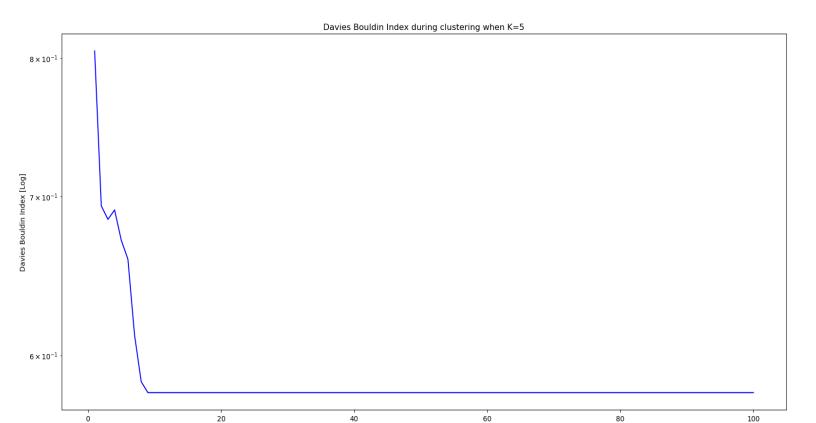


در زیر میزان معیار Davies-Bouldin Index را برای K های مختلف مشاهده می کنید:



که از آنجایی که K=5 کمترین میزان Davies-Bouldin را دارد آن را انتخاب می کنیم که در زیر کلاسترهای نهایی زمانی که K=5 است و میزان DB در هر Iteration را مشاهده می کنید.





Iteration

خش ب)

کدهای این قسمت در problem5-b.py قرار دارد. برای انجام این قسمت تابعهای زیر را نوشتهام:

```
def euclidean_distance(p, q):
    """
    Euclidean Distance Between two points
    :param p: a d-dimentional point
    :param q: a d-dimentional point
    :return: a scalar, Euclidean Distance Between point p and q
"""
```

این تابع دو نقطهی d بعدی را می گیرد و فاصلهی اقلیدسی بین آنها را محاسبه می کند.

def plot_k_nearest_neighbor_distances(X, k):

This Function finds K-Nearest-Neighbour for all points in dataset and calculates average distance of all points to their KNN. After that it plots sorted distances, form plot we can find out proper EPS for given MNP(MNP==K)

:param X: Dataset, a numpy ndarray
:param k: first k nearest neighbour

:return: None

ппп

این تابع طبق روشی که در سوال ۴ شرح داده شده است، K نزدیک ترین همسایه ی همه ی نقاط در دیتاست را به دست می آورد و سپس میانگین فاصله ی هر نقطه تا K نزدیک ترین همسایهاش را به دست می آورد. بعد از آن فاصله های به دست آمده را صعودی مرتب می کند و بعد نمودار آن را رسم می کند. نمودار امکان انتخاب EPS مناسب را می دهد.

def neighbours_of_points(X, eps):

This function find neighbours for all points. Neighbours of a point are points that their distance to the point is less equal to EPS

:param X: a numpy array which shape m*d. m point each d dimensions.

:param eps: is radios of a circle centered at a point which determines neighbourhood of the point.

:return: a list of lists, each internal list determines indexes of neighbours of a point

این تابع همسایههای تمام نقاط موجود در دیتاست را پیدا می کند. همسایههای یک نقطه، نقاطی هستند که فاصله آنها کمتر مساوی EPS است. خروجی یک list از list ها است که لیست ا ام حاوی ایندکس همسایههای نقطه ی ا ام در دیتاست است.

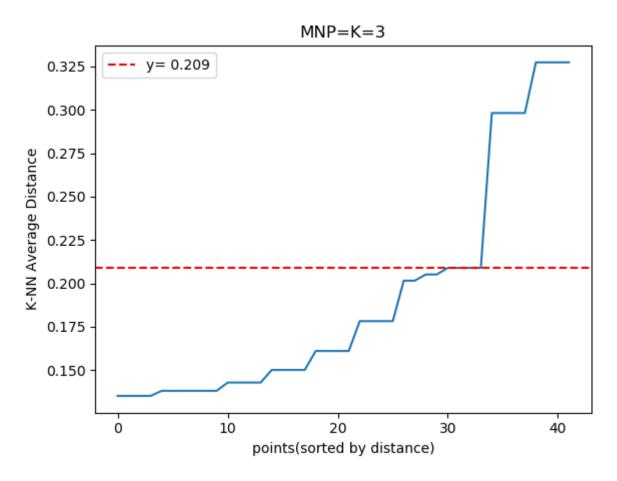
این تابع خروجی تابع قبل که همسایگیهای هر نقطه از دیتاست است را میگیرد و با توجه به MNP مشخص می کند آن نقطه و دایره ی آن از نوع Core یا Boundary است.

این تابع دو معیار EPS و MNP را همراه با دیتاست می گیرد و با استفاده از الگوریتم DBScan کلاسترینگ را بر روی دادهها انجام می دهد.

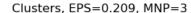
خروجی این تابع دو list است، لیست اول لیستی از لیستها است که هر لیست یک کلاستر است، لیست دوم دادههایی هستند که به عنوان outlier و یا noise تشخیص داده شده اند و جز هیچکدام از کلاسترها نیستند.

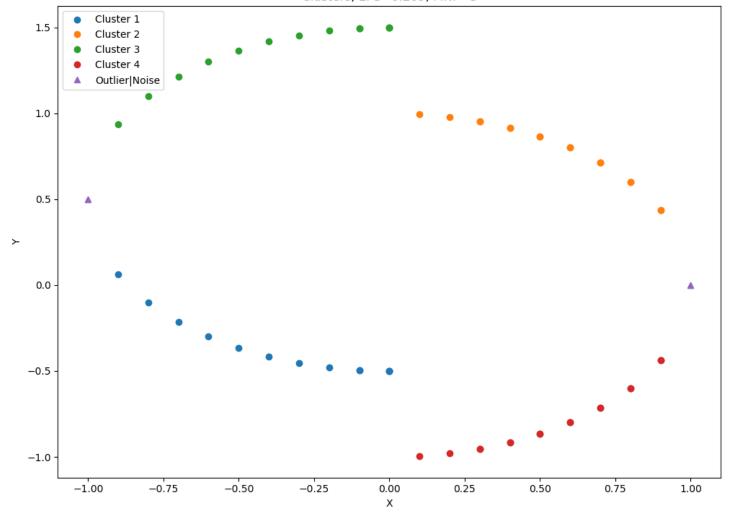
در ادامه کد هم دادهها از فایل خوانده شدهاند و تابعهای بالا بر روی آنها فراخوانی شده است و در آخر کلاسترها با رنگهای مختلفی نمایش داده شدهاند. در زیر خروجیهای برنامه را مشاهده می کنید:

طبق روش توضیح داده شده در بالا و در سوال ۴ برای انتخاب پارامترها، در تصویر زیر میانگین فاصله ی نقطههای درون دیتاست تا K نزدیک ترین همسایههایشان را مشاهده می کنید که بر اساس مقدار به صورت صعودتی مرتب شده اند و بعد نمودار آنها رسم شده است. همین طور که مشاهده می شود هنگامی که مقدار محور عمودی برابر با ۲۰۹۰ است جهش بزرگی در فاصله ی میانگین رخ می دهد به همین دلیل ۲۰۹۰ را عنوان EPS زمانی که MNP برابر با ۳ است انتخاب می کنیم.



بعد از فراخوانی DBSCAN با پارامترهای EPS=0.209 و MNP=3 و DBSCAN داده ها به ۴ کلاستر تقسیم می شوند که با دایره و با رنگهای متفاوت نمایش داده شده اند و همین طور دو عدد از داده ها به عنوان Noise و یا Outlier تشخیص داده می شوند که با مثلث مشخص شده اند.





بخش ج)

در قمست الف از k-means استفاده کردیم که باید تعداد کلاسترها را خودمان پیدا می کردیم همین طور انتخاب تصادفی centroids های اولیه نقش بسیار مهمی در تعیین کلاسترها داشت و داده ها به درستی خوشه بندی نشدند. در این روش Δ کلاستر با توجه به معیار از سایر Δ ها بهتر بود. ولی در DBScan با یک روش ابتکاری توانستیم پارامترهای مناسب MNP و Δ را پیدا کنیم و همین طور نیازی به مشخص کردن تعداد کلاسترها نیست. همین طور این الگرویتم دادههای

Outlier/Noise را تشخیص داد که منجر به دست آمدن کلاسترهای مناسبی شد. در این روش ۴ کلاستر به دست آمد و همین طور ۲ داده ی نویز/پرت، که از نتیجه ی به دست آمده در قسمت الف بسیار بهتر است.

```
بخش الف)
```

کدهای این بخش در فایل problem6-a.py قرار دارد. برای انجام این بخش تابعهای زیر را نوشتهام:

```
def euclidean_distance(p, q):
    """
    Euclidean Distance Between two points
    :param p: a d-dimentional point
    :param q: a d-dimentional point
    :return: a scalar, Euclidean Distance Between point p and q
    """
    import numpy as np

dis = np.sqrt(((p-q)**2).sum())
    return dis
```

این تابع فاصلهی اقلیدسی بین دو نقطهی d بعدی را محاسبه می کند.

این تابع مجموع مربع خطاها را برای یک یا چند کلاستر محاسبه میکند که از این معیار برای انتخاب یک کلاستر از میان دو کلاستر برای تقسیم کردن استفاده میکنیم.

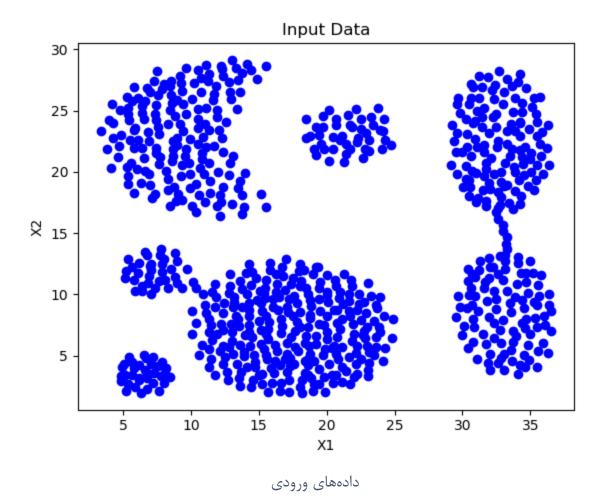
این تابع، الگوریتم خوشهبندی K-means است که در سوال قبل از آن استفاده کردیم و آن را توضیح دادیم.

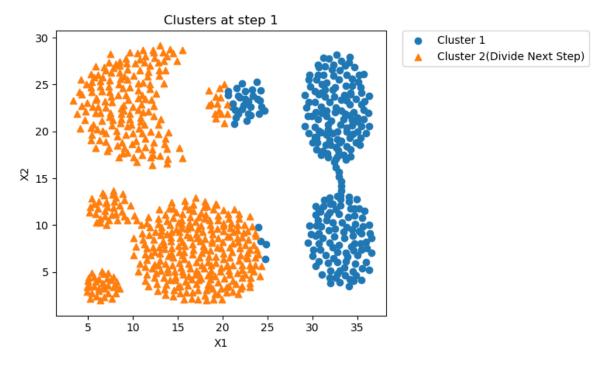
```
def top_down(X, n):
    """

This function uses a top-down method, in each step it divides data to two cluster
    with k-means (k=2), then it selects a cluster with higher SSE, and it do the same
    on it, it continue to breaking until it reach a cluster with one point or it reach
    the limit of dividing steps(input argument 'n')
    :param X: Input dataset
    :param n: limit of number of dividing steps that is done on dataset
    :return: clusters
    """
```

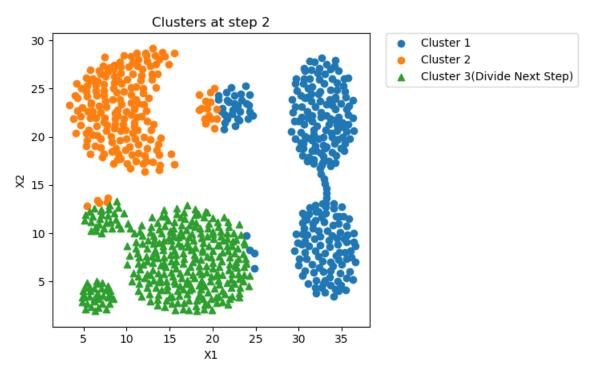
در ادامهی کد فایل دادهها خوانده شده اند، سپس تابعهای معرفی شده در بالا فراخوانده شدهاند.

در زیر خروجیهای برنامه را مشاهده می کنید:

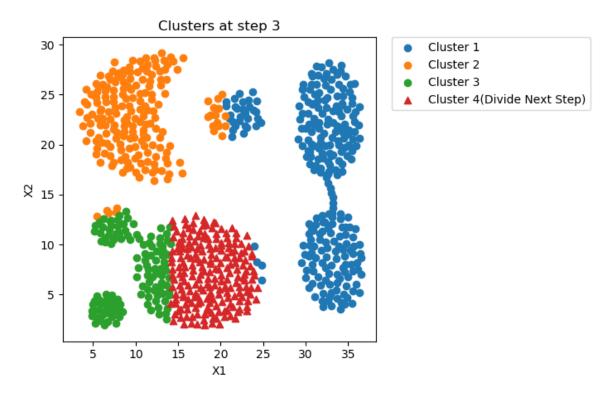




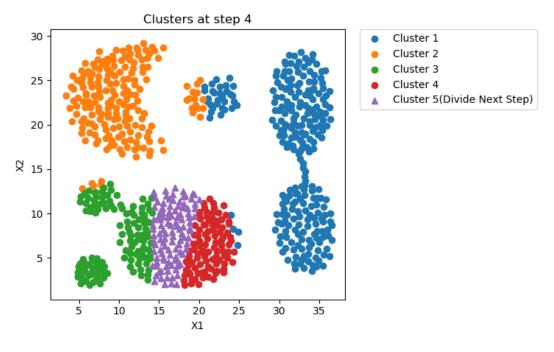
کلاسترها در مرحلهی اول تقسیم دیتاست



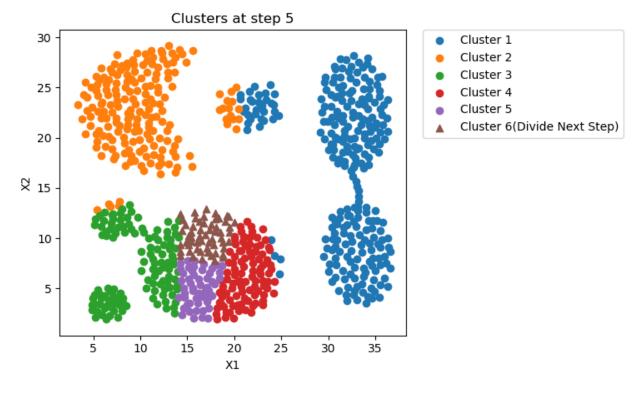
کلاسترها در مرحلهی دوم تقسیم دیتاست



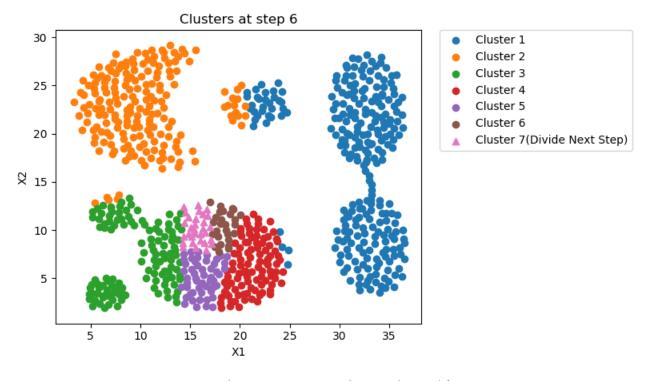
کلاسترها در مرحلهی سوم تقسیم دیتاست



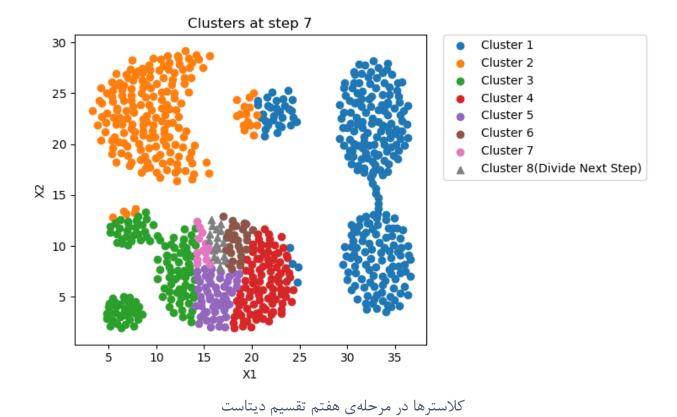
کلاسترها در مرحلهی چهارم تقسیم دیتاست

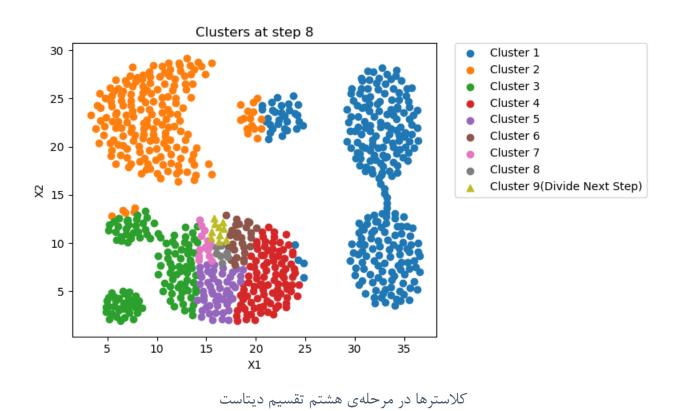


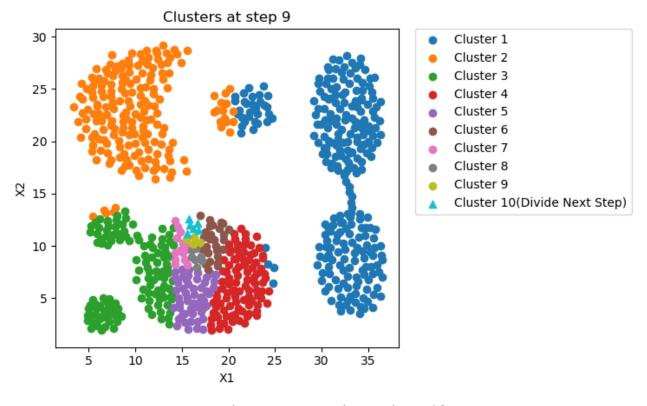




کلاسترها در مرحلهی ششم تقسیم دیتاست







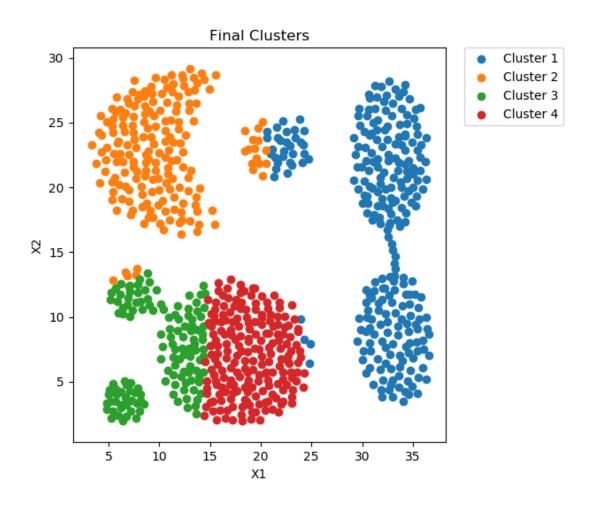
کلاسترها در مرحلهی نهم تقسیم دیتاست

بخش ۶-b)

کدهای این بخش در فایل problem6-b.py موجود است. برای انتخاب خودکار تعداد خوشهها طبق روش زیر عمل کردهام:

بعد از تقسیم داده ها در هر مرحله دو خوشه به دست می آید که در بخش قبل سوال خوشه ای را که SSE بزرگ تری داشت را انتخاب می کردیم و در مرحله بعد آن را به دو قسمت تقسیم می کردیم ولی در این قسمت هر گاه SSE دو خوشه بهم نزدیک باشد از تقسیم بیشتر خودداری می کنیم وکار را متوقف می کنیم. زیرا اگر SSE دو خوشه نزدیک به هم باشد و یک خوشه را انتخاب کنیم و آن را به دو خوشه با استفاده از K-means تقسیم کنیم، دو خوشه به دست آمده SSE بسیار

کمتری نسبت به خوشهای که تقسیمش نکردیم دارند. در صورتی که اختلاف SSE دو خوشه کمتر از ۲۰ درصد SEE بزرگ تر باشد، تقسیم خوشه را متوقف می کنیم. بجز شرط بالا باقی کد مانند بخش قبل است به همین دلیل آنها را دوباره توضیح نمی دهم. خروجی حاصل از اجرای برنامه که منجر به ایجاد ۴ خوشه شده است:



بخش۶ –c)

کدهای این بخش از سوال در فایل problem6-c.py قرار دارد. برای پیاده سازی این بخش از سوال، تابعهای زیر را پیاده سازی کردهام:

```
def euclidean_distance(p, q):
```

Euclidean Distance Between two points

:param p: a d-dimentional point

:param q: a d-dimentional point

:return: a scalar, Euclidean Distance Between point p and q

این تابع فاصلهی اقلیدسی دو نقطهی دو بعدی در فضا را محاسبه می کند.

```
def create_distance_matrix(X):
    """
    This function creates a m*m matrix, which element i,j is
    distance between point i and j of dataset.
    :param X: Input dataset, a m*d numpy ndarray, m observations, each d features
    :return: distance matrix, headers of columns, number of distances
```

i این تابع یک ماتریس m^*m ایجاد می کند که مقدار درایه i, i, برابر با فاصله ی اقلیدسی نقطه ی ام دیتاست تا نقطه ی i ام دیتاست است. همین طور این تابع یک آرایه ایجاد می کند که نشان می دهد هر ستون حاوی کدام نقاط است. از آن جایی که در روش bottm-up در مرحله ی اول هر نقطه یک کلاستر است هر ستون معادل یک نقطه است.

```
def update distance matrix(distance matrix, headers, num dis, distance function, p, q):
    This function gets distance matrix and deletes rows p and q,
   also it deletes columns p and q.
   After omitting rows and columns, it updates headers.
   Then it adds row and column {p, q} which is obtained by merging
   clusters corresponding p and q. Finally it calculates distance of this new cluster
   to other cluster
   :param distance_matrix: A m*m matrix, which element i, j is
                distance between cluster i and j
   :param headers: cluster corresponding to each row and col
   :param num dis: this matrix used when we want to calculate average link
                    it holds n1*n2 in (1/(n1*n2)) * sum of all distances of two clusters
   :param distance function: can be numpy.max, numpy.min, numpy.mean function and etc.
    :param p: row and column p
   :param q: row and column q
    :return: new distance matrix and headers
```

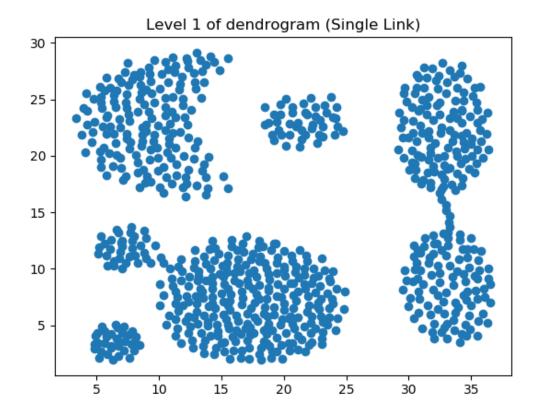
در الگوریتم های پایین به بالا در هر مرحله دو کلاستر که بیشترین شباهت را به هم دارند را با هم merge می کنیم برای همین منظور باید ماتریس فاصله را بعد از هر بار merge کردن به روز کنیم. این تابع کار آپدیت کردن ماتریس فاصله را بر عهده دارد. این تابع ماتریس فاصله را می گیرد و سطرها و ستونهای p و p را حذف می کند. سپس یک سطر و ستون اضافه می کند که معادل کلاستر حاصل از merge دو کلاستر معادل ستونهای p و p است. سپس فاصله ی کلاستر جدید را بر اساس تابع distance_function با سایر کلاسترها به دست می آورد که میاد می سون تابع می توان تابع p.min, np.max و ستون هست را نیز آپدیت می کند و در انتها ماتریس فاصله و لیست شده را باز می گرداند.

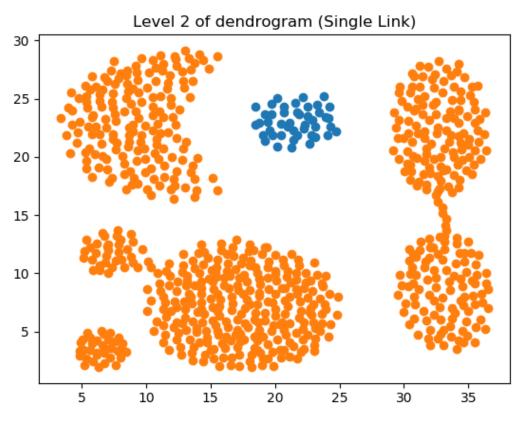
این تابع خوشهبندی پایین به بالا است که به توجه به آرگمان ورودی distance_function می تواند Single Link باشد.

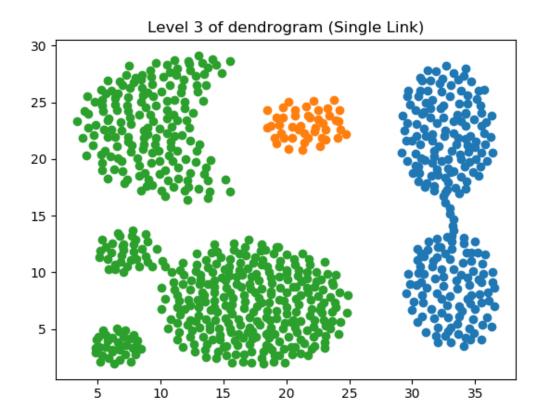
این تابع در ابتدا با فراخوانی تابع create_distance_matrix ماتریس فاصله بین نقاط مختلف دیتاست را میسازد سپس به تعداد در هر مرحله تا زمانی که به یک خوشه برسد هر بار دو کلاستر که کمترین فاصله را دارند را با استفاده از ماتریس فاصله پیدا می کند سپس آنها را باهم merge می کند و این کار را با آپدیت کردن ماتریس فاصله، با استفاده از تابع می کند و این کار را با آپدیت کردن ماتریس فاصله، با استفاده از تابع update_distance_matrix را برمی گرداند.

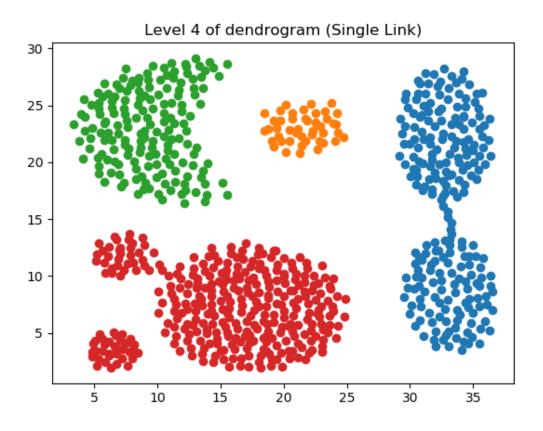
در ادامه ی کد، فایل داده ها خوانده شده است و سپس تابع Single با تابع های مختلف فاصله فراخوانده شده است و سپس خوشه های اعلامای یک تا ده Average Link و Link, Complete Link رسم شده است. در زیر خروجی های این قست را مشاهده می کنید:

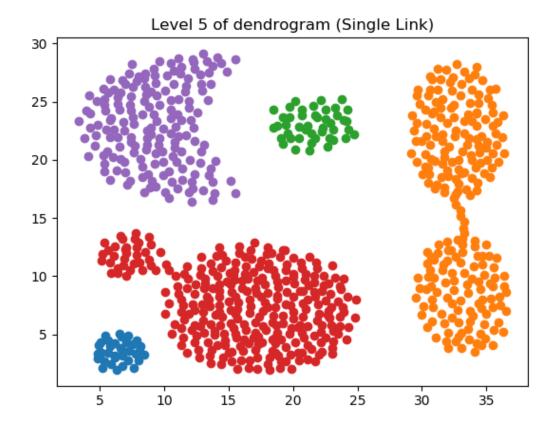
Level های یک تا ده Dendrogram الگوریتم خوشهبندی Level

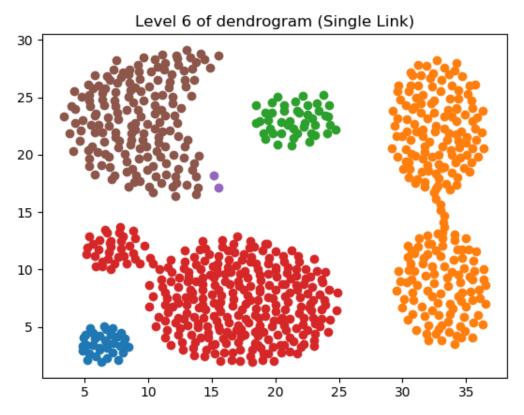


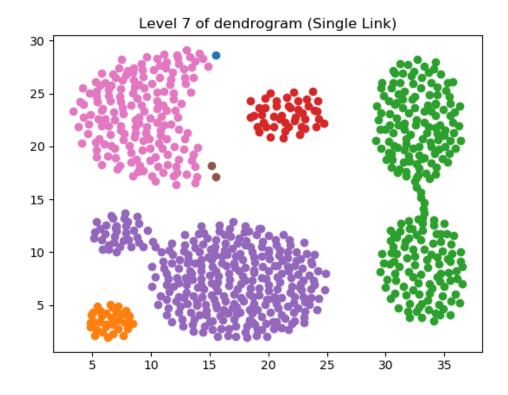


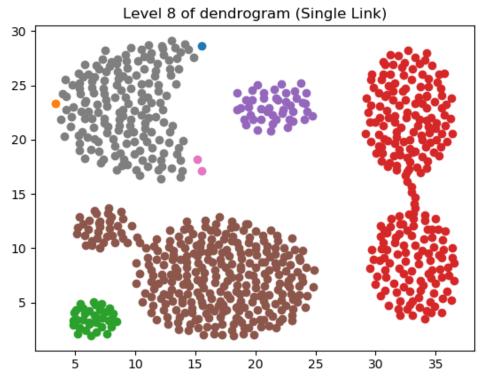


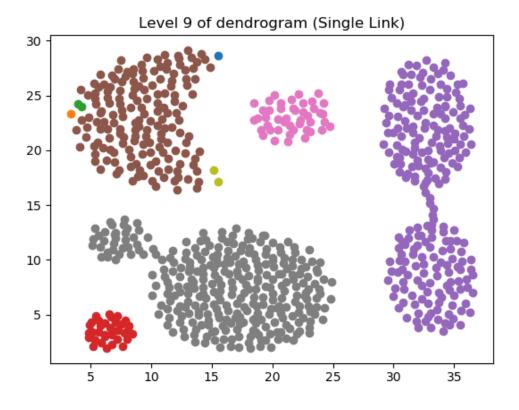


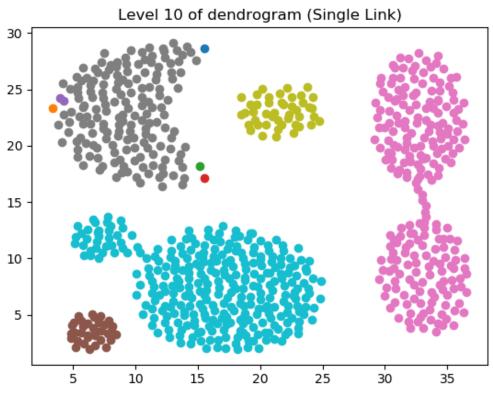


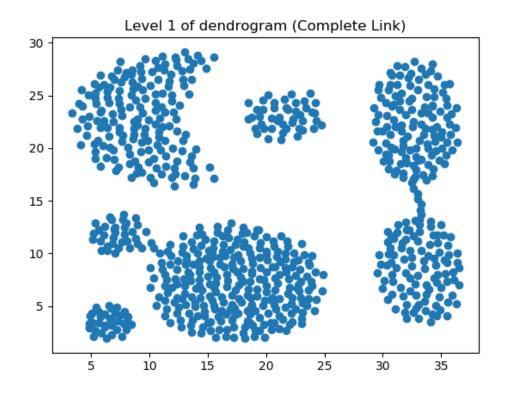


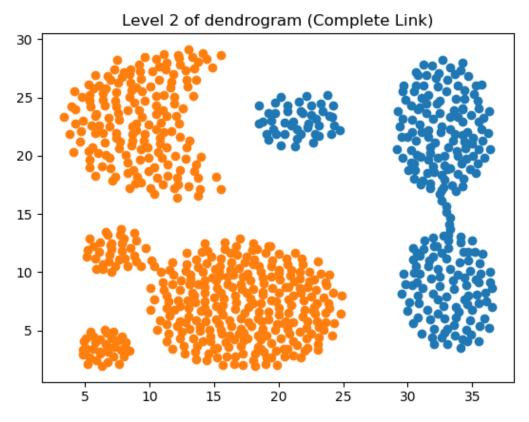


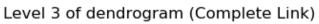


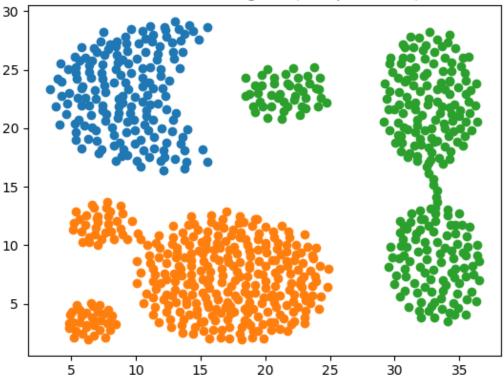




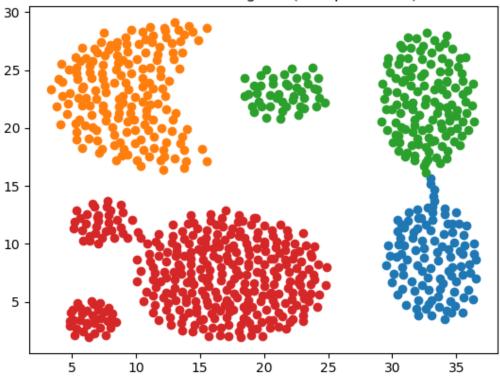


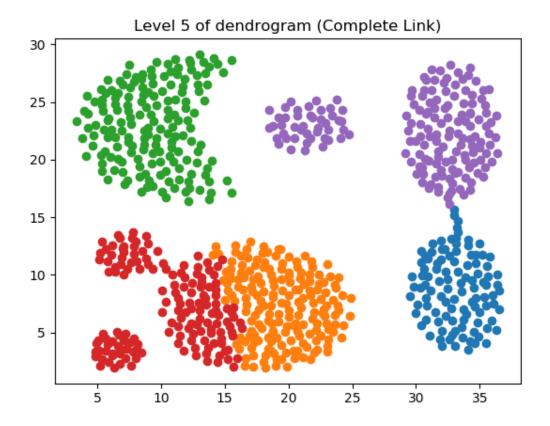


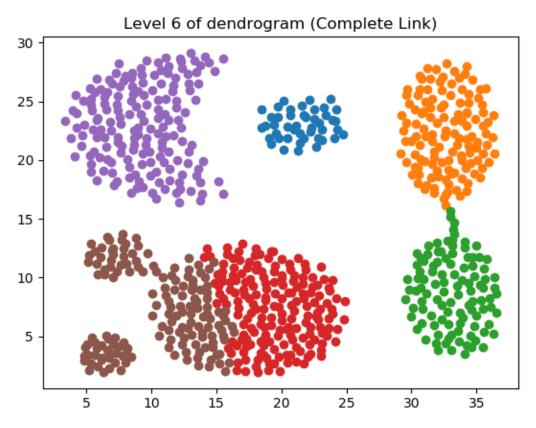


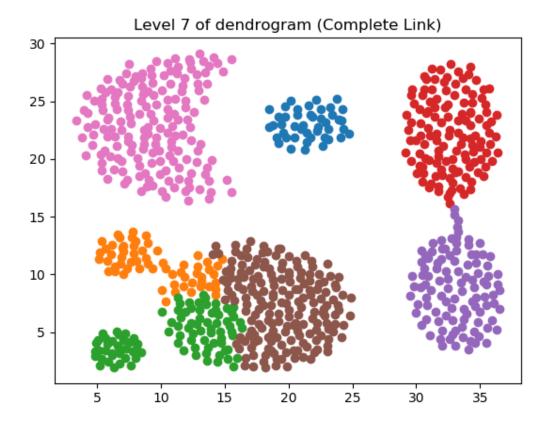


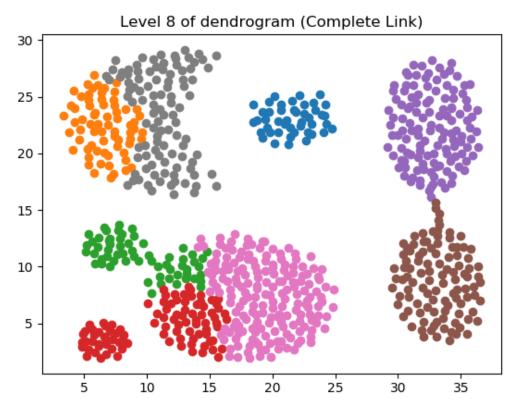
Level 4 of dendrogram (Complete Link)

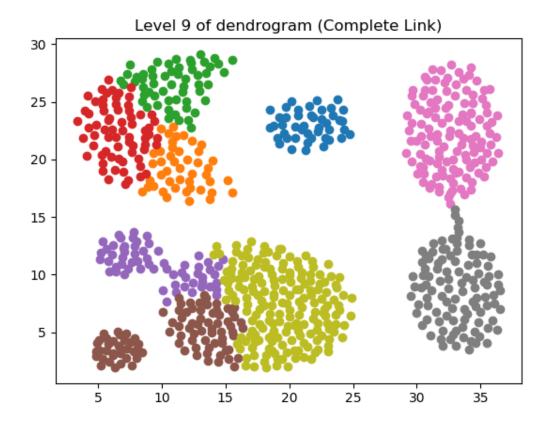


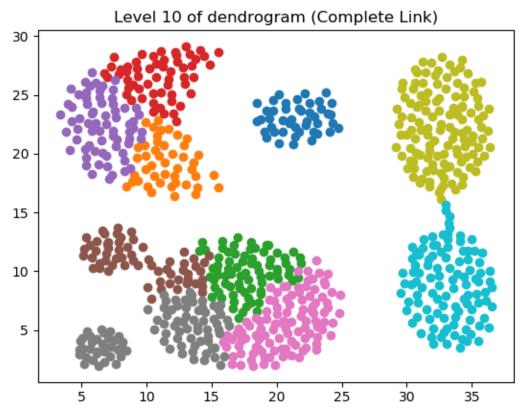




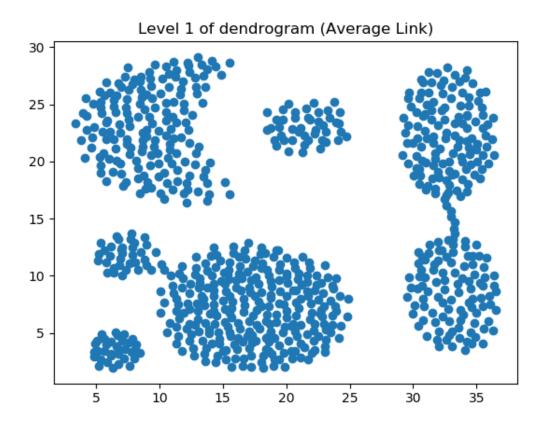


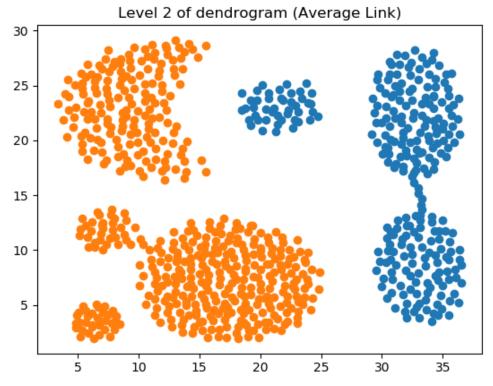


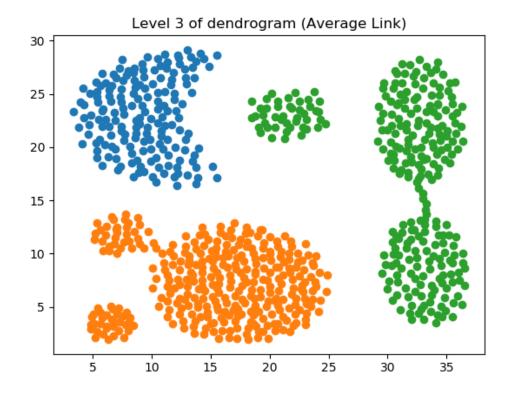


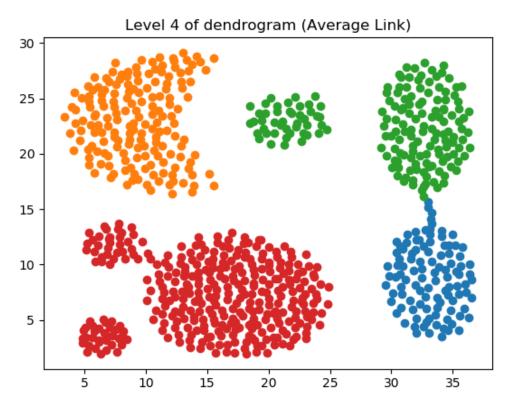


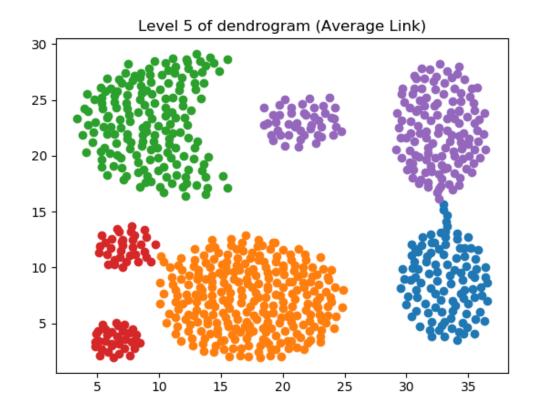
Level های یک تا ده Dendrogram الگوریتم خوشه بندی Level

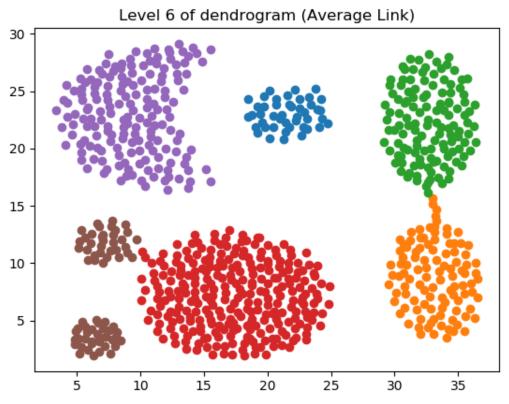


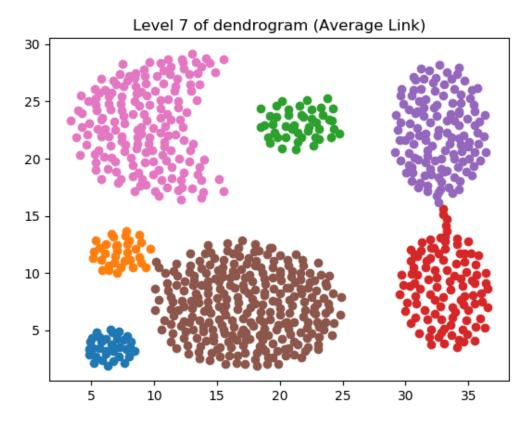


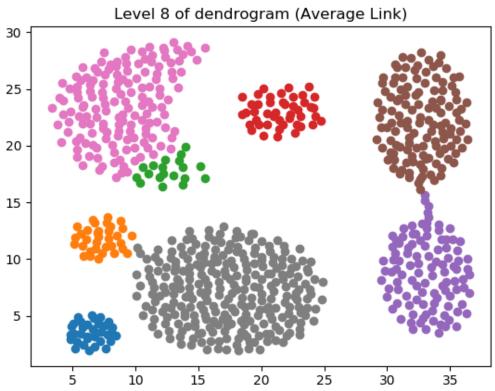


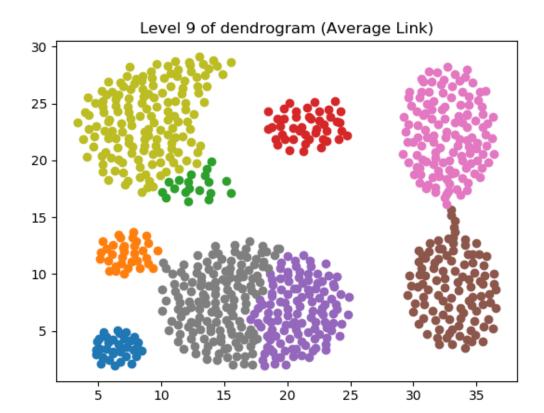


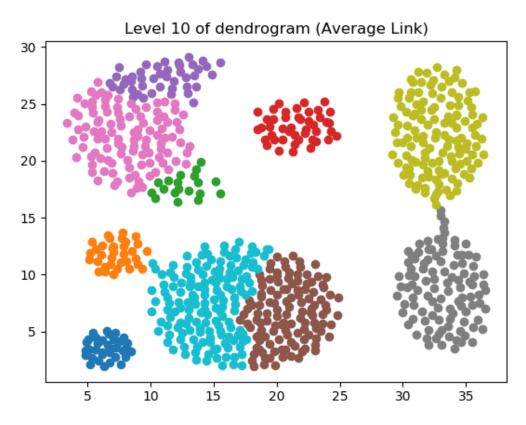




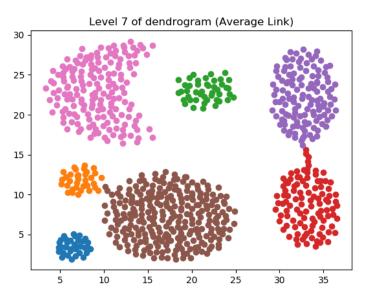


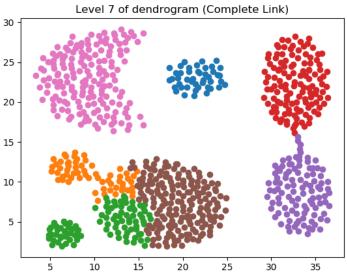


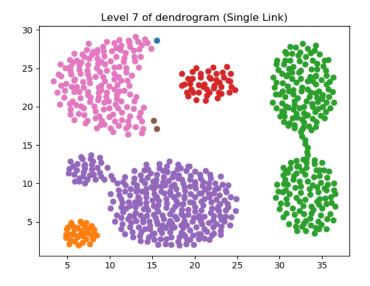




اگر به دادهها نگاه کنیم می توان آنها را به ۷ قسمت جدا از هم تقسیم کرد که این کار را Dendrogram ۷ را Link بهتر از آن دو انجام داده است، در زیر عمکرد سه روش برای سطح ۷ مشاهده می کنید:

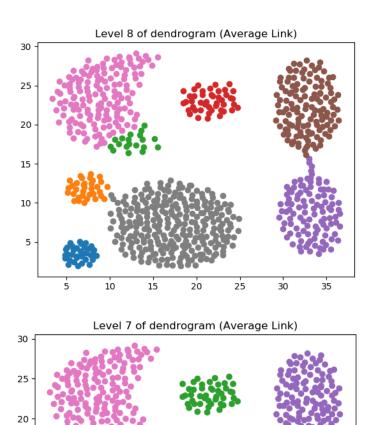




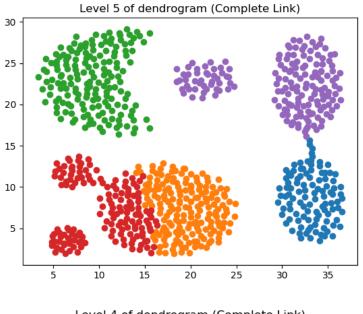


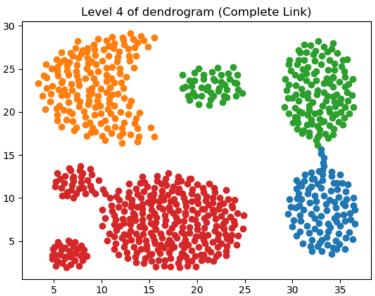
در بین سه روش Average Link بهتر از آن دو عمل کرده است. در Average Link از سطح هفت دست آمده Average Link بهتر از آن دو عمل کرده است. در Dendrogram دادههای جدا از هم، به صورت جداگانهای خوشه بندی شده اند در حالی که این اتفاق در Complete Link در سطح چهار Dendrogram رخ داده است:

در Average Link بعد از سطح هشت، در سطح هفت دادههای جدا از هم، به صورت جداگانهای دسته بندی شدهاند:



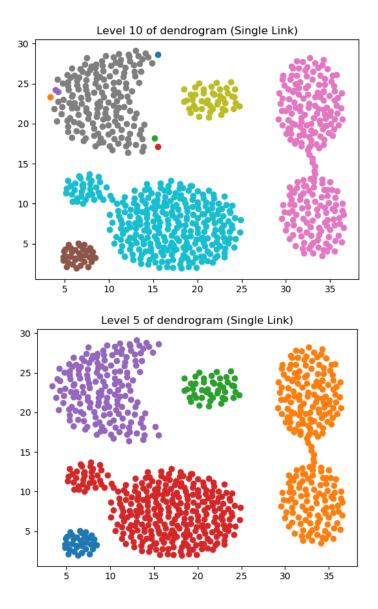
در Complete Link وقتی از سطح ۵ Dendrogram به سطح * میرویم دادههای جدا از هم، کاملا به صورت جدا خوشهبندی میشوند در حالی که در سطح ۵ و قبل از آن دادههای جدا از هم، کاملا به صورت مجزا خوشهبندی نشدهاند.





در حالی که این اتفاق در سطح ۷ Average Link رخ میدهد.

در Single Link از سطح ۱۰ تقریبا دادههای جدا از هم به صورت مجزایی خوشهبندی شده اند ولی خوشههای کوچکی وجود دارند که تا سطح ۶ این خوشههای کوچک حضور دارند و از سطح ۵ و پنج به بعد آنها مشاهده نمی شوند:



در Complete Link و Average Link اختلاف بزرگی خوشههای بزرگ و کوچک نسبت به Single Link بسیار کمتر است و سایز خوشهها در آن دو الگوریتم به هم نزدیک تر هستند در حالی که در Single Link در بعضی از سطحهای بین یک تا ده، خوشههایی با یک نمونه مشاهده می شود.