



Preparazione dei dati

Corso di Big Data a.a. 2022/2023

Prof. Roberto Pirrone

Sommario

- Estrazione delle feature rilevanti
- Portabilità tra diverse tipologie di dati
- Data cleaning
- Riduzione della dimensionalità



Processo di data preparation

- Estrazione delle feature e portabilità
 - Si ricercano le feature più significative in relazione al problema da risolvere e, in genere, tali feature vanno *convertite nelle tipologie di dati* più adatte per l'utilizzo con gli algoritmi di analisi
- Data cleaning
 - Eliminazione di dati erronei e/o inconsistenti
 - Imputazione dei dati mancanti attraverso un processo di stima
- Data reduction & transofrmation
 - Riduzione del volume dei dati tramite campionamento di un sotto insieme, riduzione della dimensionalità dei campioni ovvero trasformazione degli stessi secondo una diversa rappresentazione



Source data type	Destination data type	Methods	
Numeric	Categorical	Discretization	
Categorical	Numeric	Binarization	
Text	Numeric	Latent semantic analysis (LSA)	
Time series	Discrete sequence	SAX	
Time series	Numeric multidimensional	DWT, DFT	
Discrete sequence	Numeric multidimensional	DWT, DFT	
Spatial	Numeric multidimensional	2-d DWT	
Graphs	Numeric multidimensional	MDS, spectral	
Any type	Graphs	Similarity graph	
		(Restricted applicability)	



Discretizzazione

- Si creano degli intervalli discreti per rappresentare il range di variazione del dato numerico
 - Intervalli ad ampiezza costante
 - Intervalli logaritmici: ogni intervallo $[a,b] \rightarrow \log(b) \log(a) = \text{costante}$
 - Più in generale $[a,b] \rightarrow f(b) f(a) = \text{costante per una certa } f(.)$ che rappresenta la distribuzione dei dati
 - Intervalli a «profondità» costante: ogni intervallo contiene lo stesso numero di elementi



Binarizzazione

 Ogni categoria possibile induce la creazione di un one hot vector i cui componenti sono tutti nulli tranne quello in posizione corrispondente alla categoria

$$a \in \{c_1, c_2, \dots, c_{\phi}\} \to \mathbf{x} \in \mathbb{R}^{\phi},$$

 $a = c_k \to \mathbf{x} = [0_1, 0_2, \dots, 1_k, \dots, 0_{\phi}]$



- Latent Semantic Analysis (LSA)
 - Un corpus documentale può essere visto come una matrice binaria sparsa \mathcal{D} che ha come righe i termini e come colonne i documenti che li contengono.
 - La LSA è una forma di *Singular Value Decomposition* (SVD) di \mathcal{D} che mira a creare uno spazio euclideo in cui un corpus documentale viene trasformato in un insieme di vettori in \mathbb{R}^d dove è possibile giudicare la similarità tramite una misura di distanza.
 - Di norma gli elementi di $\mathcal D$ sono pesati con una misura di tipo frequentista chiamata \overline{Term} $\overline{Frequency}$ $-\overline{Inverse}$ $\overline{Document}$ $\overline{Frequency}$ $\overline{TF-IDF}$



TF-IDF

- Prodotto della frequenza $f_{t,d}$ del termine t nel documento d appartenente a \mathcal{D} , avente dimensione N, per l'inverso della frequenza dei documenti che contengono il termine t e cioè N/n_t
- Diversi schemi di pesatura:

$$tf(t,d) = f_{t,d} / \sum_{t' \in d} f_{t',d}$$
$$idf(t,\mathcal{D}) = \log\left(\frac{N}{n_t}\right)$$

Si può mostrare che:

$$\frac{1}{N} \sum_{t,d} \mathrm{tf}(t,d) \times \mathrm{idf}(t,\mathcal{D}) \equiv MI(\mathcal{T},\mathcal{D})$$

$$\operatorname{tf-idf}(t, d, \mathcal{D}) = \operatorname{tf}(t, d) \times \operatorname{idf}(t, \mathcal{D})$$



- Symbolic Aggregate Approximation (SAX)
 - Si effettua la media dei valori della serie temporale su finestre di osservazione contigue di data ampiezza w
 - Si discretizza la serie risultante con intervalli a profondità costante
 - Il risultato è una serie discreta di simboli
 - Come ottengo gli intervalli a profondità costante?
 - Si assume una distribuzione gaussiana dei valori delle serie temporali mediate che viene stimata in termini di media e varianza ed i cui *quantili* forniscono gli estremi degli intervalli



- Discrete Wavelet Transform (DWT) e Discrete Fourier Transform (DFT)
 - Usate per trasformare serie temporali in vettori multidimensionali di coefficienti che sono meno interdipendenti dei dati originali
 - Riduzione di dimensionalità
 - La DWT si applica anche alla trasformazione di dati spaziali in dati numerici multidimensionali



- Discrete Wavelet Transform (DWT) e Discrete Fourier Transform (DFT)
 - Una sequenza discreta di simboli può essere trasformata in un insieme di sequenze binarie che descrivono la presenza di un solo simbolo per volta e poi questi ultimi sono trasformati con la DWT



- DWT (Haar Wavelets)
 - Si assuma una sequenza temporale $(t_i; x_i)$ avente lunghezza q che è potenza di 2 e suddivisa ricorsivamente in due metà S_k^i (i-esimo segmento a profondità di suddivisione k) fino ad arrivare a segmenti di lunghezza unitaria
 - $k = 1, ..., \log_2(q) + 1$
 - $S_k^i = [(i-1) \cdot q/2^{k-1} + 1, i \cdot q/2^{k-1}]$



- DWT (Haar Wavelets)
 - Il coefficiente *i*-esimo della DWT è, per ogni livello di decomposizione k, la semi-differenza tra i valori medi di due sottosequenze adiacenti S^{2i}_{k+1} e S^{2i-1}_{k+1} al livello di suddivisione k+1

$$\psi_{k}^{i} = \left(\Phi_{k+1}^{2 \cdot i - 1} - \Phi_{k+1}^{2 \cdot i}\right) / 2$$

$$\Phi_{k}^{i} = \left(\Phi_{k+1}^{2 \cdot i - 1} + \Phi_{k+1}^{2 \cdot i}\right) / 2$$

$$\Phi_{\log_{2}(q)+1}^{i} \equiv x^{i}$$



- DWT (Haar Wavelets)
 - Lo schema di calcolo è ricorsivo e parte calcolando le medie tra coppie di elementi successivi nella sequenza e poi andando a riaggregare le medie ad ogni livello fino a k = 1.

$$\psi_{k}^{i} = \left(\Phi_{k+1}^{2 \cdot i - 1} - \Phi_{k+1}^{2 \cdot i}\right) / 2$$

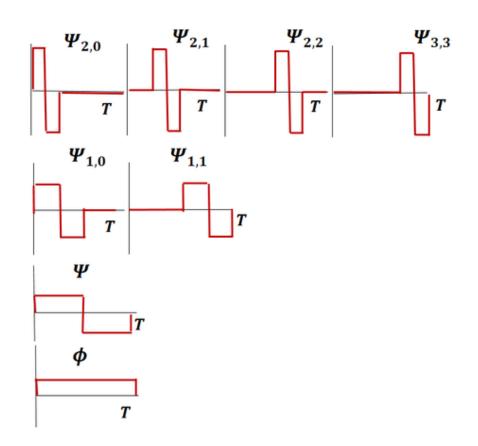
$$\Phi_{k}^{i} = \left(\Phi_{k+1}^{2 \cdot i - 1} + \Phi_{k+1}^{2 \cdot i}\right) / 2$$

$$\Phi_{\log_{2}(q)+1}^{i} \equiv x^{i}$$



• DWT (Haar Wavelets)

$$egin{pmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \ 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 \ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \ 1 & 1 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 & -1 & -1 \ 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$



Queste funzioni di base vanno bene per una sequenza di otto elementi



- DWT (Haar Wavelets)

 - avviene attraverso la matrice dei vettori di base wavelet W

$$\psi = \left[\psi_{\log_2(q)+1}^1, \dots, \psi_{\log_2(q)+1}^{q/2}, \dots, \psi_1^1, \phi_1^1\right]$$

• Il vettore
$$\pmb{\psi}$$
 = DWT(\pmb{x})
e ha lunghezza q
• La ricostruzione

avviene attraverso la

$$\mathbf{x} = \sum_{i=1}^{q} \psi_i \cdot \overline{W_i}$$

- Multidimensional Scaling (MDS)
 - Funziona per grafi pesati in cui il peso δ_{ij} tra due nodi abbia un significato di distanza o similarità tra essi.
 - Si assuma di voler rappresentare ogni nodo i = 1, ..., n con un embedding k-dimensionale $X_i \in \mathbb{R}^k$
 - Assumendo di conoscere tutte le δ_{ij} = δ_{ji} che sono $\binom{n}{2}$ si minimizzi il seguente funzionale

$$O = \sum_{i,j:i < j} \left(\|\overline{X}_i - \overline{X}_j\| - \delta_{ij} \right)^2$$



- Generazione di grafi di similarità
 - Può essere conveniente cercare similarità a coppie per determinate applicazioni e alcuni algoritmi di analisi se ne avvantaggiano
 - Ogni oggetto O_i del data set è considerato un nodo multidimensionale
 - Se $d(O_i, O_j)$ è minore di una certa soglia ϵ si genera un arco (i,j) che viene pesato con un peso w_{ij} generato attraverso l'applicazione di un opportuno kernel ed esprime *similarità*

$$w_{ij} = e^{-rac{d(O_i,O_j)^2}{t^2}}$$
 Heat kernel



Gestione dei dati mancanti

- Eliminazione dei record incompleti
- Stima o imputazione dei dati mancanti
 - Può inficiare le prestazioni dell'algoritmo di analisi
- Uso di algoritmi di analisi robusti rispetto ai dati mancanti
 - Classificazione come metodo di imputazione della feature mancante come «special feature» del dato rispetto alla quale appunto si classifica
 - Utility matrix imputation nei recommender systems



Gestione dei dati mancanti

	GLADIATOR	GODFATHER	BEN-HUR	GOODFELLAS	SCARFACE	SPARTACUS
U ₁	1			5		2
U ₂		5			4	
U ₃	5	3		1		
U ₄			3			4
U ₅				3	5	
U ₆	5		4			

	GLADIATOR	GODFATHER	BEN-HUR	GOODFELLAS	SCARFACE	SPARTACUS
U ₁	1			1		1
U ₂		1			1	
U ₃	1	1		1		
U_4			1			1
U ₅				1	1	
U_6	1		1			

(a) Ratings-based utility

(b) Positive-preference utility

Collaborative filtering

Tecniche di stima dei dati mancanti (preferenze di un utente ovvero item simili per preferenze degli utenti) attraverso il calcolo di *funzioni di similarità* tra le righe o le colonne della utility matrix

I k utenti/item più simili vengono usati per imputare i valori



Eliminazione dei dati inconsistenti o erronei

- Analisi di dati inconsistenti tra flussi in arrivo da sorgenti diverse
 - Es. «John Fitzgerald Kennedy» vs. «JFK»
- Uso della conoscenza di dominio per eliminare le inconsistenze
- Analisi statistica dei dati per individuare il trend ovvero esplicito utilizzo di algoritmi di outlier detection



- Scalatura e normalizzazione
 - Scalatura min-max

$$y_i^j = \frac{x_i^j - \min_j}{\max_j - \min_j}$$

• Z-scaling

$$z_i^j = \frac{x_i^j - \mu_j}{\sigma_j}$$



- Campionamento
 - Campionamento statistico per ridurre la dimensionalità di un data set
 - Campionamento di sequenze
 - Campionamento «ottimo» da una distribuzione per la stima di una certa quantità desiderata
- Selezione di sottoinsiemi di feature rilevanti
- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi
- Riduzione della dimensionalità per trasformazione della tipologia dei dati



- Campionamento
 - Il campionamento può essere «stratificato» nel senso che si preferisce ricoprire il dominio della variabile con una serie di intervalli o *strati* e garantire la presenza di campioni in ogni strato
 - L'altra tecnica di campionamento è quella «per importanza» nella quale alcune parti dei dati sono certamente più rilevanti di altre e quindi esiste una distribuzione p(x) che descrive la probabilità di campionare un certo valore x.
 - La probabilità p(x) ottima per eccellenza è la stessa distribuzione di probabilità dei dati (anche se non la conosciamo)



- Campionamento
 - Le sequenze sono campionate attraverso la creazione di un «magazzino» di campioni di dimensione *k*
 - Il campione n-esimo viene inserito nel magazzino con probabilità $p(x_n)=k/n$ (si ricordi che n cresce via via che arrivano nuovi campioni)
 - Si elimina casualmente uno dei vecchi dati per far posto al nuovo campione
 - Si può dimostrare che la probabilità di essere inseriti nel magazzino dopo che sono arrivati n campioni è sempre k/n



- Campionamento
 - Vedremo successivamente che la dimensionalità di un data set \mathcal{D} , già curato, sul quale addestriamo un algoritmo di apprendimento, può essere variata per sottocampionamento o anche per sovracampionamento
 - Queste tecniche si applicano ai classificatori in cui gli esempi appartenenti alle varie classi sono fortemente sbilanciati ovvero una o più classi sono fortemente più numerose delle altre
 - Sottocampionamento → riduco i campioni delle classi più popolose
 - Sovracampionamento

 accresco «artificialmente» i campioni delle classi meno popolose



- Selezione di sottoinsiemi di feature rilevanti
 - tramite approccio non supervisionato → clustering
 - tramite approccio supervisionato → classificazione
- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi
 - Dati altamente correlati si aggregano lungo poche direzioni preferenziali che possono diventare gli assi di un apposito sistema di riferimento ottenuto per rotazione



- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi PCA
 - La matrice di covarianza di una data set D di n record aventi dimensione d è

$$C = \frac{D^T D}{n} - \bar{\mu}^T \bar{\mu}$$

• I suoi elementi si possono esprimere come

$$c_{ij} = \frac{\sum_{k=1}^{n} x_k^i x_k^j}{n} - \mu_i \mu_j \quad \forall i, j \in \{1 \dots d\}$$



- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi PCA
 - Per qualunque vettore $v \in \mathbb{R}^d$ è possibile calcolare la varianza unidimensionale della proiezione dei dati su v, Dv come:

$$\bar{v}^T C \bar{v} = \frac{(D\bar{v})^T D\bar{v}}{n} - (\bar{\mu}\bar{v})^2$$

 Cerchiamo la base ortonormale di vettori su cui proiettare i dati per massimizzare la loro varianza

- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi PCA
 - Il problema di ottimizzazione può essere affrontato con i moltiplicatori di Lagrange

$$\bar{v}^T C \bar{v} + \lambda \left(1 - \|\bar{v}\|^2 \right)$$

• Se poniamo il gradiente del funzionale pari a 0, otteniamo che la base di vettori è costituita dagli autovettori di C e le varianze sono i corrispondenti autovalori

$$C\bar{v} - \lambda\bar{v} = 0$$
 $\bar{v}^T C\bar{v} = \bar{v}^T \lambda\bar{v} = \lambda$



- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi PCA
 - C è semidefinita positiva cioè $\mathbf{v}^T C \mathbf{v} \ge 0 \ \forall \ \mathbf{v} \ne \mathbf{0}$ e può essere diagonalizzata

$$C = P\Lambda P^T$$

- P è la matrice degli autovettori di C, $P^TP = I$, mentre Λ è la matrice diagonale degli autovalori di C
- Possiamo riordinare le righe di *P* in senso decrescente dal massimo al minimo autovalore (varianza dei dati lungo il corrispondente autovettore) e considerare le *k* componenti principali cioè quelle per cui la varianza totale (cioè la somma di tutte le varianze per le componenti selezionate) ha magnitudine superiore ad una certa soglia

- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi PCA
 - Si può mostrare che i dati trasformati D' = DP, con media μP , hanno una matrice di covarianza Λ:

$$\frac{(DP)^T DP}{n} - (\bar{\mu}P)^T (\bar{\mu}P) =$$

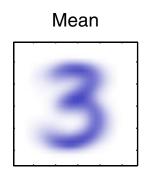
$$\frac{P^T D^T DP}{n} - P^T \bar{\mu}^T \bar{\mu}P =$$

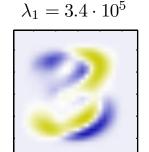
$$P^TCP$$

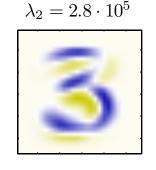
$$P^TCP = P^TP\Lambda P^TP = I\Lambda I = \Lambda$$

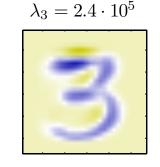


• Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi - PCA





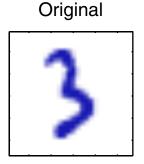


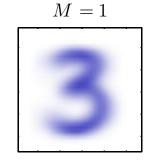


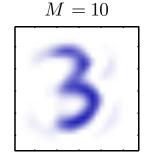


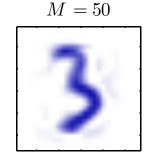
 $\lambda_4 = 1.6 \cdot 10^5$

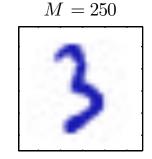
Ricostruzione del valor medio della cifra «3» per i primi 4 autovalori











Ricostruzione di un campione al variare delle componenti principali; dimensionalità originale: 784 (28 x 28)

- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi SVD
 - È una fattorizzazione della matrice dei dati di dimensione n x d

$$D = Q\Sigma P^T$$

- Q ha dimensione $n \times n$ e le sue colonne formano una base ortonormale denominata left singular vectors $\rightarrow Q^TQ=I$
- Σ è una matrice diagonale di dimensione $n \times d$ e contiene i singular values, non negativi; gli elementi delle righe oltre n sono tutti nulli. I singular values sono le «variabili latenti» di questa rappresentazione dei dati
- P ha dimensione $d \times d$ e le sue colonne formano una base ortonormale denominata right singular vectors $\rightarrow P^TP=I$



Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi – SVD

$$DD^T = Q\Sigma(P^TP)\Sigma^TQ^T = Q(\Sigma\Sigma^T)Q^T \qquad \stackrel{Q \to \text{ autovettori di }DD^T}{\Sigma\Sigma^T \to \text{ autovalori di }DD^T}$$

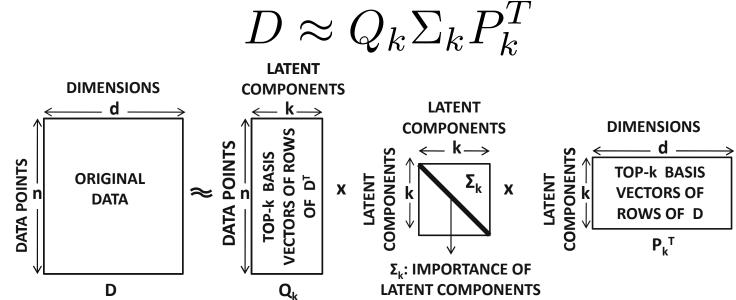
$$D^TD = P\Sigma^T(Q^TQ)\Sigma P^T = P(\Sigma^T\Sigma)P^T \qquad \stackrel{P \to \text{ autovettori di }D^TD}{\Sigma^T\Sigma \to \text{ autovalori di }D^TD}$$

$$\mu = \mathbf{0} \Rightarrow C = \frac{D^TD}{n} \qquad \stackrel{P \to \text{ autovettori di }C}{\Sigma^T\Sigma \to \text{ autovalori di }C \text{ moltiplicati per }n}$$

SVD e PCA sono la stessa rotazione degli assi per dati centrati rispetto alla propria media



- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi SVD
 - La SVD troncata rappresenta il data set con i primi k valori singolari



- k << n,d
- Le d k colonne restanti dei dati ricostruiti D'=DP sono effettivamente nulle



- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi SVD
 - La SVD troncata rappresenta il data set con i primi k valori singolari

$$D \approx Q_k \Sigma_k P_k^T$$

- Richiamando le considerazioni sulla PCA che massimizza la varianza (somma dei quadrati delle distanze euclidee dalla media) la SVD massimizza l'energia associata ai dati in termini di somma dei quadrati delle distanze dall'origine che si ottiene da D^TD
- Tale energia, nel caso troncato, è data dalla somma dei quadrati dei primi k valori singolari; dato un right singular vector v e il corrispondente valore singolare σ:

$$(D\bar{v})^T(D\bar{v}) = \bar{v}^T\left(D^TD\right)\bar{v} \equiv \bar{v}^T\bar{v}\sigma^2\bar{v}^T\bar{v} = \sigma^2$$



- Riduzione della dimensionalità per rotazione degli assi LSA
 - SVD troncata applicata ad una matrice D di valori TF-IDF relativi all'occorrenza di n termini globalmente in d documenti
 - D è molto sparsa e di elevatissime dimensioni
 - Non viene fatta la normalizzazione rispetto alla media perché la sparsità garantisce una matrice di covarianza comunque approssimativamente proporzionale a D^TD



- Utilizzo della Haar Wavelet Transform
 - La ricostruzione di una serie temporale si può riscrivere

$$T = \sum_{i=1}^{q} a_i \overline{W_i} = \sum_{i=1}^{q} (a_i || \overline{W_i} ||) \frac{\overline{W_i}}{|| \overline{W_i} ||}$$

- I vettori di base normalizzati sono ortonormali
- Si può dimostrare che troncando la HWT con i primi *k* coefficienti normalizzati si minimizza l'errore di ricostruzione



Multi Dimensional Scaling (MDS)

$$O = \sum_{i,j:i < j} \left(\|\overline{X}_i - \overline{X}_j\| - \delta_{ij} \right)^2$$

- Piuttosto che effettuare una minimizzazione si affronta il problema come decomposizione SVD
- Nota la matrice $\Delta = [\delta_{ij}^2]_{n \times n}$, cerchiamo la matrice $D = [X_i]_{n \times k}$ dei dati che abbia Δ come insieme delle distanze e tale che k << n
- $X_i \rightarrow embedding$ k-dimensionale del nodo i



- Multi Dimensional Scaling (MDS)
 - Dalla legge del coseno ($a^2 = b^2 + c^2 2bc \cos(\alpha)$) estesa ai vettori ndimensionali possiamo ricavare la matrice dei prodotti scalari $S = [S_{ij} \triangleq X_i \cdot X_j]$ a partire da Δ

$$\overline{X_i} \cdot \overline{X_j} = -\frac{1}{2} \left[\left\| \overline{X_i} - \overline{X_j} \right\|^2 - \left(\left\| \overline{X_i} \right\|^2 + \left\| \overline{X_j} \right\|^2 \right) \right] \quad \forall i, j \in \{1 \dots n\}$$

$$S = -\frac{1}{2} (I - U/n) \Delta (I - U/n) \equiv DD^T$$

- *U* è la matrice di tutti 1 di ordine *n*
- I vettori X_i si intendono a media nulla



- Multi Dimensional Scaling (MDS)
 - La SVD troncata di $S \approx Q_k \Sigma^2_{k} Q_k^T$ fornisce una sua fattorizzazione per ricavare D

$$S \approx Q_k \Sigma_k^2 Q_k^T = (Q_k \Sigma_k) (Q_k \Sigma_k)^T$$
$$D = Q_k \Sigma_k$$



- Trasformazione spettrale per embedding di grafi
 - Un grafo non orientato G=(N,A) è caratterizzato da una matrice di pesi $W=[w_{ij}]$ che esprimono *similarità* (non distanze) tra i nodi \rightarrow etichette degli archi
 - Ricerchiamo l'embedding di nodi $D = [X_i]_{n \times k}$ che minimizzi

$$O = \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} w_{ij} \| \bar{X}_i - \bar{X}_j \|^2$$

• Useremo la matrice laplaciana L di G



- Trasformazione spettrale per embedding di grafi
 - Vediamo il caso monodimensionale cioè embedding scalare per ogni nodo

$$O = \sum_{i=1}^{n} \sum_{j=1}^{n} w_{ij} (y_i - y_j)^2$$

Matrice Laplaciana: Grado – Adiacenza

$$L = \Lambda - W, \ \Lambda_{ii} = \sum_{j=1}^{n} w_{ij}$$

$$O = 2\bar{y}^T L \bar{y}, (\bar{y}^T \Lambda \bar{y} = 1), \ \bar{y} = (y_1, \dots, y_n)^T$$

$$\Lambda^{-1}L\bar{y} = \lambda\bar{y}$$

Scalatura per evitare la soluzione banale y = 0

• La soluzione è data dai k più piccoli autovettori della matrice Λ⁻¹L

