## Aprendizaje no supervisado

## Agrupamiento basado en densidad - DBSCAN

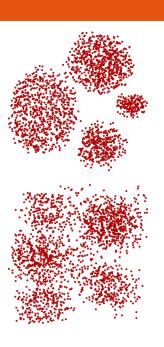
Javier Sevilla



### Agrupamiento

#### Tipos de algoritmos de agrupamiento

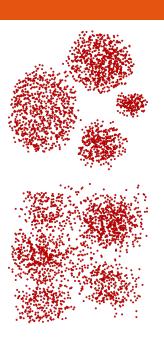
- ► Basados en particiones
- Jerárquicos
- Espectrales
- ► Basados en densidad
- ► Probabilísticos



### Agrupamiento

#### Tipos de algoritmos de agrupamiento

- ► Basados en particiones
- Jerárquicos
- Espectrales
- Basados en densidad
- ▶ Probabilísticos

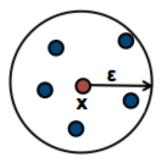


Conceptos

#### Densidad

¿Cómo definir densidad?

▶ Vecindario (parámetro  $\epsilon$ )

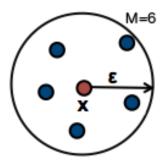


Conceptos

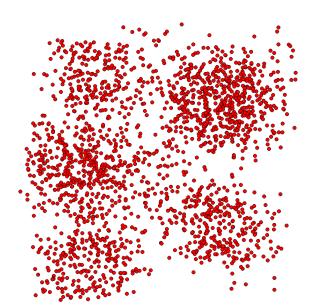
#### Densidad

¿Cómo definir densidad?

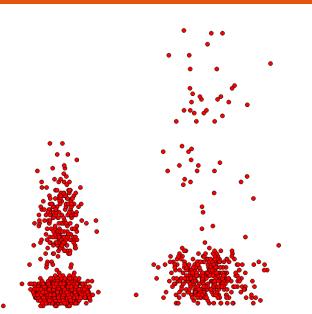
- ▶ Vecindario (parámetro  $\epsilon$ )
- ▶ Punto nuclear (parámetros  $\epsilon$ , M)



Conceptos



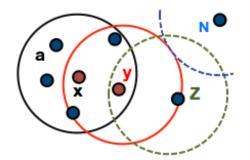
Conceptos



#### Densidad

En base al valor de los parámetros  $\epsilon$  y M, se definen:

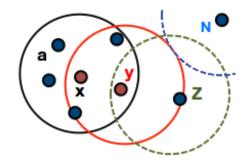
► Punto nuclear (x o y)





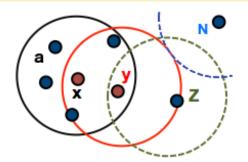
#### Densidad

- ► Punto nuclear (x o y)
- ▶ Punto directamente denso-alcanzable (y desde x, z desde y)



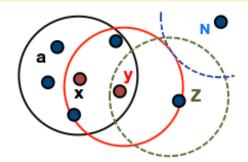
#### Densidad

- ► Punto nuclear (x o y)
- ▶ Punto directamente denso-alcanzable (y desde x, z desde y)
- ▶ Punto borde (z)



#### Densidad

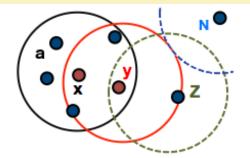
- ► Punto nuclear (x o y)
- ▶ Punto directamente denso-alcanzable (y desde x, z desde y)
- ▶ Punto borde (z)
- ▶ Punto ruido (n)



#### Densidad

En base al valor de los parámetros  $\epsilon$  y M, se definen:

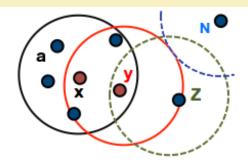
▶ Punto **directamente** denso-alcanzable (y desde x, z desde y)





#### Densidad

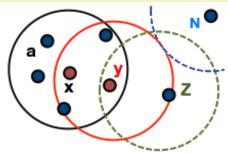
- ▶ Punto **directamente** denso-alcanzable (y desde x, z desde y)
- ► Punto denso-alcanzable (z desde x)
  - \*\* Relación asimétrica \*\*





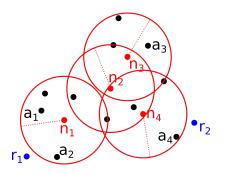
#### Densidad

- ▶ Punto **directamente** denso-alcanzable (y desde x, z desde y)
- ► Punto denso-alcanzable (z desde x)
  - \*\* Relación asimétrica \*\*
- ▶ Puntos denso-conectados (a y z)
  - \*\* Relación simétrica \*\*



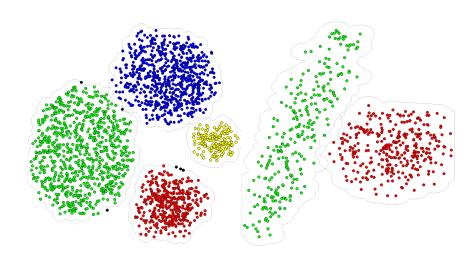
#### Clúster

Conjunto de puntos nucleares denso-conectados y el resto de puntos (directamente) denso-alcanzables desde ellos.

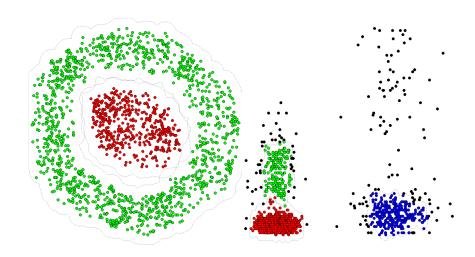


#### **DBSCAN**

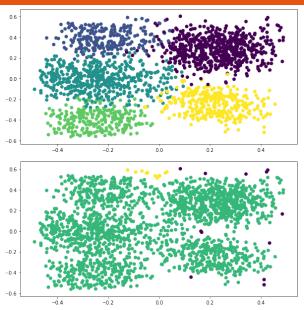
- 1. C = 1
- Para todo ejemplo, x<sub>i</sub>
  - 2.1. Si  $x_i$  ya está asignado, continuar (volver a 2)
  - 2.2. Calcular vecindario V de  $x_i$  (dado  $\mathcal{E}$ )
  - 2.3. Si  $|V| < \mathcal{M}$ , asignar  $x_i$  como ruido y continuar (volver a 2)
  - 2.4. Crear clúster número C y asignarle x<sub>i</sub>
  - Para todo ejemplo x<sub>i</sub> ∈ V
    - 2.5.1. Si  $x_i$  está asignado como ruido, asignarlo al clúster C y continuar (volver a 2.5)
    - 2.5.2. Si  $x_i$  tiene otra asignación, continuar (volver a 2.5)
    - 2.5.3. Asignar x, al clúster C
    - 2.5.4. Calcular vecindario V' de  $x_i$  (dado  $\mathcal{E}$ )
    - 2.5.5. Si  $|V| \ge \mathcal{M}, V = V \cup V'$
- 2.6. C = C + 1

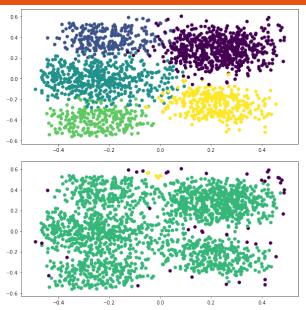


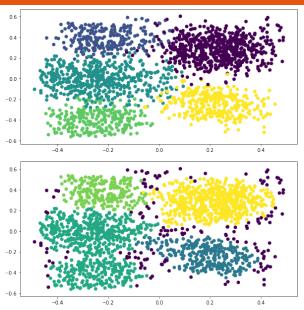


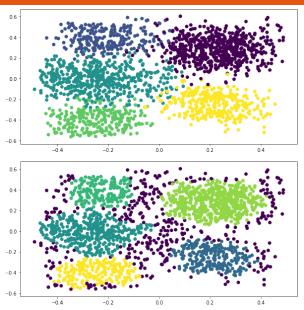


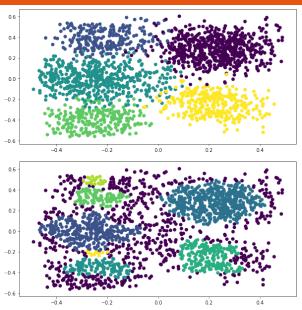


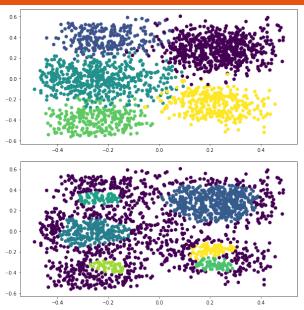


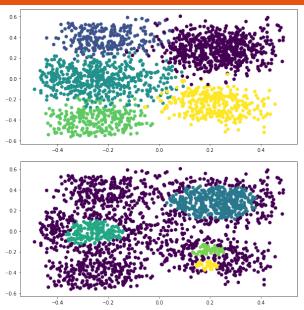


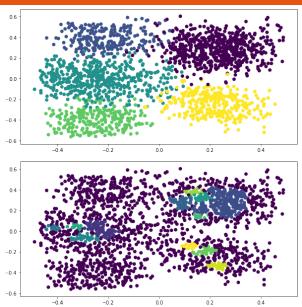


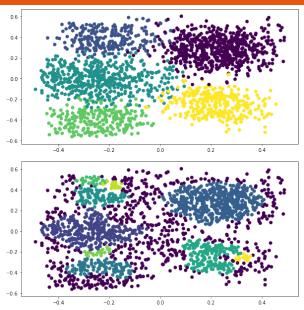




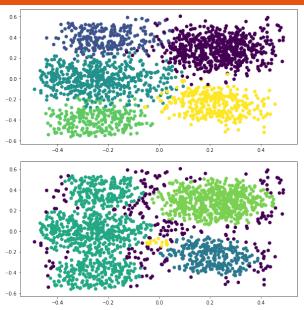


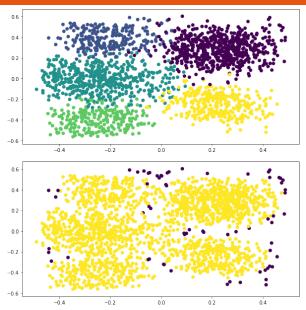




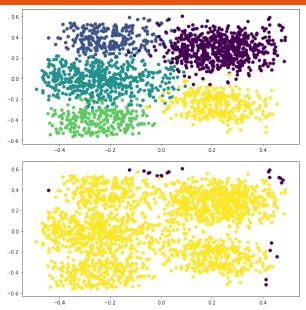






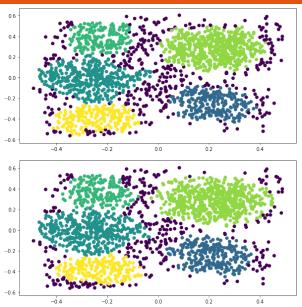








DBSCAN: Efecto de ambos, M y  $\epsilon$ 



#### Ventajas

- ► No es necesario especificar *K*
- Definición basada en densidad
- ► Funciona con clústeres de diferente tamaño y formas
- ► Generalizable a otros conceptos de densidad
- Puede funcionar con diferentes medidas de distancia



#### Desventajas

- ► Definición compleja
- Problemas al lidiar con clústeres de diferente densidad
- ► Dos parametros interdependientes a ajustar



# Gracias