Conhecido também por *aprendizado não-supervisionado* e, às vezes, chamado de *classificação* por estatísticos e de *segmentação* por pessoas de *marketing*

- O que é agrupamento?
- Algumas aplicações
- Definição formal e complexidade computacional
- Objetivos e características
- Grupos naturais
- Medidas de (dis)similaridade
- A tarefa de agrupamento e desafios

- Agrupamento particional
 - K-Médias
 - C-Médias Nebuloso
- Agrupamento hierárquico
 - Single-link
- Medidas de avaliação

• Agrupar é organizar coisas similares em categorias; é a capacidade de identificar características similares, como forma, tamanho, cor...

 Assim, é possível organizar grandes bases de dados com o objetivo de facilitar seu entendimento

• Intuitivamente, objetos pertencentes a um mesmo grupo são similares entre si e dissimilares a grupos distintos

Algumas aplicações

Medicina: identificação de categorias de diagnósticos

Marketing: identificar grupos de clientes, produtos, serviços

 Arqueologia: identificar relações entre diferentes tipos de objetos

• Finanças: identificar o perfil de clientes fraudadores, ou transações fraudulentas

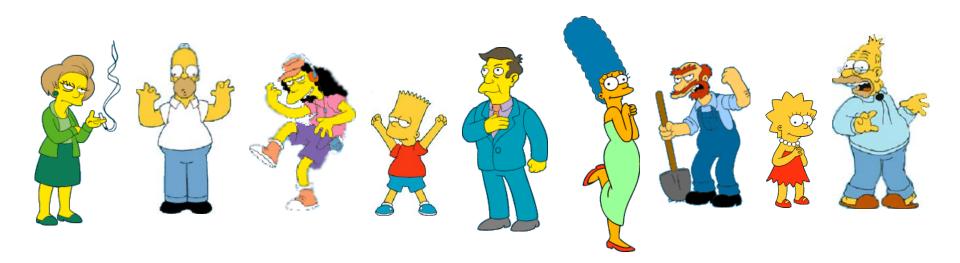
• O processo de agrupamento se refere à organização de objetos em grupos usando alguma medida de similaridade ou dissimilaridade entre eles, tal que objetos do mesmo grupo tenham características comuns entre si

• Diferentemente dos processos de classificação, a análise de *clusters* considera dados de entrada não-rotulados, ou seja, a classe a qual cada padrão de entrada (objeto) pertence não é conhecida *a priori*

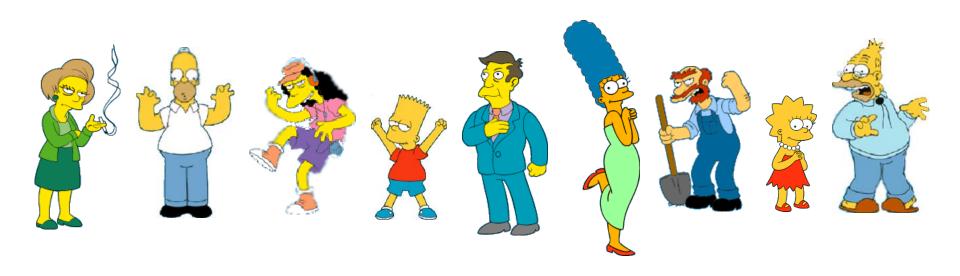
• Alguma medida deve ser aplicada para avaliar a similaridade entre os objetos. Geralmente é usada alguma medida de distância

$$d(x_a^d, x_b^d) = \sqrt{\sum_{i=1}^d (x_a^i - x_b^i)^2}$$
 (distância Euclidiana)

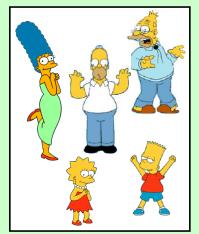
Qual é o agrupamento natural entre esses objetos?



Qual é o agrupamento natural entre esses objetos?



Agrupamento é subjetivo



Família Simpson Empregados da escola



Mulheres



Homens

Definição formal e Complexidade Computacional

• Dado um conjunto de n objetos não rotulados $X = \{\mathbf{x}_1^d, \mathbf{x}_2^d, ..., \mathbf{x}_n^d\}$ definido no espaço \Re^d , estes objetos devem ser agrupados em k grupos distintos $C = \{\mathbf{C}_1, \mathbf{C}_2, ..., \mathbf{C}_k\}$, tal que objetos similares entre si pertençam ao mesmo grupo

• O conjunto X de objetos pode ser agrupado de diversas maneiras, isto é, há um número de formas distintas de agrupar n objetos em k grupos ($n \ge k$) de modo a obter o agrupamento ótimo

Definição formal e Complexidade Computacional

• Qual o número de formas distintas de agrupar n objetos em k grupos $(n \ge k)$ de modo a obter o agrupamento ótimo?

$$P(n,k) = \frac{1}{k!} \sum_{j=1}^{k} (-1)^{k-j} {k \choose j} j^n$$

Sendo P o número de possibilidades de agrupar *n* objetos em *k* grupos

• Ex.:

Para n = 10 objetos e k = 2 grupos, há 511 possibilidades

Para n = 15 objetos e k = 2 grupos, há 16383 possibilidades 8

Objetivos e características

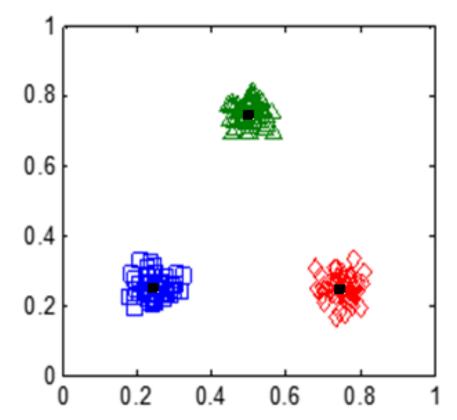
• A tarefa de agrupamento opera sobre *objetos não rotulados*, ou seja, a classe (ou grupo) a qual cada objeto de entrada pertence não é conhecida *a priori*

• Algoritmos de agrupamento normalmente são usados para identificar tais classes e descrever suas características

 Cada objeto da base de dados é representado por um ponto no espaço vetorial, cuja dimensão é dada pelo número de atributos do objeto

Objetivos e características

• O agrupamento pode ser baseado em *protótipos*, ou seja, vetores específicos que representam grupos (formados por grandes quantidades) de objetos, o que possibilita reduzir o tamanho da base de dados, minimizar o custo de processamento e facilitar a análise das características da base de dados



Objetivos e características

 Ao término do processo de agrupamento, os protótipos normalmente estão posicionados no centro dos respectivos grupos ou em regiões de maior densidade de objetos, de modo a maximizar a representatividade dos objetos nos grupos encontrados

• A ideia é encontrar grupos naturais em bases de dados

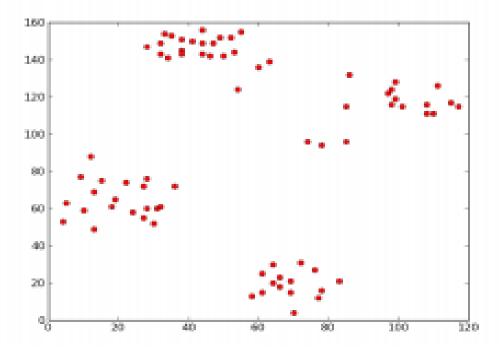
Grupos naturais

• São aqueles que satisfazem duas condições (Carmichael, 1968):

1. Existência de regiões contínuas do espaço, relativamente densamente povoadas por objetos; e

2. Essas regiões estão rodeadas por regiões relativamente vazias

do espaço



Medidas de (dis)similaridade Que medida devo usar para avaliar a similaridade?

• Ela está diretamente relacionada às características da base de dados a ser agrupada, isto é, às formas dos grupos naturais e à dimensão do espaço de soluções

 A distância Euclidiana, por exemplo, é usada para identificar grupos esféricos, sendo essas características normalmente desconhecidas a priori

• A escolha da medida de similaridade apropriada também é um fator que afeta a qualidade das soluções

• A tarefa de agrupamento pode ser dividida em cinco passos:

1. Representação:

As características dos dados a serem avaliados devem ser representadas por estruturas manipuláveis pelo algoritmo de agrupamento

x ₁₁	•••	x _{1D}
	•	•
	•	•
•	•	•
x _{N1}	•••	X _{ND}

Matriz de N objetos (X) de dimensão D Cada linha é um objeto (registro da base de dados) Cada coluna é uma dimensão (atributo) do objeto

- A tarefa de agrupamento pode ser dividida em cinco passos:
- 2. Definição de uma medida de proximidade ou distância:
 Usualmente é usada uma função que avalia a semelhança ou a distância entre os objetos
 - -A distância Euclidiana é uma das mais usadas na literatura

3. Agrupamento:

Refere-se ao processo de busca de grupos de objetos em uma base de dados

4. Abstração do dado:

Esta tarefa refere-se ao processo de descrição dos grupos encontrados

5. Avaliação da saída:

Avaliação da qualidade dos grupos encontrados

Alguns desafios da tarefa de agrupamento:

- Determinação automática do número de grupos
- Multidimensionalidade
- Grupos não separáveis linearmente
- Medida de similaridade apropriada

Métodos de Agrupamento

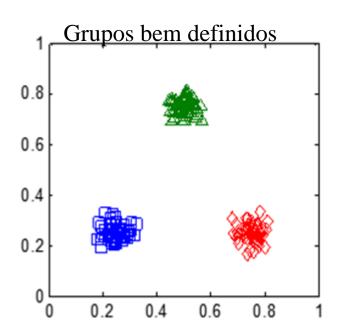
- Há três métodos principais de agrupamento de dados
- 1. Particional
- 2. Hierárquico
- 3. Baseado em densidade

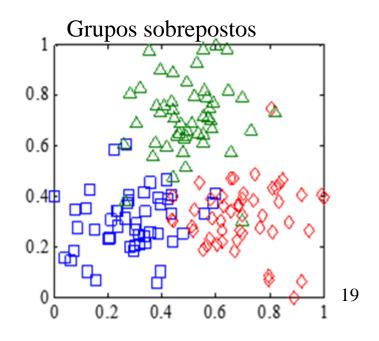
Agrupamento particional

• Um conjunto de objetos é particionado em *k* grupos (partições)

a) Hard (Tradicional, Crisp) ou Nebuloso (difuso):

Um algoritmo particional é classificado como *hard* quando cada objeto pertence a um único grupo, ou *nebuloso* se houver um grau de pertinência aos grupos para cada um dos objetos





Agrupamento particional

• Um conjunto de objetos é particionado em *k* grupos (partições)

b. Determinístico ou Estocástico:

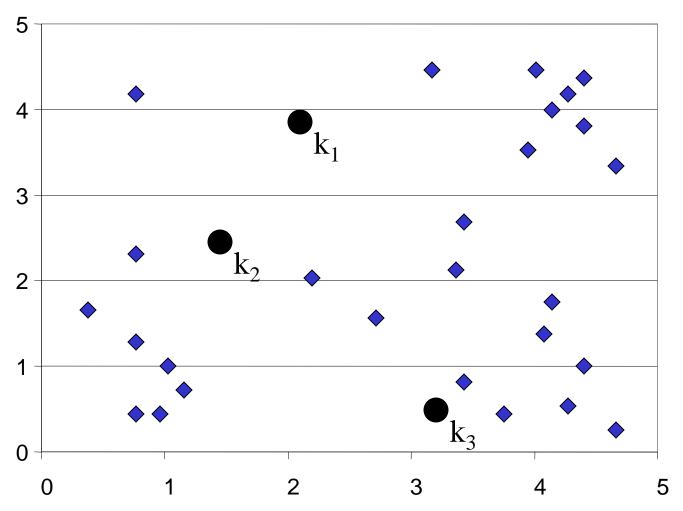
Algoritmos determinísticos são aqueles que <u>apresentam o mesmo</u> <u>resultado</u> sempre que executados, ou seja, apresentam sempre o mesmo agrupamento e a mesma quantidade de iterações toda vez que são executados, <u>considerando a mesma inicialização</u> paramétrica

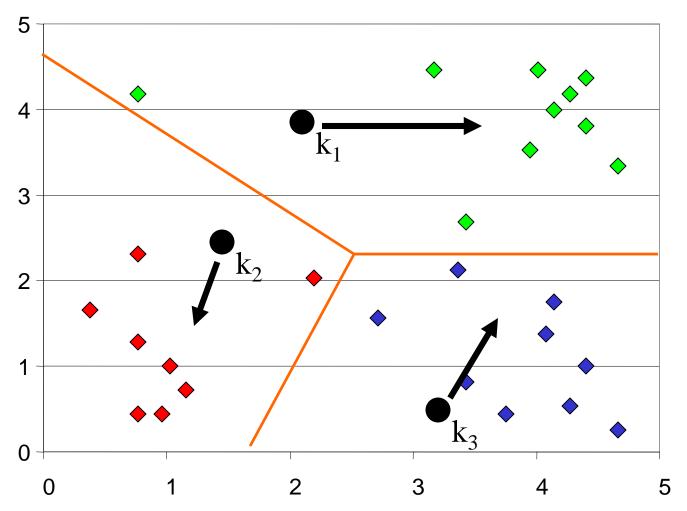
Os algoritmos estocásticos, por outro lado, <u>podem apresentar</u> <u>diferentes soluções</u> para o mesmo problema, dependendo de parâmetros como inicialização e ordem de apresentação dos objetos

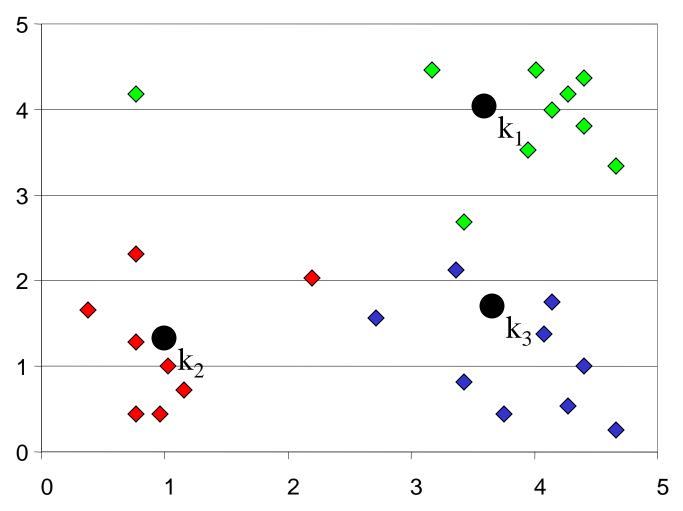
O algoritmo k-Médias (ou k-Means)

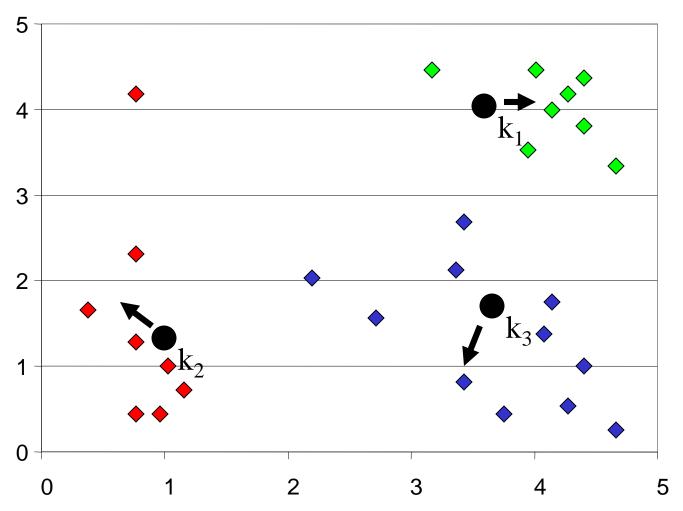
•Ele recebe o parâmetro *k* como entrada, tal que o algoritmo encontre *k* grupos em uma dada base de dados

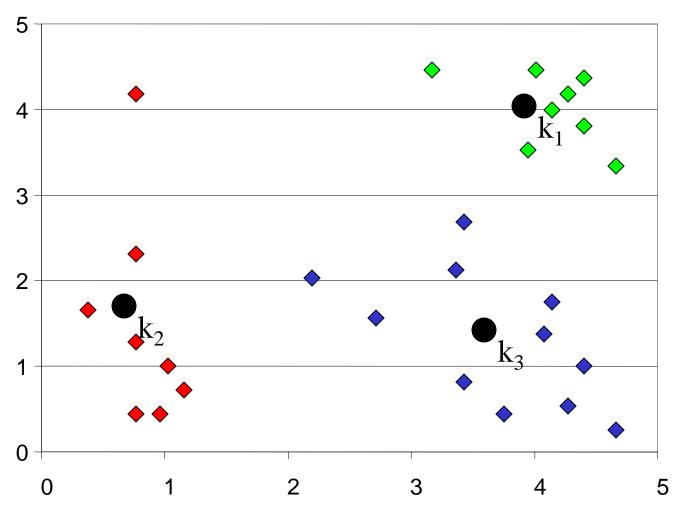
- •O algoritmo funciona da seguinte maneira:
 - a. k centroides são inicializados, aleatoriamente ou não;
 - b. Cada objeto da base de dados é avaliado e associado ao grupo mais similar, baseado em alguma medida de distância entre o objeto e os centroides;
 - c. Um novo centroide para cada grupo é computado pela média dos objetos aos quais os respectivos centroides foram considerados similares;
 - d. O processo pára quando um critério de convergência é atingido











Comentários sobre o Método *K-Means*

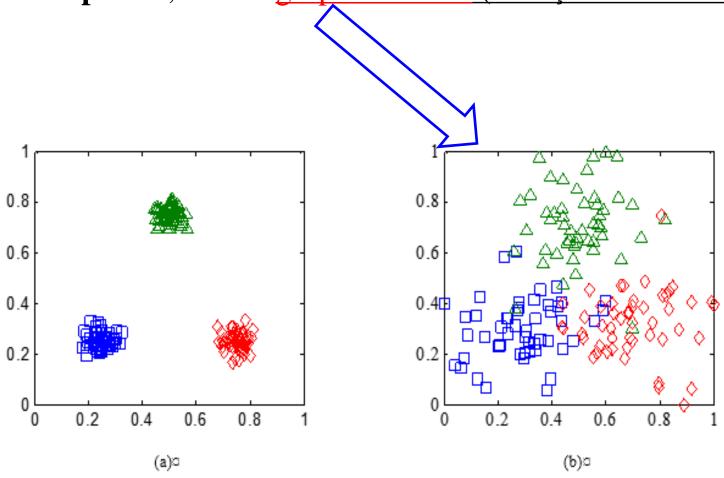
Pontos fortes

- Relativamente eficiente: O(tkn), na qual n é o # de objetos, k é o # de clusters, e t é o # iterações
- Simples de entender, fácil de implementação e rápida convergência

Pontos fracos

- Frequentemente termina em um ótimo local (não explora o espaço de soluções)
- Sensível à inicialização dos centroides
- É necessário especificar k, o número de clusters, a priori
- Incapaz de lidar com outliers

• Grupos sobrepostos; não há grupos naturais (definição de Carmichael, 1968)



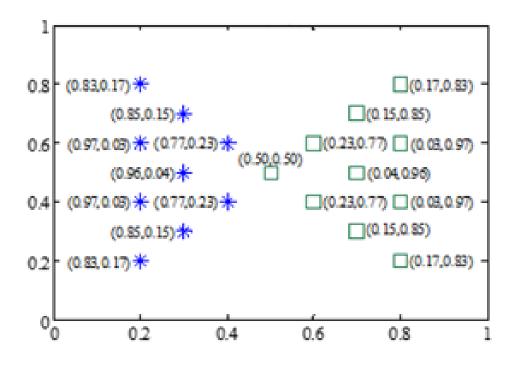
a. Abordagem tradicional

- Cada objeto (i) pertence a um único grupo (j): $\mu_{ij} = \{0,1\}$
- Os objetos contribuem, com o mesmo peso, na atualização dos protótipos

b. Abordagem nebulosa

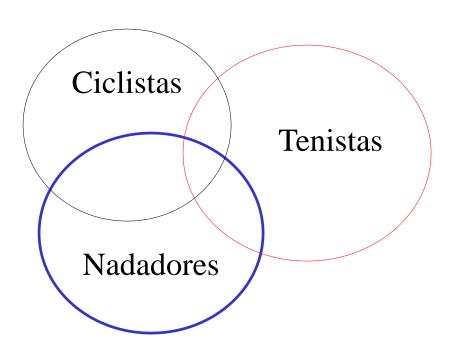
- Todos os objetos pertencem a todos os grupos, simultaneamente, variando o grau de pertinência: $\mu_{ij} = [0,1]$
- Os objetos contribuem parcialmente na atualização dos protótipos

 Quanto mais próximo o objeto estiver do centroide, maior o grau de pertinência dele a esse grupo



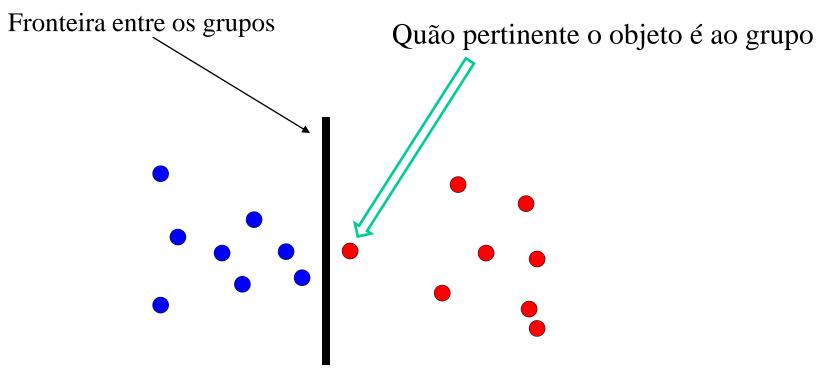
• O grau de pertinência é uma distância normalizada; quanto mais próximo o objeto do grupo, maior é o grau de pertinência desse objeto a esse grupo

- Quais as vantagens da abordagem nebulosa?
 - Objetos podem pertencer a mais de um grupo, simultaneamente
 - Ex.: Base de dados de atletas



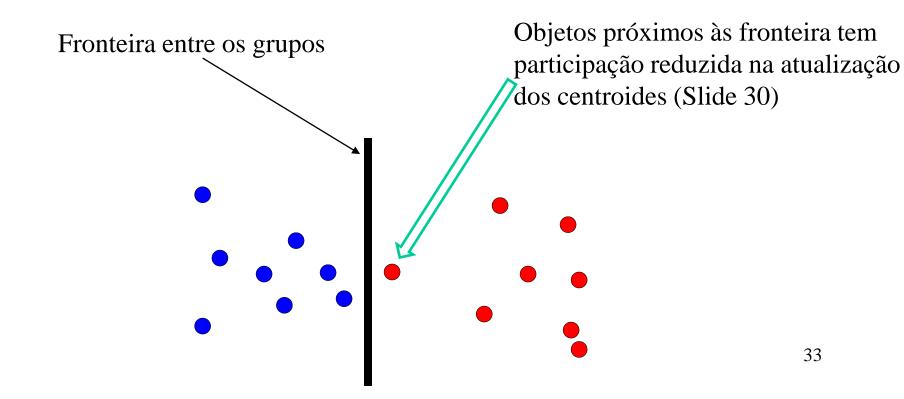
Quais as vantagens da abordagem nebulosa?

Quantificar a pertinência de objetos a grupos



Quais as vantagens da abordagem nebulosa?

Minimizar a participação de objetos ruidosos na atualização dos protótipos
 (minimiza a classificação incorreta e maximiza a representatividade dos protótipos aos respectivos grupos)



Como atribuir diferentes graus de pertinência aos objetos?

- É usado o parâmetro $m(1,\infty)$, conhecido como <u>expoente de ponderação</u>, ou <u>fuzzificador</u>
- É comum o intervalo [1,25, 2,00]
- O *m* é usado para aumentar ou para reduzir a pertinência (importância) de objetos aos grupos. Assim, quanto maior o valor de *m*, mais sobrepostos serão so grupos. Portanto, aumentar o valor para *m* significa reduzir a fronteira entre os grupos

Como atribuir diferentes graus de pertinência aos objetos?

•
$$\mu_{ij} = \frac{1}{\sum_{p=1}^{k} \left(\frac{d_{ij}}{dip}\right)^{\frac{2}{m-1}}}$$
, pertinência do objeto i ao centroide j

- d_{ii} , distância do objeto i ao centroide j
- k é a quantidade de centroides
- d_{ip} , distância do objeto i a todos os centroides
- $\mu_{ij} \in \mathbf{U}$, \mathbf{U} é a matriz de pertinências de tamanho N(objetos) x K(centroides)

Qual deve ser o valor para m?

- O valor de *m* depende das características do problema; quanto mais sobrepostos forem os grupos, maior deverá ser o valor para *m*
- Se m for muito elevado, todos os objetos contribuirão com a mesma importância para a atualização dos protótipos. Com isso, o grau de pertinência (μ_{ij}) tenderá a 1/k (k = número de grupos), tornando homogênea a matriz de pertinências, ocasionando sobreposição dos protótipos; veja a equação no slide anterior

Qual deve ser o valor para m?

• O valor de *m* deve ser tal que os objetos próximos à fronteira entre os grupos tenham sua participação reduzida na atualização dos protótipos, de modo a minimizar a classificação incorreta e maximizar a representatividade dos protótipos aos respectivos grupos

(Veja a Figura dos slides 28 e 33)

• É um dos algoritmos clássicos da literatura de agrupamento *fuzzy*. É a versão nebulosa do k-Médias

• E caracterizado por ponderar iterativamente a contribuição dos objetos na atualização dos protótipos. Os protótipos são atualizados pela média ponderada da posição de todos os objetos da base de dados, ou seja, todos os objetos contribuem parcialmente na atualização da posição dos protótipos

• O algoritmo consiste em atualizar iterativamente a matriz de pertinências (**U**) e a posição dos protótipos (**C**), respectivamente:

$$\mu_{ij} = \frac{1}{\sum_{p=1}^{k} \left(\frac{d_{ij}}{dip}\right)^{\frac{2}{m-1}}}$$

sendo k o total de centroides.

$$\mathbf{C}_{j} = \frac{\sum_{i=1}^{n} \mathbf{X}_{i} (\mu_{ij})^{m}}{\sum_{i=1}^{n} (\mu_{ij})^{m}}$$

sendo \mathbf{X}_i o objeto de índice i

• O que se deseja é a minimização de uma função-objetivo

$$J_{fcm} = \sum_{j=1}^{\kappa} \sum_{i=1}^{n} \mu_{ij}^{m} d_{ij}^{2}$$

- Sendo:
 - *k* o número total de protótipos;
 - n o número total de objetos na base de dados;
 - m o expoente de ponderação;
 - d_{ij} a distância do objeto i ao protótipo j; e
 - $\mu_{ij} \in \mathbf{U}$ é o grau de pertinência do objeto i ao grupo j, indicando quão representativo (pertinente) o objeto é para este grupo em relação aos demais grupos

• A função-objetivo possui as seguintes restrições:

1.
$$\mu_{ij} \in [0,1]$$

2.
$$\sum_{j=1}^{k} \mu_{ij} = 1, i = 1, ..., n$$

A restrição acima garante que a soma das pertinências de um objeto a todos os grupos seja igual a um

3.
$$0 < \sum_{i=1}^{n} \mu_{ij} < n$$

A restrição acima garante que cada grupo tenha pelo menos um objeto com grau de pertinência maior do que zero

Parâmetros de Entrada:

- \mathbf{X} //base de dados $X = \{x_1, x_2, ..., x_n\}$
- *k* //número de protótipos
- *m* //expoente de ponderação

Parâmetros de Saída:

- U //matriz de pertinências $U = \{\mu_{11}, ..., \mu_{n,k}\}$
- C //protótipos resultantes $C = \{c_1, c_2, ..., c_k\}$
- *cf* //valor da função de custo
- *iter* //iterações necessárias para a convergência

```
1. U = Initialize_U(n,k,m)
```

- 2. $old_cf = 0$
- 3. stop = 0
- 4. while !stop
- 5. iter = iter + 1
- 6. $\mathbf{C} = \text{Compute_Prototypes}(\mathbf{X}, \mathbf{U}, m)$
- 7. $\mathbf{U} = \mathbf{Update}_{\mathbf{U}}(\mathbf{X}, \mathbf{C}, m)$
- 8. $cf = Calculate_Cost(\mathbf{X}, \mathbf{C}, \mathbf{U}, m)$
- 9. $stop = Check_Stopping_Criterion(cf,old_cf,iter)$
- 10. $old_cf = cf$
- 11. end while