## Big Data Analytics

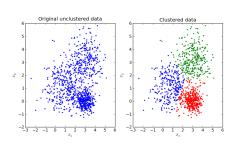
Jour 3 — Algorithmes 2/2

François-Marie Giraud



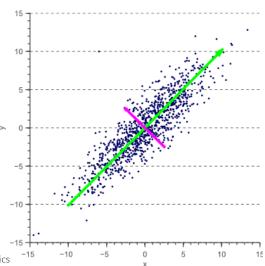
Introduction

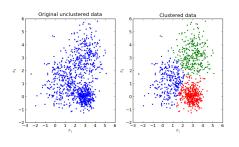
Problème : détection de variables cachées, de "structures" cachées (clusters, variété topologique (manifold), ...)









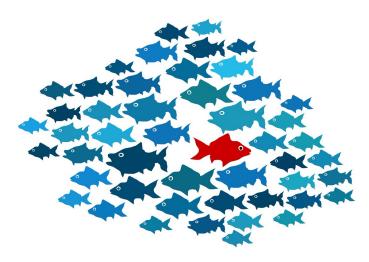




#### Clustering de Clients



#### Détection d'anomalie :



Réduction de la dimensionalité

Comment appréhender des données en grande dimension?

$$X = \begin{bmatrix} X_{1,1} & X_{1,2} & \dots & X_{1,D} \\ X_{2,1} & X_{2,2} & \dots & X_{2,D} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ X_{N,1} & X_{N,2} & \dots & X_{N,D} \end{bmatrix}$$

## La malédiction des grandes dimensions!

Nombre d'extrémités dans une espace de dimension :

dim	1	2	3	4	5	
pts	2	4	8	16	32	

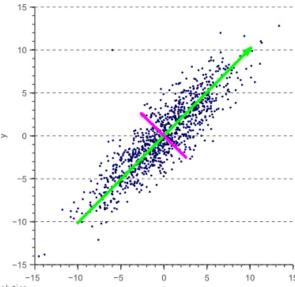
- · Séléction de dimensions
- · Projections linéaires (ACP, LDA, ...)
- Projections non-linéaires (kernels, neural network embeddings, ...)

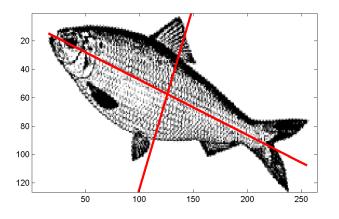
Projections linéaires

Réduction de la dimensionalité :

#### Réduction de la dimensionalité : Projections linéaires

- · Principal Component Analysis (Non-supervisée)
- · Linear Discriminant Analysis (Supervisée)





$$X = \begin{bmatrix} X_{1,1} & \dots & X_{1,D} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ X_{N,1} & \dots & X_{N,D} \end{bmatrix}$$

chaque dimension est centrée (et réduite) :

$$\bar{X} = \begin{bmatrix} X_{1,1} - \bar{X_1} & \dots & X_{1,D} - \bar{X_D} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ X_{N,1} - \bar{X_1} & \dots & X_{N,D} - \bar{X_D} \end{bmatrix}$$

OU

$$\tilde{X} = \begin{bmatrix} \frac{X_{1,1} - \bar{X}_1}{\sigma(X_1)} & \cdots & \frac{X_{1,D} - \bar{X}_D}{\sigma(X_D)} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{X_{N,1} - \bar{X}_1}{\sigma(X_1)} & \cdots & \frac{X_{N,D} - \bar{X}_D}{\sigma(X_D)} \end{bmatrix}$$

Matrice de covariance (resp. corrélation) :

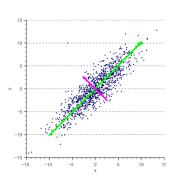
$$\frac{1}{N} * \bar{X}^T * \bar{X} , (\frac{1}{N} * \tilde{X}^T * \tilde{X})$$

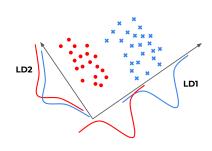
#### ACP:

Retrouver les valeurs et vecteurs propres de de la matrice de covariance (resp. corrélation), donc diagonaliser la matrice carrée obtenue.

Vecteur propre : vecteur permettant de projeter les données Valeur propre : "proportion d'information" conservée par la projection suivant le vecteur propre correspondant Réduction de dimension : On ne projette que suivant le nombre de vecteurs propres voulus

#### Linear Discriminant Analysis





Démo Sklearn

Apprentissage non-supervisé > Démo Sklearn

#### Support TP: PCA/LDA

PCA- iris dataset - Tutoriel PCA-LDA - Tutoriel

Variantes Spécifiques

## Analyse des Correspondances Multiples (ACM)

ACP sur des données qualitatives (Ex : enquètes d'opinions avec QCM)

Chaque variable qualitative est transformé en vecteur sparse. On obtient une matrice binaire sur laquelle on procède à l'ACP.

## Analyse Factorielle pour données mixtes (AFDM)

Quand on a des variables qualitative ET quantitatives pour décrires nos échantillons, on discrétise chaque variable quantitative. On peut ainsi procéder à l'Analyse en Composantes Multiples

## Analyse Factorielle des Correspondances (AFC)

#### Méthode sur un tableau de contingence :

Yaourts	Nantes	Bordeaux	Limoges	Tours	Poitiers	TOTAL
Ananas	14	15	9	20	20	78
Banane	15	10	14	20	21	80
Fraise	16	16	26	8	22	88
Framboise	18	14	24	20	17	93
Abricot	17	18	20	22	16	93
TOTAL	80	73	93	90	96	432

On procède alors à une double ACP (une sur le profil ligne, l'autre sur le profil colonne) en utilisant une métrique particulière : le  $\chi^2$ 

# Avez-vous des questions?

Métriques de clustering

## Métriques en Non-Supervisé

coût = 
$$\sum_{i} \sum_{j} \delta_{i,j} |x_j - \mu_i|$$

où  $\delta_{i,j}$  vaut 1 si le cluster  $\mu_i$  est le plus proche du point  $x_j$ , 0 sinon

## Métrique : Silouhette

Points 
$$x = \{x_1, \dots, x_n\}$$
, Clusters  $\mu = \{\mu_1, \dots, \mu_k\}$ .

$$a(x_i) = \frac{1}{\#\mu_i - 1} \sum_{j} |x_i - x_j|$$

$$b(x_i) = \min_{i \neq j} \frac{1}{\#\mu_j} \sum_j |x_i - x_j|$$

où:

 $\#\mu_i$  est le nombre d'éléments de x dans le cluster  $\mu_i$  L'ensembe d'indice j ne représente que ceux des points appartenant au cluster  $\mu_j$ 

 $a(x_i)$ : distance moyenne aux autres points du cluster contenant  $x_i$ 

 $b(x_i)$ : distance moyenne aux points du cluster le plus proche

## Métrique : Silouhette

$$s_{i} = \frac{b_{i} - a_{i}}{\max\{a_{i}, b_{i}\}}, \quad s_{i} = \begin{cases} 1 - a_{i}/b_{i} & \text{if } a_{i} < b_{i} \\ 0 & \text{if } a_{i} = b_{i} \\ b_{i}/a_{i} - 1 & \text{if } a_{i} > b_{i} \end{cases}$$

donc  $s_i \in [-1, 1]$ 

 $s_i \approx 1 \iff x_i \text{ bien clusterisé}$   $s_i \approx 0 \iff x_i \text{ au bord de 2 clusters}$  $s_i \approx -1 \iff x_i \text{ mal clusterisé}$  Apprentissage non-supervisé > Métriques de clustering

## Métrique : etc

- · Calinski-Harabaz index
- · Davies-Bouldin Index
- ...

Clustering Hiérarchique

## Clustering Hiérarchique

#### Deux approches:

- · Agglomérantes (bottom-up)
- Divisantes (top-down)

## Classification Ascendante Hiérarchique (CAH)

#### Métode Agglomérante

- · Chaque élément est dans une classe distincte
- · On itère jusqu'à ce qu'on ait le nombre de classes voulues
- On utilise une mesure de dissimilarité inter-classe comme critère d'aggrégation

A chaque itération, on calcule la dissimilarité entre toutes les classes puis on fusionne les plus similaires.

## Classification Ascendante Hiérarchique (CAH)

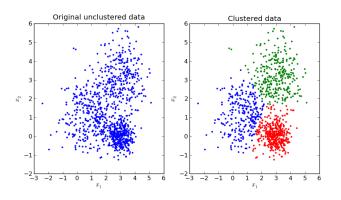
Quelques distances de dissimilarités, après avoir défini une distance D dans l'espace :

- saut minimum :  $dissim(C_1, C_2) = \min_{x \in C_1, y \in C_2} D(x, y)$
- saut maximum :  $dissim(C_1, C_2) = \max_{x \in C_1, y \in C_2} D(x, y)$
- saut moyen :  $dissim(C_1, C_2) = moyenne D(x, y)$  $x \in C_1, y \in C_2$
- · distance de Ward qui vise à maximiser l'inertie inter-classe
- ٠ ..

$$O(n^2)$$
 < complexité <  $O(n^3)$ !

Espérance-Maximisation

# **Expectation-Maximisation**



# **Expectation-Maximisation**

Input : Données, nombre de clusters, métrique Initialisation Aléatoire Jusqu'à clusters "stables" :

- 1. Calculer les "centres" de chaque cluster
- 2. Réassigner les clusters à tous les points

Apprentissage non-supervisé > Espérance-Maximisation

# **Expectation-Maximisation**

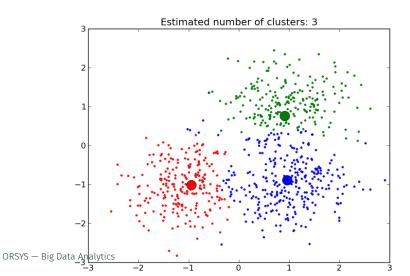
video time

\_\_\_\_\_

K-Means

# K-Means

# Algorithme EM



### K-Means

# distance euclidienne, Manhattan, Chebychev

#### **Euclidean Distance**



$$\sqrt{(x_1-x_2)^2+(y_1-y_2)^2}$$

#### **Manhattan Distance**





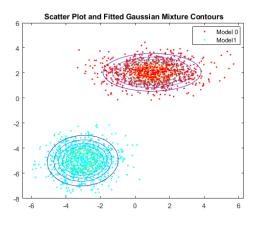
# **Chebyshev Distance**



$$\sqrt{(x_1-x_2)^2+(y_1-y_2)^2} \left[ |x_1-x_2|+|y_1-y_2| \max(|x_1-x_2|,|y_1-y_2|) \right]$$

# Gaussian Mixture Model

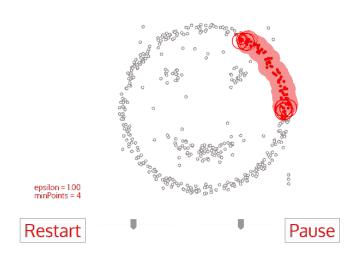
Les clusters sont représentés par un centre et une matrice de covariance.

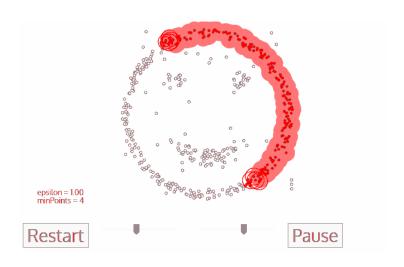


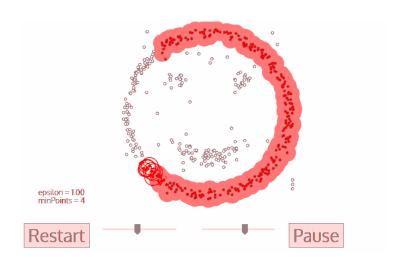
Density-Based Spatial Clustering of Applications with Noise...

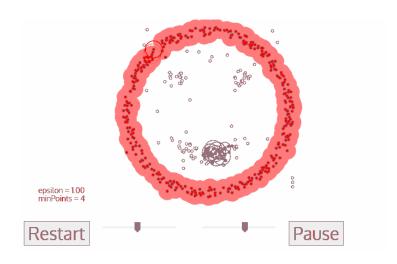
Tant qu'il reste des points non-étiquettés :

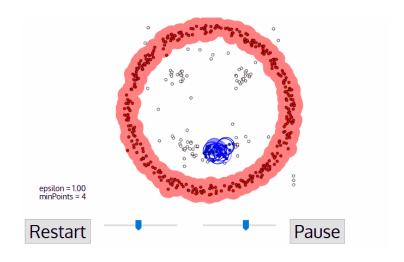
- Prend un point non-étiquettés au hasard et on regarde son voisinage
- 2. Si (densité > seuil) alors (Nouveau cluster)
  - 2.1 Expansion du cluster de proche en proche dans le voisinage
- 3. Sinon (Bruit)

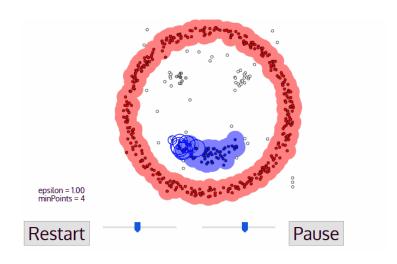


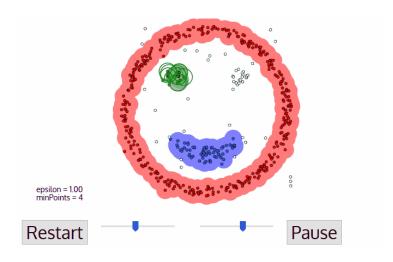


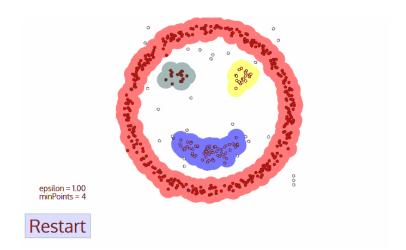


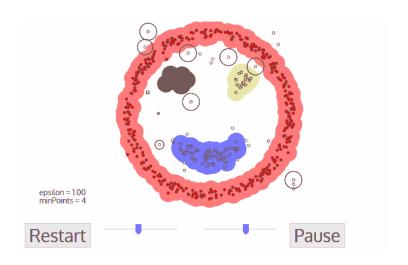












Démo Sklearn

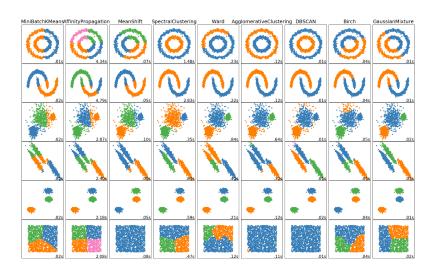
Apprentissage non-supervisé > Démo Sklearn

# Support TP: Clustering

<u>kmean - Tutoriel</u> <u>dbscan - Tutoriel</u>

Conclusions

# **Clustering - Conclusions**



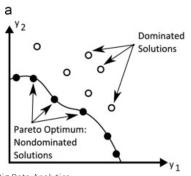
# **Clustering - Conclusions**

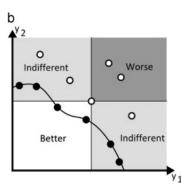
Pas de métrique satisfaisante! ← Théorie de la Décision :

### Problème qui se mesure en plusieurs dimensions



# Pas de solution unique!



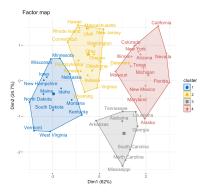


Classification Hiérarchique sur

**Composantes Principales** 

# Classification Hiérarchique sur Composantes Principales (CHCP)

Après réduction de dimension, on procède à un algorithme de classification hiérarchique.



Obtenus à partir de données relatives aux crimes aux États-Unis. Colonnes d'origine : Population Totale, Meurtres, Viols, Agression

Clustering par ACP

# Réduction de la dimensionalité : PCA

(Souvenez-vous)

Matrice de covariance (resp. corrélation) :

$$\frac{1}{N} * \bar{X}^T * \bar{X} , (\frac{1}{N} * \tilde{X}^T * \tilde{X})$$

### ACP:

Retrouver les valeurs et vecteurs propres de de la matrice de covariance (resp. corrélation), donc diagonaliser la matrice carrée obtenue.

Vecteur propre : vecteur permettant de projeter les données Valeur propre : "proportion d'information" conservée par la projection suivant le vecteur propre correspondant Réduction de dimension : On ne projette que suivant le nombre de vecteurs propres voulus

# Clustering par ACP

$$\frac{1}{N} * \bar{X} * \bar{X}^{T}$$
,  $(\frac{1}{N} * \tilde{X} * \tilde{X}^{T})$ 

En considérant les individus comme des features et les features comme des individus, les vecteurs propres ayant une grande valeur propre peuvent être considérés comme des centre de cluster d'individus.

# Avez-vous des questions?

Détection d'anomalies

# Détection d'Anomalies

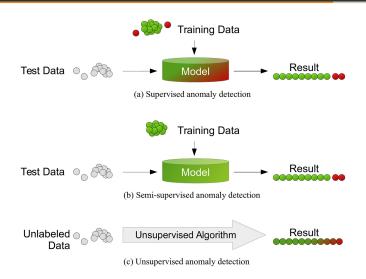
### Détection:

- · de Fraude
- · d'Intrusion/Fuite (physique ou électronique)
- · Santé (biologique, geologique, machine, ...)

# Définition

- · une anomalie diffère de la norme par ses features
- · les anomalies sont rares comparées aux instances normales

# Modes de détection d'anomalie



# Détection d'Anomalies : Supervisé

Problème de classification normal. Réseaux de neurones et SVM très performants.

# Détection d'Anomalies : Semi-Supervisé

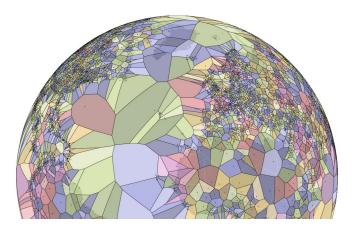
Détection de nouveauté. Pas traité ici. One-class SVM très utilisé.

# Détection d'Anomalies : Non-Supervisé

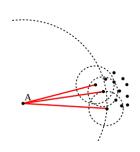
#### De nombreuses méthodes :

- · Local Outlier Factor (LOF)
- Unweighted Cluster-Based Outlier Factor
- Isolation Forest
- Autoencoder
- ...

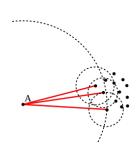
### Détection d'Anomalies



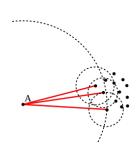
· anomalies locales



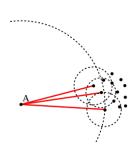
- · anomalies locales
- · basé sur les k voisins du point



- · anomalies locales
- · basé sur les k voisins du point
- définit une « atteignabilité » par les distances de ces voisins

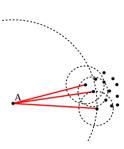


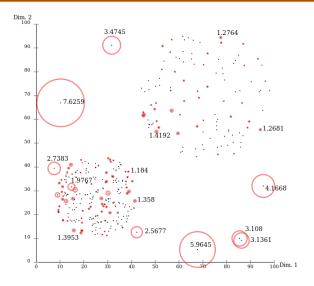
- · anomalies locales
- · basé sur les k voisins du point
- définit une « atteignabilité » par les distances de ces voisins
- calcule un ratio moyen d'atteignabilité du point et de ses voisins



- · anomalies locales
- · basé sur les k voisins du point
- définit une « atteignabilité » par les distances de ces voisins
- calcule un ratio moyen d'atteignabilité du point et de ses voisins







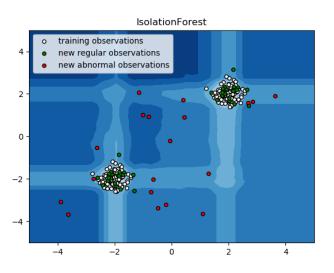
# Désavantages

- · lent (quadratique)
- · a des à priori sur la distribution des données

#### Isolation tree

- · arbre aléatoire (comme random forest mais le split est aléatoire)
- · but : isoler une anomalie plus vite qu'un exemple normal
- · petit chemin pour arriver à une feuille : anomalie
- $\rightarrow$  Se sert du fait que les features des anomalies ne sont pas distribuées comme les autres.

#### Isolation forest



Apprentissage non-supervisé

Démo Sklearn

## Support TP: Détection d'anomalie

<u>local-outlier-factor - Tutoriel</u> <u>isolation-forest - Tutoriel</u>

# Avez-vous des questions?

Apprentissage non-supervisé

Travaux Pratiques : Réduction de

dimension

Apprentissage non-supervisé > Travaux Pratiques : Réduction de dimension

### TP: Réduction dimension

PCA - TP

Apprentissage non-supervisé

Travaux Pratiques: Clustering

Apprentissage non-supervisé > Travaux Pratiques : Clustering

# TP: Clustering

<u>clustering - TP</u>

# Avez-vous des questions?