- 1. Machine Learning adalah suatu computer atau program computer yang mengalami peningkatan seiring pembelajaran pada contoh ataupun data set sehingga developer tidak perlu susah dalam coding pemrograman.
- 2. SAVMAP http://lasig.epfl.ch/savmap . Salah satu objective pada SAVMAP adalah classification hewan semi-arid savanna di Namibia dengan image processing yang diambil dengan Unmanned Aircraft Vehicle (UAV). Mereka mencoba beberapa metode machine learning classifier diantaranya LOG , SVM with an RBF Kernel, NB, dan RF dan mencoba mengcomparasinya dengan hasil performasi 80% presisi dan recall menggunakan HOG features untuk feature set.
- 3. ~
 - A. 0-1 jika input bukan non negative dan (-1-1) jika input negative.
 - B. Ya sama, karena range nilai yang terdapat pada similarity adalah dari 0-1 dimana 0 menyatakan kedua data tidak mirip dan semakin besar tingkat kemiripan akan menyatakan data tersebut sama.
 - C. Jika kita kurangkan rata-rata dari x dan y maka pengukuran menjadi invariant dan hasilnya adalah titik tengah (Pearson Product Moment Correlation Coefficient) PPMC dimana sudutnya adalah pusat dari vector.
 - D. Euclidean:

$$d_{euclid}(p,q) = |p-q| = \sqrt{\sum_{i} (p_i - q_i)}$$

$$d_{euclid}(p,q) = \sqrt{\sum_{i} p_i^2 - 2\sum_{i} p_i q_i + \sum_{i} q_i^2}$$

Jika panjang = 1, maka jaraknya ke 0 adalah

$$|p| = d_{euclid}(p, 0) = \sqrt{\sum_{i} (p_i - 0)^2} = \sqrt{\sum_{i} p_i^2}$$

Jika hasilnya 1 maka kuadratnya juga 1: $\sqrt{\sum_i p_i^{\ 2}} = 1$

Kemudian pada rumus Euclid yang diekspansi, selanjutnya subtitusi

$$d_{euclid}(p,q) = \sqrt{1 - 2\sum_{i} p_{i} q_{i} + 1} = \sqrt{2 - 2\sum_{i} p_{i} q_{i}}$$
$$= \sqrt{2(1 - \sum_{i} p_{i} q_{i})}$$

Cosine Similarity:

$$s_{cosine}(p,q) = \frac{p \cdot q}{|p||q|} = \frac{\sum_{i} p_{i} q_{i}}{|p||q|}$$

Jika panjang norm = 1 maka

$$s_{cosine}(p,q) = \sum_{i} p_i \, q_i$$

Karena nilai cosine similarity selalu diantara 0 dan 1, maka kita bisa defenisikan jarak cosine dengan :

$$d_{cosine}(p,q) = 1 - \sum_{i} p_i \, q_i$$

Misalnya kita punya vector v dan w dengan menggunakan euclid, dan v lebih dekat ke suatu point p daripada w.

$$d_{euclid}(p, v) \leq d_{euclid}(p, w)$$

$$\sqrt{2(1 - \sum_{i} p_{i} v_{i})} \leq \sqrt{2(1 - \sum_{i} p_{i} w_{i})}$$

$$2(1 - \sum_{i} p_{i} v_{i}) \leq 2(1 - \sum_{i} p_{i} w_{i})$$

$$(1 - \sum_{i} p_{i} v_{i}) \leq (1 - \sum_{i} p_{i} w_{i})$$

Sehingga, kita dapat hubungan antara cosine similarity dan Euclidean $d_{euclid}(p,v) \leq d_{euclid}(p,w) \approx d_{cosine}(p,v) \leq d_{cosine}(p,w)$

E. Euclidean

$$d_{euclid}(x,y) = \sqrt{\sum_{i} x_{i}^{2} - 2\sum_{i} x_{i} y_{i} + \sum_{i} y_{i}^{2}}$$

Correlation

$$r(x,y) = \frac{\frac{1}{n} \sum_{i} x_{i} y_{i} - \mu_{x} \mu_{y}}{\sigma_{x} \sigma_{y}}$$

jika X dan Y distandarkan, mereka masing-masing akan memiliki rata-rata 0 dan standar deviasi 1, sehingga rumus menjadi

$$r(x,y) = \frac{1}{n} \sum_{i} x_i y_i$$

Kembali ke rumus Euclidean jika x dan y distandarkan maka keduanya = n. Sisa Σ xy sebagai non-konstan, maka formula bisa disederhanakan menjadi :

$$r(x,y) = 1 - \frac{d^2_{euclid}(x,y)}{2n}$$

4. ~

- A. Pertama berdasarkan pairwise proximity bisa menggunakan minimum pairwise similiarity atau maximum pairwise dissimilarity. Kedua bedasarkan data di Euclidean kemudian hitung total atau rata-rata jarak data ke centroid.
- B. Dengan menghitung jarak antara centroids dari kedua kumpulan data.
- C. Dengan menghitung rata-rata kedekatan pasangan dari kumpulan data di satu kelompok group dengan kumpulan data lain. Atau dengan mengambil kedekatan yang maksimal atau minimum.

5. ~

- A. Untuk satu document mempunyai bobot maximum yaitu log m.
- B. Kata yang muncul pada setiap document memiliki bobot 0
- C. Pengamatan dari kata yang ada di setiap document tidak mempengaruhi document lain.
- D. Near Duplicate Image Detection: min-Hash and tf-idf Weighting https://www.robots.ox.ac.uk/~vgg/publications/papers/chum08a.pdf