# Введение в анализ данных: Заключение

Юля Киселёва juliakiseleva@yandex-team.ru Школа анализа данных



### План на сегодня

- Алгоритм для кластеризации в неевклидовом пространстве
- Классификация (overview)
- Feature selection
- MapReduce (повторяем)

## Residual sum of squares

RSS – residual sum of squares

$$RSS_k = \sum_{x \in \omega_k} |\vec{x} - \mu(\omega_k)|^2$$

$$RSS = \sum_{k=1}^{K} RSS_k$$

$$\omega_k = cluster$$

$$\mu(\omega_k) = cetroid$$

# Residual sum of squares(2)

• Минимизируем RSS

$$RSS_{k}(\vec{v}) = \sum_{\vec{x} \in \omega_{k}} |\vec{v} - \vec{x}|^{2} = \sum_{x \in \omega_{k}} \sum_{m=1}^{M} (v_{m} - x_{m})^{2}$$

$$\frac{\partial RSS_k(\vec{v})}{\partial v_m} = \sum_{x \in \omega_k} 2(v_m - x_m)$$

$$v_m = \frac{1}{|\omega_k|} \sum_{\vec{x} \in \omega_k} x_m$$

# **Нахождение оптимального числа кластеров**

$$K = \underset{k}{\operatorname{arg\,min}}[RSS_{\min}(K) + \lambda K]$$

# Кластеризация в неевклидовом пространстве. GRGPF Algorithm

- GRGPF for its authors (V. Ganti, R. Ramakrishnan, J. Gehrke, A. Powell, and J. French)
- Организует кластер в иерархию в виде дерева
- Новый элемент может быть присоединен к кластеру к его нижним листьям дерева

# Представление кластеров в GRGPF алгоритме

- Присоединение элемента в кластер => кластер увеличивается
- Большинство элементов кластера сохраняется на диск
- В основной памяти кластер представляется в виде вектора признаков (features)
- Для элемента р из кластера:

$$ROWSUM(\vec{p}) = \sum_{x \in \omega_b} |\vec{p} - \vec{x}|^2$$

## Инициализация дерева

- 1. Кластеры организованы в виде дерева
- 2. Листья дерева могут быть очень большими (disk block или pages)
- 3. Инициализация: берется часть входных данных и кластеризуется иерархическим путем
- 4. Результат 3 = > дерево *Т*
- 5. Данное дерево T не будет использоваться GRGPF
- 6. Полученное дерево балансируется
- 7. В одном кластере N элементов

# **GRGPF Алгоритм**

- Данные из второго хранилища **р**
- **Р** элемент добавляем в ближайший кластер
- Начинает с корня
- Доходим до листьев, в которых кластроид ближайший к *p*
- Оцениваем:  $ROWSUM(p) = ROWSUM(c) + Nd^2(p,c)$

# **Splitting clusters**

• GRGPF накладывает ограничение на размер кластера:

 $\sqrt{ROWSUM(c)/N}$ 

- Если радиус кластера превышает данную величину, то кластер делится на два:
  - Кластер загружается в основную память, разделяется на два путем минимизации ROWSUM
  - Признаки кластера вычисляются для обоих кластеров

# **Merging clusters**

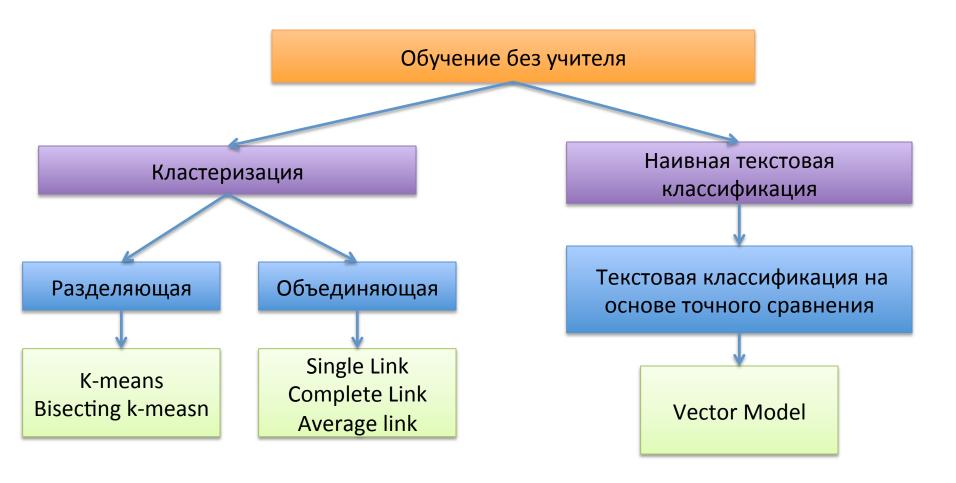
- Близкие кластеры объединяются (С1 и С2 в C)
- Кластройд для нового кластера С будет точка, которая максимально удалено от кластройда С1 или С2
- Например нужно посчитать ROWSUM для точки р из кластера C1 в новом кластере C:

 $ROWSUM_{c_1}(p) = ROWSUM_{c_1}(p) + N_{c_2}(d^2(p, c_1) + d^2(c_1, c_2)) + ROWSUM_{c_2}(c_2)$ 

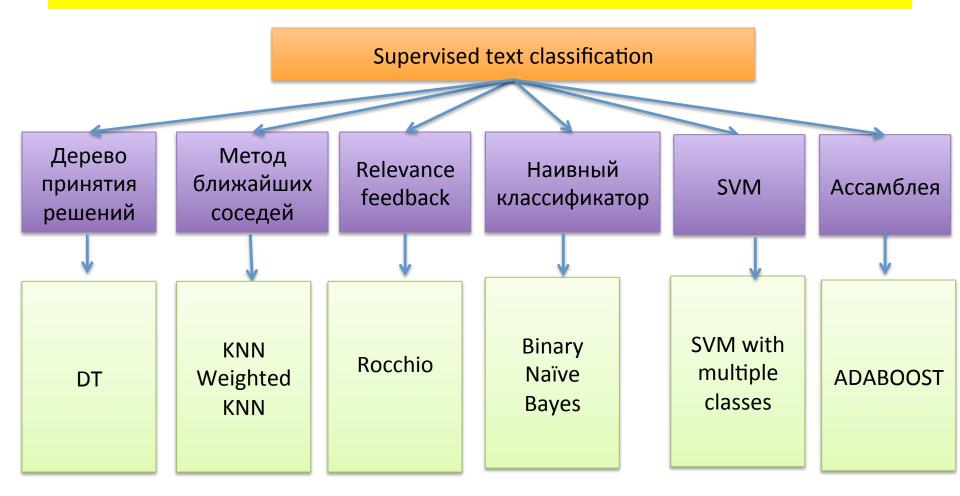
### План на сегодня

- Алгоритм для кластеризации в неевклидовом пространстве
- Классификация (overview)
- Feature selection
- MapReduce (повторяем)

# Классификация без учителя [Moderm IR. Ricardo Baeza-Yates]



# Классификация с учителем [Moderm IR. Ricardo Baeza-Yates]



### План на сегодня

- Алгоритм для кластеризации в неевклидовом пространстве
- Классификация (overview)
- Feature selection
- MapReduce (повторяем)

# **Оценивание признаков** [2003 Feature Selection Challenge]

Метод оценки: Balance Error Rate (BER)

$$BER \equiv \frac{1}{2} \left( \frac{\text{\# positive instances predicted wrong}}{\text{\# positive instances}} + \frac{\text{\# negative instances predicted wrong}}{\text{\# negative instances}} \right).$$

# Оценка признаков. F-score (2)

 $oldsymbol{x}_k, k = 1, \dots, m$ , Входящий вектор признаков

 $n_{+}$  and  $n_{-}$ , Число положительных и отрицательных Элементов в обучающей выборке

$$F(i) \equiv \frac{\left(\bar{x}_i^{(+)} - \bar{x}_i\right)^2 + \left(\bar{x}_i^{(-)} - \bar{x}_i\right)^2}{\frac{1}{n_+ - 1} \sum\limits_{k=1}^{n_+} \left(x_{k,i}^{(+)} - \bar{x}_i^{(+)}\right)^2 + \frac{1}{n_- - 1} \sum\limits_{k=1}^{n_-} \left(x_{k,i}^{(-)} - \bar{x}_i^{(-)}\right)^2} \; ,$$

 $ar{x}_i, \, ar{x}_i^{(+)}, \, ar{x}_i^{(-)}$  Это среднее по і-ому признаку по всей выборке, по положительным и отрицательным элементам

# Методы выбора признаков на основе F-score

- 1. Считаем F-score для каждого признака
- 2. Выбираем несколько порогов для F-score (решение человека)
- 3. Для каждого порога:
  - 1. Удаляем признаки с низким F-score
  - Случайным образом, разделяем на X\_training and X\_valid
  - 3. Обучаем классификатор на основе  $X_training$
  - 4. Повторяем шаги 5 раз и выбираем порог с наименьшей ошибкой
- 4. Удаляем из обучающей выборки невалидные признаки

#### **F-score and Random Forest**

- Random Forest (RF) метод классификации, возвращает важность каждого признака
- Основная идея используется несколько (большое количество) деревьев принятия решений, каждое из которых строится на основе обучающей выборки. Вектор признаков выбирается случайно
- Предсказание определяется голосование, признается мнение большинства

# F-score and Random Forest. Определение важности признака

- Разделяем обучающую выборку на две части (TS1 и TS2)
- Обучаемся на TS1
- Тестируем на TS2 = > Accuracy1
- Случайным образом переставляем значения для I ого признака => accuracy2
- Важность признака = |Accuracy1 Accuracy2|

# F-score and Random Forest. Определение важности признака (2)

- 1. F-score (рассматривает только признаки с высоким F-score, как получено ранее)
- 2. Стартуем RF, на основе признаков из 1. RF возвращает ранк для каждого признака.
- 3. Убираем из обучающей выборки менее важные признаки.
- 4. Останавливаемся, если число признаков маленькое

# Результаты. [2003 Feature Selection Challenge]

	Dataset	ARCENE	DEXTER	DOROTHEA	GISETTE	MADELON
_	SVM	13.31	11.67	33.98	2.10	40.17
	F+SVM	21.43	8.00	21.38	1.80	13.00
	F+RF+SVM	21.43	8.00	12.51	1.80	13.00

### План на сегодня

- Алгоритм для кластеризации в неевклидовом пространстве
- Классификация (overview)
- Feature selection
- MapReduce (повторяем)

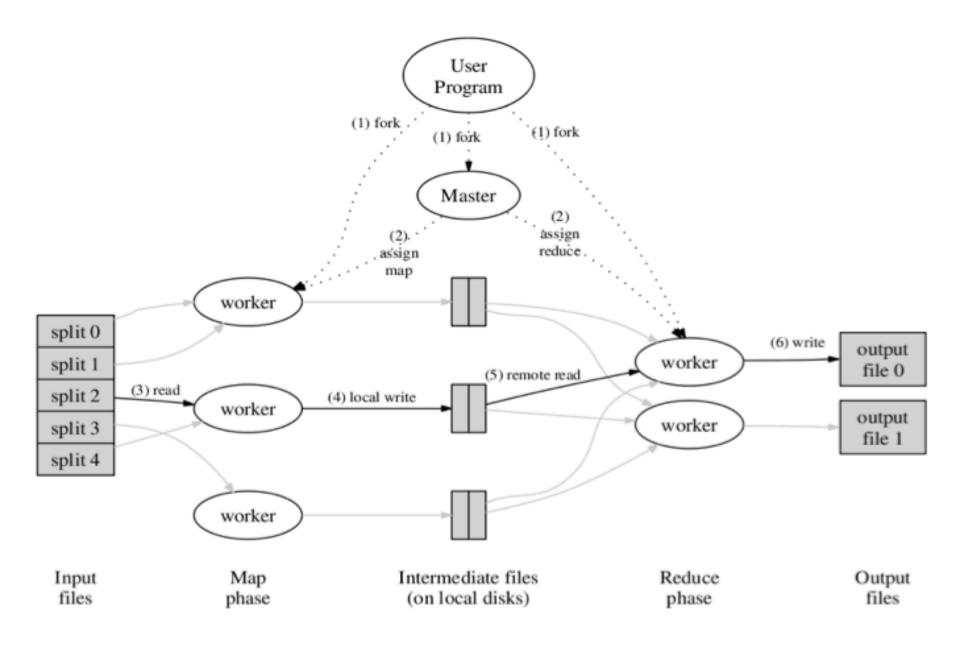
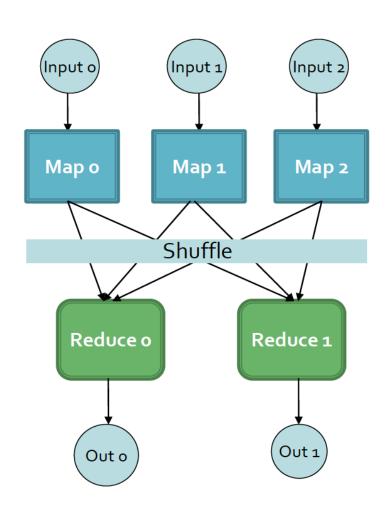


Figure 1: Execution overview

## MapReduce: представление

- Читает данные
- Функция Мар <k,v">:
  - Извлекает то, что Вам нужно
- Смешивает и сортирует
- Функция Reduce <k, v"> ->
   <k, v"">:
  - Агрегирует, суммирует, фильтрует и трансформирует
- Пишет результат



# Provided by the programmer

#### MAP:

reads input and produces a set of key value pairs

#### Group by key:

with same key

#### (crew, 1)

(crew, 1) (space, 1)

(the, 1)

(the, 1)

(the, 1) (shuttle, 1)

(recently, 1)

(key, value)

# Provided by the programmer

#### Reduce:

Collect all values belonging to the key and output

#### The crew of the space shuttle Endeavor recently returned to Earth as ambassadors,

space exploration. Scientists at NASA are saying that the recent assembly of the Dextre

term space-based man/machine partnership. "The work we're doing now --

what we're going to need to do to build any work station or habitat structure on the moon or Mars," said Allard Beutel.

#### Biq document

#### (crew, 1) (of, 1)

(the, 1)

(the, 1) (space, 1)

(shuttle, 1)

(Endeavor, 1) (recently, <u>1)</u>

....

(key, value)

#### (crew, 2) (space, 1) (the, 3) (shuttle, 1)

(recently, 1) ...

(key, value)

Only sequential reads

## Резюме. Этапы эксперимента

- 1. Формулировка задачи (рассмотрели)
- 2. Выбор алгоритма для анализа и методов оценки и методов оценки (рассмотрели)
- 3. Выбор обучающего и тестового множества (рассмотрели)
- 4. Feature selection (Выбор признаков) (рассмотрели)
- 5. Оценка полученных результатов (рассмотрели)
- 6. Вывод (рассмотрели)