《大数据分析与计算习题答案》

汤羽 林迪 范爱华 吴薇薇

第1章 绪论

1. 数据(data)、信息(information)、知识(knowledge)与价值(value)这四个词在信息科学中既相关联、又具有不同的含义。请举例说明四个概念的关联与区别。

参考答案：数据体现的是一种过程、状态或结果的记录，这类记录数字化（digitalized）后可以被计算机存储和处理。信息则是包含在数据之中的能够为人脑理解和思维推理和结论，比如，" 01001000 01100101 01101100 01101100 01101111 00100000 01110111 01101111 01110010 01101100 01100100 00100001"是一串二进制数值，是一组能被计算机识别、存储和处理的数据。经计算机程序识别转换（ASCII码值字符转换），我们知道它代表“Hello world！”这样一个字符串，包含了向世界问好的特殊信息。更进一步，在计算机编程语言世界，Hello world！实际上是一个约定俗成的机器或程序语言启动显示语句，这就上升为了知识。最终，如果有人把这一固有的显示方法拿去注册了专利并因此获利，于是就产生了价值。

2. 数据科学家的主要知识技能包括哪几方面？

参考答案：数据科学家的主要知识技能包括如下学科领域（按重要性依次排列）：

 统计学

 数学

 计算机科学

 机器学习

 数据可视化

 沟通能力

 行业知识

3. 阐述大数据的四大基本特征？

参考答案：4V (Volume, Velocity, Variety and Value)特性

1）大数据的超大规模 (Volume)特点使得它处理的数据量级超过了传统的GB规模，达到了PB甚至更高量级。超大规模的数据量对数据存储架构、计算模型和应用软件系统都提出了全新的挑战。在后面可以看到，传统的基于行键(row key)表格存储格式的关系型数据库（RDBS）已很难适应大数据海量存储和快速检索查询的需要，基于分布式文件系统的分布式数据库设计越来越多地用于大数据存储与管理系统。

2）Velocity特征意指大数据的计算处理速度是其可用性、效益性的一个重要衡量指标。

3）Variety特征指大数据来源、种类的多样性、异构性。大数据的类型按照其结构特征可以分为结构化/半结构化/非结构化数据；按时效性又可分为离线非实时数据/在线实时数据。

4）大数据的Value特点是指它的价值低密度、或者说碎片数据毫无价值但大规模整体数据就体现价值的特性。

4. 大数据计算与传统统计学方法的差别？

参考答案：传统统计学是对样本空间基于独立同分布(independent and identically distributed)原理随机抽取一个样本集进行统计分析，而大数据计算是以样本空间整体或完整数据集（也可能不是完整数据集，而只是研究者手中现在掌握的全部数据）作为计算对象。

统计研究者记录下样本的观察数据，根据样本特征推断总体的情况。采样的方法多种多样，有些采样方法会存在偏差，使得样本失真，而不能被视为一个缩小版的总体，去推断总体的特征。当这种情况发生时，基于样本分析所推断出来的结论常常是失真或完全错误的。”这表明传统统计分析方法的正确性和可信性很大程度上依赖于所选取样本集对整个样本空间的代表性，而这不是一个容易的任务。

 大数据计算可以处理整个数据集（或研究者手中现在掌握的全部数据），这就避免了只计算一个数据子集（样本集）带来的难题，而可以专注于改进计算模型和算法来提高计算结果的可靠性。

 传统统计分析所采用的计算公式或方法是固定的，即统计学家首先建立一个确定的数学模型，再通过选定的样本集测算模型的参数，然后用这个模型去预测总体空间的结果。在这一过程中，所采用的数学模型是确定的、不变的。

大数据计算则主要采用机器学习方法(machine learning)，其特点是预测结果的精度改进是一个动态过程，需要一定规模的数据计算来训练和改进预测算法(prediction algorithm)，这与统计学一开始就确定数学模型不同。具体而言，机器学习是从输入数据中学习(learning)或训练(training)预测算法，通过训练数据集(training set)的大量计算来改进预测算法的性能，使其逐步逼近正确的结果。这一过程中另有一个学习算法(learning algorithm)来控制对预测模型的改进和测试。显然，大数据计算更看重预测算法的输出结果，并通过训练数据集的反复迭代计算来提高预测输出结果的精度。

5. 大数据计算系统与传统数据库系统的区别？

参考答案：传统的关系型数据库系统(RDBS)主要围绕关系型模型构建，数据存储采用基于主键(primary key)的行存储格式(row-based structure)，一个SQL查询会涉及到多个（在大型数据库中会达到数百个）表单，这就限制了关系型数据库处理超大规模数据的能力，因为几十到数百个表单的连接(join)是一个非常耗时的操作。关系型数据库遇到的另一个挑战是处理大量的非结构性数据或异构数据，关系型模型(RDBS schema)在构建这些没有统一数据格式的表格时会遇到很大困难。另外，尽管现代关系型数据库产品也支持分布式部署和计算，但关系型关联模型的特点决定了多数情况下仍然是集中部署，在支持分布式计算时数据集的划分和数据同步都是高成本的开销。

大数据计算采用的是分布式文件系统(distributed file system)及在此基础上构建的NoSQL (Not Only SQL) 非关系型数据库，通常会在原始数据文件之上建立相关的索引表(index table), 采用哈希表(Hash table) 映射方法来支持快速查询。分布式数据库的特点也能够很好地支持分布式系统部署、对超大规模数据集完成快速查询操作。

而NoSQL数据库采用的是基于键值对(key pair) 的列存储格式(columnar storage structure)。针对学生记录属性查询的问题，NoSQL数据库是把学生记录的属性归类进行存储。比如，所有学生的成绩都存入树状结构的某一分枝（不同课程的成绩进入更低层的分枝）。假设该校共开出2000门课，全校共有100个专业，每个专业学生人数最多为1000。NoSQL数据库首先会搜索进入该门课的分枝（最坏情况下查询次数2000），然后在该分枝内搜索该专业（最多查询次数100），然后完成符合条件的学生成绩的读取（最多读取1000次），这样，总的操作次数为 2000 + 100 + 1000 = 3100次。与关系型数据库比较，同样的计算任务，NoSQL数据库的总查询次数仅为前者的1/484，这充分体现了基于列存储的非关系型数据库在处理大规模数据上的优势。

第2章 大数据计算体系

1. 阐述大数据计算系统涉及到的三个基本系统及其含义。

参考答案：三个基本系统：数据存储系统、数据处理系统、数据应用系统。

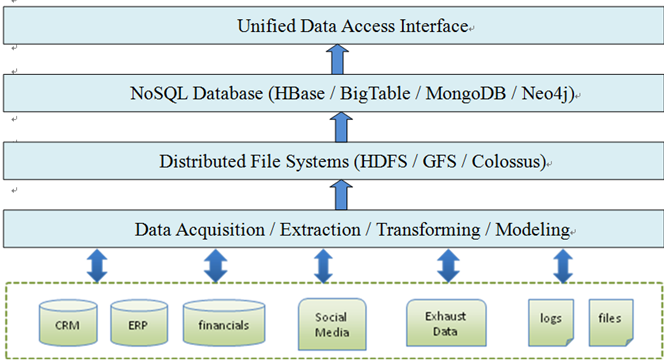
1）数据存储系统包括数据采集层（系统日志、网络爬虫、无线传感器网络、物联网、以及各种数据源）；数据清洗、抽取与建模（将各种类型的结构化、非结构化、异构数据转化为标准存储格式数据，并定义数据属性及值域）

2）数据处理系统包括针对不同类型数据的计算模型（如针对非结构化数据的MapReduce批处理模型、针对动态数据流的流计算（Stream Computing）模型、针对结构化数据的大规模并发处理（MPP）模型、基于物理大内存的高性能内存计算（In-memory Computing）模型等）；针对应用需求的各类数据分析算法（回归分析、聚合算法、关联规则算法、决策树算法、贝叶斯分析、机器学习算法等）

3）数据应用系统则是基于上述存系统和计算处理平台提供各行业各领域的大数据应用技术解决方案。

2. 大数据存储架构的构成，并用图展示说明。

参考答案: 目前的大数据存储架构主要由数据层、分布式文件系统、非关系型数据库（NoSQL）、以及一个统一标准的数据读取界面组成，有些设计中还会在NoSQL数据库之上加一个提供数据挖掘和分析功能的数据仓库层，如图所示。



3. 美国国家标准学会把数据模型定义为三个层次，分别为哪三个层次，并阐述每个层次的含义。

参考答案：概念模型主要基于用户的数据功能需求产生，通过与客户的交流获得对客户业务要素、功能和关联关系的理解，从而定义出该业务领域内对应于上述业务要素和功能的实体类（entity class）。概念建模阶段并不拘泥于实体的实现细节或存储方式，重点是表达能够反映客户数据需求和支撑业务流程的数据实体及其相互间的关联关系。

逻辑模型则给出更多的数据实体细节，包括主键、外键、属性、索引、关系、约束、甚至是视图，以数据表、数据列、值域、面向对象类(object-oriented class) 、XML标签等形式来描述。在有些建模实践中把概念模型与逻辑模型合为一个模型也是可以的。

物理模型（有时又被称为存储模型）则是考虑数据的存储实现方式，包括数据拆分(partition)、数据表空间、数据集成。有的数据建模工具（如SparX Enterprise Architect）在此阶段还可按照上述逻辑模型生成与实体对应的SQL代码段，用于随后的数据库表格设计。

4. 关系型数据库面临的挑战有哪些？

参考答案：

* 大数据超大规模数据（PB量级）的存储和管理要求系统具有很好的弹性、在分布式环境中可方便地扩展，传统关系型数据库对数据一致性完整性的强调和集中部署方式使得其扩展性较差、难以适应数据量爆炸式增长的场景。
* RDBMS基于严格定义的键索引和数据表的存储模式适合结构化数据的存储管理，并能提供高效的基于SQL语言的查询机制。但对于非结构化或半结构化数据，RDBMS就难以处理，查询效率也大大降低。
* 大数据计算处理要求数据存储结构能够很好地支持上层的计算模型。比如MapReduce计算模型采用的是分治策略(Divide-and-Conquer)，即先把一个大数据集划分(split)为多个子集，然后每个子集运行Map程序进行处理；在完成子集的处理后，再运行Reduce程序完成计算结果的汇总，这就要求下层的数据存储结构能够支持这种数据集（或数据表结构）的划分和融汇功能。关系型数据库由于严格的数据一致性完整性要求，难以对数据表进行这种分割处理，因此很难支持大数据计算的各种计算模型。

5. 按照存储架构设计，NoSQL数据库有哪四种分类？

参考答案：NoSQL数据库可分为键值数据库(key-value store database)、列存储数据库(column family-oriented database)、文档数据库(document-oriented database)和图形数据库(graph-oriented database)四个大类。

**键值（key-value）数据库**是基于键值对（key, value）实现对数据的存储和查询。其基本思想是：数据值（value）是通过键（key）来查询，键可以是字符串类型，值可以是任意类型的数据，比如整型、字符型、数组、列表、集合等。底层结构则可采用哈希表（Hash Table）对键进行索引和管理，支持快速查询。但键值数据库不支持基于数据值的查询。

**列存储数据库**采用列存储结构（columnar storage structure），也有人称之为DSM（decomposition storage model）存储模型，即数据是基于值域（列）进行检索、存储和管理。列式存储仍然使用键（key），但键是指向列。列存储数据库支持高压缩比，大规模数据下对数据字段的查询非常高效，但不适合于实时删除或更新整条记录，也不支持数据表的join操作。

**文档数据库**是围绕一系列语义上自包含的文档来组织数据管理的，文档没有模式（schema free），也就是说并不要求文档具有某种特定的结构。一个文档数据库实际上是一系列文档的集合，文档其实是一个数据记录，这个记录能够对包含的数据类型和内容进行“自我描述”，XML文档、HTML文档和JSON 文档就属于此类。

**图形数据库**将社交关系等数据描述为点（Vertex）和边（Edge）及他们的属性（Property），每一张图（Graph）都可以看做是一个结构化数据。

6. 列举两种在大数据计算分析中主要用到的计算模型。

参考答案：数据计算分析主要用到的计算模型有MapReduce (离线批处理)，流计算(Streaming)。

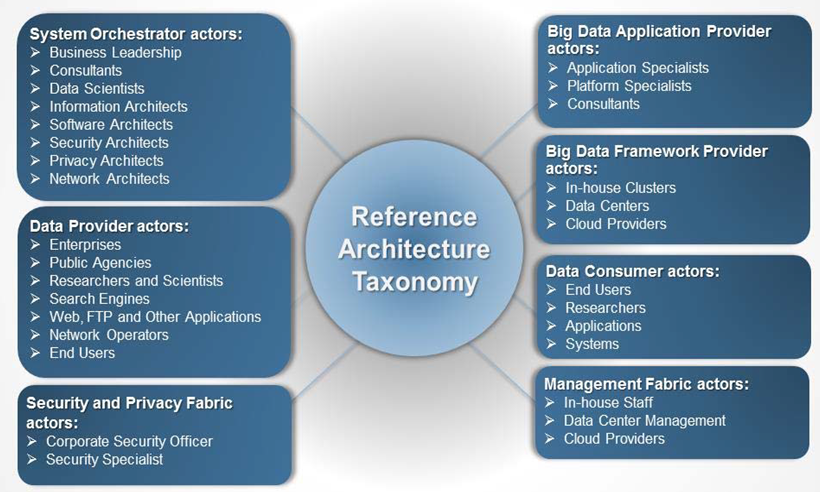
MapReduce是一种支持分布式计算环境的并行处理模型。MapReduce程序运行在由多台计算机组成的Master/Slave集群架构上（一个Master节点，多个Slave节点；Master节点负责任务调度和管理，Slave节点执行具体的计算任务）。MapReduce模型实际上采用了分治策略（divide-and-conquer），即将一个大数据集分割为多个小尺度子集（split），然后让计算程序靠近每个子集，同时并行完成计算处理。MapReduce编程界面简便易用，能够在普通商业计算机集群上有效地处理超大规模数据，是目前大数据计算的一个主流计算模型。MapReduce的不足之处是硬盘数据读取频繁，处理时效性较差，不适合于要求快速响应的在线智能分析。

流计算（Stream Computing）是一种处理实时动态数据的计算模型。流计算过程：数据采集系统将实时数据（消息队列MetaQ或Socket导入数据、前端业务数据、Log监控数据等）通过平台的数据接入层导入Storm平台；Storm实时处理系统则承担数据实时计算分析任务；计算结果则导入数据落地层（Hadoop的HDFS存储系统、MySQL数据库或Lustre文件系统），提供对用户的实时查询服务。另外，Storm还有一个元数据管理器统一协调前端业务数据写入，定义实时数据类型及描述格式，并指导数据落地层如何处理结果数据。应当注意，Storm实时处理系统并不是将所有的实时数据都导入落地层，大部分无用的实时数据在完成计算后即丢弃。

第3章 大数据标准与模式

1. 描述大数据参考架构主要角色

参考答案：如下图



2. 阐述大数据标准体系中六个类别的标准。

参考答案：数据标准体系由七个类别的标准组成，分别为：基础标准、数据标准,技术标准、平台和工具标准、管理标准、安全和隐私标准、行业应用标准。其具体含义为：

1) 基础标准

为整个标准体系提供包括总则、术语和参考模型等基础性标准。

2) 数据处理标准

数据处理类标准包含数据整理、数据分析和数据访问三种类型的标准。

3) 数据安全标准

数据安全作为数据标准的支撑体系，贯穿于数据整个生命周期的各个段。抛开传统的网络安全和系统安全，大数据时代下的数据安全标准主要包括通用要求、隐私保护两类标准。

4) 数据质量标准

该类标准主要针对数据质量提出具体的管理要求和相应的指标要求，确保数据在产生、存储、交换和使用等各个环节中的质量，为大数据应用打下良好的基础。并对数据全生命周期进行规范化管理。主要包括元数据质量、质量评价和数据溯源三类标准。

5) 产品和平台标准

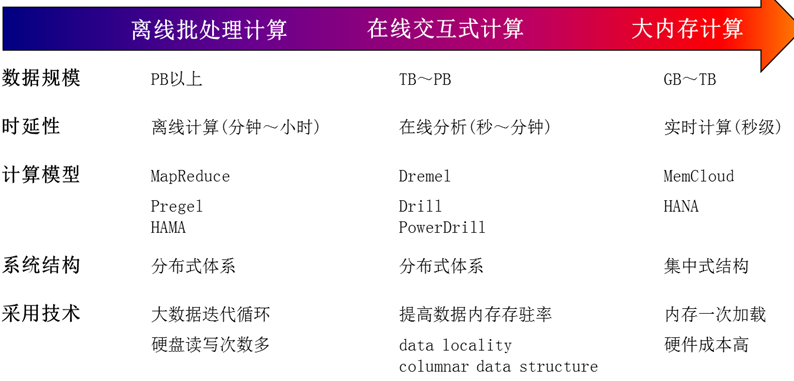
该类标准主要针对大数据相关技术产品和应用平台进行规范。包括关系型数据库产品、非结构化数据管理产品、商务智能工具、可视化工具、数据处理平台和测试规范六类标准。

6) 应用和服务标准

应用和服务类标准主要是针对大数据所能提供的应用和服务从技术、功能、开发、维护和管理等方面进行规范。主要包括开放数据集、数据服务平台和领域应用数据三类标准。其中开放数据集标准主要对向第三方提供的开放数据包中的内容、格式等进行规范；数据服务平台标准是针对大数据服务平台所提出的功能性、维护性和管理性的标准；领域应用数据指的是各领域根据其领域特性产生的专用数据标准。

3. 根据数据规模、时延性、计算模型、系统结构、关键技术五个维度，对比离线批处理计算、在线交互式计算、及大内存计算的区别。

参考答案：总结如下图



第4章 数据采集方法

1. 什么是日志采集？日志采集的主要目的是什么？

参考答案：Web日志包含各种前端Web服务器产生的用户访问日志，以及各种Web应用程序输出的日志。日志采集是指对这些信息的汇总。日志采集的主要目的是为了进行日志分析。Web日志中包含了大量人们感兴趣的信息。例如，我们可以从日志记录中获取网站每个页面的页面访问量、访问用户的独立IP数；此外，我们还可以获取一些较为复杂的信息。例如，统计出关键词的检索频次排行榜、用户停留时间最长的页面，甚至可获取更复杂的信息，包括构建广告点击量模型、用户行为特征分析等等。

2. 日志采集的主要过程是什么？传输协议有哪些？

参考答案：日志数据的采集是通过设备中的日志记录子系统实现的，这个子系统能够在必要的时候生成日志消息。当然，具体的日志信息采集方式取决于设备。例如，我们可以对设备进行手工配置，也可以通过硬编码让设备自身生成一系列的预设消息。此外，我们必须使用日志主机来接收日志消息。日志主机是一个基于Unix或者Windows的服务器系统，它用来集中存储日志消息。日志主机可以集中存储来自多个数据源的日志消息，可以对系统日志信息进行备份，也可以分析日志数据。

3. 请简述网络爬虫的工作原理。

参考答案：网络爬虫往往从一个初始网页的URL开始工作，首先获得初始网页上的URL。在抓取网页的过程中，需要根据网页分析算法过滤与主题无关的链接，保留有用的链接并将其放入等待抓取的URL队列中。然后，网络爬虫根据某种搜索策略从队列中选择下一次要抓取的网页URL，并重复上述过程，直到达到系统的某一停止条件，例如搜索时长或搜索页面数量达到某一阈值。另外，所有被爬虫抓取的网页会自动被系统存储，并建立索引，以便之后的查询和检索。

4. 网络搜索的方法有几种？请简述每种网络搜索的原理，并比较不同搜索算法的优缺点。

参考答案：网页的搜索策略按照搜索次序不同，可以分为深度优先、广度优先和最佳优先三种搜索策略。

深度优先的搜索策略表述如下：首先跳转进入起始网页的URL链接，分析这个网页中所包含的URL链接，选择其中一个URL链接进入。如此一个链接一个链接地选择并跳转进入，直到访问完路径中的最后一个URL。深度优先搜索策略存在如下问题：起始网页通常是网站主页，其提供的链接往往最具价值，浏览和点击量最高。随着每一层URL的深入，网页的价值和点击量都会相应地有所下降。这表明重要网页通常距离起始网页的跳转次数较少，而多次跳转抓取到的网页价值往往很低。相对于其他搜索策略而言，深度优先的搜索策略在实际搜索过程中很少被使用。

[广度优先的搜索](http://baike.baidu.com/view/825760.htm)策略和深度优先策略不同。它在抓取URL的过程中，只有完成当前层级的搜索后，才跳转到下一层级进行搜索。广度优先算法的复杂度较高。

最佳优先搜索策略是基于降低广度优先搜索策略的算法复杂度而进行优化的。最佳优先搜索策略按照特定的网页分析算法，预测候选URL与主题的相关性，筛选并抓取最相关的某些URL。

5. RESTful Web 是基于哪些资源进行定义的？

参考答案：RESTful Web 服务（也称为 RESTful Web API）是一个使用HTTP并遵循REST原则的Web服务。它基于以下三方面资源进行定义：

* URI，例如http://example.com/resources/。
* Web服务接收与返回的互联网媒体类型，比如：JSON、XML等。
* Web服务所支持的一系列资源请求方法（比如：POST，GET，PUT或DELETE）。

第5章 数据清晰与规约方法

1. 数据预处理的主要任务有哪些？

参考答案：数据预处理的主要任务有：（1）数据清洗：填补缺失数据、消除噪声数据等。数据清洗的原理，就是通过分析“脏数据”的产生原因和存在形式，将“脏数据”转化为满足应用要求的数据，从而提高数据集的数据质量。（2）数据集成：将所用的数据统一存储在数据库、数据仓库或文件中形成一个完整的数据集，这一过程主要用于消除冗余数据。（3）数据转换：主要是对数据进行规格化操作，如将数据值限定在特定的范围之内。（4）数据归约：剔除无法刻画系统关键特征的数据属性，只保留部分能够描述关键特性的数据属性集合。

2. 数据清洗技术按照解决问题的需求可以分为哪几类？请详细阐述每一类问题。

参考答案：包括重复数据处理、消除噪音数据、缺失值处理等三类。

重估数据处理：数据可能存在数据输入错误的问题，如数据格式、拼写上存在的差异（例如，Apple公司、apple公司、苹果公司是同一实体的多条记录）。这些差异会导致不能正确地识别出标识同一实体的多条记录，且对于同一实体，在数据仓库中会有多种不同的表示形式，即同一实体对象可能对应多条记录。重复记录会导致错误的分析结果，因此有必要去除数据集中的重复记录，以提高分析的精度和速度。

消除噪音数据：噪声数据是一组测量数据中由随机错误或偏差引起的孤立数据，噪声数据往往使得数据超出了规定的数据域，对后续的数据分析结果造成不良的影响。

缺失值处理：现实世界中，存在大量的不完整数据。造成缺失数据的原因有很多，包括由于人工输入时的疏忽而漏掉，或者在填写调查问卷时，调查人不愿意公布一些信息等。在数据集中，若某记录的属性值被标记为空白、“Unknown”或“未知”时，则认为该记录存在缺失值，是不完整的数据。这些不完整、不准确的数据会影响数据分析结果的准确性，影响信息服务的质量。

3. 清洗数据缺失值的技术有哪些？请比较各种技术的优劣。

参考答案：缺失值清洗的方法，这些方法大致可分为两类：1．忽略不完整的数据值；2．填充缺失数据值的方法。第一类方法操作较为容易，往往通过删除含有不完整数据的属性或实例来去除不完整数据，但这种方法会损失很多数据信息。第二类方法是采用填充算法对不完整的数据进行填充，大多是通过分析其他完整部分的数据对缺失数据进行填充。

4. 数据规约技术有哪些？并详细阐述每种技术的特点。

参考答案：当数据集含有大量的数据属性时，数据的实例数量也非常庞大，这使得此类分析是不可行的。数据归约技术可以降低所需分析数据的数量，且仍接近于保持原数据的完整性。因此，在归约后的数据集上分析会更有效。数据归约的技术较多，主要包括维归约、属性选择和离散化技术。

维归约是通过减少数据集不相关属性的方法，降低数据集的维度，从而提高数据分析算法的效率。维归约方法主要的思路是属性构造，即通过合并已有的属性来构造新的属性，最常用的属性构造方法是根据领域专家的意见来合并已有的属性。

属性选择方法可以减少数据集中的不相关属性。不同于维归约中采用领域知识直接将属性去掉，属性选择通过分析所有可能的属性子集，从而找到最佳的属性子集。

离散化技术可以用于数据转换。比如，对数据集使用分类算法时，需要把数据转换成离散的形式；而对于关联规则发现算法，则需要变为二元变量的属性格式。因此，有时需要从连续型数据转换为离散型数据，而有时需要把连续型和离散型的数据转换为二元变量形式。另外，如果离散数据的值较大，或某些值出现的频率较低，则可以通过合并这些数值来达到对离散数据归约的目的。

5. 常用的数据清洗工具有哪些？请分析每一类工具的应用场景。

参考答案：专用的数据清洗工具往往应用于特定的业务领域、特定的数据清洗阶段或者特定的数据质量问题。这些工具往往依靠某些规则库来指导数据转换过程，或者通过与人的交互来完成数据转换过程。

目前存在较多的和地址相关的数据清洗工具。比如，IDCentric (FirstLogic)，Pureintegrate，QuickAddress (QASSystems)，ReUnion (PitneyBowes)，NADIS，Trillium (TrilliumSoftware) 等都是这类工具。它们提供的技术包括抽取地址信息并将它们转换为符合标准的形式，从而验证城市、邮编、街道等各种信息是否正确。

此外，还有许多工具用于标示或去除重复记录。这些工具包括DataCleanser (EDD)，Merge／PurgeLibrary (Sagent／QMSoftware)，MatchlT (HelplTSystems)，MasterMerge (PitneyBowes) 等。通常这些工具都要求目标数据源已经过一定的数据清洗，具备了较好的数据质量，不会影响记录匹配过程，因此，这些工具往往需要其他ETL工具的配合。大量的商业化工具支持数据的ETL过程 (Extraction，Transformation，Loading)，比如CopyManager，DataStage，Extract，SagentSolutionPlatform，WarehouseAdministrator等许多工具，这些工具往往利用DBMS来统一管理所有的元数据信息，比如数据源信息、目标数据模式、映射关系、脚本程序等。

第6章 数据分析算法

1. 简述决策树的原理及过程。

参考答案：决策树是一种类似流程图的树结构，其中每个内部节点（非树叶节点）表示在一个属性上的测试，每个分枝代表一个测试输出，而每个树叶节点存放一个类标号。一旦建立好了决策树，对于一个未给定类标号的实体，决策树会选择一条从根节点到叶节点的路径，该实体的预测结果就存放在该叶节点中。决策树的优势在于不需要任何领域的知识或参数设置，适合于探测性的知识发现。

首先，进行属性选择，需运用属性选择度量又称分裂规则，因为它们决定给定节点上的实体属性如何分裂。属性选择度量提供了每个属性描述给定训练实体数据的秩评定，具有最好度量得分的属性被选作给定元组的分裂属性。通常来说，选择具有最高信息增益的属性来作为节点N的分裂属性，该属性使结果划分中的元组分类所需信息量最小。目前比较流行的属性选择度量包括信息增益、增益率和Gini指标。

在创建决策树时，由于数据中的噪声点较多，许多分枝反映的是训练数据中的异常点，而剪枝方法是用来去除异常数据的常用方法。通常剪枝方法都使用统计度量，剪去最不可靠的分枝。一般来说，剪枝主要分为两种方法：先剪枝和后剪枝。

2. 阐述k-均值的算法原理。

参考答案：k-均值法是一种广泛使用的聚类方法。它将n个实体分成k个簇，保证簇内的相似度尽可能高，且簇间的相似度尽可能低。

k-均值法基于误差平方和准则，随机选择k个实体，每个实体代表一个簇的初始均值。对于簇中的每个实体，根据它与各个簇的均值的距离，将该实体指派到最相似的簇中（即与簇中心的距离最小），并计算每个簇的新的均值。此过程不断重复，直至准则函数收敛（即簇分类不变）。误差平方和的定义如下：

         (7)

其中，E是数据集中所有实体的平方误差和；p是空间中的点，表示给定的一个实体；mi表示簇Ci的均值。E所代表的就是所有实体到其所在聚类中心的距离之和。对于不同的聚类方式，E的大小通常是不一样的。因此，使E最小的聚类是误差平方和准则下的最优结果。

 k-means算法选择初始种子点的基本思想就是：初始的聚类中心之间的相互距离要尽可能的远。

* 从输入的数据点集合中随机选择一个点作为第一个聚类中心；
* 对于数据集中的每一个点x，计算它与最近聚类中心(指已选择的聚类中心)的距离D(x)；
* 选择一个新的数据点作为新的聚类中心，选择的原则是：D(x)较大的点，被选取作为聚类中心的概率较大；
* 重复2和3直到k个聚类中心被选出来；
* 利用这k个初始的聚类中心来运行标准的k-means算法。

3. 阐述k-邻近的算法原理。

参考答案：基于实体的学习方法中最基本的是*k*-近邻算法。这个算法假定每个实体对应于 *n*维欧氏空间Â*n*中的一个点，两个实体的之间的距离是根据标准欧氏距离定义的。更精确地讲，把任意的实体 *x* 表示为下面的特征向量：

< *a*1(*x*)，*a*2(*x*)，...，*a*n(*x*)>

其中 *ar*( *x* ) 表示实体*x* 的第 *r* 个属性值。那么两个实体 *xi*和 *xj* 间的距离定义为 *d* (*xi*, *xj*) ，其中：

 （18）

 基于实体距离的概念，*k* - 近邻算法就是找出某个实体周围最靠近的k个实体，从而让初始的某个实体找到属于自己/最靠近自己的一类。

4. 描述k-均值与k-邻近算法的区别。

参考答案：

|  |  |
| --- | --- |
| KNN | K-Means |
| 1.KNN是分类算法  2.监督学习  3.喂给它的数据集是带label的数据，已经是完全正确的数据 | 1.K-Means是聚类算法  2.非监督学习  3.喂给它的数据集是无label的数据，是杂乱无章的，经过聚类后才变得有点顺序，先无序，后有序 |
| 没有明显的前期训练过程，属于memory-based learning | 有明显的前期训练过程 |
| K的含义：来了一个样本x，要给它分类，即求出它的y，就从数据集中，在x附近找离它最近的K个数据点，这K个数据点，类别c占的个数最多，就把x的label设为c | K的含义：K是人工固定好的数字，假设数据集合可以分为K个簇，由于是依靠人工定好，需要一点先验知识 |

5. 简述Adaboost的计算过程。

参考答案：

可以看到Adaboost算法的详细计算过程，总结如下：

1）Adaboost算法由一系列迭代组成，每次迭代会改变样本的分布。

2）样本分布的改变取决于样本是否被正确分类：

* 赋予分类正确的样本以较低的权值
* 赋予分类错误的样本以较高的权值（通常是分类边界附近的样本）

3）最终的结果是弱分类器的加权组合，其中权值表示该弱分类器的性能。

第7章 文本读写技术

1. 读取文本常用的函数有哪些?

参考答案：

open()函数: 第一个参数是打开文本文件的路径，第二个参数

* r代表读取模式
* w代表写入模式
* a代表追加模式
* r+代表读写模式

read()表示读取到文件尾，size表示读取大小。

seek(0)表示跳到文件开始位置。

readline()逐行读取文本文件。

readlines()读取所有行到列表中，通过for循环可以读出数据。

close()关闭文件。

2. 如何将csv文件直接读取到一个Python的DataFrame对象里面？

参考答案：首先导入pandas库

*>>> import pandas as pd*

然后通过

*>>> df=pd.read\_csv('test.csv')*

将test.csv存储到df这个DataFrame里面。

3. 如何将Python内容写入文本文件中？

参考答案：要把数据写入txt文件，我们就必须先创建 file 对象。但是，在这情况下，必须用 'w' 模式标记指定要写入的文件。首先，我们创建一个名叫myfile的文件。

*>>> mydata = ['Date', 'Time']*

*>>> myfile = open('testit.txt', 'w')*

*>>> for line in mydata:*

*myfile.write(line + '\n')*

把 mydata list的内容写入文件后，关闭文件。

*>>> myfile.close()*

4. Python中如何读取二进制文本？

参考答案：在创建 file 对象时，通过把 'b' 添加到文件模式中，就可以容易地用 Python处理二进制数据。

*>>> myfile = open("testit.txt", "wb")*

*>>> for c in range(50, 70):*

*myfile.write(chr(c))*

*>>> myfile.close()*

5. Python中如何与数据库进行连接？

参考答案：引入数据处理模块之后，我们就需要和数据库进行连接了，具体的实现代码如下：

db = MySQLdb.connect("localhost","root","123456","myciti" )

上面的代码中含有四个关键的参数：第一个参数是服务器的地址；第二个参数是用户名；第三个参数是dbms密码；第四个参数是需要访问的数据库名称。

第8章 数据处理技术

1. 当两个数据集的索引全部或部分重叠时，它们的数据组合问题就不能用简单的合并（merge）或连接（concatenation）运算来处理。用python代码举例说明如何解决以上问题。

参考答案：

下面实现完全重叠的两个数据集的合并，当第一个数据集非空时，取第一个数据集的值，否则取第二个数据集的值：

*In [1]: a*

*Out[2]:*

*f NaN*

*e 2.5*

*d NaN*

*c 3.5*

*b 4.5*

*a NaN*

*dtype: float64*

*In [3]: b*

*Out[4]:*

*f 0*

*e 1*

*d 2*

*c 3*

*b 4*

*a NaN*

*dtype: float64*

*In [5]: np.where(pd.isnull(a), b, a)*

*Out[6]: array([ 0., 2.5, 2. , 3.5, 4.5, nan])*

2. 下面的数据中有多行存在重复的数据。请只针对k1和k2列，进行去重。

k1 k2 v1

0 one 1 0

1 one 1 1

2 one 2 2

3 two 3 3

4 two 3 4

5 two 4 5

6 two 4 6

参考答案：

*In [1]: data.drop\_duplicates(['k1', 'k2'], take\_last=True)*

*Out[2]:*

*k1 k2 v1*

*1 one 1 1*

*2 one 2 2*

*4 two 3 4*

*6 two 4 6*

3. 连续数据常常被离散化。假设有一组人员数据，希望将它们划分为不同的年龄组：

ages = [20, 22, 25, 27, 21, 23, 37, 31, 61, 45, 41, 32]

如果我们想要将这些数据划分为“18到25”、“26到35”、“35到60”以及“60以上”。用python代码实现以上分档需求，并设置每档的名称，将labels选项设置为['Youth', 'YoungAdult', 'MiddleAged', 'Senior']。

参考答案：

*In [1]: bins = [18, 25, 35, 60, 100]*

*In [2]: cats = pd.cut(ages, bins)*

*In [3]: cats*

*Out[4]:*

*(18, 25]*

*(18, 25]*

*(18, 25]*

*(25, 35]*

*(18, 25]*

*(18, 25]*

*(35, 60]*

*(25, 35]*

*(60, 100]*

*(35, 60]*

*(35, 60]*

*(25, 35]*

*In [5]: group\_names = ['Youth', 'YoungAdult', 'MiddleAged', 'Senior']*

*In [6]: pd.cut(ages, bins, labels=group\_names)*

*Out[7]:*

*Youth*

*Youth*

*Youth*

*YoungAdult*

*Youth*

*Youth*

*MiddleAged*

*YoungAdult*

*Senior*

*MiddleAged*

*MiddleAged*

*YoungAdult*

*Levels (4): Index(['Youth', 'YoungAdult', 'MiddleAged', 'Senior'], dtype=object)*

4. 简述正则表达式的含义。

参考答案：正则表达式（regex）提供了一种灵活的在文本中搜索或匹配字符串模式的方式，它根据正则表达式语言编写字符串。Python内置的re模块负责对字符串应用正则表达式。

第9章 数据分析技术

1. 用matplotlib工具包创建直方图。

参考答案：

*import numpy*

*import pylab*

*# Build a vector of 10000 normal deviates with variance 0.5^2 and mean 2*

*mu, sigma = 2, 0.5*

*v = numpy.random.normal(mu,sigma,10000)*

*# Plot a normalized histogram with 50 bins*

*pylab.hist(v, bins=50, normed=1) # matplotlib version (plot)*

*pylab.show()*

*# Compute the histogram with numpy and then plot it*

*(n, bins) = numpy.histogram(v, bins=50, normed=True) # NumPy version (no plot)*

*pylab.plot(.5\*(bins[1:]+bins[:-1]), n)*

*pylab.show()*

2. 阐述Dataframe的定义。

参考答案：

DataFrame是一种表格类型的数据结构，它含有一组有序的列。每一列可以是不同类型的值（例如数值、字符串、布尔值等）。DataFrame既可以按行索引，也可以按列索引，因而可以被视为由Series组成的字典。与其他数据结构相比，DataFrame中对行操作和对列操作基本上是平衡的。其实，DataFrame中的数据是通过一个或多个二维块进行存放的。

3. 用Scikit-Learn工具包实现逻辑回归。

参考答案：

*from sklearn import metrics*

*from sklearn.linear\_model import LogisticRegression*

*model = LogisticRegression()*

*model.fit(X, y)*

*print(model)*

*# make predictions*

*expected = y*

*predicted = model.predict(X)*

*# summarize the fit of the model*

*print(metrics.classification\_report(expected, predicted))*

*print(metrics.confusion\_matrix(expected, predicted))*

4. 用Scikit-Learn工具包实现CART决策树算法。

参考答案：

*from sklearn import metrics*

*from sklearn.tree import DecisionTreeClassifier*

*# fit a CART model to the data*

*model = DecisionTreeClassifier()*

*model.fit(X, y)*

*print(model)*

*# make predictions*

*expected = y*

*predicted = model.predict(X)*

*# summarize the fit of the model*

*print(metrics.classification\_report(expected, predicted))*

*print(metrics.confusion\_matrix(expected, predicted))*

5. 用Scikit-Learn工具包实现朴素贝叶斯算法。

参考答案：

*from sklearn import metrics*

*from sklearn.naive\_bayes import GaussianNB*

*model = GaussianNB()*

*model.fit(X, y)*

*print(model)*

*# make predictions*

*expected = y*

*predicted = model.predict(X)*

*# summarize the fit of the model*

*print(metrics.classification\_report(expected, predicted))*

*print(metrics.confusion\_matrix(expected, predicted))*

第10章 数据可视化技术

* + - * 1. 简述Matplotlib支持哪些功能？

参考答案：Matplotlib来自于由John Hunter在2002年启动的一个用于创建图表的绘图项目，其目的是为Python构建一个与Matlab之间进行交互的绘图接口。Matplotlib可以支持各类操作系统上的GUI后端，也可以将图片存储为各类格式的图片：包括PDF、JPG、PNG、GIF等。此外，Matplotlib还支持许多插件工具，包括用于3D绘图的mplot3d，用于地图描绘的basemap等。

* + - * 1. 简述Mayavi2有哪些特征？

参考答案：Mayavi2可以使用Python语言编写，因此Mayavi2既是一个便捷的可视化软件，又是一个可以通过Python编写扩展的工具。它可以自动嵌入到用户自主编写的Python程序中，又可以直接使用脚本的API来实现快速绘图。Mayavi2的mlab模块提供了便捷的绘图函数。数据准备好之后，通过调用一次mlab的函数就可以呈现数据的显示效果图，比较适合在IPython的中交互式界面中使用。

* + - * 1. 除了matplotlib和Mayavi以外，Python中还可以采用哪些类库实现图表图形的绘制？

参考答案：

(1) Cairoplot：<http://linil.wordpress.com/2008/09/16/cairoplot-11/>。Cairoplot在网页上的展示效果强于flex中的图表实现能力，但此工具目前更多地在linux平台上使用，与windows平台兼容性较差。

(2) Chaco：<http://code.enthought.com/chaco/>。Chaco是一个二位的绘图工具，其中文教程可参考：<http://hyry.dip.jp/pydoc/chaco_intro.html>。

(3) Python Google Chart：<http://pygooglechart.slowchop.com/>。Python Google Chart是对Google chart API的一个完整封装。

(4) PyCha：<https://bitbucket.org/lgs/pycha/wiki/Home>。PyCha是[Cairo类库](http://www.cairographics.org/)的一种封装形式，它可以为实现轻量级的应用，还可以实现一系列的参数优化。

(5) PyOFC2：<http://btbytes.github.com/pyofc2/>。PyOFC2是Open Falsh Library的Python类库，其实现的图形具有Flash效果，可以通过鼠标拖动来动态地显示图标信息。

(6) Pychart：<http://home.gna.org/pychart/。PyChart>可以用来创建高品质封装的图表库，包括PDF、PNG、SVG等格式的图表库。

(7) PLPlot：<http://plplot.sourceforge.net/>。PLPlot是一种可以用来创建科学图表的开源跨平台软件开发包。此开发包以C类库作为核心，支持C类库中的各种编程语言，包括C, C++, Fortran, Java, Python, Perl等。

(8) Reportlab：<http://www.reportlab.com/software/opensource/>。Reportlab支持在pdf中画图表，它的实现可以参考<http://www.codecho.com/installation-and-example-of-reportlab-in-python/>。

(9) Vpython：<http://www.vpython.org/index.html>。VPython是Visual Python的简写，由卡耐基梅隆大学的在校学生David Scherer于2000年撰写的一个Python 三维绘图模块。

* + - * 1. 如何使用Python在一张图中绘制2X2的四幅图？

参考答案：可以用plt.figure这个函数来创建一个新的Figure对象：

*fig = plt.figure()*

采用add\_subplot创建subplot：

*ax1 = fig.add\_subplot(2, 2, 1)*

*ax2 = fig.add\_subplot(2, 2,2)*

*ax3 = fig.add\_subplot(2, 2, 3)*

*ax4 = fig.add\_subplot(2, 2, 4)*

* + - * 1. 如何在python中添加图例？

参考答案：图例是一种用来识别图表中元素的方式，添加图例的方法有多种，最常用的就是在添加subplot的时候导入label参数。

第11章 Hadoop生态系统

1. Hadoop集群中可以用几种模式进行运行?每种模式有哪些特点?

参考答案：Hadoop集群分为单机（本地）模式、伪分布式模式、全分布式模式三种。在单机模式（standalone）中不会存在守护进程，所有东西都运行在一个JVM上。这里同样没有DFS，使用的是本地文件系统。单机模式适用于开发过程中运行MapReduce程序，这也是最少使用的一个模式。伪分布式（Pseudo）适用于开发和测试环境，在这个模式中，所有守护进程都在同一台机器上运行。全分布模式通常被用于生产环境，这里我们使用N台主机组成一个Hadoop集群，Hadoop守护进程运行在每台主机之上。这里会存在Namenode运行的主机，Datanode运行的主机，以及task tracker运行的主机。在分布式环境下，主节点和从节点会分开。

2. Hadoop的核心配置是什么？拥有哪些配置文件？

参考答案：Hadoop的核心配置通过两个xml文件来完成：1，hadoop-default.xml；2，hadoop-site.xml。这些文件都使用xml格式，因此每个xml中都有一些属性，包括名称和值，但是当下这些文件都已不复存在。Hadoop现在拥有3个配置文件：1，core-site.xml；2，hdfs-site.xml；3，mapred-site.xml。这些文件都保存在conf/子目录下。

3. 集群中的Master和Slave节点是如何组成？

参考答案：Masters同样是主机的列表组成，每台一行，用于说明第二Namenode服务器。Slaves由主机的列表组成，每台1行，用于说明数据节点。

4. 为什么SSH本地主机需要密码？如果在SSH中添加key，是否还需要设置密码？

参考答案：在SSH中使用密码主要是增加安全性，在某些情况下也根本不会设置密码通信。即使在SSH中添加了key，还是需要设置密码。

5. 如何重启Namenode？

参考答案：点击stop-all.sh，再点击start-all.sh。 键入sudo hdfs（Enter），su-hdfs （Enter），/etc/init.d/ha（Enter），及/etc/init.d/hadoop-0.20-namenode start（Enter）。

第12章 MapReduce计算模型

1. 简述Map包含哪些步骤？

参考答案：（1）读取输入文件内容，解析成key、value对。对输入文件的每一行，解析成key、value对。每一个键值对调用一次map函数。（2） 写自己的逻辑，对输入的key、value处理，转换成新的key、value输出。（3）对输出的key、value进行分区。（4）对不同分区的数据，按照key进行排序、分组。相同key的value放到一个集合中。（5）分组后的数据进行归约。

2. 简述Reduce包含哪些步骤？

参考答案：（1）对多个map任务的输出，按照不同的分区，通过网络copy到不同的reduce节点。（2）对多个map任务的输出进行合并、排序。写reduce函数自己的逻辑，对输入的key、value处理，转换成新的key、value输出。（3）把reduce的输出保存到文件中。

3. MapReduce中排序发生在哪几个阶段？这些排序是否可以避免，为什么？

参考答案：一个MapReduce作业由Map阶段和Reduce阶段两部分组成，这两阶段会对数据排序，从这个意义上说，MapReduce框架本质就 是一个Distributed Sort。在Map阶段，Map Task会在本地磁盘输出一个按照key排序（采用的是快速排序）的文件（中间可能产生多个文件，但最终会合并成一个）; 在Reduce阶段，每个 Reduce Task会对收到的数据排序，数据便按照Key分成了若干组，之后以组为单位交给reduce处理。很多人的误解在Map阶段，如果不使用 Combiner便不会排序，这是错误的，不管你用不用Combiner，Map Task均会对产生的数据排序（如果没有Reduce Task，则不会排序， 实际上Map阶段的排序就是为了减轻Reduce端排序负载）。由于这些排序是MapReduce自动完成的，用户无法控制。因此，在hadoop 1.x中无法避免，也不可以关闭，但hadoop2.x是可以关闭的。

4. 编写MapReduce作业时，如何做到在Reduce阶段，先对Key排序，再对Value排序？

参考答案：该问题通常称为”二次排序“，最常用的方法是将Value放到Key中，实现一个组合Key，然后自定义Key排序规则（为Key实现一个WritableComparable）

5.如何使用MapReduce实现两个表join，可以考虑一下几种情况：（1）一个表大，一个表小（可放到内存中）；（2）两个表都是大表。

参考答案：第一种情况比较简单，只需将小表放到DistributedCache中即可；第二种情况常用的方法有：map-side join（要求输入数据有序，通常用户[Hbase](http://lib.csdn.net/base/hbase)中的数据表连接），reduce-side join，semi join（半连接）。

第13章 图并行计算框架

1. 为什么在MapReduce计算模型之外还需要图并行计算模型？图并行计算框架与MapReduce批处理模型的主要差别在哪里？

参考答案：现实世界中有很多应用数据更适合以网络或图的形式展现。比如Facebook，Twitter，新浪微博，人人等大型社交网络中存在的Web社团，这种社交网络数据最适合用网络图来表示。这类以图（graph）形式表征的数据在大数据系统需要处理的数据量中占了相当一个比例（Google公司提到其搜索引擎处理的数据量中有20%是由图处理引擎完成），因此需要一个针对这类网络图计算问题的计算模型。

许多图计算问题算法都带有全局循环迭代（iteration）步骤（如求解单源最短路径问题的Dijkstra算法、最大流/最小割问题（Max-Flow Min-Cut）、数据聚类K-means算法等）,而 MapReduce计算模型是一种典型的批处理（batch processing）模式，即数据计算是按照流水线方式执行，完成第一步，才会执行第二步；每一步内可能有大量的并行处理线程，但没有跨越很多步的迭代循环计算。因此图计算问题对于批处理计算模型是一个难题。

与MapReduce批处理模型比较，图计算模型具有如下特点：1）图计算问题具有全局性，计算过程中有大量节点间通信；2）图算法需要完成全局循环迭代步骤；3）图分割问题（即将一个大图的数据集划分为小图的子数据集）很复杂。

2. 图并行计算系统目前有三种技术方案：基于BSP模型的Pregel和Hama，基于节点计算（vertex-program）的GraphLab，以及图数据库Neo4j和InfiniteGraph，试论述三种技术方案的差异。

参考答案：基于BSP模型的图并行计算模式（Pregel, Hama）采用Master/Slave计算架构，与Hadoop平台架构能较好地匹配。它采用全局同步（Superstep和Synchronization Barrier）方式来实现计算同步与节点间通信，具有简便易行、编程界面友好的特点。

GraphLab采用了基于节点计算（vertex-program）的GAS（gather-apply-scatter）模型来处理图并行计算，其并行机制与Pregel/HAMA不一样，它把计算任务分解到各个独立计算节点（Map），但各计算节点与其相邻节点之间存在data-dependency和computation-dependency，即某个节点计算的下一步还需取决于相邻节点的计算状态。由于GraphLab没有一个全局时钟来实现同步控制，因此每个节点的程序需要提供同步功能。

图数据库（Neo4j, InfiniteGraph）则是将社交关系图（graph）描述为点（vertex）、边（edge）及它的属性（property），这里“点”代表实体，比如人、企业、账户或其他任何数据项，类似于关系数据库中的数据记录或文档数据库中的文件；“边”则代表点与点之间的关系；“属性”则是“边”所包含的用户关注的特性。图数据库更多是以图的数据存储方式的角度去提供图数据查询解决方案。

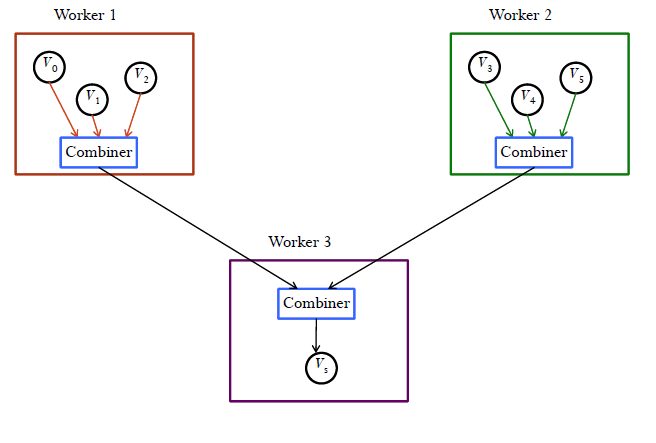
三者的主要差别在于前两者侧重于支持各种图算法（计算模型有差异），而第三者侧重于支持图数据存储与查询。

3. 为什么Pregel的节点间通信必须被局限在超步之间的障碍期（barrier）进行？不这样做会导致什么后果？

参考答案：Pregel设计了各顶点的计算都在节点本地进行，各顶点计算是独立的，没有对其他顶点计算结果或计算逻辑上的依赖性，这就决定了没有顶点之外的资源竞争，因此避免了分布式异步计算系统中容易发生的deadlock。顶点间的通信被局限在超步之间的barrier期间完成（每个顶点可以在超步内送出给其它顶点的消息，但这些消息不会马上处理。当这个超步结束时下一个超步开始前（即barrier期间），所有的顶点统一处理它们各自收到的消息）可使得：1）实现一种统一的顶点间全局通信机制（barrier期间全部顶点都进行通信）；2）各顶点上的迭代循环计算不受到其他顶点的牵扯。

如果不采用这种统一的障碍期（barrier）全局通信机制，而容许顶点之间可以随时发送消息，接收到消息的顶点随时处理，势必造成顶点相互间的计算依赖关系，大大影响计算速度或导致顶点处的迭代循环无法进行。

4． 在BSP模型中，消息发送和接收的Combiner机制可在发送节点实现，也可以在接收节点实现。什么时候我们选择在发送节点实现Combiner？什么时候选择在接收节点实现Combiner？各自的目的是什么？

参考答案：在BSP模型中，多个顶点（vertex）可能同时向另一个顶点发送消息，如图所示，节点Worker 1上的顶点V0，V1, V2都向Worker 3上的顶点V6发送消息。但在某些算法设计中，接受顶点关注的并不是每一个发送顶点的单独值，而可能是其中的最大值或是求和值。这种情况下，Pregel提供了Combiner机制来合并发出消息，使得多个顶点发给同一目标点的多个消息可以先合并成一条消息，然后再发出。

如果目的是减少消息传递开销、降低网络流量负担，这种Combiner功能可以在发送端实现，将多条消息合并为一条再发出；如果为了在接收端加快处理进度，可以将Combiner在接受端实现（图中的Worker 3的Combiner）。需要注意，接收端Combiner并没有降低网络流量。

5． 节点通信中Combiner的使用是为了降低节点间网络通信开销，更有效地使用网络资源。但是不是所有节点计算都适用Combiner？使用Combiner时需遵循的一条准则是什么？

参考答案：使用Combiner时需遵循的准则是：不管是在发送端还是接收端，对消息的combine处理（实际是一种预处理）都不能影响最终的计算结果的正确性。也即是，不管是否进行combine处理，其最终计算结果都是一样的（使用Combiner只是降低了网络流量或是加快了处理速度）。这就要求combine操作应该符合交换律和结合律。

6． 参照图12-18的最大值算例，若将问题改为需要将最小值传播到每个项点，列出传播过程的各个超步步骤。

参考答案：如果图12-18的算例改为最小值问题，则问题变为：给定一个有向连通图，图中每个顶点都包含一个值，它需要将最小值传播到每个顶点。在每个步骤中，顶点会从接收到的消息中选出一个最小值，并将这个值传送给其所有的相邻顶点。当某个步骤已经没有顶点更新其包含值，那么计算就告结束。

A

3

B

6

C

2

D

1

超步0

活跃

非活跃

A

3

B

2

C

1

D

1

超步1

A

2

B

1

C

1

D

1

超步2

A

1

B

1

C

1

D

1

超步3

A

1

B

1

C

1

D

1

超步4

按照Pregel的设计，所有的顶点值的更新都在超步内；每个顶点只在超步结束时向其所有邻接点发送消息（传送顶点值）。当一个顶点收到的消息中含有值比它目前值小，则用最小的一个值替换它目前值，状态设置为“活跃”，否则就将状态改为“非活跃”；当所有顶点状态为“非活跃”时，计算结束。

计算过程如下（参加上图）：

超步 0：A，B, C, D四个顶点状态均设为“活跃”，各自包含一个初始值；

超步 1：A向B传送值3；B接受A的消息值3，用3替代目前值6，B保持为

“活跃”；B向A和D传送值6，B接受C的消息值2，B用2代替3，B状态为“活跃”；A的值不变（因为3<6），状态改变为“非活跃”；C向B和D传送值2，C接受D的消息值1，C值改变为1，状态为“活跃”；D向C传送值1，D接受A的消息值6，D的值保持为1，D状态改变为“非活跃”；

超步1结束时，A，B, C, D四个顶点的即时值分别为3, 2，1，1，状态分别为“非活跃”，“活跃”，“活跃”，“非活跃”；

超步 2：我们只对状态是“活跃”的顶点执行操作，B向A传送值2，A的值替换为2，因此A状态变为“活跃”；B向D传送值2，D收到后保持原来值1不变，D的状态仍然为“非活跃”；C向B发送值1，B收到后更换为1，B状态仍然为“活跃”；C向D发送值1，D收到保持原来值1不变，C状态变为“非活跃”。

超步2结束时，A，B, C, D四个顶点的即时值分别为2, 1，1，1，状态分别为“活跃”，“活跃”，“非活跃”，“非活跃”；

超步 3：此时有顶点A和B状态是“活跃”，只需对顶点A和B执行操作。A向B传送值2，B收到不需更新，因此B状态又变为“非活跃”；B向A发送消息值1，A替换为1，A状态更新为“活跃”；B向D发送消息值1，D不做更新，D状态保存为“非活跃”。

超步3结束时，A，B, C, D四个顶点的即时值分别为1, 1，1，1，状态分别为“活跃”，“非活跃”，“非活跃”，“非活跃”；

超步 4：此时只有顶点A状态是“活跃”，只需对顶点A执行操作。A向B传送值1，B收到不作更新，因此A状态又变为“非活跃”。

超步4结束时，A，B, C, D四个顶点状态全部为“非活跃”，且下一步无消息产生（只有“活跃”状态的顶点才能发消息），至此计算全部结束。

第14章 交互式计算模式

1. 为什么说交互式计算模式（interactive analysis）是界于MapReduce批处理计算和大内存计算之间的一个折衷解决方案？它主要依靠什么技术实现？

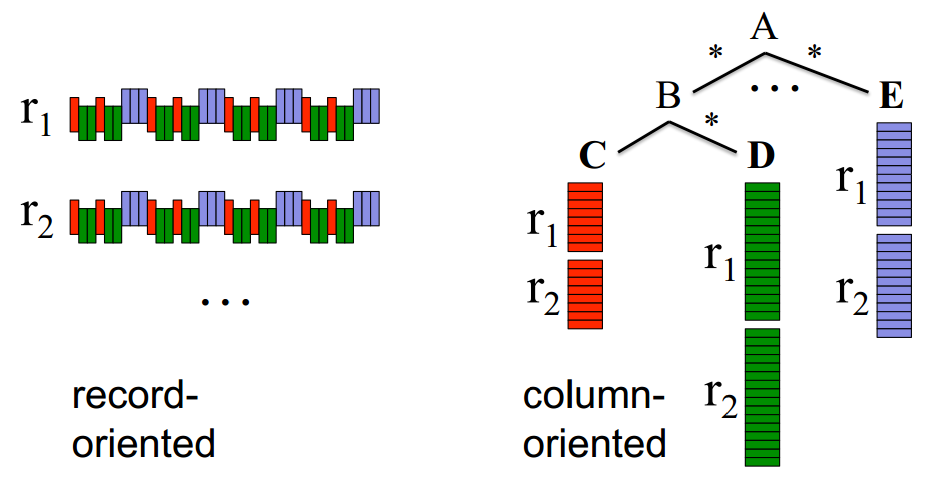
参考答案：以MapReduce为代表的批处理计算被证明是一种数据量大、性价比高、技术成熟的解决方案，但其计算延迟长（通常在数小时到数天的量级），不利于对时效要求高的在线实时分析类应用；以RAMCloud和SAP HANA为代表的内存计算模式处理速度快（通常在毫秒到秒量级），有利于实时智能分析，但系统硬件成本高，常需要专用硬件设备，与周边系统同步兼容性差。

以Google的Dremel为代表的交互式计算模式并非基于昂贵硬件平台的技术方案，而是运行在通用商业机器集群上，主要通过嵌套数据结构（nested data structure）、列存储（columnar storage）和查询树（query tree）等软件技术来实现Web规模数据查询性能的飞跃提升。因此，交互式计算模式可看作一种界于MapReduce批处理和内存计算之间的一个折衷方案，运行在廉价商业硬件平台上，通过特定的软件技术来实现超大规模数据的快速查询。

1. 什么是列存储结构（column-based storage structure）？为什么列存储结构的查询效率要远高于基于行存储结构（row-based storage structure）的关系型数据库？

参考答案：大多数需要存储的数据结构最后都可以表示为一张二维数据表，即数据表由多行（row）组成，而每一行包含多个值域（field）或字码段。多行数据的同一值域或字码段则构成一列（column）。

这个二维数据表存储时有两种方式：行存储（row-oriented storage）和列存储（column-oriented storage）,如下图所示。行存储是以数据表的行键（RowKey）为基准、以数据记录（record）为单位进行存储，每一行数据包含了一个对象或事务的完整记录，每一行记录包含了多个值域（图左边r1和r2的不同颜色块表示不同的值域）。列存储则是将不同记录的相同值域（r1和r2的相同颜色块）放入一个列中存储，采用的是树状存储结构，如下图右边所示。



如果是行存储，在读取数据时（查找一条记录的某个值域）需要完成两个步骤：1）纵向按行键（RowKey）查找到该行；2）横向向右搜索，跳过不相关值域，直到找到查询项。这种存储方式使得每读一个RowKey后，都需要跳到下一个RowKey的位置，所有要搜索的字段都不是连续存放，且有些值域是变长度的字符串（repeated）,不能通过简单公式计算得到地址，查询起来效率非常低。

而如果按列存储方式，只需按树状结构找到需要查询的列所在分支的首地址，然后顺序读取数据（每个record对应值域的地址飘移值（offset）都记录在元数据表中），而不需要扫描其他不相干的分支。列存储格式不仅实现简单，而且磁盘顺序读取比随机读取要快得多，而且更容易进行优化（比如把临近地址的数据预读到内存，对连续同类型数据进行压缩存放），因而查询效率大大提高。

1. Dremel将嵌套数据结构在实际存储时映射成一维存储结构，在计算过程中常常需要将内存中的一维存储结构恢复成原有的数据结构。Dremel是通过什么方法实现数据结构的无损表达（lossless representation）和高速组装（quick re-assembly）的？试简述之。

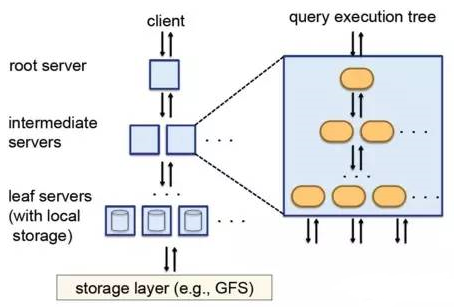
参考答案：Dremel采用了基于值域的列存储模式，即将数据记录基于值域拆分成多个列存储表，每个列存储表（仅包含一列或一个字码段）存储了多个记录的相同值域（字码段）的值，在物理存储时将多个列存储表进行一维顺序存储。

 Dremel的列存储表中不光包含各记录的列值或字码段，还包含了其对应的r值（repetition level）和d值（definition level），r值和d值的定义参加书中14.2节。有了包含r值和d值的列存储表，Dremel可以对每个值域或字码段按照有限状态机（FSM）规则（图14-8）读取顺序存储的物理表并按14.2节所描述的数据重构方法进行原数据记录的重构。

 每次对一维顺序存储的物理表进行扫描和数据记录重建时，Dremel并不需要扫描和重建全部数据，而可根据需要只扫描部分数据，重新组装感兴趣的值域（列）。

1. 根据第14章图14-11的Dremel查询树结构，说明为什么中间节点层（intermediate sever）的层次不宜太多（比如多于两层）？

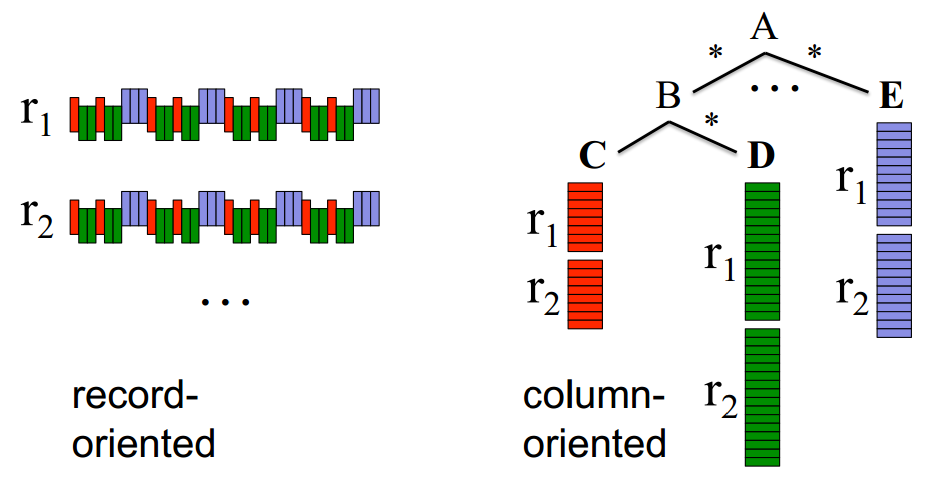
参考答案：Dremel采用的是多层服务树（serving-tree）查询架构，如下图所示。最上层的根服务器（root server）接收所有的客户端查询请求，并把查询语句分解，读取相关元数据，再把分解后的请求下发中间服务器（intermediate server）。中间服务器进一步把查询需求分发到它所属的下级叶节点服务器（leaf server）完成并行计算。数据记录存储在叶节点服务器的本地文件系统上，叶节点完成计算处理后，其返回计算结果的过程与上述步骤逆向而行。



Dremel查询服务树的层级数可以人为设定。比如，一个有3000个叶子服务器节点的系统，可以是两层（1：3000），即一个根服务器和3000个叶子服务器；也可以设置成三层（1：100：3000），即在根服务器和底层叶子服务器之间增加100个中间服务器；如果选择两层，根服务器很容易成为计算瓶颈（所有的叶子服务器的请求汇集到根服务器）。而当服务树有三层时（增加一层中间节点），整个系统的并行度得到提高，执行性能也大大优化（约6倍左右）；再多的中间层，比如三层以上，对于系统的性能提高并无太多帮助，反而使得系统软件结构过于复杂。

1. 从列存储结构和查询树并行模型的特点说明为什么交互式计算模式只适宜于数据查询业务，而不适宜于数据增删操作。

参考答案：列存储结构则是将不同记录的相同值域（如下图r1和r2记录的相同颜色块）放入一个列中存储，采用的是树状存储结构，如下图右边所示。这种树状列存储结构适合于快速查找记录的某个值域或字码段，因为不同记录的相同值域或字码段被存储在树状结构的某一叶节点分支内，只要快速找到这个叶节点，也就确定了所查询的值域或字码段的位置。

但这一存储结构并不利于数据库的增删操作。如果需要增加一条新记录，不同于行存储的只需要在二维表中增加一行（或是一维存储结构中增加一段空间），列存储需要一次找到该记录包含的各项值域（字码段）在树状存储结构中的各项分支并且嵌入到相关位置。这种遍历存储树结构的操作是一个非常耗时且高成本的操作。从列存储树结构中删掉一条完整记录的过程与上面相似，执行成本非常高。因此基于列存储结构的交互式计算模式只适宜于数据查询，而不适合于数据增删。

第15章 流计算系统

1. 流数据处理（stream data processing）有哪两种基本模式?从系统吞吐率和时间延迟性看, 这两种模式各有什么特点?

参考答案：目前有两种主流的流计算模式：Native Stream Processing System（逐条处理模式）（图15-3）和Micro-batch Stream Processing System（打包处理模式）（图15-4）。Native Stream Processing System是基于数据按其读入顺序逐条进行处理，每一条数据到达即可得到即时处理（假设系统没有过载），延迟时间（delay time）较短，系统响应性好。Micro-batch Stream Processing System是将数据流先作预处理，打包成含多条数据的batch（批次）再交给系统处理。打包处理模式的特点是系统吞吐率（throughput）较高，容错处理更好。

1. Spark的micro-batch模型RDD (resilient distributed dataset)以2秒为单位截取数据流构成一个个数据包。如果以小于2秒或大于2秒为单位截取数据流构成RDD, 各有什么利弊?

参考答案：流数据处理计算以时间窗口截取生成RDD数据包，时间窗口的大小（如每2秒）将决定RDD数据包的大小。如果以小于2秒的时间窗口截取数据包，所形成的RDD可能尺寸太小。在后续的流计算（stream computing）中，RDD数据包将进一步拆分成分区（partition），每一个分区将以多副本形式存储到HDFS（Hadoop Distributed File System）存储系统上。RDD尺度太小会导致分区碎片化，使得HDFS的管理效率降低，也导致整个流计算处理系统的吞吐率降低。

如果时间窗口取得太大（远大于2秒），所生成的RDD数据包尺寸较大，包含数据量大，只要拆分后分区（partition）的大小不超出HDFS的数据块（data block）的尺度，就可以得到有效处理。但时间窗口取得太大、RDD数据包大的缺点是：尽管系统吞吐率有所提高，但对每条流数据而言，系统响应时间可能相对变长，不利于某些时间敏感性的应用要求。

1. 什么是Spark计算逻辑模型（抽象模型）Topology？什么是Spark计算物理模型（计算架构）？计算逻辑模型是如何映射到实际计算架构上的？

参考答案：Storm并行计算是基于由Spout（数据源）和Bolt（处理节点）组成的有向拓扑图Topology来实现。这里，流数据是以Tuple（基本数据单元，可看作一组各种类型的值域组成的多元组）的形式在Spout与Bolt之间流转。Spout负责将输入数据流转换成一个个Tuples, 发送给Bolt处理。每个Bolt读取上游传来的Tuples，向下游发送处理后的Tuples。Storm的Topology实际上定义了并行计算的逻辑模型（或者称抽象模型），也即定义了并行计算的步骤和流程。逻辑架构主要包含以下组件：

* 数据模型 Tuple
* 数据流 Stream
* 数据源 Spout
* 处理单元 Bolt
* 分发策略 Stream Grouping

Topology只是一个Storm作业流程的逻辑设计，真正要实现这个逻辑设计，还需要Storm计算物理模型（计算架构）来支撑。这就涉及到如何在Hadoop平台上部署Storm的软件组件；如何将Topology定义的逻辑组件映射到物理节点上运行的进程或线程，实现多任务并行处理；如何提供系统容错和故障恢复功能。Storm的计算架构（物理模型）包含如下组件：

* Storm主控程序 Nimbus
* 集群调度器 Zookeeper
* 工作节点控制程序 Supervisor
* 工作进程 Worker
* 执行进程 Executor
* 计算任务 Task

计算逻辑模型到实际计算架构的映射是通过系统为Topology分配工作节点（worker）、执行进程（executor）和任务线程（Task）来实现的。即当一个计算作业的Topology提交给系统后，Storm需要把物理计算资源（worker/executor/task）调度分配给Topology的spout和bolt，已完成相应的计算步骤。

1. 根据5.3节的Acker工作机制，说明为什么Acker收到一条Ack消息使ack-val=0时，就意味着该条tuple的处理结束？

参考答案：Storm可靠性要求发出的Spout每一个tuple都会完成处理过程，其含义是这个tuple以及由这个tuple所产生的所有后续的子tuples都被成功处理。Storm设计了一个Acker机制来提供这个可靠性。其基本工作原理可简述为：

* Acker（一个独立运行的监督线程）设置64-bit校核参数ack-val的初始值为0；
* Spout发出的tuple都带有一个64-bit随机生成的msgId；
* Bolt处理完输入的tuple，若创建了新的衍生tuples向下游发送，在向Acker发送消息确认输入tuple完成时，它会先把输入tuple的msgId与所有衍生tuples的msgId（也是64-bit的全新ID）作XOR运算，然后把结果tmp-ack-val发送给Acker；
* Acker每次收到新tmp-ack-val，都会将其与目前的ack-val做XOR运算，并存储运算结果：ack-val = (ack-val) XOR (tmp-ack-val)，其结果是ack-val所含值总是目前Tuple Tree中所有tuples的msgId的XOR运算值
* Acker如果发现运算后ack-val=0（即ack-val目前值与tmp-ack-val值完全相同），就知道该tuple的计算结束。因为只有整个Tuple Tree在规定时间内（timeout）再无新的tuple产生，才会导致tmp-ack-val与ack-val值完全相同。

有无可能由于两个衍生tuple的ID值碰巧相同，造成ack-val在Tuple Tree处理完之前就变成0？由于衍生tuple也是64-bit的随机数，两个64-bit随机生成的ID值完全一样的概率非常低，几乎可忽略不计，因此在Tuple Tree处理完之前ack-val为0的概率非常小，可忽略不计。

5. 图15-30的Acker算例如果扩展为如下的1个Spout + 4个Bolts情形， ack\_val的初始值仍然为0。列出计算步骤验证：在步骤三结束时，ack\_val = 0。

**步骤三**

**步骤二**

**步骤一**

Bolt4

Bolt3

Bolt2

Bolt1

Msg1

1001

1010

0101

1110

1111

1011

Spout

参考答案：步骤一：初始化 ack-val = 0;

ack-val = 1001 XOR 1010 XOR 0101 = 0110

步骤二：Bolt1发送的tmp-ack-val = 1001 XOR 1110 = 0111

收到Bolt1的tmp-ack-val后ack-val更新为：ack-val = (ack-val) XOR (tmp-ack-val) = 0110 XOR 0111 = 0001

Bolt2发送的tmp-ack-val = 1010 XOR 1111= 0101

收到Bolt2的tmp-ack-val后ack-val更新为：ack-val = (ack-val) XOR (tmp-ack-val) = 0001 XOR 0101 = 0100

Bolt3发送的tmp-ack-val = 0101XOR 1011= 1110

收到Bolt3的tmp-ack-val后ack-val更新为：ack-val = (ack-val) XOR (tmp-ack-val) = 0100 XOR 1110 = 1010

步骤三：Bolt3发送的tmp-ack-val =1110 XOR 1111 XOR 0111= 1010

收到Bolt3的tmp-ack-val后ack-val更新为：ack-val = (ack-val) XOR (tmp-ack-val) = 1010 XOR 1010 = 0

由此可知，步骤三结束时ack-val=0，计算结束。

第16章 内存计算模式

1. 分布式缓存系统的工作原理是什么?根据图16-3说明分布式缓存系统是如何大大提高系统访问速度的。

参考答案：分布式缓存系统的工作原理是：通过对存储数据的读写分离，实现对热点数据（即高频率访问数据）的快速读取。其具体做法是（参加图16-3）：

* 数据的读、写操作由不同的线程执行，写数据到数据库（RDBS），其操作的优先级别较低；
* 读数据首先从缓存系统（memcached）读取（绿色箭头路径）；
* 如果缓存memcached中没有找到所需数据，则从硬盘（RDBS）读出数据，放入缓存（蓝色箭头路径），然后读取数据；
* 运行一个缓存memcached数据的更新算法，使得尽可能多的数据可从缓存中读到。

分布式缓存系统实现了数据的读、写分离，将大部分读取数据操作主要放在速度极高的缓存上执行，从而大大提高了数据访问速度。

1. 分布式缓存系统有同步缓存（图16-4）和异步缓存（图16-5）两种模式，试介绍它们各自的优缺点。

参考答案：同步缓存（图16-4）的服务器集群中所有节点均保存一份相同的缓存数据，当某个节点有缓存数据更新的时候，会通知集群中其他机器更新内存或清除缓存数据。这种模式的优点是：应用程序和缓存常常部署在同一台服务器上，应用程序可从本地内存快速获取缓存数据，访问速度快，另外这种模式的数据一致性好，因为是同步更新。这种架构的问题是缓存数据量受限于单一服务器的内存空间，而且当集群规模增大时，同步更新集群所有节点的代价也昂贵。

异步模式（图16-5）则采用一组专用缓存服务器，缓存与应用分离部署。在存放和访问缓存数据时，应用程序通过一致性Hash算法选择缓存节点，集群缓存服务器之间不通信，也不需要数据同步，因此集群规模可以很容易地实现扩容，具有良好的可伸缩性。但这种模式的数据一致性较差（因数据不同步），软件复杂度高。

1. 什么是一致性哈希算法（Consistent Hashing Algorithm）？试举例说明一致性哈希算法是如何解决扩容问题。

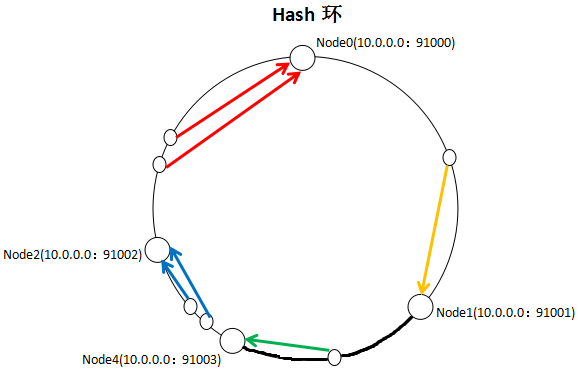
参考答案：异步模式下分布式缓存服务器节点之间无通信，不共享任何信息，只能被动地接受和执行来自于客户端的服务请求，因此数据缓存分布模式不是由服务器端控制，而是很大程度上由客户端的数据存储路由算法来实现。一致性哈希算法就是这样一种存储路径算法。

一致性哈希算法通过一个称做一致性Hash环的数据结构（如后图）实现键值对Key到缓存服务器ID的Hash映射，也即提供了存储时选择缓存服务器节点的方法。一致性Hash环跨越了长度区间[0, 232-1]，我们可以根据计算服务器节点ID计算其HashCode（也落在[0, 232-1]区间），然后把该服务器节点定位在这个一致性Hash环上某一点（图中服务器Node0，Node1，Node2落在不同的环上不同位置）。

如果有一个数据项需要写入缓存区，首先对数据的key值计算得到其HashCode（其分布也为[0, 232-1]），然后根据这个HashCode值在一致性Hash环上顺时针查找距离这个数据项最近的服务器节点，这即是该数据项分配去的服务器节点。如果缓存服务器集群扩容，一样会影响到部分映射关系，但与余数Hash算法相比，一致性哈希算法有两个优势：

1）扩容时，一致性Hash算法只影响Hash环上新加入节点与顺时针方向它身后节点这个区间的数据项，也即是影响是局部的而非全局性的；

2）随着节点数增加，环上服务器节点排列越来越密，上述受影响区间会变得越来越小，原有映射关系保持正确性的概率越来越大，这就意味着服务器规模扩大反而使得一致性Hash算法的结果倾向稳定，这是算法的优势。



1. 与图16-23的读写分离数据库架构比较，图16-24的数据库集群架构解决了什么问题？图16-25的混合分区架构又解决了什么问题？

参考答案：图16-23的读写分离架构（读数据由内存数据库承担，内存中找不到才去访问磁盘数据库；写数据则是写入磁盘数据库，不影响内存数据库访问速度）解决了既保证高速访问速度、又能持久化存储数据的问题。与读写分离架构比较，图16-24的数据库集群架构解决了数据库的扩容问题。集群架构的每个服务器节点有自己独立的内存，与底层文件系统结合较好，使用了诸如列存储格式、数据压缩、分区等内存技术，计算能力更强，但技术复杂。

混合分区架构则在可扩容的集群架构之外解决了内存数据持久化问题。混合模式（Hybrid Shard）的每个分区由一个内存数据库节点和一个MySQL节点共同组成，形成水平方向的多分区、垂直方向的二级数据库（2-Level DB）。混合分区架构较好地解决了数据库扩容与持久化存储问题，分区计算模型能够支持超大规模数据的并行处理，内存数据库这一层也能保证高速访问。但系统结构和软件架构都趋于复杂，开发成本高。

1. RAMCloud在Master节点内存中和Backup节点磁盘上存储有两套Segment体系。在进行内存清除提高内存使用率时，为何对Master内存和Backup磁盘要采用两种不同的清除机制（two-level Cleaning）？试解释说明这种不同的机制。

参考答案：RAMCloud在Master内存和Backup磁盘上保留了两套Segment体系，因此，清除工作也需要对两套体系完成。如果把内存和磁盘的清除工作结合在一起进行会出现一个问题：当内存使用率高时（80~90%），与内存清除同时进行的磁盘清除会占用大量的网络带宽（这时磁盘使用率也高，迁移数据需要很大的开销），严重影响了集群写入数据的效率（Throughput）。因此，对读写性能差别很大的Master内存和Backup磁盘，RAMCloud采用了两种不同的清除机制（two-level cleaning），其要点如下：

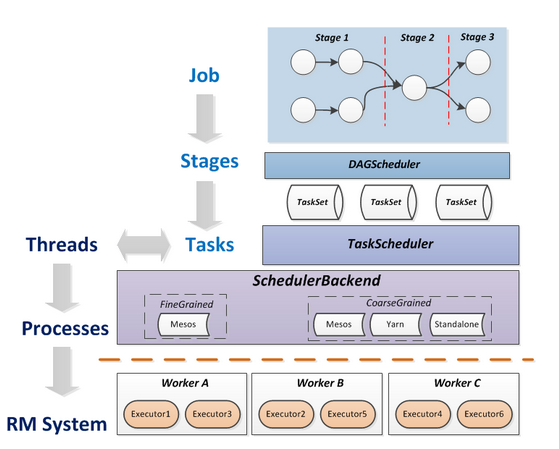
* First-level Cleaning：Segment Compaction（分区压缩）。在此阶段清除线程只对内存内Segment内部的Logs进行清理和压缩，释放清除后的内存空间供再次使用。注意，此阶段并未改变内存里的Log和Segment组成，哈希表中仍映射了各个Log和Segment，只是改变了部分存储位置、压缩了空间。在此阶段不作磁盘清除，以保证磁盘写数据的带宽。从图16-35可看出，第一阶段清楚后的内存Segment状态与磁盘上的backup Segment状态不一致；
* Second-level Cleaning：Combined Cleaning（综和清除）。同时清除多个Segments,并进行磁盘清除、同步。由于这之前内存Segment已经过压缩清理，因此这一阶段的操作不会占用过多网络或磁盘I/O带宽，不会对正常的写入操作带来太大影响。

1. 图16-56描绘了Spark的双层调度模型，即Spark的调度包括需求层（Application/Job/Stage/Task）和资源层（Worker/Executor/TaskThread）两层。试根据图16-56说明Spark调度算法是如何调度分配下层的计算资源满足上层的计算需求的。

参考答案：Spark采用了双层调度模型，即整个调度架构分为计算需求调度（Application/Job/Stage/Task）和计算资源配置（Worker/Executor/TaskThread）两层。在上层需求调度层面又分为Job调度（由DAGScheduler承担）和Task调度（由TaskScheduler承担）；在下层计算资源配置层面则需决定每个节点Worker上启动多少Executor进程，分配多少资源，每个Executor内运行多少个Task线程等。

需求调度层与资源配置层之间是分离的，即下层的计算资源单位并不与上层的计算任务绑定。图16-54清楚地描绘了上层计算单元包括Job，Stage，Task等，由DAGScheduler负责划分调派；下层包括Worker，Executor，Thread等计算资源单位，由SchedulerBackend负责分派，SchedulerBackend可以是粗粒度（Standalone，YARN，Mesos等模式下），也可以是细粒度（仅在Mesos模式下）。

上层计算任务的调度（即如何将具体的RDD分区映射到Worker上的Task线程，或者说如何将Task分发到集群的Worker节点上去执行）则是由TaskSetManager通过TaskScheduler与下层的计算资源管理器（SchedulerBackend）的协调来实现。如何分配下层的计算资源（Thread）去完成上层的计算任务（Task），则通过TaskScheduler的协调来完成。

第17章 基于医疗数据的临床决策分析应用

1.并发疾病的临床意义对设计决策辅助系统有什么帮助？

参考答案：并存疾病的临床意义主要有以下两点：（1）并存疾病会引起单一疾病的标准诊断不完全适用；（2）并存疾病会引起治疗方案的改变，需要制定一套对多种疾病联合治疗的方案，而不是单独治疗每一种疾病。因此，并发疾病的决策辅助系统需要同时考虑并存疾病之间的影响和治疗方案的联合制定。

2. 并存疾病诊断和治疗的决策辅助系统有哪些部分组成？

参考答案：并存疾病诊断和治疗的决策辅助系统主要由三部分组成：(1) 并存疾病诊断和治疗的决策模块；(2) 单疾病诊断和治疗方案的数据库模块；(3) 临床情景感知模块。

3. 请简述并存疾病诊断和治疗辅助决策系统的技术实施路线。

参考答案：以约束性逻辑编程语言为主线，通过引入临床情景感知技术，实现适用于多种临床感知情景的并存疾病诊断和治疗的决策辅助系统。通过对环境传感器的联合感知技术可以实现并存疾病病人的环境情景感知，通过对行为传感器的联合感知技术可以实现并存疾病病人的行为情景感知，通过对生理参数传感器的联合感知技术可以实现并存疾病病人的生理参数感知，通过这三个关键技术的研究可以有效实现并存疾病病人的临床情景感知。通过对约束性逻辑编程语言的研究可以有效地实现检测不同疾病诊断和治疗标准之间的矛盾部分，通过逻辑变量替代方法的研究可以有效地实现消除不同疾病诊断和治疗标准之间的矛盾部分，通过这两个关键技术的研究可以有效实现并存疾病的诊断和治疗决策辅助系统。

4. 采集生理数据时，传感器网路设计时的关键技术有哪些？

参考答案：传感器网络中的关键问题包括资源分配问题和生理参数传感器的误差分析。通过跨层设计提高医疗传感器网络的使用寿命，同时满足传感器数据传输的性能要求。通过传感器网络的资源分配算法，进一步提升网络的使用寿命。通过信号处理手段，降低生理参数传感器收集到的数据中的噪声，从而提高决策模块的信号噪声比，进而提高决策的准确度。

5. 典型的可穿戴式生理数据传感器有哪些？

参考答案：血压传感器、体温传感器、压力传感器、心电图传感器等。

第18章 基于医保数据的预测分析应用

1. 在模型准备阶段，描述连续型自变量的分档规则。

参考答案：为了保证模型的稳定性，需要去除连续变量样本非均匀分布的影响。通过对连续型变量进行重新分档，确保每一档中变量的样本数量比较接近，这是为了提升模型预测值的区分度以及预测能力。自变量分档的业界普遍标准：每一个变量的分组数量在2-8组之间；各个自变量的组内IV值均在0.03以上，以衡量变量的整体区分度；各个自变量的组内IV值差距在0.1以上，以衡量组间区分度；各个自变量与因变量的相关性在0.1以上。

2. 统计指标IV在模型中的应用原理；简述IV的公式及在建模过程中的应用过程。

参考答案：IV值的计算公式如下：

变量第*i*个取值的IV*i* =（变量第*i*个取值中高住院费用的个数-变量第*i*个取值中低住院费用的个数）\*ln((变量第*i*个取值中高住院费用的个数/高住院费用总数)/(变量第*i*个取值中低住院费用的个数/低住院费用总数))。

变量总的IV=∑变量第*i*个取值的IV*i*。

3. 统计指标WOE在模型中的应用原理。

参考答案：WOE转换的目的是将所有的变量刻度归一化，从而降低由于变量单位刻度不同而导致的对结果的影响。WOE的计算公式为：

变量第*i*个取值的WOE*i* =ln((变量第*i*个取值中高住院费用的个数/高住院费用总数)/(变量第*i*个取值中低住院费用的个数/低住院费用总数))。

4. 简述决策树（C4.5）的算法原理。

参考答案：决策树 (Decision Tree）是直观运用概率分析的一种图解法。由于这种决策分支画成图形很像一棵树的枝干，故称决策树。决策树代表一类算法，C4.5是其中比较典型的一种算法。C4.5算法采用熵来选择属性，以构成决策分支；并采用后剪枝以抑制不必要的决策分支的生长。

5. 简述Logistic回归的算法原理。

参考答案：Logistic回归是一种广义线性回归，因此与多重线性回归分析有很多相同之处。它们的模型形式基本上相同，都具有 wx+b的形式，其中w和b是待求参数。logistic回归则通过logistic函数（记为L）将wx+b对应一个隐状态p，p=L(wx+b),然后根据p与1-p的大小决定因变量的值。

第19章 互联网电商数据的分析应用

1. 电商行业的数据分析有哪些特征?与其他行业的分析有哪些不同之处？

参考答案：数据分析除了在互联网中的广泛应用，在金融和经济中的应用更加广泛。互联网领域的分析更偏重于时效性­。在电商行业，数据分析人员需要实时地监测数据，一般这里提及的实时会以每日或者每小时计算。比如线上商城在某一时段开展促销活动后，分析人员就会每小时地观测交易数据，以防出现一些诸如页面显示错误或者错价之类的问题。然而，数据分析在金融和经济中的应用，更多地会从数学统计建模的角度去看数据。比如在银行中，分析人员会用logistic回归模型去预测客户变坏的概率。因此，金融商业和经济中的数据分析更偏重的是根据一段比较长时间的历史数据进行分析决策或预测。

2. 业务分析与数学统计建模分析的异同？

参考答案：相同之处是都需要围绕业务或实际问题，对数据进行理解和挖掘，并使其产生价值，有效帮助解决业务或实际问题。

不同之处是业务分析一般在数据库中直接进行操作，一般不会用到数理统计或机器学习之类的模型算法，比如Logistic回归分析、聚类分析、决策树等。并且，业务分析与业务结合非常紧密，一般始于一个业务问题，通过漏斗式分析法，层层渗透，步步推理，找出业务问题的可能的症结，并试图在实践运营中作出改进。业务分析一般运用于时效性强的电商行业。

而数学建模更偏向于用数理统计及机器学习的方法，对数据进行深层次地挖掘。一般作用于大量的历史数据的场景中，比如金融行业的风控管理中。

3. 在电商呼叫中心的用户体验流程管理中，会用到的KPI（关键绩效评估指标）FCR的含义是什么？

参考答案：一次来电率（FCR），即呼叫中心的客服人员能在一次来电中解决客户关于某一订单的需求问题，并且在接下来一段特定时间不会再次来电。这个指标是全世界呼叫中心通用的重要指标之一，每个呼叫中心都给出了具体的计算方法，大同小异、可相互借鉴参考。

第20章 金融和经济数据的分析应用

1. 简述建立金融风控模型的流程。

参考答案：首先结合业务背景，将业务转化为数据的语言，并将所要涉及的变量整理出来。比如案例中，涉及的变量包括年龄、工作情况、教育背景、性别、之前信用还款行为、以及个人征信信息等。针对这些数据，进行初步的描述性统计，审查数据的质量问题。

在对原始数据进行了初步的质量治理及样本量确认后，需要对建模过程做进一步的基础准备，也就是对相关概念进行界定。相关概念包括观察期(observation period)、表现期（performance period）、逾期(逾期大于30天、逾期大于60天、逾期大于90天)、坏账（逾期大于180天）、观察期排除样本(observation exclusions)、及表现期排除样本（performance exclusions）等。

在把上述的概念界定清楚以后，进入正式建模。根据业务背景，首先选入大量的相关自变量，包括年龄、工作情况、教育背景、性别、个人资产经济状况、之前信用还款行为、以及个人征信信息等。接着在这些大量的自变量中进行筛选。为了保证模型的稳定性，需要去除连续变量样本非均匀分布的影响。通过对连续型变量进行重新分档，确保每一档中变量的样本数量比较接近，然后再基于分档后的变量计算IV，从而达到初步筛选变量的目的。

初筛变量之后，对筛选出来的变量进行证据权重（WOE）转换。WOE 转换的目的是将所有的变量刻度归一化，从而降低由于变量单位刻度不同而导致的对结果的影响。

最后，再将这些自变量带入到logistic回归模型中，进行进一步的迭代处理。迭代的依据主要取决于以下几个方面：自变量与因变量的相关性强度，指标IV是否大于3%，是否存在共线性问题，以及模型总体的Gini指数等。在建立模型后，进一步做针对模型的验证:用余下的20%的样本与建立模型使用的80%的样本进行对比，使用PSI去衡量两个样本分布的一致性，从而确定模型的稳定性。

2. 在建立完金融风控模型后，需要用哪些主要指标对模型效果进行评估？

参考答案：在开发完模型后，模型进入使用阶段，应当对模型进行三个维度的模型表现的监测，包括稳定性、区分度、以及校准度。其中稳定性主要使用PSI统计指标或者两个样本的K-S检验进行衡量，主要看基准样本与现有样本的分布是否存在差异。

模型表现的监测除了稳定性以外，还需要考虑区分度，其一般通过Gini、IV两个统计指标进行衡量，主要看是否能显著区分好和坏，或者区分拒绝和接受。

最后，校准度最常用MAPE统计指标衡量，主要看模型的预测值与观测真实值的差距。

3. 描述模糊层次分析法的实现过程。

参考答案：模糊层级分析法一般分为以下三个步骤：

首先，建立指标体系的模型。整个指标模型分为两层——领域层和指标层。领域层是对指标大类的归类，指标层是领域层下的子指标。

其次，构造决策问题的模糊一致判断矩阵。根据指标两两比较重要程度的标准(见表20-6)，构造模糊互补判断矩阵。依据公式(2)转化矩阵，从而形成模糊一致判断矩阵。

（2）

最后，计算最终权重数。使用模糊一致的判断矩阵去推算各层次各因素的权重,利用公式(3)进行计算:

) （3）

4. 简述回归分析与相关性分析的区别。

参考答案：回归分析更侧重于衡量自变量之间对于因变量的相对重要性，而相关性分析只考察了每一个自变量与因变量的分别的相关强度。

5. 简述有序 Logistic回归分析与线性回归分析的区别。

参考答案：在统计中，有序Logistic（OL）回归被认为是由因变量二分法的线性回归模型的升级而来。OL回归对因变量的分布没有任何假设，并且连续型或离散型的因变量皆可接受；其唯一的假设是比例优势假设，一般使用卡方检验考察模型的因变量是否能通过比例优势（proportional odds）假设检验。

而线性回归分析的假设比较苛刻，主要假设包括自变量之间不存在多重线性关系，以及因变量必须是正态分布。