به نام خدا

درس: مبانی یادگیری عمیق

تمرین سری پنجم

مدرس: استاد داودآبادی

سینا علی‌نژاد

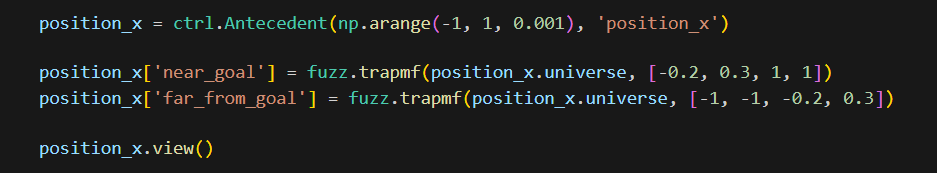
99521469

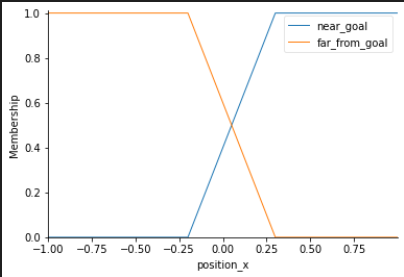
سوال 1-

تعریف متغیرهای زبانی و نحوه‌ی بازه بندی آن ها:

متغیرهای زبانی‌ای که تعریف کردم شامل position\_x, freq\_velocity, torque میباشند.

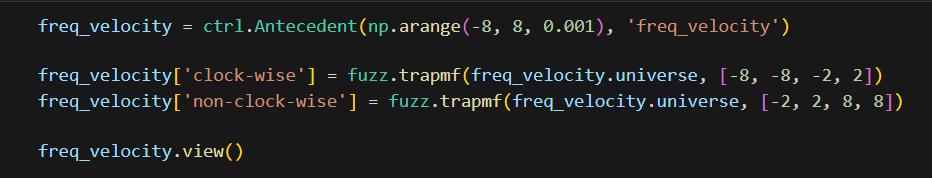
متغیر زبانی position\_x را با دو مقدار near\_goal و far\_from\_goal تعریف کردم. در واقع میخواهم بر اساس موقعیت x تعیین کنم که آیا پاندول به نقطه هدف نزدیک است یا خیر. تابع trapmf برای تعریف یک ذوزنقه به عنوان تابع عضویت بکار میرود.

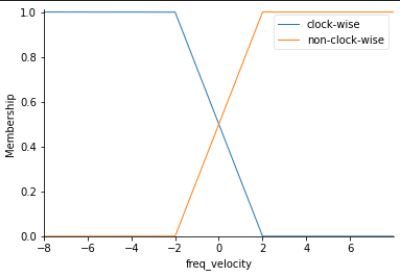




میدانیم هرچه مقدار x در این مسئله به عدد 1 نزدیکتر شود، یعنی به هدف نزدیکتریم. پس ذوزنقه مربوط به near\_goal برای اکثر مقادیر منفی، صفر است ولی بین -0.2 تا 0.3 مقدار خودش را به عدد 1 میرساند و تا آخر این مقدار را خواهد داشت. برعکس این موضوع برای far\_from\_goal میباشد. برای اعداد منفی، مقدار یک و از -0.2 تا 0.3 مقدارش به صفر میرسد و روی این مقدار می‌ماند.

متغیر زبانی freq\_velocity یا سرعت زاویه‌ای را با دو مقدار clock-wise و non-clock-wise تعریف کردم. مقدار منفی سرعت زاویه‌ای، یعنی حرکت در جهت عقربه‌های ساعت و مقدار مثبت به معنای حرکت در خلاف جهت عقربه ساعت است.

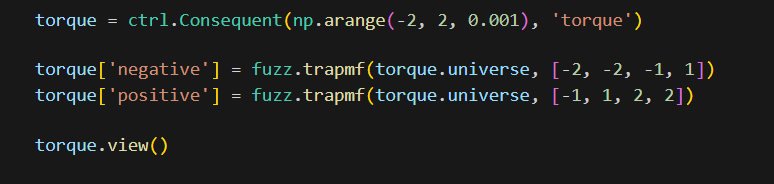


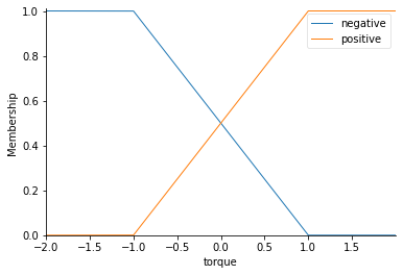


نکته: اینکه تابع عضویت مقادیر یک متغیر زبانی به چه اندازه همپوشانی داشته باشند را با مقادیر مختلف امتحان کردم، هرچه همپوشانی کمتر باشد، سختگیرانه تر عمل میشود.

متغیرهای زبانی بالا، ورودیهای ما بودند، حال باید متغیر زبانی خروجی را تعیین کنیم.

متغیر زبانی torque یا گشتاور با دو مقدار positive, negative تعریف می‌شود. همانطور که از اسمشان پیداست، مقادیر مثبت positive و مقادیر منفی negative هستند. مقادیر منفی گشتاور، نیرو را در جهت عقربه‌های ساعت و مقادیر مثبت، نیرو را در جهت خلاف عقربه‌های ساعت وارد می‌کنند.





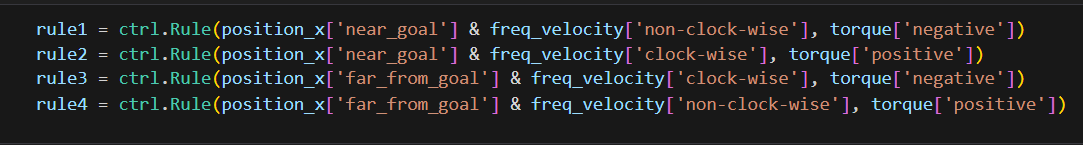
برای خروجی، به جای Antecedent از Consequent استفاده می‌کنیم.

نحوه تعریف قوانین:

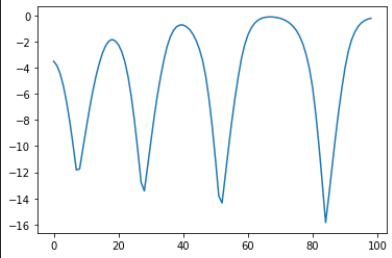
قوانین را با منطقهای زیر تعریف کردم.

منطق 1: اگر نزدیک هدف بودیم (near\_goal)، هر جهتی که سرعت بود، در خلاف آن جهت گشتاور را اعمال میکنیم. یعنی اگر non-clock-wise بود، گشتاور منفی که در جهت عقربه‌های ساعت است اعمال میکنیم و اگر clock-wise بود، گشتاور مثبت که در جهت خلاف عقربه ساعت است، اعمال می‌کنیم.

منطق 2: اگر از هدف دور بودیم (far\_from\_goal)، باید خود را به هدف برسانیم، پس باید در جهت سرعتی که داریم، گشتاور اعمال کنیم تا سرعت کافی برای رسیدن به قله را پیدا کند، زیرا شتاب گرانش خود به خود باعث میشود پاندول به سمت پایین سرعت بگیرد. پس اگر سرعت در جهت عقربه ساعت بود، گشتاور منفی و اگر در خلاف جهت عقربه ساعت بود، گشتاور مثبت می‌دهیم.



نمودار reward را رسم کردم که به شکل زیر در آمد:

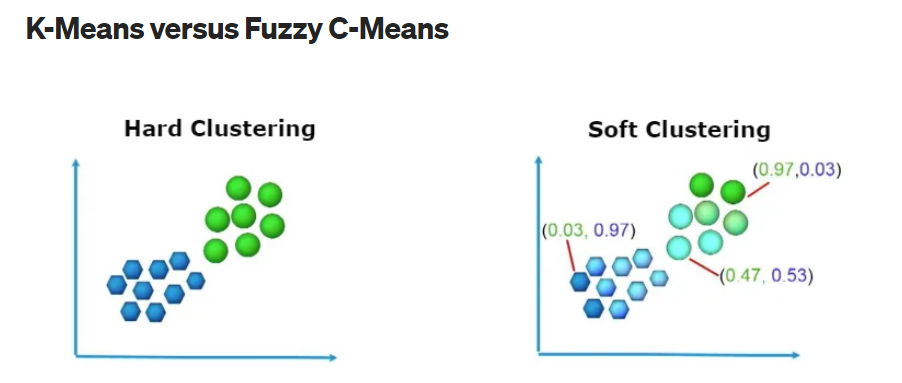


تحلیل نمودار بالا: در قوانینی که برای سیستم فازی خود تعریف کردیم، گفتیم وقتی از هدف دور است، گشتاوری هم‌جهت با سرعت بدهد تا بتواند مقدار بیشتری بالا برود. اما در اوایل بدین شکل است که زور آن به شتاب گرانش نمیرسد و باید در خلاف جهت با ارتفاعی که کسب کرده سرعت بگیرد و این بار از جهت دیگر شانس خودش را برای رسیدن به قله امتحان میکند و البته این بار میتواند ارتفاع بیشتری بگیرد و این رفت و برگشتها باعث میشود بالاخره خود را به قله برساند. پس در هربار تلاش، ارتفاع بیشتری میگیرد و این به معنای نزدیکتر شدن به قله و به معنای reward بزرگتر است. به همین دلیل در این نمودار مشاهده میکنیم که مقدار reward به یک قله میرسد و سپس کاهش پیدا میکند و وقتی از پایین ترین نقطه عبور میکند، دوباره صعودی میشود و دوباره به یک قله میرسد که از قله قبلی بلندتر است و این قله های پشت سر هم ادامه پیدا میکنند تا به قله اصلی برسیم.

سوال 2-

الف) از اصول منطق فازی می توان برای خوشه بندی داده های چند بعدی استفاده کرد و به هر نقطه از دیتاست یک عدد عضویت در هر مرکز خوشه از 0 تا 100 درصد اختصاص داد. این می تواند در مقایسه با traditional K-means clustering که در آن به هر نقطه یک برچسب دقیق و hard اختصاص داده می شود بسیار قدرتمند باشد. این الگوریتم با اختصاص عضویت به هر نقطه داده مربوط به هر مرکز خوشه بر اساس فاصله بین مرکز خوشه و نقطه داده کار می کند. هر چه داده ها به مرکز خوشه نزدیک باشند، عضویت آن در مرکز خوشه ای خاص بیشتر است. واضح است که مجموع عضویت هر نقطه داده در تمام خوشه‌ها باید برابر با یک باشد.

این یک الگوریتم خوشه‌بندی بدون نظارت است که به ما امکان می‌دهد یک پارتیشن فازی از داده‌ها بسازیم. الگوریتم به پارامتر m بستگی دارد که با درجه مبهم بودن جواب مطابقت دارد. مقادیر بزرگ m کلاس ها را محو می کند و همه عناصر به همه خوشه ها تعلق دارند. راه حل های مسئله بهینه سازی به پارامتر m بستگی دارد. یعنی انتخاب های مختلف m معمولاً منجر به پارتیشن های متفاوتی می شود. تاثیر انتخاب m به صورت یک گیف در لینکی که در صورت سوال داده شد، نشان داده شده است. هرچه m کوچکتر است، الگوریتم به traditional K-means نزدیکتر میشود یعنی برای یک نقطه، به یک کلاس یا خوشه، مقدار عضویت بزرگ میدهد و به بقیه مقادیر کمتر و سختگیرانه تر عمل میکند اما با افزایش m تقریبا به همه کلاسها مقادیر مساوی میدهد.



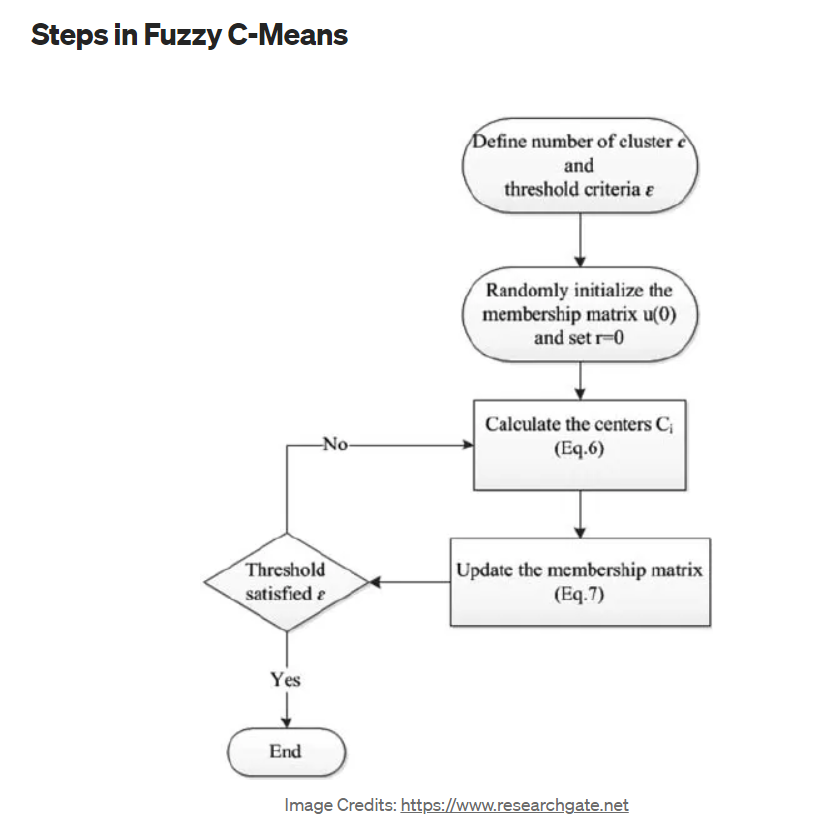
عکس بالا تفاوت hard clustering و soft clustering را به طور واضحی نشان میدهد. نقاطی که تقریبا در تلاقی دو خوشه قرار دارند، مقادیر نرمتری دارند و تقریبا عضو هردو کلاس یا خوشه هستند.

حال باید این دو الگوریتم قدرتمند را با هم مقایسه کنیم تا متوجه شویم چه زمانی باید از fuzzy C-means استفاده کنیم.

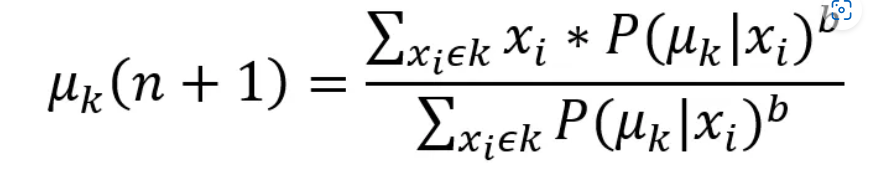
انتساب به یک خوشه: در خوشه بندی فازی، هر نقطه احتمال تعلق به هر خوشه را دارد، نه اینکه به طور کامل فقط به یک خوشه تعلق داشته باشد، همانطور که در k-means سنتی وجود دارد. در خوشه‌بندی Fuzzy-C Means، هر نقطه دارای وزنی است که با یک خوشه خاص مرتبط است، بنابراین در اینجا قرارگیری یک نقطه در یک خوشه تعیین نمیشود بلکه قوی یا ضعیف بودن ارتباط آن نقطه با خوشه تعیین میشود.

سرعت: fuzzy C-means نسبت به traditional K-means کندتر عمل میکند، زیرا در واقع کار بیشتری انجام می دهد. هر نقطه با هر خوشه ارزیابی می شود و عملیات بیشتری در هر ارزیابی انجام می شود. K-Means فقط باید یک محاسبه فاصله انجام دهد، در حالی که میانگین c فازی باید یک وزن دهی کامل با فاصله معکوس انجام دهد.

Fuzzy C-means یک مورد خاص از K-means است وقتی که تابع احتمال مورد استفاده به 1 باشد اگر نقطه داده به یک مرکز خوشه نزدیکتر باشد و 0 باشد اگر نقطه داده به یک مرکز خوشه نزدیکترین نباشد.



همانطور که در دیاگرام بالا مشخص است، ابتدا باید تعداد خوشه و یک threshold برای تعیین اتمام کار الگوریتم مشخص کنیم. سپس ماتریس عضویت را به صورت رندوم مقداردهی میکنیم. برای مثال اگر تعداد خوشه برابر با 5 باشد و تعداد نقاط برابر با 1000 باشد، ابعاد این ماتریس برابراست با: 5\*1000 که برای هر نقطه در هر خوشه یک مقدار عضویت اولیه به صورت رندوم تعیین میشود. مراکز هر خوشه محاسبه میشوند تا به کمک این مراکز جدید، یک مرحله دیگر، ماتریس عضویت را بروزرسانی کنیم. پس از بروزرسانی ماتریس عضویت به کمک فرمول زیر میتوان مراکز خوشه جدید را به صورت مرکز وزندار از مقادیر عضویت هر نقطه بدست آورد.



اتمام الگوریتم نیز بدین صورت است که یا به تعداد iteration مشخص که توسط کاربر گفته شده، ادامه میدهیم، یا تا همگرایی ادامه میدهیم.

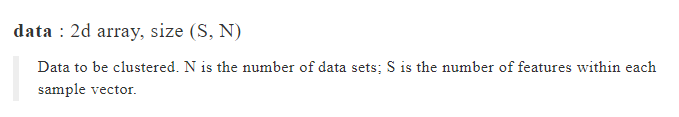
حال به پیاده سازی این الگوریتم میپردازیم. نیازی به پیاده سازی ندارد زیرا تابع آماده برای آن وجود دارد.

به معرفی این تابع می‌پردازیم:



معرفی پارامترهای ورودی:

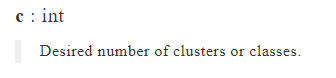
پارامتر اول: data



ورودی اول دیتایی است که میخواهیم روی آن خوشه‌بندی را انجام دهیم. ابعاد آن به شکل (S,N) است، بعد اول تعداد ویژگیها و بعد دوم تعداد نقاط یا رکورد دیتاست است.

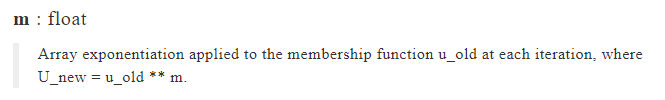
پارامتر دوم: c

این پارامتر تعداد خوشه ها را مشخص میکند. این مقدار با آزمون و خطا بدست می‌آید.

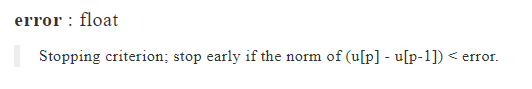


پارامتر سوم: m

درباره مقدار m در بخش الف صحبت کردیم. هرچه m بزرگتر شود، نقاط در همه خوشه‌ها به یک میزان عضویت خواهند داشت و این مقادیر به هم نزدیک خواهند شد.

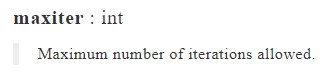


پارامتر چهارم: error



این پارامتر را تعیین میکنیم تا اگر مقدار ارور از حدی کمتر شد، الگوریتم متوقف شود. به نوعی به عنوان stopping criterion است.

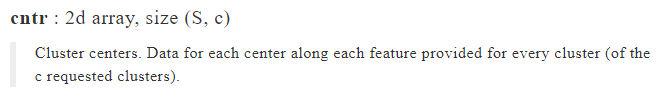
پارامتر پنجم: maxiter



این پارامتر تعیین میکند که الگوریتم تا یک تعداد iteration مشخص ادامه پیدا کند. (هر iteration در دیاگرام بالاتر نشان داده شده است)

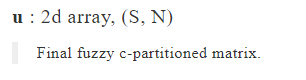
مقادیری که توسط این تابع به ما برگردانده میشوند:

اول: cntr



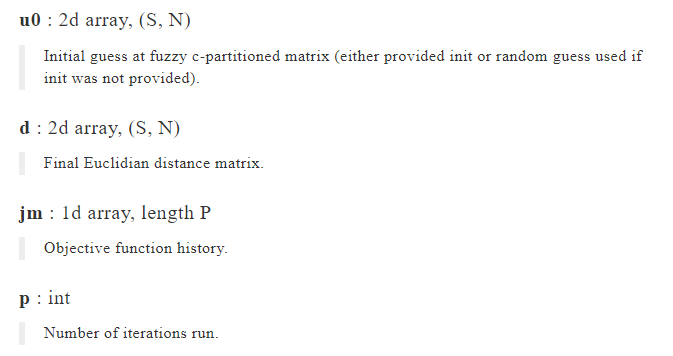
مراکز نهایی هر خوشه را برمیگرداند. ابعاد آن (S, c) است که S تعداد ویژگیها و c تعداد خوشه ها است.

دوم: u



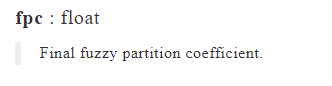
مقادیر نهایی ماتریس عضویت میباشد که میتوان با استفاده از تابع np.argmax بر روی آن یک خوشه نهایی برای هر نقطه تعیین کرد.

سوم تا ششم:



هفتم: fpc

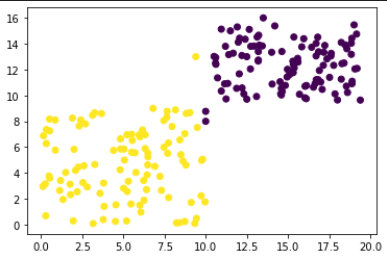
این مقدار مشخص میکند که خوشه بندی انجام شده تا چه حد خوب صورت گرفته است. هرچه این مقدار بزرگتر باشد، یعنی خوشه بندی بهتری صورت گرفته است. تا جایی که من میدانم، بر اساس واریانس هر خوشه کار میکند. مجموع واریانس خوشه ها هرچه کمتر باشد بهتر است.



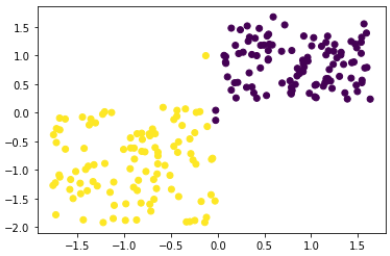
تحلیل نتایج:

Data1.csv: کد خوشه بندی برای این دیتاست در فایل q2\_data1 قرار دارد.

توزیع اولیه داده ها:

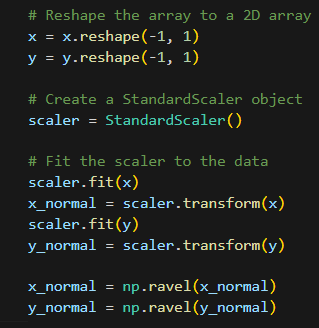


توزیع داده ها پس از normalization به کمک StandardScaler:

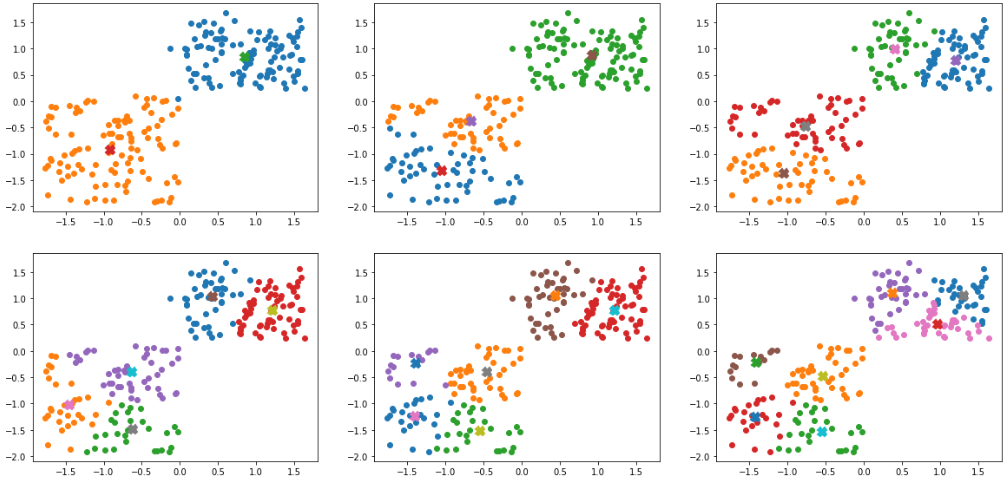


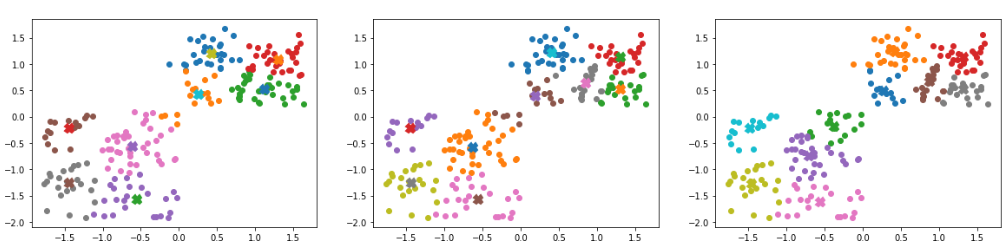
پس از این نوع نرمالسازی، میانگین داده ها صفر و واریانس برابر با 1 میشود.

کد نرمالسازی:

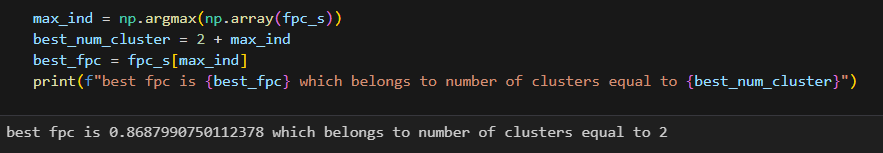


آزمایش با تعداد خوشه های 2 تا 10 انجام شد و نتیجه هر کدام به شکل زیر بود:





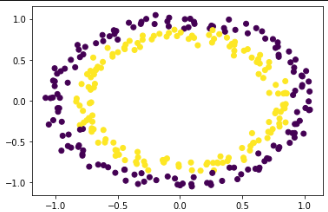
به صورت چشمی انتظار داریم، تعداد مناسب خوشه ها برابر با 2 باشد. باید مقادیر fpc را مقایسه کنیم. هر کدام که مقدار بزرگتری از fpc داشت، به عنوان بهترین تعداد خوشه انتخاب میشود.



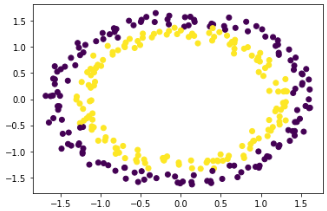
FPC در محدوده 0 تا 1 تعریف شده است که 1 بهترین است. این معیاری است که به ما می گوید داده های ما با یک مدل خاص چقدر تمیز توصیف می شوند.

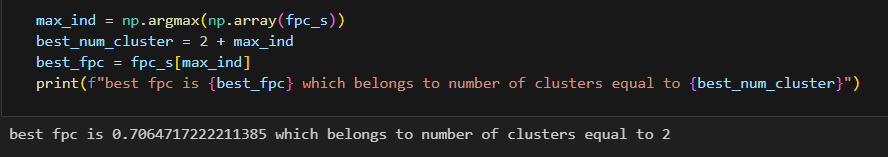
مراحل بالا را برای data2.csv در فایل q2\_data2 انجام دادم و به نتایج زیر رسیدم:

توزیع اولیه:

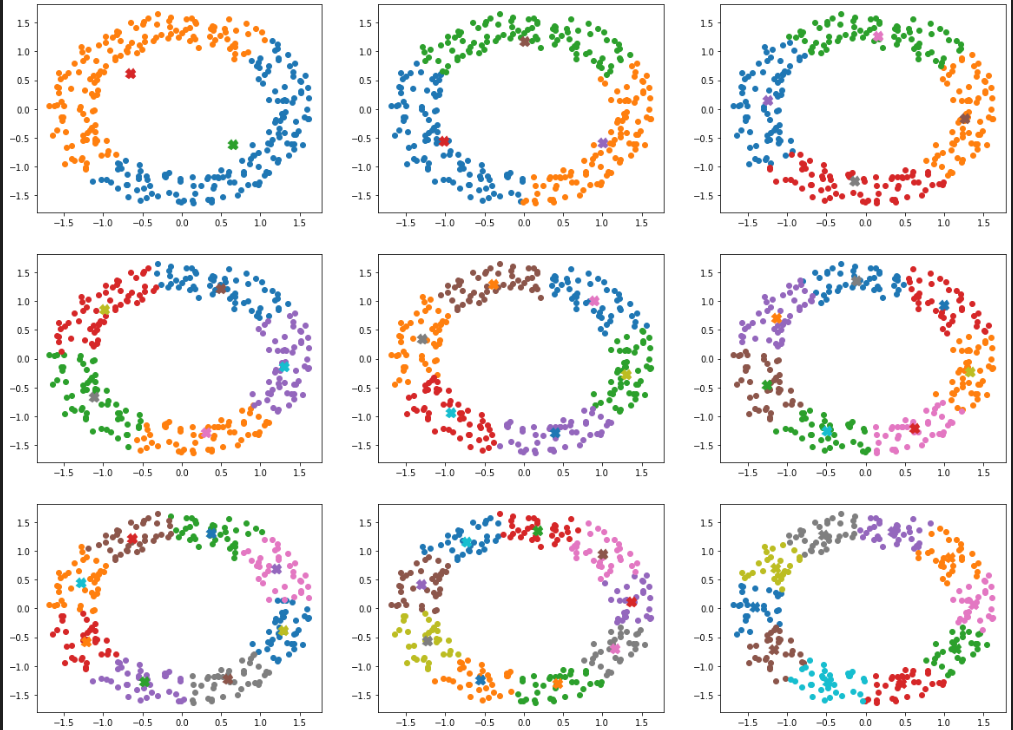


توزیع پس از نرمالسازی:





خوشه‌بندی نهایی برای تعداد خوشه 2 تا 10:



سوال 3-

