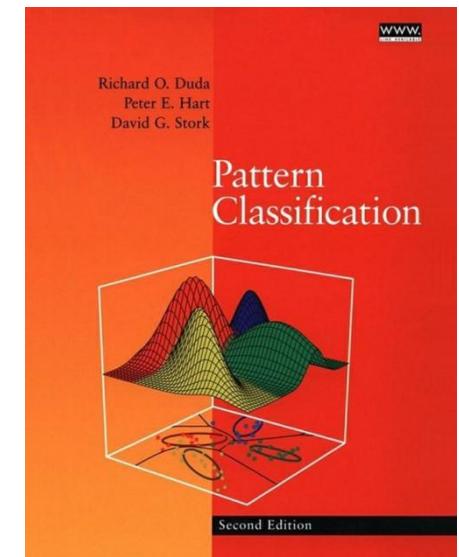


Sensordatenverarbeitung

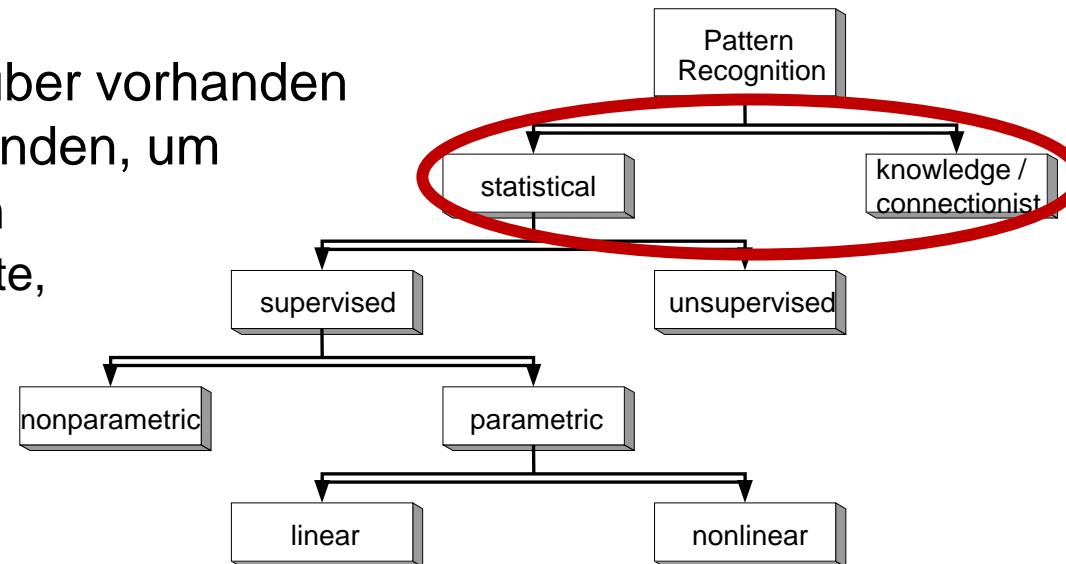
KLASSIFIZIERUNG (11)

06.01.2025

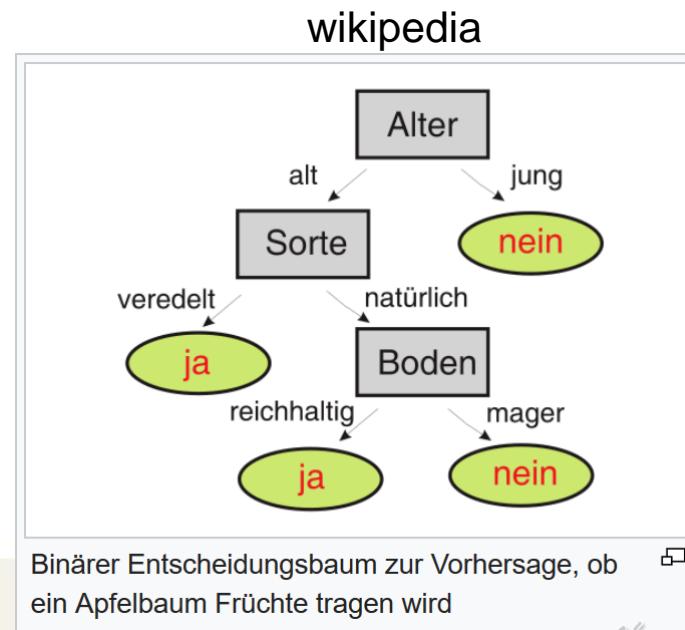


Teil 1

- In unseren Beispielen haben wir aus annotierten Daten (jeder Fisch wurde einer Klasse zugeordnet) eine Beschreibung abgeleitet
 - Entscheidungsgrenze, Algorithmus zur Klassifizierung
 - Es wurde also auf **Trainingsdaten** (in Fisch-Beispiel= Merkmalsvektoren [Länge, Helligkeit] und Angabe von Klasse „Lachs“ | „Barsch“) ein „**Modell**“ dieser Daten **gelernt**, die Klassifikation erfolgt durch Auswerten dieses statistischen Modells = **statistische Mustererkennung**
 - Alternativ könnte man **Wissen** über vorhanden Eigenschaften der Daten verwenden, um daraus direkt **Regeln** abzuleiten
 - z.B. Experte kennt Fanggebiete, Brutverhalten und andere Eigenschaften von Fischen
- = **wissensbasierte Entscheidungssysteme**

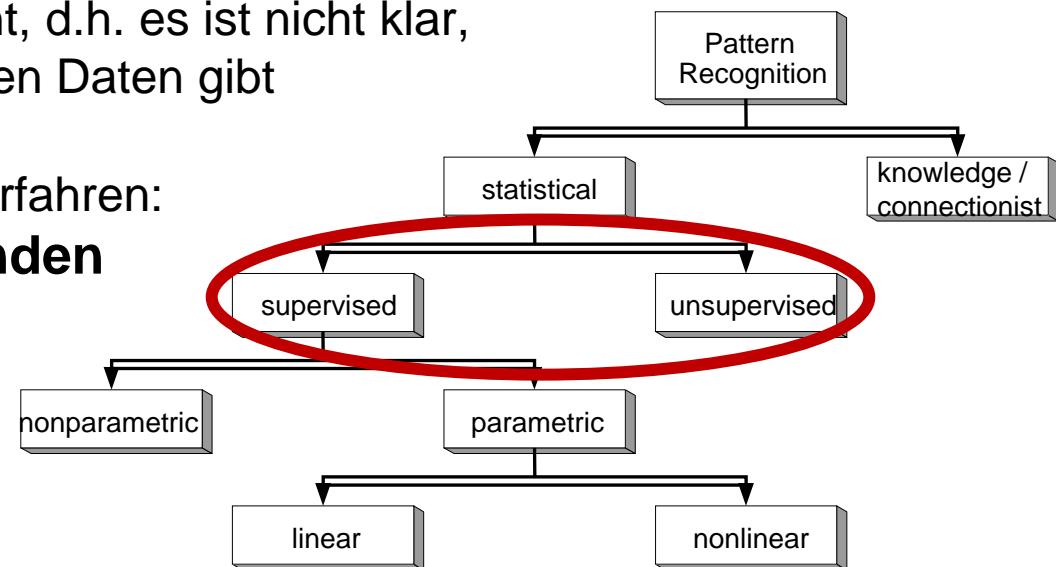


- Klassifikatoren können von Experten in Form von Regeln wissensbasiert „designed/entwickelt“ werden, zum Beispiel:
 - Fischexperte kennt die Fanggründe, Aufenthalt von Fischen, Alter der Population, daher Größe usw. :: REGEL: wenn Fisch in Bereich x gefangen, dann Klasse Barsch
 - Linguist kennt Frequenzverteilung bei Lauten:: REGEL: wenn Formante zu erkennen, dann Vokal
 - Biologe weiß, welche Bäume Früchte tragen
- Regeln können aber auch in Form von Entscheidungsbäumen anhand von Daten gelernt werden
 - automatischen Induktion von Bäumen nach Top-down Prinzip:
 1. Chi-square Automatic Interaction Detectors
 2. CARTs (*Classification And Regression Trees*)
 3. C4.5/5.0 (*moderne Optimierungsstrategien*)



Grundlegende Unterscheidungen beim Lernen (statistische Verfahren):

- Überwachtes (supervised) Lernen:
 - Klassenzuordnungen der Daten für die Lernphase sind bekannt
 - Für jedes Trainingsbeispiel kennt man die Klasse
- Unüberwachtes (unsupervised) Lernen:
 - Klassenzuordnungen der Daten sind nicht bekannt
ODER
 - Klassen sind generell unbekannt, d.h. es ist nicht klar, ob oder welche Klassen es in den Daten gibt



- Clustering ist ein typisches **unüberwachtes Lernverfahren**
- **Ziel des Clustering:** automatische Zuordnung der Daten zu Gruppen (wir nennen sie hier nicht „Klassen“, denn die Klassenzugehörigkeit ist nicht bekannt – und kann daher nicht überprüft werden. Es besteht die Hoffnung, dass die gefundenen Gruppen den Klassen entsprechen)
- **Cluster (Informatik und Statistik):**
gefundene *Gruppe* von Datenobjekten mit ähnlichen Eigenschaften
- **Clusteranalyse:** Verfahren zur Berechnung einer solchen Gruppierung
- **Wichtigstes Clustering-Verfahren:** **k-Means Algorithmus**
- **Kernidee:**
 - Objekte im selben Cluster verfügen über "ähnliche" Eigenschaften
 - Objekte mit unterscheidbaren Eigenschaften landen in verschiedenen Clustern.

Der **K-Means-Algorithmus:**

- Ziel: Bestimme eine Gruppenstruktur von einer Menge von N Samples im D -dimensionalen Raum **2 Merkmale (Länge, Hautfarbe)** → $D=2$
- Die Anzahl der Gruppen (Klassen) K wird vorgegeben **Barsche, Lachse** → $K=2$
- Kriterium der Ähnlichkeit: *Minimierung des quadratischen Fehlers*,
- Fehler = Abstand zwischen einem Sample und dem *Mittelpunkt seiner Gruppe* im D -dimensionalen Raum **1 Lachs: L=10cm, Hell=5; Durchschnittslachs 12,7**
- D.h. wenn $x_n^{(k)}$ ($n=1, \dots, N_k$) die Sample der Gruppe k bezeichnet und $\mu^{(k)}$ den Mittelwert der Gruppe k , dann minimiere

$$J = \sum_{k=1}^K \sum_{n=1}^{N_k} \|x_n^{(k)} - \mu^{(k)}\|^2$$

- Problem: Die $\mu^{(k)}$ hängen selber von der Gruppenzuordnung ab!
 - Beste Zuordnung kann man nicht so einfach ausrechnen
(ist ein NP-hartes Problem)
 - Lösung: Verwende einen iterativen Algorithmus
- Länge und Helligkeit von Durchschnittslachs ist nicht bekannt!

Animation K-means (k=4)



Schritt 1

Initialisierung

Gegeben festes k und Datensamples x_1, \dots, x_N ,
Initialisiere die Mittelwerte der k Klassen

Schritt 2

Nearest-Neighbor Klassifikation

Ordne jedes Sample x_i der Klasse zu, deren Mittelwert $\mu_{f(i)}$ es am nächsten liegt

Schritt 3

Update

Rechne auf Basis dieser Zuordnung neue Mittelwerte μ_i für die Klassen aus

Schritt 4

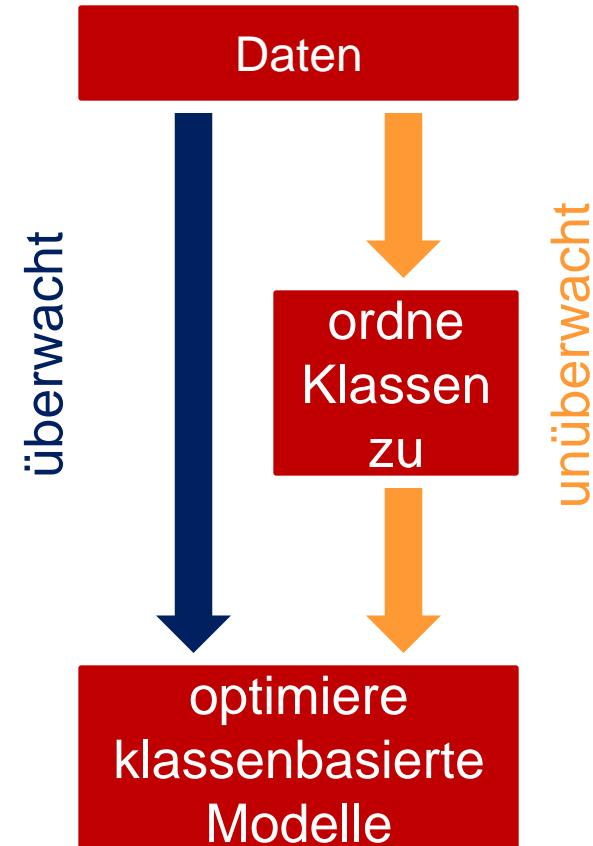
Iteration

Falls Abbruchbedingung nicht erfüllt, gehe zu Schritt 2
sonst stoppen

Mögliche Abbruchbedingungen:

- Feste Anzahl Iterationen
- Der Fehler J fällt unter einen vorher gewählten Schwellwert
- Die Klassenzuordnung ändert sich nicht mehr oder nur noch wenig

- Überwachtes Lernen / Training:
Die zugehörige Klasse ist für jedes Sample aus dem *Trainingsdatensatz* bekannt.
(z.B. für jeden Fisch weiß man, ob Barsch oder Lachs)
 - Vorteil: einfaches Training (sehen wir später)
 - Nachteil: Klassenzugehörigkeiten oft nur mit hohem Aufwand (manuell) zu bekommen
 - (man muss jeden Fisch vorher ansehen und markieren bzw. in getrennte Becken bringen)
- Unüberwachtes Lernen / Training:
 - Zuordnung der Trainingsdaten ist nicht bekannt (z.B. alle Fische gemeinsam in einem Becken)
 - Die Anzahl und Typen der Klassen wird vermutet (welche Fischarten sind im Becken)
 - Jedes Sample (Fisch) wird mittels Clustering z.B. k-means) einer Klasse zugeordnet

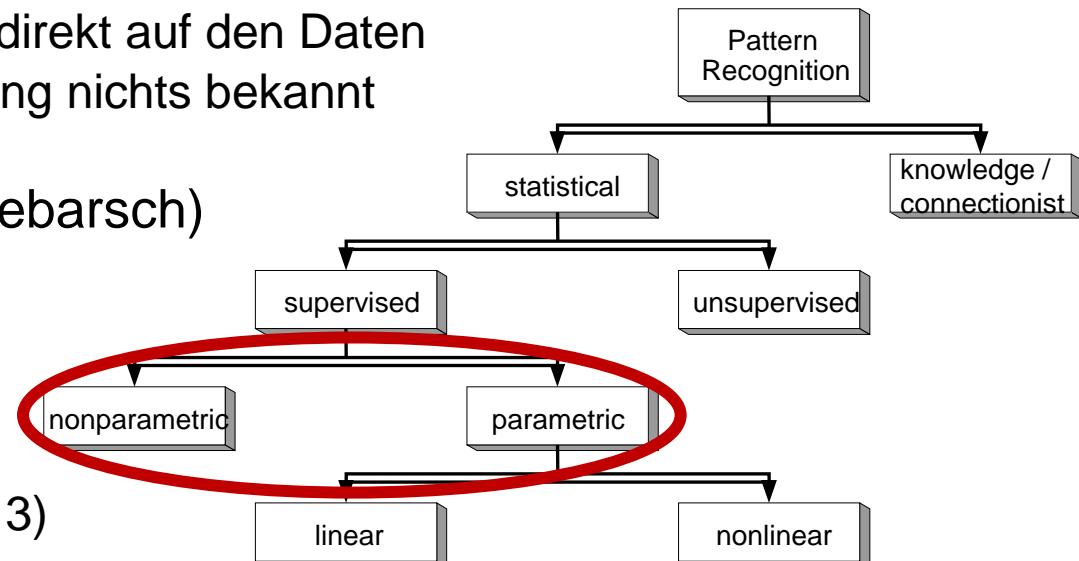


⇒ Aus unüberwachtem Lernen wird durch Anwendung des Clustering (automatische Zuordnung von Klassen) überwachtes Lernen

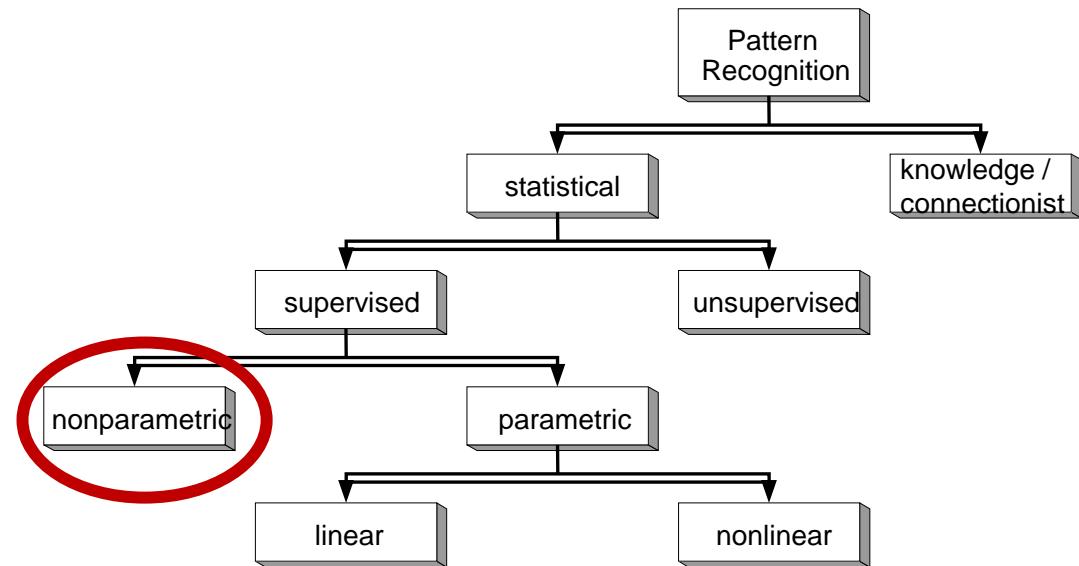
- Parametrische versus nichtparametrische Verfahren/Modelle:
 - **Parametrische Verfahren / Modelle**
 - Annahme: Daten folgen gewissen Wahrscheinlichkeitsverteilung
 - Schätzt die **numerischen Parameter** dieser Verteilung
 - Vorteil: oft einfache Berechnung und Interpretierbarkeit der Parameter
 - **Nichtparametrische Verfahren / Modelle**
 - Es werden keine Annahme über die Verteilung gemacht
 - Die Daten sprechen für sich selbst, d.h. die Klassenzuordnung erfolgt direkt auf den Daten
 - Vorteil: wenn über Verteilung nichts bekannt

Einführungsbeispiel (Lachs vs Seebarsch)

- Nichtparametrisch:
 - kNN (Lösung 4)
 - Histogramme (Lösung 1, 2)
- Parametrisch:
 - Entscheidungsgerade (Lösung 3)



- Parzen Windows
- K-Nearest Neighbors
- Histogramme



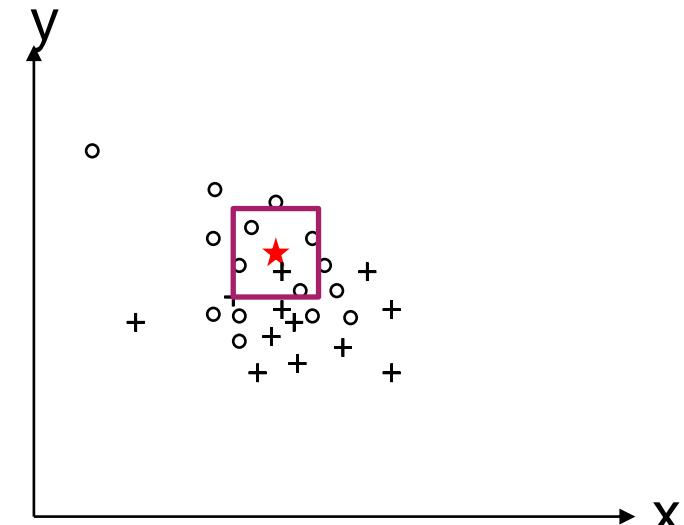
Nichtparametrisches Verfahren: Parzen Windows

- Es wird keine Annahme über die Verteilung getroffen, d.h. die Klassifikation wird direkt aus den Daten abgeleitet.
- Zwei Klassen c_1 und c_2 (Kreuze und Kreise) in einem zweidimensionalen *Merkmalsraum* (= *Feature-Raum*).
- *Features (Merkmale)* sind Datenpunkte (Vektoren), die aus einer beliebigen Vorverarbeitung entstanden sind
- Zu welcher Klasse gehört der rote Stern?

Algorithmus:

- Wähle ein (quadratisches/kreisförmiges/...) Fenster der Größe V .
- Zähle die Anzahl der *Samples (Muster)* s_k jeder Klasse k , die in das Fenster V fallen.
- Beispiel hier: 4 Kreise, 1 Kreuz -> roter Stern wird als „Kreis“ klassifiziert
- Formale Regel:

$$P(\text{Sample } x \text{ gehört zu } c_k) = \frac{s_k}{\sum_k s_k}$$



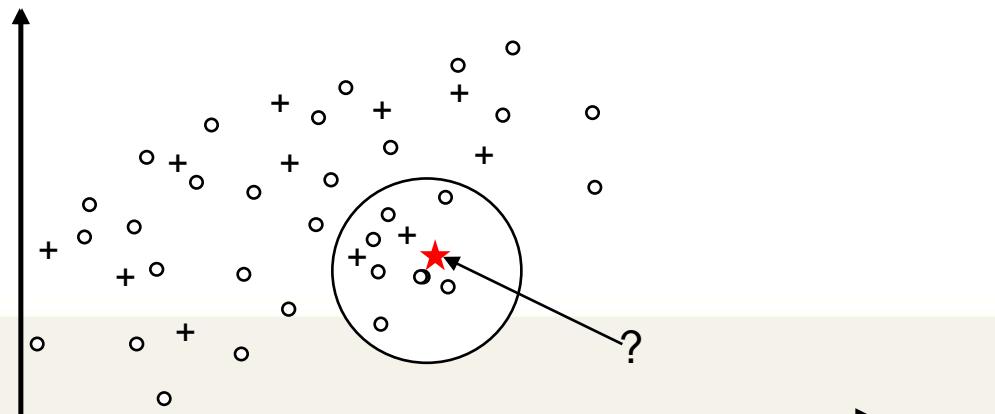
Problem Parzen-windows: Klassifikation ist von der Fenstergröße abhängig

- Fenster zu klein: erratische Abschätzung, fragmentierter Merkmalsraum, Ausreißer werden nicht erkannt; Zu großes Fenster: schlechte Auflösung
- Lösung: Fenstergröße von Datendichte abhängig machen ODER betrachte nicht festen Fenster, sondern feste Zahl nächster Nachbarn

Beschreibung des Algorithmus (K-Nearest Neighbors):

- Finde k nächste Nachbarn des zu klassifizierenden Samples „roter Stern“.
- Bestimme die häufigste Klasse unter den k Nachbarn
- Weise „roter Stern“ dieser Klasse zu (oder gib Wahrscheinlichkeit an)
- Beispiel: $k=9$, 7x Kreis, 2x Kreuz => klassifizierte „roten Stern“ als Kreis

Auch der kNN-Algorithmus hat Probleme: man braucht ein geeignetes k !



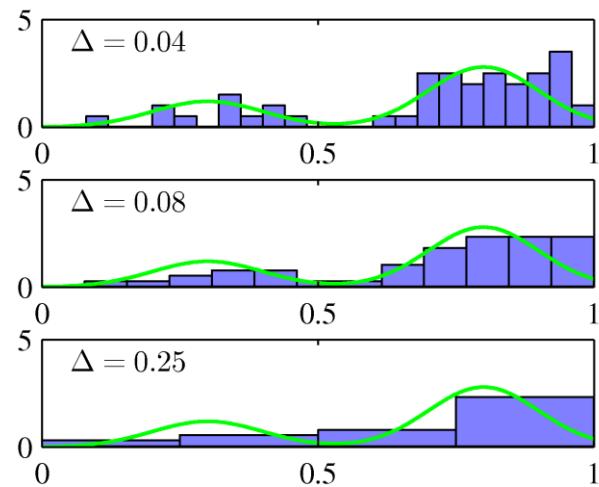
Ansatz: Betrachte nicht die Daten, sondern bilde *Histogramm aus Datenpunkten*. Die Größe der einzelnen *bins* muss vorher festgelegt werden.

- Zu kleine bins: Viel erratische Struktur, die in den eigentlichen Daten nicht vorhanden ist.
- Zu große Klassen: Struktur geht verloren.
- Skalierungsprobleme im hochdimensionalen Raum (Anzahl der bins einer festen Größe steigt exponentiell)

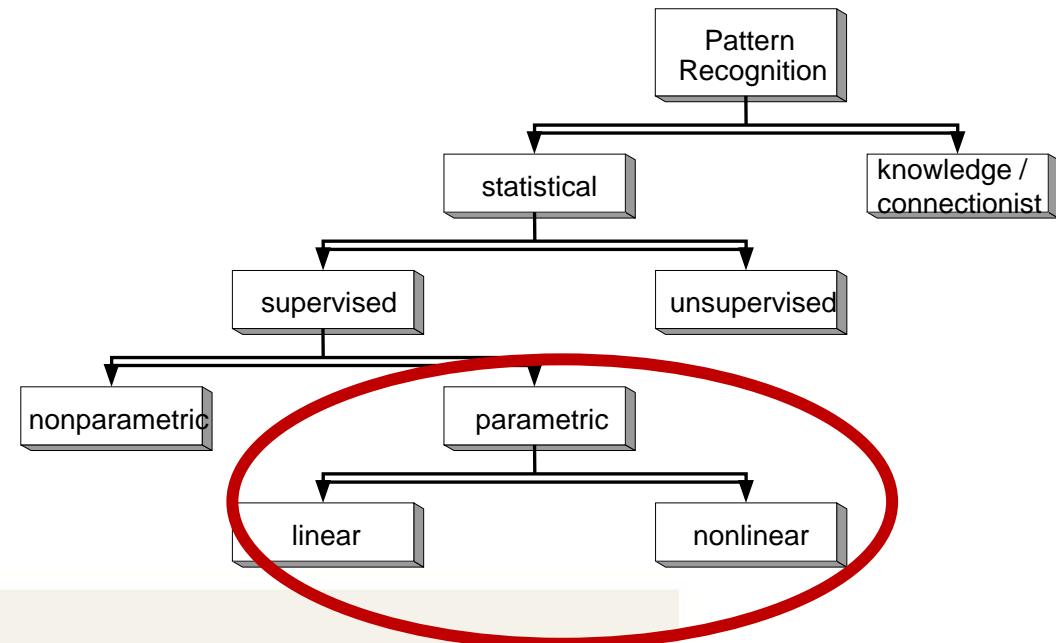
Es gibt aber auch Vorteile:

- Rechenaufwand und Speicheraufwand für Daten sind reduziert
- Gut geeignet, wenn Daten sequentiell hinzugefügt werden.

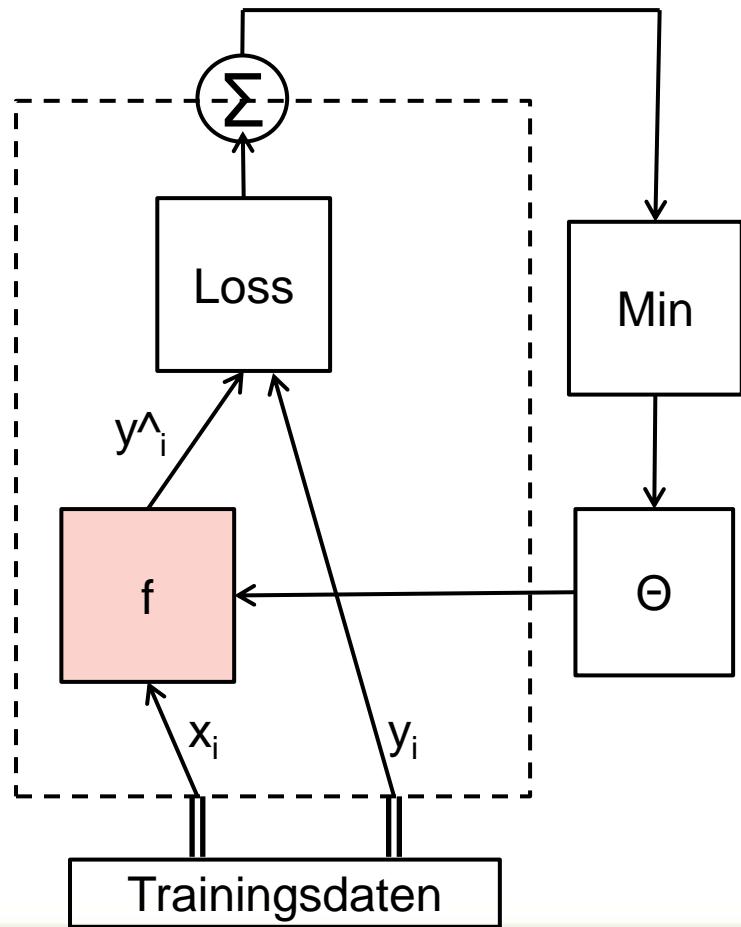
Beispiel: Dichteschätzung mit Histogrammen, grün eingezeichnet ist die wahre Dichte. Der optimale Wert für die Größe der *bins* liegt im Beispiel etwa bei 0.08.



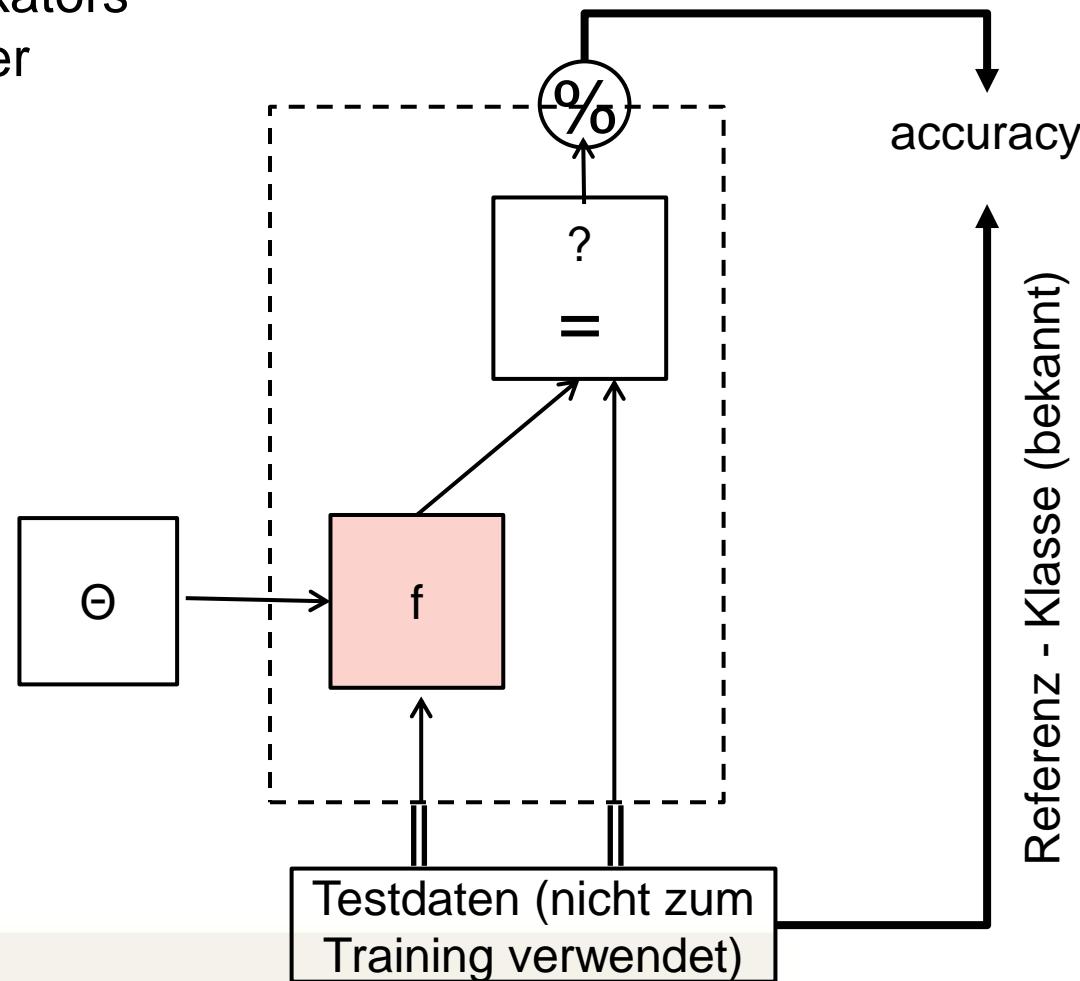
- Lineare Klassifikatoren
- Bayes Entscheidungstheorie
- Gaussklassifikatoren
- Support Vektor Maschinen (SVMs)
(werden aus Zeitgründen nicht besprochen)



- Parametrische Verfahren – Machine Learning (ML) = Parameter Θ lernen
- Wende auf jedes Datensample die Operation im gestrichelten Kasten an



- Nach dem Training wird auf jedes Datensample der (ungesehenen) Testdaten (Klasse bekannt) das gelernte Modell angewendet und die Performanz des Klassifikators (z.B. Akkurateit) anhand der Referenz ermittelt



- Wende das Modell mit Parameter Θ auf die Daten der Anwendung an

