

Презентация к дипломной работе

Разработка многопрофильной
системы информационного поиска

ОСНОВНЫЕ КОМПАНИИ

- Amazon
- Google
- Яндекс
- Amazon
- Twitter
- Microsoft

Характеристики сложноструктурированных данных

1. Внутренняя интерпретация.
2. Наличие внутренней структуры связей.
3. Шкалирование.
4. Погружение в пространство с семантической метрикой.
5. Наличие активности.

Используемые алгоритмы

- PageRank
- DBScan
- Rock
- Наивный байесовский классификатор
- Семантические сети

Области применения системы информационного поиска

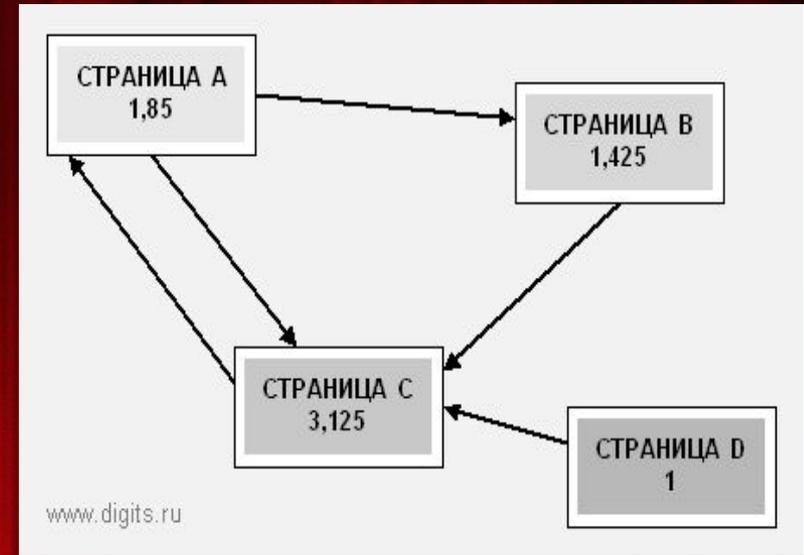
- Поиск информации.
- Формирование рекомендаций.
- Установление авторства.
- Проверка на плагиат.
- Автоматическая генерация текстов для SEO (поисковой оптимизации).
- Лингвистический анализ литературных текстов.
- Корректировка текстов и исправление опечаток.

Алгоритм PageRank

1. Каждой странице присваиваем вес равной единице.
2. Подсчитываем количество исходящих связей для каждой страницы.

3.
$$pageRank(A) = 1 - d + d \cdot \left(\frac{pageRank(T1)}{C(T1)} + \dots + \frac{PageRank(Tn)}{C(Tn)} \right)$$

Вычисляем ранг каждой страницы с помощью формулы. Где A – страница, ранг которой необходимо найти, C(T1) – количество исходящих ссылок, d – коэффициент затухания.



Место для блок-схемы

Алгоритм ROCK

Procedure cluster (S, k)

Begin

1. link := compute-links (S) //Вычисляем связи в множестве точек S
 2. for each s from S do
 3. $q[s] := \text{build-local-hear}(\text{link}, S)$ //Из каждой точки множества S на основе связей формируем кластер
 4. $Q := \text{build-global-hear}(S, q)$ //Содержит список всех кластеров множества S
 5. while size (Q) > k do { //Формируем кластеры, точки, которых имеют максимальное число связей до тех пор, пока не получим желаемое число кластеров
 6. $u := \text{extract-max}(Q)$
 7. $v := \max(q[u])$
 8. delete (Q, v)
 9. $w := \text{merge}(u, v)$
 10. for each x from (q[u] or q[v]) do {
 11. $\text{link}[x, w] := \text{link}[x, u] + \text{link}[x, v]$
 12. delete (q[x], u); delete (q[x], v)
 13. insert (q[x], w, g(x, w)); insert (q[w], x, g(x, w));
 14. update (Q, x, q[x])
 15. }
 16. insert (Q, w, q[w]) //Добавляем кластер в список всех кластеров
 17. deallocate (q[u]); deallocate (q[v]);
 18. }
- end.

Алгоритм DBSCAN

```
public List<Cluster> cluster() {
    int clusterId = getNextClusterId();
    for(DataPoint p : points) {
        if(isUnclassified(p) ) { //Проверяем классифицировали ли мы данную точку.
            boolean isClusterCreated = createCluster(p, clusterId);
                //Создаем кластер для каждой точки
            if( isClusterCreated ) {
                clusterId = getNextClusterId();
            }
        }
    }
    List<Cluster> allClusters = new ArrayList<Cluster>();
    for(Map.Entry<Integer, Set<DataPoint>> e : clusters.entrySet()) {
        String label = String.valueOf(e.getKey()); //Создаем кластер и имя для него
        Set<DataPoint> points = e.getValue();
        if( points != null && !points.isEmpty() ) {
            Cluster cluster = new Cluster(label, e.getValue());
            allClusters.add(cluster);
        }
    }
    return allClusters; //Возвращаем список всех кластеров, которые были созданы
}
```

Алгоритм DBSCAN

```
private boolean createCluster(DataPoint p, Integer clusterId){
    Set<DataPoint> nPoints = findNeighbors(p, eps);
    if( nPoints.size() < minPoints ) {
        assignPointToCluster(p, CLUSTER_ID_NOISE); //Если количество точек окружности меньше, чем minPoints,
        присваиваем точке значение «Шум»
        isClusterCreated = false;
    } else {
        assignPointToCluster(nPoints, clusterId); //Иначе добавляем точку в кластер
        nPoints.remove(p); //Удаляем точку из рассмотрения
        while(nPoints.size() > 0 ) { //Просматриваем все точки, если нашли точку, которую уже рассматривали
            то ставим ей статус пограничной, добавляем в кластер и удаляем из рассмотрения
            DataPoint nPoint = nPoints.iterator().next();
            Set<DataPoint> nnPoints = findNeighbors(nPoint, eps);
            if( nnPoints.size() >= minPoints ) {
                for(DataPoint nnPoint : nnPoints ) {
                    if( isNoise(nnPoint) ) {
                        assignPointToCluster(nnPoint, clusterId); //Добавляем точку в кластер
                    } else if( isUnclassified(nnPoint) ){
                        nPoints.add(nnPoint);
                        assignPointToCluster(nnPoint, clusterId); } }
                    nPoints.remove(nPoint); //Удаляем точку из рассмотрения
                }
            }
            isClusterCreated = true;
        }
        return isClusterCreated;
    }
}
```

Наивный байесовский классификатор

- Место для блок-схемы.