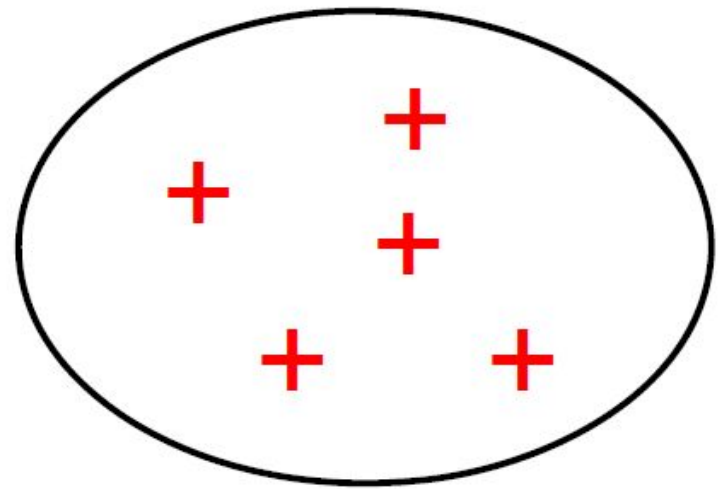
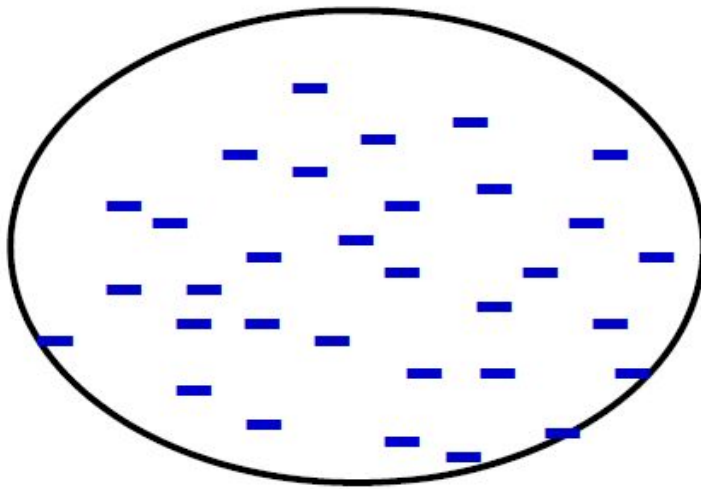


Классификация

Задача **классификации** — задача, в которой имеется множество, разделённых некоторым образом на классы. Задано конечное множество объектов, для которых известно, к каким классам они относятся. Классовая принадлежность остальных объектов неизвестна. Требуется построить алгоритм, способный классифицировать произвольный объект из исходного множества.

Проблема несбалансированности

- Данные **несбалансированы** когда представители классов представлены не в приблизительном равном количестве (далее все рассматриваем



В чем проблема?

- Многие стандартные классификаторы пытаются увеличить точность и не изменить распределение обучающей выборки, поэтому они игнорируют маленькие классы. Если данные не сбалансированы, то предсказание большего класса для любого объекта приводит к точности порядка 90% (в зависимости от соотношения классов)

Цель классификации - детектирование

Стоимость ошибки неправильно классифицировать ненормальный образец данных как нормальный много выше чем наоборот.

Пример - поиск раковых клеток среди здоровых

Примеры несбалансированных данных:

- 1) из 100 000 тысяч подавших заявку, только 2% проходят в гарвард на стажировку
- 2) автоматизированная машина проверяющая на дефект произведенные на конвейере продукты намного чаще выбирает продукт без дефекта
- 3) тест на проверку заболевания раком получает в результатах много больше здоровых людей чем больных
- 4) в отслеживании воровства кредитных карт законных переводов много больше чем незаконных
- 5)мошеннические телефонные звонки
- 6)обнаружение нефтяных пятен по изображениям со спутника
- 7)оценка рисков

Техники работы с несбалансированными данными

I. Работа с данными :

- 1) SMOTE
- 2) Random Undersampling
- 3) Random Oversampling

II. Чувствительность к стоимости ошибки

III. Выбор характеристик

Метрики качества

Пусть есть два класса — отрицательный и положительный (меньший)

	Predicted Negative	Predicted Positive
Actual Negative	TN	FP
Actual Positive	FN	TP

Confusion Matrix

1) Accuracy – для сбалансированных данных

$$Accuracy = \frac{TP + TN}{TP + FP + TN + FN}$$

Процент правильно
классифицированных образцов от
всего числа образцов

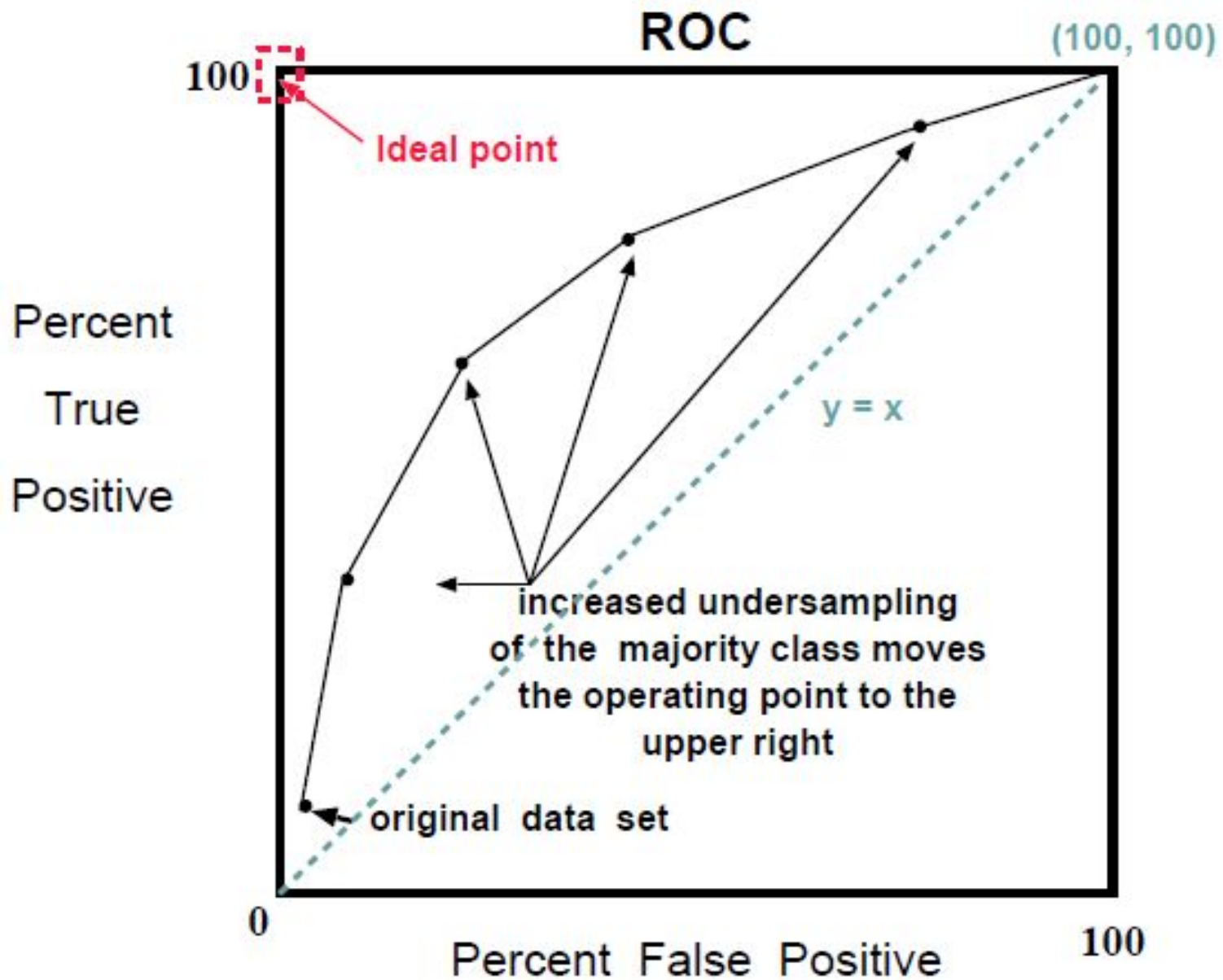
2) ROC кривая – для несбалансированных

- представляет границы лучших решений для относительных TP (по оси Y) & FP(по оси X)

$$FP = \frac{FP}{FP + TN}$$

$$TP = \frac{TP}{FN + TP}$$

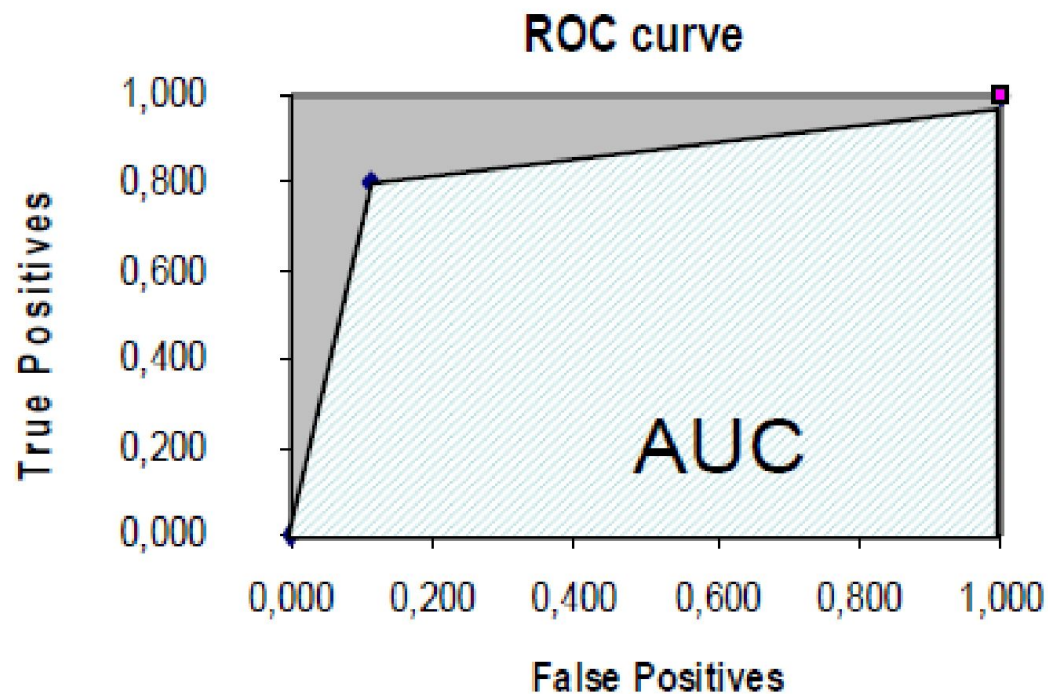
- каждая точка задается некоторыми параметрами
- линия $x=y$ — при произвольном выборе метки класса



AUC - площадь под ROC кривой .

- Она эквивалентна вероятности того что классификатор ценит произвольно выбранный образец меньшего класса выше чем произвольно выбранный образец из большего класса. (она больше 0,5)
- Т.е. это численная характеристика для сравнения классификаторов

Для одной точки



$$\text{AUC} = \frac{1 + \text{TP}_{\text{rate}} - \text{FP}_{\text{rate}}}{2}$$

Преимущества ROC

- Когда алгоритм изучает больше образцов одного (-) класса он будет ошибочно классифицировать больше образцов другого класса (+). т.о. ROC изображает согласование между долей правильных и долей ложных предсказаний классификатора.
- ROC показывает в каком диапазоне (в нашем случае соотношений объемов классов) классификатор лучше других
- ROC кривые нечувствительны к распределению по классам т. е. если соотношение между образцами из меньшего и большего класса изменится ROC кривая не изменится

Алгоритм SMOTE

- 1) Считываем число образцов меньшего класса T
- 2) Процент генерируемых образцов N
- 3) Число ближайших соседей k
- 4) Для каждого образца (i) (вектора из атрибутов) из T (меньшего класса) находим k ближайших соседей и генерируем $[N/100]$ искусственных образцов, повторяя на каждом шаге:
- 5) Из найденных соседей произвольно выбираем одного (np), прибавляем к каждому из атрибутов i разницу между соответствующими атрибутами i и np , умноженную на произвольное число из отрезка $[0, 1]$ – получили новый вектор атрибутов – это новый искусственный образец меньшего класса

(атрибуты здесь – непрерывные величины, т.е. числа)

SMOTE

Algorithm *SMOTE*(T , N , k)

Input: Number of minority class samples T ; Amount of SMOTE $N\%$; Number of nearest neighbors k

Output: $(N/100) * T$ synthetic minority class samples

1. (* If N is less than 100%, randomize the minority class samples as only a random percent of them will be SMOTEd. *)
2. if $N < 100$
3. **then** Randomize the T minority class samples
4. $T = (N/100) * T$
5. $N = 100$
6. **endif**
7. $N = (\text{int})(N/100)$ (* The amount of SMOTE is assumed to be in integral multiples of 100. *)
8. $k =$ Number of nearest neighbors
9. $\text{numattrs} =$ Number of attributes
10. $\text{Sample}[\][\]$: array for original minority class samples
11. newindex : keeps a count of number of synthetic samples generated, initialized to 0
12. $\text{Synthetic}[\][\]$: array for synthetic samples

```

12. Synthetic[ ][ ]: array for synthetic samples
    (* Compute  $k$  nearest neighbors for each minority class sample only. *)
13. for  $i \leftarrow 1$  to  $T$ 
14.     Compute  $k$  nearest neighbors for  $i$ , and save the indices in the nnarray
15.     Populate( $N, i, nnarray$ )
16. endfor

    Populate( $N, i, nnarray$ ) (* Function to generate the synthetic samples. *)
17. while  $N \neq 0$ 
18.     Choose a random number between 1 and  $k$ , call it  $nn$ . This step chooses one of
        the  $k$  nearest neighbors of  $i$ .
19.     for  $attr \leftarrow 1$  to numattrs
20.         Compute:  $dif = Sample[nnarray[nn]][attr] - Sample[i][attr]$ 
21.         Compute:  $gap =$  random number between 0 and 1
22.          $Synthetic[newindex][attr] = Sample[i][attr] + gap * dif$ 
23.     endfor
24.      $newindex++$ 
25.      $N = N - 1$ 
26. endwhile
27. return (* End of Populate. *)
End of Pseudo-Code.

```


Преимущества SMOTE

- Этот способ увеличения меньшего класса не приводит к переобучению (в отличие от random oversampling), т. е. алгоритм одинаково хорошо работает и на новых данных.
- Множественные примеры с различным распределением данных и соотношением представителей классов показывают, что SMOTE работает лучше
- Не требует инициализации каких-либо величин, что сильно влияло бы на результат классификации

Недостатки SMOTE

Данный алгоритм не выходит за рамки существующих образцов меньшего класса, т.е. не будут созданы образцы с существенно отличными атрибутами, что вполне возможно в настоящих данных

Модификации SMOTE для дискретных атрибутов образцов

SMOTE-NC

F1 = 1 2 3 A B C [Let this be the sample for which we are computing nearest neighbors]

F2 = 4 6 5 A D E

F3 = 3 5 6 A B K

So, Euclidean Distance between F2 and F1 would be:

$$\text{Eucl} = \text{sqrt}[(4-1)^2 + (6-2)^2 + (5-3)^2 + \text{Med}^2 + \text{Med}^2]$$

Med is the median of the standard deviations of continuous features of the minority class.

The median term is included twice for feature numbers 5: B→D and 6: C→E, which differ for the two feature vectors: F1 and F2.

При вычислении атрибутов генерируемого образца для номинальных атрибутов значением будут самые частые соответствующие номинальные атрибуты среди k ближайших соседей и рассматриваемого образца

SMOTE-N

Let $F1 = A B C D E$ be the feature vector under consideration and let its 2 nearest neighbors be

$F2 = A F C G N$

$F3 = H B C D N$

The application of SMOTE-N would create the following feature vector:

$FS = A B C D N$

Расстояние между двумя значениями атрибутов $V1$ и $V2$ (где $C1$ – число всех значений $V1$ по всем образцам, а $C1i$ – то же число, но в классе i , обычно $k=1$)

$$\delta(V_1, V_2) = \sum_{i=1}^n \left| \frac{C_{1i}}{C_1} - \frac{C_{2i}}{C_2} \right|^k$$

Расстояние между двумя образцами X и Y (где N – число атрибутов, $r = 2$ для Евклидовой нормы)

$$\Delta(X, Y) = \sum_{i=1}^N \delta(x_i, y_i)^r$$