

NOM :
PRENOM :

Corrigé

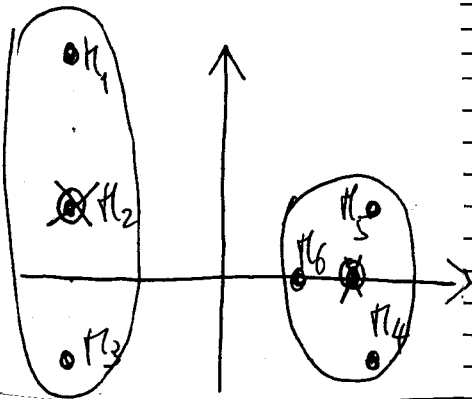
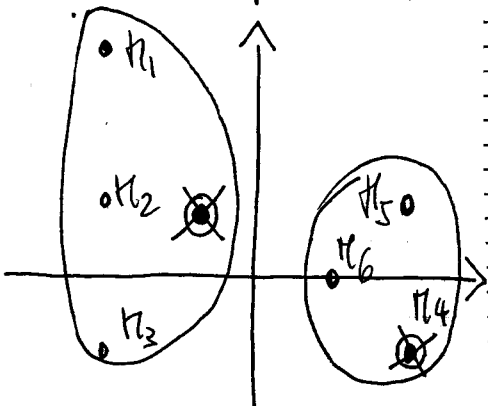
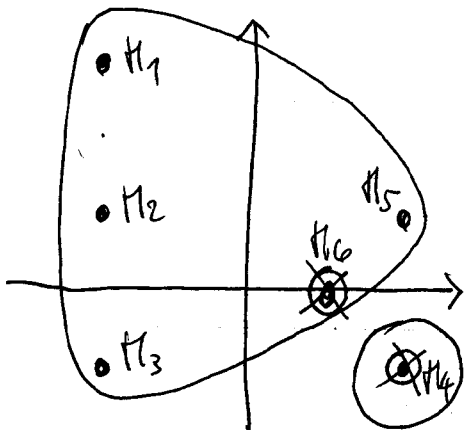
Date :
Groupe :

Mathématiques pour la Biologie (semestre 2) : Feuille-réponses du TD 8
Classification par la méthode des centres mobiles

Exercice 1 : On considère les 6 points $M_1 = (-2, 3)$, $M_2 = (-2, 1)$, $M_3 = (-2, -1)$, $M_4 = (2, -1)$, $M_5 = (2, 1)$ et $M_6 = (1, 0)$. En supposant que les deux premiers points M_1 et M_2 sont les centres initiaux, décrire par une succession de dessins, les étapes de l'algorithme des centres mobiles en représentant les centres et les classes (en entourant chacune d'un rond) à chaque itération.

$C_1^0 = M_1$ $C_2^0 = M_2$ centres initiaux
 $\Gamma_1^0 = \{M_1, M_2\}$ $\Gamma_2^0 = \{M_3, M_4, M_5, M_6\}$
 $C_1^1 = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix}$ $C_2^1 = \begin{pmatrix} \frac{-2-2+2+1}{5} \\ \frac{1-1-1+1+0}{5} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1/5 \\ 0 \end{pmatrix}$
 On regroupe les points autour du nouveau centre pour obtenir les nouvelles classes
 $\Gamma_1^1 = \{M_1, M_2\}$ $\Gamma_2^1 = \{M_3, M_4, M_5\}$
 On calcule les nouveaux centres
 $C_1^2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix}$ $C_2^2 = \begin{pmatrix} \frac{-2+2+2+1}{4} \\ \frac{-1-1+1+0}{4} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3/4 \\ -1/4 \end{pmatrix}$
 Pour déterminer les nouvelles classes, il faut savoir si $d(M_3, C_1^2)$ est plus grand ou plus petit que $d(M_3, C_2^2)$
 or $d(M_3, C_1^2) = \sqrt{(-2+2)^2 + (-1-2)^2} = \sqrt{9} = 3$
 et $d(M_3, C_2^2) = \sqrt{(-2-\frac{3}{4})^2 + (-1+\frac{1}{4})^2} = \sqrt{8,125} < 3$
 En calcule les nouveaux centres $C_1^3 = (-1, \frac{1}{2})$ et $C_2^3 = (\frac{3}{2}, 0)$
 et on constate que les nouvelles classes sont la même que les précédentes
 Donc l'algorithme n'évolue plus, on le stoppe.

Exercice 2 : Recommencer sur cette page en choisissant différemment les centres initiaux. Obtient-on la même classification ?



On choisit les centres initiaux

$$C_1^0 = \pi_6 = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad C_2^0 = \pi_4 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

On agglomère autour de ces centres

$$\mathcal{I} = \{\pi_1, \pi_2, \pi_3, \pi_5, \pi_6\} \quad \mathcal{I}'_2 = \{\pi_4\}$$

On calcule les nouveaux centres

$$C_1^1 = \begin{pmatrix} -3/5 \\ 4/5 \end{pmatrix} \quad C_2^1 = \begin{pmatrix} 2 \\ -1 \end{pmatrix}$$

On agglomère autour de ces centres
(On vérifie que π_6 est plus proche de C_2^1 que de C_1^1)

Si on recommence, la partition ne change plus : on s'arrête

Exercice 3 : Classifier les points du nuage précédent par une classification hiérarchique ascendante et représenter le dendrogramme (à noter que lorsqu'on doit regrouper les deux points les plus proches et qu'il existe deux couples de points satisfaisant cette condition, on convient de choisir les deux points dont les numéros sont les plus petits).

On calcule la matrice des écarts de Ward selon la formule

$$d(\pi_i, \pi_j) = \frac{p_i p_j d_{ij}^2}{p_i + p_j}$$

À la 1^{ère} étape, on agglomère π_4 et π_6 en 1^{ère} classe ayant pour centre de gravité

$$\pi_7 = \begin{pmatrix} 3/2 \\ -1/2 \end{pmatrix}$$

À la 2^{ème} étape, on agglomère π_5 et π_7 en une classe dont le centre de gravité est

$$\pi_8 = \begin{pmatrix} 5/3 \\ 0 \end{pmatrix}$$

À la 3^{ème} étape, on agglomère π_1 et π_2 en une classe de centre de gravité

$$\pi_9 = \begin{pmatrix} -2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

puis π_3 avec π_8 en...

$$\pi_{10} = \begin{pmatrix} 3/4 \\ -1/4 \end{pmatrix}$$

puis tous les points.

	π_1	π_2	π_3	π_4	π_5	π_6
π_1	0	2	8	16	10	9
π_2		0	2	16	8	9
π_3			0	8	10	5
π_4				0	2	1
π_5					0	1
π_6						0

plus petits écarts
(on choisit le 1^{er})

	π_1	π_2	π_3	π_7	π_5
π_1	0	2	8	16,33	10
π_2		0	2	9,66	8
π_3			0	8,33	10
π_4				0	1,66
π_5					0

plus petit écart

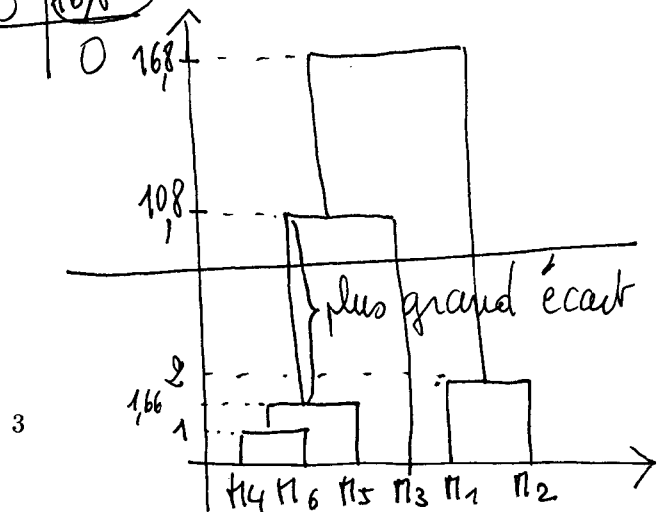
	π_1	π_2	π_3	π_8
π_1	0	2	8	16,8
π_2		0	2	10,8
π_3			0	10,8
π_8				0

	π_9	π_3	π_8
π_9	0	16,66	20,98
π_3		0	10,8
π_8			0

plus petits écarts
(on choisit le 1^{er})

plus petit écart

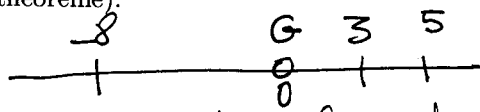
	π_9	π_{10}
π_9	0	16,8
π_{10}		0



la coupe du dendrogramme au "plus grand écart" conduit à 3 classes $\{\pi_4, \pi_6, \pi_5\}$, $\{\pi_3\}$ et $\{\pi_1, \pi_2\}$.

Exercice 4 (pour amateur de mathématiques...) : En choisissant un nuage de trois points alignés sur l'axe des x regroupés en deux classes, calculer l'inertie totale, l'inertie intraclasse et l'inertie interclasse. Vérifier le théorème de Huygens dans cet exemple.

En considérant cette fois trois points du plan non nécessairement alignés, montrer le théorème de Huygens (on pourra utiliser le fait que leurs projections sur les deux axes de coordonnées vérifient le théorème).



On considère les 3 points de coordonnées

$-8, 3$ et 5 dont le centre de gravité est $G = 0$.

L'inertie totale est égale à $\frac{(-8)^2 + (3)^2 + (5)^2}{3} = \frac{98}{3}$

L'inertie du nuage $\Gamma_1 = \{-8\}$ et celle du nuage $\Gamma_2 = \{3, 5\}$

valent respectivement

$$J(\Gamma_1) = 0 \quad \text{et} \quad J(\Gamma_2) = \frac{1^2 + 1^2}{3} = \frac{2}{3} \quad \text{donc} \quad J_{\text{intra}} = \frac{2}{3}$$

L'inertie inter pour la partition $\Gamma = \Gamma_1 + \Gamma_2$ vaut

$$J_{\text{inter}} = \frac{64}{3} + (16) \frac{2}{3} = \frac{96}{3}$$

On a donc bien dans cet exemple $\frac{98}{3} = \frac{96}{3} + \frac{2}{3}$ donc le théorème de Huygens est vérifié.

Supposons le théorème satisfait lorsque les points considérés sont alignés sur une droite. Pour en déduire le théorème lorsque les points sont non nécessairement alignés, dans le plan, on raisonne sur chacune des 2 coordonnées. Pour les projections des points sur chacun des axes de coordonnées le théorème s'applique.

Or l'inertie d'un nuage se décompose en "inertie sur l'axe des x plus inertie sur l'axe des y " en vertu du théorème de Pythagore.