

信号统计建模实验报告

张博栋 PB10210189

Build A 2-Class Classifier With Gaussian Models

You are asked to solve a 2-class (class A & B) classification problem based on multivariate Gaussian models. Assume two classes have equal prior probabilities. Each observation feature is a 3-dimension vector. Assume you can collect a set of training data for each class. Based on the training data (provided in the course Web), you consider the following different ways to build such a classifier. Then the estimated models are used to classify some new test data (also provided in the course Web).

判别时如果采用后验概率（认为 A，B 概率不等）精确度可能更高，但是要求中认为先验概率相同，所以实验中采用似然估计。

实验编程语言 C++，实验代码见后，共 2228 行。

Project 1

1. First of all, let's consider to build a very simple classifier based on single multivariate Gaussian model. Each class is modelled by a single 3-D multivariate Gaussian distribution. For simplicity, we assume each multivariate Gaussian has a diagonal covariance matrix. Show how to estimate Gaussian mean vector and covariance matrix for each class based on the Maximum likelihood (ML) estimation. Report the classification accuracy of the ML-trained models as measured in the test data set.

$$\text{由最大似然估计 } \mu_{\text{ML}} = \frac{\sum_{k=1}^n x_k}{n}, \quad \Sigma_{\text{ML}} = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n (X_k - \mu)(X_k - \mu)^T$$

编程实现，计算训练数据，得到均值和协方差矩阵，再把由训练数据得到的参数代入公式，

$$p(X | \mu, \Sigma) = \frac{1}{(2\pi)^{d/2} |\Sigma|^{1/2}} \exp \left[-\frac{(X - \mu)^T \Sigma^{-1} (X - \mu)}{2} \right]$$

由最大似然估计公式，将测试数据带入公式，比较概率大小，若 PA 概率大则判为 PA，若 PB 概率大则判为 PB。

得到结果如下（忽略协方差矩阵非对角线上的值）

```
E:\USTC\senior 1\Signal Statistical Modeling\Project1_PB10210189\exp1PB102101
train_uA[0]=-10.5604   train_uA[1]=-3.63297   train_uA[2]=-8.3288
train_uB[0]=-13.527   train_uB[1]=-4.41293   train_uB[2]=-4.52632
train_matrixA
7.49268  0  0
0  24.2877  0
0  0  35.1263
train_matrixB
23.667  0  0
0  42.757  0
0  0  45.6805
已经得到统计系数如上
用测试数据进行检测
共有830个，有639个正确
精确度为0.76988
```

根据训练数据，样本 A 均值（-10.5604， -3.63297， -8.3288）

协方差矩阵

7.49268	0	0
0	24.2877	0
0	0	35.1263

样本 B 均值（-13.527， -4.41293， -4.52632）

协方差矩阵

23.667	0	0
0	42.757	0
0	0	45.6805

830 个测试数据进行分类，再根据实际类别比较，发现正确 639 个，精度为 0.76988

第二道题

Project2

Consider to improve the above simple Gaussian classifier by using a more complicated models, namely Gaussian mixture models (GMM), to model each class. Again, you can assume each Gaussian has a diagonal covariance matrix. Use the k-means method to initialize the GMM's. Then improve the GMM models iteratively based on the EM algorithm. Investigate and report results for GMM's which have 2, 4, 8 mixture components respectively.

一、先讨论 GMM 为 2 个峰的情况

首先用 K-means 算法得到初始值，进行 K-means 算法时不停地迭代，直到数据收敛为止，每次不断根据数据的分类寻找新的参数（w, u, 协方差矩阵），直到迭代前后参数完全不变为止。

```

E:\USTC\senior 1\Signal Statistical Modeling\Project2_PB10210189\exp2PB10210189\x64\...
A第2维, 第0个峰, 类中心, u为-13.575804 矩阵为17.523886 w为0.471770
A第2维, 第1个峰, 类中心, u为-3.642629 矩阵为4.298734 w为0.528230
B第0维, 第0个峰, 类中心, u为-16.268696 矩阵为5.026753 w为0.559102
B第0维, 第1个峰, 类中心, u为-10.050336 矩阵为5.724520 w为0.440898
B第1维, 第0个峰, 类中心, u为-12.201441 矩阵为18.861916 w为0.339244
B第1维, 第1个峰, 类中心, u为-0.414177 矩阵为7.890675 w为0.660757
B第2维, 第0个峰, 类中心, u为-10.543895 矩阵为30.574556 w为0.434988
B第2维, 第1个峰, 类中心, u为0.106452 矩阵为7.969567 w为0.565012
第17次迭代
begin to calculate A
begin to get uA
A第0维, 第0个峰, 类中心, u为-12.250841 矩阵为4.001879 w为0.588517
A第0维, 第1个峰, 类中心, u为-8.142785 矩阵为2.553483 w为0.411483
A第1维, 第0个峰, 类中心, u为-11.255792 矩阵为14.873171 w为0.216268
A第1维, 第1个峰, 类中心, u为-1.529480 矩阵为6.426387 w为0.783732
A第2维, 第0个峰, 类中心, u为-13.575804 矩阵为17.523886 w为0.471770
A第2维, 第1个峰, 类中心, u为-3.642629 矩阵为4.298734 w为0.528230
B第0维, 第0个峰, 类中心, u为-16.268696 矩阵为5.026753 w为0.559102
B第0维, 第1个峰, 类中心, u为-10.050336 矩阵为5.724520 w为0.440898
B第1维, 第0个峰, 类中心, u为-12.201441 矩阵为18.861916 w为0.339244
B第1维, 第1个峰, 类中心, u为-0.414177 矩阵为7.890675 w为0.660757
B第2维, 第0个峰, 类中心, u为-10.543895 矩阵为30.574556 w为0.434988
B第2维, 第1个峰, 类中心, u为0.106452 矩阵为7.969567 w为0.565012
已经找到聚类中心

```

经过第 17 次迭代后，找到聚类中心。

之后再行 EM 算法，利用 K-means 算法得到的值作为 EM 算法初始值，不断进行迭代，迭代公式

$$\frac{\partial Q}{\partial \mu_k} = 0 \Rightarrow \mu_k^{(i+1)} = \frac{\sum_{t=1}^T X_t \cdot p(l_t = k | X_t, \omega_k^{(i)}, \mu_k^{(i)}, \Sigma_k^{(i)})}{\sum_{t=1}^T p(l_t = k | X_t, \omega_k^{(i)}, \mu_k^{(i)}, \Sigma_k^{(i)})}$$

$$\frac{\partial Q}{\partial \Sigma_k} = 0 \Rightarrow \Sigma_k^{(i+1)} = \frac{\sum_{t=1}^T (X_t - \mu_k^{(i)})^T \cdot (X_t - \mu_k^{(i)}) \cdot p(l_t = k | X_t, \omega_k^{(i)}, \mu_k^{(i)}, \Sigma_k^{(i)})}{\sum_{t=1}^T p(l_t = k | X_t, \omega_k^{(i)}, \mu_k^{(i)}, \Sigma_k^{(i)})}$$

$$\frac{\partial}{\partial \omega_k} [Q - \lambda(\sum_{k=1}^K \omega_k - 1)] = 0 \Rightarrow \omega_k = \frac{\sum_{t=1}^T p(l_t = k | X_t, \omega_k^{(i)}, \mu_k^{(i)}, \Sigma_k^{(i)})}{\sum_{k=1}^K \sum_{t=1}^T p(l_t = k | X_t, \omega_k^{(i)}, \mu_k^{(i)}, \Sigma_k^{(i)})} = \frac{\sum_{t=1}^T p(l_t = k | X_t, \omega_k^{(i)}, \mu_k^{(i)}, \Sigma_k^{(i)})}{T}$$

$$p(l_t = k | X_t, \{\omega_k^{(i)}, \mu_k^{(i)}, \Sigma_k^{(i)}\}) = \frac{\omega_k^{(i)} \cdot N(X_t | \mu_k^{(i)}, \Sigma_k^{(i)})}{\sum_{k=1}^K \omega_k^{(i)} \cdot N(X_t | \mu_k^{(i)}, \Sigma_k^{(i)})}$$

其中

由于上式在求解 w , u , 方差时都要用到，所以在程序中先算出，在实验中每次迭代后都用测试数据进行测试，在前 500 次迭代中第 3 次迭代精度最高，为 0.772289, 第 499 次迭代后精度为 0.768675，迭代精度略有下降。

迭代结果如下

```
E:\USTC\senior 1\Signal Statistical Modeling\Project2_PB10210189\exp2PB10210189\64
第3次迭代
begin to calculate A
sum_p_of_kA[2][0][0]=567.918
sum_p_of_kA[2][0][1]=477.082
sum_p_of_kA[2][1][0]=160.555
sum_p_of_kA[2][1][1]=884.444
sum_p_of_kA[2][2][0]=431.09
sum_p_of_kA[2][2][1]=613.91
begin to calculate B
EM A第0维, 第0个峰, u为-11.907815 矩阵为6.126142 w为0.543462
EM A第0维, 第1个峰, u为-8.956529 矩阵为4.444167 w为0.456538
EM A第1维, 第0个峰, u为-12.915175 矩阵为11.235736 w为0.153641
EM A第1维, 第1个峰, u为-1.947956 矩阵为8.207723 w为0.846358
EM A第2维, 第0个峰, u为-14.121745 矩阵为18.182245 w为0.412526
EM A第2维, 第1个峰, u为-4.260974 矩阵为6.974039 w为0.587474
EM B第0维, 第0个峰, u为-15.703414 矩阵为7.533070 w为0.592626
EM B第0维, 第1个峰, u为-10.360944 矩阵为8.649460 w为0.407374
EM B第1维, 第0个峰, u为-12.892695 矩阵为19.073027 w为0.291139
EM B第1维, 第1个峰, u为-0.930171 矩阵为10.855510 w为0.708861
EM B第2维, 第0个峰, u为-12.087476 矩阵为42.933804 w为0.283593
EM B第2维, 第1个峰, u为-1.533203 矩阵为15.644562 w为0.716406
用测试数据进行检测
共有830个, 有641个正确
精确度为0.772289
```

```
E:\USTC\senior 1\Signal Statistical Modeling\Project2_PB10210189\exp2PB10210189\64\...
第499次迭代
begin to calculate A
sum_p_of_kA[498][0][0]=73.768
sum_p_of_kA[498][0][1]=971.232
sum_p_of_kA[498][1][0]=145.325
sum_p_of_kA[498][1][1]=899.676
sum_p_of_kA[498][2][0]=337.917
sum_p_of_kA[498][2][1]=707.083
begin to calculate B
EM A第0维, 第0个峰, u为-16.237213 矩阵为3.802369 w为0.070591
EM A第0维, 第1个峰, u为-10.129274 矩阵为5.139433 w为0.929408
EM A第1维, 第0个峰, u为-13.534883 矩阵为7.683363 w为0.139067
EM A第1维, 第1个峰, u为-2.033500 矩阵为8.573728 w为0.860934
EM A第2维, 第0个峰, u为-15.287667 矩阵为15.296763 w为0.323365
EM A第2维, 第1个峰, u为-5.003154 矩阵为10.400140 w为0.676634
EM B第0维, 第0个峰, u为-14.759083 矩阵为10.251050 w为0.753487
EM B第0维, 第1个峰, u为-9.761183 矩阵为10.151960 w为0.246513
EM B第1维, 第0个峰, u为-13.604478 矩阵为15.904815 w为0.259135
EM B第1维, 第1个峰, u为-1.197976 矩阵为12.262703 w为0.740865
EM B第2维, 第0个峰, u为-17.882689 矩阵为21.209814 w为0.119514
EM B第2维, 第1个峰, u为-2.713374 矩阵为21.501020 w为0.880486
用测试数据进行检测
共有830个, 有638个正确
精确度为0.768675
迭代次数达到限制, 停止迭代
EM算法后
用测试数据进行检测
共有830个, 有638个正确
精确度为0.768675
第3次迭代得到的精度最高, 为0.772289
```

4 个峰时的情况

K-means 算法初始化

```
E:\USTC\senior 1\Signal Statistical Modeling\Project2_PB10210189\exp2PB10210189\x64\...
B第2维, 第1个峰, 类中心, u为2.531166 矩阵为3.449052 w为0.270686
B第2维, 第2个峰, 类中心, u为-6.356205 矩阵为2.233430 w为0.270686
B第2维, 第3个峰, 类中心, u为-1.884825 矩阵为1.403444 w为0.263593
第14次迭代
begin to calculate A
begin to get uA
A第0维, 第0个峰, 类中心, u为-14.360927 矩阵为3.780547 w为0.209569
A第0维, 第1个峰, 类中心, u为-7.137683 矩阵为1.635057 w为0.247847
A第0维, 第2个峰, 类中心, u为-9.905437 矩阵为0.181803 w为0.247847
A第0维, 第3个峰, 类中心, u为-11.287185 矩阵为0.195279 w为0.294737
A第1维, 第0个峰, 类中心, u为-12.755844 矩阵为9.795849 w为0.165550
A第1维, 第1个峰, 类中心, u为1.537783 矩阵为4.667915 w为0.229665
A第1维, 第2个峰, 类中心, u为-4.500644 矩阵为1.248409 w为0.277512
A第1维, 第3个峰, 类中心, u为-1.911033 矩阵为0.456664 w为0.327273
A第2维, 第0个峰, 类中心, u为-17.239578 矩阵为8.651662 w为0.222967
A第2维, 第1个峰, 类中心, u为-2.273413 矩阵为1.853457 w为0.317703
A第2维, 第2个峰, 类中心, u为-10.313667 矩阵为2.627668 w为0.246890
A第2维, 第3个峰, 类中心, u为-5.725583 矩阵为0.912786 w为0.212440
B第0维, 第0个峰, 类中心, u为-18.217068 矩阵为3.294120 w为0.254137
B第0维, 第1个峰, 类中心, u为-8.206369 矩阵为3.900791 w为0.223404
B第0维, 第2个峰, 类中心, u为-14.860846 矩阵为0.480034 w为0.258865
B第0维, 第3个峰, 类中心, u为-12.204785 矩阵为0.749234 w为0.263593
B第1维, 第0个峰, 类中心, u为-14.373365 矩阵为11.372241 w为0.235225
B第1维, 第1个峰, 类中心, u为2.398206 矩阵为4.092736 w为0.245863
B第1维, 第2个峰, 类中心, u为-5.537376 矩阵为3.255493 w为0.232861
B第1维, 第3个峰, 类中心, u为-1.161169 矩阵为0.894181 w为0.286052
B第2维, 第0个峰, 类中心, u为-15.351641 矩阵为24.040504 w为0.195035
B第2维, 第1个峰, 类中心, u为2.531166 矩阵为3.449052 w为0.270686
B第2维, 第2个峰, 类中心, u为-6.356205 矩阵为2.233430 w为0.270686
B第2维, 第3个峰, 类中心, u为-1.884825 矩阵为1.403444 w为0.263593
已经找到聚类中心
Kmeans算法初始化后
用测试数据进行检测
共有830个, 有604个正确
精确度为0.727711
```

K-means 算法找到聚类中心, 参数如上, 得到的精度为 0.727711

再用上面的参数进行 EM 算法。

用测试数据进行检测, 第 38 次迭代后精度最高, 为 0.780723, 如下

```
E:\USTC\senior 1\Signal Statistical Modeling\Project2_PB10210189\exp2PB10210189\x64\...
第38次迭代
begin to calculate A
sum_p_of_kA[37][0][0]=41.7887
sum_p_of_kA[37][0][1]=202.037
sum_p_of_kA[37][0][2]=726.004
sum_p_of_kA[37][0][3]=75.1698
sum_p_of_kA[37][1][0]=111.022
sum_p_of_kA[37][1][1]=70.6679
sum_p_of_kA[37][1][2]=67.1961
sum_p_of_kA[37][1][3]=796.114
sum_p_of_kA[37][2][0]=96.1416
sum_p_of_kA[37][2][1]=541.314
sum_p_of_kA[37][2][2]=155.259
sum_p_of_kA[37][2][3]=252.285
begin to calculate B
EM A第0维, 第0个峰, u为-17.113047 矩阵为2.728539 w为0.039989
EM A第0维, 第1个峰, u为-6.835754 矩阵为1.674306 w为0.193337
EM A第0维, 第2个峰, u为-10.791616 矩阵为1.778638 w为0.694741
EM A第0维, 第3个峰, u为-14.695986 矩阵为2.194546 w为0.071933
EM A第1维, 第0个峰, u为-14.471641 矩阵为5.363850 w为0.106241
EM A第1维, 第1个峰, u为3.956554 矩阵为4.822878 w为0.067625
EM A第1维, 第2个峰, u为-9.169048 矩阵为4.918332 w为0.064302
EM A第1维, 第3个峰, u为-2.327881 矩阵为4.503657 w为0.761831
EM A第2维, 第0个峰, u为-19.415089 矩阵为7.811239 w为0.092002
EM A第2维, 第1个峰, u为-3.682709 矩阵为4.890068 w为0.518004
EM A第2维, 第2个峰, u为-14.757706 矩阵为7.228352 w为0.148573
EM A第2维, 第3个峰, u为-10.116450 矩阵为5.810912 w为0.241421
EM B第0维, 第0个峰, u为-21.788235 矩阵为5.254733 w为0.020072
EM B第0维, 第1个峰, u为-7.236130 矩阵为4.645966 w为0.116969
EM B第0维, 第2个峰, u为-16.171003 矩阵为5.142265 w为0.436985
EM B第0维, 第3个峰, u为-12.152850 矩阵为4.958908 w为0.425974
EM B第1维, 第0个峰, u为-16.151072 矩阵为8.857248 w为0.141793
EM B第1维, 第1个峰, u为5.950825 矩阵为5.718917 w为0.031579
EM B第1维, 第2个峰, u为-9.297508 矩阵为8.449043 w为0.187282
EM B第1维, 第3个峰, u为-0.890728 矩阵为6.896685 w为0.639345
EM B第2维, 第0个峰, u为-19.912771 矩阵为12.195056 w为0.084303
EM B第2维, 第1个峰, u为0.552545 矩阵为8.597919 w为0.459165
EM B第2维, 第2个峰, u为-10.949266 矩阵为12.779683 w为0.088963
EM B第2维, 第3个峰, u为-5.787317 矩阵为9.571193 w为0.367568
用测试数据进行检测
共有830个, 有648个正确
精确度为0.780723
```

8 个峰时的情况

K-means 算法初始化

```
E:\USTC\senior 1\Signal Statistical Modeling\Project2_PB10210189\exp2PB10210189\x64\...
第16次迭代
begin to calculate A
begin to get uA
A第0维, 第0个峰, 类中心, u为-15.797527 矩阵为2.805564 w为0.109091
A第0维, 第1个峰, 类中心, u为-6.330319 矩阵为0.888935 w为0.152153
A第0维, 第2个峰, 类中心, u为-12.670024 矩阵为0.210616 w为0.123445
A第0维, 第3个峰, 类中心, u为-8.480420 矩阵为0.159556 w为0.105263
A第0维, 第4个峰, 类中心, u为-11.608656 矩阵为0.046693 w为0.115789
A第0维, 第5个峰, 类中心, u为-9.601445 矩阵为0.054457 w为0.120574
A第0维, 第6个峰, 类中心, u为-10.931445 矩阵为0.032329 w为0.155024
A第0维, 第7个峰, 类中心, u为-10.287265 矩阵为0.032335 w为0.118660
A第1维, 第0个峰, 类中心, u为-13.404835 矩阵为7.413915 w为0.146411
A第1维, 第1个峰, 类中心, u为3.095517 矩阵为3.877868 w为0.118660
A第1维, 第2个峰, 类中心, u为-6.137105 矩阵为0.895790 w为0.118660
A第1维, 第3个峰, 类中心, u为-0.336718 矩阵为0.213877 w为0.155981
```



```
E:\USTC\senior 1\Signal Statistical Modeling\Project2_PB10210189\exp2PB10210189\x64\...
A第1维,第4个峰,类中心,u为-3.986129 矩阵为0.111421 w为0.125359
A第1维,第5个峰,类中心,u为-1.509589 矩阵为0.075599 w为0.118660
A第1维,第6个峰,类中心,u为-3.059163 矩阵为0.043852 w为0.100478
A第1维,第7个峰,类中心,u为-2.337909 矩阵为0.047294 w为0.115789
A第2维,第0个峰,类中心,u为-19.410011 矩阵为4.891161 w为0.121531
A第2维,第1个峰,类中心,u为-0.952603 矩阵为1.166495 w为0.130144
A第2维,第2个峰,类中心,u为-14.624889 矩阵为0.765460 w为0.102392
A第2维,第3个峰,类中心,u为-2.972386 矩阵为0.157515 w为0.143541
A第2维,第4个峰,类中心,u为-11.571671 矩阵为0.774456 w为0.134928
A第2维,第5个峰,类中心,u为-4.449680 矩阵为0.230355 w为0.128230
A第2维,第6个峰,类中心,u为-8.565772 矩阵为0.662011 w为0.129187
A第2维,第7个峰,类中心,u为-6.208800 矩阵为0.252964 w为0.110048
B第0维,第0个峰,类中心,u为-19.702188 矩阵为2.630185 w为0.119385
B第0维,第1个峰,类中心,u为-6.716644 矩阵为2.504593 w为0.117021
B第0维,第2个峰,类中心,u为-16.995510 矩阵为0.151768 w为0.118203
B第0维,第3个峰,类中心,u为-10.030257 矩阵为0.409289 w为0.130024
B第0维,第4个峰,类中心,u为-15.764779 矩阵为0.106919 w为0.105201
B第0维,第5个峰,类中心,u为-11.666350 矩阵为0.156121 w为0.124113
B第0维,第6个峰,类中心,u为-14.482800 矩阵为0.134087 w为0.159574
B第0维,第7个峰,类中心,u为-13.111300 矩阵为0.157913 w为0.126478
B第1维,第0个峰,类中心,u为-17.352953 矩阵为4.754521 w为0.111111
B第1维,第1个峰,类中心,u为4.788500 矩阵为3.734584 w为0.078014
B第1维,第2个峰,类中心,u为-11.705926 矩阵为2.233539 w为0.124113
B第1维,第3个峰,类中心,u为-1.371342 矩阵为0.222965 w为0.131206
B第1维,第4个峰,类中心,u为-6.743626 矩阵为1.638063 w为0.139480
B第1维,第5个峰,类中心,u为0.054218 矩阵为0.136580 w为0.140662
B第1维,第6个峰,类中心,u为-3.301601 矩阵为0.495741 w为0.147754
B第1维,第7个峰,类中心,u为1.529028 矩阵为0.237216 w为0.127660
B第2维,第0个峰,类中心,u为-18.590498 矩阵为14.146516 w为0.115839
B第2维,第1个峰,类中心,u为4.135170 矩阵为2.191527 w为0.125296
B第2维,第2个峰,类中心,u为-9.963304 矩阵为1.320714 w为0.120567
B第2维,第3个峰,类中心,u为1.405107 矩阵为0.247393 w为0.111111
B第2维,第4个峰,类中心,u为-6.742930 矩阵为0.579443 w为0.138298
B第2维,第5个峰,类中心,u为-0.302524 矩阵为0.236115 w为0.124113
B第2维,第6个峰,类中心,u为-4.322178 矩阵为0.407875 w为0.138298
B第2维,第7个峰,类中心,u为-2.197841 矩阵为0.342050 w为0.126478
已经找到聚类中心
Kmeans算法初始化后
用测试数据进行检测
共有830个,有628个正确
精确度为0.756626
```

K-means 算法找到聚类中心, 参数如上, 得到的精度为 0.756626

再用上面的参数进行 EM 算法。

用测试数据进行检测, 第 38 次迭代后精度最高, 为 0.773494, 如下

```
E:\USTC\senior 1\Signal Statistical Modeling\Project2_PB10210189\exp2PB10210189\x64\...
第10次迭代
begin to calculate A
sum_p_of_kA[9][0][0]=57.2677
sum_p_of_kA[9][0][1]=96.479
sum_p_of_kA[9][0][2]=86.9431
sum_p_of_kA[9][0][3]=115.22
sum_p_of_kA[9][0][4]=157.264
sum_p_of_kA[9][0][5]=127.335
sum_p_of_kA[9][0][6]=230.383
sum_p_of_kA[9][0][7]=174.108
sum_p_of_kA[9][1][0]=142.405
sum_p_of_kA[9][1][1]=49.3713
sum_p_of_kA[9][1][2]=85.6813
sum_p_of_kA[9][1][3]=96.2729
sum_p_of_kA[9][1][4]=110.995
sum_p_of_kA[9][1][5]=206.285
sum_p_of_kA[9][1][6]=166.523
sum_p_of_kA[9][1][7]=187.467
sum_p_of_kA[9][2][0]=75.0147
sum_p_of_kA[9][2][1]=46.3927
sum_p_of_kA[9][2][2]=116.87
sum_p_of_kA[9][2][3]=221.916
sum_p_of_kA[9][2][4]=157.934
sum_p_of_kA[9][2][5]=162.503
sum_p_of_kA[9][2][6]=128.183
sum_p_of_kA[9][2][7]=136.187
begin to calculate B
EM A第0维, 第0个峰, u为-17.069042 矩阵为1.930116 w为0.054802
EM A第0维, 第1个峰, u为-5.853122 矩阵为0.790080 w为0.092324
EM A第0维, 第2个峰, u为-14.039205 矩阵为0.761343 w为0.083199
EM A第0维, 第3个峰, u为-7.605143 矩阵为0.508255 w为0.110258
EM A第0维, 第4个峰, u为-12.217433 矩阵为0.269540 w为0.150492
EM A第0维, 第5个峰, u为-9.158405 矩阵为0.252853 w为0.121851
EM A第0维, 第6个峰, u为-11.057488 矩阵为0.128932 w为0.220462
EM A第0维, 第7个峰, u为-10.117682 矩阵为0.131046 w为0.166611
EM A第1维, 第0个峰, u为-13.685760 矩阵为6.854037 w为0.136272
EM A第1维, 第1个峰, u为4.831934 矩阵为3.601698 w为0.047245
EM A第1维, 第2个峰, u为-6.959616 矩阵为1.763059 w为0.081992
EM A第1维, 第3个峰, u为1.504411 矩阵为1.431898 w为0.092127
EM A第1维, 第4个峰, u为-4.696593 矩阵为0.647845 w为0.106215
EM A第1维, 第5个峰, u为-0.704748 矩阵为0.386327 w为0.197402
EM A第1维, 第6个峰, u为-3.364884 矩阵为0.254413 w为0.159352
```


$$Q(\Lambda) \approx Q'(\Lambda) = \sum_{t=1}^T l(d(X_t, C_t))$$

where $l(d) = \frac{1}{1 + e^{-a \cdot d}}$

$a > 0$ is a parameter to control its shape.

根据实验数据观察， a 取 1000000 较为合理。

$$\lambda_i^{(n+1)} = \lambda_i^{(n)} - \varepsilon \cdot \frac{\partial}{\partial \lambda_i} Q'(\lambda_1 \cdots \lambda_N) \big|_{\lambda_i = \lambda_i^{(n)}}$$

迭代公式

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial \lambda_i} Q'(\lambda_1 \cdots \lambda_N) &= \sum_{t=1}^T \frac{\partial}{\partial \lambda_i} l[d(X_t, C_t)] \\ &= \sum_{t=1}^T \frac{\partial l(d)}{\partial d} \cdot \frac{\partial d(X_t, C_t)}{\partial \lambda_i} \\ &= \sum_{t=1}^T a \cdot l(d) \cdot [1 - l(d)] \cdot \frac{\partial d(X_t, C_t)}{\partial \lambda_i} \end{aligned}$$

根据实验数据， ε 取 0.00001。

第 24 次迭代后测试数据的精度最高，为 0.771084。

```

E:\USTC\senior 1\Signal Statistical Modeling\Project3_PB10210189\Project_PB10210189\...
第23次迭代
begin to calculate
uA    -10.5521  -3.62468  -8.34216  uA matrix  7.49511  24.2874  35.1255
uB    -13.5227  -4.41683  -4.52065  uB matrix  23.6661  42.7567  45.6802
用测试数据进行检测
共有830个，有639个正确
精确度为0.76988
第24次迭代
begin to calculate
uA    -10.5517  -3.62429  -8.3427   uA matrix  7.49519  24.2874  35.1255
uB    -13.5225  -4.41702  -4.52045  uB matrix  23.666  42.7567  45.6802
用测试数据进行检测
共有830个，有640个正确
精确度为0.771084
第25次迭代
begin to calculate
uA    -10.5513  -3.62388  -8.34323  uA matrix  7.49528  24.2874  35.1255
uB    -13.5224  -4.41722  -4.52024  uB matrix  23.666  42.7567  45.6802
用测试数据进行检测
共有830个，有640个正确
精确度为0.771084
第26次迭代
begin to calculate
uA    -10.5508  -3.62345  -8.34376  uA matrix  7.49535  24.2874  35.1255
uB    -13.5222  -4.41742  -4.52005  uB matrix  23.666  42.7567  45.6801
用测试数据进行检测
共有830个，有640个正确
精确度为0.771084

```

下面分别求 1) the actual error rate in training data; 2) the objective function in MCE; 3) the actual error rate in test set.

1) the actual error rate in training data

由实验可以发现随着迭代次数不断增加，训练数据的精确度不断上升，且上升不断变慢，第一次迭代 1891 组数据有 1478 个正确，在第 499 次迭代后，1891 组数据有 1485 个正确，精确度 0.785299。

下面列出精确度变化的地方

第1次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1478个正确	精确度为0.781597
第2次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第3次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第4次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第5次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第6次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第7次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第8次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第9次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第10次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第11次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第12次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第13次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第14次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第15次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1479个正确	精确度为0.782126
第16次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第17次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第18次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第19次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第20次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第21次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第22次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第23次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第24次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第34次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第35次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第36次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1480个正确	精确度为0.782655
第37次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1481个正确	精确度为0.783184
第38次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1481个正确	精确度为0.783184
第39次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1481个正确	精确度为0.783184
第40次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1481个正确	精确度为0.783184
第41次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1481个正确	精确度为0.783184
第42次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1481个正确	精确度为0.783184
第43次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1481个正确	精确度为0.783184
第44次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1481个正确	精确度为0.783184
第45次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1481个正确	精确度为0.783184
第46次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1481个正确	精确度为0.783184
第47次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1482个正确	精确度为0.783712
第48次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1482个正确	精确度为0.783712
第49次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1482个正确	精确度为0.783712
第261次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1482个正确	精确度为0.783712
第262次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1482个正确	精确度为0.783712
第263次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1483个正确	精确度为0.784241
第264次用训练数据进行检测	共有1891个，	有1483个正确	精确度为0.784241

第449次用训练数据进行检测	共有1891个	有1483个正确	精确度为0.784241
第450次用训练数据进行检测	共有1891个	有1483个正确	精确度为0.784241
第451次用训练数据进行检测	共有1891个	有1483个正确	精确度为0.784241
第452次用训练数据进行检测	共有1891个	有1483个正确	精确度为0.784241
第453次用训练数据进行检测	共有1891个	有1484个正确	精确度为0.78477
第454次用训练数据进行检测	共有1891个	有1484个正确	精确度为0.78477
第455次用训练数据进行检测	共有1891个	有1484个正确	精确度为0.78477
第479次用训练数据进行检测	共有1891个	有1484个正确	精确度为0.78477
第480次用训练数据进行检测	共有1891个	有1484个正确	精确度为0.78477
第481次用训练数据进行检测	共有1891个	有1484个正确	精确度为0.78477
第482次用训练数据进行检测	共有1891个	有1484个正确	精确度为0.78477
第483次用训练数据进行检测	共有1891个	有1484个正确	精确度为0.78477
第484次用训练数据进行检测	共有1891个	有1485个正确	精确度为0.785299
第485次用训练数据进行检测	共有1891个	有1485个正确	精确度为0.785299
第486次用训练数据进行检测	共有1891个	有1485个正确	精确度为0.785299
第487次用训练数据进行检测	共有1891个	有1485个正确	精确度为0.785299
第496次用训练数据进行检测	共有1891个	有1485个正确	精确度为0.785299
第497次用训练数据进行检测	共有1891个	有1485个正确	精确度为0.785299
第498次用训练数据进行检测	共有1891个	有1485个正确	精确度为0.785299
第499次用训练数据进行检测	共有1891个	有1485个正确	精确度为0.785299

2) the objective function in MCE

经过实验，目标函数 Q 值不断下降

第1次442.463	第25次440.743	第50次439.368	第75次439.219	第100次439.117	第125次438.989
第2次442.33	第26次440.66	第51次439.358	第76次439.214	第101次439.112	第126次438.982
第3次442.216	第27次440.571	第52次439.349	第77次439.21	第102次439.108	第127次438.976
第4次442.118	第28次440.473	第53次439.341	第78次439.206	第103次439.104	第128次438.969
第5次442.031	第29次440.366	第54次439.333	第79次439.202	第104次439.099	第129次438.962
第6次441.952	第30次440.253	第55次439.326	第80次439.198	第105次439.095	第130次438.955
第7次441.88	第31次440.136	第56次439.318	第81次439.194	第106次439.09	第131次438.947
第8次441.813	第32次440.021	第57次439.312	第82次439.19	第107次439.086	第132次438.94
第9次441.749	第33次439.916	第58次439.305	第83次439.186	第108次439.081	第133次438.932
第10次441.688	第34次439.825	第59次439.299	第84次439.182	第109次439.076	第134次438.924
第11次441.628	第35次439.749	第60次439.293	第85次439.178	第110次439.072	第135次438.916
第12次441.569	第36次439.686	第61次439.287	第86次439.174	第111次439.067	第136次438.908
第13次441.511	第37次439.635	第62次439.281	第87次439.17	第112次439.062	第137次438.9
第14次441.453	第38次439.593	第63次439.276	第88次439.166	第113次439.057	第138次438.891
第15次441.395	第39次439.558	第64次439.27	第89次439.162	第114次439.052	第139次438.882
第16次441.337	第40次439.528	第65次439.265	第90次439.158	第115次439.047	第140次438.873
第17次441.278	第41次439.502	第66次439.26	第91次439.154	第116次439.041	第141次438.864
第18次441.218	第42次439.48	第67次439.255	第92次439.149	第117次439.036	第142次438.855
第19次441.157	第43次439.461	第68次439.25	第93次439.145	第118次439.03	第143次438.845
第20次441.094	第44次439.443	第69次439.245	第94次439.141	第119次439.025	第144次438.835
第21次441.03	第45次439.428	第70次439.241	第95次439.137	第120次439.019	第145次438.825
第22次440.963	第46次439.414	第71次439.236	第96次439.133	第121次439.013	第146次438.815
第23次440.893	第47次439.401	第72次439.232	第97次439.129	第122次439.007	第147次438.805
第24次440.821	第48次439.389	第73次439.227	第98次439.125	第123次439.001	第148次438.794
	第49次439.378	第74次439.223	第99次439.121	第124次438.995	第149次438.783

3) the actual error rate in test set

发现测试集中实际错误率降低，之后略有上升。

代码(共 2228 行)

实验一（291行）

// exp1PB10210189.cpp : 定义控制台应用程序的入口点。

//writer: Bodong Zhang

#include "stdafx.h"

#include "math.h"

#include <opencv.hpp>

#include <stdlib.h>

#include "highgui.h"

#include <fstream>

#include <iostream> // not required by most systems

using namespace std; //!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!can not use ofstream without this line

#define PI 3.1415926

void load_train_data(float trainA[1045][3],float trainB[846][3])

```
{
    char pathname[256]="E:\\USTC\\senior 1\\Signal Statistical Modeling\\train.txt";
    ifstream o_file;
    o_file.open(pathname);
    int Aroll,Broll;
    char a1;
    o_file.seekg(4,ios::cur); //读指针位置向后4格
    for(Aroll=0;Aroll<1045;Aroll++)
    {
        o_file>>trainA[Aroll][0]; //从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][0]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>trainA[Aroll][1]; //从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][1]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>trainA[Aroll][2]; //从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][2]<<"\n"<<endl;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1; //转到下一行
    }
    for(Broll=0;Broll<846;Broll++)
    {
        o_file>>trainB[Broll][0]; //从文件输入一个数值。
        //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>trainB[Broll][1]; //从文件输入一个数值。
        //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
```



```

        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>trainB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;//转到下一行
    }
    o_file>>trainB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>trainB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>trainB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;
    o_file.close();
}

```

```

void get_u_matrix(float trainA[1045][3],float trainB[846][3],float train_uA[3],float
train_matrixA[3][3],float train_uB[3],float train_matrixB[3][3])
{
    train_uA[0]=0.0;train_uA[1]=0.0;train_uA[2]=0.0;
    train_uB[0]=0.0;train_uB[1]=0.0;train_uB[2]=0.0;
    train_matrixA[0][0]=0.0;train_matrixA[0][1]=0.0;train_matrixA[0][2]=0.0;
    train_matrixA[1][0]=0.0;train_matrixA[1][1]=0.0;train_matrixA[1][2]=0.0;
    train_matrixA[2][0]=0.0;train_matrixA[2][1]=0.0;train_matrixA[2][2]=0.0;
    train_matrixB[0][0]=0.0;train_matrixB[0][1]=0.0;train_matrixB[0][2]=0.0;
    train_matrixB[1][0]=0.0;train_matrixB[1][1]=0.0;train_matrixB[1][2]=0.0;
    train_matrixB[2][0]=0.0;train_matrixB[2][1]=0.0;train_matrixB[2][2]=0.0;
    int i;
    for(i=0;i<1045;i++)
    {
        train_uA[0]+=trainA[i][0];
        train_uA[1]+=trainA[i][1];
        train_uA[2]+=trainA[i][2];
    }
    train_uA[0]=train_uA[0]/1045;
    train_uA[1]=train_uA[1]/1045;
    train_uA[2]=train_uA[2]/1045;
    cout<<"train_uA[0]"<<train_uA[0]<<"    ";
}

```

```

cout<<"train_uA[1]"<<train_uA[1]<<"    ";
cout<<"train_uA[2]"<<train_uA[2]<<"\n";
for(i=0;i<846;i++)
{
    train_uB[0]+=trainB[i][0];
    train_uB[1]+=trainB[i][1];
    train_uB[2]+=trainB[i][2];
}
train_uB[0]=train_uB[0]/846;
train_uB[1]=train_uB[1]/846;
train_uB[2]=train_uB[2]/846;
cout<<"train_uB[0]"<<train_uB[0]<<"    ";
cout<<"train_uB[1]"<<train_uB[1]<<"    ";
cout<<"train_uB[2]"<<train_uB[2]<<"\n";
for(i=0;i<1045;i++)
{
    train_matrixA[0][0]+=(trainA[i][0]-train_uA[0])*(trainA[i][0]-train_uA[0]);
    train_matrixA[1][1]+=(trainA[i][1]-train_uA[1])*(trainA[i][1]-train_uA[1]);
    train_matrixA[2][2]+=(trainA[i][2]-train_uA[2])*(trainA[i][2]-train_uA[2]);
}
train_matrixA[0][0]=train_matrixA[0][0]/1045.0;
train_matrixA[1][1]=train_matrixA[1][1]/1045.0;
train_matrixA[2][2]=train_matrixA[2][2]/1045.0;
for(i=0;i<846;i++)
{
    train_matrixB[0][0]+=(trainB[i][0]-train_uA[0])*(trainB[i][0]-train_uA[0]);
    train_matrixB[1][1]+=(trainB[i][1]-train_uB[1])*(trainB[i][1]-train_uB[1]);
    train_matrixB[2][2]+=(trainB[i][2]-train_uB[2])*(trainB[i][2]-train_uB[2]);
}
train_matrixB[0][0]=train_matrixB[0][0]/846.0;
train_matrixB[1][1]=train_matrixB[1][1]/846.0;
train_matrixB[2][2]=train_matrixB[2][2]/846.0;

/*
for(i=0;i<1045;i++)//实际上协方差系数较大
{
    train_matrixA[0][1]+=(trainA[i][0]-train_uA[0])*(trainA[i][1]-train_uA[1]);
    train_matrixA[0][2]+=(trainA[i][0]-train_uA[0])*(trainA[i][2]-train_uA[2]);
    train_matrixA[1][0]+=(trainA[i][1]-train_uA[1])*(trainA[i][0]-train_uA[0]);
    train_matrixA[1][2]+=(trainA[i][1]-train_uA[1])*(trainA[i][2]-train_uA[2]);
    train_matrixA[2][0]+=(trainA[i][2]-train_uA[2])*(trainA[i][0]-train_uA[0]);
    train_matrixA[2][1]+=(trainA[i][2]-train_uA[2])*(trainA[i][1]-train_uA[1]);
}

```

```

for(i=0;i<846;i++)
{
    train_matrixB[0][1]+=(trainB[i][0]-train_uB[0])*(trainB[i][1]-train_uB[1]);
    train_matrixB[0][2]+=(trainB[i][0]-train_uB[0])*(trainB[i][2]-train_uB[2]);
    train_matrixB[1][0]+=(trainB[i][1]-train_uB[1])*(trainB[i][0]-train_uB[0]);
    train_matrixB[1][2]+=(trainB[i][1]-train_uB[1])*(trainB[i][2]-train_uB[2]);
    train_matrixB[2][0]+=(trainB[i][2]-train_uB[2])*(trainB[i][0]-train_uB[0]);
    train_matrixB[2][1]+=(trainB[i][2]-train_uB[2])*(trainB[i][1]-train_uB[1]);
}

*/

train_matrixA[0][1]=train_matrixA[0][1]/1045.0;
train_matrixA[0][2]=train_matrixA[0][2]/1045.0;
train_matrixA[1][0]=train_matrixA[1][0]/1045.0;
train_matrixA[1][2]=train_matrixA[1][2]/1045.0;
train_matrixA[2][0]=train_matrixA[2][0]/1045.0;
train_matrixA[2][1]=train_matrixA[2][1]/1045.0;

train_matrixB[0][1]=train_matrixB[0][1]/846.0;
train_matrixB[0][2]=train_matrixB[0][2]/846.0;
train_matrixB[1][0]=train_matrixB[1][0]/846.0;
train_matrixB[1][2]=train_matrixB[1][2]/846.0;
train_matrixB[2][0]=train_matrixB[2][0]/846.0;
train_matrixB[2][1]=train_matrixB[2][1]/846.0;

cout<<"train_matrixA\n"<<train_matrixA[0][0]<<" " <<train_matrixA[0][1]<<"
"<<train_matrixA[0][2]<<"\n";
cout<<train_matrixA[1][0]<<" " <<train_matrixA[1][1]<<" " <<train_matrixA[1][2]<<"\n";
cout<<train_matrixA[2][0]<<" " <<train_matrixA[2][1]<<" " <<train_matrixA[2][2]<<"\n";

cout<<"train_matrixB\n"<<train_matrixB[0][0]<<" " <<train_matrixB[0][1]<<"
"<<train_matrixB[0][2]<<"\n";
cout<<train_matrixB[1][0]<<" " <<train_matrixB[1][1]<<" " <<train_matrixB[1][2]<<"\n";
cout<<train_matrixB[2][0]<<" " <<train_matrixB[2][1]<<" " <<train_matrixB[2][2]<<"\n";

}

void judge(/*float test[3],*/float train_uA[3],float train_matrixA[3][3],float train_uB[3],float
train_matrixB[3][3])//判断某个数据属于哪一类
{
    float testA[470][3],testB[360][3];
    float right=0.0;float sum=0.0;
    char pathtestname[256]="E:\\USTC\\senior 1\\Signal Statistical Modeling\\test.txt";
    ifstream o_file;

```

```

o_file.open(pathtestname);
int Aroll,Broll;
char a1;
o_file.seekg(4,ios::cur);//读指针位置向后4格
float Areverse_matrix[3],Breverse_matrix[3],valueA,valueB;
Areverse_matrix[0]=1.0/train_matrixA[0][0];
Areverse_matrix[1]=1.0/train_matrixA[1][1];
Areverse_matrix[2]=1.0/train_matrixA[2][2];
Breverse_matrix[0]=1.0/train_matrixB[0][0];
Breverse_matrix[1]=1.0/train_matrixB[1][1];
Breverse_matrix[2]=1.0/train_matrixB[2][2];
for(Aroll=0;Aroll<470;Aroll++)
{
    o_file>>testA[Aroll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainA[Aroll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>testA[Aroll][1];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainA[Aroll][1]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>testA[Aroll][2];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainA[Aroll][2]<<"\n"<<endl;

    valueA=exp(-0.5*((testA[Aroll][0]-train_uA[0])*(testA[Aroll][0]-train_uA[0])*Areverse_matrix[0]+(testA[Aroll][1]-train_uA[1])*(testA[Aroll][1]-train_uA[1])*Areverse_matrix[1]+(testA[Aroll][2]-train_uA[2])*(testA[Aroll][2]-train_uA[2])*Areverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixA[0][0]*train_matrixA[1][1]*train_matrixA[2][2],0.5));

    valueB=exp(-0.5*((testA[Aroll][0]-train_uB[0])*(testA[Aroll][0]-train_uB[0])*Breverse_matrix[0]+(testA[Aroll][1]-train_uB[1])*(testA[Aroll][1]-train_uB[1])*Breverse_matrix[1]+(testA[Aroll][2]-train_uB[2])*(testA[Aroll][2]-train_uB[2])*Breverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixB[0][0]*train_matrixB[1][1]*train_matrixB[2][2],0.5));

    sum=sum+1.0;
    if(valueA>valueB)
        right=right+1.0;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;//转到下一行
}
for(Broll=0;Broll<359;Broll++)
{
    o_file>>testB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);

```

```

o_file>>testB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>testB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;

valueA=exp(-0.5*((testB[Broll][0]-train_uA[0])*(testB[Broll][0]-train_uA[0])*Areverse_matrix[0]+(testB[Broll][1]-train_uA[1])*(testB[Broll][1]-train_uA[1])*Areverse_matrix[1]+(testB[Broll][2]-train_uA[2])*(testB[Broll][2]-train_uA[2])*Areverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixA[0][0]*train_matrixA[1][1]*train_matrixA[2][2],0.5)));

valueB=exp(-0.5*((testB[Broll][0]-train_uB[0])*(testB[Broll][0]-train_uB[0])*Breverse_matrix[0]+(testB[Broll][1]-train_uB[1])*(testB[Broll][1]-train_uB[1])*Breverse_matrix[1]+(testB[Broll][2]-train_uB[2])*(testB[Broll][2]-train_uB[2])*Breverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixB[0][0]*train_matrixB[1][1]*train_matrixB[2][2],0.5)));

sum=sum+1.0;
if(valueA<valueB)
    right=right+1.0;
o_file>>a1;
o_file>>a1;
o_file>>a1;
o_file>>a1;//转到下一行
}
o_file>>testB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>testB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>testB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;

valueA=exp(-0.5*((testB[Broll][0]-train_uA[0])*(testB[Broll][0]-train_uA[0])*Areverse_matrix[0]+(testB[Broll][1]-train_uA[1])*(testB[Broll][1]-train_uA[1])*Areverse_matrix[1]+(testB[Broll][2]-train_uA[2])*(testB[Broll][2]-train_uA[2])*Areverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixA[0][0]*train_matrixA[1][1]*train_matrixA[2][2],0.5)));

valueB=exp(-0.5*((testB[Broll][0]-train_uB[0])*(testB[Broll][0]-train_uB[0])*Breverse_matrix[0]+(testB[Broll][1]-train_uB[1])*(testB[Broll][1]-train_uB[1])*Breverse_matrix[1]+(testB[Broll][2]-train_uB[2])*(testB[Broll][2]-train_uB[2])*Breverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixB[0][0]*train_matrixB[1][1]*train_matrixB[2][2],0.5)));

sum=sum+1.0;

if(valueA<valueB)
    right=right+1.0;
float accuracy=right/sum;

```

```

        cout<<"用测试数据进行检测\n共有"<<sum<<"个，有"<<right<<"个正确\n精确度为"<<accuracy;
        o_file.close();
    }

int _tmain(int argc, _TCHAR* argv[])
{
    float trainA[1045][3],trainB[846][3];//A有1045行数据，B有846行数据
    load_train_data(trainA,trainB);//把数据读到数组里
    float train_uA[3],train_matrixA[3][3],train_uB[3],train_matrixB[3][3];
    get_u_matrix(trainA,trainB,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
    cout<<"已经得到统计系数如上\n";
    judge(train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);//判断数据属于哪一类

    /*
    char pathname[256]="E:\\USTC\\senior 1\\Signal Statistical Modeling\\train.txt";
    ifstream o_file;
    o_file.open(pathname);
    float i,j,k,l;
    o_file.seekg(4,ios::cur);//读指针位置向后4格
    o_file>>i;//从文件输入一个数值。
    cout<<i<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>j;//从文件输入一个数值。
    cout<<j<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>k;//从文件输入一个数值。
    cout<<k<<"\n"<<endl;
    */

    //o_file.seekg(1,ios::cur);

    //ifstream fin;
    //fin.get();
    //get成员函数会读取一个字符包括空格 和换行

    //o_file.seekg(4,ios::cur);//读指针位置向后4格
    //o_file>>l;//从文件输入一个数值。
    //cout<<l<<"\n"<<endl;
    //printf("sdfa%fdasfa",i);
    /*
    char q,w,e,r;
    o_file>>q;
    cout<<q<<"\n";

```



```
o_file>>w;
cout<<w<<"\n";
o_file>>e;
cout<<e<<"\n";
o_file>>r;
cout<<r<<"\n";
o_file>>l;//从文件输入一个数值。
cout<<l<<"\n"<<endl;
o_file.close();
*/
return 0;
}:
```

实验二

K-means 初始化前得到较为合理的参数的代码（414 行）

// get_stat.cpp : 定义控制台应用程序的入口点。

//PB10210189 writer: Bodong Zhang

```
#include "stdafx.h"
#include "math.h"
#include <opencv.hpp>
#include <stdlib.h>
#include "highgui.h"
#include <fstream>
#include <iostream> // not required by most systems
using namespace std;!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!can not use ofstream without this line
#define PI 3.1415926

void load_train_data(float trainA[1045][3],float trainB[846][3])
{
    char pathname[356]="E:\\USTC\\senior 1\\Signal Statistical Modeling\\train.txt";
    ifstream o_file;
    o_file.open(pathname);
    int Aroll,Broll;
    char a1;
    o_file.seekg(4,ios::cur);//读指针位置向后4格
    for(Aroll=0;Aroll<1045;Aroll++)
    {
        o_file>>trainA[Aroll][0];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][0]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>trainA[Aroll][1];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][1]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>trainA[Aroll][2];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][2]<<"\n"<<endl;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;//转到下一行
    }
    for(Broll=0;Broll<845;Broll++)
    {
        o_file>>trainB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
```

```

        o_file>>trainB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>trainB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;//转到下一行
    }
    o_file>>trainB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>trainB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>trainB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;
    o_file.close();
}

```

```

int _tmain(int argc, _TCHAR* argv[])
{
    float trainA[1045][3],trainB[846][3];//A有1045行数据，B有846行数据
    load_train_data(trainA,trainB);//把数据读到数组里
    float train_uA[3],train_matrixA[3][3],train_uB[3],train_matrixB[3][3];

    int stat1,stat2,stat3;
    int sum[6]={0,0,0,0,0,0};
    int flag[6][8];
    for(int ii=0;ii<6;ii++)
        for(int jj=0;jj<8;jj++)
            flag[ii][jj]=1;

    //use when 4 peaks
    /*
    for(float countnum=-35.0;countnum<10.0;countnum=countnum+0.5)
    {
        stat1=0;

```

```

for(int i=0;i<1045;i++)
{
    if(trainA[i][0]>countnum&&trainA[i][0]<countnum+0.5)
        stat1++;
}
sum[0]+=stat1;

for(int ii=0;ii<4;ii++)
{
    if(flag[0][ii]==1&&sum[0]>=131+1045*ii/4)//1045*0.135=131
    {
        printf("A0 4个峰%f\n",countnum);
        flag[0][ii]=0;
    }
}
//printf("group A  dimension 0    %f  to   %f   有%d个\n",countnum,countnum+0.5,stat1);
}

```

```

printf("\n");
for(float countnum=-35.0;countnum<10.0;countnum=countnum+0.5)
{
    stat2=0;
    for(int i=0;i<1045;i++)
    {
        if(trainA[i][1]>countnum&&trainA[i][1]<countnum+0.5)
            stat2++;
    }
    sum[1]+=stat2;
    for(int ii=0;ii<4;ii++)
    {
        if(flag[1][ii]==1&&sum[1]>=131+1045*ii/4)//1045*0.135=131
        {
            printf("A1 4个峰%f\n",countnum);
            flag[1][ii]=0;
        }
    }
}

```

```

        //printf("group A  dimension 1    %f  to  %f  有%d个\n",countnum,countnum+0.5,stat2);
    }

    printf("\n");
    for(float countnum=-35.0;countnum<6.0;countnum=countnum+0.5)
    {
        stat3=0;
        for(int i=0;i<1045;i++)
        {
            if(trainA[i][2]>countnum&&trainA[i][2]<countnum+0.5)
                stat3++;
        }

        sum[2]+=stat3;
        for(int ii=0;ii<4;ii++)
        {
            if(flag[2][ii]==1&&sum[2]>=131+1045*ii/4)//1045*0.135=131
            {
                printf("A2 4个峰%f\n",countnum);
                flag[2][ii]=0;
            }
        }

        //printf("group A  dimension 2    %f  to  %f  有%d个\n",countnum,countnum+0.5,stat3);
    }

    printf("\n");
    for(float countnum=-35.0;countnum<0.0;countnum=countnum+0.5)
    {
        stat1=0;
        for(int i=0;i<846;i++)
        {
            if(trainB[i][0]>countnum&&trainB[i][0]<countnum+0.5)
                stat1++;
        }
        sum[3]+=stat1;
        for(int ii=0;ii<4;ii++)
        {
            if(flag[3][ii]==1&&sum[3]>=106+846*ii/4)//846*0.135=106
            {
                printf("B0 4个峰%f\n",countnum);
                flag[3][ii]=0;
            }
        }
    }

```

```

        //printf("group B  dimension 0    %f  to   %f   有%d个\n",countnum,countnum+0.5,stat1);
    }
    printf("\n");
    for(float countnum=-35.0;countnum<10.0;countnum=countnum+0.5)
    {
        stat2=0;
        for(int i=0;i<846;i++)
        {
            if(trainB[i][1]>countnum&&trainB[i][1]<countnum+0.5)
                stat2++;
        }
        sum[4]+=stat2;
        for(int ii=0;ii<4;ii++)
        {
            if(flag[4][ii]==1&&sum[4]>=106+846*ii/4)//846*0.135=106
            {
                printf("B1 4个峰%f\n",countnum);
                flag[4][ii]=0;
            }
        }
    }

    //printf("group B  dimension 1    %f  to   %f   有%d个\n",countnum,countnum+0.5,stat2);
}

printf("\n");
for(float countnum=-35.0;countnum<8.0;countnum=countnum+0.5)
{
    stat3=0;
    for(int i=0;i<846;i++)
    {
        if(trainB[i][2]>countnum&&trainB[i][2]<countnum+0.5)
            stat3++;
    }

    sum[5]+=stat3;
    for(int ii=0;ii<4;ii++)
    {
        if(flag[5][ii]==1&&sum[5]>=106+846*ii/4)//846*0.135=106
        {
            printf("B2 4个峰%f\n",countnum);
            flag[5][ii]=0;
        }
    }
}

```



```

    }
}

//printf("group B  dimension 2    %f  to   %f   有%d个\n",countnum,countnum+0.5,stat3);
}

*/

for(float countnum=-35.0;countnum<10.0;countnum=countnum+0.1)
{
    stat1=0;
    for(int i=0;i<1045;i++)
    {
        if(trainA[i][0]>countnum&&trainA[i][0]<countnum+0.1)
            stat1++;
    }
    sum[0]+=stat1;

    for(int ii=0;ii<8;ii++)
    {
        if(flag[0][ii]==1&&sum[0]>=65+1045*ii/8)//1045/16=65
        {
            printf("A0 8个峰%f\n",countnum);
            flag[0][ii]=0;
        }
    }
    //printf("group A  dimension 0    %f  to   %f   有%d个\n",countnum,countnum+0.1,stat1);
}

```

```

printf("\n");
for(float countnum=-35.0;countnum<10.0;countnum=countnum+0.1)
{
    stat2=0;
    for(int i=0;i<1045;i++)
    {
        if(trainA[i][1]>countnum&&trainA[i][1]<countnum+0.1)

```

```

        stat2++;
    }
    sum[1]+=stat2;
    for(int ii=0;ii<8;ii++)
    {
        if(flag[1][ii]==1&&sum[1]>=65+1045*ii/8)
        {
            printf("A1 8个峰%f\n",countnum);
            flag[1][ii]=0;
        }
    }

    //printf("group A  dimension 1    %f  to   %f   有%d个\n",countnum,countnum+0.1,stat2);
}

printf("\n");
for(float countnum=-35.0;countnum<6.0;countnum=countnum+0.1)
{
    stat3=0;
    for(int i=0;i<1045;i++)
    {
        if(trainA[i][2]>countnum&&trainA[i][2]<countnum+0.1)
            stat3++;
    }

    sum[2]+=stat3;
    for(int ii=0;ii<8;ii++)
    {
        if(flag[2][ii]==1&&sum[2]>=65+1045*ii/8)
        {
            printf("A2 8个峰%f\n",countnum);
            flag[2][ii]=0;
        }
    }

    //printf("group A  dimension 2    %f  to   %f   有%d个\n",countnum,countnum+0.1,stat3);
}

printf("\n");
for(float countnum=-35.0;countnum<0.0;countnum=countnum+0.1)
{
    stat1=0;

```

```

for(int i=0;i<846;i++)
{
    if(trainB[i][0]>countnum&&trainB[i][0]<countnum+0.1)
        stat1++;
}
sum[3]+=stat1;
for(int ii=0;ii<8;ii++)
{
    if(flag[3][ii]==1&&sum[3]>=53+846*ii/8)//53
    {
        printf("B0 8个峰%f\n",countnum);
        flag[3][ii]=0;
    }
}

//printf("group B  dimension 0    %f  to   %f   有%d个\n",countnum,countnum+0.1,stat1);
}
printf("\n");
for(float countnum=-35.0;countnum<10.0;countnum=countnum+0.1)
{
    stat2=0;
    for(int i=0;i<846;i++)
    {
        if(trainB[i][1]>countnum&&trainB[i][1]<countnum+0.1)
            stat2++;
    }
    sum[4]+=stat2;
    for(int ii=0;ii<8;ii++)
    {
        if(flag[4][ii]==1&&sum[4]>=53+846*ii/8)
        {
            printf("B1 8个峰%f\n",countnum);
            flag[4][ii]=0;
        }
    }

    //printf("group B  dimension 1    %f  to   %f   有%d个\n",countnum,countnum+0.1,stat2);
}

printf("\n");
for(float countnum=-35.0;countnum<8.0;countnum=countnum+0.1)
{

```

```

stat3=0;
for(int i=0;i<846;i++)
{
    if(trainB[i][2]>countnum&&trainB[i][2]<countnum+0.1)
        stat3++;
}

sum[5]+=stat3;
for(int ii=0;ii<8;ii++)
{
    if(flag[5][ii]==1&&sum[5]>=53+846*ii/8)//846*0.135=106
    {
        printf("B2 8个峰%f\n",countnum);
        flag[5][ii]=0;
    }
}

//printf("group B  dimension 2    %f  to   %f   有%d个\n",countnum,countnum+0.5,stat3);
}

```

```

/*
char pathname[356]="E:\\USTC\\senior 1\\Signal Statistical Modeling\\train.txt";
ifstream o_file;
o_file.open(pathname);
float i,j,k,l;
o_file.seekg(4,ios::cur);//读指针位置向后4格
o_file>>i;//从文件输入一个数值。
cout<<i<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>j;//从文件输入一个数值。
cout<<j<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>k;//从文件输入一个数值。
cout<<k<<"\n"<<endl;
*/

```

```

//o_file.seekg(1,ios::cur);

//ifstream fin;
//fin.get();
//get成员函数会读取一个字符包括空格 和换行

```



```

o_file.open(pathname);
int Aroll,Broll;
char a1;
o_file.seekg(4,ios::cur);//读指针位置向后4格
for(Aroll=0;Aroll<1045;Aroll++)
{
    o_file>>trainA[Aroll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainA[Aroll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>trainA[Aroll][1];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainA[Aroll][1]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>trainA[Aroll][2];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainA[Aroll][2]<<"\n"<<endl;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;//转到下一行
}
for(Broll=0;Broll<845;Broll++)
{
    o_file>>trainB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>trainB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>trainB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;//转到下一行
}
o_file>>trainB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>trainB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>trainB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;
o_file.close();
}

```



```

//判断某一组数据各维分别属于GMM的哪个峰,用最大似然估计,compare the values of
w1*N(),w2*N(),w3*N(),w4*N()...and get maximum
void get_class(float train_u[3][8],float train_matrix[3][3][8],float train_w[3][8],float train[3],int
labelclass[3])
{
    float reverse_matrix[3][8],value[3][8];//value用来得到各个值，根据最大的值来判断属于谁
    for(int i1=0;i1<Kvalue;i1++)
    {
        reverse_matrix[0][i1]=1.0/train_matrix[0][0][i1];
        reverse_matrix[1][i1]=1.0/train_matrix[1][1][i1];
        reverse_matrix[2][i1]=1.0/train_matrix[2][2][i1];
    }
    for(int dim3=0;dim3<3;dim3++)
        for(int i1=0;i1<Kvalue;i1++)

        {@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@
@应该仔细考虑是否加上w，我认为理论上要加，但是却使得易趋于一个峰
        //经过实验，不能加w

        //value[dim3][i1]=train_w[dim3][i1]*exp(-0.5*((train[dim3]-train_u[dim3][i1])*(train[dim3]-train_u[d
im3][i1])*reverse_matrix[dim3][i1]))/(pow(2*PI,0.5)*pow(train_matrix[dim3][dim3][i1],0.5));

        value[dim3][i1]=exp(-0.5*((train[dim3]-train_u[dim3][i1])*(train[dim3]-train_u[dim3][i1])*reverse_m
atrix[dim3][i1]))/(pow(2*PI,0.5)*pow(train_matrix[dim3][dim3][i1],0.5));
        }
    //别忘了乘以w!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!
    //int q1=0,q2=0,q3=0;
    float max[3];
    for(int dim3=0;dim3<3;dim3++)
    {
        labelclass[dim3]=0;
        max[dim3]=value[dim3][0];
        for(int i1=1;i1<Kvalue;i1++)
        {
            //if(value[dim3][i1]>max[labelclass[dim3]])之前写的，写错了!!!!!!!!!!!!!! 一
            直有错，引以为鉴!!!
            if(value[dim3][i1]>max[dim3])
            {
                labelclass[dim3]=i1;
                max[dim3]=value[dim3][i1];
            }
        }
    }
}

```

```

    }

}

}

```

//函数承接初始的参数u, w, matrix, 以及各数据, 最后得到新的参数, 以及每个数据分别属于GMM中的哪个峰

```

void Kmeans(float train_uA[3][8],float train_matrixA[3][3][8],float train_wA[3][8],float
train_uB[3][8],float train_matrixB[3][3][8],float train_wB[3][8],float trainA[1045][3],float
trainB[846][3],int labelA[1045][3],int labelB[846][3])
{
    float
roll_train_uA[500][3][8],roll_train_matrixA[500][3][3][8],roll_train_uB[500][3][8],roll_train_matrixB[500]
[3][3][8];
    float roll_train_wA[500][3][8],roll_train_wB[500][3][8];
    int matrixclass;
    for(int ai=0;ai<3;ai++)
        for(int aj=0;aj<8;aj++)
        {
            roll_train_uA[0][ai][aj]=train_uA[ai][aj];
            roll_train_uB[0][ai][aj]=train_uB[ai][aj];//K均值算法的初始值
            roll_train_wA[0][ai][aj]=train_wA[ai][aj];
            roll_train_wB[0][ai][aj]=train_wB[ai][aj];
            for(int ak=0;ak<3;ak++)
            {
                roll_train_matrixA[0][ai][ak][aj]=train_matrixA[ai][ak][aj];
                roll_train_matrixB[0][ai][ak][aj]=train_matrixB[ai][ak][aj];
            }
        }
    for(int ai=0;ai<3;ai++)
        for(int aj=0;aj<8;aj++)
        {
            roll_train_matrixA[0][ai][ai][aj]=train_matrixA[ai][ai][aj];//对角线上的值
            roll_train_matrixB[0][ai][ai][aj]=train_matrixB[ai][ai][aj];//对角线上的值
        }//赋初值

    int i=0,j,dataclass[3];//i represent times

```

```

int labelx,labely,labelz;
int countnum_uA[3][8],countnum_uB[3][8];//表示每一类有几个数据
int holddata;
int get_terminal_i;
while(1)
{
    printf("第%d次迭代\n",i+1);
    //roll1[i+1][0]=0;roll1[i+1][1]=0;roll1[i+1][2]=-1;
    //roll2[i+1][0]=0;roll2[i+1][1]=0;roll2[i+1][2]=-1;
    for(int counti=0;counti<3;counti++)
        for(int countj=0;countj<8;countj++)
        {
            countnum_uA[counti][countj]=0;
            countnum_uB[counti][countj]=0;
        }
    //初始化为0

    roll_train_uA[i+1][0][0]=0.0;roll_train_uA[i+1][0][1]=0.0;roll_train_uA[i+1][0][2]=0.0;roll_train_uA[
i+1][0][3]=0.0;roll_train_uA[i+1][0][4]=0.0;roll_train_uA[i+1][0][5]=0.0;roll_train_uA[i+1][0][6]=0.0;roll_
train_uA[i+1][0][7]=0.0;

    roll_train_uA[i+1][1][0]=0.0;roll_train_uA[i+1][1][1]=0.0;roll_train_uA[i+1][1][2]=0.0;roll_train_uA[
i+1][1][3]=0.0;roll_train_uA[i+1][1][4]=0.0;roll_train_uA[i+1][1][5]=0.0;roll_train_uA[i+1][1][6]=0.0;roll_
train_uA[i+1][1][7]=0.0;

    roll_train_uA[i+1][2][0]=0.0;roll_train_uA[i+1][2][1]=0.0;roll_train_uA[i+1][2][2]=0.0;roll_train_uA[
i+1][2][3]=0.0;roll_train_uA[i+1][2][4]=0.0;roll_train_uA[i+1][2][5]=0.0;roll_train_uA[i+1][2][6]=0.0;roll_
train_uA[i+1][2][7]=0.0;

    roll_train_uB[i+1][0][0]=0.0;roll_train_uB[i+1][0][1]=0.0;roll_train_uB[i+1][0][2]=0.0;roll_train_uB[i
+1][0][3]=0.0;roll_train_uB[i+1][0][4]=0.0;roll_train_uB[i+1][0][5]=0.0;roll_train_uB[i+1][0][6]=0.0;roll_t
rain_uB[i+1][0][7]=0.0;

    roll_train_uB[i+1][1][0]=0.0;roll_train_uB[i+1][1][1]=0.0;roll_train_uB[i+1][1][2]=0.0;roll_train_uB[i
+1][1][3]=0.0;roll_train_uB[i+1][1][4]=0.0;roll_train_uB[i+1][1][5]=0.0;roll_train_uB[i+1][1][6]=0.0;roll_t
rain_uB[i+1][1][7]=0.0;

    roll_train_uB[i+1][2][0]=0.0;roll_train_uB[i+1][2][1]=0.0;roll_train_uB[i+1][2][2]=0.0;roll_train_uB[i
+1][2][3]=0.0;roll_train_uB[i+1][2][4]=0.0;roll_train_uB[i+1][2][5]=0.0;roll_train_uB[i+1][2][6]=0.0;roll_t
rain_uB[i+1][2][7]=0.0;

```

```
//roll_train_wA[i+1][3][8]可以不赋初值
//roll_train_wA[i+1][3][8]
```

```
for(int dividei=0;dividei<3;dividei++)//matrix初始化为0
    for(int wt=0;wt<Kvalue;wt++)
    {
        roll_train_matrixA[i+1][dividei][dividei][wt]=0.0;
        roll_train_matrixB[i+1][dividei][dividei][wt]=0.0;
    }
```

```
////////////////////////////////////
```

```
cout<<"begin to calculate A\n";
for(j=0;j<1045;j++)//处理不同数据
{
```

```
    //if(get_distance(sample[j],roll1[i])<=get_distance(sample[j],roll2[i]))
    get_class(roll_train_uA[i],roll_train_matrixA[i],roll_train_wA[i],trainA[j],labelA[j]);//判断
```

三个维度各应该属于哪一类,赋到labelA[j][3]中

```
    labelx=labelA[j][0];//第一维的属于哪一类峰
    labely=labelA[j][1];
    labelz=labelA[j][2];
    countnum_uA[0][labelx]++;
    countnum_uA[1][labely]++;
    countnum_uA[2][labelz]++;
    //roll1[i+1][0]+=sample[j][0];
    //roll1[i+1][1]+=sample[j][1];
    roll_train_uA[i+1][0][labelx]+=trainA[j][0];
    roll_train_uA[i+1][1][labely]+=trainA[j][1];
    roll_train_uA[i+1][2][labelz]+=trainA[j][2];
```

```
    }
    //计算新的聚合中心
    //num_of1=get_num_of1(sample);
    //num_of2=20-num_of1;
    //roll1[i+1][0]=roll1[i+1][0]/num_of1;
    //roll2[i+1][0]=roll2[i+1][0]/num_of2;
    //roll1[i+1][1]=roll1[i+1][1]/num_of1;
    //roll2[i+1][1]=roll2[i+1][1]/num_of2;//新的类中心
```

```

cout<<"begin to get uA\n";

for(int dividei=0;dividei<3;dividei++)//得到新的迭代的u
    for(int dividej=0;dividej<Kvalue;dividej++)
    {
        if(countnum_uA[dividei][dividej]!=0)

roll_train_uA[i+1][dividei][dividej]=roll_train_uA[i+1][dividei][dividej]/countnum_uA[dividei][divi
ej];

        else {
            roll_train_uA[i+1][dividei][dividej]=roll_train_uA[i][dividei][dividej];
            printf("没被分到类!\n");}
    }
for(int hhhi=0;hhhi<1045;hhhi++)//得到矩阵matrix
    for(int dividei=0;dividei<3;dividei++)//得到新的迭代的matrix
    {

matrixclass=labelA[hhhi][dividei];//@ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @
@ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @ @

roll_train_matrixA[i+1][dividei][dividei][matrixclass]+=(trainA[hhhi][dividei]-roll_train_uA[i+1][divi
dei][matrixclass])*(trainA[hhhi][dividei]-roll_train_uA[i+1][dividei][matrixclass]);
    }

for(int dim3=0;dim3<3;dim3++)//得到矩阵matrix
    for(int divsummat=0;divsummat<Kvalue;divsummat++)
    {
        holddata=countnum_uA[dim3][divsummat];
        if(holddata>0)

roll_train_matrixA[i+1][dim3][dim3][divsummat]=roll_train_matrixA[i+1][dim3][dim3][divsummat]/
holddata;
    }

for(int dim3=0;dim3<3;dim3++)//得到w
    for(int divsummat=0;divsummat<Kvalue;divsummat++)
    {
        holddata=countnum_uA[dim3][divsummat];
        if(holddata>0)
            roll_train_wA[i+1][dim3][divsummat]=holddata/1045.0;
        else roll_train_wA[i+1][dim3][divsummat]=0.0;
    }

```

```
}
```

```
////////////////////////////////////中
```

```
for(j=0;j<846;j++)//处理不同数据
{
    //if(get_distance(sample[j],roll1[i])<=get_distance(sample[j],roll2[i]))
    get_class(roll_train_uB[i],roll_train_matrixB[i],roll_train_wB[i],trainB[j],labelB[j]);//判断
    三个维度各应该属于哪一类,赋到labelB[j][3]中
```

```
    labelx=labelB[j][0];//第一维的属于哪一类峰
    labely=labelB[j][1];
    labelz=labelB[j][2];
    countnum_uB[0][labelx]++;
    countnum_uB[1][labely]++;
    countnum_uB[2][labelz]++;
    //roll1[i+1][0]+=sample[j][0];
    //roll1[i+1][1]+=sample[j][1];
    roll_train_uB[i+1][0][labelx]+=trainB[j][0];
    roll_train_uB[i+1][1][labely]+=trainB[j][1];
    roll_train_uB[i+1][2][labelz]+=trainB[j][2];
```

```
}
//计算新的聚合中心
//num_of1=get_num_of1(sample);
//num_of2=20-num_of1;
//roll1[i+1][0]=roll1[i+1][0]/num_of1;
//roll2[i+1][0]=roll2[i+1][0]/num_of2;
//roll1[i+1][1]=roll1[i+1][1]/num_of1;
//roll2[i+1][1]=roll2[i+1][1]/num_of2;//新的类中心
```

```
for(int dividei=0;dividei<3;dividei++)//得到新的迭代的u
    for(int dividej=0;dividej<Kvalue;dividej++)
    {
        if(countnum_uB[dividei][dividej]!=0)
```

```

roll_train_uB[i+1][dividei][dividej]=roll_train_uB[i+1][dividei][dividej]/countnum_uB[dividei][divide
j];

        else {
            printf("wrong!\n");
            printf("wrong!\n");}
    }
    for(int hhhi=0;hhhi<846;hhhi++)//得到矩阵matrix
        for(int dividei=0;dividei<3;dividei++)//得到新的迭代的matrix
        {
            matrixclass=labelB[hhhi][dividei];

            roll_train_matrixB[i+1][dividei][dividei][matrixclass]+=(trainB[hhhi][dividei]-roll_train_uB[i+1][divi
dei][matrixclass])*(trainB[hhhi][dividei]-roll_train_uB[i+1][dividei][matrixclass]);
        }
    //w,    class B
    for(int dim3=0;dim3<3;dim3++)//得到矩阵matrix
        for(int divsummat=0;divsummat<Kvalue;divsummat++)
        {
            holddata=countnum_uB[dim3][divsummat];
            if(holddata>0)

            roll_train_matrixB[i+1][dim3][dim3][divsummat]=roll_train_matrixB[i+1][dim3][dim3][divsummat]/h
olddata;
        }

    for(int dim3=0;dim3<3;dim3++)//得到w
        for(int divsummat=0;divsummat<Kvalue;divsummat++)
        {
            holddata=countnum_uB[dim3][divsummat];
            roll_train_wB[i+1][dim3][divsummat]=holddata/846.0;
        }

    //////////////////////////////////////

```

```

        //printf("类中心， 分别为\n(%f,%f),
        (%f,%f)\n",roll1[i+1][0],roll1[i+1][1],roll2[i+1][0],roll2[i+1][1]);
        for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
            for(int printcenterj=0;printcenterj<Kvalue;printcenterj++)
            {
                printf("A第%d维， 第%d个峰， 类中心， u为%f
                ",printcenteri,printcenterj,roll_train_uA[i+1][printcenteri][printcenterj]);
                printf("矩阵为%f
                ",roll_train_matrixA[i+1][printcenteri][printcenteri][printcenterj]);
                printf("w为%f\n",roll_train_wA[i+1][printcenteri][printcenterj]);

            }

        for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
            for(int printcenterj=0;printcenterj<Kvalue;printcenterj++)
            {
                printf("B第%d维， 第%d个峰， 类中心， u为%f
                ",printcenteri,printcenterj,roll_train_uB[i+1][printcenteri][printcenterj]);
                printf("矩阵为%f
                ",roll_train_matrixB[i+1][printcenteri][printcenteri][printcenterj]);
                printf("w为%f\n",roll_train_wB[i+1][printcenteri][printcenterj]);

            }

        int whetherbreak=1;
        //float
        roll_train_uA[500][3][8],roll_train_matrixA[500][3][3][8],roll_train_uB[500][3][8],roll_train_matrixB[500]
        [3][3][8];
        //float roll_train_wA[500][3][8],roll_train_wB[500][3][8];

        for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
            for(int printcenterj=0;printcenterj<Kvalue;printcenterj++)
            {

                if(roll_train_uA[i][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_uA[i+1][printcenteri][printcenterj])

```



```

        {
            whetherbreak=0;
        }

        if(roll_train_matrixA[i][printcenteri][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_matrixA[i+1][printcenteri][
printcenteri][printcenterj])
        {
            whetherbreak=0;
        }

        if(roll_train_uB[i][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_uB[i+1][printcenteri][printcenterj])
        {
            whetherbreak=0;
        }

        if(roll_train_matrixB[i][printcenteri][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_matrixB[i+1][printcenteri][
printcenteri][printcenterj])
        {
            whetherbreak=0;
        }

        if(roll_train_wA[i][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_wA[i+1][printcenteri][printcenterj])
        {
            whetherbreak=0;
        }

        if(roll_train_wB[i][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_wB[i+1][printcenteri][printcenterj])
        {
            whetherbreak=0;
        }
    }

    if(whetherbreak==1)
    {
        printf("已经找到聚类中心\n");
        get_terminal_i=i+1;
        break;
    }
    if(i>=40)
    {
        printf("迭代次数达到500次，停止迭代\n");
        for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
            for(int printcenterj=0;printcenterj<Kvalue;printcenterj++)
                printf("A第%d维，第%d个峰，类中心，u

```

```

为%f\n",printcenteri,printcenterj,roll_train_uA[i+1][printcenteri][printcenterj]);

        for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
            for(int printcenterj=0;printcenterj<Kvalue;printcenterj++)
                printf("B第%d维，第%d个峰，类中心，u
为%f\n",printcenteri,printcenterj,roll_train_uB[i+1][printcenteri][printcenterj]);
        get_terminal_i=i+1;
        break;
    }
    i++;
}

for(int ai=0;ai<3;ai++)
    for(int aj=0;aj<8;aj++)
    {
        train_uA[ai][aj]=roll_train_uA[get_terminal_i][ai][aj];
        train_uB[ai][aj]=roll_train_uB[get_terminal_i][ai][aj];//K均值算法的初始值
        train_wA[ai][aj]=roll_train_wA[get_terminal_i][ai][aj];
        train_wB[ai][aj]=roll_train_wB[get_terminal_i][ai][aj];
        for(int ak=0;ak<3;ak++)
        {
            train_matrixA[ai][ak][aj]=roll_train_matrixA[get_terminal_i][ai][ak][aj];
            train_matrixB[ai][ak][aj]=roll_train_matrixB[get_terminal_i][ai][ak][aj];
        }
    }

}

void judge(float train_uA[3][8],float train_matrixA[3][3][8],float train_wA[3][8],float train_uB[3][8],float
train_matrixB[3][3][8],float train_wB[3][8]);

float p_in_EM(int k,float X,float train_u[8],float matrix[8],float train_w[8])
{
    float sum=0.0,numerator=0.0;
    for(int ii=0;ii<Kvalue;ii++)
        sum+=train_w[ii]*exp(-0.5*(X-train_u[ii])*(X-train_u[ii])/matrix[ii])/(pow(2*PI,0.5)*matrix[ii]);
    numerator=train_w[k]*exp(-0.5*(X-train_u[k])*(X-train_u[k])/matrix[k])/(pow(2*PI,0.5)*matrix[k]);
    numerator=numerator/sum;
    //cout<<"p   "<<k<<"  的值为"<<numerator<<"\n";
    return numerator;
}

```

```

void EM_algorithm(float train_uA[3][8],float train_matrixA[3][3][8],float train_wA[3][8],float
train_uB[3][8],float train_matrixB[3][3][8],float train_wB[3][8],float trainA[1045][3],float trainB[846][3])
{
    int get_terminal_i;
    float
roll_train_uA[500][3][8],roll_train_matrixA[500][3][3][8],roll_train_uB[500][3][8],roll_train_matrixB[500]
[3][3][8];
    float roll_train_wA[500][3][8],roll_train_wB[500][3][8];
    int matrixclass;
    for(int ai=0;ai<3;ai++)
        for(int aj=0;aj<8;aj++)
        {
            roll_train_uA[0][ai][aj]=train_uA[ai][aj];
            roll_train_uB[0][ai][aj]=train_uB[ai][aj];//K均值算法的初始值
            roll_train_wA[0][ai][aj]=train_wA[ai][aj];
            roll_train_wB[0][ai][aj]=train_wB[ai][aj];
            for(int ak=0;ak<3;ak++)
            {
                roll_train_matrixA[0][ai][ak][aj]=train_matrixA[ai][ak][aj];
                roll_train_matrixB[0][ai][ak][aj]=train_matrixB[ai][ak][aj];
            }
        }
    //cout<<roll_train_wB[0][1][0]<<"\n";
    //cout<<roll_train_uB[0][1][0]<<"\n";
    //cout<<roll_train_matrixA[0][2][2][0]<<"\n";
    for(int ai=0;ai<3;ai++)
        for(int aj=0;aj<8;aj++)
        {
            roll_train_matrixA[0][ai][ai][aj]=train_matrixA[ai][ai][aj];//对角线上的值
            roll_train_matrixB[0][ai][ai][aj]=train_matrixB[ai][ai][aj];//对角线上的值
        }//赋初值

    int i=0,j,dataclass[3];//i represent times

    int labelx,labely,labelz;
    int holddata;

    while(1)
    {

```

```

printf("第%d次迭代\n",i+1);
//roll1[i+1][0]=0;roll1[i+1][1]=0;roll1[i+1][2]=-1;
//roll2[i+1][0]=0;roll2[i+1][1]=0;roll2[i+1][2]=-1;

//初始化为0

//以下

roll_train_uA[i+1][0][0]=0.0;roll_train_uA[i+1][0][1]=0.0;roll_train_uA[i+1][0][2]=0.0;roll_train_uA[
i+1][0][3]=0.0;roll_train_uA[i+1][0][4]=0.0;roll_train_uA[i+1][0][5]=0.0;roll_train_uA[i+1][0][6]=0.0;roll_
train_uA[i+1][0][7]=0.0;

roll_train_uA[i+1][1][0]=0.0;roll_train_uA[i+1][1][1]=0.0;roll_train_uA[i+1][1][2]=0.0;roll_train_uA[
i+1][1][3]=0.0;roll_train_uA[i+1][1][4]=0.0;roll_train_uA[i+1][1][5]=0.0;roll_train_uA[i+1][1][6]=0.0;roll_
train_uA[i+1][1][7]=0.0;

roll_train_uA[i+1][2][0]=0.0;roll_train_uA[i+1][2][1]=0.0;roll_train_uA[i+1][2][2]=0.0;roll_train_uA[
i+1][2][3]=0.0;roll_train_uA[i+1][2][4]=0.0;roll_train_uA[i+1][2][5]=0.0;roll_train_uA[i+1][2][6]=0.0;roll_
train_uA[i+1][2][7]=0.0;

roll_train_uB[i+1][0][0]=0.0;roll_train_uB[i+1][0][1]=0.0;roll_train_uB[i+1][0][2]=0.0;roll_train_uB[i
+1][0][3]=0.0;roll_train_uB[i+1][0][4]=0.0;roll_train_uB[i+1][0][5]=0.0;roll_train_uB[i+1][0][6]=0.0;roll_t
rain_uB[i+1][0][7]=0.0;

roll_train_uB[i+1][1][0]=0.0;roll_train_uB[i+1][1][1]=0.0;roll_train_uB[i+1][1][2]=0.0;roll_train_uB[i
+1][1][3]=0.0;roll_train_uB[i+1][1][4]=0.0;roll_train_uB[i+1][1][5]=0.0;roll_train_uB[i+1][1][6]=0.0;roll_t
rain_uB[i+1][1][7]=0.0;

roll_train_uB[i+1][2][0]=0.0;roll_train_uB[i+1][2][1]=0.0;roll_train_uB[i+1][2][2]=0.0;roll_train_uB[i
+1][2][3]=0.0;roll_train_uB[i+1][2][4]=0.0;roll_train_uB[i+1][2][5]=0.0;roll_train_uB[i+1][2][6]=0.0;roll_t
rain_uB[i+1][2][7]=0.0;

for(int dividei=0;dividei<3;dividei++)//matrix初始化为0
    for(int wt=0;wt<Kvalue;wt++)
    {
        roll_train_matrixA[i+1][dividei][dividei][wt]=0.0;
        roll_train_matrixB[i+1][dividei][dividei][wt]=0.0;
    }

```

[illegible]

```

roll_train_uA[i+1][first3][firstk]=roll_train_uA[i+1][first3][firstk]/sum_p_of_kA[i][first3][firstk];
    }

    //下面开始求matrix
    for(int first3=0;first3<3;first3++)
        for(int firstk=0;firstk<Kvalue;firstk++)
        {
            for(int cali=0;cali<1045;cali++)
            {

                roll_train_matrixA[i+1][first3][first3][firstk]+=(trainA[cali][first3]-roll_train_uA[i][first3][firstk])*(trainA[cali][first3]-roll_train_uA[i][first3][firstk])*p_in_EM(firstk,trainA[cali][first3],roll_train_uA[i][first3],roll_train_matrixA[i][first3][first3],roll_train_wA[i][first3]);
                //按定义
            }

            roll_train_matrixA[i+1][first3][first3][firstk]=roll_train_matrixA[i+1][first3][first3][firstk]/sum_p_of_kA[i][first3][firstk];
        }

    //下面开始求w
    for(int first3=0;first3<3;first3++)
        for(int firstk=0;firstk<Kvalue;firstk++)
        {
            roll_train_wA[i+1][first3][firstk]=sum_p_of_kA[i][first3][firstk]/1045.0;
        }

    //////////////////////////////////////

    cout<<"begin to calculate B\n";

    /*
    float sum_p_of_kA[500][3][8],sum_p_of_kB[500][3][8];//算u，matrix，w都需要用到的这个数据,先算好
    for(int first3=0;first3<3;first3++)
        for(int firstk=0;firstk<Kvalue;firstk++)

```

```

        {
            sum_p_of_kA[i][3][8]=0;
            sum_p_of_kB[i][3][8]=0;//全代码都要注意是i还是i+1(要算的是i, 已知的是
i+1)@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@
@@@@@@@@@@@@@@@@@@@@
        }
    */
    for(int first3=0;first3<3;first3++)
        for(int firstk=0;firstk<Kvalue;firstk++)
            for(int cali=0;cali<846;cali++)

                sum_p_of_kB[i][first3][firstk]+=p_in_EM(firstk,trainB[cali][first3],roll_train_uB[i][first3],roll_train_
matrixB[i][first3][first3],roll_train_wB[i][first3]);

    //下面开始求B的下一迭代u
    for(int first3=0;first3<3;first3++)
        for(int firstk=0;firstk<Kvalue;firstk++)
        {
            for(int cali=0;cali<846;cali++)
            {

                roll_train_uB[i+1][first3][firstk]+=trainB[cali][first3]*p_in_EM(firstk,trainB[cali][first3],roll_train_uB
[i][first3],roll_train_matrixB[i][first3][first3],roll_train_wB[i][first3]);

            }

            roll_train_uB[i+1][first3][firstk]=roll_train_uB[i+1][first3][firstk]/sum_p_of_kB[i][first3][firstk];
        }

    //下面开始求B matrix
    for(int first3=0;first3<3;first3++)
        for(int firstk=0;firstk<Kvalue;firstk++)
        {
            for(int cali=0;cali<846;cali++)
            {

                roll_train_matrixB[i+1][first3][first3][firstk]+=(trainB[cali][first3]-roll_train_uB[i][first3][firstk])*(trai
nB[cali][first3]-roll_train_uB[i][first3][firstk])*p_in_EM(firstk,trainB[cali][first3],roll_train_uB[i][first3],rol
l_train_matrixB[i][first3][first3],roll_train_wB[i][first3]);
                //按定义
            }

            roll_train_matrixB[i+1][first3][first3][firstk]=roll_train_matrixB[i+1][first3][first3][firstk]/sum_p_of_

```

```

kB[i][first3][firstk];
    }

    //下面开始求B w
    for(int first3=0;first3<3;first3++)
        for(int firstk=0;firstk<Kvalue;firstk++)
        {
            roll_train_wB[i+1][first3][firstk]=sum_p_of_kB[i][first3][firstk]/846.0;
        }

    //*****

    //printf("类中心， 分别为\n(%f,%f),
    (%f,%f)\n",roll1[i+1][0],roll1[i+1][1],roll2[i+1][0],roll2[i+1][1]);
    for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
        for(int printcenterj=0;printcenterj<Kvalue;printcenterj++)
        {
            printf("EM A第%d维， 第%d个峰， u为%f
            ",printcenteri,printcenterj,roll_train_uA[i+1][printcenteri][printcenterj]);
            printf("矩阵为%f
            ",roll_train_matrixA[i+1][printcenteri][printcenteri][printcenterj]);
            printf("w为%f\n",roll_train_wA[i+1][printcenteri][printcenterj]);

        }
    for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
        for(int printcenterj=0;printcenterj<Kvalue;printcenterj++)
        {
            printf("EM B第%d维， 第%d个峰， u为%f
            ",printcenteri,printcenterj,roll_train_uB[i+1][printcenteri][printcenterj]);
            printf("矩阵为%f
            ",roll_train_matrixB[i+1][printcenteri][printcenteri][printcenterj]);
            printf("w为%f\n",roll_train_wB[i+1][printcenteri][printcenterj]);

        }

    get_accuracy_flag=0;
    //test accuracy

    //get_accuracy=judge(roll_train_uA[i+1],roll_train_matrixA[i+1],roll_train_wA[i+1],roll_train_uB[i+1]

```



```

],roll_train_matrixB[i+1],roll_train_wB[i+1]);

judge(roll_train_uA[i+1],roll_train_matrixA[i+1],roll_train_wA[i+1],roll_train_uB[i+1],roll_train_mat
rixB[i+1],roll_train_wB[i+1]);
    if(get_accuracy_flag==1)
    {
        best_times=i+1;
    }
    get_accuracy_flag=0;


    int whetherbreak=1;
    //float
roll_train_uA[500][3][8],roll_train_matrixA[500][3][3][8],roll_train_uB[500][3][8],roll_train_matrixB[500]
[3][3][8];
    //float roll_train_wA[500][3][8],roll_train_wB[500][3][8];

    for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
        for(int printcenterj=0;printcenterj<Kvalue;printcenterj++)
        {

            if(roll_train_uA[i][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_uA[i+1][printcenteri][printcenterj])
            {
                whetherbreak=0;
            }

            if(roll_train_matrixA[i][printcenteri][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_matrixA[i+1][printcenteri][
printcenteri][printcenterj])
            {
                whetherbreak=0;
            }

            if(roll_train_uB[i][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_uB[i+1][printcenteri][printcenterj])
            {
                whetherbreak=0;
            }

            if(roll_train_matrixB[i][printcenteri][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_matrixB[i+1][printcenteri][
printcenteri][printcenterj])
            {
                whetherbreak=0;
            }

```

```

    }

    if(roll_train_wA[i][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_wA[i+1][printcenteri][printcenterj])
    {
        whetherbreak=0;
    }

    if(roll_train_wB[i][printcenteri][printcenterj]!=roll_train_wB[i+1][printcenteri][printcenterj])
    {
        whetherbreak=0;
    }
}

if(whetherbreak==1)
{
    printf("已经找到类中心\n");
    get_terminal_i=i+1;
    break;
}
if(i>=11)
{
    printf("迭代次数达到限制，停止迭代\n");
    /*
    for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
        for(int printcenterj=0;printcenterj<Kvalue;printcenterj++)
            printf("EM A第%d维，第%d个峰，类中心，u
为%f\n",printcenteri,printcenterj,roll_train_uA[i+1][printcenteri][printcenterj]);

    for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
        for(int printcenterj=0;printcenterj<Kvalue;printcenterj++)
            printf("EM B第%d维，第%d个峰，类中心，u
为%f\n",printcenteri,printcenterj,roll_train_uB[i+1][printcenteri][printcenterj]);

    */
    get_terminal_i=i+1;
    break;
}
i++;
}

for(int ai=0;ai<3;ai++)
    for(int aj=0;aj<8;aj++)
    {
        train_uA[ai][aj]=roll_train_uA[get_terminal_i][ai][aj];
    }
}

```

```

        train_uB[ai][aj]=roll_train_uB[get_terminal_i][ai][aj];//K均值算法的初始值
        train_wA[ai][aj]=roll_train_wA[get_terminal_i][ai][aj];
        train_wB[ai][aj]=roll_train_wB[get_terminal_i][ai][aj];
for(int ak=0;ak<3;ak++)
    {
        train_matrixA[ai][ak][aj]=roll_train_matrixA[get_terminal_i][ai][ak][aj];
        train_matrixB[ai][ak][aj]=roll_train_matrixB[get_terminal_i][ai][ak][aj];
    }
}

}

//float train_uA[3][8],float train_matrixA[3][3][8],float train_wA[3][8],float train_uB[3][8],float
train_matrixB[3][3][8],float train_wB[3][8],float trainA[1045][3],float trainB[846][3]

//void judge(float train_uA[3],float train_matrixA[3][3],float train_uB[3],float train_matrixB[3][3])//判断某
个数据属于哪一类
void judge(float train_uA[3][8],float train_matrixA[3][3][8],float train_wA[3][8],float train_uB[3][8],float
train_matrixB[3][3][8],float train_wB[3][8])
{
    float testA[470][3],testB[360][3];
    float right=0.0;float sum=0.0;
    char pathtestname[256]="E:\\USTC\\senior 1\\Signal Statistical Modeling\\test.txt";
    ifstream o_file;
    o_file.open(pathtestname);
    int Aroll,Broll;
    char a1;
    o_file.seekg(4,ios::cur);//读指针位置向后4格
    float Areverse_matrix[3][8],Breverse_matrix[3][8],valueA[3],valueB[3],total_valueA,total_valueB;
    for(int accuracyt=0;accuracyt<Kvalue;accuracyt++)
    {
        Areverse_matrix[0][accuracyt]=1.0/train_matrixA[0][0][accuracyt];
        Areverse_matrix[1][accuracyt]=1.0/train_matrixA[1][1][accuracyt];
        Areverse_matrix[2][accuracyt]=1.0/train_matrixA[2][2][accuracyt];
        Breverse_matrix[0][accuracyt]=1.0/train_matrixB[0][0][accuracyt];
        Breverse_matrix[1][accuracyt]=1.0/train_matrixB[1][1][accuracyt];
        Breverse_matrix[2][accuracyt]=1.0/train_matrixB[2][2][accuracyt];
    }
    for(Aroll=0;Aroll<470;Aroll++)
    {
        o_file>>testA[Aroll][0];//从文件输入一个数值。

```

```

//cout<<trainA[Aroll][0]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>testA[Aroll][1];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainA[Aroll][1]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>testA[Aroll][2];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainA[Aroll][2]<<"\n"<<endl;
valueA[0]=0.0;valueA[1]=0.0;valueA[2]=0.0;
valueB[0]=0.0;valueB[1]=0.0;valueB[2]=0.0;
for(int accdim3=0;accdim3<3;accdim3++)
    for(int accuracyk=0;accuracyk<Kvalue;accuracyk++)
    {

        valueA[accdim3]+=train_wA[accdim3][accuracyk]*exp(-0.5*((testA[Aroll][accdim3]-train_uA[accdi
m3][accuracyk])*(testA[Aroll][accdim3]-train_uA[accdim3][accuracyk])*Areverse_matrix[accdim3][accura
cyk]))/(pow(2*PI*train_matrixA[accdim3][accdim3][accuracyk],0.5));

        valueB[accdim3]+=train_wB[accdim3][accuracyk]*exp(-0.5*((testA[Aroll][accdim3]-train_uB[accdi
m3][accuracyk])*(testA[Aroll][accdim3]-train_uB[accdim3][accuracyk])*Breverse_matrix[accdim3][accura
cyk]))/(pow(2*PI*train_matrixB[accdim3][accdim3][accuracyk],0.5));

    }
    total_valueA=valueA[0]*valueA[1]*valueA[2];
    total_valueB=valueB[0]*valueB[1]*valueB[2];
    sum=sum+1.0;
    if(total_valueA>total_valueB)
        right=right+1.0;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;//转到下一行
}
for(Broll=0;Broll<359;Broll++)
{
    o_file>>testB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>testB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>testB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;

```

```

valueA[0]=0.0;valueA[1]=0.0;valueA[2]=0.0;
valueB[0]=0.0;valueB[1]=0.0;valueB[2]=0.0;
for(int accdim3=0;accdim3<3;accdim3++)
    for(int accuracyk=0;accuracyk<Kvalue;accuracyk++)
    {

        valueA[accdim3]+=train_wA[accdim3][accuracyk]*exp(-0.5*((testB[Broll][accdim3]-train_uA[accdim3][accuracyk])*(testB[Broll][accdim3]-train_uA[accdim3][accuracyk])*Areverse_matrix[accdim3][accuracyk]))/(pow(2*PI*train_matrixA[accdim3][accdim3][accuracyk],0.5));

        valueB[accdim3]+=train_wB[accdim3][accuracyk]*exp(-0.5*((testB[Broll][accdim3]-train_uB[accdim3][accuracyk])*(testB[Broll][accdim3]-train_uB[accdim3][accuracyk])*Breverse_matrix[accdim3][accuracyk]))/(pow(2*PI*train_matrixB[accdim3][accdim3][accuracyk],0.5));
    }

    total_valueA=valueA[0]*valueA[1]*valueA[2];
    total_valueB=valueB[0]*valueB[1]*valueB[2];
    sum=sum+1.0;
    if(total_valueA<=total_valueB)
        right=right+1.0;

    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;//转到下一行
}
o_file>>testB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>testB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>testB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;
valueA[0]=0.0;valueA[1]=0.0;valueA[2]=0.0;
valueB[0]=0.0;valueB[1]=0.0;valueB[2]=0.0;
for(int accdim3=0;accdim3<3;accdim3++)
    for(int accuracyk=0;accuracyk<Kvalue;accuracyk++)
    {

        valueA[accdim3]+=train_wA[accdim3][accuracyk]*exp(-0.5*((testB[Broll][accdim3]-train_uA[accdim3][accuracyk])*(testB[Broll][accdim3]-train_uA[accdim3][accuracyk])*Areverse_matrix[accdim3][accuracyk]))/(pow(2*PI*train_matrixA[accdim3][accdim3][accuracyk],0.5));

        valueB[accdim3]+=train_wB[accdim3][accuracyk]*exp(-0.5*((testB[Broll][accdim3]-train_uB[accdim3][accuracyk])*(testB[Broll][accdim3]-train_uB[accdim3][accuracyk])*Breverse_matrix[accdim3][accuracyk]))/(pow(2*PI*train_matrixB[accdim3][accdim3][accuracyk],0.5));
    }

```

```
3][accuracyk])*(testB[Broll][accdim3]-train_uB[accdim3][accuracyk])*Breverse_matrix[accdim3][accuracyk]))/(pow(2*PI*train_matrixB[accdim3][accdim3][accuracyk],0.5));
```

```
    }
    total_valueA=valueA[0]*valueA[1]*valueA[2];
    total_valueB=valueB[0]*valueB[1]*valueB[2];
    sum=sum+1.0;
    if(total_valueA<=total_valueB)
        right=right+1.0;
```

```
float accuracy=right/sum;
if(accuracy>best_accuracy)
{
    get_accuracy_flag=1;
    best_accuracy=accuracy;
}
```

```
cout<<"用测试数据进行检测\n共有"<<sum<<"个，有"<<right<<"个正确\n精确度为"
<<accuracy<<"\n";
o_file.close();
}
```

```
int _tmain(int argc, _TCHAR* argv[])
{
    //先K均值算法，得到初始值
    float trainA[1045][3],trainB[846][3];//A有1045行数据，B有846行数据
    load_train_data(trainA,trainB);//把数据读到数组里
    float
train_uA[3][8],train_matrixA[3][3][8],train_uB[3][8],train_matrixB[3][3][8],train_wA[3][8],train_wB[3][8];
    for(int i=0;i<3;i++)
        for(int j=0;j<8;j++)
        {
            train_uA[i][j]=-10.0+i;
            train_uB[i][j]=-13.0+i;//K均值算法的初始值
            train_wA[i][j]=1.0/Kvalue;
            train_wB[i][j]=1.0/Kvalue;
            for(int k=0;k<3;k++)
            {
                train_matrixA[i][k][j]=0.0;
                train_matrixB[i][k][j]=0.0;
            }
        }
}
```

```

/*
// 2个 峰时用
train_uA[0][0]=-20.0;train_uA[0][1]=0.0;train_uA[0][2]=-18.0;train_uA[0][3]=-2.0;train_uA[0][4]=-1
6.0;train_uA[0][5]=-4.0;train_uA[0][6]=-14.0;train_uA[0][7]=-6.0;
train_uA[1][0]=-4.0;train_uA[1][1]=-3.0;train_uA[1][2]=-5.0;train_uA[1][3]=-2.0;train_uA[1][4]=-6.0
;train_uA[1][5]=-1.0;train_uA[1][6]=-7.0;train_uA[1][7]=0.0;
train_uA[2][0]=-9.0;train_uA[2][1]=-8.0;train_uA[2][2]=-7.0;train_uA[2][3]=-10.0;train_uA[2][4]=-1
1.0;train_uA[2][5]=-6.0;train_uA[2][6]=-12.0;train_uA[2][7]=-5.0;

train_uB[0][0]=-23.0;train_uB[0][1]=-3.0;train_uB[0][2]=-21.0;train_uB[0][3]=-5.0;train_uB[0][4]=-1
9.0;train_uB[0][5]=-7.0;train_uB[0][6]=-17.0;train_uB[0][7]=-9.0;
train_uB[1][0]=-4.0;train_uB[1][1]=-3.0;train_uB[1][2]=-5.0;train_uB[1][3]=-2.0;train_uB[1][4]=-6.0;
train_uB[1][5]=-1.0;train_uB[1][6]=-7.0;train_uB[1][7]=0.0;
train_uB[2][0]=-5.0;train_uB[2][1]=-4.0;train_uB[2][2]=-3.0;train_uB[2][3]=-6.0;train_uB[2][4]=-7.0;
train_uB[2][5]=-2.0;train_uB[2][6]=-8.0;train_uB[2][7]=-1.0;
*/
/*

//4,2个峰时用

train_uA[0][0]=-13.5;train_uA[0][1]=-7.5;train_uA[0][2]=-10.0;train_uA[0][3]=-11.5;train_uA[0][4]=-
16.0;train_uA[0][5]=-4.0;train_uA[0][6]=-14.0;train_uA[0][7]=-6.0;
train_uA[1][0]=-10.5;train_uA[1][1]=0.5;train_uA[1][2]=-4.0;train_uA[1][3]=-2.0;train_uA[1][4]=-6.0
;train_uA[1][5]=-1.0;train_uA[1][6]=-7.0;train_uA[1][7]=0.0;
train_uA[2][0]=-16.5;train_uA[2][1]=-2.5;train_uA[2][2]=-10.0;train_uA[2][3]=-5.0;train_uA[2][4]=-
11.0;train_uA[2][5]=-6.0;train_uA[2][6]=-12.0;train_uA[2][7]=-5.0;

train_uB[0][0]=-18.0;train_uB[0][1]=-9.0;train_uB[0][2]=-15.0;train_uB[0][3]=-12.5;train_uB[0][4]=-
19.0;train_uB[0][5]=-7.0;train_uB[0][6]=-17.0;train_uB[0][7]=-9.0;
train_uB[1][0]=-14.0;train_uB[1][1]=1.5;train_uB[1][2]=-5.0;train_uB[1][3]=-1.0;train_uB[1][4]=-6.0;
train_uB[1][5]=-1.0;train_uB[1][6]=-7.0;train_uB[1][7]=0.0;
train_uB[2][0]=-12.0;train_uB[2][1]=2.0;train_uB[2][2]=-6.0;train_uB[2][3]=-1.5;train_uB[2][4]=-7.0;
train_uB[2][5]=-2.0;train_uB[2][6]=-8.0;train_uB[2][7]=-1.0;

*/

///*

//8个峰时用

```

```

train_uA[0][0]=-15.1;train_uA[0][1]=-6.3;train_uA[0][2]=-12.5;train_uA[0][3]=-8.4;train_uA[0][4]=-
11.5;train_uA[0][5]=-9.7;train_uA[0][6]=-10.9;train_uA[0][7]=-10.3;
train_uA[1][0]=-14.3;train_uA[1][1]=2.4;train_uA[1][2]=-6.4;train_uA[1][3]=-0.4;train_uA[1][4]=-4.1
;train_uA[1][5]=-1.4;train_uA[1][6]=-3.2;train_uA[1][7]=-2.3;
train_uA[2][0]=-18.9;train_uA[2][1]=-1.2;train_uA[2][2]=-14.2;train_uA[2][3]=-2.9;train_uA[2][4]=-
11.2;train_uA[2][5]=-4.1;train_uA[2][6]=-8.3;train_uA[2][7]=-6.0;

train_uB[0][0]=-19.4;train_uB[0][1]=-7.2;train_uB[0][2]=-17.0;train_uB[0][3]=-10.3;train_uB[0][4]=-
15.6;train_uB[0][5]=-11.7;train_uB[0][6]=-14.4;train_uB[0][7]=-13.2;
train_uB[1][0]=-16.6;train_uB[1][1]=3.0;train_uB[1][2]=-11.2;train_uB[1][3]=-0.9;train_uB[1][4]=-6.
5;train_uB[1][5]=-0.3;train_uB[1][6]=-3.4;train_uB[1][7]=1.7;
train_uB[2][0]=-17.4;train_uB[2][1]=3.8;train_uB[2][2]=-9.5;train_uB[2][3]=1.2;train_uB[2][4]=-6.7;t
rain_uB[2][5]=-0.6;train_uB[2][6]=-4.4;train_uB[2][7]=-2.5;

/*

for(int i=0;i<3;i++)
    for(int j=0;j<8;j++)
    {
        train_matrixA[i][i][j]=10.0;//对角线上的值,原先写的是60
        train_matrixB[i][i][j]=10.0;//对角线上的值
    }
int labelA[1045][3], labelB[846][3];
Kmeans(train_uA,train_matrixA,train_wA,train_uB,train_matrixB,train_wB,trainA,trainB,labelA,label
B);
printf("Kmeans算法初始化后\n");
judge(train_uA,train_matrixA,train_wA,train_uB,train_matrixB,train_wB);
EM_algorithm(train_uA,train_matrixA,train_wA,train_uB,train_matrixB,train_wB,trainA,trainB);
printf("EM算法后\n");
judge(train_uA,train_matrixA,train_wA,train_uB,train_matrixB,train_wB);

cout<<"第"<<best_times<<"次迭代得到的精度最高, 为"<<best_accuracy;

return 0;
}

```



```

{
    o_file>>trainB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>trainB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>trainB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;
    o_file>>a1;//转到下一行
}
o_file>>trainB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>trainB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
o_file.seekg(1,ios::cur);
o_file>>trainB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;
o_file.close();
}

```

```

void get_u_matrix(long double trainA[1045][3],long double trainB[846][3],long double train_uA[3],long
double train_matrixA[3][3],long double train_uB[3],long double train_matrixB[3][3])

```

```

{
    train_uA[0]=0.0;train_uA[1]=0.0;train_uA[2]=0.0;
    train_uB[0]=0.0;train_uB[1]=0.0;train_uB[2]=0.0;
    train_matrixA[0][0]=0.0;train_matrixA[0][1]=0.0;train_matrixA[0][2]=0.0;
    train_matrixA[1][0]=0.0;train_matrixA[1][1]=0.0;train_matrixA[1][2]=0.0;
    train_matrixA[2][0]=0.0;train_matrixA[2][1]=0.0;train_matrixA[2][2]=0.0;
    train_matrixB[0][0]=0.0;train_matrixB[0][1]=0.0;train_matrixB[0][2]=0.0;
    train_matrixB[1][0]=0.0;train_matrixB[1][1]=0.0;train_matrixB[1][2]=0.0;
    train_matrixB[2][0]=0.0;train_matrixB[2][1]=0.0;train_matrixB[2][2]=0.0;
    int i;
    for(i=0;i<1045;i++)
    {
        train_uA[0]+=trainA[i][0];
        train_uA[1]+=trainA[i][1];
        train_uA[2]+=trainA[i][2];
    }
    train_uA[0]=train_uA[0]/1045.0;

```

```

train_uA[1]=train_uA[1]/1045.0;
train_uA[2]=train_uA[2]/1045.0;
//////////cout<<"train_uA[0]"<<train_uA[0]<<"    ";
//////////cout<<"train_uA[1]"<<train_uA[1]<<"    ";
//////////cout<<"train_uA[2]"<<train_uA[2]<<"\n";
for(i=0;i<846;i++)
{
    train_uB[0]+=trainB[i][0];
    train_uB[1]+=trainB[i][1];
    train_uB[2]+=trainB[i][2];
}
train_uB[0]=train_uB[0]/846.0;
train_uB[1]=train_uB[1]/846.0;
train_uB[2]=train_uB[2]/846.0;
//////////cout<<"train_uB[0]"<<train_uB[0]<<"    ";
//////////cout<<"train_uB[1]"<<train_uB[1]<<"    ";
//////////cout<<"train_uB[2]"<<train_uB[2]<<"\n";
for(i=0;i<1045;i++)
{
    train_matrixA[0][0]+=(trainA[i][0]-train_uA[0])*(trainA[i][0]-train_uA[0]);
    train_matrixA[1][1]+=(trainA[i][1]-train_uA[1])*(trainA[i][1]-train_uA[1]);
    train_matrixA[2][2]+=(trainA[i][2]-train_uA[2])*(trainA[i][2]-train_uA[2]);
}
train_matrixA[0][0]=train_matrixA[0][0]/1045.0;
train_matrixA[1][1]=train_matrixA[1][1]/1045.0;
train_matrixA[2][2]=train_matrixA[2][2]/1045.0;
for(i=0;i<846;i++)
{
    train_matrixB[0][0]+=(trainB[i][0]-train_uB[0])*(trainB[i][0]-train_uB[0]);
    train_matrixB[1][1]+=(trainB[i][1]-train_uB[1])*(trainB[i][1]-train_uB[1]);
    train_matrixB[2][2]+=(trainB[i][2]-train_uB[2])*(trainB[i][2]-train_uB[2]);
}
train_matrixB[0][0]=train_matrixB[0][0]/846.0;
train_matrixB[1][1]=train_matrixB[1][1]/846.0;
train_matrixB[2][2]=train_matrixB[2][2]/846.0;

/*
for(i=0;i<1045;i++)//实际上协方差系数较大
{
    train_matrixA[0][1]+=(trainA[i][0]-train_uA[0])*(trainA[i][1]-train_uA[1]);
    train_matrixA[0][2]+=(trainA[i][0]-train_uA[0])*(trainA[i][2]-train_uA[2]);
    train_matrixA[1][0]+=(trainA[i][1]-train_uA[1])*(trainA[i][0]-train_uA[0]);
    train_matrixA[1][2]+=(trainA[i][1]-train_uA[1])*(trainA[i][2]-train_uA[2]);
    train_matrixA[2][0]+=(trainA[i][2]-train_uA[2])*(trainA[i][0]-train_uA[0]);

```

```

        train_matrixA[2][1]+=(trainA[i][2]-train_uA[2])*(trainA[i][1]-train_uA[1]);
    }

    for(i=0;i<846;i++)
    {
        train_matrixB[0][1]+=(trainB[i][0]-train_uB[0])*(trainB[i][1]-train_uB[1]);
        train_matrixB[0][2]+=(trainB[i][0]-train_uB[0])*(trainB[i][2]-train_uB[2]);
        train_matrixB[1][0]+=(trainB[i][1]-train_uB[1])*(trainB[i][0]-train_uB[0]);
        train_matrixB[1][2]+=(trainB[i][1]-train_uB[1])*(trainB[i][2]-train_uB[2]);
        train_matrixB[2][0]+=(trainB[i][2]-train_uB[2])*(trainB[i][0]-train_uB[0]);
        train_matrixB[2][1]+=(trainB[i][2]-train_uB[2])*(trainB[i][1]-train_uB[1]);
    }

    */

    train_matrixA[0][1]=train_matrixA[0][1]/1045.0;
    train_matrixA[0][2]=train_matrixA[0][2]/1045.0;
    train_matrixA[1][0]=train_matrixA[1][0]/1045.0;
    train_matrixA[1][2]=train_matrixA[1][2]/1045.0;
    train_matrixA[2][0]=train_matrixA[2][0]/1045.0;
    train_matrixA[2][1]=train_matrixA[2][1]/1045.0;

    train_matrixB[0][1]=train_matrixB[0][1]/846.0;
    train_matrixB[0][2]=train_matrixB[0][2]/846.0;
    train_matrixB[1][0]=train_matrixB[1][0]/846.0;
    train_matrixB[1][2]=train_matrixB[1][2]/846.0;
    train_matrixB[2][0]=train_matrixB[2][0]/846.0;
    train_matrixB[2][1]=train_matrixB[2][1]/846.0;

    ////////////cout<<"train_matrixA\n"<<train_matrixA[0][0]<<"  "<<train_matrixA[0][1]<<"
"<<train_matrixA[0][2]<<"\n";
    ////////////cout<<train_matrixA[1][0]<<"  "<<train_matrixA[1][1]<<"
"<<train_matrixA[1][2]<<"\n";
    ////////////cout<<train_matrixA[2][0]<<"  "<<train_matrixA[2][1]<<"
"<<train_matrixA[2][2]<<"\n";

    ////////////cout<<"train_matrixB\n"<<train_matrixB[0][0]<<"  "<<train_matrixB[0][1]<<"
"<<train_matrixB[0][2]<<"\n";
    ////////////cout<<train_matrixB[1][0]<<"  "<<train_matrixB[1][1]<<"
"<<train_matrixB[1][2]<<"\n";
    ////////////cout<<train_matrixB[2][0]<<"  "<<train_matrixB[2][1]<<"
"<<train_matrixB[2][2]<<"\n";

}

void judge(/*long double test[3],*/long double train_uA[3],long double train_matrixA[3][3],long double

```

```

train_uB[3],long double train_matrixB[3][3])//判断某个数据属于哪一类
{
    long double testA[470][3],testB[360][3];
    long double right=0.0;long double sum=0.0;
    char pathtestname[256]="E:\\USTC\\senior 1\\Signal Statistical Modeling\\test.txt";
    ifstream o_file;
    o_file.open(pathtestname);
    int Aroll,Broll;
    char a1;
    o_file.seekg(4,ios::cur);//读指针位置向后4格
    long double Areverse_matrix[3],Breverse_matrix[3],valueA,valueB;
    Areverse_matrix[0]=1.0/train_matrixA[0][0];
    Areverse_matrix[1]=1.0/train_matrixA[1][1];
    Areverse_matrix[2]=1.0/train_matrixA[2][2];
    Breverse_matrix[0]=1.0/train_matrixB[0][0];
    Breverse_matrix[1]=1.0/train_matrixB[1][1];
    Breverse_matrix[2]=1.0/train_matrixB[2][2];
    for(Aroll=0;Aroll<470;Aroll++)
    {
        o_file>>testA[Aroll][0];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][0]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>testA[Aroll][1];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][1]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>testA[Aroll][2];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][2]<<"\n"<<endl;

        valueA=exp(-0.5*((testA[Aroll][0]-train_uA[0])*(testA[Aroll][0]-train_uA[0])*Areverse_matrix[0]+(testA[Aroll][1]-train_uA[1])*(testA[Aroll][1]-train_uA[1])*Areverse_matrix[1]+(testA[Aroll][2]-train_uA[2])*(testA[Aroll][2]-train_uA[2])*Areverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixA[0][0]*train_matrixA[1][1]*train_matrixA[2][2],0.5)));

        valueB=exp(-0.5*((testA[Aroll][0]-train_uB[0])*(testA[Aroll][0]-train_uB[0])*Breverse_matrix[0]+(testA[Aroll][1]-train_uB[1])*(testA[Aroll][1]-train_uB[1])*Breverse_matrix[1]+(testA[Aroll][2]-train_uB[2])*(testA[Aroll][2]-train_uB[2])*Breverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixB[0][0]*train_matrixB[1][1]*train_matrixB[2][2],0.5)));

        sum=sum+1.0;
        if(valueA>valueB)
            right=right+1.0;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;//转到下一行
    }
}

```

```

    }
    for(Broll=0;Broll<359;Broll++)
    {
        o_file>>testB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>testB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>testB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;

        valueA=exp(-0.5*((testB[Broll][0]-train_uA[0])*(testB[Broll][0]-train_uA[0])*Areverse_matrix[0]+(testB[Broll][1]-train_uA[1])*(testB[Broll][1]-train_uA[1])*Areverse_matrix[1]+(testB[Broll][2]-train_uA[2])*(testB[Broll][2]-train_uA[2])*Areverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixA[0][0]*train_matrixA[1][1]*train_matrixA[2][2],0.5)));

        valueB=exp(-0.5*((testB[Broll][0]-train_uB[0])*(testB[Broll][0]-train_uB[0])*Breverse_matrix[0]+(testB[Broll][1]-train_uB[1])*(testB[Broll][1]-train_uB[1])*Breverse_matrix[1]+(testB[Broll][2]-train_uB[2])*(testB[Broll][2]-train_uB[2])*Breverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixB[0][0]*train_matrixB[1][1]*train_matrixB[2][2],0.5)));

        sum=sum+1.0;
        if(valueA<valueB)
            right=right+1.0;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;//转到下一行
    }
    o_file>>testB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>testB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>testB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;

    valueA=exp(-0.5*((testB[Broll][0]-train_uA[0])*(testB[Broll][0]-train_uA[0])*Areverse_matrix[0]+(testB[Broll][1]-train_uA[1])*(testB[Broll][1]-train_uA[1])*Areverse_matrix[1]+(testB[Broll][2]-train_uA[2])*(testB[Broll][2]-train_uA[2])*Areverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixA[0][0]*train_matrixA[1][1]*train_matrixA[2][2],0.5)));

    valueB=exp(-0.5*((testB[Broll][0]-train_uB[0])*(testB[Broll][0]-train_uB[0])*Breverse_matrix[0]+(testB[Broll][1]-train_uB[1])*(testB[Broll][1]-train_uB[1])*Breverse_matrix[1]+(testB[Broll][2]-train_uB[2])*(testB[Broll][2]-train_uB[2])*Breverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(train_matrixB[0][0]*train_matrixB

```

```

[1][1]*train_matrixB[2][2],0.5));
    sum=sum+1.0;

    if(valueA<valueB)
        right=right+1.0;
    long double accuracy=right/sum;

    if(accuracy>best_accuracy)
    {
        get_accuracy_flag=1;
        best_accuracy=accuracy;
    }
    cout<<"用测试数据进行检测 共有"<<sum<<"个，有"<<right<<"个正确 精确度为
"<<accuracy<<"\n";
    o_file.close();
}

```

```

void judge_train(/*long double test[3],*/long double train_uA[3],long double train_matrixA[3][3],long
double train_uB[3],long double train_matrixB[3][3])//判断某个数据属于哪一类
{
    long double train_testA[1045][3],train_testB[846][3];
    long double right=0.0;long double sum=0.0;
    char pathtestname[256]="E:\\USTC\\senior 1\\Signal Statistical Modeling\\train.txt";
    ifstream o_file;
    o_file.open(pathtestname);
    int Aroll,Broll;
    char a1;
    o_file.seekg(4,ios::cur);//读指针位置向后4格
    long double Areverse_matrix[3],Breverse_matrix[3],valueA,valueB;
    Areverse_matrix[0]=1.0/train_matrixA[0][0];
    Areverse_matrix[1]=1.0/train_matrixA[1][1];
    Areverse_matrix[2]=1.0/train_matrixA[2][2];
    Breverse_matrix[0]=1.0/train_matrixB[0][0];
    Breverse_matrix[1]=1.0/train_matrixB[1][1];
    Breverse_matrix[2]=1.0/train_matrixB[2][2];
    for(Aroll=0;Aroll<1045;Aroll++)
    {
        o_file>>train_testA[Aroll][0];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][0]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);
        o_file>>train_testA[Aroll][1];//从文件输入一个数值。
        //cout<<trainA[Aroll][1]<<"\n"<<endl;
        o_file.seekg(1,ios::cur);

```

```

o_file>>train_testA[Aroll][2];//从文件输入一个数值。
//cout<<trainA[Aroll][2]<<"\n"<<endl;

valueA=exp(-0.5*((train_testA[Aroll][0]-train_uA[0])*(train_testA[Aroll][0]-train_uA[0])*Areverse_
matrix[0]+(train_testA[Aroll][1]-train_uA[1])*(train_testA[Aroll][1]-train_uA[1])*Areverse_matrix[1]+(tra
in_testA[Aroll][2]-train_uA[2])*(train_testA[Aroll][2]-train_uA[2])*Areverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*p
ow(train_matrixA[0][0]*train_matrixA[1][1]*train_matrixA[2][2],0.5));

valueB=exp(-0.5*((train_testA[Aroll][0]-train_uB[0])*(train_testA[Aroll][0]-train_uB[0])*Breverse_
matrix[0]+(train_testA[Aroll][1]-train_uB[1])*(train_testA[Aroll][1]-train_uB[1])*Breverse_matrix[1]+(tra
in_testA[Aroll][2]-train_uB[2])*(train_testA[Aroll][2]-train_uB[2])*Breverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*p
ow(train_matrixB[0][0]*train_matrixB[1][1]*train_matrixB[2][2],0.5));

sum=sum+1.0;
if(valueA>valueB)
    right=right+1.0;
o_file>>a1;
o_file>>a1;
o_file>>a1;
o_file>>a1;//转到下一行
}
for(Broll=0;Broll<845;Broll++)
{
    o_file>>train_testB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>train_testB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>train_testB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;

    valueA=exp(-0.5*((train_testB[Broll][0]-train_uA[0])*(train_testB[Broll][0]-train_uA[0])*Areverse_
matrix[0]+(train_testB[Broll][1]-train_uA[1])*(train_testB[Broll][1]-train_uA[1])*Areverse_matrix[1]+(tra
in_testB[Broll][2]-train_uA[2])*(train_testB[Broll][2]-train_uA[2])*Areverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*p
ow(train_matrixA[0][0]*train_matrixA[1][1]*train_matrixA[2][2],0.5));

    valueB=exp(-0.5*((train_testB[Broll][0]-train_uB[0])*(train_testB[Broll][0]-train_uB[0])*Breverse_m
atrix[0]+(train_testB[Broll][1]-train_uB[1])*(train_testB[Broll][1]-train_uB[1])*Breverse_matrix[1]+(train_
testB[Broll][2]-train_uB[2])*(train_testB[Broll][2]-train_uB[2])*Breverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(
train_matrixB[0][0]*train_matrixB[1][1]*train_matrixB[2][2],0.5));

    sum=sum+1.0;
    if(valueA<valueB)
        right=right+1.0;
    o_file>>a1;

```



```

        o_file>>a1;
        o_file>>a1;
        o_file>>a1;//转到下一行
    }
    o_file>>train_testB[Broll][0];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][0]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>train_testB[Broll][1];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][1]<<"\n"<<endl;
    o_file.seekg(1,ios::cur);
    o_file>>train_testB[Broll][2];//从文件输入一个数值。
    //cout<<trainB[Broll][2]<<"\n"<<endl;

    valueA=exp(-0.5*((train_testB[Broll][0]-train_uA[0])*(train_testB[Broll][0]-train_uA[0])*Areverse_
matrix[0]+(train_testB[Broll][1]-train_uA[1])*(train_testB[Broll][1]-train_uA[1])*Areverse_matrix[1]+(train_
testB[Broll][2]-train_uA[2])*(train_testB[Broll][2]-train_uA[2])*Areverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*p
ow(train_matrixA[0][0]*train_matrixA[1][1]*train_matrixA[2][2],0.5));

    valueB=exp(-0.5*((train_testB[Broll][0]-train_uB[0])*(train_testB[Broll][0]-train_uB[0])*Breverse_m
atrix[0]+(train_testB[Broll][1]-train_uB[1])*(train_testB[Broll][1]-train_uB[1])*Breverse_matrix[1]+(train_
testB[Broll][2]-train_uB[2])*(train_testB[Broll][2]-train_uB[2])*Breverse_matrix[2]))/(pow(2*PI,1.5)*pow(
train_matrixB[0][0]*train_matrixB[1][1]*train_matrixB[2][2],0.5));

    sum=sum+1.0;

    if(valueA<valueB)
        right=right+1.0;
    long double accuracy=right/sum;

    if(accuracy>best_accuracy)
    {
        get_accuracy_flag=1;
        best_accuracy=accuracy;
    }

    //cout<<"用训练数据进行检测 共有"<<sum<<"个,有"<<right<<"个正确 精确度为
"<<accuracy<<"\n";
    o_file.close();
}

```

```

long double MCE_d(long double X[3],int Ct,long double train_uA[3],long double train_matrixA[3][3],long
double train_uB[3],long double train_matrixB[3][3])
{
    long double Areverse_matrix[3],Breverse_matrix[3],valueA,valueB,lastvalue;
    Areverse_matrix[0]=1.0/train_matrixA[0][0];
    Areverse_matrix[1]=1.0/train_matrixA[1][1];

```

```

Areverse_matrix[2]=1.0/train_matrixA[2][2];
Breverse_matrix[0]=1.0/train_matrixB[0][0];
Breverse_matrix[1]=1.0/train_matrixB[1][1];
Breverse_matrix[2]=1.0/train_matrixB[2][2];
valueA=exp(-0.5*((X[0]-train_uA[0])*(X[0]-train_uA[0])*Areverse_matrix[0]+(X[1]-train_uA[1])*(X
[1]-train_uA[1])*Areverse_matrix[1]+(X[2]-train_uA[2])*(X[2]-train_uA[2])*Areverse_matrix[2]))/(pow(2
*PI,0.5)*pow(train_matrixA[0][0]*train_matrixA[1][1]*train_matrixA[2][2],0.5));
valueB=exp(-0.5*((X[0]-train_uB[0])*(X[0]-train_uB[0])*Breverse_matrix[0]+(X[1]-train_uB[1])*(X
[1]-train_uB[1])*Breverse_matrix[1]+(X[2]-train_uB[2])*(X[2]-train_uB[2])*Breverse_matrix[2]))/(pow(2*
PI,0.5)*pow(train_matrixB[0][0]*train_matrixB[1][1]*train_matrixB[2][2],0.5));
long double pA=1045.0/1891.0;
long double pB=846.0/1891.0;
if(Ct==0)//A
    lastvalue=pB*valueB-pA*valueA;
else
    lastvalue=pA*valueA-pB*valueB;

return lastvalue;

}

```

```

long double MCE_1_d(long double X[3],int Ct,long double a,long double train_uA[3],long double
train_matrixA[3][3],long double train_uB[3],long double train_matrixB[3][3])
{
    long double
lastvalue1=1.0/(1.0+exp((0.0-a)*MCE_d(X,Ct,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB)));
    return lastvalue1;
}

```

```

long double MCE_Q(long double trainA[1045][3],long double trainB[846][3],long double a,long double
train_uA[3],long double train_matrixA[3][3],long double train_uB[3],long double train_matrixB[3][3])
{
    int t;
    long double lastvalueQ=0.0;
    for(t=0;t<1045;t++)
        lastvalueQ+=MCE_1_d(trainA[t],0,a,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
    for(t=0;t<846;t++)
        lastvalueQ+=MCE_1_d(trainB[t],1,a,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
    cout<<lastvalueQ<<"\n";
    return lastvalueQ;
}

```

```

long double calculus_d_by_x(int which_xcanshu,long double X[3],int Ct,long double train_uA[3],long
double train_matrixA[3][3],long double train_uB[3],long double train_matrixB[3][3])
{
    //canshu 0-----11
    long double cal_d_value;
    if(which_xcanshu==0||which_xcanshu==1||which_xcanshu==2)//修改A的均值
    {
        long double duA=0.00001;
        long double nominator1,nominator2;
        nominator1=MCE_d(X,Ct,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
        train_uA[which_xcanshu]=train_uA[which_xcanshu]-duA;
        nominator2=MCE_d(X,Ct,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
        cal_d_value=(100000*nominator1-100000*nominator2);
        train_uA[which_xcanshu]=train_uA[which_xcanshu]+duA;

    }
    else if(which_xcanshu==3||which_xcanshu==4||which_xcanshu==5)//修改A的方差
    {
        long double duA=0.00001;
        long double nominator1,nominator2;
        nominator1=MCE_d(X,Ct,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);

        train_matrixA[which_xcanshu-3][which_xcanshu-3]=train_matrixA[which_xcanshu-3][which_xcanshu-3]-duA;
        nominator2=MCE_d(X,Ct,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
        cal_d_value=(100000*nominator1-100000*nominator2);

        train_matrixA[which_xcanshu-3][which_xcanshu-3]=train_matrixA[which_xcanshu-3][which_xcanshu-3]+duA;

    }
    else if(which_xcanshu==6||which_xcanshu==7||which_xcanshu==8)//修改B的均值
    {
        long double duB=0.00001;
        long double nominator1,nominator2;
        nominator1=MCE_d(X,Ct,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
        train_uB[which_xcanshu-6]=train_uB[which_xcanshu-6]-duB;
        nominator2=MCE_d(X,Ct,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
        cal_d_value=(100000*nominator1-100000*nominator2);
        train_uB[which_xcanshu-6]=train_uB[which_xcanshu-6]+duB;
    }
}

```

```

    }
    else if(which_xcanshu==9||which_xcanshu==10||which_xcanshu==11)//修改B的方差
    {
        long double duB=0.00001;
        long double nominator1,nominator2;
        nominator1=MCE_d(X,Ct,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);

        train_matrixB[which_xcanshu-9][which_xcanshu-9]=train_matrixB[which_xcanshu-9][which_xcanshu
-9]-duB;
        nominator2=MCE_d(X,Ct,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
        cal_d_value=(100000*nominator1-100000*nominator2);

        train_matrixB[which_xcanshu-9][which_xcanshu-9]=train_matrixB[which_xcanshu-9][which_xcanshu
-9]+duB;

    }

    return cal_d_value;
}

long double calculus_Q_by_x(long double a,int which_xcanshu,long double trainA[1045][3],long double
trainB[846][3],long double train_uA[3],long double train_matrixA[3][3],long double train_uB[3],long
double train_matrixB[3][3])
{
    /*
    int t;
    long double lastvalueQ=0.0;
    for(t=0;t<1045;t++)
        lastvalueQ+=MCE_l_d(trainA[t],0,a,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
    for(t=0;t<846;t++)
        lastvalueQ+=MCE_l_d(trainB[t],1,a,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
    return lastvalueQ;
    */
    int t;
    long double lastvalueQ=0.0;
    for(t=0;t<1045;t++)
    {
        long double ld=MCE_l_d(trainA[t],0,a,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);

        lastvalueQ+=a*ld*(1-ld)*calculus_d_by_x(which_xcanshu,trainA[t],0,train_uA,train_matrixA,train_u
B,train_matrixB);
    }
    for(t=0;t<846;t++)
    {

```



```

roll_train_matrixB[time_i+1][dividei][dividej]=roll_train_matrixB[time_i][dividei][dividej];
    }
}

//////////cout<<"begin to calculate\n";
for(int iter12=0;iter12<12;iter12++)
{
    if(iter12==0||iter12==1||iter12==2)//修改A的均值

    roll_train_uA[time_i+1][iter12]=yipu_u*calculus_Q_by_x(a,iter12,trainA,trainB,roll_train_uA[time_i
],roll_train_matrixA[time_i],roll_train_uB[time_i],roll_train_matrixB[time_i]);
    if(iter12==3||iter12==4||iter12==5)

    roll_train_matrixA[time_i+1][iter12-3][iter12-3]=yipu_mat*calculus_Q_by_x(a,iter12,trainA,trainB,r
oll_train_uA[time_i],roll_train_matrixA[time_i],roll_train_uB[time_i],roll_train_matrixB[time_i]);
    if(iter12==6||iter12==7||iter12==8)

    roll_train_uB[time_i+1][iter12-6]=yipu_u*calculus_Q_by_x(a,iter12,trainA,trainB,roll_train_uA[time
_i],roll_train_matrixA[time_i],roll_train_uB[time_i],roll_train_matrixB[time_i]);
    if(iter12==9||iter12==10||iter12==11)

    roll_train_matrixB[time_i+1][iter12-9][iter12-9]=yipu_mat*calculus_Q_by_x(a,iter12,trainA,trainB,r
oll_train_uA[time_i],roll_train_matrixA[time_i],roll_train_uB[time_i],roll_train_matrixB[time_i]);
    }

    //只用于输出Q的值

    //MCE_Q(trainA,trainB,a,roll_train_uA[time_i+1],roll_train_matrixA[time_i+1],roll_train_uB[time_i+
1],roll_train_matrixB[time_i+1]);

    //输出系数
    ////////////cout<<"uA  ";
    ////////////
    /*
    for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
        cout<<"  "<<roll_train_uA[time_i+1][printcenteri];
    cout<<"  uA matrix";
    for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
        cout<<"  "<<roll_train_matrixA[time_i+1][printcenteri][printcenteri];
    cout<<"\n";
    cout<<"uB  ";
    for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)

```

```

        cout<<" "<<roll_train_uB[time_i+1][printcenteri];
    cout<<"  uB matrix";
    for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
        cout<<" "<<roll_train_matrixB[time_i+1][printcenteri][printcenteri];
    cout<<"\n";
    */
    get_accuracy_flag=0;
    //test accuracy

    //get_accuracy=judge(roll_train_uA[i+1],roll_train_matrixA[i+1],roll_train_wA[i+1],roll_train_uB[i+1],roll_train_matrixB[i+1],roll_train_wB[i+1]);

    judge(roll_train_uA[time_i+1],roll_train_matrixA[time_i+1],roll_train_uB[time_i+1],roll_train_matrixB[time_i+1]);

    //judge_train(roll_train_uA[time_i+1],roll_train_matrixA[time_i+1],roll_train_uB[time_i+1],roll_train_matrixB[time_i+1]);
    if(get_accuracy_flag==1)
    {
        best_times=time_i+1;
    }
    get_accuracy_flag=0;

    int whetherbreak=1;

    for(int printcenteri=0;printcenteri<3;printcenteri++)
    {
        if(roll_train_uA[time_i][printcenteri]!=roll_train_uA[time_i+1][printcenteri])
            whetherbreak=0;

        if(roll_train_matrixA[time_i+1][printcenteri][printcenteri]!=roll_train_matrixA[time_i][printcenteri][printcenteri])
            whetherbreak=0;

        if(roll_train_uB[time_i+1][printcenteri]!=roll_train_uB[time_i][printcenteri])
            whetherbreak=0;

        if(roll_train_matrixB[time_i+1][printcenteri][printcenteri]!=roll_train_matrixB[time_i][printcenteri][printcenteri])
            whetherbreak=0;
    }

```

```

    }

    if(whetherbreak==1)
    {
        printf("已经找到类中心\n");
        break;
    }
    if(time_i>=498)
    {
        printf("迭代次数达到限制，停止迭代\n");
        break;
    }

    time_i++;
}
}

int _tmain(int argc, _TCHAR* argv[])
{
    //测试长双精度型是否精确
    /*
    long double try1=7.123456789,try2=7.123456788;
    try1=try1-try2;
    try1=try1*100000000.0;
    cout<<try1<<"\n";
    */

    //12个参数train_uA[3],train_matrixA[3][3],train_uB[3],train_matrixB[3][3]
    long double trainA[1045][3],trainB[846][3];//A有1045行数据，B有846行数据
    load_train_data(trainA,trainB);//把数据读到数组里
    long double train_uA[3],train_matrixA[3][3],train_uB[3],train_matrixB[3][3];
    get_u_matrix(trainA,trainB,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
    cout<<"已经得到统计系数如上\n";
    iteration(trainA,trainB,train_uA,train_matrixA,train_uB,train_matrixB);
    cout<<"第"<<best_times<<"次迭代得到的精度最高，为"<<best_accuracy;

    return 0;
}

```