

# Razonamiento probabilístico: variables continuas y regla de Bayes

Alfons Juan Albert Sanchis Jorge Civera

Departamento de Sistemas Informáticos y Computación

## **Objetivos formativos**

- Representar el conocimiento con variables continuas
- Inferir conocimiento a partir de variables continuas y el teorema de Bayes
- Aplicar la regla de Bayes en general y, en particular, en el caso del reconocimiento de formas y aprendizaje automático



# Índice

1	Variables continuas	3
2	Teorema de Bayes en el caso continuo	4
3	La regla de decisión de Bayes	5
4	Reconocimiento de Formas y Apr. Automático	7
5	Conclusiones	۶

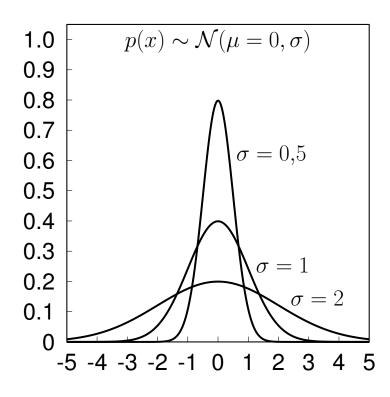


#### 1. Variables continuas

El conocimiento suele expresarse mediante *variables continuas* caracterizadas con funciones de *densidad de probabilidad:* 

$$p(x) \ge 0$$
 para todo  $x$  y  $\int p(x) dx = 1$ 

Ejemplo: la distribución normal



$$p(x) \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$$

$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left(-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right)$$

$$P(x \in [\mu \pm 2\sigma]) = 0.95$$

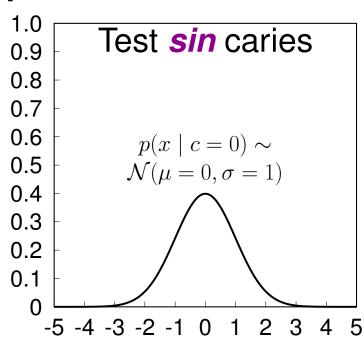


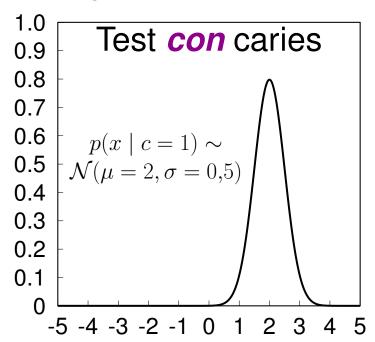
## 2. Teorema de Bayes en el caso continuo

En el caso continuo, el *teorema de Bayes* se expresa como:

"
$$P(\text{efecto} \mid \text{causa})$$
" =  $P(y \mid x) = P(y) \frac{p(x \mid y)}{p(x)}$ 

**Ejemplo:** x = test de saliva para el diagnóstico de caries





Si P(c=1)=0.34 pero el test da x=2, por Bayes tenemos:

$$P(c=1 \mid x=2) = P(c=1) \frac{p(x=2 \mid c=1)}{p(x=2)} = 0.340 \frac{0.798}{0.307} = 0.884$$

# 3. La regla de decisión de Bayes

La *regla de decisión de Bayes* predice el efecto que producirá una causa x escogiendo, entre un conjunto de efectos posibles C, uno de máxima *probabilidad a posteriori* (de observar la causa):

$$c^*(x) = \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{arg\,max}} P(c \mid x)$$

Probabilidad de error (efecto predicho distinto del producido):

$$P(\text{error} \mid x) = 1 - P(c^*(x) \mid x)$$

Ninguna otra elección mejoraría esta probabilidad de error!

#### Ejemplo del diagnóstico de caries:

$$c^*(x=2) = \underset{c}{\arg\max} \left( \frac{P(c=0 \mid x=2) = 0,116}{P(c=1 \mid x=2) = 0,884} \right) = 1$$



# Regla de Bayes: otra versión

Por el teorema de Bayes, la regla de Bayes se reescribe como:

$$c^*(x) = \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{arg \, max}} \ P(c \mid x)$$

$$= \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{arg \, max}} \ P(c) \frac{p(x \mid c)}{p(x)}$$

$$= \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{arg \, max}} \ P(c) p(x \mid c)$$

$$= \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{arg \, max}} \ P(c) p(x \mid c)$$

donde P(c) es la *probabilidad a priori* del efecto c; y  $p(x \mid c)$  es la *densidad de probabilidad* de que x sea la causa del efecto c.

#### Ejemplo del diagnóstico de caries:

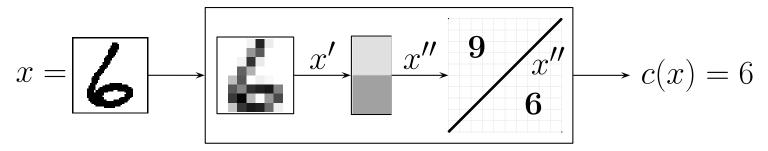
$$c^*(x=2) = \underset{c}{\operatorname{arg\,max}} \left( \begin{array}{c} P(c=0) \ p(x=2 \mid c=0) = 0,036 \\ P(c=1) \ p(x=2 \mid c=1) = 0,271 \end{array} \right) = 1$$



# 4. Reconocimiento de Formas y Apr. Automático

El *Reconocimiento de Formas* y el *Apr. Automático* estudian sistemas capaces de aprender y predecir a partir de datos.

Un problema clásico es la construcción de clasificadores para objetos percibidos con sensores apropiados; p.e. un OCR de 6 o 9:



La aproximación convencional se basa en la regla de Bayes:

$$c^*(x) = \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{arg \, max}} \ P(c \mid x) = \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{arg \, max}} \ P(c) \, p(x \mid c)$$

donde  $P(c \mid x)$ , o P(c) i  $p(x \mid c)$ , se aprenden a partir de ejemplos.



#### 5. Conclusiones

- Hemos visto cómo emplear variables continuas para:
  - representar conocimiento
  - inferir nuevo conocimiento mediante el teorema de Bayes
- También hemos visto cómo aplicar la regla de Bayes para decidir/predecir con mínima probabilidad de error

