一武大本科生课程



"MLPR第4讲、第5讲"贝叶斯决策

---概率论基础知识回顾及补充

武汉大学计算机学院机器学习课程组

一. 模式识别的两类研究对象

模式识别的重要目的是要确定某一给定的模式样本属于哪一类。

我们通过对被识别对象的多种观察和测量构成特征向量, 并将其作为某一判决规则的输入,依此规则对样本进行分 类。在这个过程中,最初获取模式观察值时会遇到两种情况:

1.事物间有确定的因果关系-确定性事件

即某一事件在一定条件下必然会发生或必然不发生。如,根据"三条直线边的闭合和一个直角"这一特征,就完全可以确定是直角三角形,这是确定性现象(Deterministic phenomena)。"第3章 线性判别分析"的模式判别就是基于这类现象,一个模式要么属于这一类,要么属于其他类。

2.事物间没有确定的因果关系-随机事件

在许多实际情况中,由于存在噪声和缺乏测度模式向量的完整信息,有些观察数据具有不确定的特点,有时属于某一类,有时又不属于该类,只有在大量重复的观察下才会呈现出某种规律性。也就是说,对它们观察得到的特征具有统计特性,特征向量不再是一个确定的向量,而是随机向量,其分量是随机变量。

基于随机现象(Random/Stochastic phenomena)的随机模式向量只能利用模式集的统计特性来分类,以使分类器发生分类错误的概率最小,这就是"基于统计决策理论的概率分类法"所要讨论的问题。这时不能说一个模式一定属于某一类,只能说它属于某一类的可能性(概率)有多大。

二. 概率论基础(知识回顾)

1.概率的性质

- 1)不可能事件Ø的概率为0,即P(Ø)=0;
- $2)P(\overline{A})=1-P(A)$,这里 \overline{A} 为 \overline{A} 的补事件或 \overline{A} 的对立事件;
- 3)设A,B是两个随机事件,有P(AUB)=P(A)+P(B)-P(AB); 其中,P(AB)为A,B同时发生的概率/联合概率,P(AUB) 为A,B的并事件的概率.

2. 条件概率

设A, B为两个随机事件, P(B)>0, 称已知事件B发生条件下

事件A发生的条件概率为
$$P(A|B) = \frac{P(AB)}{P(B)}$$
.

3.条件概率的三个重要公式

1)概率乘法公式(Product rule, 乘积规则)

2)全概率公式

设事件A₁,A₂,...,A_n两两互斥,且

$$\sum_{i=1}^{n} A_i = \Omega, P(A_i) > 0, i = 1, 2, ..., n$$

则对任一事件B, 有如下全概率公式:

$$P(B) = \sum_{i=1}^{n} P(A_i) P(B|A_i)$$

直观上看,全概率公式是从"原因"A_i推出"结果"B发生的概率计算公式。

3) 贝叶斯公式(Bayes Theorem)

在前面全概率公式的条件下, 若再有P(B)>0, 则有如下贝叶斯公式:

$$P(A_{i}|B) = \frac{P(A_{i}B)}{P(B)} = \frac{P(A_{i})P(B|A_{i})}{\sum_{i=1}^{n} P(A_{i})P(B|A_{i})}$$

直观上, 贝叶斯公式是已知"结果"B发生, 推出某个"原因"A_i发生的后验概率。

三.模式识别中常用的三个概率

1. 先验概率 $P(\omega_i)$

指事先根据大量的统计资料得出的ω,类样本出现的概率.

先验概率来源于先前的知识和经验,与现在无关,提供的分类信息很少.

2. 后验概率 $P(\boldsymbol{\omega}_i|\mathbf{x})$

后验概率与先验概率相对应,指得到一批观察样本数据后统计出的 \mathbf{x} 属于 $\boldsymbol{\omega}_{i}$ 类的概率.

3. 条件概率 $P(\mathbf{x}|\boldsymbol{\omega}_i)$

指已知属于 ω 的样本x发生某种事件的概率.

分类中常用条件概率密度/类条件概率密度,也称条件概率密度函数/类概率密度函数,统计学中称为似然函数(Likehood function). ω_i 类的类概率密度函数表示为 $p(\mathbf{x} \mid \omega_i)$.

如,要对一批患者进行一项化验,可以用 ω_1 代表患病人群,患者的化验结果就是特征向量的值,仍用 \mathbf{x} 表示. 由于化验结果不是阴性就是阳性,因此这里的 \mathbf{x} 是一维特征向量,只有两个取值. 那么"对一批患者进行一项化验,结果为阳性的概率为95%"可以表示为 $\mathbf{P}(\mathbf{x}=\mathbf{R}\mathbf{t}\mid\boldsymbol{\omega}_1)=0.95$;也可以先设 $\mathbf{x}=\mathbf{R}\mathbf{t}$,写成 $\mathbf{P}(\mathbf{x}\mid\boldsymbol{\omega}_1)=0.95$.

分类中常用条件概率密度/类条件概率密度,也称条件概率密度函数/类概率密度函数,统计学中称为似然函数(Likehood function). ω_i 类的类概率密度函数表示为 $p(\mathbf{x} \mid \omega_i)$.

例:一个二类问题, ω_1 类表示某地区患有某病的人群, ω_2 类表示 无此病的人群.

那么:

先验概率 $P(\omega_1)$ 表示该地区居民患有此病的概率;

先验概率 $P(\omega_2)$ 表示该地区无此病的概率;

这两个值可以通过大量的统计资料得到.

如果采用某种方法检测是否患病,设x表示"试验反应呈阳性",那么:

 $P(\mathbf{x}|\omega_2)$ 表示无病的人群做该实验时反应呈阳性(显示有病)的概率; $P(\omega_2|\mathbf{x})$ 表示试验反应呈阳性的人中,实际无病者的概率.

从上面的概率可以看出,诊断病情需要多种手段,用一种方法诊断为可能有病时,还要综合其他的结果才能最后确诊.

类似地,也有 ω_i 类的条件概率和后验概率.

4. 三个概率之间的关系

设有M类模式,根据贝叶斯定理($Bayes\ Theorem$),可以得到后验概率, 先验概率和类条件概率密度函数之间的关系为:

$$p(\boldsymbol{\omega}_{i}|\mathbf{x}) = \frac{p(\mathbf{x}|\boldsymbol{\omega}_{i})P(\boldsymbol{\omega}_{i})}{P(\mathbf{x})} = \frac{p(\mathbf{x}|\boldsymbol{\omega}_{i})P(\boldsymbol{\omega}_{i})}{\sum_{i=1}^{M} p(\mathbf{x}|\boldsymbol{\omega}_{i})P(\boldsymbol{\omega}_{i})}$$

$$1)p(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{M} p(\mathbf{x}, \omega_i) = \sum_{i=1}^{M} p(\mathbf{x} \omega_i) - -- Sum \ rule(加和规则)$$

这里p(x)为边缘概率(marginal probability),简述为"x的概率"

$$2)p(\mathbf{x}, \omega_i) = p(\mathbf{x}|\omega_i)P(\omega_i) - -- Product rule(乘积规则)$$

四. 正态分布模式的贝叶斯决策数学基础

正态分布广泛存在于自然、生产及科学技术的众多领域中, 对许多实际情况都是一种合适的模型。同时,正态分布又具有 很多好的性质,有利于做数学分析,因此受到人们的高度重视。 它在19世纪前叶由高斯加以推广,所以又称为高斯分布。

如果特征空间中的某一类样本较多地分布在其均值附近,远离均值点的样本较少,此时用正态分布作为概率模型是合理的。

前面的贝叶斯方法应用范围很广,但事先必须求出 $p(\mathbf{x} \mid \omega_i)$ 和 $P(\omega_i)$ 才能做出判决,这一工作一般做起来比较繁杂. 当 $p(\mathbf{x} \mid \omega_i)$ 呈现正态分布时,将会使决策简化,这时不再需要求 $p(\mathbf{x} \mid \omega_i)$ 的具体函数形式,只需要知道它的均值向量 μ 和协方差矩阵 Σ 这两个参数即可.

相关知识介绍:

1. 二次型

设向量
$$\mathbf{x}=[x_1,x_2,...,x_n]^T$$
,矩阵 $\mathbf{A}=\begin{bmatrix} a_{11} & \mathbf{K} & a_{1n} \\ \mathbf{M} & \mathbf{0} & \mathbf{M} \\ a_{n1} & \mathbf{L} & a_{nn} \end{bmatrix}$,则 $\mathbf{x}^T\mathbf{A}\mathbf{x}$ 称为二次型.

它表示一个二次齐次多项式,即 $\mathbf{x}^T \mathbf{A} \mathbf{x} = \sum_{i,j=1}^n a_{ij} x_i x_j$. 二次型中的矩阵 \mathbf{A} 是一对称矩阵.

2. 正定二次型

 $\forall \mathbf{x} \neq \mathbf{0}(\mathbf{x}$ 分量不全为零),总有 $\mathbf{x}^T \mathbf{A} \mathbf{x} > 0$,则称此二次型是正定的,而其对应的矩阵 \mathbf{A} 称为正定矩阵.

3. 单变量正态分布

单变量正态分布的概率密度函数定义为

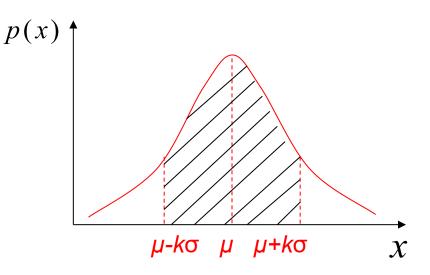
$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma}} \exp\left\{-\frac{1}{2} \left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right)^2\right\}$$
$$= \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma}} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}}, \quad -\infty < x < \infty$$

式中, μ 为随机变量x的期望/均值; σ^2 为x的方差; σ 为标准差.

$$\mu = E(x) = \int_{-\infty}^{\infty} xp(x)dx$$

$$\sigma^2 = E\{(x-\mu)^2\} = \int_{-\infty}^{\infty} (x-\mu)^2 p(x) dx$$

 μ 一定时,曲线的形状由 σ 确定. σ 越大,曲线越"矮胖",表明总体分布越分散;反之 σ 越小,曲线越"廋高",表明总体分布越集中.



4.3σ 原则

$$P\{\mu - k\sigma \le x \le \mu + k\sigma\} = \begin{cases} 0.683 & k=1\\ 0.954 & k=2\\ 0.997 & k=3 \end{cases}$$

如右图所示,曲线下面的阴影部分的面积为概率P的值.上式表明从正态总体中抽取的样本绝大部分都落在均值 μ 附近±3 σ 的范围内,因此正态分布概率密度曲线完全可以由均值和方差来确定,常简记为:

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

服从正态分布 $N(\mu, \sigma^2)$ 的随机变量x取在 $\mu \pm 3\sigma$ 范围内的概率几乎 达到1,这就是 3σ 原则. 3σ 原则比较定量地说明了正态分布的"两头小,中间大"的特点.

5. 多变量正态分布

多变量正态分布的概率密度函数与单变量类似,定义为

$$p(\mathbf{x}) = \frac{1}{(2\pi)^{n/2} |\Sigma|^{1/2}} \exp\left\{-\frac{1}{2} (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu})^T \Sigma^{-1} (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu})\right\}$$

式中: $\mathbf{x}=[x_1, x_2, ..., x_n]^T, \boldsymbol{\mu}=[\mu_1, \mu_2, ..., \mu_n]^T$ 为均值向量;

$$\Sigma = \begin{bmatrix} \sigma_{11}^2 & K & \sigma_{1n}^2 \\ M & 0 & M \\ \sigma_{n1}^2 & L & \sigma_{nn}^2 \end{bmatrix}$$
为协方差矩阵, 是对称正定矩阵, 独立元素

有n(n+1)/2个. $|\Sigma|$ 为Σ的行列式, Σ^{-1} 为Σ的逆矩阵.

多维正态分布的概率密度函数完全由n个均值元素和协方差矩阵的n(n+1)/2个独立元素所确定,简记为 $p(\mathbf{x}) \sim N(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})$.当 \mathbf{x} 的全部分量两两统计独立时,协方差矩阵 $\boldsymbol{\Sigma}$ 全部非对角线上的元素都为零,多变量正态分布概率密度函数可以简化成n个单变量正态分布概率函数的乘积.

以二维正态分布概率密度函数为例,它的等密度线(等高线) 投影到 x_1 o x_2 面上为椭圆(见图所示), μ 是均值向量,决定椭圆的位置. 椭圆的形状由协方差矩阵 Σ 决定,椭圆在平行于 x_1 轴的方向上受 x_1 的 方差 σ_{11}^2 的影响,在平行于 x_2 轴的方向上受 x_2 的方差 σ_{22}^2 的影响,在其他 方向上受 x_1 和 x_1 的协方差 σ_{ij}^2 的影响,这里i,j=1,2且 $i\neq j$.椭圆的主轴 方向由 Σ 的特征向量决定,主轴的长度与相应的特征值成正比.

