情報認識 「ガウス最尤推定によるパターン 認識器の構成(第4章)」

■担当教員: 杉山 将(計算工学専攻)

■居室: W8E-505

■電子メール: <u>sugi@cs.titech.ac.jp</u>

「情報認識」の全体構成

- ■識別関数のよさを測る規準
- ■条件付き確率の推定
 - パラメトリック法
 - 最尤推定法、EMアルゴリズム
 - ベイズ推定法, 最大事後確率推定法
 - ノンパラメトリック法
 - ■カーネル密度推定法
 - 最近傍密度推定法
- ■手書き文字認識の計算機実習

最大事後確率則

- 入力パターンが与えられてそれがどのカテゴリに属するかを決めるとき、それが属する 可能性が最も高いカテゴリを選ぶ.
- ■これは、事後確率が最大のカテゴリに分類 することに対応.

 $\underset{y}{\text{arg max }} p(y \mid x)$

カテゴリの対数事後確率

- ■対数をとっても大小関係は変わらないため、事後確率の対数をとったものを用いる。
- ■ベイズの定理より

$$p(y \mid x) = \frac{p(x \mid y)p(y)}{p(x)}$$

■従って,

$$\log p(y|x) = \log p(x|y) + \log p(y) + C$$

$$C = -\log p(x)$$
 :定数

推定方法

 $\{(x_i, y_i)\}_{i=1}^n$:訓練標本 $(x_i, y_i)^{i.i.d.} p(x, y)$

$$x_i \in D(\subset \Re^d)$$
 $y_i \in \{1, 2, \dots, c\}$

- n_y :カテゴリ y に属する訓練標本数
- ■事前確率 p(y):カテゴリ y に含まれる標本の割合で推定 n_y

$$\hat{p}(y) = \frac{n_y}{n}$$

■条件付き確率 *p*(*x*|*y*) :ガウスモデルに 対する最尤推定

$$\hat{p}(x \mid y) = q(x; \hat{\mu}_y, \hat{\Sigma}_y)$$

- **■** *d*次元の確率ベクトル: $x = (x^{(1)}, x^{(2)}, ..., x^{(d)})^T$
- ■2つのパラメータ:
 - カテゴリ y の平均ベクトル μ_y
 - カテゴリ y の分散共分散行列 Σ_y

$$q(x; \mu_y, \Sigma_y) = \frac{1}{(2\pi)^{d/2} \det(\Sigma_y)^{1/2}} \exp\left(-\frac{1}{2}(x - \mu_y)^T \Sigma_y^{-1}(x - \mu_y)\right)$$

 $det(\Sigma)$: Σ の行列式

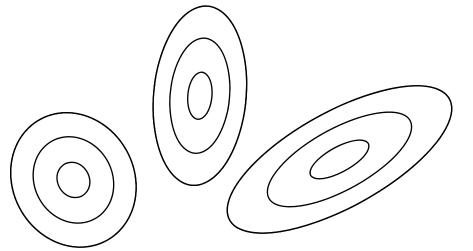
■ガウスモデルの最尤推定量

$$\hat{\mu}_{y} = \frac{1}{n_{y}} \sum_{i: y_{i} = y} x_{i}$$

$$\hat{\mu}_{y} = \frac{1}{n_{y}} \sum_{i:y_{i}=y} x_{i} \qquad \hat{\Sigma}_{y} = \frac{1}{n_{y}} \sum_{i:y_{i}=y} (x_{i} - \hat{\mu}_{y})(x_{i} - \hat{\mu}_{y})^{T}$$

$$\sum_{i:y_i=y}$$
: $y_i=y$ を満たす i に関する和

■各カテゴリにガウスモデルを仮定する



カテゴリの対数事後確率の計算83

■分類したい入力パターンを x とすれば,

 $\log \hat{p}(y|x)$

$$= -\frac{d}{2}\log 2\pi - \frac{1}{2}\log \det(\hat{\Sigma}_{y}) - \frac{1}{2}(x - \hat{\mu}_{y})^{T}\hat{\Sigma}_{y}^{-1}(x - \hat{\mu}_{y}) + \log \frac{n_{y}}{n} + C$$

$$= -\frac{1}{2} (x - \hat{\mu}_y)^T \hat{\Sigma}_y^{-1} (x - \hat{\mu}_y) - \frac{1}{2} \log \det(\hat{\Sigma}_y) + \log n_y + C'$$

マハラノビス距離 (Mahalanobis distance)

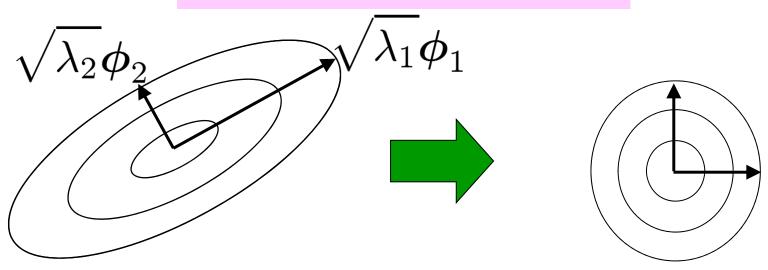
$$C' = -\frac{d}{2}\log 2\pi - \log n + C$$

■カテゴリの対数事後確率は x の二次形式

マハラノビス距離

■"楕円を正円に変換した距離"

$$(x-\mu)^T \Sigma^{-1}(x-\mu) = \left\| \Sigma^{-1/2}(x-\mu) \right\|^2$$



$$oldsymbol{\Sigma} = \lambda_1 oldsymbol{\phi}_1 oldsymbol{\phi}_1^ op + \lambda_2 oldsymbol{\phi}_2 oldsymbol{\phi}_2^ op$$

 $\Sigma^{-1/2}(x-\mu)$ の変換のことを球状化(sphering), あるいは、白色化(whitening)という.

共分散行列が共通のとき

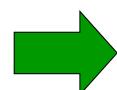
■各カテゴリの分散共分散行列が等しいという 前提知識があるときを考える:

$$\Sigma_1 = \Sigma_2 = \dots = \Sigma_c = \Sigma$$

■共通の分散共分散行列 ∑ の最尤推定量は

$$\hat{\Sigma} = \frac{1}{n} \sum_{y=1}^{c} \sum_{i:y_i = y} (x_i - \hat{\mu}_y)^T (x_i - \hat{\mu}_y)$$

$$=\sum_{y=1}^{c}\frac{n_{y}}{n}\hat{\Sigma}_{y}$$



 $=\sum_{y=1}^{c} \frac{n_{y}}{n} \hat{\Sigma}_{y}$ 各カテゴリの分散共分散 行列の重み付き平均

共分散行列が共通のとき(続き)86

■各カテゴリの分散共分散行列が等しい時,

 $\log \hat{p}(y \mid x)$

$$= -\frac{1}{2}x^{T}\hat{\Sigma}^{-1}x + \hat{\mu}_{y}^{T}\hat{\Sigma}^{-1}x - \frac{1}{2}\hat{\mu}_{y}^{T}\hat{\Sigma}^{-1}\hat{\mu}_{y} - \frac{1}{2}\log\det(\hat{\Sigma}) + \log n_{y} + C'$$

$$= \hat{\mu}_{y}^{T} \hat{\Sigma}^{-1} x - \frac{1}{2} \hat{\mu}_{y}^{T} \hat{\Sigma}^{-1} \hat{\mu}_{y} + \log n_{y} + C''$$

$$C'' = -\frac{1}{2}x^T \hat{\Sigma}^{-1} x - \frac{1}{2} \log \det(\hat{\Sigma}) + C'$$

■カテゴリの対数事後確率は x の一次形式

決定境界の計算

■カテゴリ数が2のとき,決定境界は

$$\hat{p}(y = 1 \mid x) = \hat{p}(y = 2 \mid x)$$

- ■ガウスモデルと最尤推定を用いたとき,決定境界は二次形式.
- ■更に分散共分散行列が共通のとき、決定境界は一次形式、即ち、超平面(hyper-plane).

$$a^T x + b = 0$$

$$a = \hat{\Sigma}^{-1}(\hat{\mu}_1 - \hat{\mu}_2)$$

$$b = -\frac{1}{2}(\hat{\mu}_1^T \hat{\Sigma}^{-1} \hat{\mu}_1 - \hat{\mu}_2^T \hat{\Sigma}^{-1} \hat{\mu}_2) + \log(n_1/n_2)$$

■この場合を特に、フィッシャーの線形判別分析 (Fisher's linear discriminant analysis)という.

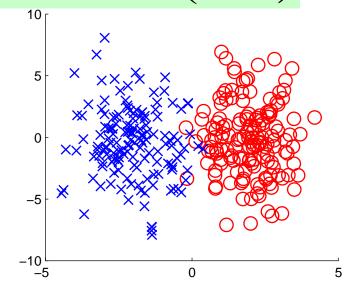
演習

- 入力次元 d=2 , カテゴリ数 c=2 $\frac{p(y=1)}{p(y=2)} \approx \frac{n_1}{n_2}$
- 各カテゴリの事前確率: p(y=1) = p(y=2) = 1/2
- 各カテゴリの条件付き確率 p(x|y) は正規分布. 期待値と分散共分散行列はそれぞれ

$$\mu_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \end{pmatrix} \qquad \mu_2 = \begin{pmatrix} -2 \\ 0 \end{pmatrix} \qquad \Sigma_1 = \Sigma_2 = \Sigma = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 9 \end{pmatrix}$$

$$\Sigma_1 = \Sigma_2 = \Sigma = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 9 \end{pmatrix}$$

1. 上記の設定のもと. 最大事後確率則に基づいた 決定境界を求めよ



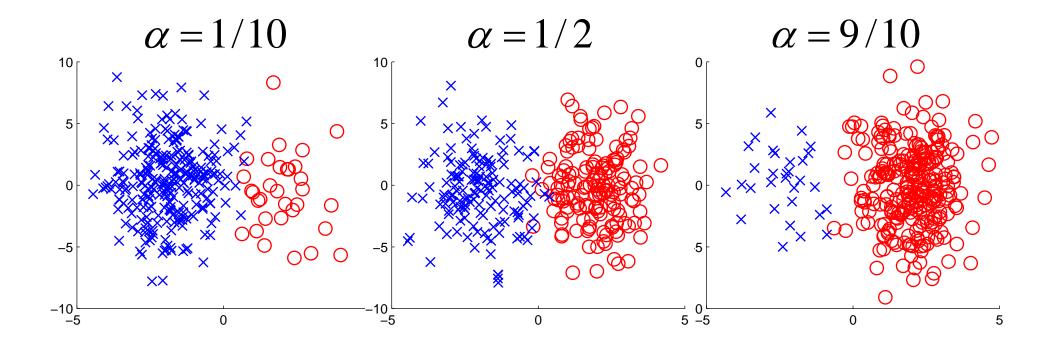
演習(続き)

2. 演習1の問題で事前確率を次のように設定する.

$$p(y=1) = \alpha$$

$$p(y=2) = 1 - \alpha$$

• α を $0 < \alpha < 1$ の間で変化させると決定境界は どのように変化するか?





- ■各カテゴリの標本が正規分布に従うとき,
 - 対数事後確率は二次形式
 - 2カテゴリのとき、決定境界は二次形式
- ■更に各カテゴリの共分散行列が共通のとき
 - 対数事後確率の主要項は一次形式
 - 2カテゴリのとき、決定境界は一次形式(超平面)

小レポート(第4回)

1.演習1の問題で共分散行列を次のように設定する

$$\Sigma = \begin{pmatrix} 9 - 8\cos^2 \beta & 8\sin \beta \cos \beta \\ 8\sin \beta \cos \beta & 9 - 8\sin^2 \beta \end{pmatrix}$$

これは、各カテゴリのデータを β だけ回転させた ものに対応している(次ページの図参照)

- $\beta = -\frac{1}{4}\pi, -\frac{1}{6}\pi, 0, \frac{1}{6}\pi, \frac{1}{4}\pi$ に対する決定境界を求めよ.
- β を $-\pi/4 \le \beta \le \pi/4$ の間で変化させると、決定境界はどのように変化するか?

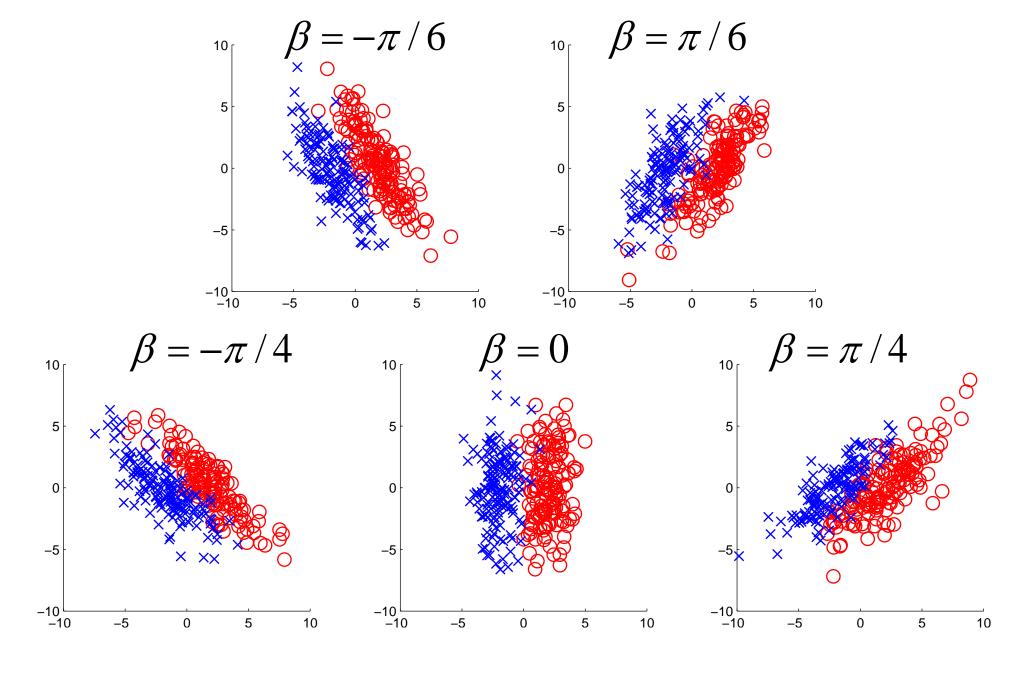
■ヒント:

$$\Sigma^{-1} = \begin{pmatrix} 1 - \frac{8}{9}\sin^2\beta & -\frac{8}{9}\sin\beta\cos\beta \\ -\frac{8}{9}\sin\beta\cos\beta & 1 - \frac{8}{9}\cos^2\beta \end{pmatrix}$$

$$\sin \frac{1}{4}\pi = 1/\sqrt{2}$$

$$\sin \frac{1}{6}\pi = 1/2$$

小レポート(続き)



連絡

- ■11月11日(月)は計算機実習を行う.
- ■場所は情報工学科計算機室:
 - http://www.csc.titech.ac.jp/
- ■課題資料は事前にウェブで公開する
- ■当日に出席は取らないので,自分でできる学生は 好きな時間に各自で演習を行っても良い.
- ■情報工学科計算機室のアカウントを持っていない 学生は、相談に来ること.
- ■11月18日(月)は通常の講義
 - 最尤推定法におけるモデル選択(第7章)