Dữ liệu mẫu

Lấy ví dụ cụ thể đối với 8 mẫu dữ liệu ta có các phân lớp, nhãn quan sát và xác suất dự đoán như sau.

```
n = 8
m = 3
    [1, 2, 3]
\tilde{\mathbf{y}} = [3, 3, 1, 3, 3, 1, 2, 1]
p = 8×3 Matrix{Float64}:
     0.187387
               0.401723
                           0.41089
                0.527703
     0.288362
                           0.183935
     0.521317
                0.0581643 0.420519
     0.141424
               0.67392
                           0.184655
     0.548955 0.0961933 0.354852
     0.321066
                0.0412642 0.63767
     0.206212
                0.365045
                           0.428743
     0.0892416 0.594161
                           0.316597
```

Đếm nhãn

Tập hợp mẫu quan sát được cho từng lớp là

$$X\tilde{y} = [[3, 6, 8], [7], [1, 2, 4, 5]]$$

Ta đếm được số lượng mẫu quan sát được cho từng lớp là

$$C = [3, 1, 4]$$

Chỉ tiêu tự tin

Độ tự tin trung bình của từng lớp là

```
t = [0.310541, 0.365045, 0.283583]
```

Mức độ vượt chỉ tiêu của từng xác suất dự đoán là

```
t2p = 8×3 Matrix{Float64}:
      -0.123155
                   0.0366786
                               0.127307
      -0.0221799
                   0.162659
                             -0.099648
       0.210775
                  -0.30688
                              0.136936
      -0.169117
                  0.308875
                            -0.0989276
       0.238413
                  -0.268851
                              0.0712688
       0.0105244 -0.323781
                               0.354087
      -0.10433
                   0.0
                               0.14516
      -0.2213
                   0.229116
                               0.0330145
```

Chọn nhãn khả tín

Ta có các tập nhãn khả tín như sau.

```
L_{\varphi} = [[2, 3], [2], [1, 3], [2], [1, 3], [1, 3], [2, 3], [2, 3]]
```

Danh sách nhãn đáng tin nhất đối với từng mẫu là như sau, trong đó $\bf 0$ đánh dấu trường hợp không có nhãn phù hợp.

$$\hat{\mathbf{l}} = [3, 2, 1, 2, 1, 3, 3, 2]$$

Xếp các mẫu vào ma trận có hàng thể hiện nhãn đã quan sát \tilde{y} , còn cột thể hiện nhãn đáng tin nhất \hat{l} .

```
Xỹy = 3x3 Matrix{Vector{Any}}:
    [3] [8] [6]
    [] [7]
    [5] [2, 4] [1]
```

Độ khả nghi

Độ khả nghi của các mẫu dữ liệu là như sau.

```
e = [0.0, 0.262307, 0.0, 0.407803, 0.167145, 0.343563, 0.14516, 0.450416]
```