

## I. Pen-and-paper

① Hamming distance:  $d(x_i, x_j) = \text{número de features diferentes}$ .

Temos então a tabela de distâncias  $d(x_i, x_j)$ :

$i \setminus j$	1	2	3	4	5	6	7	8
1	0	2	1	0	1	1	1	2
2	2	0	1	2	1	1	1	0
3	1	1	0	1	2	2	0	1
4	0	2	1	0	1	1	1	2
5	1	1	2	1	0	0	2	1
6	1	1	2	1	0	0	2	1
7	1	1	0	1	2	2	0	1
8	2	0	1	2	1	1	1	0

Para  $x_1$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_3, x_4, x_5, x_6, x_7\}$ .

$$f(x_1) = \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{argmax}} \sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i))$$

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 2$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 3$$

Logo,  $x_1$  deve ser classificado como  $N$ .

Para  $x_2$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_3, x_5, x_6, x_7, x_8\}$ .

$$f(x_2) = \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{argmax}} \sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i))$$

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 1$$

para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 4$$

Logo,  $x_2$  deverá ser classificado como  $N$ .

Para  $x_3$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_1, x_2, x_4, x_7, x_8\}$ .

$$f(x_3) = \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{argmax}} \sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i))$$

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i)) = 3$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i)) = 2$$

Logo,  $x_3$  deverá ser classificado como  $P$ .

Para  $x_4$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_1, x_3, x_5, x_6, x_7\}$ .

$$f(x_4) = \operatorname{argmax}_{c \in \mathcal{C}} \sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i))$$

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i)) = 2$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i)) = 3$$

Logo,  $x_4$  deverá ser classificado como  $N$ .

Para  $x_5$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_1, x_2, x_4, x_6, x_8\}$ .

$$f(x_5) = \operatorname{argmax}_{c \in \mathcal{C}} \sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i))$$

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i)) = 3$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i)) = 2$$

Logo,  $x_5$  deverá ser classificado como  $P$ .

Para  $x_6$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_1, x_2, x_4, x_5, x_8\}$ .

$$f(x_6) = \operatorname{argmax}_{c \in \mathcal{C}} \sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i))$$

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i)) = 3$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^K \delta(c_i, f(x_i)) = 2$$

Logo,  $x_6$  deverá ser classificado como  $P$ .

Para  $x_7$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_1, x_2, x_3, x_4, x_8\}$ .

$$f(x_8) = \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{argmax}} \sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i))$$

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 4$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 1$$

Logo,  $x_7$  deverá ser classificado como  $P$ .

Para  $x_8$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_2, x_3, x_5, x_6, x_7\}$ .

$$f(x_8) = \underset{c \in \mathcal{C}}{\operatorname{argmax}} \sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i))$$

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 2$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 3$$

Logo,  $x_8$  deverá ser classificado como  $N$ .

Condensando os resultados obtidos numa tabela, temos:

	Predicted	True	
1	N	P	
2	N	P	
3	P	P	
4	N	P	
5	P	N	
6	P	N	
7	P	N	
8	N	N	

  

	true	
pred	P	N
P	1	3
N	3	1

$$\text{recall} = \frac{TP}{TP + FN} = \frac{1}{1+3} = 0,25$$

$$\text{precision} = \frac{TP}{TP + FP} = \frac{1}{1+3} = 0,25$$

$$F1 = \frac{1}{\frac{1}{2} \left( \frac{1}{P} + \frac{1}{R} \right)} = \frac{1}{\frac{1}{2} \left( \frac{1}{0,25} + \frac{1}{0,25} \right)} = 0,25$$

2. Propomos a seguinte métrica:

$$d(x_i, x_j) = \begin{cases} 0, & \text{se } x_{ij} = x_{ji} \\ 1, & \text{caso contrário} \end{cases} \quad e \quad k = 3$$

Temos então a tabela de distâncias  $d(x_i, x_j)$ :

<del>i</del>	<del>j</del>	1	2	3	4	5	6	7	8
1		0	1	0	0	1	1	0	1
2		1	0	1	1	0	0	1	0
3		0	1	0	0	1	1	0	1
4		0	1	0	0	1	1	0	1
5		1	0	1	1	0	0	1	0
6		1	0	1	1	0	0	1	0
7		0	1	0	0	1	1	0	1
8		1	0	1	1	0	0	1	0

$$f(x_k) = \arg\max_{c \in \mathcal{C}} \sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i))$$

Para  $x_1$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_3, x_4, x_7\}$ .

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 2$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 1$$

Logo,  $x_1$  deve ser classificado como  $P$ .

Para  $x_2$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_5, x_6, x_8\}$ .

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 0$$

para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 3$$

Logo,  $x_2$  deverá ser classificado como  $N$ .

Para  $x_3$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_1, x_4, x_7\}$ .

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 2$$

para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 1$$

Logo,  $x_3$  deverá ser classificado como P.

Para  $x_4$ :

A k-vizinhança é  $\{x_1, x_3, x_7\}$ .

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c_i, f(x_i)) = 2$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c_i, f(x_i)) = 1$$

Logo,  $x_4$  deverá ser classificado como P.

Para  $x_5$ :

A k-vizinhança é  $\{x_2, x_6, x_8\}$ .

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c_i, f(x_i)) = 1$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c_i, f(x_i)) = 2$$

Logo,  $x_5$  deverá ser classificado como N.

Para  $x_6$ :

A k-vizinhança é  $\{x_2, x_5, x_8\}$ .

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c_i, f(x_i)) = 1$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c_i, f(x_i)) = 2$$

Logo,  $x_6$  deverá ser classificado como N.

Para  $x_7$ :

A k-vizinhança é  $\{x_1, x_3, x_4\}$ .

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c_i, f(x_i)) = 3$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c_i, f(x_i)) = 0$$

Logo,  $x_7$  deverá ser classificado como P.

Para  $x_8$ :

A  $k$ -vizinhança é  $\{x_2, x_5, x_6\}$ .

Para  $c = P$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 1$$

Para  $c = N$ :

$$\sum_{i=1}^k \delta(c, f(x_i)) = 2$$

Logo,  $x_8$  deverá ser classificado como  $N$ .

Condensando os resultados obtidos numa tabela, temos

	Predicted	True
1	P	P
2	N	P
3	P	P
4	P	P
5	N	N
6	N	N
7	P	N
8	N	N

	true	
pred	P	N
P	3	1
N	1	3

$$\text{recall} = \frac{TP}{TP+FN} = \frac{3}{3+1} = 0,75$$

$$\text{precision} = \frac{TP}{TP+FP} = \frac{3}{3+1} = 0,75$$

$$F1 = \frac{1}{\frac{1}{2} \left( \frac{1}{P} + \frac{1}{R} \right)} = \frac{1}{\frac{1}{2} \left( \frac{1}{0,75} + \frac{1}{0,75} \right)} = 0,75$$

Portanto, a medida F1 aumentou em 3 vezes.

3. Para aprender um Bayesian classifier, precisamos de:

- prior probabilities de cada classe (menos uma) ;
- os parâmetros associados com  $p(D|h)$ .

Comecemos por calcular as prior probabilities.

$$p(P) = \frac{5}{9} \quad p(N) = \frac{4}{9}$$

Agora precisamos dos parâmetros associados a  $p(D|h)$ .

Como  $y_1$  e  $y_2$  são dependentes, temos de calcular a sua probabilidade conjunta.

Para  $h = P$ :

$y_1 \setminus y_2$	0	1	
A	$2/5$	$1/5$	$3/5$
B	$1/5$	$1/5$	$2/5$
	$3/5$	$2/5$	1

Para  $h = N$ :

$y_1 \setminus y_2$	0	1	
A	0	$1/4$	$1/4$
B	$2/4$	$1/4$	$3/4$
	$2/4$	$2/4$	1

Como  $\{y_1, y_2\}$  e  $\{y_3\}$  são conjuntos de variáveis independentes,

$$p(y_1=a, y_2=b, y_3=c | h) = P(y_1=a | h) P(y_2=b | h) P(y_3=c | h)$$

Logo, precisamos saber  $P(y_3 | h)$ . Como  $y_3$  é normal, precisamos calcular a média e a variância para saber a função densidade de probabilidade.

Para  $h = P$ :

$$\bar{y}_3 = \frac{1}{5} (1,1 + 0,8 + 0,5 + 0,9 + 0,8) = 0,82$$

$$\sigma^2_{y_3} = \frac{1}{4} ((1,1 - \bar{y}_3)^2 + (0,8 - \bar{y}_3)^2 + (0,5 - \bar{y}_3)^2 + (0,9 - \bar{y}_3)^2 + (0,8 - \bar{y}_3)^2) = 0,047$$

$$y_3 \sim N(\mu = 0,82, \sigma^2 = 0,047)$$

A função de densidade de probabilidade está bem definida.

Para  $h = N$ :

$$\bar{y}_3 = \frac{1}{4} (1 + 0,9 + 1,2 + 0,9) = 1$$

$$\sigma^2_{y_3} = \frac{1}{3} ((1 - \bar{y}_3)^2 + (0,9 - \bar{y}_3)^2 + (1,2 - \bar{y}_3)^2 + (0,9 - \bar{y}_3)^2) = 0,02$$

$$y_3 \sim N(\mu = 1, \sigma^2 = 0,02)$$

A função de densidade de probabilidade está bem definida.

$$(4) \quad h_{MAP} = \operatorname{argmax}_h \frac{p(D|h) p(h)}{p(D)} = \operatorname{argmax}_h p(h) \cdot p(D|h)$$

Para  $(A; 1; 0,8)$ :

$$h_{MAP} = \operatorname{argmax}_h p(h) p(y_1=A, y_2=1, y_3=0,8 | h) = \\ = \operatorname{argmax}_h p(h) p(y_1=A, y_2=1 | h) p(y_3=0,8 | h)$$

Para  $h = P$ :

$$h_{MAP} = \frac{5}{9} \cdot \frac{1}{5} \cdot p(y_3=0,8 | h=P) = 0,2036$$

Para  $h = N$ :

$$h_{MAP} = \frac{4}{9} \cdot \frac{1}{4} \cdot p(y_3=0,8 | h=N) = 0,1153$$

Logo,  $(A; 1; 0,8)$  deverá ser classificado como  $P$ .

Para  $(B; 1; 1)$ :

$$h_{MAP} = \operatorname{argmax}_h p(h) p(y_1=B, y_2=1, y_3=1 | h) = \\ = \operatorname{argmax}_h p(h) p(y_1=B, y_2=1 | h) p(y_3=1 | h)$$

Para  $h = P$ :

$$h_{MAP} = \frac{5}{9} \cdot \frac{1}{5} \cdot p(y_3=1 | h=P) = 0,1449$$

Para  $h = N$ :

$$h_{MAP} = \frac{4}{9} \cdot \frac{1}{4} \cdot p(y_3=1 | h=N) = 0,3134$$

Logo,  $(B; 1; 1)$  deverá ser classificado como  $N$ .

Para  $(B; \circ; 0,9)$ :

$$h_{MAP} = \underset{h}{\operatorname{argmax}} \ p(h) \cdot p(y_1=0, y_2=0, y_3=0,9 | h) =$$
$$= \underset{h}{\operatorname{argmax}} \ p(h) \cdot p(y_1=0, y_2=0 | h) \cdot p(y_3=0,9 | h)$$

Para  $h = P$ :

$$h_{MAP} = \frac{5}{9} \cdot \frac{1}{5} \cdot p(y_3=0,9 | h=P) = 0,1910$$

↑  
1,7191

Para  $h = N$ :

$$h_{MAP} = \frac{4}{9} \cdot \frac{2}{4} \cdot p(y_3=0,9 | h=N) = 0,4882$$

↑  
2,1970

Logo,  $(B; \circ; 0,9)$  devorá ser classificado como  $N$ .

5.

$$h_{ML} = \underset{h}{\operatorname{argmax}} \ p(D|h)$$