

* 베이즈 정리 Bayes formula

$$\begin{aligned}
 - P(y, x) &= P(x|y) P(y) \quad // \text{일반적인 } x \text{와 } y \text{가 같이 일어난 결합확률과} \\
 &= P(x, y) \quad // y \text{와 } x \text{가 같이 일어난 결합확률은 같음.} \\
 &= P(y|x) P(x)
 \end{aligned}$$

$$- \boxed{P(y|x)} = \frac{P(x|y) P(y)}{P(x)}$$

likelihood
prior probability

posterior probability

x : 이미 알고있는 사건

y : 추정해야 할 사건

조건부 확률 $P(\text{추정해야 할 사건} | \text{이미 알고 있는 사건}) = \boxed{P(y|x)}$

우도 $P(\text{이미 알고 있는 사건} | \text{추정해야 할 사건}) = P(x|y) = \text{역확률 문제.}$

$= L(y|x) \quad // \text{때론 우도를 } L > 0 \text{ 이용해}$
 $x \text{와 } y \text{ 위치 바꿔 표현해도 됨}$

* ML에 적용 $x \in \mathbb{R}^4 \quad y \in \{\text{class 1, class 2, class 3}\}$

- 특징 벡터 x , 분류 y .

$$\begin{aligned}
 x &= (x_1, x_2, x_3, x_4)^T \xrightarrow{\text{posterior 추정.}} \begin{aligned} &P(y=\text{class 1} | x) = 0.18 \\ &P(y=\text{class 2} | x) = 0.72 \\ &P(y=\text{class 3} | x) = 0.10 \end{aligned} \xrightarrow{\text{argmax}} y = \text{class 2.} \\
 &\quad 1.0 \quad 3.2 \quad 4.1 \quad 1.4
 \end{aligned}$$

- 패턴 인식

$$\hat{y} = \underset{y}{\operatorname{argmax}} \boxed{P(y|x)}$$

posterior

- 실제로 $\boxed{P(y|x)}$ 를 직접 추정하는 것은 아주 많은 데이터를 비교는 불가능.

x 가 만드는 공간은 무한히 많은 점을 가짐으로, 이 모든 점에 대해 일일이 확률을 표현할 수 없음

⇒ $\boxed{P(y)}$ 와 $\boxed{P(x|y)}$ 를 구할 수 있다면, Bayes formula 이용해 $\boxed{P(y|x)}$ 를 간접적으로 계산함

prior
likelihood

① 사전확률 prior $P(y)$

- 무작위로 n 개 sample을 수집하여, 각 클래스별로 n_1, n_2, n_3 개 라면

$$P(y = c_i) = \frac{n_i}{n}$$

$c_i = i$ 번째 class

② 우도 likelihood. $P(x|y)$

- $P(x|y)$ 는 $P(y|x)$ 보다 훨씬 추정하기 쉬움.

y 의 class가 고정된 샘플이므로 다른 class의 sample을 모두 배제한 채

y 에 속한 sample만 가지고 예측 분포를 추정하기 되기 때문.

- 우도 추정 방법 likelihood estimation

- 여러가지 분포 밀도 추정 방법 존재. density estimation. sample이 입력된 곳의 확률이 높고, 등장한 곳 확률은 낮게 추정.

- 파레토 방법 (어떤 점에 일정한 크기 이상으로 빠지고, 점 속으로 들어갈 sample 개수 세어 예측 추정)

- 가우시안 같은 매개 변수가 된 예측 분포 맞추기 가정하고 매개 변수 추정.

- 가우시안은 여러개 혼합해 정확도 높이는 방법

