

4.3.

$E_B = \min \{ P(1|x), P(0|x) \}$ — байесовский классификатор.

Ошибка ENN:

$$E_N = P(y \neq y_n) = P(0|x) P(1|x_n) + \\ P(1|x) P(0|x_n) \quad *(\text{но независимость} \\ \text{признаков} x_i \text{ и } x_n)$$

При $n \rightarrow \infty$ расстояние y/y_n и x_n стремящееся к 0, а так как при определенных условных вероятностях непрерывны, то

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P(i|x_n) \rightarrow P(i|x), \quad i \in \{0, 1\}$$

Решение:

$$E_N \xrightarrow{n \rightarrow \infty} P(0|x) P(1|x) + P(1|x) P(0|x) \\ = 2P(0|x) P(1|x) \leq 2 \min \{ P(0|x), P(1|x) \} \\ = 2E_B$$

Итак, для оцисло ошибки $E_N \leq 2E_B$

2) Для ввода информации

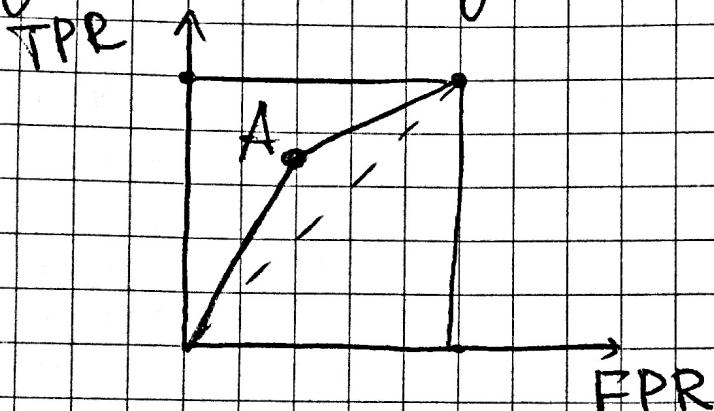
$$E_N^V = E_N \cdot V \leq 2E_B \cdot V = 2E_B^V$$

4. d.

$a(x) = 1$ с беп. p

$a(x) = 0$ с беп. $(1-p)$

Будем с -去做 класса 1.



Рассмотрим координаты м. А:

$$TPR = \frac{tp}{tp + fn}$$

$$FPR = \frac{fp}{fp + tn}$$

$$tp \approx pc$$

$$tn \approx (1-p)(1-q)$$

$$fp \approx p(1-c)$$

$$fn \approx (1-p)c$$

$$TPR = \frac{pc}{c} = p$$

\Rightarrow А имеет координаты $(p, p) \Rightarrow$

$$FPR = \frac{p(1-c)}{(1-c)(p+1-p)} = p$$

имеет ко

\Rightarrow в среднем, ROC-AUC = $\frac{1}{2}$ дебюкане

$$4.1 \quad P(x^{(k)}|y) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}6^2} e^{-\frac{(x^{(k)} - \mu_{yk})^2}{26^2}}, \quad k=1, \dots, n$$

В наивном байесовском классификаторе
 $y = \operatorname{argmax}_y \{ P(y|x) \} =$

$$\operatorname{argmax}_y \left\{ \frac{P(y)}{P(x)} P(x|y) \right\}$$

$P(y)$ — общий фактор всех классов

$\rightarrow \frac{P(y)}{P(x)}$ — не зависит от $y \Rightarrow$

нужно максимизировать

$$P(x|y) =$$

$$\approx \frac{1}{(\sqrt{2\pi}6)^2} e^{-\sum_k \frac{(x^{(k)} - \mu_{yk})^2}{26^2}}$$

Максимизируя достоверность, когда $\sum_k (x^{(k)} - \mu_{yk})^2$ достигает минимума и тем самым выражение для квадратичной зависимости между x и y .