



Figure 1.3 Three types of iris flowers: setosa, versicolor and virginica. Source: http://www.statlab.uni-heidelberg.de/data/iris/. Used with kind permission of Dennis Kramb and SIGNA.

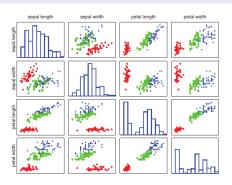


Figure 1.4 Visualization of the Iris data as a pairwise scatter plot. The diagonal plots the marginal histograms of the 4 features. The off diagonals contain scatterplots of all possible pairs of features. Red circle = setosa, green diamond = versicolor, blue star = virginica. Figure generated by fisheririsDemo.

Se trata de clasificar objetos en c clases: $\omega_1, \ldots, \omega_c$.

Existe una probabilidad *a priori* para cada una de estas clases:

$$P(\omega_1),\ldots,P(\omega_c)$$

De manera tal que

$$\sum_{i=1}^{c} P(\omega_i) = 1$$

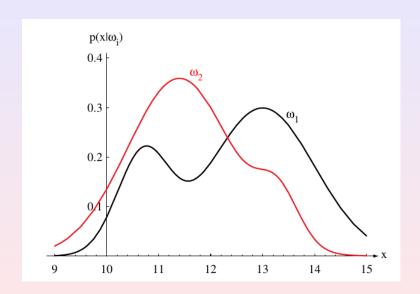
Cuál sería la regla de decisión que deberíamos adoptar para clasificar un objeto dado, de manera de minimizar el error de clasificación?

Claramente: elegir alguna ω_i tal que

$$P(\omega_i) \geq P(\omega_i), \forall i \in \{1, \ldots, c\}$$

de probabilidad para la clase ω .

Si contamos con información adicional para clasificar los objetos, como el valor medio de gris, o alguna dimensión de los mismos, podríamos mejorar nuestra decisión Identifiquemos esta información adicional con la variable aleatoria x, para el caso unidimensional, o con el vector aleatorio \mathbf{x} para el caso multidimensional. Y llamemos $p(\mathbf{x} \mid \omega)$, (o $p(\mathbf{x} \mid \omega)$, según el caso) a la densidad



Ahora, deberíamos modificar la regla de decisión anterior para tener en cuenta esta información adicional.

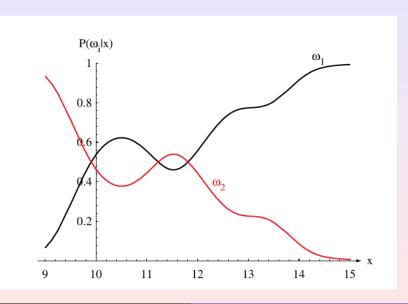
Propongamos entonces clasificar de acuerdo con la siguiente regla: elegir alguna ω_i tal que

$$P(\omega_i \mid x) \geq P(\omega_i \mid x), \forall i \in \{1, \ldots, c\}$$

Para el caso de tener dos clases: Elegir ω_1 si

$$P(\omega_1 \mid x) \geq P(\omega_2 \mid x),$$

y, si no, elegir ω_2 .



Para poder utilizar este criterio debemos utilizar la regla de Baves

$$P(\omega_i \mid x) = \frac{p(x \mid \omega_i)P(\omega_i)}{p(x)}, \forall i \in \{1, \dots, c\},\$$

o sea,

$$a \ posteriori = \frac{\textit{verosimilitud} \times \textit{a priori}}{\textit{evidencia}},$$

donde

$$p(x) = \sum_{i=1}^{c} p(x, \omega_i) = \sum_{i=1}^{c} p(x \mid \omega_i) P(\omega_i)$$

Pero, como p(x) no es función de ω_i , entonces el criterio anterior $(P(\omega_i \mid x) \geq P(\omega_i \mid x))$ puede expresarse como: elegir ω_i tal que

$$p(x \mid \omega_i)P(\omega_i) \ge p(x \mid \omega_i)P(\omega_i), \forall i \in \{1, \dots, c\},$$

Caso unidimensional

La densidad de la distribución Gaussiana unidimensional está dada por la fórmula

$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left[-\frac{1}{2}\left(\frac{x-\mu}{\sigma}\right)^2\right]$$

donde el valor medio y la varianza, están dados por $\mu = E[x]$ y $\sigma^2 = E[(x - \mu)^2]$, respectivamente.

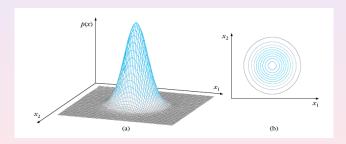
La densidad de la distribución Gaussiana multidimensional está dada por la fórmula

$$\rho(\mathbf{x}) = \frac{1}{(2\pi)^{d/2} |\mathbf{\Sigma}|^{1/2}} \exp\left[-\frac{1}{2} \left(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}\right)^t \mathbf{\Sigma}^{-1} \left(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}\right)\right]$$

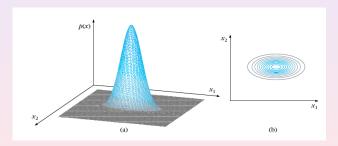
donde el vector aleatorio \mathbf{x} es de dimensión \mathbf{d} , al igual que el valor medio $\mu = E[\mathbf{x}]$, y $\mathbf{\Sigma} = E[(\mathbf{x} - \mu)(\mathbf{x} - \mu)^t]$ es la matriz de covarianza de $\mathbf{d} \times \mathbf{d}$. Caso bidimensional:

$$\mathbf{\Sigma} = E\left[\begin{pmatrix} x_1 - \mu_1 \\ x_2 - \mu_2 \end{pmatrix} (x_1 - \mu_1 \ x_2 - \mu_2) \right] = \begin{pmatrix} \sigma_1^2 & \sigma_{12} \\ \sigma_{21} & \sigma_2^2 \end{pmatrix}$$

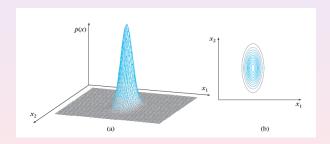
$$\mathbf{\Sigma} = \left(\begin{array}{cc} \sigma^2 & \mathbf{0} \\ \mathbf{0} & \sigma^2 \end{array} \right)$$



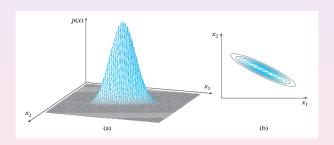
$$\mathbf{\Sigma} = \left(egin{array}{cc} \sigma_1^2 & 0 \\ 0 & \sigma_2^2 \end{array}
ight) \ \sigma_1^2 = 15 > \sigma_2^2 = 3$$



$$\mathbf{\Sigma} = \begin{pmatrix} \sigma_1^2 & 0 \\ 0 & \sigma_2^2 \end{pmatrix} \quad \sigma_1^2 = 3 < \sigma_2^2 = 15$$



$$\Sigma = \begin{pmatrix} \sigma_1^2 & \sigma_{12} \\ \sigma_{12} & \sigma_2^2 \end{pmatrix} \quad \sigma_1^2 = 15 > \sigma_2^2 = 3, \ \sigma_{12} = 6$$



Caso multidimensional

Las curvas de nivel son elipses. Para el caso bidimensional con $\sigma_{12} = \sigma_{21} = 0$ tenemos:

$$\mathbf{x}^{t} \Sigma^{-1} \mathbf{x} = (x_1 \ x_2) \begin{pmatrix} 1/\sigma_1^2 & 0 \\ 0 & 1/\sigma_2^2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} = cte.$$
$$\frac{x_1^2}{\sigma_1^2} + \frac{x_2^2}{\sigma_2^2} = cte.$$

Clasificación Bayesiana: caso Gaussiano

Una herramienta para clasificación Bayesiana es la función discriminante:

$$g_i(\mathbf{x}) = \ln(\rho(\mathbf{x} \mid \omega_i)P(\omega_i)) = \ln(\rho(\mathbf{x} \mid \omega_i)) + \ln(P(\omega_i)),$$

para i = 1, ..., c.

Para el caso Gaussiano tenemos:

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{1}{2} (\mathbf{x} - \mu_i)^t \mathbf{\Sigma}_i^{-1} (\mathbf{x} - \mu_i) + \ln P(\omega_i) + c_i,$$

con $c_i = -(d/s) \ln(2\pi) - (1/2) \ln|\Sigma_i|$ y d la dimensión del espacio.

En este caso, $|\Sigma_i| = \sigma^{2d}$ y $|\Sigma_i^{-1}| = 1/\sigma^{2d}$. Como las Σ_i son las mismas para todas las clases, la constante c_i puede ser ignorada.

Tomando $\|.\|$ como la norma Euclídea, tenemos $\|\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu_i}\| = (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu_i})^t (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu_i})$, entonces $g_i(\mathbf{x})$ queda:

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{\|\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu_i}\|}{2\sigma^2} + \ln P(\omega_i).$$

Expandiendo $\|\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu_i}\|$ la fórmula anterior queda

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{-1}{2\sigma^2} \left(\mathbf{x}^t \mathbf{x} - 2\mu_i^t \mathbf{x} + \mu_i^t \mu_i \right) + \ln P(\omega_i).$$

Como **x**^t**x** no depende de la clase, entonces la anterior posee la forma

$$g_i(\mathbf{x}) = \mathbf{w_i}^t \mathbf{x} + w_{i0},$$

donde $\mathbf{w_i} = \mu_i/\sigma^2$ y

$$w_{i0} = \frac{-1}{2\sigma^2} \mu_i^{\ t} \mu_i + \ln P(w_i).$$

Las superficies de decisión se encuentran mediante $g_i(\mathbf{x}) = g_j(\mathbf{x})$. Para el caso de dos clases tendremos una ecuación de la forma

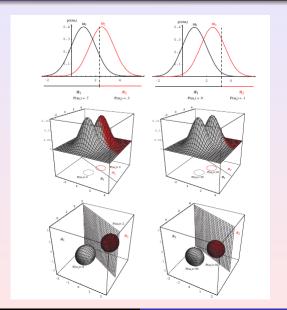
$$\mathbf{w}^t(\mathbf{x}-\mathbf{x_0})=0,$$

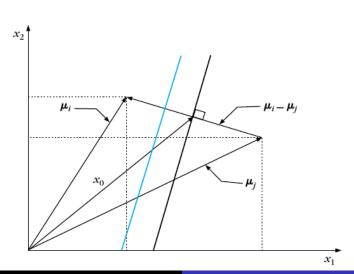
Donde

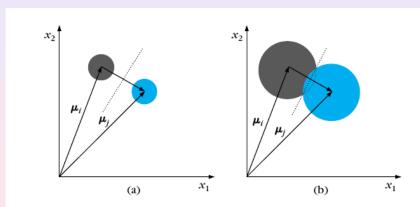
$$\mathbf{W} = \boldsymbol{\mu_i} - \boldsymbol{\mu_j},$$

у

$$\mathbf{x_0} = \frac{1}{2} \left(\mu_i + \mu_j \right) - \frac{\sigma^2}{\|\mu_i - \mu_i\|} \ln \frac{P(w_i)}{P(w_i)} \left(\mu_i - \mu_j \right).$$

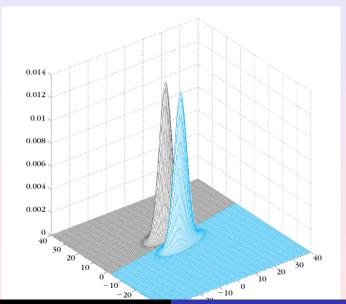






Clasificación Bayesiana: caso Gaussiano

Caso $\Sigma_i = \sigma^2 \mathbf{I}$



En este caso se suponen todas las matrices de covarianza iguales pero no diagonales, o sea $\Sigma_i = \Sigma$. La función discriminante ser'a en este caso

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{1}{2} (\mathbf{x} - \mu_i)^t \mathbf{\Sigma}^{-1} (\mathbf{x} - \mu_i) + \ln P(\omega_i) + c_i,$$

con $c_i = -(d/s) \ln(2\pi) - (1/2) \ln|\Sigma_i|$. Expandiendo la anterior obtenemos

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{1}{2}\mathbf{x}^t\mathbf{\Sigma}^{-1}\mathbf{x} + \frac{1}{2}\mathbf{x}^t\mathbf{\Sigma}^{-1}\boldsymbol{\mu}_i - \frac{1}{2}\boldsymbol{\mu}_i^t\mathbf{\Sigma}^{-1}\boldsymbol{\mu}_i + \frac{1}{2}\boldsymbol{\mu}_i^t\mathbf{\Sigma}^{-1}\mathbf{x} + \ln P(\omega_i) + c_i.$$

Aquí el primert término $-1/2\mathbf{x}^t\mathbf{\Sigma}^{-1}\mathbf{x}$ no depende de i, por lo que puede ser excluido de $g_i(\mathbf{x})$.

Entonces, nuevamente la función discriminante $g_i(\mathbf{x})$ es lineal en \mathbf{x}

$$g_i(\mathbf{x}) = \mathbf{w_i}^t \mathbf{x} + w_{i0},$$

donde

$$\mathbf{w_i} = \mathbf{\Sigma}^{-1} \boldsymbol{\mu_i},$$

У

$$w_{i0} = \frac{-1}{2} \mu_i^t \mathbf{\Sigma}^{-1} \mu_i + \ln P(w_i).$$

Nuevamente, resolver $g_i(\mathbf{x}) = g_j(\mathbf{x})$ nos lleva a una ecuación de la forma

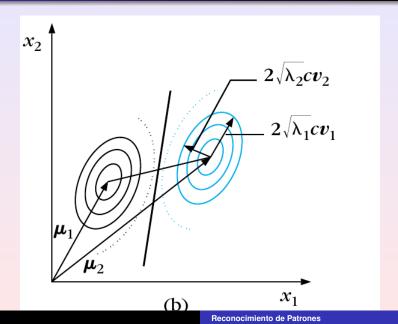
$$\mathbf{w}^t(\mathbf{x}-\mathbf{x_0})=0,$$

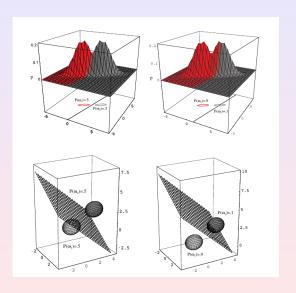
pero con

$$\mathbf{w} = \mathbf{\Sigma}^{-1} \left(\mu_{i} - \mu_{j} \right),$$

у

$$\mathbf{x_0} = \frac{1}{2} \left(\boldsymbol{\mu_i} + \boldsymbol{\mu_j} \right) - \frac{\ln \left(P(\omega_i) / P(\omega_j) \right)}{\left(\boldsymbol{\mu_i} - \boldsymbol{\mu_j} \right)^t \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \left(\boldsymbol{\mu_i} - \boldsymbol{\mu_j} \right)} \left(\boldsymbol{\mu_i} - \boldsymbol{\mu_j} \right).$$





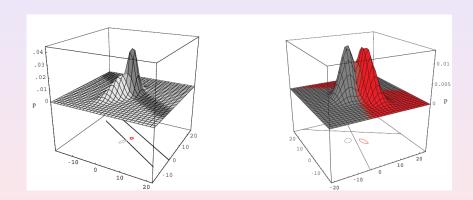
Clasificación Bayesiana: caso Gaussiano Caso Σ_i arbitraria

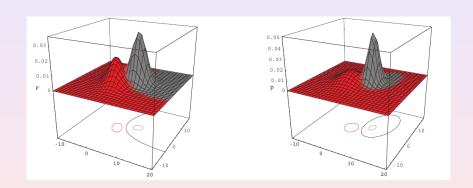
En este caso, la función discriminante ya no es lineal

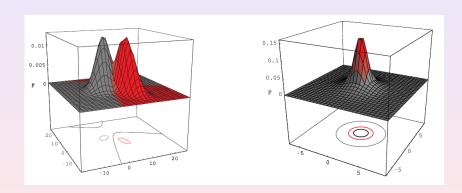
$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{1}{2}\mathbf{x}^t\mathbf{\Sigma_i}^{-1}\mathbf{x} + \mu_i^t\mathbf{\Sigma_i}^{-1}\mathbf{x} - \frac{1}{2}\mu_i^t\mathbf{\Sigma_i}^{-1}\mu_i + \ln P(\omega_i) + c_i,$$

O sea, será de la forma

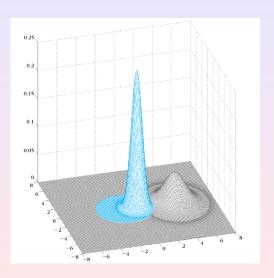
$$\begin{split} g_i(\mathbf{x}) &= \mathbf{x}^t \mathbf{W_i} \mathbf{x} + \mathbf{w_i}^t \mathbf{x} + \mathbf{w}_{i0}, \\ \text{donde } \mathbf{W_i} &= -1/2 \mathbf{\Sigma_i}^{-1}, \, \mathbf{w_i} = \mathbf{\Sigma_i}^{-1} \boldsymbol{\mu_i}, \, \mathbf{y} \\ w_{i0} &= -\frac{1}{2} \boldsymbol{\mu_i}^t \mathbf{\Sigma_i}^{-1} \boldsymbol{\mu_i} - \frac{1}{2} |\mathbf{\Sigma_i}| + \ln P(\omega_i), \end{split}$$

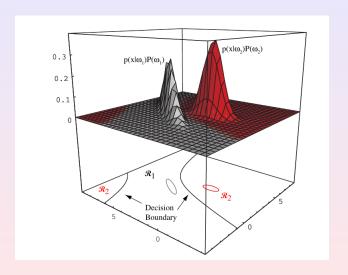




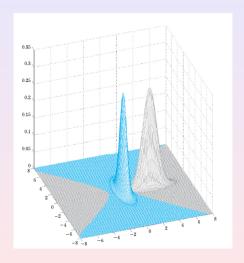


Clasificación Bayesiana: caso Gaussiano Caso Σ_i arbitraria

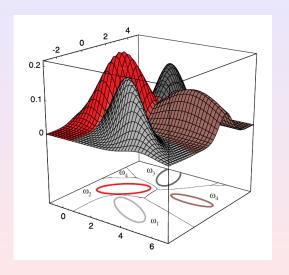




Clasificación Bayesiana: caso Gaussiano Caso Σ_i arbitraria



Clasificación Bayesiana: caso Gaussiano Caso Σ_i arbitraria



Error y Riesgo

En el caso de dos clases, el error medio es

$$P(error) = P(\mathbf{x} \in \mathcal{R}_2, \omega_1) + P(\mathbf{x} \in \mathcal{R}_1, \omega_2)$$

$$= P(\mathbf{x} \in \mathcal{R}_2 \mid \omega_1) P(w_i) + P(\mathbf{x} \in \mathcal{R}_1 \mid \omega_2) P(w_2)$$

$$= P(w_1) \int_{\mathcal{R}_2} p(\mathbf{x} \mid \omega_1) d\mathbf{x} + P(w_2) \int_{\mathcal{R}_1} p(\mathbf{x} \mid \omega_2) d\mathbf{x}$$

Supongamos que tenemos c conjuntos de datos $\mathcal{D}_1, \ldots, \mathcal{D}_c$ pertenecientes a c clases. Supongamos también que los valores de los mismos han sido extraídos de acuerdo a las densidades $p(\mathbf{x} \mid \omega_i)$, con $i \in 1, \ldots, c$, y que estos valores son i.i.d..

Suponemos además que conocemos la "forma" de estas densidades, pero no el valor de sus parámetros.

Por ejemplo: suponemos $p(\mathbf{x} \mid \omega_i) \sim \mathcal{N}(\mu_i, \Sigma_i)$, pero desconocemos los valores de μ_i y de Σ_i .

En general, llamaremos θ_i al vector de parámetros de estas distribuciones.

Tenemos entonces c problemas separados: omitiendo el subíndice i, estimar el vector de parámetros θ de la densidad $p(\mathbf{x} \mid \theta)$, utilizando el conjunto de datos \mathcal{D} .

Para el caso Gaussiano, tendremos $p(\mathbf{x} \mid \theta) = p(\mathbf{x} \mid \mu, \Sigma)$.

Si nuestros datos son $\mathcal{D} = \{\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n\}$, entonces, al ser i.i.d., su densidad será

$$\rho(\mathcal{D} \mid \theta) = \prod_{k=1}^{n} \rho(\mathbf{x}_k \mid \theta),$$

y el estimador por Máxima Verosimilitud es

$$\hat{\boldsymbol{\theta}}_{MV} = \arg \max_{\boldsymbol{\theta}} p\left(\mathcal{D} \mid \boldsymbol{\theta}\right),$$

como el logaritmo es una función creciente, la anterior puede definirse también como

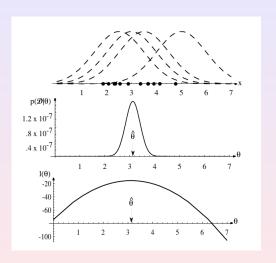
$$\hat{\boldsymbol{\theta}}_{MV} = \arg \max_{\boldsymbol{\theta}} \ln p(\mathcal{D} \mid \boldsymbol{\theta}) = \arg \max_{\boldsymbol{\theta}} \sum_{k=1}^{n} \ln p(\mathbf{x}_{k} \mid \boldsymbol{\theta}),$$

Donde $\sum_{k=1}^{n} \ln p(\mathbf{x}_k \mid \boldsymbol{\theta})$ es la llamada log-verosimilitud $\ell(\boldsymbol{\theta})$, por lo que la anterior queda

$$\hat{\boldsymbol{\theta}}_{MV} = \arg \max_{\boldsymbol{\theta}} \ell\left(\boldsymbol{\theta}\right),$$

si $\theta^t = (\theta_1, \dots, \theta_p)$ y definimos el gradiente ∇_{θ} como

$$abla_{m{ heta}} = \left[egin{array}{c} rac{\partial}{\partial heta_1} \ dots \ rac{\partial}{\partial heta_p} \end{array}
ight]$$



Tomando el gradiente de $\ell(\theta)$

$$\nabla_{\boldsymbol{\theta}} \ell\left(\boldsymbol{\theta}\right) = \sum_{k=1}^{n} \nabla_{\boldsymbol{\theta}} \ln \rho\left(\mathbf{x}_{k} \mid \boldsymbol{\theta}\right),$$

 $\hat{\boldsymbol{\theta}}_{MV}$ será solución de

$$abla_{m{ heta}}\ell\left(m{ heta}
ight) = \mathbf{0}$$

Caso Gaussiano: µ desconocido

En este caso, como

$$\ln p\left(\mathbf{x}_{k}\mid\boldsymbol{\mu}\right)=-\frac{1}{2}\ln \left((2\pi)^{d}|\boldsymbol{\Sigma}|\right)-\frac{1}{2}\left(\mathbf{x}_{k}-\boldsymbol{\mu}\right)^{t}\boldsymbol{\Sigma}^{-1}\left(\mathbf{x}_{k}-\boldsymbol{\mu}\right),$$

Entonces

$$\nabla_{\boldsymbol{\theta}} \ln p(\mathbf{x}_k \mid \boldsymbol{\mu}) = \mathbf{\Sigma}^{-1} (\mathbf{x}_k - \boldsymbol{\mu}),$$

y por lo tanto

$$\hat{\boldsymbol{\mu}}_{MV} = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^{n} \boldsymbol{\mu}_{k},$$

En el caso unidimensional tenemos $\theta^t = (\mu, \sigma^2)$ y

$$\ln p\left(x_k \mid \mu, \sigma^2\right) = -\frac{1}{2}\ln((2\pi)\sigma^2) - \frac{1}{2\sigma^2}(x_k - \mu)^2$$

y por lo tanto

$$\nabla_{\theta} \ell \left(\theta \right) = \nabla_{\theta} \ln p \left(x_k \mid \theta \right) = \begin{bmatrix} \frac{1}{\sigma^2} (x_k - \mu)^2 \\ -\frac{1}{2\sigma^2} + \frac{(x_k - \mu)^2}{2\sigma^2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Caso Gaussiano: 👊 y 🔀 desconocidos

De la ecuación anterior obtenemos

$$\hat{\mu}_{MV} = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^{n} x_k,$$

У

$$\hat{\sigma}_{MV}^2 = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n (x_k - \mu)^2.$$

Estimación Bayesiana

En el método de máxima verosimilitud se considera que el vector de parámetros θ es fijo.