Восстановление плотности и ЕМ-алгоритм

Викулин Всеволод

v.vikulin@corp.mail.ru

20 апреля 2019

Часть 1

Восстановление плотности. Математично и полезно.

Зачем восстановливать плотности?

Есть целое семейство алгоритмов, которые требует знание плотности распределений.

$$p(y|x) = \frac{p(x|y)p(y)}{p(x)} = \frac{p(x|y)p(y)}{\sum_{i} p(x|y_{i})p(y_{i})}$$

где p(y|x)— апостериорная вероятность принадлежность объекта x к классу y, p(x|y)— правдоподобие (likelihood), p(y)— априорная вероятность класса y, p(x)— правдоподие данных (evidence).

Вопрос

Как теперь предсказать метку класса?

Зачем восстановливать плотности?

Давайте разбираться, как считать:

p(x|y) - берем все объекты класса и восстанавливаем плотность,

p(y) - доля класса в выборке,

p(x)— не очень то и нужна.

Осталось только восстановить плотность!

Пример

Подбрасываем монетку. Хотим узнать вероятность, что она выпадет орлом. Как использовать формулу Байеса?

Вопрос

А можно ли находить аномалии в данных с помощью плотности?

Методы восстановления плотности

Всего есть 3 метода восстановления плотности.

- Непараметрическое
- Параметрическое
- Разделение смеси

Сегодня обсудим их все.

Непараметрическое восстановления плотности

Рассмотрим одномерный случай.

Если признак x категориальный - p(x = k|y) = доля класса y, где признак x принимает значение k.

Если x – вещественный, то $p(x)=\lim_{h\to 0}P[x-h,x+h],$ тогда p(x|y)= доля точек класса у которые попали в окно [x-h,x+h]

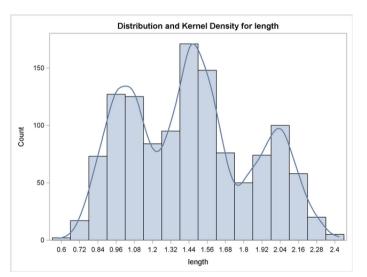
$$p(x|y) = \frac{1}{2Nh} \sum_{i=1}^{N} (|x - x_i| < h)[y_i = y]$$

Можно использовать метод парзеновского окна:

$$p(x|y) = \frac{1}{Nh} \sum_{i=1}^{N} K(\frac{x - x_i}{h})[y_i = y]$$

где K - нормированная функция, которую называют ядром.

Непараметрическое восстановления плотности



Параметрическое восстановления плотности

Считаем, что наши данные порождены параметрическим распределением, например, нормальным.

Вопрос

Почему всегда нормальным?

$$p(x|y,\theta) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp(-\frac{(x-\mu_y)^2}{2\sigma_y^2})$$

осталось найти μ_{y} и σ_{y} .

Метод максимума правдоподобия

Правильные те параметры, при которых пронаблюдать такую выборку максимально правдоподобно!

Вы этот принцип применяете постоянно в жизни!

Пишем функцию правдоподобия, то есть вероятность пронаблюдать выборку:

$$L(\theta) = p(X|\theta) = \prod_{i=1}^{N} p(x_i|\theta)$$

$$\log L(\theta) = \sum_{i=1}^{N} \log p(x_i|\theta)$$

Правильные параметры те, которые максимизируют $L(\theta)$. Строим для каждого класса функцию правдоподобия, находим оптимальные параметры!



Подбрасываем монетку. Из n испытаний получили m орлов. Как оценить вероятность появления орла p?

$$L(\theta) = C_n^m p^m (1 - p)^{n - m}$$

$$\log L(\theta) = \log C_n^m + m \log p + (n - m) \log(1 - p)$$

$$\frac{\partial \log L(\theta)}{\partial p} = \frac{m}{p} - \frac{n - m}{1 - p} = \frac{m - pm - np + pm}{p(1 - p)} = 0$$

$$p = \frac{m}{n}$$

Просто доля орлов! А в чем тут проблема?



Воспользуемся формулой Байеса.

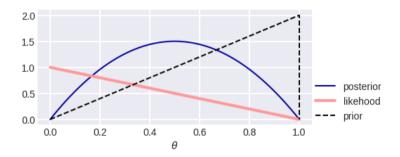
$$p(\theta|X) = \frac{p(X|\theta)p(\theta)}{p(X)}$$

Пусть мы заранее знаем, что монетка чаще выпадает орлом, $p(\theta)=2\theta$ Сделали один бросок, увидели решку. Если использовать ММП, то $L(\theta)=1-\theta$, $\theta^*=0$. А если байесовский подход?

$$p(\theta|X) = 2\theta(1-\theta)$$

Это парабола! Где максимум?





Источник: dyakonov.org/2018/07/30/байесовский-подход

$$p(x|y,\theta) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_y} \exp(-\frac{(x-\mu_y)^2}{2\sigma_y^2})$$

$$\log L(\theta,y) = \sum_{i=1}^{N_y} \log p(x_i|y,\theta)$$

$$\log L(\theta,y) = -N_y \log \sigma_y - N_y \log \sqrt{2\pi} - \frac{1}{2\sigma_y^2} \sum_{i=1}^{N_y} (x_i - \mu_y)^2$$

$$\frac{\partial \log L(\theta|y)}{\partial \mu_y} = \frac{1}{\sigma^2} \sum_{i=1}^{N_y} (x_i - \mu_y) = 0$$

$$\mu_y = \frac{1}{N_y} \sum_{i=1}^{N_y} x_i$$

$$\log L(\theta, y) = -N_y \log \sigma_y - N_y \log \sqrt{2\pi} - \frac{1}{2\sigma_y^2} \sum_{i=1}^{N_y} (x_i - \mu_y)^2$$

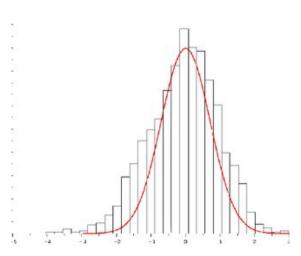
$$\mu_y = \frac{1}{N_y} \sum_{i=1}^{N_y} x_i$$

$$\frac{\partial \log L(\theta, y)}{\partial \sigma_y} = -\frac{N_y}{\sigma_y} + \frac{1}{\sigma^3} \sum_{i=1}^{N_y} (x_i - \mu_y)^2 = 0$$

$$\sigma^2 = \frac{1}{N_y} \sum_{i=1}^{N_y} (x_i - \mu_y)^2 = \frac{1}{N_y} \sum_{i=1}^{N_y} (x_i - \frac{1}{N_y} \sum_{i=1}^{N_y} x_i)^2$$

Решение по ММП - выборочное среднее и выборочная дисперсия!

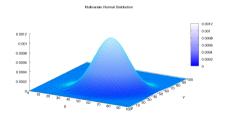




Многомерное нормальное распределение

$$N(x|\mu, \Sigma) = \frac{1}{(2\pi)^{n/2}|\Sigma|^{1/2}}e^{-\frac{1}{2}(x-\mu)^T\Sigma^{-1}(x-\mu)},$$

 μ - вектор размера n, Σ - ковариационная матрица $n \times n$, симметричная.



$$\mu_{\mathbf{y}} = \frac{1}{N_{\mathbf{y}}} \sum_{i=1}^{N_{\mathbf{y}}} \mathbf{x_i}, \Sigma = \frac{1}{N_{\mathbf{y}}} \sum_{i=1}^{N_{\mathbf{y}}} (\mathbf{x_i} - \mu_{\mathbf{y}})^T (\mathbf{x_i} - \mu_{\mathbf{y}})$$

Часть 2

ЕМ алгоритм. Понять трудно, но Вы справитесь.

Модели со скрытыми переменными

Скрытые переменные – переменные, которые мы не наблюдаем, но которые влияют на внутреннее состояние модели.

- Кластеризация
- Машинный перевод
- Распознавание речи
- Тематическое моделирование
- Все, что сами сможете придумать

EM (Expectation-maximization) – алгоритм, позволяющий находить оценку максимального правдоподобия в задачах со скрытыми переменными.

Максимизация правдоподобия

Z – скрытые переменные. Правдоподобие:

- Неполное $\log P(X|\Theta)$
- Полное $\log P(X, Z|\Theta)$

Разумеется, $\log P(X|\Theta) = \log \int P(X,Z|\Theta) dZ$

 $\log P(X|\Theta)$ в сложных задачах, как правило, тяжело максимизировать — не является выпуклой функцией. Скрытые переменные Z можем подобрать сами, чтобы упростить задачу.

Дивергенция Кульбака-Лейбера

Часто нужно мерить расстояние между двумя вероятностными распределенями.

$$KL(q||p) = \int q(x) \log \frac{q(x)}{p(x)} dx$$

$$KL(q||p) = -\int q(x) \log p(x) dx + \int q(x) \log q(x) dx$$

KL дивергенция **неотрицатальна**, она обращается в нуль тогда и только тогда, когда q=p, но при этом **не является метрикой** (Почему?).

Вывод ЕМ алгоритма

Хотим максимизировать $\log P(X|\Theta) o \max_{\Theta}$.

Z – скрытые переменные, имеющие распределение q(Z).

$$\log P(X|\Theta) = \int q(Z) \log P(X|\Theta) dZ = \int q(z) \log \frac{P(X,Z|\Theta)}{P(Z|X,\Theta)} dZ =$$

$$= \int q(z) \log \frac{P(X,Z|\Theta)q(Z)}{P(Z|X,\Theta)q(Z)} dZ =$$

$$= \int q(Z) \log \frac{P(X,Z|\Theta)}{q(Z)} dZ + \int q(Z) \log \frac{q(Z)}{P(Z|X,\Theta)} dZ =$$

$$= L(q,\Theta) + KL(q||P) \ge L(q,\Theta)$$

Вывод ЕМ алгоритма

$$\log P(X|\Theta) = L(q,\Theta) + KL(q||P) \ge L(q,\Theta)$$

Будем максимизировать нижнюю оценку $L(q,\Theta)$ сначала по q, потом по Θ . Очевидно, что $L(q,\Theta)$ максимальна, когда $KL(q,\Theta)=0$.

Е шаг:

$$q^*(Z) = arg \min_{q} \int q(Z) \log \frac{q(Z)}{P(Z|X, \Theta^{old})} dZ = P(Z|X, \Theta^{old})$$

М шаг:

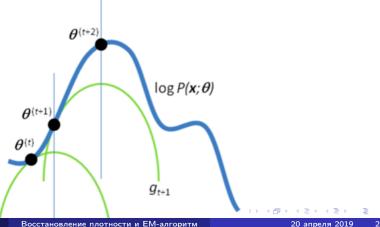
$$\Theta^{new} = arg \max_{\Theta} \int q^*(Z) \log \frac{P(X, Z|\Theta)}{q^*(Z)} dZ = arg \max_{\Theta} \int q^*(Z) \log P(X, Z|\Theta) dZ$$

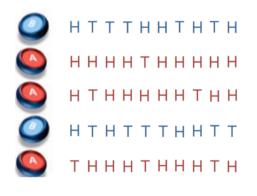
To есть вместо $\log P(X|\Theta) o \max_{\Theta}$, на M шаге решаем $\mathbb{E}_Z \log P(X,Z|\Theta) o \max_{\Theta}$



Вывод ЕМ алгоритма

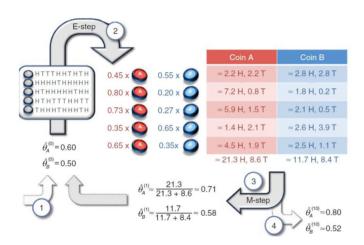
На каждой итерации мы не уменьшаем правдоподобие – на ${\sf E}$ шаге нижняя оценка ${\sf L}$ равна правододобию, на М шаге мы ее максимизируем. Если правдоподие ограничено, то ЕМ алгоритм сходится к стационарной точке.





Coin A	Coin B
	5 H, 5 T
9 H, 1 T	
8 H, 2 T	
	4 H, 6 T
7 H, 3 T	
24 H, 6 T	9 H, 11 T
$\theta_1 = \frac{24}{24 + 6} = 0.8$	

Источник: Adv. Statistical Machine Learning



Источник: Adv. Statistical Machine Learning

$$heta_A = 0.6, heta_B = 0.5$$

$$L(\theta) = C_{10}^9 \rho^9 (1-\rho)^{10-9}$$

$$L(\theta_A) = 0.004, L(\theta_B) = 0.001$$

. Для 2 броска вероятней, что это монетка А! А как оценить апостериорную вероятность?

$$P(Z|X,\Theta^{old}) = \frac{P(X,\Theta^{old}|Z)P(Z)}{P(X,\Theta^{old})} = \frac{P(X,\Theta^{old}|Z)P(Z)}{\sum_{i} P(Z_{i})P(X,\Theta^{old}|Z_{i})}$$

$$P(Z = A|X, \Theta^{old}) = \frac{0.004}{0.004 + 0.001} = 0.8, P(Z = B|X, \Theta^{old}) = \frac{0.001}{0.004 + 0.001} = 0.2$$

Дальше считаем мат.ожидание. Для монетки A число орлов 9*0.8=7.2, число решек 1*0.8=0.8. Для монетки B число орлов 9*0.2=1.8, число решек 1*0.2=0.2. Дальше считаем θ_A, θ_B не через реальное число бросков, а через их мат.ожидания!

Часть 3

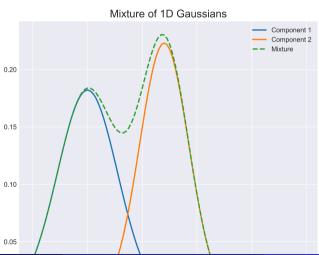
Смесь распределений. Кластеризуем мягко.

Смесь распределений

Говорят, что p(x) – смесь распределений, если

$$p(x) = \sum_{k=1}^{K} \pi_k p_k(x), \sum_{k=1}^{K} \pi_k = 1, \pi_k \ge 0,$$

где K — число компонент смеси, $p_k(x)$ — распредление k компоненты, π_k — априорная вероятность k компоненты.



29 / 39

Правдоподобие

Пусть нам дана выборка размера N. Параметризуем $ho_k(x) = \phi(x|\Theta_k)$

$$\log P(X|\Theta) = \log \prod_{i=1}^{N} p(x_i|\Theta) = \sum_{i=1}^{N} \log \sum_{k=1}^{K} \pi_k \phi(x_i|\Theta_k)$$

Введем скрытую переменную, которая будет отвечать за выбор компоненты. z - k-мерный вектор, у которого одна компонента равна 1, а остальные равны 0.

$$\log P(X, Z|\Theta) = \log \prod_{i=1}^{N} p(x_i, Z|\Theta)$$
$$p(x_i, Z|\Theta) = \prod_{k=1}^{K} [\pi_k \phi(x_i|\Theta_k)]^{z_{i,k}}$$

$$\log P(X, Z|\Theta) = \sum_{i=1}^{N} \sum_{k=1}^{K} z_{i,k} (\log \pi_k + \log \phi(x_i|\Theta_k))$$

Наша смесь:

$$P(X|\Theta) = \prod_{i=1}^{N} p(x_i|\mu, \Sigma) = \prod_{i=1}^{N} \sum_{k=1}^{K} \pi_k N(x_i|\mu_k, \Sigma_k)$$

Е шаг: считаем апостериорное распределение на скрытые переменные

$$p(z_{i,k} = 1 | x_i, \Theta^{old}) = \frac{p(z_{i,k} = 1)p(x_i | z_{i,k} = 1, \Theta^{old})}{p(x_i | \Theta^{old})} = \frac{\pi_k^{old} N(x_i | \mu_k^{old}, \Sigma_k^{old})}{\sum\limits_{j=1}^K \pi_j^{old} N(x_i | \mu_j^{old}, \Sigma_j^{old})} = g_{i,k}$$

Полное правдоподобие:

$$\log P(X, Z | \mu_k, \Sigma_k) = \sum_{i=1}^N \sum_{k=1}^K z_{i,k} (\log \pi_k + \log N(x_i | \mu_k, \Sigma_k))$$

М шаг: максимизируем мат. ожидание логарифма полного правдоподобия

$$E_z \log P(X, Z | \mu_k, \Sigma_k) = E_z \sum_{i=1}^N \sum_{k=1}^K z_{i,k} (\log \pi_k + \log N(x_i | \mu_k, \Sigma_k)) =$$

$$= \sum_{i=1}^{N} \sum_{k=1}^{K} g_{i,k} (\log \pi_k + \log N(x_i | \mu_k, \Sigma_k)) \rightarrow \max_{\mu_k, \Sigma_k, \pi_k}$$

при условии $\sum\limits_{k=1}^K \pi_k = 1,$

Можно аналитически найти максимум:

$$\pi_k = \frac{1}{N} \sum_{i}^{N} g_{i,k}$$

$$\mu_k = \frac{\sum_{i}^{N} g_{i,k} x_i}{\sum_{i}^{N} g_{i,k}}$$

$$\Sigma_k = \frac{\sum_{i}^{N} g_{i,k} (x_i - \mu_k) (x_i - \mu_k)^T}{\sum_{i}^{N} g_{i,k}}$$

 $g_{i,k}$ — вес объекта i в компоненте k(насколько объект подходит под компоненту) априорная вероятность компоненты π_k — средний вес компоненты по выборке параметры нормального распределения считаются по тем же формулам, что и в принципе максимума правдоподобия, но взвешены с помощью $g_{i,k}$.

EM и K-means

Разделяем смесь нормальных распределений. Пусть $\Sigma = \sigma^2 I$, единичная матрица, σ^2 стремится к нулю, априорные вероятности кластеров равны.

$$p(z_{i,k} = 1|x_i, \Theta^{old}) = \frac{\pi_k^{old} N(x_i | \mu_k^{old}, \Sigma_k^{old})}{\sum\limits_{j=1}^K \pi_j^{old} N(x_i | \mu_j^{old}, \Sigma_j^{old})} = \frac{\exp(-\frac{1}{2\sigma^2} ||x_i - \mu_k||^2)}{\sum_{j=1}^K \exp(-\frac{1}{2\sigma^2} ||x_i - \mu_j||^2)} = g_{i,k}$$

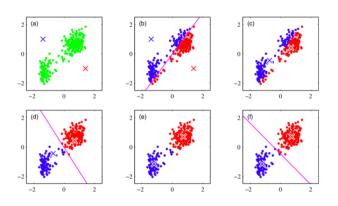
Если σ^2 стремится к нулю, то $g_{i,k}=1$ для самого близкого к объекту i кластеру и $g_{i,k}=0$ для всех остальных кластеров.

Дальше пересчитали единственный параметр:

$$\mu_k^{new} = \frac{\sum_{i}^{N} g_{i,k} x_i}{\sum_{i}^{N} g_{i,k}}$$



k-means



Источник: Bishop

Заключение

Спасибо за внимание!

Дополнение. Пример на ММП. Показательное распределение

$$p(x|\theta) = \theta exp(-x\theta)$$

$$\log L(\theta) = \sum_{i=1}^{N} \log p(x_i|\theta) = N \log \theta - \theta \sum_{i=1}^{N} x_i$$

$$\frac{\partial \log L(\theta)}{\partial \theta} = \frac{N}{\theta} - \sum_{i=1}^{N} x_i = 0$$

$$\theta = \frac{N}{\sum_{i=1}^{N} x_i}$$

37 / 39

Дополнение. Пример на ММП. Распределение Пуассона

$$p(x|\theta) = \frac{\theta^x \exp(-\theta)}{x!}$$

$$\log L(\theta) = \sum_{i=1}^N \log p(x_i|\theta) = -N\theta + \sum_{i=1}^N (x_i \ln \theta - \ln x_i!)$$

$$\frac{\partial \log L(\theta)}{\partial \theta} = N - \frac{1}{\theta} \sum_{i=1}^N x_i = 0$$

$$\theta = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N x_i$$

Дополнение. Пример на ММП. Линейная регрессия

$$p(y|\mathbf{x}, \mathbf{\theta}) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp(-\frac{(y - \mathbf{\theta} \cdot \mathbf{x})^2}{2\sigma^2})$$

$$\log L(\boldsymbol{\theta}) = \sum_{i=1}^{N} \log p(y_i | \mathbf{x_i}, \boldsymbol{\theta}) = N(-\log \sigma - \frac{1}{2} \log 2\pi) - \sum_{i=1}^{N} \frac{(y_i - \boldsymbol{\theta} \cdot \mathbf{x_i})^2}{2\sigma^2}$$

Правильные θ , которые минимизируют $\sum_{i=1}^{N}(y_i- heta\cdot x_i)^2$. Ничего не напоминает?