

# Practica 1

## MAP y BD gaussianas

# 1 BD Gaussianas (Sintéticas)

**Caso 1:**  $\mathbf{x}|c: \mathcal{N}(\boldsymbol{\mu}_c, \sigma^2 \mathbf{I})$ ; Ejemplo de C=2 clases, d=3 características

**Caso 2:**  $\mathbf{x}|c: \mathcal{N}(\boldsymbol{\mu}_c, \mathbf{C})$ ; Ejemplo QPSK C=4 clases, d=2 características

Al aplicar MAP para los casos 1 ó 2:

*Variables  $M\_means$  y  
 $M\_covar$  en soft de  
laboratorio*

- Las funciones discriminantes son lineales con los vectores de características.
- Las fronteras separadoras son rectas (d=2), planos (d=3), hiperplanos en general.
- Ecuación de frontera:  $\boxed{\mathbf{L}^T \mathbf{x} + K = 0} \Rightarrow$

$$L_1 x_1 + L_2 x_2 + \dots + L_d x_d + K = 0$$

# 1 BD Gaussianas (Sintéticas)

**Caso 3:**  $x|c: \mathcal{N}(\mu_c, C_c)$ ; Ejemplo de C=4 clases, d=2 características

Al aplicar MAP para el caso 3:

*Variables  $M\_means$  y  
 $M\_covar$  en soft de  
laboratorio*

- Las funciones discriminantes son cuadráticas con los vectores de características.
- Las fronteras separadoras son hiper-cuadráticas en general.
- Ecuación de frontera:  $x^T Q x + L^T x + K = 0$

Ejemplo d=2

$$x_1^2 Q_{11} + x_2^2 Q_{22} + x_1 Q_{12} x_2 + x_2 Q_{21} x_1 + L_1 x_1 + L_2 x_2 + K = 0$$

# 1 BD Gaussianas (Sintéticas)

## Obtención de clasificador cuadrático con Matlab:

Diseño de clasificador a partir de base de datos de entreno formada por los vectores en la matriz X y las etiquetas en el vector Labels:

```
quaclass = fitcdiscr(X,Labels,'discrimType','quadratic')
```

Obtención parámetros de frontera entre dos clases class1 y class2

```
K = quaclass.Coeffs(class1,class2).Const;  
L = quaclass.Coeffs(class1,class2).Linear;  
Q = quaclass.Coeffs(class1,class2).Quadratic;
```

Obtención de etiquetas o predicciones de una base de datos de vectores en matriz X

```
Labels_predict= predict(quaclass,X);
```

## 2 Parámetros analizados en la práctica

1. **Distancia de Mahalanobis:** la distancia cuadrática de Mahalanobis de una observación  $\mathbf{x}$  respecto a una distribución de media  $\boldsymbol{\mu}$  y de matriz de covarianza  $\mathbf{C}$  se define como:

$$D_M(\mathbf{x}) = (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu})^T \mathbf{C}^{-1} (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu})$$

En ocasiones se generaliza a la distancia cuadrática de Mahalanobis entre dos vectores:

$$D_M(\mathbf{x}, \mathbf{y}) = (\mathbf{x} - \mathbf{y})^T \mathbf{C}^{-1} (\mathbf{x} - \mathbf{y})$$

2. **Scatter Plott**
3. **Matriz de Confusión**
4. **Receiver Operating Characteristic: ROC**