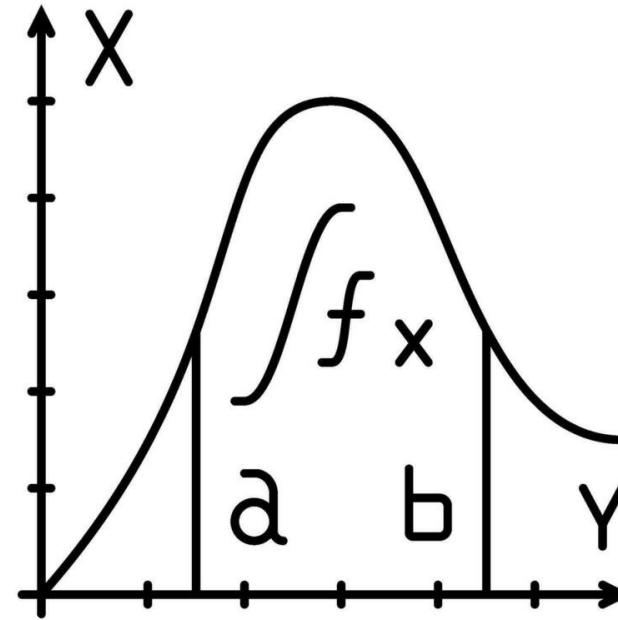


مبانی آمار و احتمال

هادی عاشری



مقدمه

- ▶ آمار و احتمال یکی از پایه‌های اساسی در یادگیری ماشین برای تحلیل داده‌ها، مدل‌سازی عدم قطعیت و پیش‌بینی در داده‌ها است.
- ▶ استفاده از احتمالات برای مدل‌سازی پیش‌بینی کلاس‌ها یا دسته‌بندی داده‌ها، مانند رگرسیون لجستیک.
- ▶ یادگیری آماری شامل یادگیری بیزی یا تحلیل توزیع داده‌ها.
- ▶ مدل‌سازی احتمالی برای شناسایی و مدیریت داده‌های نویزی.
- ▶ تخمین پارامترهای مدل‌های یادگیری ماشین.
- ▶ بررسی اعتبار فرضیات و نتایج مدل با آزمون‌های آماری.



نظریه‌ی احتمال

- ▶ نظریه‌ی احتمال شاخه‌ای از ریاضیات است که به مطالعه رویدادهای تصادفی و عدم قطعیت می‌پردازد.
- ▶ الگوریتم‌های مبتنی بر احتمال به صراحت عدم قطعیت موجود در داده‌ها یا نتایج پیش‌بینی را مدل می‌کنند.
- ▶ الگوریتم‌های مبتنی بر احتمال معمولاً نیاز به فرضیات مشخص درباره توزیع داده‌ها دارند.
- ▶ خروجی الگوریتم‌های مبتنی بر احتمال به صورت مقادیر احتمال که نشان‌دهنده سطح اطمینان در پیش‌بینی هاست، ارائه می‌شود.
- ▶ الگوریتم‌های مبتنی بر احتمال می‌توانند در برابر داده‌های نویزی یا اطلاعات ناقص مقاوم‌تر و انعطاف‌پذیرتر عمل کنند.



فیلتر کالمن در حسگرهای رباتیک

▶ در رباتیک، حسگرها مانند GPS یا شتابسنجها داده‌های نویزی ای ارائه می‌کنند.

▶ برای تخمین موقعیت، فیلتر کالمن با ترکیب مدل دینامیکی روبات و داده‌های حسگر، عدم قطعیت هر اندازه‌گیری را به صورت یک ماتریس کوواریانس مدل می‌کند و برآورد بهبود یافته‌ای از موقعیت روبات به دست می‌آید.

▶ نادیده گرفتن عدم قطعیت باعث تجمع خطاها، عدم انطباق با تغییرات محیطی، فقدان قابلیت اعتماد به پیش‌بینی‌ها می‌شود.



شبیه‌سازی مونت کارلو در مسائل مالی

▶ در نظر بگیرید می‌خواهید ارزش یک سرمایه‌گذاری مثلاً یک سهم خاص در یک سال آینده را بسنجید.

▶ بجای یک پیش‌بینی نقطه‌ای، هزاران سناریوی ممکن با روش مونت کارلو ارزیابی می‌شود.

▶ با استفاده از شبیه‌سازی مونت کارلو می‌توانید بفهمید که در یک سال آینده، قیمت سهم احتمالاً در چه محدوده‌ای خواهد بود و چقدر از این پیش‌بینی مطمئن هستید.

▶ قدرت تحلیل ریسک و امکان مدیریت پورتفو به وجود می‌آید.



فضای احتمال

- ▶ در نظریه‌ی احتمال، فضای احتمال یک سه‌گانه (Ω, \mathcal{F}, P) است:
- ▶ فضای نمونه (Ω) مجموعه‌ای از تمام نتایج ممکن یک آزمایش تصادفی.
- ▶ فضای پیشامد (\mathcal{F}) مجموعه‌ای از پیشامدهاست که یک پیشامد/رویداد زیرمجموعه‌ای فضای نمونه که به عنوان رویداد در نظر گرفته می‌شوند.
- ▶ تابع احتمال (P) تابعی است که به هر پیشامد، یک مقدار احتمال اختصاص می‌دهد و طبق آکسیوم‌های کولموگروف عمل می‌کند.



فضای احتمال پرتاب تاس

برای مثال پرتاب تاس سالم، اجزای اصلی نظریه احتمال به صورت زیر بیان می‌شود:

فضای نمونه شامل اعداد ۱ تا ۶ است.

$$\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$$

هر زیرمجموعه از فضای نمونه یک پیشامد است مانند:

مشاهده عدد زوج

مشاهده عدد بزرگتر از ۴.

به هر وجه از ۶ وجه تاس، احتمال $\frac{1}{6}$ نسبت داده می‌شود. بنابراین برای پیشامد زوج بودن داریم:

$$A = \{2, 4, 6\}$$

$$P(A) = P(2) + P(4) + P(6) = \frac{1}{6} + \frac{1}{6} + \frac{1}{6} = \frac{3}{6}$$



فضای احتمال پرتاب سکه

◀ برای مثال پرتاب تاس سالم، اجزای اصلی نظریه احتمال به صورت زیر بیان می شود:

◀ فضای نمونه شامل اعداد رو یا پشت است.

$$\Omega = \{\text{رو}, \text{پشت}\}$$

◀ هر زیرمجموعه از فضای نمونه یک پیشامد است .

$$\mathcal{F} = \{\{\Phi\}, \{\text{پشت}\}, \{\text{رو}\}, \{\text{رو}, \text{پشت}\}\}$$

◀ تابع احتمال:

$$P(\{\Phi\}) = 0, P(\Omega) = P(\{\text{رو}, \text{پشت}\}) = 1,$$

$$P(\{\text{پشت}\}) = 0.5, P(\{\text{رو}\}) = 0.5$$



اصول احتمال کولموگروف

◀ اصل اول:

◀ احتمال هر پیشامد/رویداد یک مقدار نامنفی است:

$$P(E) \in \mathbb{R}, P(E) \geq 0 \quad \forall E \in \mathcal{F}$$

◀ تضمین می‌کند که مقادیر احتمال معنادار و از صفر کمتر نیستند.



اصول احتمال کولموگروف

اصل دوم:

احتمال رخداد کل فضای نمونه برابر با ۱ می باشد.

$$P(\Omega) = 1$$

اطمینان حاصل می کند که تمام احتمالات رخدادهای ممکن جمعاً نشان دهندهی قطعیت (۱) هستند.



اصول احتمال کولموگروف

اصل سوم:

اگر E_1 و E_2 و ... پیشامدهایی ناسازگار شمارش پذیر از فضای نمونه باشند:

$$\forall i, j \ E_i \cap E_j = \emptyset \Rightarrow P\left(\bigcup_{n=1}^{\infty} (E_1 \cup E_2 \cup \dots)\right) = \sum_{i=1}^{\infty} P(E_i)$$

امکان محاسبه‌ی احتمال وقوع ترکیب‌های غیر متداخل از رویدادها را فراهم می‌کند.



قوانین ابتدایی احتمال

◀ جمع احتمال‌ها: اگر دو رویداد A و B ناسازگار باشند (یعنی همزمان اتفاق نیفتند)، احتمال وقوع حداقل یکی از آن‌ها برابر است با:

$$P(A \cup B) = P(A) + P(B)$$

◀ ضرب احتمال‌ها: اگر دو رویداد A و B مستقل باشند، احتمال وقوع همزمان آن‌ها برابر است با:

$$P(A \cap B) = P(A)P(B)$$

◀ مکمل یک رویداد: احتمال عدم وقوع یک رویداد A برابر است با:

$$P(A') = 1 - P(A)$$



مثال پرتاب تاس

◀ جمع احتمال‌ها: احتمال پیشامد (C) اینکه عدد تاس بزرگتر مساوی ۵ یا کوچکتر مساوی ۲ باشد:

$$A = \{۵, ۶\}, B = \{۱, ۲\} \Rightarrow$$

$$P(C) = P(A \cup B) = P(A) + P(B) = \frac{۲}{۶} + \frac{۲}{۶} = \frac{۲}{۳}$$

◀ مکمل رویداد: احتمال پیشامد (D) اینکه عدد تاس کوچکتر از ۵ یا بزرگتر از ۲ باشد:

$$D = \{۳, ۴\} \Rightarrow$$

$$P(D) = P(\bar{C}) = 1 - P(C) = 1 - \frac{۲}{۳} = \frac{۱}{۳}$$



مثال پرتاب تاس و سکه

▶ یک تاس پرتاب می‌کنی و عدد زوج بزرگتر از ۲ بیاورد:

$$A = \{۴, ۶\} \Rightarrow P(A) = \frac{۲}{۶}$$

▶ همزمان یک سکه پرتاب می‌کنی و شیر بیاورد:

$$B = \{\text{شیر}\} \Rightarrow P(B) = \frac{۱}{۲}$$

▶ چون تاس و سکه هیچ تأثیری بر هم ندارند، رویدادها مستقل‌اند:

$$P(A \cap B) = P(A)P(B) = \frac{۲}{۶} \times \frac{۱}{۲} = \frac{۱}{۶}$$



تعریف متغیر تصادفی

▶ یک متغیر تصادفی تابعی است که به هر نتیجه از یک آزمایش تصادفی، یک عدد حقیقی اختصاص می‌دهد.

▶ اگر فضای نمونه را با Ω نشان دهیم، آنگاه متغیر تصادفی X به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$X: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$$

▶ در آزمایش پرتاب سکه، متغیر تصادفی X می‌تواند چنین تعیین شود:

$$X(\text{پشت}) = 0, X(\text{رو}) = 1$$



متغیر تصادفی گسسته

◀ متغیر تصادفی گسسته تنها می‌تواند تعدادی محدود یا شمارا مقدار به خود بگیرد (مانند اعداد صحیح یا مجموعه‌ای محدود از اعداد).

◀ تابع جرم احتمال: برای هر مقدار ممکن x ، احتمال وقوع آن به صورت $P(X = x)$ تعریف می‌شود.

◀ جمع‌بندی احتمال: مجموع احتمالات تمامی نتایج ممکن برابر با ۱ است:

$$\sum_i P(X = x_i) = 1$$



متغیر تصادفی گسسته در یادگیری ماشین

▶ در مدل‌های طبقه‌بندی متغیر تصادفی گسسته کلاس خروجی است.

▶ اسپم/نرمال، مرد/زن، خردسال/نوجوان/جوان/میانسال/پیر

▶ در مدل‌های یادگیری ماشین برای تبلیغات دیجیتال، تعداد کلیک‌هایی که کاربران روی یک تبلیغ انجام می‌دهند یک متغیر تصادفی گسسته است.

▶ در تشخیص بیماری یا پیش‌بینی موفقیت یک استراتژی سرمایه‌گذاری، خروجی مدل‌ها می‌تواند یک متغیر تصادفی گسسته باشد (مانند "موفق" یا "ناموفق").



مثال پرتاب دوسکه سالم

◀ در پرتاب دو سکه، متغیر تصادفی X تعداد پشت‌ها را نشان می‌دهد:

$$\Omega = \{\text{پشت - پشت} , \text{رو - پشت} , \text{پشت - رو} , \text{رو - رو}\}$$

$$X \in \{0, 1, 2\}$$

◀ تابع احتمال:

$$P(X = 0) = \frac{1}{4},$$

$$P(X = 2) = \frac{1}{4},$$

$$P(X = 1) = \frac{1}{2}$$



متغیر تصادفی پیوسته

متغیر تصادفی پیوسته می‌تواند هر مقداری را در یک بازه‌ی عددی بگیرد؛ به بیان دیگر، مجموعه مقادیر آن پیوسته و معمولاً بین دو مقدار حدی قرار دارد.

برای هر نقطه مشخص به دلیل بی‌نهایت بودن تعداد نمونه‌ها، مقدار جرم احتمال قابل تعریف نیست (صفر است).

تابع چگالی احتمال: احتمال اینکه متغیر در یک محدوده خاص قرار بگیرد، از طریق انتگرال‌گیری از تابع چگالی تعریف می‌شود:

$$P(a \leq X \leq b) = \int_a^b f(x)dx$$



متغیر تصادفی پیوسته در یادگیری ماشین

- ◀ درجه حرارت محیط در پیش‌بینی‌های آب‌وهوا
- ◀ سطح قند خون در مدل‌های تشخیصی پزشکی
- ◀ میزان فروش روزانه یک فروشگاه
- ◀ سرعت خودرو در تحلیل‌های حمل‌ونقل



مقایسه متغیرهای تصادفی گسسته و پیوسته

ویژگی	متغیر تصادفی گسسته	متغیر تصادفی پیوسته
تعریف	مقدارهایی که قابل شمارش هستند و معمولاً تعداد محدودی از حالات ممکن دارند.	مقدارهایی که در یک بازه پیوسته قرار دارند و می‌توانند هر عدد حقیقی را بپذیرند.
مقادیر ممکن	0، 1، 2، ...	3.14، 7.89، ...
مثال‌ها	تعداد کلیک‌های کاربران، تعداد دسته‌های یک تصویر، تعداد خطاهای مدل	دمای هوا، سرعت خودرو، میزان فروش، فشار خون
احتمال	تابع جرم احتمال	تابع چگالی احتمال
نمایش نمودار	نمایش در نمودار نقاط منفرد روی محور مختصات	یک منحنی پیوسته روی محور مختصات



توزیع‌های رایج: نرمال

◀ توزیع نرمال یا توزیع گاوسی یک توزیع پیوسته است که معمولاً به شکل یک منحنی زنگوله (bell curve) نمایش داده می‌شود:

◀ این توزیع با دو پارامتر میانگین (μ) و انحراف معیار (σ) تعریف می‌شود.

◀ فرمول تابع چگالی احتمال:

$$f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} e^{-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}}$$

◀ منحنی یکنواخت، همگام از سمت چپ به میانگین افزایش و از میانگین به سمت راست کاهش می‌یابد.



ویژگی‌های توزیع نرمال

▶ منحنی نرمال نسبت به میانگین متقارن است؛ به عبارت دیگر، میانگین، میانه و مد برابرند.

▶ شکل کلاسیک زنگوله‌ای، که نشان‌دهنده توزیع احتمال در اطراف میانگین است.

▶ کنترل می‌کند که داده‌ها تا چه حد از میانگین فاصله دارند؛ انحراف معیار کوچک، تراکم بیشتر داده‌ها در اطراف میانگین را نشان می‌دهد.

▶ احتمال مشاهده مقادیر بسیار دور از میانگین به سرعت کاهش می‌یابد.



اهمیت توزیع نرمال در تحلیل داده

- ▶ بسیاری از آزمون‌های آماری و روش‌های استنباطی (مانند آزمون‌های t و z) بر اساس فرض نرمال بودن داده‌ها طراحی شده‌اند.
- ▶ قضیه حد مرکزی: این قضیه تضمین می‌کند که توزیع میانگین نمونه‌ها حتی در برخی شرایط متفاوت به توزیع نرمال نزدیک می‌شود.
- ▶ خطاهای اندازه‌گیری و نویز در بسیاری از پدیده‌های طبیعی و تجربی با توزیع نرمال مدل می‌شوند.
- ▶ پیش‌پردازش یا نرمال‌سازی داده‌ها با هدف بهبود عملکرد الگوریتم‌ها از تکنیک‌های مبتنی بر ویژگی‌های توزیع نرمال بهره می‌برند.
- ▶ توزیع نرمال به عنوان یکی از مباحث پایه در آمار، نقش اساسی در مدل‌های تحلیلی و یادگیری ماشین دارد.



توزیع‌های رایج: توزیع برنولی

◀ توزیع برنولی یک توزیع احتمال گسسته است که تنها دو حالت ممکن دارد: موفقیت (1) و عدم موفقیت (0).

◀ احتمال رخداد موفقیت p (رویداد 1)

◀ احتمال رخداد عدم موفقیت $1-p$ (رویداد 0)

◀ فرمول تابع چگالی احتمال:

$$P(X = x) = \begin{cases} p & \text{if } x = 1 \\ 1 - p & \text{if } x = 0 \end{cases}$$
$$= p^x (1 - p)^{1-x}$$

◀ مدل‌سازی آزمایش‌هایی که نتیجه آنها تنها دو حالت دارند (مثلاً روشن/خاموش، قبول/رد، موفق/ناموفق)



اهمیت توزیع برنولی در تحلیل داده

- ▶ بسیاری از مسائل در یادگیری ماشین و تحلیل داده (مانند طبقه‌بندی باینری، تصمیم‌گیری‌های دو جمله‌ای) مبتنی بر رویدادهای باینری هستند.
- ▶ توزیع برنولی، بلاواسطه به توزیع دو جمله‌ای (Binomial) تعمیم داده می‌شود که در تحلیل تعداد موفقیت‌ها در تعدادی آزمایش مستقل کاربرد دارد.
- ▶ مدل‌هایی مانند رگرسیون لجستیک بر روی داده‌های باینری اعمال می‌شوند و در بسیاری از مسائل طبقه‌بندی مشارکتی بر اساس احتمال موفقیت و شکست ساخته می‌شوند.
- ▶ با داشتن تنها یک پارامتر (p)، تحلیل‌گران می‌توانند به راحتی احتمال موفقیت را تخمین زده و از آن در مدل‌های پیش‌بینی بهره ببرند.



توزیع‌های رایج: توزیع دوجمله‌ای

بررسی موفقیت/شکست در n آزمایش مستقل با احتمال موفقیت p .

احتمال رخداد موفقیت p (رویداد 1)

احتمال رخداد عدم موفقیت $1-p$ (رویداد 0)

فرمول تابع چگالی احتمال:

$$P(X = k) = \binom{n}{k} p^k (1 - p)^{n-k}$$

در مسائل طبقه‌بندی دودویی مانند تشخیص ایمیل هرزنامه، تعداد نمونه‌هایی که به درستی طبقه‌بندی شده‌اند (موفقیت) در یک مجموعه داده به عنوان یک رویداد دوجمله‌ای در نظر گرفته می‌شود.



توزیع‌های رایج: توزیع پواسون

تعریف: توزیع پواسون یک توزیع احتمال گسسته است که احتمال وقوع تعداد معینی از رویدادها در یک بازه زمانی یا مکانی که رویدادها مستقل از هم اتفاق می‌افتند و با نرخ میانگین ثابت رخ می‌دهند را مدل‌سازی می‌کند.

فرمول تابع جرم احتمال:

$$P(X = k) = \frac{\lambda^k e^{-\lambda}}{k!}, \quad k = 0, 1, 2, \dots$$

پارامتر λ : نرخ متوسط وقوع رویدادها در بازه مورد نظر

تنها مقادیر صحیح غیرمنفی (0, 1, 2, ...) را می‌پذیرد.

فرض می‌شود که رویدادها به صورت مستقل از یکدیگر رخ می‌دهند.



اهمیت توزیع پواسون در تحلیل داده

▶ برای تحلیل تعداد دفعات وقوع رویدادهایی مانند تماس‌های ورودی در یک مرکز تماس، خطاهای نرم‌افزاری، یا تعداد تصادفات یک شهر در یک بازه زمانی، بسیار مناسب است.

▶ در مواردی که رویدادها نادر رخ می‌دهند ولی تحلیل آن‌ها اهمیت دارد (مثلاً خرابی‌های بحرانی در سیستم‌های صنعتی یا سازمانی)، توزیع پواسون کاربرد ویژه‌ای دارد.

▶ کمک می‌کند تا نرخ وقوع رویدادها λ به عنوان معیاری برای پیش‌بینی‌های آینده استخراج شود.



توزیع‌های رایج: توزیع نمایی

◀ تعریف: توزیع نمایی یک توزیع احتمال پیوسته است که زمان بین رویدادهایی که به‌طور مستقل و با نرخ ثابت رخ می‌دهند را مدل می‌کند.

◀ تابع چگالی احتمال: برای متغیر تصادفی X با نرخ وقوع رویداد λ داریم:

$$f(x) = \lambda e^{-\lambda x}, \quad \forall x \geq 0$$

◀ احتمال رخداد یک رویداد در آینده، صرف نظر از طول وقایع گذشته ثابت است (بی حافظگی)، به این معنا که:

$$P(X > s + t \mid X > s) = P(X > t)$$

◀ احتمال وقوع زمان‌های بسیار بلند به صورت نمایی کاهش می‌یابد.



اهمیت توزیع نمایی در تحلیل داده

▶ کاربرد گسترده در تحلیل زمان‌های انتظار، مانند فاصله بین وقوع خطاهای سیستم، تماس‌های ورودی و زمان‌های سرویس دهی.

▶ در یک فرایند پواسون، زمان بین رویدادها (فاصله‌های زمانی) دارای توزیع نمایی است.

▶ ارزیابی عمر مفید تجهیزات و دستگاه‌ها (تحلیل قابلیت اعتماد)

▶ تحلیل زمان‌های انتظار مشتریان در سیستم‌های خدماتی.



احتمال شرطی

احتمال شرطی ابزاری اساسی برای به روزرسانی باورها با توجه به شواهد جدید می باشد.

در بسیاری از الگوریتم های یادگیری ماشین (مثلاً دسته بندی با استفاده از (Naive Bayes) و تحلیل های آماری مورد استفاده قرار می گیرد.



احتمال شرطی برای متغیرهای گسسته

▶ برای دو رویداد A و B در فضای نمونه‌های گسسته، احتمال شرطی بیان می‌شود به صورت:

$$P(B|A) = \frac{P(A \cap B)}{P(A)}, P(A) \geq 0$$

▶ فرض کنید یک تاس منصفانه داریم. احتمال آمدن عدد ۶ به شرط آنکه عدد زوج آمده باشد:

▶ رویداد آمدن عدد فرد (A)

▶ رویداد آمدن عدد ۶ (B)

$$P(A) = \frac{3}{6}, P(A \cap B) = \frac{1}{6}, P(B|A) = \frac{1}{3}$$

▶ کاربردهای متعدد در مسائل طبقه‌بندی و مدلسازی رویدادهای شمارشی در تحلیل داده وجود دارد.



احتمال شرطی برای متغیرهای پیوسته

▶ برای دو رویداد A و B در فضای نمونه‌های گسسته، احتمال شرطی بیان می‌شود به صورت:

$$f_{X|Y}(x|y) = \frac{f_{X,Y}(x,y)}{f_Y(y)}$$

▶ به جای احتمال نقطه‌ای، از انتگرال‌گیری روی بازه‌ها استفاده می‌شود:

$$P(a \leq X \leq b | Y = y) = \int_a^b f_{X|Y}(x|y) dx$$

▶ کاربرد ویژه در استنباط بیزی، رگرسیون‌های احتمالاتی و تحلیل وابستگی‌های پیچیده میان متغیرها در داده‌ها دارد.



اهمیت احتمال شرطی در تحلیل داده

▶ احتمال شرطی اجازه می‌دهد تا با دریافت اطلاعات جدید، احتمال وقوع رویدادها به‌روز شود (اصول استنباط بیزی).

▶ در داده‌های پیچیده، بسیاری از متغیرها به‌طور مستقیم یا غیرمستقیم بر یکدیگر تأثیر می‌گذارند؛ استفاده از احتمال شرطی می‌تواند این وابستگی‌ها را تشخیص داده و مدل کند.

▶ الگوریتم‌هایی مانند Naive Bayes، شبکه‌های بیزی و مدل‌های پنهان مارکوف برای طبقه‌بندی و تشخیص الگو، از احتمال شرطی به‌عنوان عنصر اصلی استفاده می‌کنند.

▶ شناسایی ارتباط بین متغیرها و تعیین تأثیر یک متغیر بر متغیر دیگر از طریق محاسبه احتمال‌های شرطی امکان‌پذیر می‌شود.



رویدادهای مستقل

تعریف: دو رویداد A و B مستقل هستند اگر وقوع یکی تأثیری بر احتمال وقوع دیگری نداشته باشد. به عبارت دیگر:

$$P(A \cap B) = P(A)P(B)$$

در آزمایش تصادفی پرتاب دو سکه، نتیجه سکه اول هیچ تأثیری بر نتیجه سکه دوم ندارد.

عدم تغییر احتمال رویداد A با اطلاع از وقوع B (و بالعکس).

هنگام شروع آموزش یک شبکه عصبی، وزن‌ها اغلب به صورت تصادفی از یک توزیع مشخص (مانند گاوسی یا یکنواخت) مقداردهی اولیه می‌شوند. این مقداردهی به‌طور مستقل برای هر وزن انجام می‌شود تا شبکه در مسیرهای بهینه‌سازی بدون جهت‌گیری اولیه آغاز به کار کند.



رویدادهای وابسته

تعریف: دو رویداد A و B وابسته هستند اگر وقوع یکی احتمال وقوع دیگری را تغییر دهد. رابطه شرطی آن به صورت زیر بیان می‌شود:

$$P(B|A) = \frac{P(A \cap B)}{P(A)}, P(A) \geq 0$$

در انتخاب کارت از یک دسته بدون جایگذاری، نتیجه انتخاب کارت اول، احتمال انتخاب کارت دوم را تغییر می‌دهد.

در مدل GPT احتمال تولید یک کلمه به کلماتی که قبل از آن تولید شده وابسته است.

مثلاً در جمله "من به ... می‌روم"، احتمال کلمه بعدی به زمینه جمله و کلمات قبلی بستگی دارد.

مکانیزم توجه در مدل‌های زبانی بزرگ برای وابستگی‌های طولانی‌مدت



رویدادهای متقارن

تعریف: رویدادهای متقارن به آن دسته از رویدادهایی گفته می‌شود که در یک ساختار یا توزیع احتمال، هر یک از نتایج یک نمونه‌فضا با احتمال یکسان رخ می‌دهند.

▶ پرتاب سکه سالم

▶ پرتاب تاس سالم

بهره‌گیری از تقارن باعث کاهش پیچیدگی محاسبات و تحلیل‌های آماری می‌شود.

▶ در مدل‌های سریع و کاربردی یادگیری ماشین، شرایط متقارن می‌تواند به ساده‌سازی مسئله کمک کند.

▶ افزایش داده با تغییرات متقارن در مدل‌های بینایی ماشین



رویدادهای ناسازگار

◀ دو رویداد ناسازگار، یا متناقض، به رویدادهایی گفته می‌شوند که به هیچ وجه نمی‌توانند همزمان رخ دهند:

$$P(A \cap B) = 0$$

◀ در پرتاب یک تاس، رویداد "مشاهده 5" و رویداد "مشاهده 6" ناسازگار هستند؛ زیرا نمی‌توان در یک پرتاب هر دو عدد را مشاهده کرد.

◀ انتساب برچسب در روش one-hot-encoding





 www.iaaa.ai

 support@iaaa.ai

 021-91096992

 [iaaa.event](https://www.instagram.com/iaaa.event)  [iaaa_ai](https://www.telegram.me/iaaa_ai)

باتشکر از توجه شما
