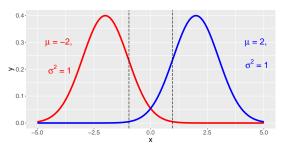
#### Classificadores Bayesianos

Mineração de Dados

Universidade Federal do ABC

Discriminantes

- ► Podemos pensar o problema que discutimos do ponto de vista probabilístico
  - ▶ Temos duas classes que correspondem a funções de densidade de probabilidade distintas  $(p(x|c_1) e p(x|c_2))$



- ► Lembrando as aulas de probabilidade
  - ► [Lei da Probabilidade Total]

$$p(x) = \sum_{c \in \mathcal{C}} p(x, c) = \sum_{c \in \mathcal{C}} p(x|c)p(c)$$

► [Teorema de Bayes]

$$p(c|x) = \frac{p(c,x)}{p(x)} = \frac{p(x|c)p(c)}{p(x)} = \frac{p(x|c)p(c)}{\sum_{c \in \mathcal{C}} p(x|c)p(c)}$$

ightharpoonup posterior = likelihood x prior x evidence<sup>-1</sup>

► Em um problema de classificação queremos encontrar

$$\underset{c \in \mathcal{C}}{\arg\max} \, p(c|x)$$

$$\operatorname*{arg\,max}_{c \in \mathcal{C}} \frac{p(x|c)p(c)}{\sum_{c \in \mathcal{C}} p(x|c)p(c)}$$

▶ Queremos encontrar uma regra de decisão que minimiza o erro

$$p(erro|x) = \begin{cases} p(c_1|x) \text{ se escolhermos } c_2\\ p(c_2|x) \text{ se escolhermos } c_1 \end{cases}$$

- ► Logo chegamos a regra de decisão de Bayes
  - ► Classe  $c_1$  se  $p(c_1|x) > p(c_2|x)$ , e  $c_2$  caso contrário
  - $\blacktriangleright$  Classe  $c_1$  se  $p(x|c_1)p(c_1)>p(x|c_2)p(c_2),$ e  $c_2$  caso contrário
- ► Sob essa regra, temos  $p(erro|x) = \min(p(c_1|x), p(c_2|x))$
- ► Classificador *ótimo* de Bayes
  - ightharpoonup Como  $p(x|c_1)$  é definido?

- ► Função discriminante
  - $ightharpoonup g_i(x) > g_i(x) \forall j \neq i \rightarrow c_i$
- ► Formas equivalentes do ponto de vista de classificação

$$p(x) = p(c_i|x) = \frac{p(x|c_i)p(c_i)}{\sum_{c_i \in C} p(x|c_j)p(c_j)}$$

- ► Caso de duas classes (dicotomizador)
  - ▶ Uma única função discriminante
  - $g(x) = g_1(x) g_2(x)$

#### Discriminantes

#### Funções discriminantes - Caso Gaussiana Multivariada

- ► Abordagem paramétrica
- ► Vamos assumir que temos duas classes
  - $p(\mathbf{x}|c_1) = \mathcal{N}(\boldsymbol{\mu}_1, \boldsymbol{\Sigma}_1)$
  - $\mathbf{P}(\mathbf{x}|c_2) = \mathcal{N}(\boldsymbol{\mu}_2, \Sigma_2)$
  - $ightharpoonup p(c_i)$  estimada pela proporção de objetos da classe i
  - $\blacktriangleright \mu_i$  é a média (*D*-dimensões) da classe *i*
  - $\blacktriangleright \ \Sigma_i$ é a matriz (D,D) de covariância da classe i

$$\mathcal{N}(\boldsymbol{\mu}_i, \Sigma_i) = \frac{1}{(2\pi)^{D/2} |\Sigma_i|^{1/2}} \exp\left[-\frac{1}{2} (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i)^T \Sigma_i^{-1} (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i)\right]$$

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{D}{2}\ln(2\pi) - \frac{1}{2}\ln(|\Sigma_i|) - \frac{1}{2}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i)^T \Sigma_i^{-1}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i) + \ln(p(c_i))$$

- ▶  $|\Sigma_i| = \sigma^{2d}$  [Determinante de diag $(a_1, ..., a_n) = a_1 \cdot ... \cdot a_n$ ]
- $ightharpoonup \Sigma^{-1} = \frac{1}{\sigma^2} \mathbf{I}$

▶ Desconsiderando os temos iguais para todas as classes

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i)^T (\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i)}{2\sigma^2} + \ln(p(c_i))$$

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{1}{2\sigma^2} (\mathbf{x}^T \mathbf{x} - 2\boldsymbol{\mu}_i^T \mathbf{x} + \boldsymbol{\mu}_i^T \boldsymbol{\mu}_i) + \ln(p(c_i))$$

 $[\mathbf{x}^T\mathbf{x} \text{ \'e uma constante aditiva}]$ 

$$g_i(\mathbf{x}) = \left(\frac{\boldsymbol{\mu}_i}{\sigma^2}\right)^T \mathbf{x} + \left(-\frac{1}{2\sigma^2} \boldsymbol{\mu}_i^T \boldsymbol{\mu}_i + \ln(p(c_i))\right)$$

▶ temos uma função discriminante linear

$$g_i(\mathbf{x}) = \left(\frac{\boldsymbol{\mu}_i}{\sigma^2}\right)^T \mathbf{x} + \left(-\frac{1}{2\sigma^2} \boldsymbol{\mu}_i^T \boldsymbol{\mu}_i + \ln(p(c_i))\right)$$

- ▶ Desconsiderando os temos iguais para todas as classes
  - ightharpoonup se  $p(c_i)$  igual para todas as classes temos o classificador de distância mínima
    - novo objeto classificado para a classe com média mais próxima

#### ► Exemplo

$$\mu_1^T = [1 \ 2] \ \mu_2^T = [4 \ 6] \ \mu_3^T = [-2 \ 4]$$

$$ightharpoonup p(c_1) = p(c_2) = \frac{1}{4} \quad p(c_3) = \frac{1}{2}$$

$$\Sigma = \begin{bmatrix} 3 & 0 \\ 0 & 3 \end{bmatrix}$$

$$g_i(\mathbf{x}) = \left(\frac{\boldsymbol{\mu}_i}{\sigma^2}\right)^T \mathbf{x} + \left(-\frac{1}{2\sigma^2} \boldsymbol{\mu}_i^T \boldsymbol{\mu}_i + \ln(p(c_i))\right)$$

$$g_1(\mathbf{x}) = \left(\frac{[1\ 2]}{3}\right) [x_1\ x_2]^T + \left(-\frac{5}{6} - 1, 38\right)$$
$$g_2(\mathbf{x}) = \left(\frac{[4\ 6]}{3}\right) [x_1\ x_2]^T + \left(-\frac{52}{6} - 1, 38\right)$$
$$g_3(\mathbf{x}) = \left(\frac{[-2\ 4]}{3}\right) [x_1\ x_2]^T + \left(-\frac{20}{6} - 0, 69\right)$$

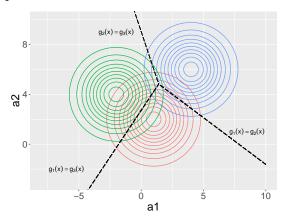
- ► Exemplo
  - ▶ Agora basta verificar casos em que  $g_i(\mathbf{x}) > g_j(\mathbf{x}) \forall j \neq i$
  - ▶ Podemos verificar as fronteiras de decisão
    - ► Regiões definidas por  $g_i(\mathbf{x}) = g_j(\mathbf{x})$

$$g_1(\mathbf{x}) = g_2(\mathbf{x}) \to -x_1 - \frac{4}{3}x_2 = -\frac{47}{6}$$

$$g_2(\mathbf{x}) = g_3(\mathbf{x}) \to 2x_1 + \frac{2}{3}x_2 = 6.02$$

$$g_1(\mathbf{x}) = g_3(\mathbf{x}) \to x_1 - \frac{2}{3}x_2 = -1.81$$

#### ► Exemplo



- ightharpoonup Caso em que  $\Sigma_i = \Sigma$  (classes hiperelipsoidais, mesma forma)
  - $\Sigma = \frac{(n_1 1)\Sigma_1 + \dots + (n_C 1)\Sigma_c}{N C} \left[ \Sigma_c \text{ \'e a matriz de covariância} \right]$ estimada nos dados da classe c, matriz de covariância combinada
  - ▶  $|\Sigma_i|$  igual para todas as classes

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{1}{2}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i)^T \Sigma^{-1}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i) + \ln(p(c_i))$$

- ightharpoonup Se  $p(c_i)$  igual para todas as classes ainda temos um classificador de distância mínima
  - ▶ de acordo com a distância de Mahalanobis

ightharpoonup Caso em que  $\Sigma_i = \Sigma$  (classes hiperelipsoidais, mesma forma)

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{1}{2}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i)^T \Sigma^{-1}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i) + \ln(p(c_i))$$

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{1}{2}\mathbf{x}^T \Sigma^{-1} \mathbf{x} + \mathbf{x}^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_i - \frac{1}{2}\boldsymbol{\mu}_i^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_i + \ln(p(c_i))$$
$$[\mathbf{x}^T \Sigma^{-1} \mathbf{x} \text{ constante aditiva}]$$

$$g_i(\mathbf{x}) = \mathbf{x}^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_i - \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_i^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_i + \ln(p(c_i))$$

- ▶ Novamente temos um caso de discriminante linear
  - método conhecido como análise de discriminante linear (LDA)

▶ Exemplo caso em que  $\Sigma_i = \Sigma$  (classes hiperelipsoidais, mesma forma)

$$\mathbf{P} \quad \boldsymbol{\mu}_1^T = [1 \ 2] \quad \boldsymbol{\mu}_2^T = [-1 \ 5] \quad \boldsymbol{\mu}_3^T = [-2 \ 4]$$

$$ightharpoonup p(c_1) = p(c_2) = \frac{1}{4} \quad p(c_3) = \frac{1}{2}$$

$$\Sigma = \begin{bmatrix} 1 & -1.5 \\ -1.5 & 4 \end{bmatrix}$$

$$g_i(\mathbf{x}) = \mathbf{x}^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_i - \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_i^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_i + \ln(p(c_i))$$

- ► Exemplo caso em que  $\Sigma_i = \Sigma$  (classes hiperelipsoidais, mesma forma)
  - Vale a pena manipular a equação para encontrar as fronteiras de decisão

$$g_i(\mathbf{x}) = g_j(\mathbf{x})$$

$$\mathbf{x}^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_i - \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_i^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_i + \ln(p(c_i)) = \mathbf{x}^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_j - \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_j^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_j + \ln(p(c_j))$$

$$\mathbf{x}^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_i - \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_i^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_i + \ln(p(c_i)) = \mathbf{x}^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_j - \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_j^T \Sigma^{-1} \boldsymbol{\mu}_j + \ln(p(c_j))$$

$$\left(\boldsymbol{\mu}_i^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1} - \boldsymbol{\mu}_j^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1}\right) \mathbf{x} = \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_i^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \boldsymbol{\mu}_i - \ln(p(c_i)) - \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_j^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \boldsymbol{\mu}_j + \ln(p(c_j))$$

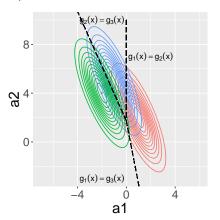
$$\left(\boldsymbol{\mu}_i^T - \boldsymbol{\mu}_j^T\right) \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \mathbf{x} = \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_i^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \boldsymbol{\mu}_i - \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_j^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \boldsymbol{\mu}_j + \ln \left(\frac{p(c_j)}{p(c_i)}\right)$$

▶ Exemplo caso em que  $\Sigma_i = \Sigma$  (classes hiperelipsoidais, mesma forma)

$$\left(\boldsymbol{\mu}_i^T - \boldsymbol{\mu}_j^T\right) \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \mathbf{x} = \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_i^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \boldsymbol{\mu}_i - \frac{1}{2} \boldsymbol{\mu}_j^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \boldsymbol{\mu}_j + \ln \left(\frac{p(c_j)}{p(c_i)}\right)$$

- ► Caso  $g_1(x) = g_2(x) \to x_1 = 0$
- Caso  $g_2(x) = g_3(x) \to 3,14x_1 + 1,4x_2 = 2,41$
- ightharpoonup Caso  $g_1(x) = g_3(x) \to 5, 14x_1 + 1, 43x_2 = 2, 41$

▶ Exemplo caso em que  $\Sigma_i = \Sigma$  (classes hiperelipsoidais, mesma forma)



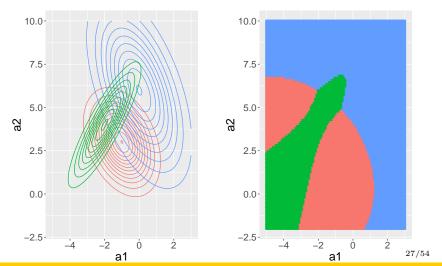
- $\blacktriangleright$  Caso em que  $\Sigma_i$ são arbitrárias (classes hiperelipsoidais)
  - ► Não é possível remover muitos termos
  - ► Resulta em fronteiras quadráticas
    - ► método chamado de análise de discriminante quadrática (QDA)

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{1}{2}\ln(|\Sigma_i|) - \frac{1}{2}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i)^T \Sigma_i^{-1}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_i) + \ln(p(c_i))$$

$$g_i(\mathbf{x}) = -\frac{1}{2}\mathbf{x}^T \Sigma_i^{-1} \mathbf{x} + \boldsymbol{\mu}_i^T \Sigma_i^{-1} \mathbf{x} - \frac{1}{2}\boldsymbol{\mu}_i^T \Sigma_i^{-1} \boldsymbol{\mu}_i - \frac{1}{2}\ln(|\Sigma_i|) + \ln(p(c_i))$$

- ightharpoonup Exemplo caso em que  $\Sigma_i$  são arbitrárias (classes hiperelipsoidais)
  - $\mu_1^T = [-1 \ 3] \ \mu_2^T = [0 \ 6] \ \mu_3^T = [-2 \ 4]$
  - $ightharpoonup p(c_1) = p(c_2) = \frac{1}{4} \quad p(c_3) = \frac{1}{2}$

 $\blacktriangleright$  Exemplo caso em que  $\Sigma_i$ são arbitrárias



- ► Temos um classificador ótimo quando as premissas são válidas
  - ▶ Normalmente a premissa de normalidade não é válida
- ► Apesar disso o método apresenta bons resultados
  - Mesmo no caso restrito em que se assume matrizes de covariância iguais
- ► Em alta dimensionalidade o custo de inverter a matriz de covariância é alto  $O(D^3)$ 
  - ► Como podemos melhorar?

Discriminantes

- ▶ De volta ao báisco, Teorema de Bayes:
  - ► [Teorema de Bayes]

$$p(c|\mathbf{x}) = \frac{p(\mathbf{x}|c)p(c)}{p(\mathbf{x})}$$

- ▶ Ao invés de assumirmos que  $p(\mathbf{x}|c) \sim \mathcal{N}(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})$ , podemos assumir que os atributos são **condicionalmente** independentes dado a classe
- ► O modelo obtido a partir dessa premissa é chamado de Naïve Bayes

- ► Independência condicional
  - ightharpoonup p(a,b|c) = p(a|c)p(b|c)
  - lacktriangle Note que não necessariamente a e b são independentes
    - ightharpoonup Dois eventos são independentes se p(a,b) = p(a)p(b)
  - ► Exemplo:
    - ► Temos duas moedas e uma delas é enviesada (sempre cara)
    - ▶ Pegamos uma moeda aleatoriamente e jogamos para cima 2x
    - ightharpoonup Seja A o evento do primeiro lançamento ser cara
    - ightharpoonup Seja B o evento do segundo lançamento ser cara
    - lacktriangle Seja C o evento de termos escolhido a moeda enviesada
    - Se não soubermos nada além de que A ocorreu, a probabilidade de B aumenta
    - Se soubermos que C ocorreu, A ocorrer n\u00e3o influencia a probabilidade de B ocorrer

- ► Independência condicional
  - ▶ No nosso contexto, os atributos são considerados independentes dado a classe
    - ► Premissa forte e normalmente inválida
    - ► Costuma funcionar bem

$$p(c|\mathbf{x}) = \frac{p(c, x_1, x_2, \dots, x_D)}{p(\mathbf{x})} = \frac{p(x_1|c, x_2, \dots, x_D)p(c, x_2, \dots, x_D)}{p(\mathbf{x})}$$

$$p(c|\mathbf{x}) = \frac{p(x_1|c, x_2, \dots, x_D)p(x_2|c, x_3, \dots, x_D)p(c, x_3, x_4, \dots, x_D)}{p(\mathbf{x})}$$

$$p(c|\mathbf{x}) = \frac{p(x_1|c)p(x_2|c)\dots p(x_D|c)p(c)}{p(\mathbf{x})} = \frac{p(c)\prod_{i=1}^{D} p(x_i|c)}{p(\mathbf{x})}$$

- ► Vantagens
  - ► Fácil de incorporar atributos de diferentes tipos
    - Cada atributo pode ser modelado por uma distribuição específica (não necessariamente Gaussiana)
  - Estimação de parâmetros sempre feita considerando apenas 1 dimensão
  - ► Modelo pode ser aprendido de forma incremental
- ► Cuidados
  - ► Atributos redundantes

#### Naïve Bayes - Modelando os atributos

- $\blacktriangleright$  Considere  $\mathcal{X}^c$  como o conjunto de objetos da classe c
- ► Atributos booleanos:
  - ► Distribuição de Bernoulli:

$$p(x_i|c) = \theta^{x_i}(1-\theta)^{1-x_i} \quad [x_i \in \{0,1\}]$$

► MLE de

$$\theta = \frac{1}{|\mathcal{X}^c|} \sum_{\mathbf{x} \in \mathcal{X}^c} x_i$$
 [e se todos os valores forem 1?]

- ► Atributos nominais:
  - ► Distribuição categórica:

$$p(x_i|c) = \prod_{i=1}^{V} p_i^{x_i=j} \quad [x_i \in \{1, \dots, V\}]$$

► MLE de  $p_j$  =

$$\frac{1}{|\mathcal{X}^c|} \sum_{\mathbf{x} \in \mathcal{X}^c} \mathbb{1}_{[x_i = j]} \quad \text{[e se todos os valores forem iguais?]}$$

#### Naïve Bayes - Modelando os atributos

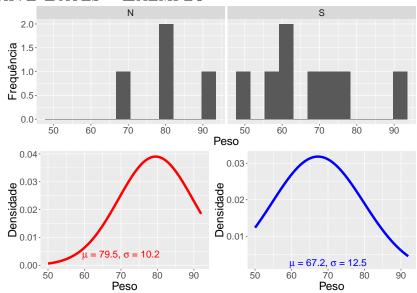
- ► Atributos contínuos
  - ► Mais comum Distribuição Normal
    - $p(x_i|c) = \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$
    - $\blacktriangleright$ MLE de  $\mu$ e  $\sigma^2$  foram apresentados na aula de Parzen Window

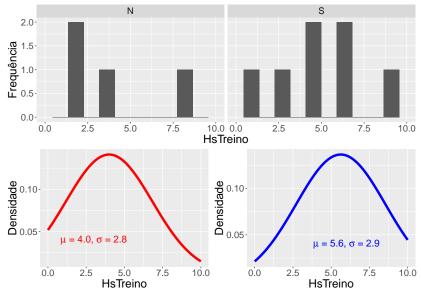
Chuta2Pes	Altura	Peso	HsTreino	Empresario	Sucesso
N	(1,5-1,6]	67	2	Fulano	N
$\mathbf{S}$	(1,8-1,9]	80	8	Fulano	N
N	(1,8-1,9]	92	2	Ciclano	N
N	(1,7-1,8]	79	4	Ciclano	N
S	(1,7-1,8]	67	5	Beltrano	$\mathbf{S}$
N	(1,5-1,6]	50	9	Ciclano	S
S	(1,6-1,7]	58	6	Ciclano	S
S	(1,7-1,8]	73	3	Fulano	S
N	(1,8-1,9]	90	10	Fulano	S
S	(1,5-1,6]	63	5	Ciclano	S
S	(1,7-1,8]	77	6	Beltrano	S
S	(1,7-1,8]	60	1	Beltrano	S

Sucesso/Chuta2Pes	N	S
N	3	1
S	2	6

Sucesso/Empresario	Beltrano	Ciclano	Fulano
N	0	2	2
S	3	3	2

Sucesso/Altura	(1,5-1,6]	(1,6-1,7]	(1,7-1,8]	(1,8-1,9]
N	1	0	1	2
S	2	1	4	1





- $ightharpoonup p(Sucesso = S) = 8/12 \ p(Sucesso = N) = 4/12$
- ► Peso
  - ▶  $p(Peso = z | Sucesso = S) = \mathcal{N}(z | 67.25, 157.07)^*$
  - ▶  $p(Peso = z|Sucesso = N) = \mathcal{N}(z|79.50, 104.33)^*$
- ► HsTreino
  - $ightharpoonup p(HsTreino = z|Sucesso = S) = \mathcal{N}(z|5.62, 8.55)^*$
  - $p(HsTreino = z|Sucesso = N) = \mathcal{N}(z|4.00, 8.00)^*$
- ► Chuta2Pes
  - ightharpoonup p(Chuta2Pes = 1|Sucesso = S) = 6/8
  - ightharpoonup p(Chuta2Pes = 1|Sucesso = N) = 1/4
- ► Empresário
  - ightharpoonup p(Empresario = Beltrano|Sucesso = S) = 3/8
  - ightharpoonup p(Empresario = Ciclano|Sucesso = S) = 3/8
  - ightharpoonup p(Empresario = Beltrano|Sucesso = N) = 0/4
  - ightharpoonup p(Empresario = Ciclano|Sucesso = N) = 2/4

#### ► Altura

- ightharpoonup p(Altura = (1, 5 1, 6) | Sucesso = S) = 2/8
- ightharpoonup p(Altura = (1, 6 1, 7) | Sucesso = S) = 1/8
- ightharpoonup p(Altura = (1, 7 1, 8) | Sucesso = S) = 4/8
- ightharpoonup p(Altura = (1, 8 1, 9) | Sucesso = S) = 1/8
- ightharpoonup p(Altura = (1, 5 1, 6) | Sucesso = N) = 1/4
- ightharpoonup p(Altura = (1, 6 1, 7) | Sucesso = N) = 0/4
- ightharpoonup p(Altura = (1, 7 1, 8) | Sucesso = N) = 1/4
- ightharpoonup p(Altura = (1, 8 1, 9) | Sucesso = N) = 2/4

- ► Modelo pronto
- ► Podemos fazer a classificação de novos dados
- ightharpoonup Considere  $\mathbf{x}_t$  o seguinte objeto de teste:

Altura	Peso	HsTreino	Chuta2Pes	Empresario
(1,7-1,8]	73	6	S	Beltrano

- ightharpoonup p(Sucesso = S) = 0.67
- ightharpoonup p(Sucesso = N) = 0.33
- ightharpoonup p(Altura = (1, 7 1, 8) | Sucesso = S) = 0.50
- ightharpoonup p(Altura = (1, 7 1, 8) | Sucesso = N) = 0.25
- ightharpoonup p(Peso = 73|Sucesso = S) = 0.029
- ightharpoonup p(Peso = 73|Sucesso = N) = 0.032
- ightharpoonup p(HsTreino = 6|Sucesso = S) = 0.135
- ightharpoonup p(HsTreino = 6|Sucesso = N) = 0.110
- ightharpoonup p(Chuta2Pes = 1|Sucesso = S) = 0.75
- ightharpoonup p(Chuta2Pes=1|Sucesso=N)=0.25
- ightharpoonup p(Empresario = Beltrano|Sucesso = S) = 0.38
- ightharpoonup p(Empresario = Beltrano|Sucesso = N) = 0.00

$$p(Sucesso = S | \mathbf{x}_t) = \frac{1}{p(\mathbf{x}_t)} 0.67 \cdot 0.50 \cdot 0.029 \cdot 0.135 \cdot 0.75 \cdot 0.38$$
$$p(Sucesso = N | \mathbf{x}_t) = \frac{1}{p(\mathbf{x}_t)} 0.33 \cdot 0.25 \cdot 0.032 \cdot 0.110 \cdot 0.25 \cdot 0.00$$

#### Naïve Bayes - Laplace Smoothing

- ▶ O zero observado em p(Empresario = Beltrano|Sucesso = N) torna nula a probabilidade da classe ser "N"
  - ► Definitivamente um problema
  - ► Valor não visto no treinamento
- ► Para evitar esse problema em atributos discretos utilizamos Laplace smoothing
  - Adicionamos uma probabilidade pequena de um valor não visto ocorrer

#### Naïve Bayes - Laplace Smoothing

- ► Para evitar esse problema em atributos discretos utilizamos Laplace smoothing
  - ► Adicionamos uma probabilidade pequena de um valor não visto ocorrer
  - ► Neste caso, temos:

$$p_j = \frac{1 + \sum_{\mathbf{x} \in \mathcal{X}^c} \mathbbm{1}_{[x_i = j]}}{|\mathcal{X}^c| + V} \quad V \acute{\text{e}} \text{ o número de valores possíveis do atributo}$$

- ► Corrigindo nossa tabela do atributo Empresario temos:
  - ightharpoonup p(Empresario = Beltrano|Sucesso = S) = 4/11
    - ightharpoonup p(Empresario = Ciclano|Sucesso = S) = 4/11
    - ightharpoonup p(Empresario = Beltrano|Sucesso = N) = 1/7
    - ightharpoonup p(Empresario = Ciclano|Sucesso = N) = 3/7

$$p(Sucesso = S|\mathbf{x}_t) = \frac{1}{p(\mathbf{x}_t)} 0.67 \cdot 0.50 \cdot 0.03 \cdot 0.14 \cdot 0.75 \cdot 0.36$$

$$p(Sucesso = S|\mathbf{x}_t) = \frac{1}{p(\mathbf{x}_t)} 3.5239281 \times 10^{-4}$$

$$p(Sucesso = N|\mathbf{x}_t) = \frac{1}{p(\mathbf{x}_t)} 0.33 \cdot 0.25 \cdot 0.03 \cdot 0.11 \cdot 0.25 \cdot 0.14$$

$$p(Sucesso = N|\mathbf{x}_t) = \frac{1}{p(\mathbf{x}_t)} 1.0428371 \times 10^{-5}$$

- $ightharpoonup p(Sucesso = S|\mathbf{x}_t) > p(Sucesso = N|\mathbf{x}_t)$ 
  - ► Já sabemos qual seria a classe predita
  - $\blacktriangleright$  Não temos as probabilidades de cada classe! Não normalizamos por  $p(\mathbf{x}_t)$

$$p(\mathbf{x}_t) = p(\mathbf{x}_t|Sucesso = S)p(Sucesso = S) + p(\mathbf{x}_t|Sucesso = N)p(Sucesso = N)$$

► Logo, já temos todos os valores para obter as probabilidades

$$p(Sucesso = S | \mathbf{x}_t) = \frac{0.000352}{(0.000010 + 0.000352)} = 0.9712575$$
$$p(Sucesso = N | \mathbf{x}_t) = \frac{0.000010}{(0.000010 + 0.000352)} = 0.0287425$$

# Naïve Bayes (NB)

- Estimar parâmetros para atributos contínuos com poucos objetos pode ser um problema
  - Qual característica do NB perdemos se usarmos Parzen Window para estimar densidade?
- ► É comum considerar a versão discretizada de atributos contínuos
  - ► Pode-se utilizar uma das técnicas discutidas na aula anterior (discretização por largura fixa ou frequência fixa)
  - ▶ Na próxima aula falaremos de outro método de discretização que considera os rótulos de classe
- Sabe-se que as estimativas de probabilidade obtidas pelo NB não são muito boas
  - ► Independente disso, o classificador possui ótimos resultados em diversas aplicações

# Naïve Bayes (NB)

- ► A fronteira de decisão obtida pelo NB depende das distribuições consideradas
  - No caso da distribuição Gaussiana a fronteira obtida é quadrática (relação com QDA)
- ▶ É possível incrementar o modelo considerando relação entre alguns atributos
  - ► Aumentamos o número de parâmetros
  - ► Podemos obter modelos mais realistas
- ► Classificadores desse tipo são conhecidos como Redes Bayesianas
  - ► Sendo o NB uma instância desse conjunto

#### Referências

R. Duda, P. Hart e D. Stork. Pattern Classification. **Seção 2.1**, **2.4** e **2.6** 

Slides Profa. Olga Veksler http://www.csd.uwo.ca/~olga/Courses/CS434a\_541a/Lecture4.pdf

C. Bishop. Pattern Recognition and Machine Learning. Seção 2.1, 2.2, 2.3

T. Hastie, R. Tibshirani e J. Friedman. The Elements of Statistical Learning. Seção  $4.3\,$