

贝叶斯分类器

一、贝叶斯定理

1.1 贝叶斯定理

1. 设 \mathbb{S} 为试验 E 的样本空间； B_1, B_2, \dots, B_n 为 E 的一组事件。若：

- $B_i \cap B_j = \phi, i \neq j, i, j = 1, 2, \dots, n$
- $B_1 \cup B_2 \cup \dots \cup B_n = \mathbb{S}$

则称 B_1, B_2, \dots, B_n 为样本空间 \mathbb{S} 的一个划分。

2. 如果 B_1, B_2, \dots, B_n 为样本空间 \mathbb{S} 的一个划分，则对于每次试验，事件 B_1, B_2, \dots, B_n 中有且仅有一个事件发生。

3. 全概率公式：设试验 E 的样本空间为 \mathbb{S} ， A 为 E 的事件， B_1, B_2, \dots, B_n 为样本空间 \mathbb{S} 的一个划分，且 $p(B_i) \geq 0 (i = 1, 2, \dots, n)$ 。则有：

$$p(A) = p(A | B_1)p(B_1) + p(A | B_2)p(B_2) + \dots + p(A | B_n)p(B_n) = \sum_{j=1}^n p(A | B_j)p(B_j)$$

4. 贝叶斯定理：设试验 E 的样本空间为 \mathbb{S} ， A 为 E 的事件， B_1, B_2, \dots, B_n 为样本空间 \mathbb{S} 的一个划分，且 $p(A) > 0, p(B_i) \geq 0 (i = 1, 2, \dots, n)$ ，则有： $p(B_i | A) = \frac{p(A|B_i)p(B_i)}{\sum_{j=1}^n p(A|B_j)p(B_j)}$ 。

1.2 先验概率、后验概率

1. 先验概率：根据以往经验和分析得到的概率。

后验概率：根据已经发生的事件来分析得到的概率。

2. 例：假设山洞中有熊出现的事件为 Y ，山洞中传来一阵熊吼的事件为 X 。

- 山洞中有熊的概率为 $p(Y)$ 。它是先验概率，根据以往的数据分析或者经验得到的概率。
- 听到熊吼之后认为山洞中有熊的概率为 $p(Y | X)$ 。它是后验概率，得到本次试验的信息从而重新修正的概率。

二、朴素贝叶斯法

1. 朴素贝叶斯法是基于贝叶斯定理与特征条件独立假设的分类方法。

对给定的训练集：

- 首先基于特征条件独立假设学习输入、输出的联合概率分布。
- 然后基于此模型，对给定的输入 \vec{x} ，利用贝叶斯定理求出后验概率最大的输出 y 。

2. 朴素贝叶斯法不是贝叶斯估计，贝叶斯估计是最大后验估计。

2.1 原理

1. 设输入空间 $\mathcal{X} \subseteq \mathbb{R}^n$ 为 n 维向量的集合，输出空间为类标记集合 $\mathcal{Y} = \{c_1, c_2, \dots, c_k\}$ 。

令 $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T$ 为定义在 \mathcal{X} 上的随机向量， y 为定义在 \mathcal{Y} 上的随机变量。

令 $p(\vec{x}, y)$ 为 \vec{x} 和 y 的联合概率分布，假设训练数据集 $\mathbb{D} = \{(\vec{x}_1, \tilde{y}_1), (\vec{x}_2, \tilde{y}_2), \dots, (\vec{x}_N, \tilde{y}_N)\}$ 由 $p(\vec{x}, y)$ 独立同分布产生。

朴素贝叶斯法通过训练数据集学习联合概率分布 $p(\vec{x}, y)$ 。具体的学习下列概率分布：

- 先验概率分布： $p(y)$ 。
 - 条件概率分布： $p(\vec{x} | y) = p(x_1, x_2, \dots, x_n | y)$ 。
2. 朴素贝叶斯法对条件概率做了特征独立性假设： $p(\vec{x} | y) = p(x_1, x_2, \dots, x_n | y) = \prod_{j=1}^n p(x_j | y)$ 。
- 这意味着在分类确定的条件下，用于分类的特征是条件独立的。
 - 该假设使得朴素贝叶斯法变得简单，但是可能牺牲一定的分类准确率。
3. 根据贝叶斯定理：

$$p(y | \vec{x}) = \frac{p(\vec{x} | y)p(y)}{\sum_{y'} p(\vec{x} | y')p(y')}$$

考虑分类特征的条件独立假设有：

$$p(y | \vec{x}) = \frac{p(y) \prod_{i=1}^n p(x_i | y)}{\sum_{y'} p(\vec{x} | y')p(y')}$$

则朴素贝叶斯分类器表示为：

$$f(\vec{x}) = \arg \max_{y \in \mathcal{Y}} \frac{p(y) \prod_{i=1}^n p(x_i | y)}{\sum_{y'} p(\vec{x} | y')p(y')}$$

由于上式的分母 $p(\vec{x})$ 与 y 的取值无关，则分类器重写为： $f(\vec{x}) = \arg \max_{y \in \mathcal{Y}} p(y) \prod_{i=1}^n p(x_i | y)$ 。

2.2 期望风险最小化

1. 朴素贝叶斯分类器是后验概率最大化，等价于期望风险最小化。
2. 令损失函数为：

$$L(y, f(\vec{x})) = \begin{cases} 1, & y \neq f(\vec{x}) \\ 0, & y = f(\vec{x}) \end{cases}$$

$$R_{exp}(f) = \mathbb{E}[L(y, f(\vec{x}))] = \sum_{\vec{x} \in \mathcal{X}} \sum_{y \in \mathcal{Y}} L(y, f(\vec{x}))p(\vec{x}, y)$$

3. 根据 $p(\vec{x}, y) = p(\vec{x})p(y | \vec{x})$ 有：

$$R_{exp}(f) = \mathbb{E}[L(y, f(\vec{x}))] = \sum_{\vec{x} \in \mathcal{X}} \sum_{y \in \mathcal{Y}} L(y, f(\vec{x}))p(\vec{x}, y) = \mathbb{E}_X[\sum_{y \in \mathcal{Y}} L(y, f(\vec{x}))p(y | \vec{x})]$$

为了使得期望风险最小化，只需要对 \mathbb{E}_X 中的元素极小化。

令 $\hat{y} = f(\vec{x})$ ，则有：

$$\begin{aligned} \arg \min_{\hat{y}} \sum_{y \in \mathcal{Y}} L(y, \hat{y})p(y | \vec{x}) &= \arg \min_{\hat{y}} \sum_{y \in \mathcal{Y}} p(y \neq \hat{y} | \vec{x}) \\ &= \arg \min_{\hat{y}} (1 - p(\hat{y} | \vec{x})) = \arg \max_{\hat{y}} p(\hat{y} | \vec{x}) \end{aligned}$$

即：期望风险最小化，等价于后验概率最大化。

2.3 算法

1. 在朴素贝叶斯法中，学习意味着估计概率： $p(y)$ ， $p(x_i | y)$ 。

2. 可以用极大似然估计相应概率。

◦ 先验概率 $p(y)$ 的极大似然估计为： $p(y = c_k) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N I(\tilde{y}_i = c_k)$

◦ 设第 j 个特征 x_j 可能的取值为 $\{a_{j,1}, a_{j,2}, \dots, a_{j,s_j}\}$ ，则条件概率 $p(x_j = a_{j,l} | y = c_k)$ 的极大似然估计为：

$$p(x_j = a_{j,l} | y = c_k) = \frac{\sum_{i=1}^N I(x_{i,j} = a_{j,l}, \tilde{y}_i = c_k)}{\sum_{i=1}^N I(\tilde{y}_i = c_k)}$$
$$j = 1, 2, \dots, n; l = 1, 2, \dots, s_j; k = 1, 2, \dots, K$$

其中： I 为示性函数， $x_{i,j}$ 表示第 i 个样本的第 j 个特征。

3. 朴素贝叶斯算法：

◦ 输入：

■ 训练集 $\mathbb{D} = \{(\vec{x}_1, \tilde{y}_1), (\vec{x}_2, \tilde{y}_2), \dots, (\vec{x}_N, \tilde{y}_N)\}$ 。

$\vec{x}_i = (x_{i,1}, x_{i,2}, \dots, x_{i,n})^T$ ， $x_{i,j}$ 为第 i 个样本的第 j 个特征。其中 $x_{i,j} \in \{a_{j,1}, a_{j,2}, \dots, a_{j,s_j}\}$ ， $a_{j,l}$ 为第 j 个特征可能取到的第 l 个值。

■ 实例 \vec{x} 。

◦ 输出：实例 \vec{x} 的分类

◦ 算法步骤：

■ 计算先验概率以及条件概率：

$$p(y = c_k) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N I(\tilde{y}_i = c_k), k = 1, 2, \dots, K$$
$$p(x_j = a_{j,l} | y = c_k) = \frac{\sum_{i=1}^N I(x_{i,j} = a_{j,l}, \tilde{y}_i = c_k)}{\sum_{i=1}^N I(\tilde{y}_i = c_k)}$$
$$j = 1, 2, \dots, n; l = 1, 2, \dots, s_j; k = 1, 2, \dots, K$$

■ 对于给定的实例 $\vec{x} = (x_1, x_2, \dots, x_n)^T$ ，计算： $p(y = c_k) \prod_{j=1}^n p(x_j | y = c_k)$ 。

■ 确定实例 \vec{x} 的分类： $\hat{y} = \arg \max_{c_k} p(y = c_k) \prod_{j=1}^n p(x_j | y = c_k)$ 。

2.4 贝叶斯估计

1. 在估计概率 $p(x_i | y)$ 的过程中，分母 $\sum_{i=1}^N I(\tilde{y}_i = c_k)$ 可能为 0。这是由于训练样本太少才导致 c_k 的样本数为 0。而真实的分布中， c_k 的样本并不为 0。

解决的方案是采用贝叶斯估计（最大后验估计）。

2. 假设第 j 个特征 x_j 可能的取值为 $\{a_{j,1}, a_{j,2}, \dots, a_{j,s_j}\}$ ，贝叶斯估计假设在每个取值上都有一个先验的计数 λ 。即：

$$p_\lambda(x_j = a_{j,l} | y = c_k) = \frac{\sum_{i=1}^N I(x_{i,j} = a_{j,l}, \tilde{y}_i = c_k) + \lambda}{\sum_{i=1}^N I(\tilde{y}_i = c_k) + s_j \lambda}$$
$$j = 1, 2, \dots, n; l = 1, 2, \dots, s_j; k = 1, 2, \dots, K$$

它等价于在 x_j 的各个取值的频数上赋予了一个正数 λ 。

若 c_k 的样本数为 0，则它假设特征 x_j 每个取值的概率为 $\frac{1}{s_j}$ ，即等可能的。

3. 采用贝叶斯估计后， $p(y)$ 的贝叶斯估计调整为：

$$p_\lambda(y = c_k) = \frac{\sum_{i=1}^N I(\tilde{y}_i = c_k) + \lambda}{N + K\lambda}$$

- 当 $\lambda = 0$ 时，为极大似然估计当 $\lambda = 1$ 时，为拉普拉斯平滑
- 若 c_k 的样本数为 0，则假设赋予它一个非零的概率 $\frac{\lambda}{N+K\lambda}$ 。

三、半朴素贝叶斯分类器

1. 朴素贝叶斯法对条件概率做了特征的独立性假设： $p(\vec{x} | y) = p(x_1, x_2, \dots, x_n | y) = \prod_{j=1}^n p(x_j | y)$ 。

但是现实任务中这个假设有时候很难成立。若对特征独立性假设进行一定程度上的放松，这就是半朴素贝叶斯分类器 `semi-naive Bayes classifiers`。

2. 半朴素贝叶斯分类器原理：适当考虑一部分特征之间的相互依赖信息，从而既不需要进行完全联合概率计算，又不至于彻底忽略了比较强的特征依赖关系。

3.1 独依赖估计 OED

1. 独依赖估计 `One-Dependent Estimator: OED` 是半朴素贝叶斯分类器最常用的一种策略。它假设每个特征在类别之外最多依赖于一个其他特征，即：

$$p(\vec{x} | y) = p(x_1, x_2, \dots, x_n | y) = \prod_{j=1}^n p(x_j | y, x_j^P)$$

其中 x_j^P 为特征 x_j 所依赖的特征，称作的 x_j 父特征。

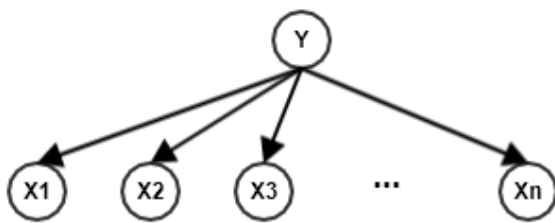
2. 如果父属性已知，那么可以用贝叶斯估计来估计概率值 $p(x_j | y, x_j^P)$ 。现在的问题是：如何确定每个特征的父特征？

不同的做法产生不同的独依赖分类器。

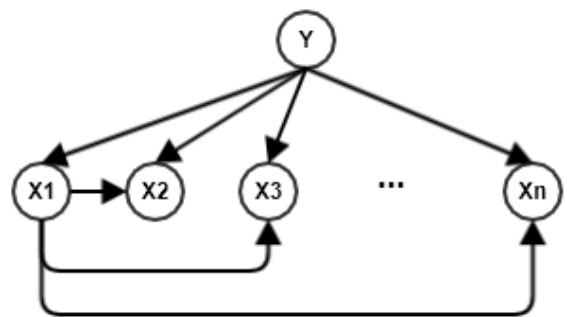
3.1.1 SPODE

1. 最简单的做法是：假设所有的特征都依赖于同一个特征，该特征称作超父。然后通过交叉验证等模型选择方法来确定超父特征。这就是 `SPODE: Super-Parent ODE` 方法。

假设节点 `Y` 代表输出变量 y ，节点 `Xj` 代表属性 x_j 。下图给出了超父特征为 x_1 时的 `SPODE`。



朴素贝叶斯



半朴素贝叶斯: SPODE

3.1.2 TAN

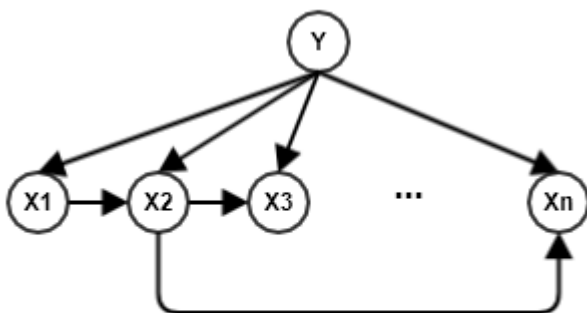
1. TAN: Tree Augmented naive Bayes 是在最大带权生成树算法基础上，通过下列步骤将特征之间依赖关系简化为如下图所示的树型结构：

- 计算任意两个特征之间的条件互信息。记第 i 个特征 x_i 代表的结点为 \mathbf{X}_i ，标记代表的结点为 \mathbf{Y} 则有：

$$I(\mathbf{X}_i, \mathbf{X}_j | \mathbf{Y}) = \sum_y \sum_{x_i} \sum_{x_j} p(x_i, x_j | y) \log \frac{p(x_i, x_j | y)}{p(x_i | y)p(x_j | y)}$$

如果两个特征 x_i, x_j 相互条件独立，则 $p(x_i, x_j | y) = p(x_i | y)p(x_j | y)$ 。则有条件互信息 $I(\mathbf{X}_i, \mathbf{X}_j | \mathbf{Y}) = 0$ ，则在图中这两个特征代表的结点没有边相连。

- 以特征为结点构建完全图，任意两个结点之间边的权重设为条件互信息 $I(\mathbf{X}_i, \mathbf{X}_j | \mathbf{Y})$ 。
- 构建此完全图的最大带权生成树，挑选根结点（下图中根结点为节点 \mathbf{X}_1 ），将边置为有向边。
- 加入类别结点 \mathbf{Y} ，增加 \mathbf{Y} 到每个特征的有向边。因为所有的条件概率都是以 y 为条件的。



半朴素贝叶斯: TAN

四、其它讨论

1. 朴素贝叶斯分类器的优点：

- 性能相当好，它速度快，可以避免维度灾难。
- 支持大规模数据的并行学习，且天然的支持增量学习。

2. 朴素贝叶斯分类器的缺点：

- 无法给出分类概率，因此难以应用于需要分类概率的场景。