# 朴素贝叶斯

xxr

#### 2021年3月11日

## 1 算法简介

#### 1.1 原理

监督学习分为生成模型 (generative model) 与判别模型 (discriminative model), 贝叶斯方法是生成模型的代表。

生成模型: 学习得到联合概率分布P(x,y),即特征x和标记y共同出现的概率,然后求条件概率分布。能够学习到数据生成的知识

判别模型:学习得到条件概率分布P(y|x),即在特征x出现的情况下标记y出现的概率。

在概率论与统计学中,贝叶斯定理 (Bayes' theorem) 表达了一个事件 发生的概率,而确定这一概率的方法是基于与该事件相关的条件先验知识 (prior knowledge)。而利用相应先验知识进行概率推断的过程为贝叶斯推断 (Bayesian inference)。

#### 1.2 贝叶斯定理

条件概率 (conditional probability) 是指在事件 B 发生的情况下,事件 A 发生的概率。通常记为  $P(A\mid B)$ 。

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)} \tag{1}$$

因此

$$P(A \cap B) = P(A|B)P(B) \tag{2}$$

$$P(A \cap B) = P(B|A)P(A) \tag{3}$$

可得:

$$P(A|B)P(B) = P(B|A)P(A)$$
(4)

由此可以推断出贝叶斯公式:

$$P(A|B) = \frac{P(B|A)P(A)}{P(B)}$$
 (5)

## 1.3 贝叶斯推断

贝叶斯公式中,P(A) 称为"先验概率"(Prior probability),即在 B 事件发生之前,对 A 事件概率的一个判断。P(A|B) 称为"后验概率"(Posterior probability),即在 B 事件发生之后,对 A 事件概率的重新评估。P(B|A)/P(B) 称为"可能性函数"(Likelyhood),这是一个调整因子,使得预估概率更接近真实概率。所以,条件概率可以理解成下面的式子:

$$Posterior_{probability} = Prior_{probability} * Likelyhood$$

这就是贝叶斯推断的含义。我们先预估一个"先验概率",然后加入实验结果,看这个实验到底是增强还是削弱了"先验概率",由此得到更接近事实的"后验概率"。因为在分类中,只需要找出可能性最大的那个选项,而不需要知道具体那个类别的概率是多少,所以为了减少计算量,全概率公式在实际编程中可以不使用。

而朴素贝叶斯推断,是在贝叶斯推断的基础上,对条件概率分布做了条件独立性的假设。因此可得朴素贝叶斯分类器的表达式。因为以自变量之间的独立(条件特征独立)性和连续变量的正态性假设为前提,就会导致算法精度在某种程度上受影响:

$$\widetilde{y} = \arg\max_{c \in Y} \sum_{i=1}^{d} P(x_i|c) * p(c)$$
(6)

#### 1.4 朴素贝叶斯的参数推断

实际在机器学习的分类问题的应用中,朴素贝叶斯分类器的训练过程就是基于训练集 D 来估计类先验概率 P(c) ,并为每个属性估计条件概率  $P(xi \mid c)$  。这里就需要使用极大似然估计 (maximum likelihood estimation, 简称 MLE) 来估计相应的概率.

令  $D_c$  表示训练集 D 中的第 c 类样本组成的集合,若有充足的独立同分布样本,则可容易地估计出类别的先验概率:

$$P(C) = \frac{|D_c|}{D} \tag{7}$$

对于离散属性而言,令  $D_c, x_i$  表示  $D_c$  中在第 i 个属性上取值为  $x_i$  的样本组成的集合,则条件概率  $P(x_i|c)$  可估计为:

$$P(x_i|c) = \frac{|D_{c,x_i}|}{|D_c|}$$
 (8)

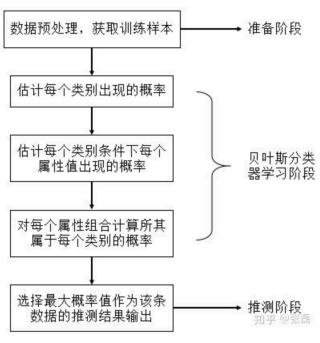
对于连续属性可考虑概率密度函数,假定:

$$P(x_i|c) \sim \mathcal{N}(\mu_c^i, \sigma_{c,i}^2) \tag{9}$$

 $\mu$  和  $\sigma$  分别是第 c 类样本在第 i 个属性上取值的均值和方差,则有:

$$P(x_i|c) = \frac{1}{\sqrt{2 * \pi \sigma_{c,i}}} exp(-\frac{(x_i - \mu_{c,i}^2)}{2\sigma_{c,i}2})$$
 (10)

## 1.5 算法流程



贝叶斯方法流程