Aprendizagem

Instituto Superior Técnico setembro de 2023

Homework 2 - Report

Joana Pimenta (103730), Rodrigo Laia (102674)

Pen and Paper

1. (a) y_1, y_2, y_3, y_4 and y_5 independent $\implies p(y_1, y_2, y_3, y_4, y_5) = p(y_1, y_2) \times p(y_3, y_4) \times p(y_5)$

Fórmulas utilizadas:

$$P(y_6 = H|\vec{x}) = \frac{P(\vec{x}|y_6 = H)}{P(\vec{x})}$$
(1)

$$P(\vec{x}|\mu,\sigma^2) = \frac{1}{(2\pi)^{m/2}\sqrt{|\Sigma|}} e^{-\frac{1}{2}(\vec{x}-\vec{\mu})^T \cdot \Sigma^{-1} \cdot (\vec{x}-\vec{\mu})}$$
(2)

$$\vec{\mu} = \begin{bmatrix} E(y_1) \\ E(y_2) \end{bmatrix} \tag{3}$$

$$cov(x,y) = \sum_{i=1}^{n} \frac{(x_i - E(x))(y_i - E(y))}{n}$$
(4)

$$\Sigma = \begin{bmatrix} cov(y_1, y_2) & cov(y_1, y_1) \\ cov(y_2, y_1) & cov(y_2, y_2) \end{bmatrix}$$
 (5)

$$|\Sigma| = cov(y_1, y_2) \cdot cov(y_2, y_1) - cov(y_1, y_1) \cdot cov(y_2, y_2)$$
(6)

$$\Sigma^{-1} = \frac{1}{|\Sigma|} \cdot \begin{bmatrix} cov(y_2, y_2) & -cov(y_1, y_2) \\ -cov(y_2, y_1) & cov(y_1, y_1) \end{bmatrix}$$
 (7)

Parâmetros das gaussianas multivariadas:

Classe A:

$$\vec{\mu}_A = \begin{bmatrix} 0.24 \\ 0.52 \end{bmatrix}$$

$$\Sigma_{A} = \begin{bmatrix} 0.004267 & -0.0064 \\ -0.0064 & 0.02240 \end{bmatrix}$$

$$|\Sigma|_{A} = 5.4613 \cdot 10^{-5}$$

$$\Sigma_{A}^{-1} = \begin{bmatrix} 410.1563 & -117.1875 \\ -117.1875 & 78.125 \end{bmatrix}$$

$$P(\vec{x}|A) = N(\vec{x}|\mu_{A}, \Sigma_{A}) = \frac{1}{(2\pi)^{m/2} \sqrt{|\Sigma_{A}|}} e^{-\frac{1}{2}(\vec{x} - \vec{\mu}_{A})^{T} \cdot \Sigma_{A}^{-1} \cdot (\vec{x} - \vec{\mu}_{A})}$$

Classe B:

$$\vec{\mu}_B = \begin{bmatrix} 0.5925 \\ 0.3275 \end{bmatrix}$$

$$\Sigma_B = \begin{bmatrix} 0.01717 & -0.00732 \\ -0.00732 & 0.02362 \end{bmatrix}$$

$$|\Sigma|_B = 3.519 \cdot 10^{-4}$$

$$\Sigma_B^{-1} = \begin{bmatrix} 67.1101 & 20.7954 \\ 20.7954 & 48.7831 \end{bmatrix}$$

$$P(\vec{x}|B) = N(\vec{x}|\mu_B, \Sigma_B) = \frac{1}{(2\pi)^{m/2} \sqrt{|\Sigma_B|}} e^{-\frac{1}{2}(\vec{x} - \vec{\mu}_B)^T \cdot \Sigma_B^{-1} \cdot (\vec{x} - \vec{\mu}_B)}$$

Probabilidades para $\{y_3, y_4\}$ condicionadas a A e B:

Classe A:

$$y_3 = 0$$
 $y_3 = 1$
 $y_4 = 0$ $P=0$ $P=1/3$
 $y_4 = 1$ $P=1/3$ $P=1/3$

Tabela 1: Probabilidades para y_3, y_4 condicionadas a A

Classe B:

$$y_3 = 0$$
 $y_3 = 1$
 $y_4 = 0$ $P=1/2$ $P=1/4$
 $y_4 = 1$ $P=1/4$ $P=0$

Tabela 2: Probabilidades para y_3, y_4 condicionadas a B

Probabilidades para $\{y_5\}$ condicionadas a A e B :

Classe A:

$$P(y_5 = 0|A) = 1/3$$

$$P(y_5 = 1|A) = 1/3$$

$$P(y_5 = 2|A) = 1/3$$

Classe B:

$$P(y_5 = 0|A) = 1/4$$

$$P(y_5 = 1|A) = 1/2$$

$$P(y_5 = 2|A) = 1/4$$

Priors:

$$P(A) = \frac{3}{7}$$

$$P(B) = \frac{4}{7}$$

(b) Uma vez que o denominador é o mesmo para todas para saber qual a classe mais provável, basta comparar os numeradores das probabilidades.

$$P(A|\vec{x}_8) = \frac{P(\vec{x}_8|A) \cdot P(A)}{P(\vec{x}_8)}$$

$$= \frac{P(y_1 = 0.38, y_2 = 0.52|A) \cdot P(y_3 = 0, y_4 = 1|A) \cdot P(y_5 = 0|A) \cdot P(A)}{P(\vec{x}_8)}$$

$$= \frac{\frac{3}{7} \cdot 0.3868 \cdot \frac{1}{3} \cdot \frac{1}{3}}{P(\vec{x}_8)}$$

$$= \frac{0.018}{P(\vec{x}_8)}$$

$$P(B|\vec{x}_8) = \frac{P(\vec{x}_8|B) \cdot P(B)}{P(\vec{x}_8)}$$

$$= \frac{P(y_1 = 0.38, y_2 = 0.52|B) \cdot P(y_3 = 0, y_4 = 1|B) \cdot P(y_5 = 0|B) \cdot P(B)}{P(\vec{x}_8)}$$

$$= \frac{\frac{4}{7} \cdot 1.7678 \cdot \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{4}}{P(\vec{x}_8)}$$

$$= \frac{0.063}{P(\vec{x}_8)}$$

Como $P(A|\vec{x}_8) < P(B|\vec{x}_8)$, então \vec{x}_8 é classificado como B.

$$P(A|\vec{x}_9) = \frac{P(\vec{x}_9|A) \cdot P(A)}{P(\vec{x}_9)}$$

$$= \frac{P(y_1 = 0.42, y_2 = 0.59|A) \cdot P(y_3 = 0, y_4 = 1|A) \cdot P(y_5 = 0|A) \cdot P(A)}{P(\vec{x}_9)}$$

$$= \frac{\frac{3}{7} \cdot 0.1013 \cdot \frac{1}{3} \cdot \frac{1}{3}}{P(\vec{x}_9)}$$

$$= \frac{0.0048}{P(\vec{x}_9)}$$

$$P(B|\vec{x}_8) = \frac{P(\vec{x}_8|B) \cdot P(B)}{P(\vec{x}_8)}$$

$$= \frac{P(y_1 = 0.42, y_2 = 0.59|B) \cdot P(y_3 = 0, y_4 = 1|B) \cdot P(y_5 = 1|B) \cdot P(B)}{P(\vec{x}_8)}$$

$$= \frac{\frac{4}{7} \cdot 1.4927 \cdot \frac{1}{4} \cdot \frac{1}{2}}{P(\vec{x}_8)}$$

$$= \frac{0.1066}{P(\vec{x}_8)}$$

Como $P(A|\vec{x}_9) < P(B|\vec{x}_9)$, então \vec{x}_9 é classificado como B.

(c) Assumindo o critério de Maximum Likelihood, para classificar uma observação apenas interessam as probabilidades $P(\vec{x}|A)$ e $P(\vec{x}|B)$:

$$h = argmax(P(\vec{x}_8|h))$$

Considerando diferentes thresholds θ para as probabilidades é possível maximizar a accuracy do nosso classificador:

$$f(\vec{x}_8) = \begin{cases} A & \text{se } P(A|\vec{x}_8) > \theta \\ B & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$P(\vec{x}_8|A) = P(y_1 = 0.38, y_2 = 0.52|A) \cdot P(y_3 = 0, y_4 = 1|A) \cdot P(y_5 = 0|A) = 0.043$$

$$P(\vec{x}_9|A) = P(y_1 = 0.42, y_2 = 0.59|A) \cdot P(y_3 = 0, y_4 = 1|A) \cdot P(y_5 = 0|A) = 0.0113$$

Assumindo o critério de maximum Likelihood os priors são todos iguais. Escolhendo qualquer valor no intervalo (0.0113,0.043) como threshold θ , a accuracy do classificador é de 100% para estas observações de teste.

2. As fórmulas utilizadas neste exercício são:

$$\hat{z} = \frac{\sum_{i=1}^{k} w_i \cdot z_i}{\sum_{i=1}^{k} w_i}$$

$$MAE = \frac{\frac{1}{n}}{\sum_{i=1}^{n} |z_i - \hat{z}|}$$

Para discretizar a variável y_2 , considerando equal-width, é necessário dividir o intervalo [0,1] em 2 partes iguais. Assim, os intervalos são: [0,0.5], [0.5,1].

Para cada observação, y_2 pode assumir os valores 0 ou 1, consoante o intervalo em que se encontra o seu valor.

(a) Em 3-Fold cross-validation o dataset é dividido em 3 partes iguais. Duas delas são usadas para teste e uma para treino.

Porque não há shuffling:

Tabela 3: $1^{\underline{0}}$ Fold

Tabela 4: 2^{0} Fold

Tabela 5: 3° Fold

$$x_1$$
 0 1 1 0 A x_2 0 1 0 1 A x_3 1 0 1 2 A

(b)

D	y_1	y_2	y_3	y_4	y_5	y_6	
x_1	0.24	0	1	1	0	A	
x_2	0.16	0	1	0	1	A	
x_3	0.32	1	0	1	2	A	TRAIN
x_4	0.54	0	0	0	1	В	HAIN
x_5	0.66	0	0	0	0	В	
x_6	0.76	0	1	0	2	В	
x_7	0.41	1	0	1	1	В	
x_8	0.38	1	0	1	0	Α	TEST
x_9	0.42	1	0	1	1	В	

Para x_7 :

As observações com menor distância de Hamming são $x_3,\,x_4$ e x_5 . O output previsto pelo kNN é dado por

$$\hat{z}_7 = \frac{1/2 \cdot 0.32 + 1/2 \cdot 0.54 + 1/3 \cdot 0.66}{1/2 + 1/2 + 1/3} = 0.4875$$

Para x_8 :

As observações com menor distância de Hamming são $x_1,\,x_3$ e x_5 . O output previsto pelo kNN é dado por

$$\hat{z}_8 = \frac{1/2 \cdot 0.24 + 1 \cdot 0.32 + 1/3 \cdot 0.66}{1/2 + 1 + 1/3} = 0.36$$

Como as observações x_7 e x_9 são iguais, o output previsto pelo kNN para x_9 é igual ao output previsto para x_7 .

$$\hat{z}_9 = \hat{z}_7 = 0.4875$$

Por fim, o MAE deste classificador é dado por:

$$MAE = \frac{1}{3} \cdot (|0.41 - 0.4875| + |0.38 - 0.36| + |0.42 - 0.4875|) = 0.055$$

Programming - Código Python e Resultados Obtidos

- 1. O objetivo deste exercício é comparar a performance de dois classificadores (Naive Bayes com distribuição Gaussiana e kNN) para o dataset.
 - (a) Boxplots para as accuracies obtidas para GaussianNB e kNN:

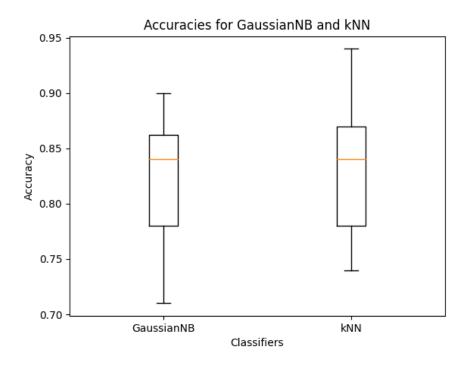


Figura 1: Boxplot para as accuracies obtidas para GaussianNB e kNN

Conclui-se que apesar do o classificador kNN atingir accuracies maiores do que o GaussianNB, a mediana de ambos é quase igual. Além disso, o kNN tem accuracies ligeiramente mais dispersas (a sua distância interquartis é maior). A amplitude do boxplot é parecida para ambos os classificadores.

Código utilizado:

```
### Exercise 1 ###

#a)

acc_folds_gauss = []

acc_folds_knn = []

folds = StratifiedKFold(n_splits=10, shuffle=True, random_state=0)

# Gaussian Naive Bayes

gaussNB = GaussianNB()

# KNN

knn_predictor = KNeighborsClassifier(n_neighbors=5)

# iterate per fold

for train_k, test_k in folds.split(features, target):
    X_train, X_test = features.iloc[train_k], features.iloc[test_k]
```

```
y_train, y_test = target.iloc[train_k], target.iloc[test_k]
18
19
20
      ## train and assess
      gaussNB.fit(X_train, y_train)
21
      y_pred_gauss = gaussNB.predict(X_test)
22
      acc_folds_gauss.append(round(metrics.accuracy_score(y_test,
     y_pred_gauss),2))
      knn_predictor.fit(X_train, y_train)
25
      y_pred_knn = knn_predictor.predict(X_test)
26
      acc_folds_knn.append(round(metrics.accuracy_score(y_test,
27
     y_pred_knn),2))
29 print("Fold accuracies GaussianNB:", acc_folds_gauss)
30 print("Fold accuracies kNN:", acc_folds_knn)
32 plt.boxplot([acc_folds_gauss, acc_folds_knn], labels=['GaussianNB',
      'kNN'])
plt.title('Accuracies for GaussianNB and kNN')
plt.xlabel('Classifiers')
plt.ylabel('Accuracy')
plt.savefig('ex1a_boxplot.png')
37 plt.show()
```

(b) Concluímos que a hipótese nula (H0: kNN não é estatisticamente superior a GaussianNB) não é rejeitada, uma vez que o p-value é maior do que 0.05, logo kNN não é estatisticamente superior a GaussianNB.

Código utilizado:

2. O objetivo deste exercício é comparar a performance de dois classificadores : kNN com k=1 e kNN com k=5. Assim, calculamos as matrizes de confusão para os dados de cada uma das 10 iterações, somámos os valores de cada célula obtendo duas matrizes de confusão cumulativas que subtraímos uma a outra (kNN com k=1 - kNN com k=5).

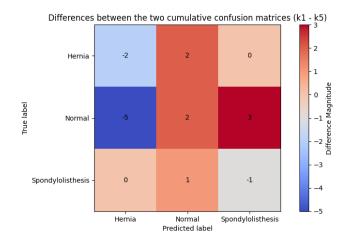


Figura 2: Matriz de confusão cumulativa para kNN com k=1 - kNN com k=5

CONCLUSÕESSSS FAAAAAFIIIIII

```
######### Exercise 2 ##########
2
          #Initialize the cumulative confusion matrices
3
          cum_conf_matrix1 = np.zeros((3,3))
          cum_conf_matrix5 = np.zeros((3,3))
          for train_k, test_k in folds.split(features, target):
               X_train, X_test = features.iloc[train_k], features.iloc
     [test_k]
              y_train, y_test = target.iloc[train_k], target.iloc[
     test_k]
10
              ## train and assess
              knn1 = KNeighborsClassifier(n_neighbors=1, weights=')
12
     uniform', metric = 'euclidean')
               knn5 = KNeighborsClassifier(n_neighbors=5, weights='
13
     uniform', metric = 'euclidean')
14
              knn1.fit(X_train, y_train)
15
              knn5.fit(X_train, y_train)
16
17
              # Make predictions
1.8
              y_pred1 = knn1.predict(X_test)
19
              y_pred5 = knn5.predict(X_test)
20
21
              # Calculate confusion matrices
23
               conf_matrix1 = confusion_matrix(y_test, y_pred1)
               conf_matrix5 = confusion_matrix(y_test, y_pred5)
24
25
              # Calculate cumulative confusion matrices
26
               cum_conf_matrix1 += conf_matrix1
27
               cum_conf_matrix5 += conf_matrix5
28
29
          #Calculate the difference between the two confusion
30
     matrices
          conf_matrix_diff = cum_conf_matrix1 - cum_conf_matrix5
31
32
          confusion1 = pd.DataFrame(conf_matrix_diff, index=knn1.
33
```

```
classes_, columns=['Predicted Hernia', 'Predicted Normal', '
     Predicted Spondylolisthesis'])
34
          #Plotting
35
          plt.figure(figsize=(10, 5))
36
          heatmap = plt.imshow(conf_matrix_diff,cmap="coolwarm",
     interpolation = 'nearest')
          plt.title('Differences between the two cumulative confusion
38
      matrices (k1 - k5)')
          plt.xlabel('Predicted label')
39
          plt.xticks([0, 1, 2], ['Hernia', 'Normal', '
40
     Spondylolisthesis'])
          plt.yticks([0, 1, 2], ['Hernia', 'Normal', '
41
     Spondylolisthesis'])
          plt.ylabel('True label')
42
43
          cbar = plt.colorbar(heatmap)
44
          cbar.set_label('Difference Magnitude', rotation=90)
45
46
          for i in range(conf_matrix_diff.shape[0]):
47
               for j in range(conf_matrix_diff.shape[1]):
48
                   plt.text(j, i, str(int(conf_matrix_diff[i, j])), ha
49
     ='center', va='center', color='black')
          plt.savefig('ex2_cummatrix.png')
50
          plt.show()
51
52
```

3. Apesar de ser uma abordagem fácil e rápida, o Naive Bayes apresenta algumas desvantagens para este dataset. Um problema é, por exemplo, a suposição de que as features têm uma distribuição Gaussiana. Para podermos visualizar a distribuição experimental destes features fizemos um histograma para cada um deles e concluímos que a maioria não tem uma distribuição Gaussiana, especialmente por exemplo a feature degree Spondylolisthesis.

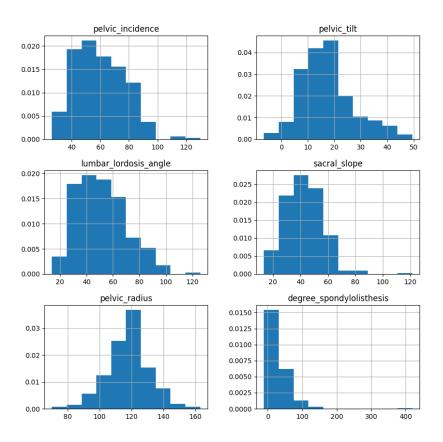


Figura 3: Histogramas para cada feature

Código utilizado:

```
########### Exercise 3 #########

#1. The dataset is not normally distributed, which is an assumption of the Naive Bayes classifier.

#Histograms for each feature:
features.hist(figsize=(10,10),density=True)
plt.savefig('ex3_1_hist.png')
plt.show()
```

Para além disso, outro exemplo de uma dificuldade do Naive Bayes é a suposição de que as features são independentes. Para avaliar se estas featuras eram independentes ou não, fizemos a seguinte matriz de correlação:

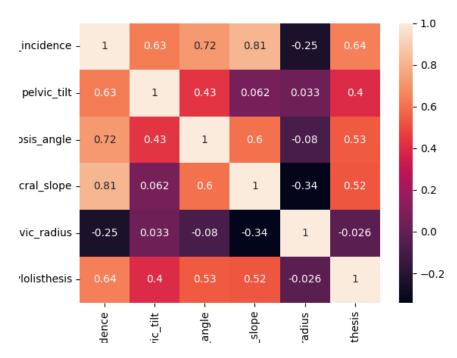


Figura 4: Matriz de correlação

Ao observar a matriz de correlação, concluímos que apesar de algumas features se encontrarem muito pouco correladas, podendo por isso ser aproximadas como independentes (como por exemplo $pelvic_radius$ e $pelvic_tilt$), há outras que se encontram bastante correladas e consequentemente não podem ser aproximadas como independentes (como por exemplo pelvic incidence e sacral slope).

Código utilizado: