

# Статистические (байесовские) методы классификации

К. В. Воронцов  
vokov@forecsys.ru

Этот курс доступен на странице вики-ресурса  
<http://www.MachineLearning.ru/wiki>  
«Машинное обучение (курс лекций, К.В.Воронцов)»

февраль 2011

## Содержание

- 1 Оптимальный байесовский классификатор**
  - Вероятностная постановка задачи классификации
  - Оптимальный байесовский классификатор
  - Задача восстановления плотности распределения
  - Наивный байесовский классификатор
- 2 Непараметрическое восстановление плотности**
  - Одномерный случай
  - Многомерный случай
  - Метод парзеновского окна
  - Выбор метрики, ядра, ширины окна
- 3 Параметрическое восстановление плотности**
  - Принцип максимума правдоподобия
  - Нормальный дискриминантный анализ
  - Линейный дискриминант Фишера
  - Проблемы мультиколлинеарности и переобучения
- 4 Восстановление смеси распределений**
  - Модель смеси распределений
  - EM-алгоритм
  - Некоторые модификации EM-алгоритма
  - Сеть радиальных базисных функций

## Постановка задачи

$X$  — объекты,  $Y$  — ответы,  $X \times Y$  — в.п. с плотностью  $p(x, y)$ ;

**Дано:**

$X^\ell = (x_i, y_i)_{i=1}^\ell$  — простая выборка;

**Найти:**

классификатор  $a: X \rightarrow Y$  с минимальной вероятностью ошибки.

**Временное допущение:** пусть известна совместная плотность

$$p(x, y) = p(x)P(y|x) = P(y)p(x|y).$$

$P(y) \equiv P_y$  — априорная вероятность класса  $y$ ;

$p(x|y) \equiv p_y(x)$  — функция правдоподобия класса  $y$ ;

$P(y|x)$  — апостериорная вероятность класса  $y$ ;

**Принцип максимума апостериорной вероятности:**

$$a(x) = \arg \max_{y \in Y} P(y|x).$$

## Функционал среднего риска

$a: X \rightarrow Y$  разбивает  $X$  на непересекающиеся области:

$$A_y = \{x \in X \mid a(x) = y\}, \quad y \in Y.$$

*Ошибка:* объект  $x$  класса  $y$  попадает в  $A_s$ ,  $s \neq y$ .

*Вероятность ошибки:*  $P(A_s, y) = \int_{A_s} p(x, y) dx$ .

*Потеря от ошибки:* задана  $\lambda_{ys} \geq 0$ , для всех  $(y, s) \in Y \times Y$ .

*Средний риск* — мат.ожидание потери для классификатора  $a$ :

$$R(a) = \sum_{y \in Y} \sum_{s \in Y} \lambda_{ys} P(A_s, y),$$

## Две теоремы об оптимальности байесовского классификатора

### Теорема

Если известны  $P_y = P(y)$  и  $p_y(x) = p(x|y)$ , то минимум среднего риска  $R(a)$  достигается при

$$a(x) = \arg \min_{s \in Y} \sum_{y \in Y} \lambda_{ys} P_y p_y(x).$$

### Теорема

Если к тому же  $\lambda_{yy} = 0$  и  $\lambda_{ys} \equiv \lambda_y$  для всех  $y, s \in Y$ , то минимум среднего риска  $R(a)$  достигается при

$$a(x) = \arg \max_{y \in Y} \lambda_y P_y p_y(x).$$

## При чём тут Байес?

Апостериорная вероятность по формуле Байеса:

$$P(y|x) = \frac{p(x, y)}{p(x)} = \frac{P_y p_y(x)}{\sum_{s \in Y} P_s p_s(x)}.$$

Если  $\lambda_y = 1$ , то получаем всё тот же принцип максимума апостериорной вероятности:

$$a(x) = \arg \max_{y \in Y} \lambda_y P_y p_y(x) = \arg \max_{y \in Y} P(y|x).$$

Ожидаемая потеря на объекте  $x$ :

$$R(x) = \sum_{y \in Y} \lambda_y P(y|x).$$

## Итак, есть две подзадачи, причём вторую мы уже решили!

1 Дано:

$X^\ell = (x_i, y_i)_{i=1}^\ell$  — обучающая выборка.

Найти:

эмпирические оценки  $\hat{P}_Y$  и  $\hat{p}_Y(x)$ ,  $y \in Y$

(восстановить плотность распределения по выборке).

2 Дано:

априорные вероятности  $P_Y$ ,

функции правдоподобия  $p_Y(x)$ ,  $y \in Y$ .

Найти:

классификатор  $a: X \times Y$ , минимизирующий  $R(a)$ .

**Ехидное замечание:** Когда вместо  $P_Y$  и  $p_Y(x)$  подставляются их эмпирические оценки, байесовский классификатор перестаёт быть оптимальным.

## Задачи эмпирического оценивания

- Оценивание априорных вероятностей частотами

$$\hat{P}_y = \frac{\ell_y}{\ell}, \quad \ell_y = |X_y|, \quad X_y = \{x_i \in X: y_i = y\}, \quad y \in Y.$$

- Оценивание функций правдоподобия:

Дано:

$X^m = \{x_1, \dots, x_m\}$  — простая выборка ( $X_y$  без ответов  $y_i$ ).

Найти:

*эмпирическую оценку плотности  $\hat{p}(x)$ ,*

*аппроксимирующую истинную плотность  $p(x)$  на всём  $X$ :*

$$\hat{p}(x) \rightarrow p(x) \text{ при } m \rightarrow \infty.$$



## Анонс: три подхода к оцениванию плотностей

- 1 Параметрическое оценивание плотности:

$$\hat{p}(x) = \varphi(x, \theta).$$

- 2 Восстановление смеси распределений:

$$\hat{p}(x) = \sum_{j=1}^k w_j \varphi(x, \theta_j), \quad k \ll m.$$

- 3 Непараметрическое оценивание плотности:

$$\hat{p}(x) = \sum_{i=1}^m \frac{1}{mV(h)} K\left(\frac{\rho(x, x_i)}{h}\right).$$

## Наивный байесовский классификатор

**Допущение (наивное):**

Признаки  $f_j: X \rightarrow D_j$  — независимые случайные величины с плотностями распределения,  $p_{y,j}(\xi)$ ,  $y \in Y$ ,  $j = 1, \dots, n$ .

Тогда функции правдоподобия классов представимы в виде произведения одномерных плотностей по признакам:

$$p_y(x) = p_{y,1}(\xi_1) \cdots p_{y,n}(\xi_n), \quad x = (\xi_1, \dots, \xi_n), \quad y \in Y.$$

Прологарифмируем (для удобства). Получим классификатор

$$a(x) = \arg \max_{y \in Y} \left( \ln \lambda_y \hat{P}_y + \sum_{j=1}^n \ln \hat{p}_{yj}(\xi_j) \right).$$

**Восстановление  $n$  одномерных плотностей**

— намного более простая задача, чем одной  $n$ -мерной.

## Начнём с определения плотности вероятности

Дискретный случай:  $|X| \ll m$ . Гистограмма значений  $x_i$ :

$$\hat{p}(x) = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m [x_i = x].$$

Одномерный непрерывный случай:  $X = \mathbb{R}$ . По определению плотности, если  $P[a, b]$  — вероятностная мера отрезка  $[a, b]$ :

$$p(x) = \lim_{h \rightarrow 0} \frac{1}{2h} P[x - h, x + h],$$

Эмпирическая оценка плотности по окну ширины  $h$ :

$$\hat{p}_h(x) = \frac{1}{2mh} \sum_{i=1}^m [ |x - x_i| < h ].$$

## Локальная непараметрическая оценка Парзена-Розенблатта

Эмпирическая оценка плотности по окну ширины  $h$ :

$$\hat{p}_h(x) = \frac{1}{mh} \sum_{i=1}^m \frac{1}{2} \left[ \frac{|x - x_i|}{h} < 1 \right].$$

Обобщение: оценка Парзена-Розенблатта по окну ширины  $h$ :

$$\hat{p}_h(x) = \frac{1}{mh} \sum_{i=1}^m K\left(\frac{x - x_i}{h}\right),$$

где  $K(r)$  — ядро, удовлетворяющее требованиям:

- чётная функция;
- нормированная функция:  $\int K(r) dr = 1$ ;
- (как правило) невозрастающая, неотрицательная функция.

В частности, при  $K(r) = \frac{1}{2} [ |r| < 1 ]$  имеем эмпирическую оценку.

## Обоснование оценки Парзена-Розенблатта

### Теорема (одномерный случай, $X = \mathbb{R}$ )

Пусть выполнены следующие условия:

- 1)  $X^m$  — простая выборка из распределения  $p(x)$ ;
- 2) ядро  $K(z)$  непрерывно и ограничено:  $\int_X K^2(z) dz < \infty$ ;
- 3) последовательность  $h_m$ :  $\lim_{m \rightarrow \infty} h_m = 0$  и  $\lim_{m \rightarrow \infty} mh_m = \infty$ .

Тогда:

- 1)  $\hat{p}_{h_m}(x) \rightarrow p(x)$  при  $m \rightarrow \infty$  для почти всех  $x \in X$ ;
- 2) скорость сходимости имеет порядок  $O(m^{-2/5})$ .

А как быть в многомерном случае, когда  $X = \mathbb{R}^n$ ?

## Два варианта обобщения на многомерный случай

1. Если объекты описываются  $n$  числовыми признаками

$$f_j: X \rightarrow \mathbb{R}, \quad j = 1, \dots, n.$$

$$\hat{p}_h(x) = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \prod_{j=1}^n \frac{1}{h_j} K\left(\frac{f_j(x) - f_j(x_i)}{h_j}\right).$$

2. Если на  $X$  задана функция расстояния  $\rho(x, x')$ :

$$\hat{p}_h(x) = \frac{1}{mV(h)} \sum_{i=1}^m K\left(\frac{\rho(x, x_i)}{h}\right),$$

где  $V(h) = \int_X K\left(\frac{\rho(x, x_i)}{h}\right) dx$  — нормирующий множитель.

**Замечание:**  $V(h)$  не должен зависеть от  $x_i$  (однородность  $\langle X, \rho \rangle$ ).

**Упражнение:** Приведите примеры таких  $K$  и  $\rho$ , чтобы варианты 1 и 2 оказались эквивалентными.

## Метод парзеновского окна

Парзеновская оценка плотности для каждого класса  $y \in Y$ :

$$\hat{p}_{y,h}(x) = \frac{1}{\ell_y V(h)} \sum_{i: y_i=y} K\left(\frac{\rho(x, x_i)}{h}\right),$$

Метод парзеновского окна (Parzen window):

$$a(x; X^\ell, h) = \arg \max_{y \in Y} \lambda_y \frac{P_y}{\ell_y} \sum_{i: y_i=y} K\left(\frac{\rho(x, x_i)}{h}\right).$$

Остаются вопросы:

- 1) на что влияет ядро  $K(r)$  и как его выбрать?
- 2) на что влияет ширина окна  $h$  и как её выбрать?
- 3) откуда взять функцию расстояния  $\rho(x, x')$ ?

## Выбор метрики (функция расстояния)

Один из возможных вариантов

— взвешенная метрика Минковского:

$$\rho(x, x') = \left( \sum_{j=1}^n w_j |f_j(x) - f_j(x')|^p \right)^{\frac{1}{p}},$$

где  $w_j$  — неотрицательные веса признаков,  $p > 0$ .

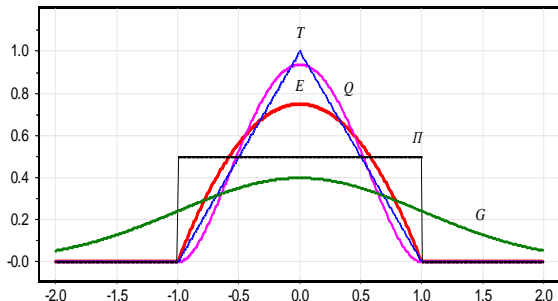
В частности, если  $w_j \equiv 1$  и  $p = 2$ , то имеем евклидову метрику.

**Роль весов  $w_j$ :**

- 1) нормировка признаков;
- 2) степень важности признаков;
- 3) отбор признаков (какие  $w_j = 0$ );



## Часто используемые ядра



$E(r) = \frac{3}{4}(1 - r^2) [ |r| \leq 1 ]$  — оптимальное (Епанечникова);

$Q(r) = \frac{15}{16}(1 - r^2)^2 [ |r| \leq 1 ]$  — квартическое;

$T(r) = (1 - |r|) [ |r| \leq 1 ]$  — треугольное;

$G(r) = (2\pi)^{-1/2} \exp(-\frac{1}{2}r^2)$  — гауссовское;

$\Pi(r) = \frac{1}{2} [ |r| \leq 1 ]$  — прямоугольное.

## Выбор ядра почти не влияет на качество восстановления

Функционал качества восстановления плотности:

$$J(K) = \int_{-\infty}^{+\infty} E(\hat{p}_h(x) - p(x))^2 dx.$$

ядро $K(r)$	степень гладкости	$J(K^*)/J(K)$
Епанечникова $K^*(r)$	$\hat{p}'_h$ разрывна	1.000
Квартическое	$\hat{p}''_h$ разрывна	0.995
Треугольное	$\hat{p}'_h$ разрывна	0.989
Гауссовское	$\infty$ дифференцируема	0.961
Прямоугольное	$\hat{p}_h$ разрывна	0.943

**Замечание:** в таблице представлены асимптотические значения отношения  $J(K^*)/J(K)$  при  $m \rightarrow \infty$ , причём это отношение не зависит от  $p(x)$ .

## Выбор ширины окна

Скольльзящий контроль *Leave One Out*:

$$\text{LOO}(h, X^\ell) = \sum_{i=1}^{\ell} \left[ a(x_i; X^\ell \setminus x_i, h) \neq y_i \right] \rightarrow \min_h$$

Типичный вид зависимости LOO от  $h$ :



## Окна переменной ширины

### Проблема:

при наличии локальных сгущений любая  $h$  не оптимальна.

### Идея:

задавать не ширину окна  $h$ , а число соседей  $k$ .

$$h(x) = \rho(x, x^{(k+1)}),$$

где  $x^{(i)}$  —  $i$ -й сосед объекта  $x$  при ранжировании выборки  $X^\ell$ :

$$\rho(x, x^{(1)}) \leq \dots \leq \rho(x, x^{(\ell)})$$

### Замечание 1:

нормировка  $V(k)$  не должна зависеть от  $y$ , поэтому выборка ранжируется целиком, а не по классам  $X_y$ .

### Замечание 2:

Оптимизация  $k$  по LOO аналогична оптимизации  $h$ .

## Резюме в конце лекции

- $a(x) = \arg \max_{y \in Y} \lambda_y P_y p_y(x)$  — эту формулу надо помнить.
- Наивный байесовский классификатор основан на «драконовском» предположении о независимости признаков. Как ни странно, иногда это работает.
- Три основных подхода к восстановлению функций правдоподобия  $p_y(x)$  по выборке: параметрический, непараметрический и смесь распределений.
- Непараметрический подход наиболее прост и приводит к методу парзеновского окна.
- Проблемы непараметрического подхода:
  - выбор ширины окна  $h$  или числа соседей  $k$ ;
  - выбор сглаживающего ядра  $K$ ;
  - выбор метрики.

## Принцип максимума правдоподобия

Пусть известна параметрическая модель плотности

$$p(x) = \varphi(x; \theta),$$

где  $\theta$  — параметр,  $\varphi$  — фиксированная функция.

**Задача** — найти оптимальное  $\theta$  по простой выборке  $X^m$ .

**Принцип максимума (взвешенного) правдоподобия:**

$$L(\theta; X^m, G^m) = \sum_{i=1}^m g_i \ln \varphi(x_i; \theta) \rightarrow \max_{\theta},$$

где  $G^m = (g_1, \dots, g_m)$  — вектор весов объектов.

**Необходимое условие оптимума:**

$$\frac{\partial}{\partial \theta} L(\theta; X^m, G^m) = \sum_{i=1}^m g_i \frac{\partial}{\partial \theta} \ln \varphi(x_i; \theta) = 0,$$

где функция  $\varphi(x; \theta)$  достаточно гладкая по параметру  $\theta$ .

## Многомерное нормальное распределение

Пусть  $X = \mathbb{R}^n$  — объекты описываются  $n$  числовыми признаками.

**Гипотеза:** классы имеют  $n$ -мерные гауссовские плотности:

$$p_y(x) = \mathcal{N}(x; \mu_y, \Sigma_y) = \frac{e^{-\frac{1}{2}(x-\mu_y)^T \Sigma_y^{-1}(x-\mu_y)}}{\sqrt{(2\pi)^n \det \Sigma_y}}, \quad y \in Y,$$

где  $\mu_y \in \mathbb{R}^n$  — вектор матожидания (центр) класса  $y \in Y$ ,

$\Sigma_y \in \mathbb{R}^{n \times n}$  — ковариационная матрица класса  $y \in Y$

(симметричная, невырожденная, положительно определённая).

### Теорема

1. Разделяющая поверхность  $\{x \in X \mid \lambda_y P_y p_y(x) = \lambda_s P_s p_s(x)\}$  квадратична для всех  $y, s \in Y$ ,  $y \neq s$ .
2. Если  $\Sigma_y = \Sigma_s$ , то она вырождается в линейную.

## Квадратичный дискриминант

### Теорема

Оценки максимума взвешенного правдоподобия,  $y \in Y$ :

$$\hat{\mu}_y = \frac{1}{G_y} \sum_{i: y_i=y} g_i x_i;$$

$$\hat{\Sigma}_y = \frac{1}{G_y} \sum_{i: y_i=y} g_i (x_i - \hat{\mu}_y)(x_i - \hat{\mu}_y)^T;$$

где  $G_y = \sum_{i: y_i=y} g_i$ .

Квадратичный дискриминант — подстановочный алгоритм:

$$a(x) = \arg \max_{y \in Y} \left( \ln \lambda_y P_y - \frac{1}{2} (x - \hat{\mu}_y)^T \hat{\Sigma}_y^{-1} (x - \hat{\mu}_y) - \frac{1}{2} \ln \det \hat{\Sigma}_y \right).$$



## Квадратичный дискриминант

Недостатки квадратичного дискриминанта:

- Если  $\ell_y < n$ , то матрица  $\hat{\Sigma}_y$  вырождена.
- Чем меньше  $\ell_y$ , тем менее устойчива оценка  $\hat{\Sigma}_y$ .
- Оценки  $\hat{\mu}_y$ ,  $\hat{\Sigma}_y$  неустойчивы к шуму.
- Если классы не нормальны, всё совсем плохо...

Меры по улучшению алгоритма:

- Линейный дискриминант (вместо квадратичного)
- Регуляризация ковариационной матрицы
- Цензурирование выборки (отсев шума)
- Смеси нормальных распределений

## Линейный дискриминант Фишера

Допущение:

ковариационные матрицы классов равны:  $\Sigma_y = \Sigma$ ,  $y \in Y$ .

Линейный дискриминант — подстановочный алгоритм:

$$\begin{aligned}\hat{\Sigma} &= \frac{1}{G} \sum_{i=1}^{\ell} g_i (x_i - \hat{\mu}_{y_i})(x_i - \hat{\mu}_{y_i})^T, & G &= \sum_{i=1}^{\ell} g_i \\ a(x) &= \arg \max_{y \in Y} \lambda_y \hat{P}_y \hat{p}_y(x) = \\ &= \arg \max_{y \in Y} \underbrace{(\ln(\lambda_y \hat{P}_y) - \frac{1}{2} \hat{\mu}_y^T \hat{\Sigma}^{-1} \hat{\mu}_y)}_{\beta_y} + x^T \underbrace{\hat{\Sigma}^{-1} \hat{\mu}_y}_{\alpha_y} = \\ &= \arg \max_{y \in Y} (x^T \alpha_y + \beta_y).\end{aligned}$$

Недостаток: всё равно приходится обращать матрицу  $\hat{\Sigma}$ .

## Проблема мультиколлинеарности

### Мультиколлинеарность

— это когда матрица  $\hat{\Sigma}$  близка к вырожденной.

### Проявления мультиколлинеарности:

- 1) некоторые собственные значения  $\hat{\Sigma}$  близки к нулю;
- 2) обратная  $\hat{\Sigma}^{-1}$  неустойчива;
- 3) нормаль разделяющей гиперплоскости  $\alpha_y = \hat{\Sigma}^{-1} \hat{\mu}_y$  неустойчива;
- 4) переобучение: на  $X^\ell$  всё хорошо, на  $X^k$  всё плохо.

## Пути повышения качества классификации

- Регуляризация ковариационной матрицы
- Обнуление элементов ковариационной матрицы
- Диагонализация ковариационной матрицы
- Понижение размерности
- Редукция размерности по А.М.Шурыгину
- Цензурирование выборки (отсев шума)
- Усложнение модели (смесь нормальных распределений)

## Регуляризация ковариационной матрицы

### Идея:

преобразовать матрицу  $\hat{\Sigma}$  так, чтобы все собственные векторы  $v$  остались, а все собственные значения  $\lambda$  увеличились на  $\tau$ :

$$(\hat{\Sigma} + \tau I_n)v = \lambda v + \tau v = (\lambda + \tau)v.$$

### Рецепт:

- 1) обращаем  $\hat{\Sigma} + \tau I_n$  вместо  $\hat{\Sigma}$ ;
- 2) параметр регуляризации  $\tau$  подбираем по скользящему контролю.

## Обнуление элементов ковариационной матрицы

$$\hat{\Sigma} = \|\sigma_{ij}\|_{n \times n}$$

**Идея:** обнулить статистически незначимые ковариации  $\sigma_{ij}$ .

**Воплощение:**

Для всех  $i, j = 1, \dots, n$ ,  $i < j$

1) вычисляется коэффициент корреляции  $r_{ij} = \frac{\sigma_{ij}}{\sqrt{\sigma_{ii}\sigma_{jj}}}$ ;

2) статистика  $T_{ij} = \frac{r_{ij}\sqrt{n-2}}{\sqrt{1-r_{ij}^2}}$  имеет

$t$ -распределение Стьюдента с  $n - 2$  степенями свободы;

3) если  $|T_{ij}| \leq t_{1-\frac{\alpha}{2}}$  — квантиль распределения Стьюдента при заданном уровне значимости  $\alpha$ , то полагается  $\sigma_{ij} := \sigma_{ji} := 0$ .

## Диагонализация ковариационной матрицы

**Идея:** пусть признаки некоррелированы:  $\sigma_{ij} = 0$ ,  $i \neq j$ .

**Замечание:** для нормального распределения  
некоррелированность  $\iff$  независимость

Получаем наивный байесовский классификатор:

$$\hat{p}_{yj}(\xi) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\hat{\sigma}_{yj}}} \exp\left(-\frac{(\xi - \hat{\mu}_{yj})^2}{2\hat{\sigma}_{yj}^2}\right), \quad y \in Y, \quad j = 1, \dots, n;$$
$$a(x) = \arg \max_{y \in Y} \left( \ln \lambda_y \hat{P}_y + \sum_{j=1}^n \ln \hat{p}_{yj}(\xi_j) \right), \quad x \equiv (\xi_1, \dots, \xi_n);$$

где  $\hat{\mu}_{yj}$  и  $\hat{\sigma}_{yj}$  — оценки среднего и дисперсии  $j$ -го признака, вычисленные по  $X_y$  — подвыборке класса  $y$ .

## Понижение размерности

Идея 1:

отбор признаков (features selection)

Идея 2:

преобразование  $n$  признаков в  $m < n$  признаков (PCA)

Эти подходы будут разбираться в следующих лекциях.



## Редукция размерности по А. М. Шурыгину

### Идея:

сведение  $n$ -мерной задачи к серии двумерных задач путём подключения признаков по одному.

### Набросок алгоритма:

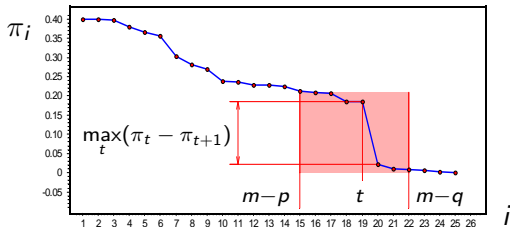
- 1) найти два признака, в подпространстве которых классы наилучшим образом разделимы;
- 2) новый признак:  $\psi(x) = x^T \alpha_y$  — проекция на нормаль к разделяющей прямой в пространстве двух признаков;
- 3) выбрать из оставшихся признаков тот, который в паре с  $\psi(x)$  даёт наилучшую разделимость;
- 4) если разделимость не улучшилась, прекратить;
- 5) иначе GOTO 2);

## Цензурирование выборки (отсев шума)

**Идея:** задача решается дважды; после первого раза объекты с наибольшими ошибками исключаются из обучения.

**Алгоритм** (для задачи восстановления плотности)

- 1) оценить параметр  $\hat{\theta}$  по всей выборке  $X^m$ ;
- 2) вычислить правдоподобия  $\pi_i = \varphi(x_i; \hat{\theta})$  для всех  $x_i \in X^m$ ;
- 3) отсортировать выборку по убыванию:  $\pi_1 \geq \dots \geq \pi_m$ ;
- 4) удалить из  $X^m$  объекты, попавшие в конец ряда;
- 5) оценить параметр  $\hat{\theta}$  по укороченной выборке  $X^m$ ;



## Резюме в конце лекции

- Параметрический подход = модель плотности распределения + принцип максимума правдоподобия.
- Модель гауссовских плотностей приводит к квадратичному или линейному дискриминанту.
- Их основная проблема — неустойчивость обращения ковариационной матрицы. Способы решения:
  - регуляризация;
  - диагонализация;
  - обнуление незначимых ковариаций;
  - снижение размерности путём отбора признаков;
  - жадное добавление признаков (метод Шурыгина);
  - снижение размерности путём преобразования признаков.

## Модель смеси распределений

Модель плотности:

$$p(x) = \sum_{j=1}^k w_j p_j(x), \quad \sum_{j=1}^k w_j = 1, \quad w_j \geq 0,$$

$p_j(x) = \varphi(x; \theta_j)$  — функция правдоподобия  $j$ -й компоненты смеси;  
 $w_j$  — её априорная вероятность;  $k$  — число компонент смеси.

**Задача 1:** имея простую выборку  $X^m \sim p(x)$ ,  
зная число  $k$  и функцию  $\varphi$ , оценить вектор параметров  
 $\Theta = (w_1, \dots, w_k, \theta_1, \dots, \theta_k)$ .

**Задача 2:** оценить ещё и  $k$ .

## Общая схема EM-алгоритма

### Проблема:

попытка применить принцип максимума правдоподобия «в лоб» приводит к очень сложной многоэкстремальной задаче оптимизации

**Идея:** вводятся *скрытые переменные*  $G$ .

### Итерационный алгоритм Expectation–Maximization:

- 1: начальное приближение вектора параметров  $\Theta$ ;
- 2: **повторять**
- 3:  $G := E\text{-шаг}(\Theta)$ ;
- 4:  $\Theta := M\text{-шаг}(\Theta, G)$ ;
- 5: **пока**  $\Theta$  и  $G$  не стабилизируются.

## Задача E-шага

По формуле условной вероятности

$$p(x, \theta_j) = p(x) P(\theta_j | x) = w_j p_j(x).$$

Скрытые переменные  $G = (g_{ij})_{m \times k} = (g_1, \dots, g_j)$ :

$$g_{ij} \equiv P(\theta_j | x_i), \quad i = 1, \dots, m, \quad j = 1, \dots, k.$$

Зная параметры компонент  $w_j, \theta_j$ , по формуле Байеса легко вычислить  $g_{ij}$ ,  $i = 1, \dots, m$ ,  $j = 1, \dots, k$ :

$$g_{ij} = \frac{w_j p_j(x_i)}{p(x_i)} = \frac{w_j p_j(x_i)}{\sum_{s=1}^k w_s p_s(x_i)}.$$

Нормировка:  $\sum_{j=1}^k g_{ij} = 1$ .

## Задача M-шага

**Задача:** максимизировать логарифм правдоподобия

$$Q(\Theta) = \ln \prod_{i=1}^m p(x_i) = \sum_{i=1}^m \ln \sum_{j=1}^k w_j p_j(x_i) \rightarrow \max_{\Theta}.$$

при ограничениях  $\sum_{j=1}^k w_j = 1$ ;  $w_j \geq 0$ .

**Если скрытые переменные известны, то задача максимизации  $Q(\Theta)$  распадается на  $k$  независимых подзадач:**

$$\theta_j := \arg \max_{\theta} \sum_{i=1}^m g_{ij} \ln \varphi(x_i; \theta), \quad j = 1, \dots, k.$$

а оптимальные веса компонент вычисляются аналитически:

$$w_j := \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m g_{ij}, \quad j = 1, \dots, k.$$

## Вывод формул M-шага (основные шаги)

Лагранжиан оптимизационной задачи « $Q(\Theta) \rightarrow \max$ »:

$$L(\Theta; X^m) = \sum_{i=1}^m \ln \left( \underbrace{\sum_{j=1}^k w_j p_j(x_i)}_{p(x_i)} \right) - \lambda \left( \sum_{j=1}^k w_j - 1 \right).$$

Приравниваем нулю производные:

$$\frac{\partial L}{\partial w_j} = 0 \quad \Rightarrow \quad \lambda = m; \quad w_j = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m \underbrace{\frac{w_j p_j(x_i)}{p(x_i)}}_{g_{ij}} = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m g_{ij},$$

$$\frac{\partial L}{\partial \theta_j} = \sum_{i=1}^m \underbrace{\frac{w_j p_j(x_i)}{p(x_i)}}_{g_{ij}} \frac{\partial}{\partial \theta_j} \ln p_j(x_i) = \frac{\partial}{\partial \theta_j} \sum_{i=1}^m g_{ij} \ln p_j(x_i) = 0.$$



## EM-алгоритм

### Вход:

выборка  $X^m = \{x_1, \dots, x_m\}$ ;

$k$  — число компонент смеси;

$\Theta = (w_j, \theta_j)_{j=1}^k$  — начальное приближение параметров;

$\delta$  — параметр критерия останова;

### Выход:

$\Theta = (w_j, \theta_j)_{j=1}^k$  — оптимизированный вектор параметров

для смеси  $p(x) = \sum_{j=1}^k w_j \varphi(x, \theta_j)$ ,  $\sum_{j=1}^k w_j = 1$ .

## Базовый вариант EM-алгоритма

1: **ПРОЦЕДУРА** EM  $(X^m, k, \Theta, \delta)$ ;

2: **повторять**

3: E-шаг (expectation):

для всех  $i = 1, \dots, m$ ,  $j = 1, \dots, k$

$$g_{ij}^0 := g_{ij}; \quad g_{ij} := \frac{w_j \varphi(x_i; \theta_j)}{\sum_{s=1}^k w_s \varphi(x_i; \theta_s)}$$

4: M-шаг (maximization):

для всех  $j = 1, \dots, k$

$$\theta_j := \arg \max_{\theta} \sum_{i=1}^m g_{ij} \ln \varphi(x_i; \theta); \quad w_j := \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m g_{ij};$$

5: **пока**  $\max_{i,j} |g_{ij} - g_{ij}^0| > \delta$ ;

6: **вернуть**  $(w_j, \theta_j)_{j=1}^k$ ;

## Проблемы базового варианта EM-алгоритма

- Как выбирать начальное приближение?
- Какой выбрать критерий останова?
- Как определять число компонент?
- Как ускорить сходимость?

Решение сразу многих проблем:

EM-алгоритм с последовательным добавлением компонент

## EM-алгоритм с последовательным добавлением компонент

### Вход:

выборка  $X^m = \{x_1, \dots, x_m\}$ ;

$R$  — допустимый разброс правдоподобия объектов;

$m_0$  — минимальная длина выборки, по которой можно  
восстанавливать плотность;

$\delta$  — параметр критерия останова;

### Выход:

$k$  — число компонент смеси;

$\Theta = (w_j, \theta_j)_{j=1}^k$  — веса и параметры компонент;

## EM-алгоритм с последовательным добавлением компонент

- 1: начальное приближение — одна компонента:

$$\theta_1 := \arg \max_{\theta} \sum_{i=1}^m \ln \varphi(x_i; \theta); \quad w_1 := 1; \quad k := 1;$$

- 2: **для всех**  $k := 2, 3, \dots$

- 3: выделить объекты с низким правдоподобием:

$$U := \{x_i \in X^m \mid p(x_i) < \frac{1}{R} \max_j p(x_j)\};$$

- 4: **если**  $|U| < m_0$  **то**

- 5: **выход** из цикла по  $k$ ;

- 6: начальное приближение для  $k$ -й компоненты:

$$\theta_k := \arg \max_{\theta} \sum_{x_i \in U} \ln \varphi(x_i; \theta); \quad w_k := \frac{1}{m} |U|;$$

$$w_j := w_j(1 - w_k), \quad j = 1, \dots, k - 1;$$

- 7: выполнить EM  $(X^m, k, \Theta, \delta)$ ;

## GEM — обобщённый EM-алгоритм

### Идея:

Не обязательно добиваться высокой точности на M-шаге.  
Достаточно лишь сместиться в направлении максимума,  
сделав одну или несколько итераций, и затем выполнить E-шаг.

### Преимущество:

уменьшение времени работы при сопоставимом качестве решения.

## SEM — стохастический EM-алгоритм

**Идея:** на M-шаге вместо максимизации

$$\theta_j := \arg \max_{\theta} \sum_{i=1}^m g_{ij} \ln \varphi(x_i; \theta)$$

максимизируется обычное, невзвешенное, правдоподобие

$$\theta_j := \arg \max_{\theta} \sum_{x_i \in X_j} \ln \varphi(x_i; \theta),$$

выборки  $X_j$  строятся путём стохастического моделирования:

для каждого  $i = 1, \dots, m$  генерируется  $j(i) \in \{1, \dots, k\}$ :

$P\{j(i) = s\} = g_{is}$ , и объект  $x_i$  помещается в  $X_{j(i)}$ .

**Преимущества:**

ускорение сходимости, предотвращение зацикливаний.

## HEM — иерархический EM-алгоритм

### Идея:

«Плохо описанные» компоненты расщепляются на две или более *дочерних* компонент.

### Преимущество:

автоматически выявляется иерархическая структура каждого класса, которую затем можно интерпретировать содержательно.



## Гауссовская смесь с диагональными матрицами ковариации

### Допущения:

1. Функции правдоподобия классов  $p_y(x)$  представимы в виде смесей  $k_y$  компонент,  $y \in Y = \{1, \dots, M\}$ .
2. Компоненты имеют  $n$ -мерные гауссовские плотности с некоррелированными признаками:

$$\mu_{yj} = (\mu_{yj1}, \dots, \mu_{yjn}), \quad \Sigma_{yj} = \text{diag}(\sigma_{yjj1}^2, \dots, \sigma_{yjjn}^2), \quad j = 1, \dots, k_y:$$

$$p_y(x) = \sum_{j=1}^{k_y} w_{yj} p_{yj}(x), \quad p_{yj}(x) = \mathcal{N}(x; \mu_{yj}, \Sigma_{yj}),$$
$$\sum_{j=1}^{k_y} w_{yj} = 1, \quad w_{yj} \geq 0;$$

## Эмпирические оценки средних и дисперсий

Числовые признаки:  $f_d: X \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $d = 1, \dots, n$ .

**Решение задачи M-шага:**

для всех классов  $y \in Y$  и всех компонент  $j = 1, \dots, k_y$ ,

$$w_{yj} = \frac{1}{\ell_y} \sum_{i: y_i=y} g_{yij}$$

для всех размерностей (признаков)  $d = 1, \dots, n$

$$\hat{\mu}_{yjd} = \frac{1}{\ell_y w_{yj}} \sum_{i: y_i=y} g_{yij} f_d(x_i);$$

$$\hat{\sigma}_{yjd}^2 = \frac{1}{\ell_y w_{yj}} \sum_{i: y_i=y} g_{yij} (f_d(x_i) - \hat{\mu}_{yjd})^2;$$

**Замечание:** компоненты «наивны», но смесь не «наивна».

## Алгоритм классификации

Подставим гауссовскую смесь в байесовский классификатор:

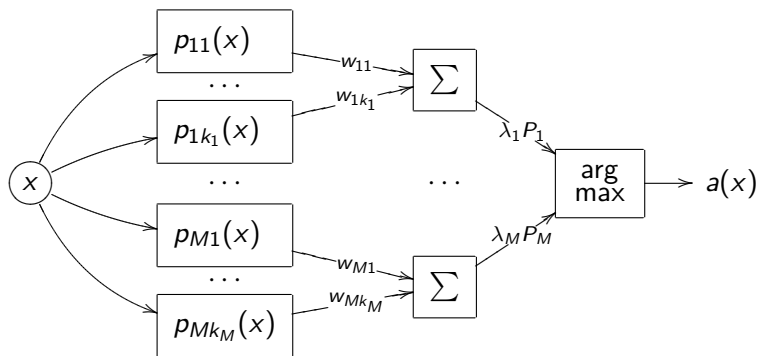
$$a(x) = \arg \max_{y \in Y} \lambda_y P_y \sum_{j=1}^{k_y} w_{yj} \underbrace{\mathcal{N}_{yj} \exp\left(-\frac{1}{2} \rho_{yj}^2(x, \mu_{yj})\right)}_{\rho_{yj}(x)},$$

$\mathcal{N}_{yj} = (2\pi)^{-\frac{n}{2}} (\sigma_{yj1} \cdots \sigma_{yjn})^{-1}$  — нормировочные множители;  
 $\rho_{yj}(x, \mu_{yj})$  — взвешенная евклидова метрика в  $X = \mathbb{R}^n$ :

$$\rho_{yj}^2(x, \mu_{yj}) = \sum_{d=1}^n \frac{1}{\sigma_{yjd}^2} (f_d(x) - \mu_{yjd})^2.$$

## Сеть радиальных базисных функций

Radial Basis Functions (RBF) — трёхуровневая суперпозиция:



## Преимущества EM-RBF

EM — один из лучших алгоритмов обучения радиальных сетей.

### Преимущества EM-алгоритма:

- 1 EM-алгоритм легко сделать устойчивым к шуму
- 2 EM-алгоритм довольно быстро сходится
- 3 автоматически строится *структурное описание* каждого класса в виде совокупности компонент — *кластеров*

### Недостатки EM-алгоритма:

- 1 EM-алгоритм чувствителен к начальному приближению

## Резюме в конце лекции

- Восстановление смеси — наиболее мощный подход к оцениванию плотности распределения по выборке.
- EM алгоритм сводит сложную многоэкстремальную задачу к серии стандартных подзадач максимизации правдоподобия для отдельных компонент смеси.
- EM алгоритм — очень мощная штука. Он применяется не только для восстановления смесей.
- У него есть масса обобщений: GEM, SEM, NEM, ...
- Предполагая, что компоненты смеси — гауссовские с диагональными матрицами ковариации, получили метод обучения радиальных базисных функций

## Общее резюме по байесовским классификаторам

- Эту формулу надо помнить:  $a(x) = \arg \max_{y \in Y} \lambda_y P_y p_y(x)$ .
- Три основных подхода к восстановлению функций правдоподобия  $p_y(x)$  по выборке: параметрический, непараметрический и смесь распределений.
- Наивный байесовский классификатор основан на «драконовском» предположении о независимости признаков. Как ни странно, иногда это работает.
- Непараметрический подход наиболее прост, но возникает проблема выбора метрики.
- Параметрический подход требует задания вида распределения. Для примера мы ограничились гауссовскими.
- Восстановление смеси — наиболее гибкий подход. В случае гауссовских распределений он приводит к сильному методу — RBF (радиальных базисных функций).