

Lista de Exercícios 1: Teoria Bayesiana de Decisão

1-No caso de duas classes, o erro condicional quando se aplica a regra de decisão de Bayes é dada pela Eq. 7. Mesmo que as densidades *a posteriori* sejam contínuas, esta forma do erro condicional quase sempre leva a um integrando que não é contínuo quando se calcula o erro total conforme a Eq. 5.

(a) mostrar que para densidades arbitrárias, podemos substituir a Eq. 7 por  $P(\text{error}|x) = 2P(\omega_1|x)P(\omega_2|x)$  na integral para obter um limitante superior para o erro global.

b) mostrar que se usamos  $P(\text{error}|x) = \alpha P(\omega_1|x)P(\omega_2|x)$  para  $\alpha < 2$ , então não há garantia que a integral fornece um limitante superior para o erro global.

2-Considerar duas densidades de probabilidade na forma  $p(x|\omega_i) \propto e^{-|x-a_i|/b_i}$ ,  $i = 1, 2$ ,  $b_i > 0$ .

(a) obter a expressão analítica de cada densidade, isto é, normalizar cada função para valores arbitrários de  $a_i$  e  $b_i$  (equivalentemente, para que área no intervalo  $[-\infty, \infty]$  seja igual a unidade).

(b) determinar a razão de verosimilhança em função das quatro variáveis.

(c) esboçar o gráfico da razão  $P(x|\omega_1)/P(x|\omega_2)$  para  $a_1 = 0$ ,  $b_1 = 1$ ,  $a_2 = 1$ ,  $b_2 = 2$ .

3-Um problema de classificação que tem como objetivo minimizar o valor máximo da função perda é um problema do tipo minimax. Para uma função perda binária, isto é,  $\lambda_{11} = \lambda_{22} = 0$  e  $\lambda_{12} = \lambda_{21} = 1$ :

(a) mostrar que neste caso as regiões de classificação satisfaz

$$\int_{R_2} p(\mathbf{x}|\omega_1)d\mathbf{x} = \int_{R_1} p(\mathbf{x}|\omega_2)d\mathbf{x}$$

(b) esta solução é única?

8-Considerar um problema de classificação unidimensional com duas categorias cuja distribuição é Cauchy:

$$p(x | \omega_i) = \frac{1}{\pi b} \left( \frac{1}{1 + ((x - a_i)/b)^2} \right), \quad i = 1, 2$$

(a) através de integração, verificar que as distribuições são normalizadas.

(b) supondo  $P(\omega_1) = P(\omega_2)$ , mostrar que  $P(\omega_1|x) = P(\omega_2|x)$  se  $x = (a_1 + a_2)/2$ , isto é, a fronteira de decisão de erro mínimo de classificação é o ponto médio entre os picos das duas distribuições, independentemente de  $b$ .

(c) esboçar  $P(\omega_1|x)$  para  $a_1 = 3$ ,  $a_2 = 5$  e  $b = 1$ .

(d) investigar como  $P(\omega_1|x) = P(\omega_2|x)$  se comportam quando  $x \rightarrow -\infty$  e  $x \rightarrow \infty$ .

18-Considerar duas distribuições normais unidimensionais  $N(\mu_1, \sigma_1)$  e  $N(\mu_2, \sigma_2)$ . Sejam duas amostras aleatórias  $x_1$  e  $x_2$  obtidas de cada uma das distribuições normais e  $x_3 = x_1 + x_2$ . Suponha que se calcule esta soma repetidamente.

(a) qual é a distribuição de  $x_3$  ?

(b) qual é a média  $\mu_3$  desta nova distribuição?

(c) qual é a variância  $\sigma_3$  ?

21-Três distribuições, Gaussiana, uniforme e triangular tem, cada uma delas, média zero e variância  $\sigma^2$ . Calcular e comparar as respectivas entropias.

23-Considerar uma distribuição normal tridimensional  $p(\mathbf{x}|\omega) \sim N(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})$  com

$$\mathbf{x} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \quad \text{e} \quad \boldsymbol{\Sigma} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 5 & 2 \\ 0 & 2 & 5 \end{pmatrix}.$$

(a) determinar o valor da densidade no ponto  $\mathbf{x}_0 = (0.5, 0, 1)^t$ .

(b) construir uma transformação linear de acordo com a Eq. 44. Determinar as matrizes dos autovetores e autovalores  $\boldsymbol{\Phi}$  e  $\boldsymbol{\Lambda}$ , respectivamente. A seguir, converter a distribuição original em uma centrada na origem e com matriz de covariância unitária,  $p(\mathbf{x}|\omega) \sim N(\mathbf{0}, \mathbf{I})$ .

(c) aplicar a mesma transformação a  $\mathbf{x}_o$  e obter o ponto  $\mathbf{x}_w$ .

(d) calcular a distância de Mahalanobis entre  $\mathbf{x}_o$  e a média  $\boldsymbol{\mu}$  para a distribuição original e entre  $\mathbf{x}_w$  e a origem  $\mathbf{0}$  para distribuição transformada; comparar os respectivos valores.

(e)  $p(\mathbf{x}_o|N(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})) = p(\mathbf{T}'\mathbf{x}_o|N(\mathbf{T}'\boldsymbol{\mu}, \mathbf{T}'\boldsymbol{\Sigma}\mathbf{T}))$  para toda transformação linear  $\mathbf{T}$ ?

27-Supor que temos duas distribuições normais com a mesma covariância, mas média distintas, isto é,  $N(\boldsymbol{\mu}_1, \boldsymbol{\Sigma})$  e  $N(\boldsymbol{\mu}_2, \boldsymbol{\Sigma})$ . Explicitar, em termos das probabilidades *a priori*  $P(\omega_1)$  e  $P(\omega_2)$ , as condições para que a fronteira de decisão de Bayes (*Bayes decision boundary*) não passe entre as duas médias.

43-As componentes do vetor  $\mathbf{x} = (x_1, x_2, \dots, x_d)^t$  são binárias, isto é,  $x_i \in \{0, 1\}$ ,  $i = 1, \dots, d$ . Seja  $P(\omega_j)$  a probabilidade *a priori* do estado  $\omega_j$  e  $j = 1, \dots, c$ . Definir

$$p_{ij} = \Pr[x_i = 1] \quad i = 1, \dots, d \quad j = 1, \dots, c$$

onde as componentes  $x_i$  são estatisticamente independentes para todo  $\mathbf{x}$  de  $\omega_j$ .

(a) interpretar com palavras o significado de  $p_{ij}$ .

(b) mostrar que a probabilidade de erro mínimo é atingida com a seguinte regra de decisão: decidir  $\omega_k$  se  $g_k(\mathbf{x}) \geq g_j(\mathbf{x})$  para todo  $j$  e  $k$  onde

$$g_j(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^d x_i \ln \frac{p_{ij}}{1 - p_{ij}} + \sum_{i=1}^d \ln(1 - p_{ij}) + P(\omega_j)$$

50-Utilizar as matrizes de probabilidade condicional do exemplo de rede Bayesiana dado em aula para responder as seguintes questões.

(a) suponha que é 20 de dezembro, fim do outono e começo de inverno, isto é,  $P(a_1) = P(a_2) = 0.5$ . Além disso, sabe-se que o peixe foi capturado no Atlântico Norte, isto é,  $P(b_1) = 1$ . Supor que a luminosidade não foi medida, mas sabe-se que o peixe é fino, isto é,  $P(d_2) = 1$ . Classificar o peixe como ou salmão ou robalo. Qual é a taxa esperada de erro?

(b) Supor que tudo o que se sabe é que o peixe é fino e tem luminosidade média. Qual estação é agora a mais provável? Qual é a probabilidade de se estar correto?