

## Übungsblatt 5

**Übung 5.1** Nehmen Sie an, dass in einem zweidimensionalen Feature-Space die Entscheidungsregel zwischen zwei Klassen  $\omega_a$  und  $\omega_b$  durch die folgenden linearen Diskriminatenfunktionen gegeben seien:

$$g_a(\vec{x}) = (a_1 \ a_2) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} + a_0 \quad \text{und} \quad g_b(\vec{x}) = (b_1 \ b_2) \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} + b_0$$

Zeigen Sie, dass in diesem Fall die Entscheidungsgrenze (Decision Boundary) durch eine Gerade im 2d-Featurespace gegeben ist, indem Sie die Decision Boundary als Gerade in Koordinatendarstellung  $x_2 = m x_1 + b$  oder in Hessescher Normalform  $\vec{n}^t \vec{x} = d$  darstellen.

**Übung 5.2** Rechnen Sie mit den Regeln der Vektorrechnung bzw. Matrixmultiplikation nach, dass mit

$$\vec{x} = \begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \end{pmatrix} \quad \vec{\mu} = \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \mu_2 \end{pmatrix} \quad \Sigma = \begin{pmatrix} \sigma_1^2 & 0 \\ 0 & \sigma_2^2 \end{pmatrix}$$

gilt:

$$\sum_{i=1}^2 \left( \frac{x_i - \mu_i}{\sigma_i} \right)^2 = (\vec{x} - \vec{\mu})^t \Sigma^{-1} (\vec{x} - \vec{\mu})$$

**Übung 5.3** Die Entscheidungsregel des *Template-Matching* ist:

“Jede Klasse  $\omega_i$  sei durch genau einen *Prototyp*  $\vec{p}_i$  repräsentiert.  
Ordne das Muster  $\vec{x}$  der Klasse zu, deren Prototyp  $\vec{p}_i$  es am nächsten liegt:  $\|\vec{x} - \vec{p}_i\| < \|\vec{x} - \vec{p}_j\|$  für alle  $j \neq i$ ”

Zeigen Sie, dass sich diese Regel als ein Spezialfall der Bayesschen Entscheidungsregel für normalverteilte Features ergibt, wenn man folgende Annahmen macht:

- die a-priori Wahrscheinlichkeiten aller Klassen sind gleich
- die Kovarianzmatrizen  $\Sigma_i$  der bedingten Wahrscheinlichkeiten aller Klassen sind gleich und von der Form  $\Sigma = \sigma^2 \mathbf{I}$

Was entspricht in diesem Fall den Prototypen  $\vec{p}_i$ ?

Hinweis: Betrachten Sie die Diskriminantenfunktion  $\ln P(\omega_i) + \ln p(\vec{x}|\omega_i)$ .