第 10 章 隐马尔可夫模型

模型基本假设

- 1. 齐次马尔可夫性假设: 隐藏的马尔可夫链在任意时刻 t 的状态只依赖于其前一时刻的状态,与其他时刻的状态及观测无关,与t也无关。
- 2. 观测独立性假设: 假设任意时刻的观测只依赖于该时刻的马尔可夫链的状态, 与其他观测及状态无关。

隐形马尔科夫模型

隐马尔可夫模型用于标注问题,属于**生成模型**(学习状态序列与观测序列的联合分布)。 其过程如下:

马尔可夫链 ——> 生成多个随机不可观测的状态随机序列(状态序列) ——> 生成对应个可观测序列(观测序列) 列)

由 **初始概率分布 (π) + 状态转移概率分布 (A) + 观测概率分布 (B)** 决定, π, A, B称为隐马尔可夫模型的**三要素**。

π, A 决定状态序列, B 决定观测序列。

可分为 3 个基本问题:

- a) 概率计算问题
- b) 学习问题
- c) 预测问题

概率学习问题

给定模型 $\lambda = (A,B,\pi)$ 和观测序列 O,计算再模型 λ 下观测序列 O 的出现概率 P(O| λ)。

主要有前向和后向算法。

学习问题

已知观测序列 O ,估计模型 $\lambda = (A,B,\pi)$ 参数,使得该模型下观测序列概率 $P(O|\lambda)$ 最大,即**用最大似然估计的** 方法估计参数。

主要是 监督学习算法(极大似然估计) 和 非监督学习算法(EM算法)。

预测问题

也称为解码问题,已知模型 λ = (A,B,π) 和观测序列 O,求对给定观测序列条件概率 P(O|λ) 最大的状态序列 I,即**给定观测序列,求最有可能的对应的状态序列**。

主要有近似算法(类似贪心,每时刻只选每时刻最有可能的序列)和维特比算法(动态规划求最优路径)