RVM и EM-алгоритм

Сергей Николенко Академия MADE — Mail.Ru 6 мая 2020 г.

Random facts:

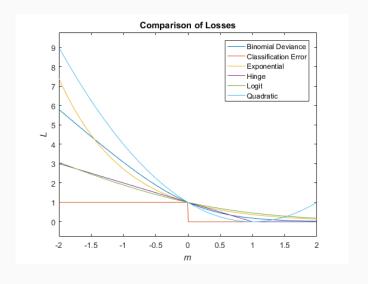
- · 6 мая 1626 г. голландский колонист Петер Минёйт (Peter Minuit) за горсть бижутерии общей стоимостью 25 долларов приобрёл у индейцев остров Манхэттен
- 6 мая 1840 г. был выпушен в обращение «Чёрный пенни»
- 6 мая 1890 г. Церковь Иисуса Христа Святых последних дней официально отказалась от многожёнства, и в том же году Юта получила статус штата
- 6 мая 1949 г. в Кембридже свою первую программу запустил EDSAC (Electronic delay storage automatic calculator), первый настоящий практический компьютер на архитектуре фон Неймана: он вычислил списки квадратов и простых чисел
- 6 мая 2012 г. в Москве прошёл «Марш миллионов» для выражения протеста против инаугурации Владимира Путина

RVM

Функции потерь в классификации

- Сначала ещё один важный другой взгляд: разные методы классификации отличаются друг от друга тем, какую функцию ошибки они оптимизируют.
- У классификации проблема с «правильной» функцией ошибки, то есть ошибкой собственно классификации:
 - она и не везде дифференцируема,
 - и производная её никому не нужна.
- Давайте посмотрим на разные функции потерь (loss functions); мы уже несколько видели, ещё кое-что осталось.

Функции потерь в классификации



Постановка задачи

- · SVM отличный метод. Но и у него есть недостатки.
 - 1. Выходы SVM решения, а апостериорные вероятности непонятно как получить.
 - 2. SVM для двух классов, обобщить на несколько проблематично.
 - 3. Есть параметр C (или ν , или ещё вдобавок ϵ), который надо подбирать.
 - 4. Предсказания линейные комбинации ядер, которым необходимо быть положительно определёнными и которые центрированы на точках из датасета.
- Сейчас мы рассмотрим байесовский аналог SVM relevance vector machines (RVM).

- · RVM удобнее сразу формулировать для регрессии.
- Вспомним обычную нашу линейную модель:

$$p(t \mid \mathbf{x}, \mathbf{w}, \beta) = \mathcal{N}(t \mid y(\mathbf{x}), \beta^{-1})$$
, где $y(\mathbf{x}) = \sum_{i=1}^{M} w_i \phi_i(\mathbf{x}) = \mathbf{w}^{\top} \phi(\mathbf{x}).$

- RVM это вариант такой модели, который старается работать как SVM.
- Рассмотрим

$$y(\mathbf{x}) = \sum_{n=1}^{N} w_n k(\mathbf{x}, \mathbf{x}_n) + b.$$

• Т.е. мы сразу ищем решение в форме линейной комбинации значений ядра (вспомним «эквивалентное ядро» для линейной регрессии), но, в отличие от SVM, теперь ядро никак не ограничивается.

• Для N наблюдений вектора \mathbf{x} (обозначим через \mathbf{X}) со значениями \mathbf{t} получим правдоподобие

$$p(\mathbf{t} \mid \mathbf{X}, \mathbf{w}, \beta) = \prod_{n=1}^{N} p(t_n \mid \mathbf{x}_n, \mathbf{w}, \beta^{-1}).$$

 Априорное распределение тоже будет нормальное, но вместо единого гиперпараметра для всех весов мы введём отдельный гиперпараметр для каждого:

$$p(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\alpha}) = \prod_{i=1}^{M} \mathcal{N}(w_i \mid 0, \alpha_i^{-1}).$$

4

• Отдельные гиперпараметры:

$$p(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\alpha}) = \prod_{i=1}^{M} \mathcal{N}(w_i \mid 0, \alpha_i^{-1}).$$

- Идея здесь в том, что при максимизации апостериорной вероятности большая часть α_i просто уйдёт на бесконечность, и соответствующие веса будут нулевыми.
- Сейчас увидим, как это получается.

• Апостериорное распределение нам знакомо:

$$p(\mathbf{w} \mid \mathbf{t}, \mathbf{X}, \boldsymbol{\alpha}, \boldsymbol{\beta}) = \mathcal{N}(\mathbf{w} \mid \mathbf{m}, \boldsymbol{\Sigma}),$$
 где

$$\mathbf{m} = \beta \mathbf{\Sigma} \mathbf{\Phi}^{\top} \mathbf{t},$$
$$\mathbf{\Sigma} = \left(\mathbf{A} + \beta \mathbf{\Phi}^{\top} \mathbf{\Phi} \right)^{-1},$$

где $\mathbf{A} = \mathrm{diag}(\alpha_1, \dots, \alpha_M)$, а $\mathbf{\Phi}$ в нашем случае – это \mathbf{K} , симметрическая матрица с элементами $k(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_m)$.

• Как найти α и β ? Нужно максимизировать маргинальное правдоподобие датасета

$$p(\mathbf{t} \mid \mathbf{X}, \boldsymbol{\alpha}, \beta) = \int p(\mathbf{t} \mid \mathbf{X}, \mathbf{w}, \beta) p(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\alpha}) d\mathbf{w}.$$

• Это свёртка двух гауссианов, тоже гауссиан:

$$\begin{split} & \ln p(\mathbf{t} \mid \mathbf{X}, \boldsymbol{\alpha}, \boldsymbol{\beta}) = \ln \mathcal{N}(\mathbf{t} \mid \mathbf{0}, \mathbf{C}) = \\ & = -\frac{1}{2} \left[N \ln(2\pi) + \ln |\mathbf{C}| + \mathbf{t}^{\top} \mathbf{C}^{-1} \mathbf{t} \right], \text{ где } \mathbf{C} = \boldsymbol{\beta}^{-1} \mathbf{I} + \mathbf{\Phi} \mathbf{A}^{-1} \mathbf{\Phi}^{\top}. \end{split}$$

• Как это оптимизировать?

• Можно подсчитать производные и получить

$$\alpha_i = \frac{\gamma_i}{m_i^2},$$
$$\beta^{-1} = \frac{\|\mathbf{t} - \mathbf{\Phi}\mathbf{m}\|^2}{N - \sum_i \gamma_i},$$

где
$$\gamma_i = 1 - \alpha_i \Sigma_{ii}$$
.

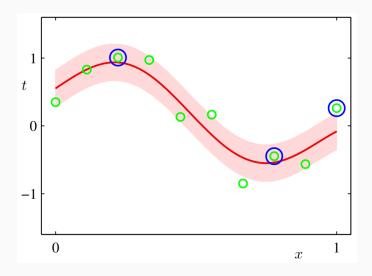
• Теперь можно просто итеративно пересчитывать $\pmb{\alpha}, \pmb{\beta}$ из $\pmb{\mathsf{m}}, \pmb{\Sigma},$ потом наоборот, потом опять наоборот, и до сходимости.

4

- В результате получается обычно, что большинство α_i неограниченно растут, и соответствующие веса можно считать нулевыми.
- · Оставшиеся называются relevance vectors, их обычно мало.
- Если теперь мы найдём $\pmb{\alpha}^*, \beta^*$, то предсказывать в новых точках можно как

$$\begin{split} p(t \mid \mathbf{x}, \mathbf{X}, \mathbf{t}, \boldsymbol{\alpha}^*, \boldsymbol{\beta}^*) &= \int p(t \mid \mathbf{x}, \mathbf{w}, \boldsymbol{\beta}^*) p(\mathbf{w} \mid \mathbf{X}, \mathbf{t}, \boldsymbol{\alpha}^*, \boldsymbol{\beta}^*) d\mathbf{w} = \\ &= \mathcal{N}(t \mid \mathbf{m}^{\top} \boldsymbol{\phi}(\mathbf{x}), \sigma^2(\mathbf{x})), \end{split}$$

где
$$\sigma^2(\mathbf{x}) = (\beta^*)^{-1} + \phi(\mathbf{x})^{\top} \mathbf{\Sigma} \phi(\mathbf{x}).$$



• Можно сделать то же самое и для классификации. Рассмотрим классификацию с двумя классами, $t \in \{0,1\}$:

$$y(\mathbf{x}, \mathbf{w}) = \sigma(\mathbf{w}^{\top} \phi(\mathbf{x})).$$

• И добавим сюда, опять же, априорное распределение с разными α_i для каждого веса:

$$p(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\alpha}) = \prod_{i=1}^{M} \mathcal{N}(w_i \mid 0, \alpha_i^{-1}).$$

• Идея: инициализируем α , считаем лапласовское приближение к апостериорному распределению, максимизируем, получаем новое α , и т.д.

• Апостериорное распределение:

$$\ln p(\mathbf{w} \mid \mathbf{t}, \boldsymbol{\alpha}) = \ln (p(\mathbf{t} \mid \mathbf{w})p(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\alpha})) - \ln p(\mathbf{t} \mid \boldsymbol{\alpha}) =$$

$$= \sum_{n=1}^{N} [t_n \ln y_n + (1 - t_n) \ln(1 - y_n)] - \frac{1}{2} \mathbf{w}^{\top} \mathbf{A} \mathbf{w} + \text{const.}$$

 Мы уже обсуждали, как его максимизировать – IRLS; для этого подсчитаем

$$\nabla \ln p(\mathbf{w} \mid \mathbf{t}, \boldsymbol{\alpha}) = \boldsymbol{\Phi}^{\top} (\mathbf{t} - \mathbf{y}) - A\mathbf{w},$$
$$\nabla \nabla \ln p(\mathbf{w} \mid \mathbf{t}, \boldsymbol{\alpha}) = -\left(\boldsymbol{\Phi}^{\top} B \boldsymbol{\Phi} + A\right),$$

где B – диагональная матрица с элементами $b_n = y_n(1 - y_n)$.

• Лапласовское приближение получится из $abla \ln p(\mathbf{w} \mid \mathbf{t}, \pmb{lpha})$, и получится

$$\begin{split} \boldsymbol{w}^* &= \boldsymbol{A}^{-1} \boldsymbol{\Phi}^\top \left(\boldsymbol{t} - \boldsymbol{y} \right), \\ \boldsymbol{\Sigma} &= \left(\boldsymbol{\Phi}^\top \boldsymbol{B} \boldsymbol{\Phi} + \boldsymbol{A} \right)^{-1}, \end{split}$$

и распределение для предсказания получится

$$p(\mathbf{t} \mid \boldsymbol{\alpha}) = \int p(\mathbf{t} \mid \mathbf{w}) p(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\alpha}) d\mathbf{w} \approx$$

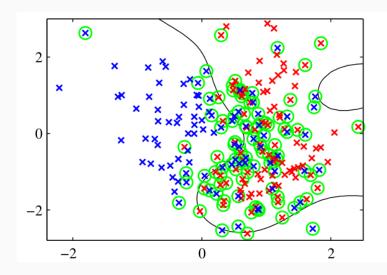
$$\approx p(\mathbf{t} \mid \mathbf{w}^*) p(\mathbf{w}^* \mid \boldsymbol{\alpha}) (2\pi)^{M/2} |\mathbf{\Sigma}|^{1/2}.$$

- $p(\mathbf{t} \mid \boldsymbol{\alpha}) = \int p(\mathbf{t} \mid \mathbf{w}) p(\mathbf{w} \mid \boldsymbol{\alpha}) d\mathbf{w} \approx p(\mathbf{t} \mid \mathbf{w}^*) p(\mathbf{w}^* \mid \boldsymbol{\alpha}) (2\pi)^{M/2} |\mathbf{\Sigma}|^{1/2}.$
- Теперь мы оптимизируем это по $\pmb{\alpha}$: берём производную, получаем

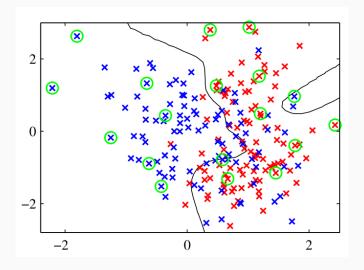
$$-rac{1}{2}(w_i^*)^2 + rac{1}{2lpha_i} - rac{1}{2}\Sigma_{ii} = 0$$
, T.e. $lpha_i = rac{\gamma_i}{(w_i^*)^2}, \; \gamma_i = 1 - lpha_i\Sigma_{ii}.$

• Т.е. формула получилась точно такая же, как в случае регрессии.

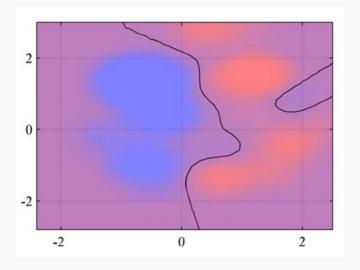
Было: SVM



Стало: RVM



Стало: RVM



RVM для нескольких классов

 На несколько классов теперь обобщается естественным образом:

$$a_k = \mathbf{w}_k^{\top} \mathbf{x}, \quad y_k(\mathbf{x}) = \frac{e^{a_k}}{\sum_j e^{a_j}}.$$

• И дальше всё то же самое.

Сравнение SVM и RVM

- RVM как-то получилось лучше со всех сторон.
- Главный минус в RVM обучение гораздо дольше (хотя есть алгоритмы и побыстрее, чем мы рассматривали, но всё равно дольше).
- Но даже это не то чтобы минус, потому что в SVM нужна кросс-валидация для подбора параметров, т.е. на самом деле обучение SVM дольше, чем кажется.
- Есть и (даже более важный) плюс с точки зрения скорости в RVM гораздо быстрее применение модели к новым точкам, потому что опорных векторов гораздо меньше.

• В RVM для регрессии получается правдоподобие

$$\begin{split} & \ln p(\textbf{t} \mid \textbf{X}, \boldsymbol{\alpha}, \boldsymbol{\beta}) = \ln \mathcal{N}(\textbf{t} \mid \textbf{0}, \textbf{C}) = \\ & = -\frac{1}{2} \left[N \ln(2\pi) + \ln |\textbf{C}| + \textbf{t}^{\top} \textbf{C}^{-1} \textbf{t} \right], \text{ где } \textbf{C} = \boldsymbol{\beta}^{-1} \textbf{\textit{I}} + \boldsymbol{\Phi} \textbf{A}^{-1} \boldsymbol{\Phi}^{\top}. \end{split}$$

• Выделим вклад в ${\bf C}$ одного компонента α_i :

$$\mathbf{C} = \beta^{-1}\mathbf{I} + \sum_{j \neq i} \alpha_j^{-1} \boldsymbol{\varphi}_j \boldsymbol{\varphi}_j^{\top} + \alpha_i^{-1} \boldsymbol{\varphi}_i \boldsymbol{\varphi}_i^{\top} =$$

$$= \mathbf{C}_{-i} + \alpha_i^{-1} \boldsymbol{\varphi}_i \boldsymbol{\varphi}_i^{\top},$$

где φ_i – i-я строка Φ (ϕ_n был n-м столбцом).

- · $\mathbf{C} = \mathbf{C}_{-i} + \alpha_i^{-1} \boldsymbol{\varphi}_i \boldsymbol{\varphi}_i^{\top}$.
- Верны следующие тождества для определителя и обратной матрицы:

$$\begin{aligned} |\mathbf{C}| &= |\mathbf{C}_{-i}| |1 + \alpha_i^{-1} \boldsymbol{\varphi}_i^{\mathsf{T}} \mathbf{C}_{-i}^{-1} \boldsymbol{\varphi}_i|, \\ \mathbf{C}^{-1} &= \mathbf{C}_{-i}^{-1} - \frac{\mathbf{C}_{-i}^{-1} \boldsymbol{\varphi}_i \boldsymbol{\varphi}_i^{\mathsf{T}} \mathbf{C}_{-i}^{-1}}{\alpha_i + \boldsymbol{\varphi}_i^{\mathsf{T}} \mathbf{C}_{-i}^{-1} \boldsymbol{\varphi}_i}. \end{aligned}$$

Упражнение. Докажите это.

· Значит, L(lpha) можно переписать в виде

$$L(m{lpha}) = L(m{lpha}_{-i}) + \lambda(m{lpha}_i),$$
 где $\lambda(m{lpha}_i) = rac{1}{2} \left[\ln m{lpha}_i - \ln(m{lpha}_i + \mathbf{S}_i) + rac{q_i^2}{m{lpha}_i + \mathbf{S}_i}
ight].$

• Здесь

$$\begin{array}{ll} \mathbf{s}_i &= \boldsymbol{\varphi}_i^\top \mathbf{C}_{-i}^{-1} \boldsymbol{\varphi}_i & \text{ sparsity } \boldsymbol{\varphi}_i \\ q_i &= \boldsymbol{\varphi}_i^\top \mathbf{C}_{-i}^{-1} \mathbf{t} & \text{ quality } \boldsymbol{\varphi}_i. \end{array}$$

- $s_i = \varphi_i^{\top} C_{-i}^{-1} \varphi_i$, $q_i = \varphi_i^{\top} C_{-i}^{-1} t$.
- Sparsity то, насколько φ_i перекрывается с остальными векторами модели.
- Quality то, насколько φ_i сонаправлен с ошибкой между \mathbf{t} и \mathbf{y}_{-i} (ошибкой модели без φ_i).
- Чем больше sparsity и чем меньше quality, тем более вероятно, что этот базисный вектор из модели исключат (т.е. $\alpha_i \to \infty$).

•
$$\lambda(\alpha_i) = \frac{1}{2} \left[\ln \alpha_i - \ln(\alpha_i + S_i) + \frac{q_i^2}{\alpha_i + S_i} \right].$$

• Возьмём производную, приравняем нулю, получим (т.к. $\alpha_i > 0$)

$$\alpha_i = \begin{cases} \infty, & q_i^2 \le s_i, \\ \frac{s_i^2}{q_i^2 - s_i}, & q_i^2 > s_i. \end{cases}$$

• Как мы и ожидали.

- И алгоритм теперь получается такой:
 - 1. инициализировать β , φ_1 , $\alpha_1 = s_1^2/(q_1^2 s_1)$, остальные $\alpha_i = \infty$;
 - 2. вычислить **Σ**, **m**, q_i и s_i для всех i;
 - 3. выбрать i, проапдейтить α_i , проапдейтить β ;
 - 4. goto 2 и так пока не сойдётся.

Алгоритм EM

Постановка задачи

- Часто возникает ситуация, когда в имеющихся данных некоторые переменные присутствуют, а некоторые отсутствуют.
- Даны результаты сэмплирования распределения вероятностей с несколькими параметрами, из которых известны не все.

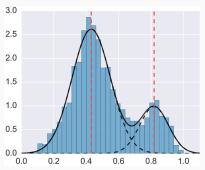
Постановка задачи

- Эти неизвестные параметры тоже расцениваются как случайные величины.
- Задача найти наиболее вероятную гипотезу, то есть ту гипотезу h, которая максимизирует

 $E[\ln p(D|h)].$

Частный случай

• Построим один из простейших примеров применения алгоритма ЕМ. Пусть случайная переменная у сэмплируется из суммы двух нормальных распределений. Дисперсии даны (одинаковые), нужно найти только средние μ_1 , μ_2 .



• Какое тут правдоподобие? Как его оптимизировать?

Два распределения

- Нельзя понять, какие у_i были порождены каким распределением — классический пример скрытых переменных.
- Один тестовый пример полностью описывается как тройка $\langle y_i, z_{i1}, z_{i2} \rangle$, где $z_{ij} = 1$ iff y_i был сгенерирован j-м распределением.

Суть алгоритма ЕМ

- Сгенерировать какую-нибудь гипотезу $h = (\mu_1, \mu_2)$.
- Пока не дойдем до локального максимума:
 - Вычислить ожидание $E(z_{ij})$ в предположении текущей гипотезы (E-шаг).
 - Вычислить новую гипотезу $h'=(\mu'_1,\mu'_2)$, предполагая, что z_{ij} принимают значения $E(z_{ij})$ (М–шаг).

В примере с гауссианами

• В примере с гауссианами:

$$E(z_{ij}) = \frac{p(y = y_i | \mu = \mu_j)}{p(y = y_i | \mu = \mu_1) + p(y = y_i | \mu = \mu_2)} = \frac{e^{-\frac{1}{2\sigma^2}(y_i - \mu_j)^2}}{e^{-\frac{1}{2\sigma^2}(y_i - \mu_1)^2} + e^{-\frac{1}{2\sigma^2}(y_i - \mu_2)^2}}.$$

 Мы подсчитываем эти ожидания, а потом подправляем гипотезу:

$$\mu_j \leftarrow \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m E(z_{ij}) y_i.$$

• Звучит логично, но с какой стати это всё работает?

- Дадим формальное обоснование алгоритма ЕМ.
- Мы решаем задачу максимизации правдоподобия по данным $\mathbf{y} = \{y_1, \dots, y_N\}.$

$$L(\theta \mid \mathcal{Y}) = p(\mathcal{Y} \mid \theta) = \prod p(y_i \mid \theta)$$

или, что то же самое, максимизации $\ell(\boldsymbol{\theta} \mid \mathcal{Y}) = \log L(\boldsymbol{\theta} \mid \mathcal{Y}).$

• EM может помочь, если этот максимум трудно найти аналитически.

- Давайте предположим, что в данных есть *скрытые* компоненты, такие, что если бы мы их знали, задача была бы проще.
- Замечание: совершенно не обязательно эти компоненты должны иметь какой-то физический смысл. :) Может быть, так просто удобнее.
- В любом случае, получается набор данных $\mathcal{X} = (\mathcal{Y}, \mathcal{Z})$ с совместной плотностью

$$p(\mathbf{x} \mid \boldsymbol{\theta}) = p(\mathbf{y}, \mathbf{z} \mid \boldsymbol{\theta}) = p(\mathbf{z} \mid \mathbf{y}, \boldsymbol{\theta})p(\mathbf{y} \mid \boldsymbol{\theta}).$$

• Получается полное правдоподобие $L(\theta \mid \mathcal{X}) = p(\mathcal{Y}, \mathcal{Z} \mid \theta)$. Это случайная величина (т.к. \mathcal{Z} неизвестно).

- Заметим, что настоящее правдоподобие $L(\theta) = E_Z[p(\mathcal{Y}, \mathcal{Z} \mid \theta) \mid \mathcal{Y}, \theta].$
- Е-шаг алгоритма ЕМ вычисляет условное ожидание (логарифма) полного правдоподобия при условии ${\mathcal Y}$ и текущих оценок параметров ${m heta}_n$:

$$Q(\boldsymbol{\theta}, \boldsymbol{\theta}_n) = E[\log p(\boldsymbol{\mathcal{Y}}, \boldsymbol{\mathcal{Z}} \mid \boldsymbol{\theta}) \mid \boldsymbol{\mathcal{Y}}, \boldsymbol{\theta}_n].$$

• Здесь θ_n — текущие оценки, а θ — неизвестные значения (которые мы хотим получить в конечном счёте); т.е. $Q(\theta, \theta_n)$ — это функция от θ .

• Е-шаг алгоритма ЕМ вычисляет условное ожидание (логарифма) полного правдоподобия при условии ${\cal Y}$ и текущих оценок параметров ${m heta}$:

$$Q(\boldsymbol{\theta}, \boldsymbol{\theta}_n) = E[\log p(\boldsymbol{\mathcal{Y}}, \boldsymbol{\mathcal{Z}} \mid \boldsymbol{\theta}) \mid \boldsymbol{\mathcal{Y}}, \boldsymbol{\theta}_n].$$

• Условное ожидание — это

$$E[\log p(\mathcal{Y}, \mathcal{Z} \mid \boldsymbol{\theta}) \mid \mathcal{Y}, \boldsymbol{\theta}_n] = \int_{z} \log p(\mathcal{Y}, z \mid \boldsymbol{\theta}) p(z \mid \mathcal{Y}, \boldsymbol{\theta}_n) dz,$$

где $p(\mathbf{z} \mid \mathcal{Y}, \boldsymbol{\theta}_n)$ — маргинальное распределение скрытых компонентов данных.

- EM лучше всего применять, когда это выражение легко подсчитать, может быть, даже аналитически.
- Вместо $p(\mathbf{z} \mid \mathcal{Y}, \boldsymbol{\theta}_n)$ можно подставить $p(\mathbf{z}, \mathcal{Y} \mid \boldsymbol{\theta}_n) = p(\mathbf{z} \mid \mathcal{Y}, \boldsymbol{\theta}_n) p(\mathcal{Y} \mid \boldsymbol{\theta}_n)$, от этого ничего не изменится.

- В итоге после Е-шага алгоритма ЕМ мы получаем функцию $Q(\boldsymbol{\theta}, \boldsymbol{\theta}_n)$.
- На М-шаге мы максимизируем

$$\boldsymbol{\theta}_{n+1} = \arg \max_{\boldsymbol{\theta}} Q(\boldsymbol{\theta}, \boldsymbol{\theta}_n).$$

- Затем повторяем процедуру до сходимости.
- В принципе, достаточно просто находить θ_{n+1} , для которого $Q(\theta_{n+1},\theta_n)>Q(\theta_n,\theta_n)$ Generalized EM.
- Осталось понять, что значит $Q(\boldsymbol{\theta}, \boldsymbol{\theta}_n)$ и почему всё это работает.

· Мы хотели перейти от $oldsymbol{ heta}_n$ к $oldsymbol{ heta}$, для которого $\ell(oldsymbol{ heta}) > \ell(oldsymbol{ heta}_n)$.

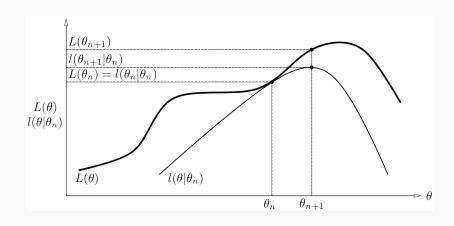
$$\begin{split} \ell(\theta) - \ell(\theta_n) &= \\ &= \log \left(\int_{z} p(\mathcal{Y} \mid z, \theta) p(z \mid \theta) \mathrm{d}z \right) - \log p(\mathcal{Y} \mid \theta_n) = \\ &= \log \left(\int_{z} p(z \mid \mathcal{Y}, \theta_n) \frac{p(\mathcal{Y} \mid z, \theta) p(z \mid \theta)}{p(z \mid \mathcal{Y}, \theta_n)} \mathrm{d}z \right) - \log p(\mathcal{Y} \mid \theta_n) \geq \\ &\geq \int_{z} p(z \mid \mathcal{Y}, \theta_n) \log \left(\frac{p(\mathcal{Y} \mid z, \theta) p(z \mid \theta)}{p(z \mid \mathcal{Y}, \theta_n)} \right) \mathrm{d}z - \log p(\mathcal{Y} \mid \theta_n) = \\ &= \int_{z} p(z \mid \mathcal{Y}, \theta_n) \log \left(\frac{p(\mathcal{Y} \mid z, \theta) p(z \mid \theta)}{p(\mathcal{Y} \mid \theta_n) p(z \mid \mathcal{Y}, \theta_n)} \right) \mathrm{d}z. \end{split}$$

• Получили

$$\begin{split} \ell(\boldsymbol{\theta}) &\geq \mathcal{L}(\boldsymbol{\theta}, \boldsymbol{\theta}_n) = \\ &= \ell(\boldsymbol{\theta}_n) + \int_{\boldsymbol{z}} p(\boldsymbol{z} \mid \mathcal{Y}, \boldsymbol{\theta}_n) \log \left(\frac{p(\mathcal{Y} \mid \boldsymbol{z}, \boldsymbol{\theta}) p(\boldsymbol{z} \mid \boldsymbol{\theta})}{p(\mathcal{Y} \mid \boldsymbol{\theta}_n) p(\boldsymbol{z} \mid \mathcal{Y}, \boldsymbol{\theta}_n)} \right) d\boldsymbol{z}. \end{split}$$

Упражнение. Докажите, что $\mathcal{L}(\boldsymbol{\theta}_n, \boldsymbol{\theta}_n) = \ell(\boldsymbol{\theta}_n)$.

- Иначе говоря, мы нашли нижнюю оценку на $\ell(\boldsymbol{\theta})$ везде, касание происходит в точке $\boldsymbol{\theta}_n$.
- Т.е. мы нашли нижнюю оценку для правдоподобия и смещаемся в точку, где она максимальна (или хотя бы больше текущей).
- Такая общая схема называется *MM-алгоритм* (minorization-maximization). Мы к ним ещё вернёмся.



• Осталось только понять, что максимизировать можно Q.

$$\begin{split} \theta_{n+1} &= \arg \max_{\boldsymbol{\theta}} l(\boldsymbol{\theta}, \boldsymbol{\theta}_n) = \arg \max_{\boldsymbol{\theta}} \left\{ \ell(\boldsymbol{\theta}_n) + \right. \\ &\left. + \int_{\boldsymbol{z}} f(\boldsymbol{y} \mid \boldsymbol{\mathcal{X}}, \boldsymbol{\theta}_n) \log \left(\frac{p(\boldsymbol{\mathcal{X}} \mid \boldsymbol{y}, \boldsymbol{\theta}) f(\boldsymbol{y} \mid \boldsymbol{\theta})}{p(\boldsymbol{\mathcal{X}} \mid \boldsymbol{\theta}_n) f(\boldsymbol{y} \mid \boldsymbol{\mathcal{X}}, \boldsymbol{\theta}_n)} \right) \mathrm{d} \boldsymbol{z} \right\} = \\ &= \arg \max_{\boldsymbol{\theta}} \left\{ \int_{\boldsymbol{z}} p(\boldsymbol{z} \mid \boldsymbol{\mathcal{X}}, \boldsymbol{\theta}_n) \log \left(p(\boldsymbol{\mathcal{X}} \mid \boldsymbol{y}, \boldsymbol{\theta}) p(\boldsymbol{z} \mid \boldsymbol{\theta}) \right) \mathrm{d} \boldsymbol{z} \right\} = \\ &= \arg \max_{\boldsymbol{\theta}} \left\{ \int_{\boldsymbol{z}} p(\boldsymbol{z} \mid \boldsymbol{\mathcal{X}}, \boldsymbol{\theta}_n) \log p(\boldsymbol{\mathcal{X}}, \boldsymbol{y} \mid \boldsymbol{\theta}) \mathrm{d} \boldsymbol{z} \right\} = \\ &= \arg \max_{\boldsymbol{\theta}} \left\{ Q(\boldsymbol{\theta}, \boldsymbol{\theta}_n) \right\}, \end{split}$$

а остальное от $oldsymbol{ heta}$ не зависит. Вот и получился ЕМ.

Спасибо!

Спасибо за внимание!