グラフィカルモデルの基礎

統計数理研究所 数理•推論研究系

坂田 綾香

ayaka@ism.ac.jp

2021年度「計算推論基礎」講義資料

目次

- 1. はじめに 🕨
 - 1.1 条件付き確率の復習 🕟
 - 1.2 グラフィカルモデルとは 🕟
- 2. ベイジアンネットワーク D
 - 2.1 d分離性 🕟
 - 2.2 独立性の示す性質 🕟
 - 2.3 DAGと確率分布の 条件付き独立性の関係 ▶
- 3. マルコフネットワーク
 - 3.1 クリークポテンシャルとGibbs分布▶▶
 - 3.2 分離性とGibbs分布の関係 D

- 4. 確率分布とBN, MNの関係性
 - 4.1 確率分布に対するグラフの特徴づけ▶
 - 4.2 BNとMNの関係 D
- 5. ベイジアンネットワーク再訪
- 6. これからの展開について

付録:いくつかの定理の証明

参考文献

- 1. 「確率的グラフィカルモデル」共立出版 1章・2章 ▶
 - ◆ グラフィカルモデルに関連した分野の話題を概観できる
- 2. 「パターン認識と機械学習(下)」Springer Japan, 8章
 - ◆ 機械学習の一手法として説明している点が特徴的
- 3. Pearl, "Probabilistic Reasoning in Intelligent Systems" (1988) 3章
 - ◆ AI研究に必要な知識の一つとして扱っている
 - ◆ 現在では一部否定されている話も載っているので要注意
- 4. Koller & Friedman, "Probabilistic Graphical Models" (2009) 3章・4章
 - ◆ グラフィカルモデルに関する推定や学習を詳しく扱っている

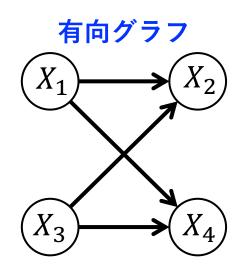


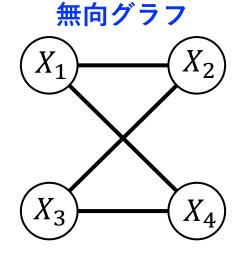
1. はじめに

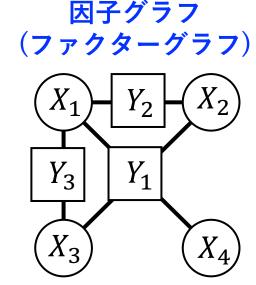
グラフィカルモデルとは

変数間の関係をグラフとして表したもの

◆4つの確率変数*X*₁, *X*₂, *X*₃, *X*₄に対するグラフィカルモデルの例







※ 今回の講義では因子グラフは扱いませんが、 Mezard & Montanari (2009)などを参照してください。

グラフィカルモデルを使う目的

- 1. 変数間の依存関係を視覚的に捉えられる
 - ・ 独立性、条件付き独立性
 - モデル(確率分布)の設計に役立つ
- 2. グラフ上での推論を行うことができる
 - 構造学習
 - 因果推論
- 3. グラフの構造を活かした近似計算ができる
 - 確率伝搬法など

この講義の流れと目標

• 1回目と2回目:グラフィカルモデルの基礎

• 3回目:グラフィカルモデルにおける変数消去

4回目:グラフィカルモデルにおけるアルゴリズム(確率伝搬法)

■ 条件付き確率の推定、構造学習、因果推論などの話題は扱いませんが、この講義を経て「確率的グラフィカルモデル」の後ろの章や "Probabilistic Graphical Models"の他の章を 自分で読めるようになっていることが目標

1.1 条件付き確率の復習

確率分布による条件付き独立性の表現

定義:独立性

- 確率変数X,Yの同時確率分布をp(X,Y)とする
- 周辺化分布を $p(X) = \sum_{Y} p(X,Y)$, $p(Y) = \sum_{X} p(X,Y)$ とする
- 「確率変数XとYが独立である」ということを $X_{\parallel \parallel}Y$ と表記する

確率変数の独立性は,次のように表現される

$$X \perp \!\!\! \perp \!\!\! \perp Y \iff p(X,Y) = p(X)p(Y)$$

※ <u>||</u>はDawid's notationと呼ばれますが powerpointの記号に入っていないので, '¥parallel'に下線をひいて表現しています.

定義:条件付き独立性

• 条件付き確率を次のように定義する

$$p(X|Y) = \frac{p(X,Y)}{p(Y)} = \frac{p(X,Y)}{\sum_{X} p(X,Y)}, \qquad p(Y|X) = \frac{p(X,Y)}{p(X)} = \frac{p(X,Y)}{\sum_{Y} p(X,Y)}$$

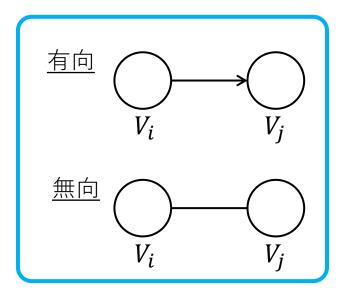
$$X \perp \!\!\! \perp Y | Z \Leftrightarrow p(X,Y|Z) = p(X|Z)p(Y|Z)$$
 $\forall z \text{ with } p(z) > 0$ $X \perp \!\!\! \perp Y | Z \Leftrightarrow p(X|Y,Z) = p(X|Z)$ $\forall (y,z) \text{ with } p(y,z) > 0$

• このStatementを $I(X,Y|Z)_p$ と表記する.

1.2 グラフィカルモデルとは

グラフィカルモデルとは

- グラフを $G = (\mathcal{V}, \mathcal{E})$ と表記する
 - ν: node(頂点)集合…確率変数を表す
 - \mathcal{E} : edge(辺)集合…確率変数の依存関係を表す
 - V_i と V_j の間にedgeが存在すれば E_{ij} と書くことにする
 - 有向edge: $E_{ij} \in \mathcal{E}$, $E_{ji} \notin \mathcal{E}$
 - 無向edge: $E_{ij} \in \mathcal{E}$, $E_{ji} \in \mathcal{E}$



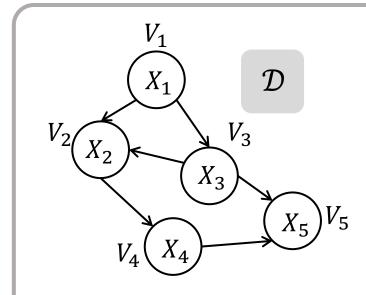
- 全てのedgeが有向edgeのグラフを有向グラフ(directed graph)と呼ぶ…有向グラフと確率分布のセットをベイジアンネットワーク(BN)モデルという
- 全てのedgeが無向edgeのグラフを無向グラフ(undirected graph)と呼ぶ …無向グラフと確率分布のセットを**マルコフネットワーク**(MN)モデルという

2. ベイジアンネットワーク

ベイジアンネットワークとは

N個の変数集合 $X = \{X_1, ..., X_N\}$ をもつベイジアンネットワークモデルは $(\mathcal{D}, p_{\mathcal{B}})$ で表現される

- ◆ D: ノード集合と有向エッジにより構成されるDAG
 - Bayesian network structureとよぶ
- ♦ $p_B(X; D, Θ)$: Underlying distribution
 - DAG Dにより指定されるルールで 条件付き確率の集合 Θ を掛け合わせたもの
 - ※ 今日の内容ではΘについてはほとんど言及しないので省略
- 全ての可能な確率分布を \mathcal{P} とすると $p_{\mathcal{B}} \subset \mathcal{P}$
 - ◆ BNは一部の確率分布しか表現できない



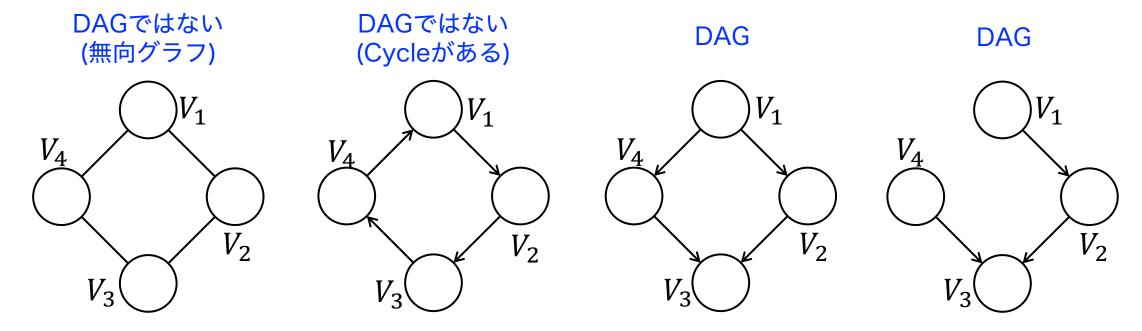
 $p_{\mathcal{B}}(\mathbf{X}; \mathcal{D}, \Theta) = p(\mathbf{X}_i | \mathbf{X}_{\pi(i)})$

π(i): iの親ノード集合(Σ)に依存する)

DAG

閉路のない有向グラフのことを

Directed Acyclic Graph (有向非巡回グラフ, DAG)とよぶ.



DAGはDirected Local Markov Independence と呼ばれる独立性を表現する

定義: Directed Local Markov Independence

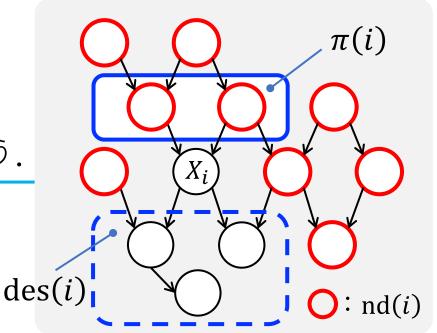
- ノード V_i から矢印を辿って到達できるノード全てを**子孫ノード**とよび、 $\operatorname{des}(i)$ と表記する.
- ノード V_i の非子孫ノードを $\operatorname{nd}(i) = V \setminus (i \cup \operatorname{des}(i))$ と定義する.

Bayesian network structure \mathcal{D} i, $i \in V$ $i \in V$

独立性の仮定 i_{n} nd(i)| $\pi(i)$ を表現している.

これをDirected Local Markov Independenceという.

◆ DAG \mathcal{D} において $i \underline{\parallel}$ nd $(i) | \pi(i)$ が表現されることを $I(i \underline{\parallel} \text{nd}(i) | \pi(i))_{\mathcal{D}}$ と表記する.



定義: Factorized form

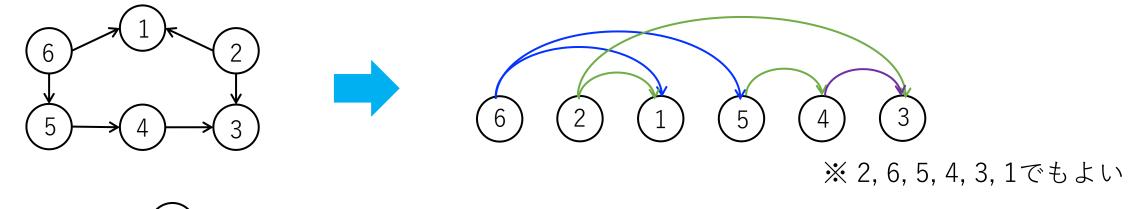
ベイジアンネットワークにおけるUnderlying distributionは 次のように表現される

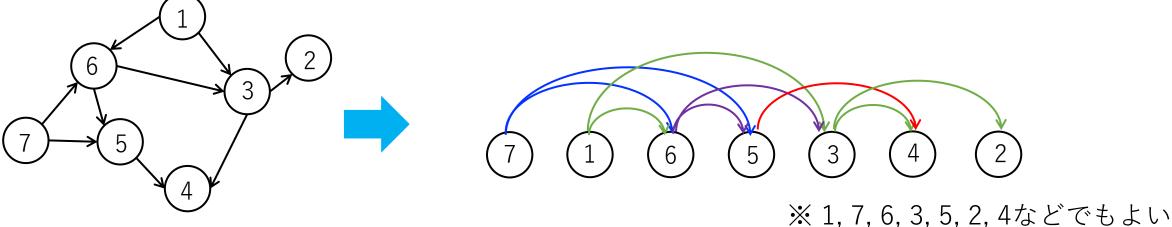
$$p_{\mathcal{B}}(\boldsymbol{X}; \mathcal{D}, \Theta) = \prod_{i=1}^{N} p(X_i | \boldsymbol{X}_{\pi(i)})$$

- 確率分布のChain ruleに
 Directed Local Markov Independenceを適用したものと解釈できる
- ※ ここでTopological Sortingを導入する

準備: Topological sorting

- DAGに対して定義されるノードの並べ方
 - + u,vの順に並んでいるとき、uは常にvより上流になければならない





定義: Factorized form

ベイジアンネットワークにおけるUnderlying distributionは 次のように表現される

$$p_{\mathcal{B}}(\mathbf{X}) = \prod_{i=1}^{N} p(X_i | \mathbf{X}_{\pi(i)})$$

- 確率分布のChain ruleに
 Directed Local Markov Independenceを適用したものと解釈できる
 - ◆ 変数がTopological sortingにより並んでいるとき, Chain ruleより

$$P(X) = p(X_N | X_1, ..., X_{N-1}) p(X_{N-1} | X_1, ..., X_{N-2}) p(X_1, ..., X_{N-2})$$

$$= \prod_{i=1}^{N} p(X_i | X_1, ..., X_{i-1})$$

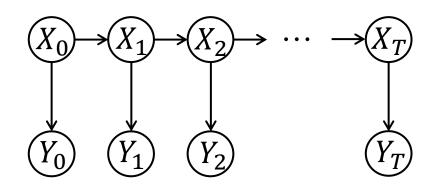
$$i \underline{\parallel} \operatorname{nd}(i) | \pi(i)$$

$$\pi(i) \subseteq \{X_1, ..., X_{i-1}\}$$

$$p_B = \prod_{i=1}^{N} p(X_i | X_{\pi(i)})$$

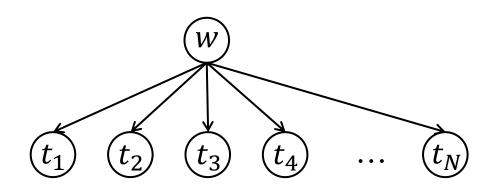
ベイジアンネットワークモデルの例

隠れマルコフモデル (Hidden Markov Model)



$$P(X,Y) = p(X_0)p(Y_0|X_0) \prod_{t=1}^{I} p(X_t|X_{t-1})p(Y_t|X_t)$$

ベイズ多項式回帰モデル



$$p(t, w) = \prod_{i=1}^{N} p(t_i|w)$$

d分離性

Local Markov Independence以外に、グラフから読み取れる独立性はあるか?

- d分離性: DAG 力において独立性を定義する
 - DAG \mathcal{D} のもとで,Local Markov Independenceに基づいて Factorizeされた確率分布 $p_{\mathcal{B}}$ が, d分離性により与えられる条件付き独立性を示すことを見ていく

2.1 d分離性

グラフの構造から条件付き独立性を読み取る

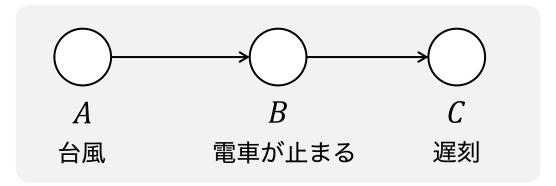
d分離(有向分離, d-separation)

- グラフ構造から条件付き独立性を定義するための概念
 - ◆ dは"directional"の略
- d分離は、有向グラフにおいて3つの結合の中で定義される
- (1) **逐次結合** (serial connections)
- (2) 分岐結合 (diverging connections)
- (3) **合流結合** (converging connections)

(1) 逐次結合

「ノードAとCは,Bがインスタンス化されたときd分離である」と言い,これを $I(A,C|B)_{\mathcal{D}}$ と表記する.

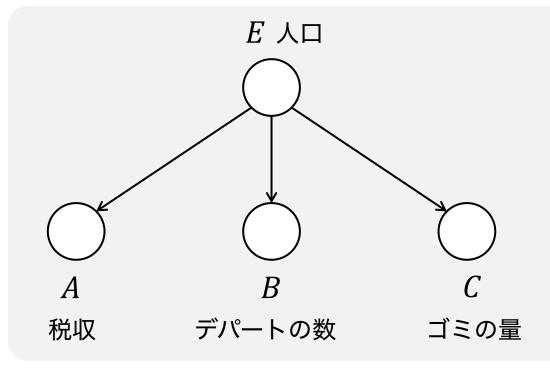
- ◆変数の状態がわかることを「インスタンス化された」という
 - 確率変数の実現値が得られた、ということと同じ
- ◆ノードBの状態がわかっているのであれば,ノードCの状態を知る上で ノードAの情報は必要ない



(2) 分岐結合

「ノードA,B,Cは,ノードEがインスタンス化されたとき d分離である」と言い,これを $I(A,B,C|E)_{\mathcal{D}}$ と表記する.

• Eが分かれば、A,B,Cをそれぞれ知る上で他の変数の情報は必要ない

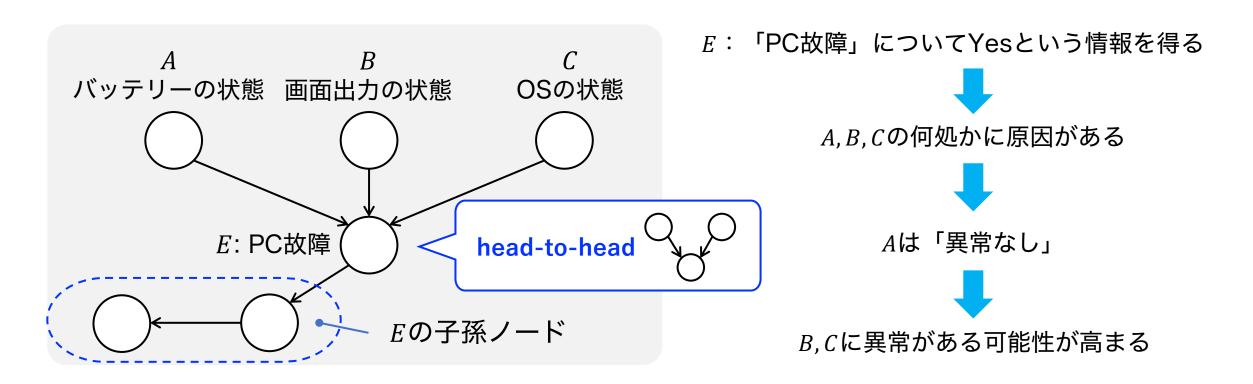


- ノードA,B,Cを ノードEの子ノードとよぶ※ 子ノード⊆子孫ノード
- ノードEはノードA,B,Cの親ノード

(3) 合流結合

「ノードA,B,Cは,ノードEまたはEの子孫ノードが インスタンス化されなければ,ノードEを介してd分離である」という.

• 合流結合, head-to-head nodeはDAGの特徴



d分離性まとめ

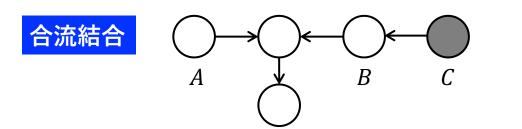
- A,B,CをDAG Dにおけるノードのdisjoint subsetとする
- DAG カ の有向Edgeを無向Edgeにしたグラフを**Skelton**と呼び*S*[カ]と表す

 $S[\mathcal{D}]$ 上でのA-B間の全経路が次の条件を満たすとき、CはAとBをd分離するといい, $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ と表記する.

(1) 経路上のhead-to-head以外のnodeがCに含まれる



(2) 経路上のhead-to-head nodeとその子孫ノードがCに含まれない



経路をブロックする

d分離の言い換え

次の条件が成立するとき、ある経路はブロックされているという

- (a) 経路上にhead-to-head nodeがなく, 経路上の変数がインスタンス化されている
- (b) 経路上にhead-to-head nodeがあり, そのnodeおよび子孫ノードがインスタンス化されていない
 - あるノードからあるノードへ情報が伝わらない、 という意味で「ブロック」と呼ぶ

補足:エビデンス

変数がインスタンス化されたときの値をエビデンスという

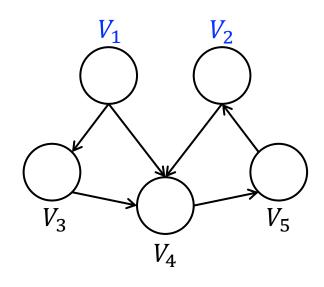
- 値がわかっている場合をハードエビデンス,値を取る確率がわかっている場合をソフトエビデンスと呼ぶ
 - ◆ d分離性の議論では、ハードエビデンスを考える
 - 経路をブロックするにはハードエビデンスが必要



d分離の例

● SkeltonにおけるV₁からV₂へ全ての経路を考える

- ◆ 経路:
 - V₁ → V₄ ← V₅: 合流結合
 - V₁ → V₃ → V₄ → V₅ → V₂: 逐次結合
- **♦** *V*₁と*V*₂がd分離である条件:
 - V_4 がインスタンス化されていない
 - $ightharpoonup I(V_1, V_2 | C)_D (C \subset V \setminus \{V_1, V_2\}, V_4 \notin C)$
 - V_3, V_5 のいずれかがインスタンス化されている
 - $\vdash I(V_1, V_2|V_3)_D, I(V_1, V_2|V_5)_D$



 $X \times A \setminus B$ は、集合Aから集合Bの要素を除いた要素の集合、という意味

d分離の例

● SkeltonにおけるV₁からV₂へ全ての経路を考える

◆ 経路:

•
$$V_1 \rightarrow V_3 \rightarrow V_7 \leftarrow V_4 \rightarrow V_8 \leftarrow V_6 \leftarrow V_2$$

•
$$V_1 \rightarrow V_3 \rightarrow V_7 \leftarrow V_4 \leftarrow V_5 \rightarrow V_6 \leftarrow V_2$$

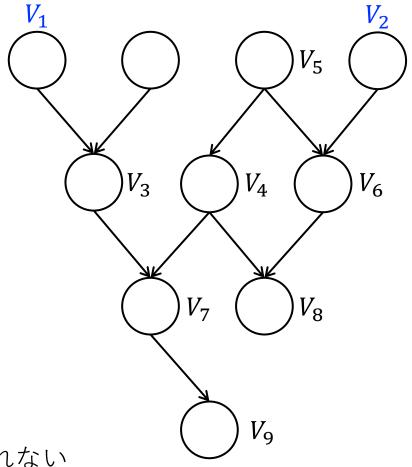
- **♦** *V*₁と*V*₂がd分離である条件:
 - V_7 , V_9 がインスタンス化されない
 - $ightharpoonup I(V_1, V_2 | C) \ C \subset V, \{V_7, V_9\} \notin C$

または

- V4がインスタンス化される
 - $> I(V_1, V_2 | V_4)_D$

または

- V_2 がインスタンス化され, V_7 がインスタンス化されない
 - $\succ I(V_1, V_2 | C) \ C \subset V, V_2 \in C, V_7 \notin C$



定義: Directed Global Markov Independence

DAG \mathcal{D} において、disjointなノードのsubset A, B, Cがあったとする.

A,BがCによりd分離されるとき、

Bayesian network structure \mathcal{D} i, $i \in V$ $i \in V$

独立性の仮定*A_||_B|C*を表現している.

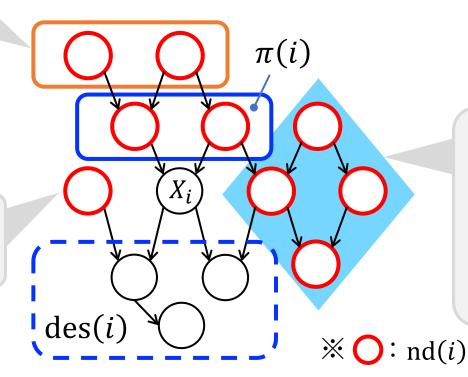
この独立性をDirected Global Markov Independenceという.

Directed Global / Directed Local Independence

- Directed Local IndependenceはDirected Global Independenceの一例
 - $\operatorname{nd}(i) = V \setminus (i \cup \operatorname{des}(i))$ について $i \underline{\hspace{0.1cm} \hspace{0.1cm} \hspace{0.1cm}} \operatorname{nd}(i) | \pi(i)$ という性質は d分離性から示せる

非親祖先ノードと X_i の間の経路は親ノード $\pi(i)$ によりブロックされる(逐次結合)

 X_i と繋がってないnd(i)は ブロックされている



親ノードの下流にある 非子孫ノードと X_i の間の経路は 親ノードにより ブロックされる (分岐結合)

ここまでのまとめ

- \bullet ベイジアンネットワークモデルは $\{D, p_B\}$ により与えられる
 - D : DAG
 - $p_{\mathcal{B}}: \mathcal{D}\mathcal{O}$ underlying distribution
 - DAGのLocal Markov Independenceに基づいてFactorizeされる
- その他の独立性として、d分離性に基づく Global Markov Independenceを導入した.
- ! グラフから読み取る条件付き独立性と 確率分布の条件付き独立性の関連は非自明 → これから議論していきます

2.2 独立性の示す性質 Semi-graphoid, Grapoid

独立性のまとめ

- DAGから読み取る独立性:d分離性
 - ◆ CがAとBをd分離しているとき、C所与のもとAとBが独立とする: $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$
 - **◆** DAG **力**が仮定する条件付き独立性の集合を**∫**(**力**)と表記する
 - $\mathcal{I}(\mathcal{D}) = \{I(A, B|C)_{\mathcal{D}}|C$ はAとBをd分離する}
- 確率分布の条件付き独立性
 - igstar C所与のもとAとBが独立なことを $I(A,B|C)_p$ と表記
 - ◆ 確率分布の条件付き独立性の集合をJ(p)とおく。
 - $\mathcal{I}(p) = \left\{ I(A, B|C)_p | p(A, B|C) = p(A|C)p(B|C) \right\}$

 $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ と $I(A,B|C)_{p}$ の満たす性質は異なる

Semi-graphoid/Graphoid

条件付き独立性に対する5つの性質

- a. Symmetry : $I(A, B|C) \Leftrightarrow I(B, A|C)$
- **b.** Decomposition : $I(A, B \cup D|C) \Rightarrow I(A, B|C)$ and I(A, D|C)
- c. Weak Union : $I(A, B \cup D | C) \Rightarrow I(A, B | C \cup D)$
- **d.** Contraction : I(A, B|C) and $I(A, D|C \cup B) \Rightarrow I(A, B \cup D|C)$
- e. Intersection : $I(A, B \cup D|C)$ and $I(A, B \cup C|D) \Rightarrow I(A, B \cup D|C)$
- a~dを満たす独立性のモデルを**Semi-graphoid**とよぶ
- a~eを満たす独立性のモデルを**Graphoid**とよぶ

[Pearl & Paz (1986)]

Graphical interpretation

a. Symmetry

A C B

 $\Rightarrow \mid B \mid C \mid A$

※ は"conditioned"を 意味する

b. Decomposition

 $A \mid C \mid \frac{B}{D}$

 \Rightarrow

 $A \quad C \stackrel{B}{\longrightarrow}$

& A C - D

c. Weak Union

 $A \quad C \quad B \quad D$

 \Rightarrow

 $\left(\begin{array}{c|c}A&C&B\\\end{array}\right)$

d. Contraction

 $A \quad C \quad B \quad D$

&

 $A \quad C \stackrel{B}{\longrightarrow}$

 \Rightarrow

 $A \mid C \mid \frac{B}{D}$

e. Intersection

 $A \quad C \quad B \quad D$

&

X

 $A \mid C \mid$

 \Rightarrow

 $A \mid C \stackrel{B}{-} I$

Graph-induced graphoids

- DAG \mathcal{D} においてd分離性から定義された独立性を $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ とする.
- $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ はGraphoid axiomとComposition propertyを満たすので「Compositional Graphoid」とも呼ばれる

f. Composition : I(A, B|C) and $I(A, D|C) \Rightarrow I(A, B \cup D|C)$

- Decompositionと合わせると $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ and $I(A,D|C)_{\mathcal{D}} \Leftrightarrow I(A,B\cup D|C)_{\mathcal{D}}$
- これは次の表現と等価: $I(A,B|C)_{\mathcal{D}} \Leftrightarrow I(a,b|C)_{\mathcal{D}} \ \forall a \in A,b \in B$

※ あとで導入する 無向グラフにおける独立性も同じ性質をみたす.

Probabilistic graphoids

• 確率分布による条件付き独立性を $I(A,B|C)_p$ と表記する.

$$I(A,B|C)_p \Leftrightarrow p(A,B|C) = p(A|C)p(B|C)$$

• 常にsemi-graphoidであり、strictly positive (p(X) > 0)のときは graphoidである.(証明は付録 \triangleright)

- 一般にはComposition propertyを満たさない
 - ◆ Composition propertyを満たす例として多変量ガウス分布が知られる(付録Ⅳ)

その他の独立性の例:Geometric Orthogonality

ユークリッド空間あるいはヒルベルト空間における

ベクトルL,M,Nに関する独立性

$$I(L, M|N)_O \Leftrightarrow (L \ominus N) \perp (M \ominus N)$$

- $ZZ \subset L \ominus N = L \cap N^{\perp}$
- $I(L,M|N)_0$ のとき、LとMは"meet orthogonally in N" という。
- Semigraphoidである
- Intersection propertyは成立しない
- Composition propertyは満たす

補足:完備な公理系による条件付き独立性の表現への試み

I(A,B|C)に対する公理系の**完備性**(Completeness)とは: 公理に従えば、全ての可能な条件付き独立性を記述できること

[Pearl (1986)]

• Semi-graphoid/Graphoid axiomsにより全ての確率分布の条件付き独立性を表現できる

[Gelger (1987)]

• $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ に対する完備な公理系が存在しないことを証明

[Studeny (1989)]: Pearl(1986)の否定

• Graphoid/Semi-graphoidで表現できない $I(A,B|C)_p$ の性質を発見

[Studeny (1992)]

• $I(A,B|C)_p$ に対する完備な公理系が存在しないことを証明

現在では、 公理系としてではなく、 $I(A,B|C)_{\mathcal{D}},I(A,B|C)_{p}$ が 満たす便利な性質として (a)-(e)が用いられている

2.3 DAGと確率分布の条件付き独立性の関係 $J(\mathcal{D}) \subseteq J(p_B)$ の証明

Factorized form再掲: DF

● 一般の同時確率分布で成立するChain rule

$$P(X) = p(X_N | X_1, ..., X_{N-1}) p(X_1, ..., X_{N-1})$$

$$= p(X_N | X_1, ..., X_{N-1}) p(X_{N-1} | X_1, ..., X_{N-2}) p(X_1, ..., X_{N-2})$$

$$= \prod_{i=1}^{N} p(X_i | X_1, ..., X_{i-1})$$

● ベイジアンネットワークモデル

$$p_{\mathcal{B}}(\boldsymbol{X}) = \prod_{i=1}^{N} p(X_i | \boldsymbol{X}_{\pi(i)})$$

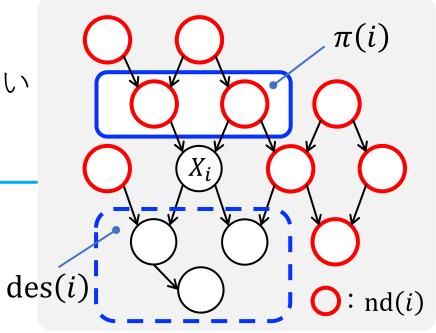
確率分布pが,DAG Dに規定される Local Markov Independenceのもと Factorized formで表現されることを DFと表記する.

定義: Directed Local Markov Property DL

- ノード V_i から矢印を辿って到達できるノード全てを子孫ノードとよび、des(i)と表記する.
- ノード V_i の非子孫ノードを $\operatorname{nd}(i) = V \setminus (i \cup \operatorname{des}(i))$ と定義する.

確率分布pが i_{\perp} Ind(i)| $\pi(i)$ | $\forall i \in V$ を満たすとき,pはDirected local Markov propertyを満たすといいDILと表記する.

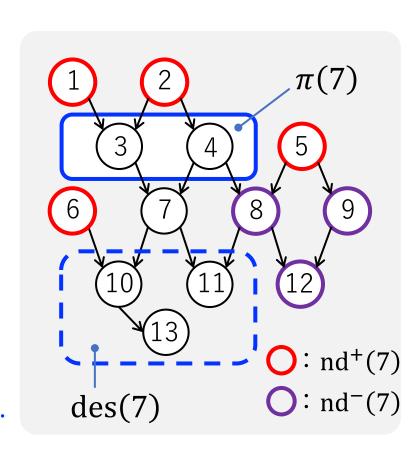
◆ 確率分布がi<u></u>_nd(i)| $\pi(i)$ を満たすことを $I(i, nd(i)|\pi(i))_p$ と表記する.



DF \rightarrow DLは (今の段階では) 言えない

- Topological sortingにより確率変数を並べる: $\operatorname{des}(i) \not\subset \{X_1, ..., X_{i-1}\}$
- 変数の集合を定義する
 - \bigstar $\operatorname{nd}^+(i) = \operatorname{nd}(i) \cap \{X_1, ..., X_{i-1}\} \setminus \pi(i)$ … non-descendantのうち $\pi(i)$ を除いて 上流 $(j < i, j \in V)$ にあるもの
 - \star $\operatorname{nd}^-(i) = \operatorname{nd}(i) \setminus \operatorname{nd}^+(i) \cup \pi(i)$ … non-descendantのうち下流にあるもの
 - $\sharp \supset \tau \{X_1, ..., X_{i-1}\} = \mathrm{nd}^+(i) \cup \pi(i)$
- DFを適用すると $p(X_i|X_1,...,X_{i-1}) = p(X_i|X_{\pi(i)}),$ つまり $I(X_i, \{X_1,...,X_{i-1}\} \setminus X_{\pi(i)}|X_{\pi(i)})_p = I(X_i, X_{\mathrm{nd}^+(i)}|X_{\pi(i)})$

示したいのは $I(X_i, X_{\operatorname{nd}(i)\setminus \pi(i)}|X_{\pi(i)})$ なので、これだけでは不十分.



定理: DL ⇒ DF

DAG \mathcal{D} において確率分布pが $\forall \alpha \in V$ について $I(X_{\alpha}, X_{\operatorname{nd}(\alpha)} | X_{\pi(\alpha)})_p$ であるとき、pは \mathcal{D} が規定する親ノードに関する条件付き確率により因子分解される.

- ▶ 証明の概要
- k(< N)個のノード \mathcal{V}_k からなるサブグラフ $\mathcal{D}_{\mathcal{V}_k}$ でDFが成立しているとする.
 - ◆ k = 1はあきらかに成立する
- DLが成立しているとき、 $\mathcal{D}_{\mathcal{V}_{k+1}}$ でもDFが成立することを示す.
- ◆ 証明 ◆
- $\mathcal{D}_{\mathcal{V}_k}$ でDFが成立しているとき, $\mathcal{D}_{\mathcal{V}_{k+1}}$ での同時確率は次のように与えられる $p(X_1,X_2,...,X_k,X_{k+1}) = \prod_{i=1}^k p\big(X_i|\boldsymbol{X}_{\pi(i)}\big)p(X_{k+1}|X_1,X_2,...,X_k)$

Decomposition Propertyを用いる

• DL: $I(X_{\alpha}, X_{\mathrm{nd}(\alpha) \setminus \pi(\alpha)} | X_{\pi(\alpha)})_p \Rightarrow I(X_{\alpha}, X_{\mathrm{nd}^+(\alpha)} | X_{\pi(\alpha)})_p$ and $I(X_{\alpha}, X_{\mathrm{nd}^-(\alpha)} | X_{\pi(\alpha)})_p$ なので $p(X_{k+1} | X_1, X_2, ..., X_k) = p(X_{k+1} | X_{\pi(k+1)})$ となり, $\mathcal{D}_{\mathcal{V}_k+1}$ でもDFが成立する.

定義:DG

確率分布pが、DAGDのもと

d分離性から定義される条件付き独立性を満たす性質を

Global Markov Propertyと呼び, DGと表記する.

 $\mathbb{DG}: I(A, B|C)_{\mathcal{D}} \Rightarrow I(A, B|C)_{\mathcal{D}}$

定理: DF → DG

確率分布 p_B がDAG Dにおいてfactorizedされているとき,CがAとBをd-分離するdisjointなノード集合A,B,Cについて p_B は $X_A \perp X_B \mid X_C$ を満たす.

- ▶ 証明の概要 (詳細は付録)
 - 帰納法を用いる:その際にTopological sortingを行う
 - \mathcal{D} から末端ノード ω を取り除いたDAG $\mathcal{D}_{\setminus \omega}$ において, $I(A',B'|C')_{\mathcal{D}_{\setminus \omega}} \Rightarrow I(X_{A'},X_{B'}|X_{C'})_p$ が成立しているとする
 - $\mathcal{D}_{\backslash \omega}$ のノード数が1の場合は自明にDF \Rightarrow DGが成立

Contraction Propertyと Weak Union Propertyを用いる

- ω に対するDFと $I(A',B'|C')_{\mathcal{D}\setminus\omega}$ $\Rightarrow I(X_{A'},X_{B'}|X_{C'})_p$ から, $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ $\Rightarrow I(X_A,X_B|X_C)_p$ を示す.
 - つまりノード数k-1で $\mathbb{DF} \to \mathbb{DG}$ が成立していればkでも成立する

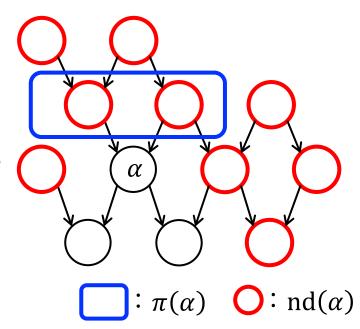
定理: DG ⇒ DL

ある確率分布pがDAG Dにおいて

d分離性から示される条件付き独立性を満たすとき,

pは $\forall \alpha \in V$ について $\alpha \perp \!\!\! \perp \operatorname{nd}(\alpha) | \pi(\alpha)$ を満たす.

- ▶ 証明の概要 (詳細)
 - あるノード α に注目し、DAG \mathcal{D} のSkelton $S[\mathcal{D}]$ において、 α から非子孫ノード $nd(\alpha)$ への可能な経路を考える
 - 確率分布pがd分離性から示される条件付き独立性を満たすとき、親ノード $\pi(\alpha)$ により条件づけられると α から $\mathrm{nd}(\alpha)$ への可能な経路はすべてブロックされることを示す (つまり $\mathbb{DL}: \alpha \underline{\parallel} \mathrm{nd}(\alpha) | \pi(\alpha)$ が成立)



ここまでのまとめ

- DF \Rightarrow DG \Rightarrow DL \Rightarrow DFが示された. よってDF \Leftrightarrow DG \Leftrightarrow DL
 - ◆ Factorizeされた確率分布はd分離性から示される条件付き独立性を満たす.
 - ◆ 確率分布がd分離性から示される条件付き独立性を満たすのなら, Factorized formで表現できる
 - - ※ $I(A,B|C)_{\mathcal{D}} \in \mathcal{I}(\mathcal{D}) \Rightarrow I(A,B|C)_{p_{\mathcal{B}}} \in \mathcal{I}(p_{\mathcal{B}})$ の意味. あとで登場するI-mapという概念と対応する.
- 証明において用いた仮定:Symmetry, Decomposition, Weak Union, Contraction
 - ◆ 確率分布の独立性に限らず、Semi-graphoidな独立性であれば同じ結論
- DG ⇒ DFの直接の証明も可能

定理: DG ⇒ DF

DAG Dにおけるd分離性から与えられる条件付き独立性を

確率分布 p_B が満たすとき,確率分布 p_B はFactorizeされる.

- ▶ 証明の概要
 - 証明のためには、いくつかの概念が必要
 - **◆** 無向グラフにおける**Markov Property**
 - ◆ Ancestral set
 - ◆ Moral graph

無向グラフにおける条件付き独立性や、BNとMNの対応関係から説明します.

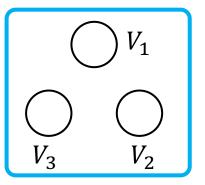
→ この資料の最後でDG ⇒ DFの証明を扱います. (詳しくは「5. ベイジアンネットワーク再訪」**D**)

DF ⇔ DGを認めると

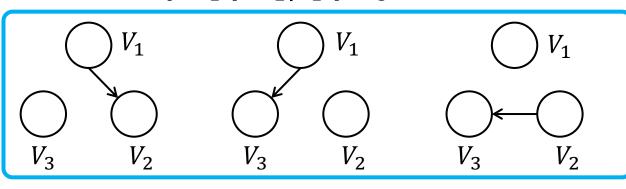
- ●条件付き独立性を仮定したChain ruleから、対応するDAGを得ることが可能
 - + 一般のChain rule: $P(X_1, X_2, X_3) = P(X_1)P(X_2|X_1)P(X_3|X_1, X_2)$
- さまざまなConditional independenceを仮定
 - (1) $p(X_1)p(X_2)p(X_3)$
 - (2) $p(X_1)p(X_2|X_1)p(X_3)$, $p(X_1)p(X_2)p(X_3|X_1)$, $p(X_1)p(X_2)p(X_3|X_2)$
 - (3) $p(X_1)p(X_2)p(X_3|X_1,X_2)$
 - (4) $p(X_1)p(X_2|X_1)p(X_3|X_2)$
 - (5) $p(X_1)p(X_2|X_1)p(X_3|X_1)$
 - (6) $p(X_1)p(X_2|X_1)p(X_3|X_1,X_2)$

DAGによる条件付き独立性の表現

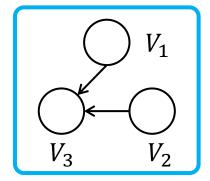
(1) $p(X_1)p(X_2)p(X_3)$



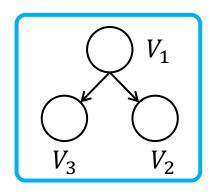
 $(2)p(X_1)p(X_2|X_1)p(X_3)$ など



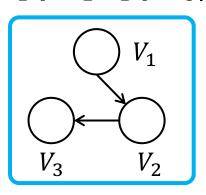
 $(3)p(X_1)p(X_2)p(X_3|X_1,X_2)$



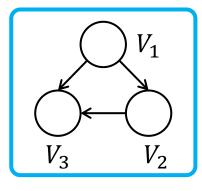
(4) $p(X_1)p(X_2|X_1)p(X_3|X_1)$



(5) $p(X_1)p(X_2|X_1)p(X_3|X_2)$

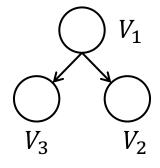


(6) $p(X_1)p(X_2|X_1)p(X_3|X_1,X_2)$

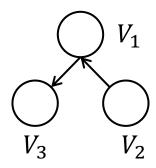


逐次結合と分岐結合の等価性

 $p(X_1)p(X_2|X_1)p(X_3|X_1)$



 $p(X_2)p(X_1|X_2)p(X_3|X_1)$



同時分布で表現すると

(
$$\pm$$
) $P(X_1)P(X_2|X_1)P(X_3|X_1) = \frac{P(X_1,X_2)P(X_1,X_3)}{P(X_1)}$

(右)
$$P(X_2)P(X_1|X_2)P(X_3|X_1) = \frac{P(X_1,X_2)P(X_1,X_3)}{P(X_1)}$$

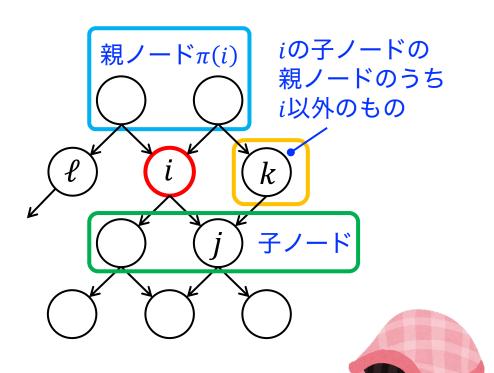
同じ分布を表現している.

これを**I-equivalence**という

Markov blanket

ノード V_i の親ノード,子ノードと,その子ノードの

ノード V_i 以外の親ノードの集合をMarkov blanketと呼び $V_{M_{\mathcal{D}}(i)}$ と表記する.

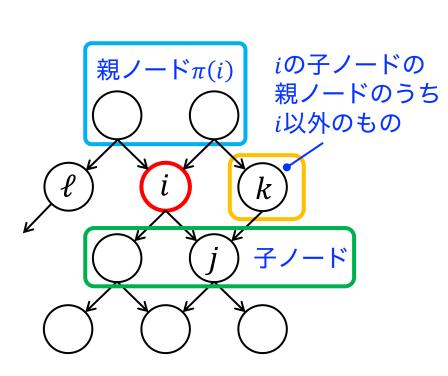


- $I(i, V \setminus M_{\mathcal{D}}(i)|M_{\mathcal{D}}(i))_{\mathcal{D}}$ τ δ
 - * iの親ノードπ(i)がインスタンス化されるとπ(i)の子孫ノード(たとえば ℓ)とiは独立.またさらに先の祖先ノードとも独立.
 - ightharpoonup 子ノード<math>jがインスタンス化されるとiとkは依存. ただしjから先についてはブロックされる

おふとんにd分離されています

Markov blanket (条件付き確率からの説明)

• ベイジアンネットワークのunderlying distributionについて, $X_{\setminus i}$ で条件づけられた X_i の周辺化分布を考える



$$p_{\mathcal{B}}(\mathbf{X}) = \prod_{j=1}^{N} p(X_j | \mathbf{X}_{\pi(j)})$$

$$p_{\mathcal{B}}(X_{i}|\mathbf{X}_{\setminus i}) \equiv \frac{\prod_{j=1}^{N} p(X_{j}|\mathbf{X}_{\pi(j)})}{\int \prod_{j=1}^{N} p(X_{j}|\mathbf{X}_{\pi(j)}) d\mathbf{X}_{i}}$$

$$= \frac{p(X_{i}|\mathbf{X}_{\pi(i)}) \prod_{j\in\gamma(i)}^{N} p(X_{j}|\mathbf{X}_{\pi(j)}) \prod_{j\notin\gamma(i)}^{N} p(X_{j}|\mathbf{X}_{\pi(j)})}{\int p(X_{i}|\mathbf{X}_{\pi(i)}) \prod_{j\in\gamma(i)}^{N} p(X_{j}|\mathbf{X}_{\pi(j)}) d\mathbf{X}_{i} \prod_{j\notin\gamma(i)}^{N} p(X_{j}|\mathbf{X}_{\pi(j)})}$$
※ $\gamma(i)$: $i \in \mathcal{F} \mathcal{I} - \mathbb{F}$ 集合

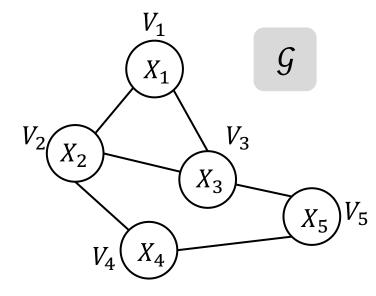
Markov blanket nodeの変数のみに依存する

3. マルコフネットワーク

マルコフネットワークとは

N個の変数集合 $X = \{X_1, ..., X_N\}$ をもつマルコフネットワークモデルは $(\mathcal{G}, p_{\mathcal{M}})$ で表現される

- ◆ *G*: ノード集合により構成される無向グラフ
 - Markov network structureとよぶ
- $ightharpoonup p_{\mathcal{M}}$: Underlying distribution
 - gにより指定されるルールで ファクター ϕ を掛け合わせたもの
- ullet全ての可能な確率分布をPとすると $p_{\mathcal{M}} \subset P$
 - ◆ MNは一部の確率分布しか表現できない



$$p_{\mathcal{M}}(\mathbf{X}) = \frac{1}{Z} \prod_{a} \phi_{a}$$

• *Z*:分配関数(規格化定数)

定義: Global Markov Independence

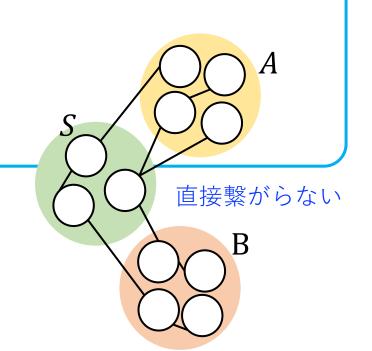
無向グラフGにおいて、disjointなノードのsubsetA,B,Cがあったとする.

A, B内のノード間の全ての経路がCの少なくとも1つのノードを含むとき、

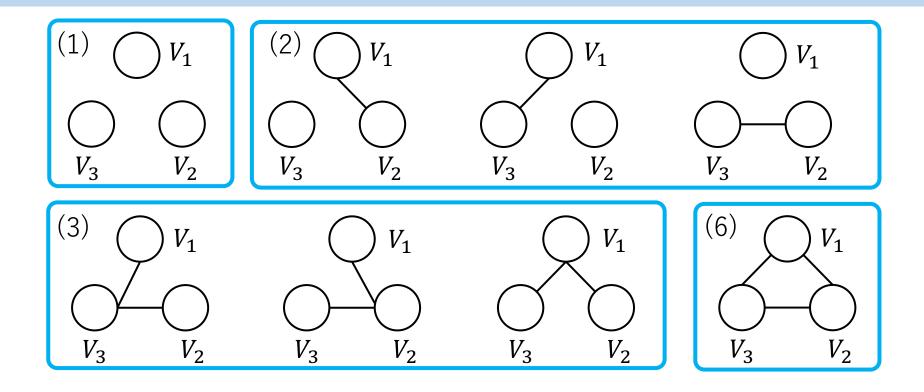
Markov network structure $glid, i \in V$ について

この独立性をGlobal Markov Independenceという.

◆ 無向グラフGにおいて $A_{\parallel B}$ |Cが表現されることを $I(A,B|C)_G$ と表記する.



N = 3 \bigcirc \bigcirc \bigcirc



- $(1) X_1 \perp\!\!\!\perp X_2, X_1 \perp\!\!\!\perp X_3, X_2 \perp\!\!\!\perp X_3, X_1 \perp\!\!\!\perp \{X_2, X_3\}, X_2 \perp\!\!\!\perp \{X_3, X_1\}, X_3 \perp\!\!\!\perp \{X_1, X_2\}$
- (3の左端)*X*₁ **1** *X*₂ *X*₃
- (6) 独立でない

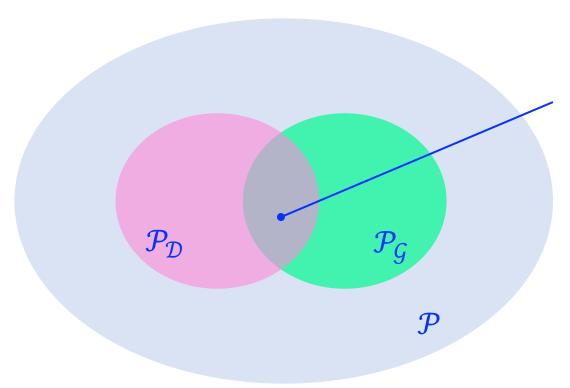
合流結合と分岐結合が区別できないため $X_1 \perp \!\!\! \perp X_2 \mid X_3 \mid X_3 \mid X_4 \mid X_5 \mid X_6 \mid X_6 \mid X_6 \mid X_7 \mid X_8 \mid X_$

$I(A,B|C)_{\mathcal{G}}$ の性質

- Graphoidである

g. Strong union : $I(A, B|C) \Rightarrow I(A, B|C \cup D)$ $A \quad C \quad \Rightarrow \quad A \quad C \quad B$ h. Transitivity : $I(A, B|C) \Rightarrow I(A, \gamma|C)$ or $I(\gamma, B|C)$, $\gamma \notin (A \cup B \cup C)$

BNとMNの比較



コーダルグラフにより 表現される確率分布 (詳細は後ほど)

• *ア*: 全ての可能な確率分布の条件付き独立性

• \mathcal{P}_D : BNによって表現可能な条件付き独立性

• $\mathcal{P}_{\mathcal{G}}$: MNによって表現可能な条件付き独立性

3.1 クリークポテンシャルとGibbs分布マルコフネットワークにおけるUnderlying distribution

Factorization Property: **F** (completenessによる定義)

確率分布pが次のように表現されるとき、

無向グラフGにおいてpはfactorizeされているという.

$$p(X) = \frac{1}{Z} \prod_{a:a \text{ is complete}} \phi_a(X_a)$$

このような分布はGibbs分布ともよばれる.

ここで
$$Z = \sum_{X \text{ a:a is complete}} \phi_a(X_a)$$
 は**分配関数**(規格化定数)である.

また関数 $\phi_a(X_a)$ をファクターとよぶ.

※ ベイジアンネットワークでは、条件付き確率により同時分布をFactorizeしているため、 規格化定数が必要ない.

Complete graph

ノード集合が全てエッジで繋がっているとき,

完全グラフ(complete graph)であるという

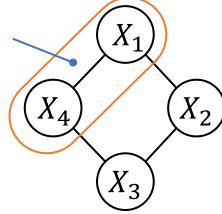
→ Complete :

$${X_1, X_2}, {X_2, X_3}, {X_3, X_4}, {X_4, X_1}$$

◆ Completeでない:

$$\{X_1, X_2, X_3\}, \{X_1, X_2, X_4\}, \{X_1, X_3, X_4\}, \{X_2, X_3, X_4\}, \{X_1, X_2, X_3, X_4\}$$

Completeな例



→ Complete :

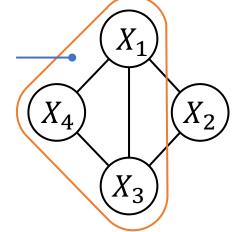
$$\{X_1, X_2\}, \{X_2, X_3\}, \{X_3, X_4\}, \{X_4, X_1\}$$

 $\{X_1, X_2, X_3\}, \{X_1, X_3, X_4\}$

◆ Completeでない:

$$\{X_1, X_2, X_3, X_4\}$$

Completeな例



具体例

- Completeなノード集合は $\{X_A, X_B\}, \{X_B, X_C\}, \{X_C, X_D\}, \{X_D, X_A\}$
 - Xは±1の値をとる
- ファクター集合は $\Phi = \{\phi_1(X_A, X_B), \phi_2(X_B, X_C), \phi_3(X_C, X_D), \phi_4(X_D, X_A)\}$
 - 次の関数を仮定する: $\phi_i(a,b) = \exp(J_iab)$
- 確率分布

$$p_{\mathcal{M}}(X_A,X_B,X_C,X_D) \propto \exp(J_1X_AX_B + J_2X_BX_C + J_3X_CX_D + J_4X_DX_A)$$

● 分配関数

$$Z = \sum_{X_A} \sum_{X_B} \sum_{X_C} \sum_{X_D} \exp(J_1 X_A X_B + J_2 X_B X_C + J_3 X_C X_D + J_4 X_D X_A)$$

$$= 4 \sum_{X_B} \sum_{X_D} \cosh(J_1 X_B + J_4 X_D) \cosh(J_2 X_B + J_3 X_D)$$

$$= 4 \{\cosh(J_1) \cosh(J_4) \cosh(J_2) \cosh(J_3) + \sinh(J_1) \sinh(J_4) \sinh(J_2) \sinh(J_3) \}$$

Factorization Property: F (Cliqueによる定義)

無向グラフGにおいてpはfactorizeされているという.

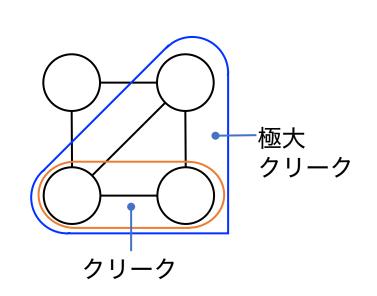
$$p(X) = \frac{1}{Z} \prod_{\gamma \in C} \psi_{\gamma}(C_{\gamma})$$

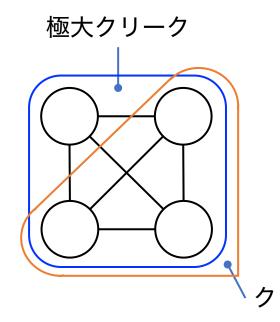
Cは極大クリークの集合で、 C_{γ} は γ 番目のクリークに属す変数の集合である。また関数 $\psi_{\gamma}(X_{\gamma})$ はクリークポテンシャルとよばれる。

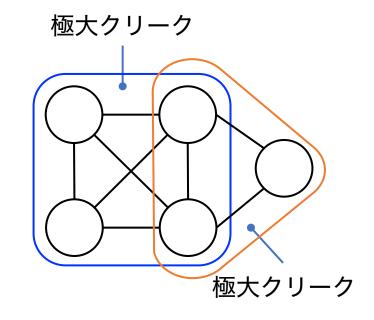
分配関数は次のように与えられる. $Z = \sum_{X} \prod_{\gamma \in C} \psi_{\gamma}(X_{\gamma})$

クリーク

- グラフgの部分グラフが完全グラフであるとき、 その部分グラフを**クリーク**と呼ぶ
- クリークを部分グラフとして含む他のクリークが存在しないとき、 そのクリークを極大クリークと呼ぶ





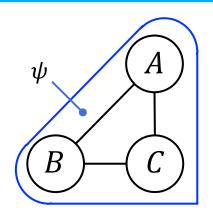


ファクター→クリークポテンシャル

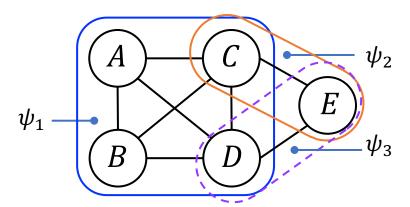
ファクター ϕ に含まれる変数集合をスコープとよび、 $Scope[\phi]$ と表記する.

ファクター集合Φのもと,クリークポテンシャルは次のように与えられる

$$\psi_{\gamma}(\mathbf{C}_{\gamma}) = \prod_{\phi \in \Phi: \text{Scope}[\phi] \subseteq \mathbf{C}_{\gamma}} \phi$$



 $\Phi = \{\phi(A, B), \phi(B, C), \phi(C, A)\}$ $\psi(A, B, C) = \phi(A, B)\phi(B, C)\phi(C, A)$



 $\Phi = \{\phi(A, B, C), \phi(B, C), \phi(C, D), \phi(C, E), \phi(E, D)\}$ $\psi_1 = \phi(A, B, C)\phi(B, C)\phi(B, D)$ $\psi_2 = \phi(C, E), \qquad \psi_3 = \phi(E, D)$

具体例:Completeグラフによる表現

- Completeなノード集合は $\{X_A, X_B\}, \{X_A, X_C\}, \{X_B, X_C\}, \{X_C, X_D\}, \{X_D, X_A\}$
 - Xは±1の値をとる
- ファクター集合: $\Phi = \{\phi_1(X_A, X_B), \phi_2(X_B, X_C), \phi_3(X_C, X_D), \phi_4(X_D, X_A), \phi_5(X_A, X_C)\}$
 - 次の関数を仮定する: $\phi_i(a,b) = \exp(J_i ab)$
- 確率分布

$$p_{\mathcal{M}}(X_A, X_B, X_C, X_D) \propto \exp(J_1 X_A X_B + J_2 X_B X_C + J_3 X_C X_D + J_4 X_D X_A + J_5 X_A X_C)$$

● 分配関数

$$Z = \sum_{X_A} \sum_{X_B} \sum_{X_C} \sum_{X_D} \exp(J_1 X_A X_B + J_2 X_B X_C + J_3 X_C X_D + J_4 X_D X_A + J_5 X_A X_C)$$

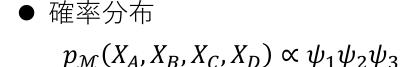
$$= 4 \sum_{X_A} \sum_{X_C} \{\cosh(J_1) \cosh(J_2) + X_A X_C \sinh(J_1) \sinh(J_2)\}$$

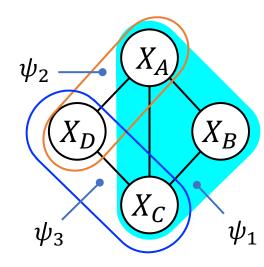
$$\times \{\cosh(J_3) \cosh(J_4) + X_A X_C \sinh(J_3) \sinh(J_4)\} \{\cosh(J_5) + X_A X_C \sinh(J_5)\}$$

$$= \cdots \quad (\mathbb{R})$$

具体例:クリークによる表現

- $\mathcal{D} \cup \mathcal{D} \sqcup \mathcal{C}_1 = \{X_A, X_B, X_C\}, \mathcal{C}_2 = \{X_A, X_C, X_D\}$
 - Xは±1の値をとる
- ファクター集合: $\Phi = \{\phi_1(X_A, X_B), \phi_2(X_B, X_C), \phi_3(X_C, X_D), \phi_4(X_D, X_A), \phi_5(X_A, X_C)\}$
 - 次の関数を仮定する: $\phi_i(a,b) = \exp(J_i ab)$
 - クリークポテンシャル:
 - $+ \psi_1 = \phi_1(X_A, X_B)\phi_2(X_B, X_C)\phi_5(X_A, X_C)$
 - $\star \psi_2 = \phi_4(X_D, X_A)$





3.2 分離性とGibbs分布の関係

無向グラフにおける独立性と $p_{\mathcal{M}}$ の独立性

無向グラフgから規定される条件付き独立性: $I(A,B|S)_g$

Disjointなノード集合A,B,Sについて、SがA,Bを分離するとき条件付き独立



 $I(A,B|S)_{\mathcal{G}}$ と $I(A,B|S)_{p_{\mathcal{M}}}$ の関係を議論する.

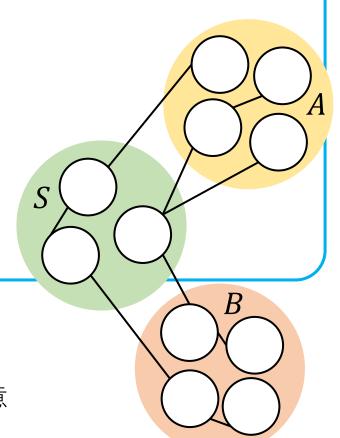
無向グラフgのUnderlying distribution $p_{\mathcal{M}}$

クリークポテンシャルによりFactorizeされる (Gibbs分布)

定義: Global Markov Property G

グラフGにおけるdisjointなノード集合A,B,SについてSがAとBを分離しているとする.

確率分布pにおいて $X_A \perp \!\!\! \perp X_B | X_S$ が成立するときpはGlobal Markov Propertyを満たすという.



定理: F → G

確率分布pが無向グラフGにおいて

Factorized formで表現されるとき,

確率分布pはGlobal Markov Propertyを満たす.

- ▶ 証明の概要 (詳細は)
 - $A \ge B$ がSにより分離されているとき、 $A \ge B$ にまたがるクリークが存在しない性質を示す
 - この性質を利用してFactorization formを適用する

Decomposition Propertyを用いる

定義: Local Markov property L

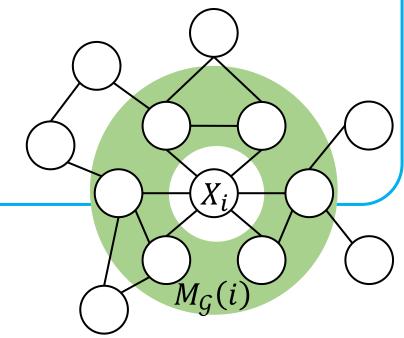
確率分布pが無向グラフGについて次の性質を持つとき、

Local Markov Propertyを満たすという

$$p\left(X_{i}, \boldsymbol{X}_{\backslash i \cup M_{G}(i)} | \boldsymbol{X}_{M_{G}(i)}\right) = p\left(X_{i} | \boldsymbol{X}_{M_{G}(i)}\right) p\left(\boldsymbol{X}_{\backslash i \cup M_{G}(i)} | \boldsymbol{X}_{M_{G}(i)}\right) \ \forall i \in V$$

 $M_G(i)$ はiの周辺ノード集合であり、

無向グラフにおける**Markov Blanket**とよばれる.



定理: $\mathbf{G} \to \mathbf{L}$

確率分布pが無向グラフGにおいて

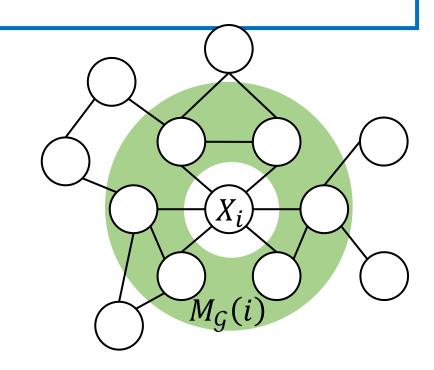
Global Markov Property $(I(A,B|S)_g \Rightarrow I(A,B|S)_p)$ を満たすとき、

Local Markov Propertyも満たす.

◆ 証明 ◆

iは $M_G(i)$ により $X_{\setminus i \cup M_G(i)}$ から分離される.

したがって $\mathbb{G} \to \mathbb{L}$ が直ちに示される.



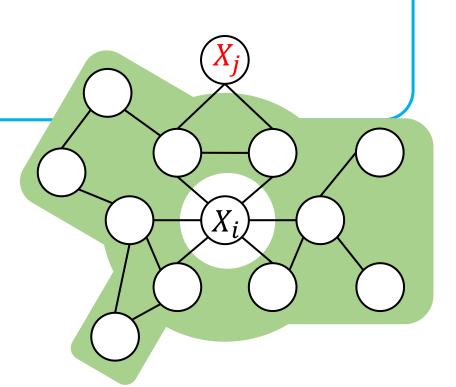
定義: Pairwise Markov Property P

全ノードペア $(i,j) \notin \mathcal{E}$ について次の関係が成立するとき、

$$p(X_i, X_j | \mathbf{X}_{\setminus i,j}) = p(X_i | \mathbf{X}_{\setminus i,j}) p(X_j | \mathbf{X}_{\setminus i,j})$$

確率分布pはグラフGについて

Pairwise Markov Propertyを持つという



定理: $\mathbb{L} \rightarrow \mathbb{P}$

確率分布pが無向グラフGにおいて

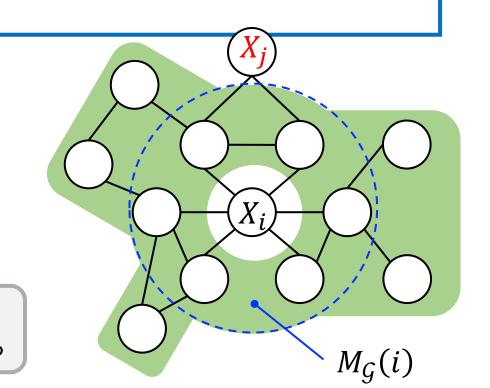
Local Markov Property $X_i \perp \!\!\! \perp (X_j \cup X_{\setminus i,j}) | X_{M_G(i)} \forall i \in V$ を満たすとき,

Pairwise Markov Propertyも満たす.

- ◆ 証明 ◆

 - $X_{M_G(i)} \subset X_{\setminus i,j}$ $\Leftrightarrow \mathcal{X}_i \perp X_j \mid X_{\setminus i,j}$

Weak Union Propertyを用いる



ここまでのまとめ

$$\mathbb{F} \Rightarrow \mathbb{G} \Rightarrow \mathbb{L} \Rightarrow \mathbb{P}$$

- 一般に逆は成立しない
- ・以下のページでは、次のことを述べる
 - ф p(X) > 0では $\mathbb{P} \Rightarrow G$ が成立するので $G \Leftrightarrow \mathbb{L} \Leftrightarrow \mathbb{P}$
 - igstar Hammersley-Cliffordの定理から, p(X) > 0で $\mathbb{P} \Rightarrow \mathbb{F}$ が成立

定理: P⇒G

確率分布pがintersection propertyを満たし,

また無向グラフgにおいてpが

Pairwise Markov Propertyを満たすならば

Global Markov Propertyも満たす

- ▶ 証明の概要 (詳細は))
 - 3 つのdisjointなノード集合A,B,Cに対して帰納法を用いる(CはAとBを分離している)
 - (i) |C| = N 2の場合(すなわち|A| = |B| = 1), $\mathbb{P} \to \mathbb{G}$ は直ちに成立する
 - (ii) |C| > nで $\mathbb{P} \to \mathbb{G}$ が成立しているとして, |C| = n で $\mathbb{P} \to \mathbb{G}$ が成立するかを考える

定理: P⇒F

<u>Hammersley-Cliffordの定理</u>

無向グラフGにおいて確率分布p(X) > 0が

Pairwise Markov propertyを満たすとき,

pはGのもとGibbs分布で与えられる.

▶ 証明の概要(詳細は))

- あるノード集合bと $V\setminus b$ に対して, $H_b(X_b) = \log p(X_b, X_{V\setminus b}^*)$ として関数 H_b を定義
 - X^{*}_{V\b}は実現値
- H_b に対してMöbius反転公式を適用することで、確率分布がノード集合に対してFactorizeされることを示す
- さらに、completeでないノード集合からの寄与が無いことを示す

まとめ

• 一般に,

$$\mathbb{F} \Rightarrow \mathbb{G} \Rightarrow \mathbb{L} \Rightarrow \mathbb{P}$$

• 確率分布がp(X) > 0である場合は

$$\mathbb{F} \Longleftrightarrow \mathbb{G} \Longleftrightarrow \mathbb{L} \Longleftrightarrow \mathbb{P}$$

使った性質

- Decomposition
- Weak Union
- Intersection
- Decomposition
- ◆ Gibbs分布は分離性から示される条件付き独立性を満たす.
- ◆ 分離性から示される条件付き独立性を満たす確率分布は、Gibbs分布で表現できる.
- ◆ つまり $\mathcal{I}(\mathcal{G}) \subseteq \mathcal{I}(p_{\mathcal{M}})$ $(I(A,B|C)_{\mathcal{G}} \in \mathcal{I}(\mathcal{G}) \Rightarrow I(A,B|C)_{p_{\mathcal{M}}} \in \mathcal{I}(p_{\mathcal{M}})$ の意味)
 - あとで登場するI-mapという概念と対応する.
- ※ Contraction propertyを満たさない独立性にも適用できる

4. 確率分布とBN, MNの関係性

Minimal I-mapとBN→MN, MN→BN変形

用語の整理

注) グラフの性質なのか、分布の性質なのかを把握しないと混乱する

	グラフから 条件付き独立性を 読み取る際に 参照する性質	グラフの性質 (確率分布の独立性に 対して定義される)	グラフ上での 確率分布の形	確率分布の 独立性の性質 (グラフの独立性に 対して定義される)
BN	d分離性	D-mapI-mapPerfect map	Factorized Form (親ノードによる 条件付け)	Directed Markov Property
MN	分離性	D-mapI-mapPerfect map	Factorized Form (クリークポテンシャル による分解, Gibbs分布)	Markov Property





これから説明します.

"map"とは、真の確率分布の 条件付き独立性をマップしているという意味。

4.1 確率分布に対するグラフの特徴づけ

定義:D-map

確率分布pが持つ条件付き独立性がグラフGにより全て表現されるとき、 つまり任意のdisjointなノード集合A,B,Sについて

$$I(X_A, X_B | X_S)_p \Rightarrow I(A, B | S)_G$$

が成立するとき,グラフGを 確率分布pに対する依存性マップ(Dependency map, D-map) とよぶ.

- GはDAGでも無向グラフでもよい。 DAGなら $I(A,B|S)_G \leftarrow I(A,B|S)_D$, 無向グラフなら $I(A,B|S)_G$ とする
- 完全に分離されたグラフは、全ての分布に対する自明なD-map



 $C \bigcirc D \bigcirc$

A<u></u><u></u><u></u>*B*,*A*<u></u><u></u><u></u>*B*|*B*|*C*,*A*<u></u><u></u><u></u> *B*|{*C*,*D*},... あらゆる独立性を表現できる

定義: Maximal D-map

D-mapのうち最大のグラフGを最大依存性マップ(Maximal D-map)とよぶ.

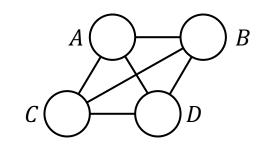
D-mapであるGに1つでもedgeを追加すると依存性マップでなくなるとき、Gは最大依存性マップである.

定義:I-map

グラフGによって規定される全ての条件付き独立性が 確率分布pにより満たされるとき、すなわち任意のノード集合A,B,Sについて $I(A,B|S)_G \Rightarrow I(A,B|S)_p$

が成立するとき,グラフGを 確率分布pに対する**独立性マップ**(Independence map, I-map)と呼ぶ。

- 完全グラフは あらゆる条件付き独立性を表現できないので、 全ての分布に対する自明なI-mapである
- DAG \mathcal{D} は $p_{\mathcal{B}}$ のI-mapであり, 無向グラフ \mathcal{G} は $p_{\mathcal{M}}$ のI-mapであることは既に見た



あらゆる独立性を表現できない

定理: \mathfrak{D} は \mathfrak{p} のl-map \Rightarrow **DF**

DAG \mathcal{D} が確率分布pのI-mapであるとき,pはFactorizeされる

- ◆ 証明 ◆
 - 確率変数**X**のラベルをTopological sortingにより決めておく
 - 確率分布のChain ruleより $p(\textbf{\textit{X}}) = \prod_{j=1}^N p\big(X_j \big| X_1, ..., X_{j-1} \big)$
 - $I(i, \operatorname{nd}(i)|\pi(i))_{\mathcal{D}} \in \mathcal{I}(\mathcal{D}), \ \forall i \in V \text{ \it cbs}$.
 - \mathcal{D} $\exists p \in \mathcal{I}(\mathcal{D}) \subseteq \mathcal{I}(\mathcal{D}) \subseteq \mathcal{I}(\mathcal{D})$ $\exists p \in \mathcal{I}(\mathcal{D}) \subseteq \mathcal{I}(\mathcal{D}) \in \mathcal{I}(\mathcal{D})$ $\mathcal{I}(X_i, X_{\mathrm{nd}(i)} | X_{\pi(i)})_p \in \mathcal{I}(\mathcal{D})$, $\forall i \in V \in \mathcal{D}$.

 - ※ Local Markov Independenceの仮定からFactorized formを得る手続きと同じ.

定理: **DF** \Rightarrow \mathcal{D} はpのl-map

確率分布pがDAG DのもとでFactorizeされるとき,

DAG \mathcal{D} $\mathsf{lt}_p \mathcal{O}$ $\mathsf{l-map}$ vt s .

◆ 証明 ◆

- DF \leftrightarrow DGなので、確率分布pは グラフで規定される全ての条件付き独立性を見たす。
- tortotag D total polemap · to

定義: Minimal I-map

I-mapのうち最小のグラフGを最小独立性マップ(Minimal I-map)とよぶ.

I-mapであるGから1つでもedgeを取り除くと独立性マップでなくなるとき、Gは最小独立性マップである.

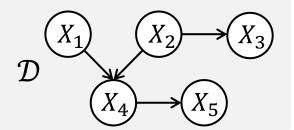
BNではMinimal I-mapは一意ではない

Minimal I-mapの生成アルゴリズム

- 1. 変数を適当に並べ、ラベルi = 1, ..., Nを与える
- 2. $X_i \perp (\{X_1, ..., X_{i-1}\} \setminus X_{\pi(i)}) | X_{\pi(i)}$ となる最小の $\pi(i) \in \{1, ..., i-1\}$ を選ぶ

変数の並べ方に依存して、異なるMinimal I-mapが生成される

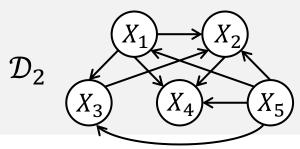
$$\mathcal{I}(p_{\mathcal{B}}) = \mathcal{I}(\mathcal{D})$$



 $5 \rightarrow 3 \rightarrow 4 \rightarrow 2 \rightarrow 1$ とした場合の p_B のMinimal I-map $J(\mathcal{D}_1) = \{I(X_3, \emptyset | X_5), I(X_4, X_3 | X_5), I(X_2, X_5 | X_3 \cup X_4), I(X_1, X_3 \cup X_5 | X_2, X_4)\}$

$$\mathcal{D}_1$$
 X_1
 X_2
 X_3
 X_4
 X_5

 $5 \rightarrow 1 \rightarrow 3 \rightarrow 2 \rightarrow 4$ とした場合の $p_{\mathcal{B}}$ のMinimal I-map $J(\mathcal{D}_2) = \{I(X_1,\emptyset|X_5),I(X_3,\emptyset|X_1,X_5),$ $I(X_2,X_3|X_1\cup X_4\cup X_5),I(X_4,X_3\cup X_5|X_2,X_4)\}$



MNではMinimal I-mapは一意である

Strictly positiveな確率分布pにおいて,

 $p(X_i, X_j | \mathbf{X}_{\setminus i,j}) \neq p(X_i | \mathbf{X}_{\setminus i,j}) p(X_j | \mathbf{X}_{\setminus i,j})$ を満たす(i,j)の集合 Ω_p を構成する.

このとき, $E_{ij} \in \mathcal{E}\left(\forall (i,j) \in \Omega_p\right)$ とするedge集合 \mathcal{E} からなる無向グラフ \mathcal{G} は

確率分布pのuniqueな最小I-mapである.

◆ 証明 ◆

- グラフの構成方法から、確率分布pはグラフGのもとで $\mathbb P$ である.
 - igstar $E_{ij} \notin \mathcal{E}$ について $p(X_i, X_j | X_{\setminus i,j}) = p(X_i | X_{\setminus i,j}) p(X_j | X_{\setminus i,j})$ が成立している
- 最小性:gのedgeを1つでも抜くと、pにない性質を記述してしまう.
- 一意性:他のI-map G'があったとすると, $G \subset G'$ である.

定義: Perfect map

グラフGにより確率分布pが持つ全ての条件付き独立性を表現でき、かつグラフGが規定する全ての条件付き独立性を確率分布pが持つとき、すなわち次の関係が成立するとき

$$I(X,Y|Z)_p \Leftrightarrow I(X,Y|Z)_G$$

グラフGは確率分布pの完全マップ(Perfect map)であるという.

- つまり完全マップはD-mapかつI-mapである
- 全ての確率分布が完全マップを持つわけではない

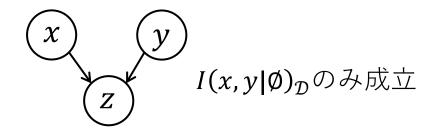
 $\gamma = 0$

BNで表現できない例 (1)

● XOR関数で与えられる確率分布

$$p(x, y, z) = \begin{cases} 1/12 & x \oplus y \oplus z = 0\\ 1/6 & x \oplus y \oplus z = 1 \end{cases}$$

- $x, y, z \in \{0,1\}$
- $0 \oplus 0 = 0, 1 \oplus 0 = 1, 1 \oplus 1 = 0$
- ◆ 右表より $I(x,y|\emptyset)_p, I(x,z|\emptyset)_p \in \mathcal{I}(p)$



$$p_{\mathcal{B}} = p(x)p(y)p(z|x,y)$$

x	y	Z	p(x, y, z)
0	0	0	1/12
0	0	1	1/6
0	1	0	1/6
0	1	1	1/12
1	0	0	1/6
1	0	1	1/12
1	1	0	1/12
1	1	1	1/6

(y, z)	p(x)	=	$\begin{cases} 1/2 & x \\ 1/2 & x \end{cases}$	– 0
/12			(1/2 x)	= 1
/6			x y, z	う同様
/6	v	27	n(x, y)	
/12	X	y	p(x,y)	
	0	0	1/4	
/6	0	1		
/12	U	1	1/4	
	1	0	1/4	
/12	1	1	·	
16	1	1	1/4	
/6	\mathcal{D}	(x, 1)	p(x) = p(x)	p(v)

(1/2)

x	\boldsymbol{Z}	p(x,z)
0	0	1/4
0	1	1/4
1	0	1/4
1	1	1/4

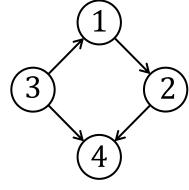
BNで表現できない例 (2)

• $\lceil I(V_1, V_4 | \{V_2, V_3\})$ かつ $I(V_2, V_3 | \{V_1, V_4\})$ 」という独立性



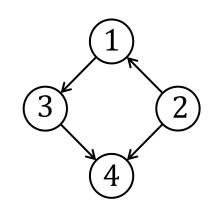
 $V_1 \perp V_4 | \{V_2, V_3\}$

 $V_2 \perp V_3 | \{V_1, V_4\}$



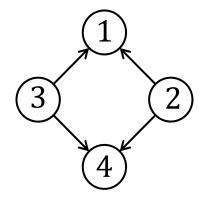
 $V_1 \perp V_4 | \{V_2, V_3\}$

 $V_2 \perp V_3 | \{V_1, V_4\}$



 $V_1 \perp V_4 | \{V_2, V_3\}$

 $V_2 \perp V_3 | \{V_1, V_4\}$



 $V_1 \perp V_4 | \{V_2, V_3\}$

 $V_2 \perp V_3 | \{V_1, V_4\}$

(マルコフネットワークであれば表現できる)

※ head-to-head nodeがV4の場合のみ列挙

定義:Faithful

 $I(X,Y|Z)_p \in \mathcal{I}(p)$ であるとき常に $I(X,Y|Z)_{\mathcal{D}} \in \mathcal{I}(\mathcal{D})$ であり、

また逆も成立するとき,

確率分布pはDAG Dに対してFaithfulであるという.

• 「 \mathcal{D} はpのperfect mapである」の言い換え

測度論による議論から知られていること

- 多変量ガウス分布の集合を $\mathcal{P}_{\mathcal{N}}$ とする.
- $\mathcal{P}_{\mathcal{N}}$ のI-mapとなるDAG \mathcal{D} 上で $\mathcal{P}_{\mathcal{N}}$ の表現に必要なパラメータ集合(条件付き確率の集合)を $\pi_{\mathcal{D}}^{\mathcal{N}}$ とする.

[Existence]

あらゆるDAG \mathcal{D} は、完全マップとなる $p \in \mathcal{P}_{\mathcal{N}}$ をもつ

[Measure zero]

 π_D^N 上のLebesgue測度について、Unfaithfulな分布は測度ゼロである.

- lacktriangle 多項分布の集合 $\mathcal{P}_{\mathcal{M}}$ およびパラメータ集合 $\pi^{\mathcal{M}}_{\mathcal{D}}$ についても同じ性質が成立
 - 正規分布について:Geiger and Pearl (1998), Spirtes et al (1993)
 - 多項分布について: Meek (1995)

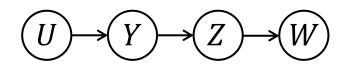
直観的な理解

- 同じFactorized formでも、条件付き分布が異なれば分布は異なる
 - ♠ $p_{\mathcal{B}}(X;\mathcal{D},\Theta)$, Θ は条件付き確率の集合
 - (例) A,Bという2状態を取る確率変数を考える.親ノードの状態は $2^{|\pi(i)|}$ 通り.親ノードの状態が σ のとき, X_i がAを取る確率を $p(X_i=A|X_{\pi(i)}=\sigma)=\theta_{i\sigma}$ とする.このとき $\Theta=\{\theta_{i\sigma}|i=1,...,N,\sigma=1,...,2^{|\pi(i)|}\}\in\Omega_{\Theta}\equiv[0,1]^{\sum_{i=1}^{N}2^{|\pi(i)|}}$ となる.
- Θの要素内に独立性があると、グラフ構造だけでは独立性を記述できない。
- $\bullet \Omega_{\Theta}$ の中で、そのような Θ の測度はゼロである.
 - igstar Ω_{Θ} の大きさに比べて非常に小さい.

$J(p_B) \not\subseteq J(\mathcal{D})$ という例は作ることができる

CPT

 \mathcal{D}



 $p_{\mathcal{B}} = p(U)p(Y|U)p(Z|Y)p(W|Z)$

$p(u_1)$	= a	$p(y_1 u_1) = 1 - (b+c)$	$p(z_1 y_1) = e$	$p(w_1 z_1) = g$
$p(u_2) =$	= 1 - a	$p(y_2 u_1) = c$	$p(z_2 y_1) = 1 - e$	$p(w_2 z_1) = 1 - g$
		$p(y_3 u_1) = b$	$p(z_1 y_2) = e$	$p(w_1 z_2) = h$
		$p(y_1 u_2) = 1 - (b+d)$	$p(z_2 y_2) = 1 - e$	$p(w_2 z_2) = 1 - h$
		$p(y_2 u_2) = d$	$p(z_1 y_3) = f$	
		$p(y_3 u_2) = b$	$p(z_2 y_3) = 1 - f$	

$$p(z_1|u_1) = \sum_{Y} p(z_1|Y)p(Y|u_1) = e - eb + fb$$

 $p(z_1|u_2) = \sum_{Y} p(z_1|Y)p(Y|u_2) = e - eb + fb$
ベクトルの内積と見做せる.

また $p(z_2|u_1) = p(z_2|u_2)$ なので $U_{\perp}Z$ である. この独立性は $J(\mathcal{D})$ に含まれない.

 $oldsymbol{lpha} = egin{pmatrix} p(z_1|y_1) \\ p(z_1|y_2) \\ p(z_1|y_3) \end{pmatrix}$, $oldsymbol{eta} = egin{pmatrix} p(y_1|u_1) \\ p(y_2|u_2) \\ p(y_3|u_3) \end{pmatrix}$, $\gamma = \sum_Y p(z_1|Y)p(Y|u_1)$ としたとき, $oldsymbol{lpha}^T oldsymbol{eta} + \gamma = 0$ を満たす $oldsymbol{lpha}$, $oldsymbol{eta}$ は測度ゼロ

 $\mathcal{I}(p_{\mathcal{B}}) \not\subseteq \mathcal{I}(\mathcal{D})$ となるCPTはほとんど実現しない.

I-map/P-mapまとめ

グラフ構造のもとFactorizeされた確率分布とd分離性/分離性の関係は次の通り

ベイジアンネットワーク

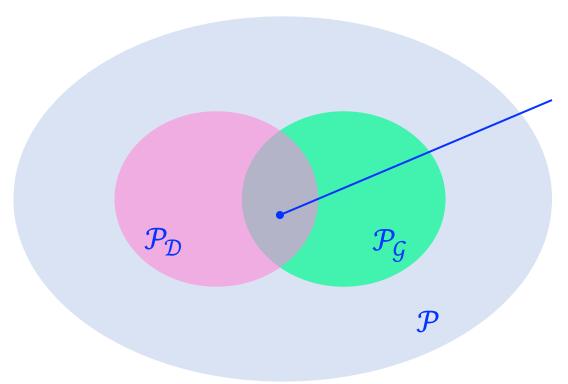
- ◆ DF ⇒ DGが成立する \square ので $\mathcal{I}(\mathcal{D}) \subseteq \mathcal{I}(p_{\mathcal{B}})$
 - Factorizeされているのであれば、 d分離性から規定される 全ての条件付き独立性を満たす
- ◆ 一部の分布では、 $\mathcal{I}(\mathcal{D}) \neq \mathcal{I}(p_{\mathcal{B}}) となるp_{\mathcal{B}} \in \mathcal{P}_{\mathcal{D}}$ が測度ゼロ. つまりほとんどの $p_{\mathcal{B}} \in \mathcal{P}_{\mathcal{D}}$ で $\mathcal{I}(\mathcal{D}) = \mathcal{I}(p_{\mathcal{B}})$.

マルコフネットワーク

- ◆ $\mathbb{F} \Rightarrow \mathbb{G}$ が成立するので $\mathcal{I}(\mathcal{G}) \subseteq \mathcal{I}(p_{\mathcal{M}})$
 - Factorizeされているのであれば、 分離性から規定される全ての条件付き独立性を満たす
- igstar 一部の分布では、 $\jmath(\mathcal{G}) \neq \jmath(p_{\mathcal{M}}) となる p_{\mathcal{M}} \in \mathcal{P}_{\mathcal{G}}$ が測度ゼロ、つまりほとんどの $p_{\mathcal{M}} \in \mathcal{P}_{\mathcal{G}}$ で $\jmath(\mathcal{G}) = \jmath(p_{\mathcal{M}})$.

4.2 BNとMNの関係

BNとMNの比較



コーダルグラフにより 表現される確率分布 (詳細は後ほど)

• *P*: 全ての可能な確率分布の条件付き独立性

• \mathcal{P}_D : BNによって表現可能な条件付き独立性

• $\mathcal{P}_{\mathcal{G}}$: MNによって表現可能な条件付き独立性

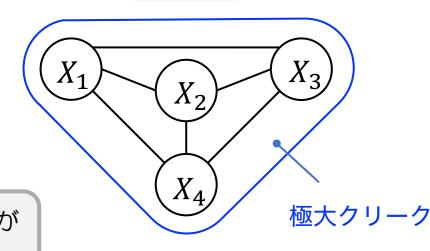
定義:モラルグラフ

DAG \mathcal{D} の有向エッジを無向エッジとし、

また親ノードを全て結合させたグラフを

モラルグラフと呼び $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ と表記する.

 $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$

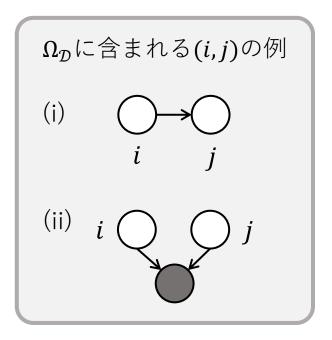




定理: \mathcal{D} と $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ (1)

有向グラフ \mathcal{D} をモラル化したグラフ $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ は, \mathcal{D} のMinimal I-mapである

- ◆ 証明 ◆ ··· 無向グラフにおけるMinimal I-mapの作り方≥にしたがう.
- $I(A,B|S)_G \Rightarrow I(A,B|S)_D$ となるMarkov Network Gを構成することを考える.
- $I(X_i, X_j | X_{\setminus i \cup j})_{\mathcal{D}}$ が成立しないペア(i, j)の集合を $\Omega_{\mathcal{D}}$ とする.
 - (i) 隣り合う(i,j)は Ω_D に含まれる.
 - (ii) 同じ子ノードに繋がっている(i,j)は $\Omega_{\mathcal{D}}$ に含まれる.
- エッジ集合 $E_{ij} \in \mathcal{E} \ \forall (i,j) \in \Omega_{\mathcal{D}}$ となる無向グラフ \mathcal{G} は \mathcal{D} のMinimal I-mapである.
 - (i)に由来するエッジはgとDで共通
 - (ii)はモラル化していることに対応
- よって \mathcal{D} の $\mathsf{Minimal}$ I-mapである無向グラフは $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ である.



定理: \mathcal{D} と $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ (2)

有向グラフΣにおいて親ノードが全結合である場合,

モラル化されたグラフ $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ は \mathcal{D} のperfect mapである

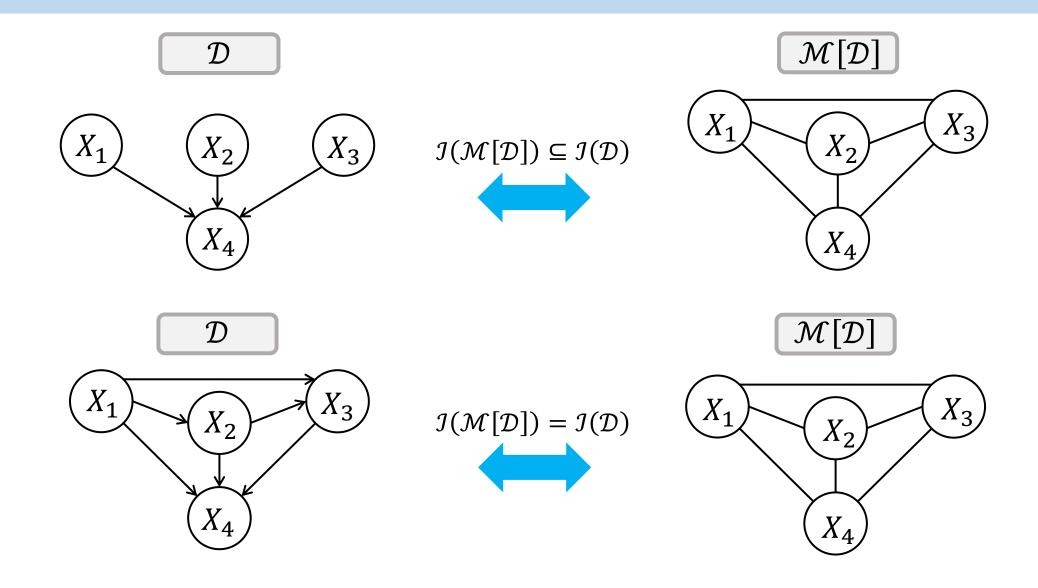
- ▶ 証明の概要 (詳細は)
 - …前ページで一般の \mathcal{D} について $\mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}]) \subseteq \mathcal{I}(\mathcal{D})$ を示したので, \mathcal{D} において親ノードが全結合である場合に $\mathcal{I}(\mathcal{D}) \subseteq \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$ を示せばよい.
 - 背理法により証明する
 - $I(X,Y|Z) \in \mathcal{I}(\mathcal{D}), I(X,Y|Z) \notin \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$ という独立性の存在を仮定する.
 - \mathcal{D} の親ノードが全結合であるとき $I(X,Y|Z) \in \mathcal{I}(\mathcal{D}), I(X,Y|Z) \notin \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$ は否定され、 結果 $\mathcal{I}(\mathcal{D}) \subseteq \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$ が言える.

BNからMNへの変形例(1)

 $\mathcal{D} \qquad \mathcal{J}(\mathcal{D}) = \mathcal{J}(\mathcal{M}[\mathcal{D}]) \qquad \mathcal{M}[\mathcal{D}]$ $(X_1) \longrightarrow (X_2) \longrightarrow (X_3) \longrightarrow \cdots (X_{N-1}) \longrightarrow (X_N) \qquad (X_1) \longrightarrow (X_2) \longrightarrow (X_3) \longrightarrow \cdots (X_{N-1}) \longrightarrow (X_N)$ $p_{\mathcal{B}}(\mathbf{X}) = p(X_1)p(X_2|X_1) \qquad p_{\mathcal{M}}(\mathbf{X}) = \frac{1}{Z}\psi_{12}(X_1, X_2) \qquad p_{\mathcal{M}}(\mathbf{X}) = \frac{1}{Z}\psi_{12}(\mathbf{X}) \qquad p_{\mathcal{M}}(\mathbf{X}) = \frac{1}{Z}\psi_{12}(\mathbf{X}) \qquad p_{\mathcal{M}}(\mathbf{X}) = \frac{1}{Z$

- クリークポテンシャルと条件付き確率は次のように対応する。
 - $\psi_{12}(X_1, X_2) = p(X_1)p(X_2|X_1)$
 - $\psi_{i,i+1}(X_i, X_{i+1}) = p(X_{i+1}|X_i) \ (i > 1)$
 - \star Z=1
- Parent nodeが1つだけなので、モラル化は有向edgeを無向edgeに変えることに対応する.

BNからMNへの変形例(2)



定理:MNからBNへの変形

無向グラフGの最小I-mapである有向グラフをD とする.

このときDの親ノードは全結合である.

◆ 証明 ◆

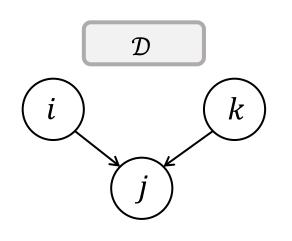
- 2. 最小I-mapであることから: \mathcal{D} からエッジを 1 本でも抜いたときに生じる独立性は, $\mathcal{I}(\mathcal{G})$ に含まれない
- Dに1つでも結合していない親ノードがあるとき, 1と2を満たすことができない

言い換え

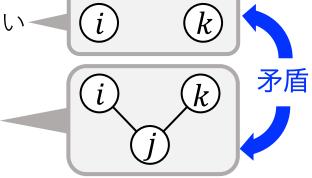
無向グラフGの最小I-mapである有向グラフをD とする.

このとき**D**は**コーダルグラフ**である.

結合していない親ノードがあるとき



- 親ノードが繋がっていないDAG \mathcal{D} がMinimal I-mapだったとする.
 - 1. \mathcal{D} のもつ独立性は $I(i,k|\emptyset)$ なので $I(i,k|\emptyset)_{\mathcal{G}} \in \mathcal{I}(\mathcal{G})$
- Minimal I-mapなので、エッジを消去したときに生じる独立性は $\mathfrak{I}(G)$ に含まれない.
 - 2. $I(i,j|k)_G$, $I(i,j|\emptyset)_G$, $I(j,k|i)_G$, $I(j,k|\emptyset)_G \notin \mathcal{I}(G)$
- \bullet 1, 2を満たす無向グラフGを作ってみる.
 - 1.の $I(i,k|\emptyset)$ ∈ I(G)より,Gにおいてiとkは分離していなくてはならない **(**i)
 - 2.の $I(i,j|\emptyset)$, $I(j,k|\emptyset) \notin \mathcal{I}(G)$ より、 $i \geq j$ 、 $j \geq k$ 間にはエッジがある

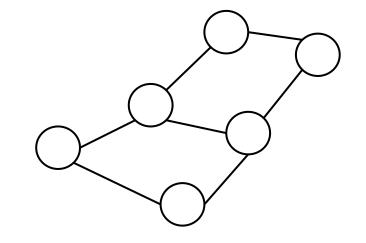


定義:コーダルグラフ(Chordal graph)

長さが4以上の全てのサイクルに

少なくとも1つedgeがあるグラフを**コーダルグラフ**とよぶ

コーダルグラフではない

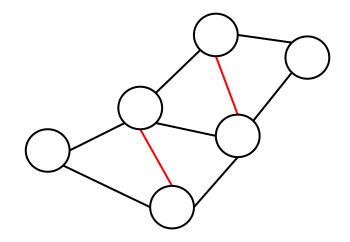


Triangulation



※ Triangulationは一意ではない

コーダルグラフ



• N=3のループしかないグラフ, N=2でループがないグラフもコーダルグラフとする

コーダルグラフの完全マップ

 $\mathbf{J} - \mathbf{\acute{g}} \mathbf{\acute{u}} \mathbf{\acute{p}} \mathbf{\ddot{p}} \mathbf{\emph{T}} \mathcal{H}$ のもとでのマルコフネットワークモデルについて,

完全マップとなるベイジアンネットワークモデルが存在する

• まず**クリークツリー**を導入する.

定義: Clique Tree

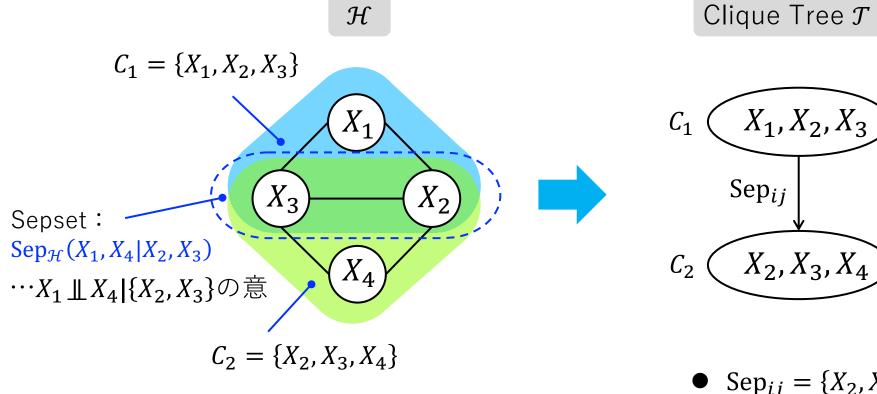
- 無向グラフGにおいて,i番目のクリークに属す変数集合を C_i とする.
- C_i と C_j のintersectionをSepsetと定義して Sep_{ij} と表記する.

ノード $\{C_i\}$ とエッジ $\{\operatorname{Sep}_{ij}\}$ を持つツリーTが次の性質を満たすとき、無向グラフGに対するクリークツリーとよぶ.

- gの最大クリークはTのノードである.
- Gにおいて Sep_{ij} が C_i より手前のクリークと C_j より後のクリークを分ける.

Clique Treeの例

無向コーダルグラフ \mathcal{H} は、対応するクリークツリー \mathcal{T} を持つ。



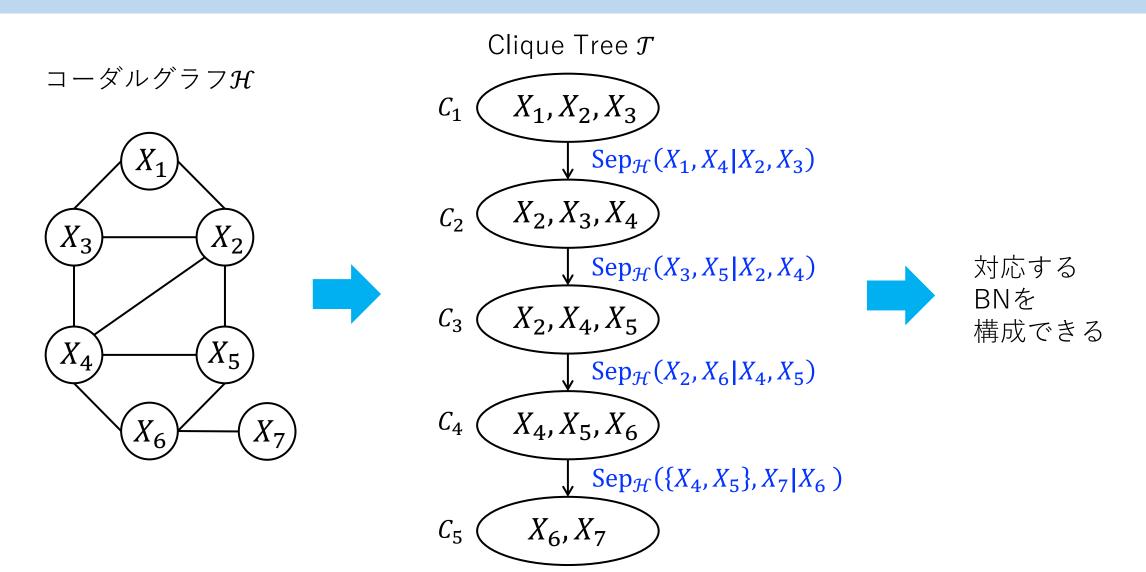
Clique Tree \mathcal{T}

$$C_1 \left(\begin{array}{c} X_1, X_2, X_3 \\ \\ Sep_{ij} \end{array} \right)$$

$$C_2 \left(\begin{array}{c} X_2, X_3, X_4 \\ \end{array} \right)$$

 $\bullet \quad \operatorname{Sep}_{ij} = \{X_2, X_3\}$

コーダルグラフ→Clique Tree→BN



Algorithm: Clique Tree to Bayesian Network

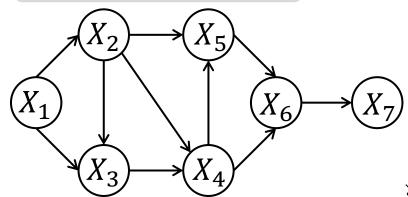
- X_i が最初に登場するクリークを $C_{k(i)}$ とする.
- Parent node $\pi(i)$ を次のように決める.

$$\pi(i) = \left(C_{k(i)} \setminus X_i\right) \cap \{X_1, \dots, X_{i-1}\}$$

- \bullet $i = 1 : \pi(1) = (C_1 \setminus X_1) \cap \emptyset \rightarrow \pi(1) = \emptyset$
- \bullet $i = 2 : \pi(2) = (C_1 \setminus X_2) \cap X_1 \to \pi(2) = X_1$
- $\bullet \ i = 3 : \pi(3) = (C_2 \setminus X_3) \cap \{X_1, X_2\} \to \pi(3) = \{X_1, X_2\}$

• • •

結果として得られるBN



Clique Tree \mathcal{T}

$$C_{1}$$
 X_{1}, X_{2}, X_{3}

$$\downarrow \text{Sep}_{\mathcal{H}}(X_{1}, X_{4} | X_{2}, X_{3})$$
 C_{2} X_{2}, X_{3}, X_{4}

$$\downarrow \text{Sep}_{\mathcal{H}}(X_{3}, X_{5} | X_{2}, X_{4})$$
 C_{3} X_{2}, X_{4}, X_{5}

$$\downarrow \text{Sep}_{\mathcal{H}}(X_{2}, X_{6} | X_{4}, X_{5})$$
 C_{4} X_{4}, X_{5}, X_{6}

$$\downarrow \text{Sep}_{\mathcal{H}}(\{X_{3}, X_{5}\}, X_{7} | X_{6})$$
 C_{5} X_{6}, X_{7}

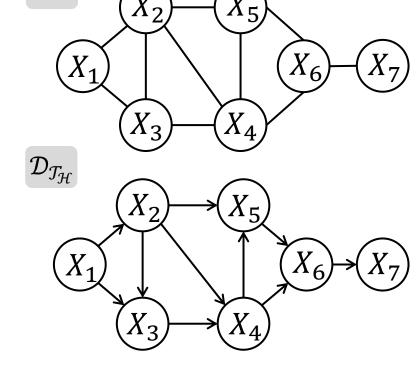
 $X C_1$ に入っている変数から X_1, X_2, \dots とラベルを振る必要がある

コーダルグラフの完全マップ:まとめ

コーダルグラフ \mathcal{H} のもとでのマルコフネットワークモデルについて,

完全マップとなるベイジアンネットワークモデルが存在する

- \mathcal{H} のクリークツリー $\mathcal{T}_{\mathcal{H}}$ から, $\mathcal{H} = \mathcal{M}[\mathcal{D}_{\mathcal{T}_{\mathcal{H}}}]$ となるDAG $\mathcal{D}_{\mathcal{T}_{\mathcal{H}}}$ を構成できる.
- $\mathcal{D}_{T_{\mathcal{H}}}$ において、親ノードは全結合である.
- 「有向グラフDにおいて親ノードが全結合である場合, モラル化されたグラフM[D]はDのperfect mapである」 という定理Dから, $J(\mathcal{H}) = J(D_{T_H})$ が言える.



BN→MNとMN→BNのまとめ

- BNからMNへの変形
 - lacktriangle 一般に、 $J(\mathcal{D}) \subseteq J(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$
 - ◆ \mathcal{D} がコーダルグラフ(親ノードが全結合)である場合は $\mathcal{I}(\mathcal{D}) = \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$

- MNからBNへの変形
 - ◆ 一般に, $J(\mathcal{D}) \subseteq J(\mathcal{G})$ であるとき, \mathcal{D} はコーダルグラフ
 - $\bigstar G$ がコーダルグラフの場合, J(G) = J(D)となるDを作ることができる.

5. ベイジアンネットワーク再訪

DF ⇒ DGの証明とDirected Pairwise Markov Property

復習(再掲)

- ullet DF \Rightarrow DG \Rightarrow DL \Rightarrow DFが示された.よってDF \leftrightarrow DG \leftrightarrow DL
 - ◆ Factorizeされた確率分布はd分離性から示される条件付き独立性を満たす.
 - ◆ 確率分布がd分離性から示される条件付き独立性を満たすのなら, Factorized formで表現できる
- 証明において用いた仮定:Symmetry, Decomposition, Weak Union, Contraction
- DG ⇒ DFの直接の証明も可能
 - まずDirected Markov Propertyの別の定義を導入し、 d分離性と等価であることを示す.

定義: Ancestral sets

ノード α の祖先ノードを $an(\alpha)$ と定義する.

ある集合Anが、すべての $W \in An$ について $\pi(W) \in An$ となるとき、

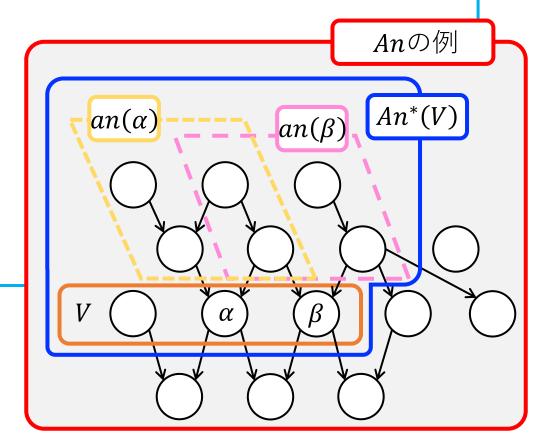
AnをAncestral set とよぶ.

またVを含むAncestral set のうち

最小のものを最小Ancestral setとよび,

 $An^*(V)$ と表記する.

• 定義より $An^*(V) = V \cup_{\alpha \in V} an(\alpha)$, また $An^*(\alpha) = \alpha \cup an(\alpha)$ である.



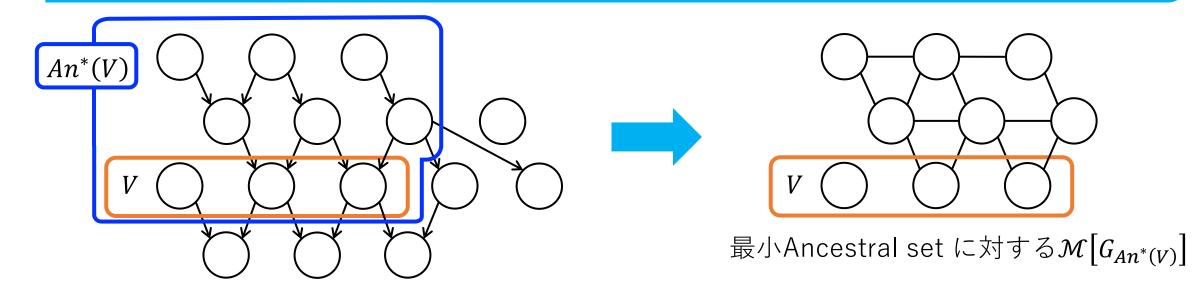
定義: Directed Global Markov Property **DG'**

DAG \mathcal{D} におけるノード集合A,B,Cについて,

最小ancestral set $An^*(A \cup B \cup C)$ からなるサブグラフを $\mathcal{D}_{An^*(A \cup B \cup C)}$ とする.

Moral graph $\mathcal{M}\big[\mathcal{D}_{An^*(A\cup B\cup C)}\big]$ において $I(A,B|C)_{\mathcal{G}}\Rightarrow I(A,B|C)_{p}$ となる性質を

DAG Gに対する Directed Global Markov Propertyとよび DG'と書く.



補題: DF $\rightarrow \mathcal{M}[\mathcal{D}]$ においてG

DAG \mathcal{D} においてDFが成立しているとき, $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ においてGが成立する

◆ 証明 ◆

「DF $\Rightarrow \mathcal{M}[\mathcal{D}]$ においてFが成立する $\Rightarrow \mathcal{M}[\mathcal{D}]$ においてGが成立する」 という流れで証明する

- $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ では,parent nodesは完全グラフを構成する
- DFが成立するとき、確率分布はparent nodesに条件づけられた分布の積となる
- この分布は $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ において $\mathsf{complete}$ setごとに分解された分布と解釈できる
- したがって、 $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ において \mathbb{F} が成立しており、すでに示された定理から \mathbb{G} が成立する

定理: DF ⇒ DG'

DFが成立しているとする。DAGG上の

disjointなノード集合A,B,Cの最小Ancestral set $An^*(A \cup B \cup C)$ に対応する

Moral graph $M[G_{An(A\cup B\cup C)}]$ においてGが成立する.

◆ 証明 ◆

DF:
$$p(X) = \prod_{i \in V} p(X_i | X_{\pi(i)}) = \left(\prod_{i \in A_n} p(X_i | X_{\pi(i)})\right) \left(\prod_{i \in V \setminus A_n} p(X_i | X_{\pi(i)})\right)$$
 Anはある最小Ancestral set

• Ancestral setの定義から $i \in A_n$ ならば $\pi(i) \in A_n$ なので

$$p(X_{A_n}) = \sum_{X_{V \setminus A_n}} \prod_{i \in V} p(X_i | X_{\pi(i)}) = \prod_{i \in A_n} p(X_i | X_{\pi(i)})$$
 つまりAncestral set内でDFが成立

• Anによるサブグラフに対しても「DAG Dにおいて $\mathbb{DF} \Rightarrow \mathcal{M}[D]$ で \mathbb{G} が成立」が適用できる

命題:DG'とDGの等価性

A,B,CをDAG Dにおけるdisjointなノード集合とする.

このとき $\mathcal{M}[\mathcal{D}_{An^*(A\cup B\cup C)}]$ において $I(A,B|C)_{\mathcal{G}}$ あれば、

 \mathcal{D} において $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ である.

また \mathcal{D} において $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ あれば、 $\mathcal{M}[\mathcal{D}_{An^*(A\cup B\cup C)}]$ において $I(A,B|C)_{\mathcal{G}}$ である.

- ▶ 証明の概要 (詳細)
- DAG \mathcal{D} において: CはAとBをd分離しない $\Leftrightarrow A-B$ 間に,Cによりblockされない経路がある

∬ ここを示す

• $\mathcal{M}[\mathcal{D}_{An^*(A,B,C)}]$ において:CはAとBを分離しない $\iff A-B$ 間にCを経由しない経路がある

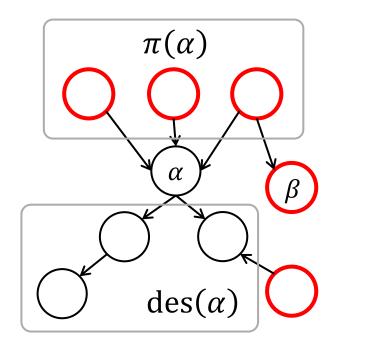
ここまでのまとめ

- ●マルコフネットワークではF⇔ Gを示すために Pairwise Markov Propertyを用いた.
- ◆ ベイジアンネットワークの場合には,
 Directed Pairwise Markov Propertyを用いずに
 DF ⇔ DGを示すことができる
- ここまでIntersection property $(p_{\mathcal{B}}(X) > 0)$ を使っていない!
 - Directed Pairwise Markov PropertyがDF, DGと等価になるには Intersection propertyが必要

定義:DP

DAG Gのノード α と $\beta \in \operatorname{nd}(\alpha)$ について、確率分布pが $\alpha \perp \!\!\! \perp \!\!\! \beta \mid \operatorname{nd}(\alpha) \setminus \beta$ を満たすとき、

確率分布pはDirected Pairwise Markov propertyを持つという.



 \bigcap : nd(α)

定理: DL ⇒ DP

確率分布pがDAGGに対してDLを満たすとき、DPも満たす.

- ◆ 証明 ◆
 - DLが成立するとき α __nd(α)| $\pi(\alpha$)
 - $\beta \in \operatorname{nd}(\alpha)$ に注目すると $\alpha \perp \!\!\! \perp (\operatorname{nd}(\alpha) \setminus \beta \cup \beta) | \pi(\alpha)$
 - Weak Union Propertyから

 $\alpha \perp \!\!\! \perp (\operatorname{nd}(\alpha) \setminus \beta \cup \beta) | \pi(\alpha) \Rightarrow \alpha \perp \!\!\! \perp \operatorname{nd}(\alpha) \setminus \beta | \pi(\alpha) \cup \beta \text{ and } \alpha \perp \!\!\! \perp \beta | \pi(\alpha) \cup \operatorname{nd}(\alpha) \setminus \beta$

• $\pi(\alpha) \in \operatorname{nd}(\alpha)$ なので $\alpha \underline{\parallel} \beta | \pi(\alpha) \cup \operatorname{nd}(\alpha) \setminus \beta = \alpha \underline{\parallel} \beta | \operatorname{nd}(\alpha) \setminus \beta$

定理: DP ⇒ DL

確率分布pが $\mathbb{D}\mathbb{P}$ を満たし,

またintersection propertyを満たすとき※, pはDLも満たす

% pがstrictly positiveであることと同じ.

◆ 証明 ◆

- $\operatorname{nd}(\alpha) \setminus \pi(\alpha) = \{\beta_1, \beta_2, ..., \beta_n\} \succeq \dagger \delta$.
- $m \in \{1, ..., n\}$ について $\alpha_{\perp} \{\beta_1 \cup \cdots \cup \beta_m\} | \pi(\alpha) \cup \{\beta_{m+1} \cup \cdots \cup \beta_N\}$ が成立するかを検討する \bigstar m = nはDLに対応
- DPより α ___ β_1 | $\pi(\alpha)$ \cup { β_2 $\cup \cdots \cup \beta_N$ }, α ___ β_2 | $\pi(\alpha)$ \cup { β_1 \cup β_3 $\cup \cdots \cup \beta_N$ }が成立
- $\alpha \perp \!\!\! \perp (\beta_1 \cup \beta_2) | \pi(\alpha) \cup \{\beta_3 \cup \cdots \cup \beta_N\}$
- この操作を繰り返すとDLが得られる。

まとめ

 \bullet 一般のDAG D, 確率分布 p_B について以下が成立

$$\mathbb{DF} \Leftrightarrow \mathbb{DL} \Leftrightarrow \mathbb{DG} \Leftrightarrow \mathbb{DG'} \Rightarrow \mathbb{DP}$$

ullet intersection propertyを満たすとき $(p_{\mathcal{B}}(X)>0)$

$$\mathbb{DF} \Leftrightarrow \mathbb{DL} \Leftrightarrow \mathbb{DG} \Leftrightarrow \mathbb{DG'} \Leftrightarrow \mathbb{DP}$$

6. グラフィカルモデルの展開について

グラフィカルモデルに関連する話題(1)

推定:グラフ構造を活用した効率的推定方法

- 変数消去(3回目の講義で扱います)
 - 「確率的グラフィカルモデル」1章,"Probabilistic Graphical models" 9章
- 確率伝搬法 (4回目の講義で扱います)
 - "Probabilistic Graphical models" 10章, 11章

グラフィカルモデルに関連する話題(2)

学習:条件付き確率とグラフ構造をデータから学習する

- パラメータ推定
 - 「確率的グラフィカルモデル」 1 章, "Probabilistic Graphical models" 17章
- グラフの構造学習
 - 「確率的グラフィカルモデル」 2 章, "Probabilistic Graphical models" 18章

因果推論: 因果関係をDAGにより表す

- 構造方程式モデル
 - 「確率的グラフィカルモデル」3章, 4章, "Probabilistic Graphical models" 21章
 - 黒木学「構造的因果モデルの基礎」共立出版 🕟



付録 (1)

確率分布と条件付き独立性の性質

▲本文に戻る

定理:確率分布はDecomposition Propertyを満たす

$$X_A \perp \!\!\!\perp (X_B \cup X_D) | X_C \Longrightarrow X_A \perp \!\!\!\perp X_B | X_C$$
 and $X_A \perp \!\!\!\perp X_D | X_C$

- ◆ 証明 ◆
 - $X_A \perp \!\!\! \perp (X_B \cup X_D) | X_C \not \subset \mathcal{D}(X_A, X_B, X_D | X_C) = p(X_A | X_C) p(X_B, X_D | X_C) \cdots \not \simeq$
 - 1. $\sum_{X_D} p(X_A, X_B, X_D | X_C) = p(X_A, X_B | X_C)$
 - 2. ☆を用いると $\sum_{X_D} p(X_A, X_B, X_D | X_C) = p(X_A | X_C) p(X_B | X_C)$
 - 1.2 の比較から $X_A \perp \!\!\! \perp X_B \mid \!\!\! X_C$ が言える
 - 3. $\sum_{X_B} p(X_A, X_B, X_D | X_C) = p(X_A, X_D | X_C)$

 - 3.4 の比較から $X_A \perp \!\!\! \perp X_D \mid \!\!\! X_C$ が言える

定理:確率分布はWeak Union Propertyを満たす

$$X_A \perp \!\!\! \perp (X_B \cup X_D) | X_C \Longrightarrow X_A \perp \!\!\! \perp X_B | (X_C \cup X_D) \text{ and } X_A \perp \!\!\! \perp X_D | (X_C \cup X_B)$$

- ◆ 証明 ◆
 - $X_A \perp \!\!\!\perp (X_B \cup X_D) | X_C \uparrow \!\!\!\! \wedge \stackrel{\circ}{\triangleright} p(X_A | X_B, X_C, X_D) = p(X_A | X_C)$
 - ・ またDecomposition Propertyを用いると $X_A \perp \!\!\! \perp (X_B \cup X_D) | X_C$ から $p(X_A | X_C, X_D) = p(X_A | X_C)$ が言える
 - $\sharp \supset \neg T p(X_A | X_B, X_C, X_D) = p(X_A | X_C, X_D) \succeq t \cup X_A \perp X_B | (X_C \cup X_D).$
 - ・またDecomposition Propertyを用いると $X_A \perp \!\!\! \perp (X_B \cup X_D) | X_C$ から $p(X_A | X_C, X_B) = p(X_A | X_C)$ が言える
 - $\sharp \supset \mathsf{T} p(X_A | X_B, X_C, X_D) = p(X_A | X_B, X_C) \, \xi \, \sharp \, \emptyset \, X_A \, \underline{\perp} \, X_D | (X_B \cup X_C).$

定理:確率分布p(X) > 0はIntersection propertyを満たす

Strictly positiveな確率分布について,

$$X_A \perp \!\!\! \perp X_B | (X_C \cup X_D)$$
 and $X_A \perp \!\!\! \perp X_C | (X_B \cup X_D) \Longrightarrow X_A \perp \!\!\! \perp (X_B \cup X_C) | X_D$

- ◆ 証明 ◆
 - $X_A \perp \!\!\! \perp X_B \mid (X_C \cup X_D) \not \subset \mathcal{O}$ $P(X_A, X_B, X_C \mid X_D) = P(X_A, X_B \mid X_C, X_D) P(X_C \mid X_D) \rightarrow P(X_A \mid X_C, X_D) P(X_B \mid X_C, X_D) P(X_C \mid X_D)$
 - $X_A \perp \!\!\! \perp X_C | (X_B \cup X_D)$ なので $P(X_A, X_B, X_C | X_D) = P(X_A, X_C | X_B, X_D) P(X_B | X_D) \rightarrow P(X_A | X_B, X_D) P(X_C | X_B, X_D) P(X_B | X_D)$

 $P(X_B|X_C,X_D) \neq 0$ 等を仮定すると $P(X_A|X_C,X_D) = P(X_A|X_B,X_D)$. ここから次のことが言える

- ◆ $P(X_A|X_D) = \sum_{X_B} P(X_A|X_B, X_D) P(X_B|X_D) = \sum_{X_B} P(X_A|X_C, X_D) P(X_B|X_D) = P(X_A|X_C, X_D)$
- $P(X_A|X_D) = \sum_{X_C} P(X_A|X_C, X_D) P(X_C|X_D) = \sum_{X_C} P(X_A|X_B, X_D) P(X_C|X_D) = P(X_A|X_B, X_D)$

$$\sharp \supset \mathcal{T} X_A \perp \!\!\! \perp (X_B \cup X_C) | X_D$$

付録 (2)

多変量正規分布がCompositional Graphoidであることを示す

▲本文に戻る

準備:多変量ガウス変数の線形変換

多変量ガウス分布に従う変数を線形変換した変数も多変量ガウス分布に従う。

具体的に, $X \sim \mathcal{N}(\xi, \Sigma)$ に対してY = LX + bは $\mathcal{N}(L\xi + b, L\Sigma L^{T})$ に従う

• $L \in \mathbb{R}^{r \times d}$, $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^r$ とする. Lは横長・縦長行列でも良い.

▶ 証明の概要

• 「変数aとbのモーメント母関数が一致するとき, 変数aとbは同じ確率分布に従う」という性質を使う

◆証明◆

- Xのモーメント母関数: $M_X(t) = E\left[\exp(t^TX)\right] = \exp\left(\frac{1}{2}t^T\Sigma t \xi^T t\right)$
- Yのモーメント母関数 $M_Y(t) = \exp(t^T b) E[\exp(t^T L X)]$ は次のように与えられる

$$M_Y(t) = \exp\left(\frac{1}{2}t^{\mathrm{T}}L\Sigma L^{\mathrm{T}}t - (L\xi + b)^{\mathrm{T}}t\right) \cdots \mathcal{N}(L\xi + b, L\Sigma L^{\mathrm{T}})$$
のモーメント母関数と一致

定理:多変量ガウス分布はCompositional Graphoid

● 多変量ガウス分布(変数の和をNとする)

$$p(\mathbf{X}) = \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^N |\Sigma|}} \exp\left(-\frac{1}{2}(\mathbf{X} - \boldsymbol{\xi})^{\mathrm{T}} \Sigma^{-1} (\mathbf{X} - \boldsymbol{\xi})\right)$$

• 精度行列 $K = \Sigma^{-1}$ を用いた場合は

$$p(\mathbf{X}) = \sqrt{\frac{|K|}{(2\pi)^N}} \exp\left(-\frac{1}{2}(\mathbf{X} - \boldsymbol{\xi})^{\mathrm{T}}K(\mathbf{X} - \boldsymbol{\xi})\right)$$

- ▶ 証明の概要
 - 確率変数をDisjointなsubset A, B ($A \cup B = V$)に分け、次の表現を導入する

$$\boldsymbol{\xi} = \begin{pmatrix} \boldsymbol{\xi}_A \\ \boldsymbol{\xi}_B \end{pmatrix}, \qquad \boldsymbol{\Sigma} = \begin{pmatrix} \boldsymbol{\Sigma}_{AA} & \boldsymbol{\Sigma}_{AB} \\ \boldsymbol{\Sigma}_{BA} & \boldsymbol{\Sigma}_{BB} \end{pmatrix}, \qquad \boldsymbol{K} = \begin{pmatrix} \boldsymbol{K}_{AA} & \boldsymbol{K}_{AB} \\ \boldsymbol{K}_{BA} & \boldsymbol{K}_{BB} \end{pmatrix}$$

- (1) 「 $m{X}$ が多変量正規分布に従うとき, $m{Y} = m{L}m{X} + m{b}$ も多変量正規分布に従う」を利用して 周辺化分布を求める
 - 確率変数をDisjointなsubset A, B ($A \cup B = V$)に分け、次の表現を導入する

$$\boldsymbol{\xi} = \begin{pmatrix} \boldsymbol{\xi}_A \\ \boldsymbol{\xi}_B \end{pmatrix}, \qquad \boldsymbol{\Sigma} = \begin{pmatrix} \boldsymbol{\Sigma}_{AA} & \boldsymbol{\Sigma}_{AB} \\ \boldsymbol{\Sigma}_{BA} & \boldsymbol{\Sigma}_{BB} \end{pmatrix}$$

- $X \in \mathbb{R}^N$, $X_A \in \mathbb{R}^{N_A}$, $X_B \in \mathbb{R}^{N_B}$, $N_A + N_B = N$ とする
- $\xi_A \in \mathbb{R}^N$ は $X_A = \{X_i | i \in A\}$ の平均, $\xi_B \in \mathbb{R}^N$ は $X_B \in \{X_i | i \in B\}$ の平均
- $\Sigma_{AA} \in \mathbb{R}^N$ は X_A 内の分散共分散行列, $\Sigma_{AB} \in \mathbb{R}^N$ は X_A, X_B 間の分散共分散行列,

•
$$L = \begin{pmatrix} 0 & \cdots & 0 & 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 0 & 0 & \cdots & 1 \end{pmatrix}$$
 とすると $X_B = LX$ なので周辺化分布を得ることができる. N_A

$$p(\mathbf{X}_B) = \frac{1}{\sqrt{2\pi|\Sigma_{BB}|}} \exp\left(-\frac{1}{2}(\mathbf{X}_B - \boldsymbol{\xi}_B)^T \Sigma_{BB}^{-1}(\mathbf{X}_B - \boldsymbol{\xi}_B)\right)$$

(2) 条件付き確率の導出

$$p(\mathbf{X}_A|\mathbf{X}_B) = \frac{p(\mathbf{X}_A,\mathbf{X}_B)}{p(\mathbf{X}_B)} \mathcal{T}_{\mathcal{S}} \mathcal{O} \mathcal{T}_{\mathcal{S}}$$

$$p(X_A|X_B) \propto \exp\left(-\frac{1}{2}(X - \xi)^T \Sigma^{-1}(X - \xi) + \frac{1}{2}(X_B - \xi_B)^T \Sigma_{BB}^{-1}(X_B - \xi_B)\right)$$

• Concentration matrix $K = \Sigma^{-1}$ を定義し,分散教分散行列と同様に $K = \begin{pmatrix} K_{AA} & K_{AB} \\ K_{BA} & K_{BB} \end{pmatrix}$ とする.

$$p(\boldsymbol{X}_{A}|\boldsymbol{X}_{B} = \boldsymbol{x}_{B}) \propto \exp\left(-\frac{1}{2}(\boldsymbol{X}_{A} - \boldsymbol{\xi}_{A})^{\mathrm{T}}K_{AA}(\boldsymbol{X}_{A} - \boldsymbol{\xi}_{A}) + (\boldsymbol{x}_{B} - \boldsymbol{\xi}_{B})^{\mathrm{T}}K_{AB}(\boldsymbol{X}_{A} - \boldsymbol{\xi}_{A})\right)$$
$$\propto \exp\left(-\frac{1}{2}\boldsymbol{X}_{A}^{T}K_{AA}\boldsymbol{X}_{A} + \boldsymbol{\xi}_{A}^{T}K_{AA}\boldsymbol{X}_{A} + (\boldsymbol{x}_{B} - \boldsymbol{\xi}_{B})^{\mathrm{T}}K_{AB}\boldsymbol{X}_{A}\right)$$

規格化すると

$$p(X_A|X_B = x_B) = \frac{1}{\sqrt{2\pi|K_{A|B}|}} \exp\left(-\frac{1}{2}(X_A - \xi_{A|B})^T K_{A|B}^{-1}(X_A - \xi_{A|B})\right)$$

$$\xi_{A|B} = \xi_A - K_{AA}^{-1} K_{AB}(x_B - \xi_B), K_{A|B} = K_{AA}^{-1} となる$$

$$\Sigma_{AA}$$
, Σ_{AB} , Σ_{BB} とも正則とする

$$K_{AA}^{-1} = \Sigma_{AA} - \Sigma_{AB} \Sigma_{BB}^{-1} \Sigma_{BA}$$

$$K_{AA}^{-1}K_{AB} = -\Sigma_{AB}\Sigma_{BB}^{-1}$$

- (3) 条件付き独立性
 - $p(X_A|X_B=x_B)=p(X_A)$ のとき X_A は独立

$$p(\textbf{\textit{X}}_{A}|\textbf{\textit{X}}_{B} = \textbf{\textit{x}}_{B}) = \frac{1}{\sqrt{2\pi|K_{AA}|}} \exp\left(-\frac{1}{2}\big(\textbf{\textit{X}}_{A} - \boldsymbol{\xi}_{A|B}\big)^{\mathrm{T}} K_{A|B}^{-1}\big(\textbf{\textit{X}}_{A} - \boldsymbol{\xi}_{A|B}\big)\right)$$
 いずれにしろガウス分布
$$\boldsymbol{\xi}_{A|B} = \boldsymbol{\xi}_{A} + \boldsymbol{\Sigma}_{AB} \boldsymbol{\Sigma}_{BB}^{-1}(\boldsymbol{x}_{B} - \boldsymbol{\xi}_{B}), \qquad K_{A|B} = \boldsymbol{\Sigma}_{AA} - \boldsymbol{\Sigma}_{AB} \boldsymbol{\Sigma}_{BB}^{-1} \boldsymbol{\Sigma}_{BA}$$

$$p(\mathbf{X}_A) = \frac{1}{\sqrt{2\pi|\Sigma_{AA}|}} \exp\left(-\frac{1}{2}(\mathbf{X}_A - \boldsymbol{\xi}_A)^T \Sigma_{AA}^{-1}(\mathbf{X}_A - \boldsymbol{\xi}_A)\right)$$

二つの分布の比較から $\Sigma_{AB} = 0 \Rightarrow X_A \perp X_B$

• 一方で $X_A \perp \!\!\! \perp X_B$ であるなら

$$p(X_A, X_B) \propto \exp\left(-\frac{1}{2}(X_A - \xi_A)^T \Sigma_{AA}^{-1}(X_A - \xi_A) - \frac{1}{2}(X_B - \xi_B)^T \Sigma_{BB}^{-1}(X_B - \xi_B)\right)$$

$$K = \begin{pmatrix} \Sigma_{AA}^{-1} & 0 \\ 0 & \Sigma_{BB}^{-1} \end{pmatrix} \subset \mathcal{O} \succeq \tilde{\Xi} \Sigma = K^{-1} = \begin{pmatrix} \Sigma_{AA} & 0 \\ 0 & \Sigma_{BB} \end{pmatrix} \qquad X_A \perp \!\!\! \perp X_B \Rightarrow \Sigma_{AB} = 0$$

(3) 一般化

- Conditionされた多変量正規分布は 多変量正規分布であるため
- X Cについてconditionされた分布を次のように置く

$$p(\mathbf{X}_{\backslash C} | \mathbf{X}_C = \mathbf{x}_C) = \frac{1}{\sqrt{2\pi|\Sigma^{\backslash C}|}} \exp\left(-\frac{1}{2}(\mathbf{X}_{\backslash C} - \boldsymbol{\xi}^{\backslash C})^{\mathrm{T}} \Sigma^{\backslash C^{-1}} (\mathbf{X}_{\backslash C} - \boldsymbol{\xi}^{\backslash C})\right)$$

$$a = \{A, B\} b = \{A, D\}$$

$$p(X_A, X_B) = \frac{1}{\sqrt{2\pi |\Sigma_a|}} \exp\left(-\frac{1}{2}(X_a - \xi_a)^T \Sigma_{aa}^{-1}(X_a - \xi_a)\right)$$

$$p(X_A|X_B = x_B, X_C = x_C) = \frac{1}{\sqrt{2\pi \left|K_{AA}^{\setminus C}\right|}} \exp\left(-\frac{1}{2}\left(X_A - \xi_{A|B}^{\setminus C}\right)^T K_{A|B}^{\setminus C}^{-1}\left(X_A - \xi_{A|B}^{\setminus C}\right)\right)$$
$$X_A \perp \!\!\! \perp X_B|X_C \Leftrightarrow \Sigma_{AB}^{\setminus C} = 0$$

$$\begin{split} \Sigma_{AB}^{\backslash \mathcal{C}} &= 0 \text{ and } \Sigma_{AD}^{\backslash \mathcal{C}} = 0 \Rightarrow X_A \perp \!\!\! \perp X_B \cup X_D | X_C \\ p(X_a, X_b | X_B) &\propto \exp\left(-\frac{1}{2}(X - \xi)^T \Sigma^{-1} (X - \xi) + \frac{1}{2}(X_B - \xi_B)^T \Sigma_{BB}^{-1} (X_B - \xi_B)\right) \\ &\qquad \qquad d = B \cup D \succeq \forall \land \exists \Sigma_A^{\backslash \mathcal{C}} = 0 \end{split}$$

$$p(\mathbf{X}_a, \mathbf{X}_b | \mathbf{X}_B) \propto \exp\left(-\frac{1}{2}(\mathbf{X} - \boldsymbol{\xi})^T \boldsymbol{\Sigma}^{-1} (\mathbf{X} - \boldsymbol{\xi}) + \frac{1}{2}(\mathbf{X}_B - \boldsymbol{\xi}_B)^T \boldsymbol{\Sigma}_{BB}(\mathbf{X}_B - \boldsymbol{\xi}_B)\right)$$
$$d = B \cup D$$
 されば $\boldsymbol{\Sigma}_A^{C} = 0$

付録 (3)

DF ⇒ DGの証明

▲ 本文に戻る

目標 DAG \mathcal{D} において、disjoint set A,B,Cがあり $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ とする. このときDFを満たすpについて、 $I(X_A,X_B|X_C)_p$ が成立することを示す.

- 方針: Topological Sortingによりノードを並べる
 - ◆ 末端ノードには子孫がいない
 - \mathcal{D} から末端ノード ω を取り除いたDAG $\mathcal{D}_{\setminus \omega}$ において, $I(A',B'|C')_{\mathcal{D}_{\setminus \omega}} \Rightarrow I(X_{A'},X_{B'}|X_{C'})_p$ が成立しているとする
 - → $\mathcal{D}_{\setminus \omega}$ のノード数が1の場合は自明にDF \Rightarrow DGが成立
 - ω に対するDFと $I(A',B'|C')_{\mathcal{D}\setminus\omega}$ $\Rightarrow I(X_{A'},X_{B'}|X_{C'})_p$ から, $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ $\Rightarrow I(X_A,X_B|X_C)_p$ を示す.
 - ◆ つまりノード数k-1でDF ⇒ DGが成立していればkでも成立する
- 前提をまとめると (i) $I(A,B \mid C)_{\mathcal{D}}$ である
 - (ii) $I(A',B'|C')_{\mathcal{D}\setminus\omega} \Leftrightarrow I(X_{A'},X_{B'}|X_{C'})_p$ が成立している
- ωと*A*, *B*, *C*の関係により次の3通りを考える
 - (1) ω がA, B, Cに含まれない場合
 - $(2) \omega \in A$ の場合 $(\omega \in B$ の場合も同様)
 - (3) ω がCに含まれる場合

(1) ω がA, B, Cに含まれない場合

$$A = A', B = B', C = C'$$
なので、直ちに $I(A, B|C)_{\mathcal{D}} \iff I(X_A, X_B|X_C)_p$

- (2) $\omega \in A$ の場合 ($\omega \in B$ の場合も同様)
 - $A = A' \cup \omega$
 - $I(A, B|C)_{\mathcal{D}} \Rightarrow I(\omega, B|C)_{\mathcal{D}}, \pi(\omega) \notin B$

Chain ruleより

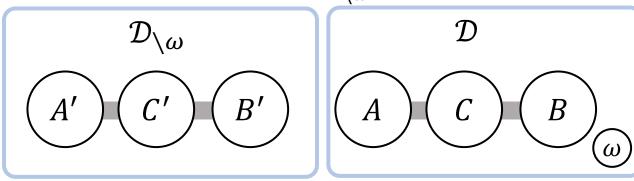
$$p(A, B, C) = p(\omega, A', B, C)$$

$$= p(\omega|A', B, C)p(A', B, C)$$

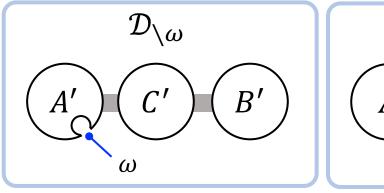
 $=p(\omega|A',C)p(A',B,C)$ … $\pi(\omega) \notin B$ なのでDFを適用

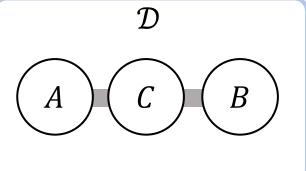
 $\sharp \supset \mathcal{T}I(X_{\omega},X_B|X_{A'}\cup X_C)_p.$

 $I(X_{A'},X_{B'}|X_{C'})_p$ と合わせると、Contractionより $I(X_{A'}\cup X_{\omega},X_B'|X_C')_p=I(X_A,X_B|X_C)_p$

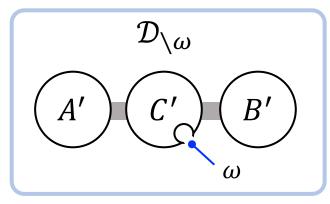


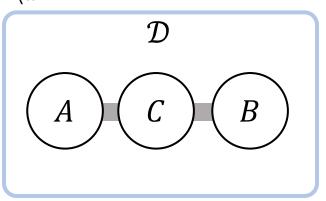
(2)の場合の $\mathcal{D}_{\setminus \omega}$ と \mathcal{D}



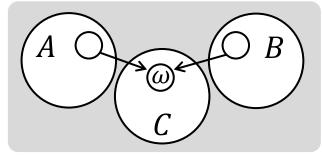


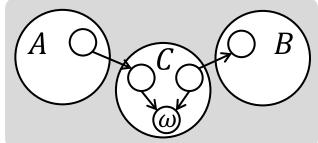
- (3) ω がCに含まれる場合
 - $C = C' \cup \omega$
 - $I(A,B|C'\cup\omega)_{\mathcal{D}}, I(A,B|C')_{p}, I(A,B|C')_{\mathcal{D}\setminus\omega}$
 - $igstar I(A,B|C')_{\mathcal{D}\setminus\omega}$ $\geq I(A,B|C'\cup\omega)_{\mathcal{D}}$ の両立は, A-B間経路で, ω にブロックされるものはないことを意味する
 - ωはC'によってAまたはBとd分離される必要がある(右図(b,c,d)参照)
 - ♦ Chain rule ξ θ $p(A,B,C) = p(\omega|A,B,C')p(A,B|C')p(C')$
 - (b)の場合 $p(\omega|A,B,C') = p(\omega|C')$
 - Weak Union \sharp U $I(\omega, A \cup B | C')_p \Rightarrow I(\omega, B | A \cup C')_p$
 - (c),(d)の場合も同様に示すことができる.



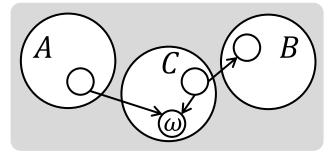


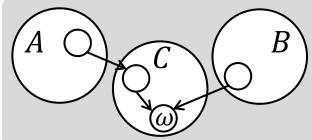
- (a) $I(A, B|C)_{\mathcal{D}}$ と矛盾
- (b) $I(A, B|C)_{\mathcal{D}}$ と矛盾しない : $I(A \cup B, \omega|C')_{\mathcal{D}}$





- (c) $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ と矛盾しない: $I(B,\omega|C')_{\mathcal{D}}$
- (d) $I(A,B|C)_{\mathcal{D}}$ と矛盾しない : $I(A,\omega|C')_{\mathcal{D}}$





付録 (4)

下⇒ Gの証明

▲本文に戻る

- disjointなノード集合*A*, *B*, *S*を考える.
- $V \setminus S$ のうち、Aを含むconnected componentを \tilde{A} とする $\left(B \not\subset \tilde{A}\right)$
- $\tilde{B} = V \setminus (\tilde{A} \cup S)$ とする. $B \subset \tilde{B}$ となる. $\sharp tV = \tilde{A} \cup \tilde{B} \cup S$.
- Sは \tilde{A} と \tilde{B} を分離するので,G上の全クリークは \tilde{A} \cup Sまたは \tilde{B} \cup S のどちらか一方のノードを含む
- $\mathbb{F} \, \mathcal{L} \, \mathcal{V} = P(X_{\tilde{A}}, X_{\tilde{B}}, X_S) = \frac{1}{Z} \prod_{C \in \gamma(\tilde{A} \cup S)} \psi_{\gamma}(X_{\gamma}) \prod_{C \in \gamma(\tilde{B} \cup S)} \psi_{\gamma}(X_{\gamma})$ $\equiv f(X_{\tilde{A}}, X_S) g(X_{\tilde{B}}, X_S)$
- Factorizeされた形を利用すると

$$P(X_{\tilde{A}}, X_{\tilde{B}}|X_S) = \frac{P(X_{\tilde{A}}, X_{\tilde{B}}, X_S)}{\sum_{X_{\tilde{A}}} \sum_{X_{\tilde{B}}} P(X_{\tilde{A}}, X_{\tilde{B}}, X_S)}$$

$$= \frac{f(X_{\tilde{A}}, X_S)g(X_{\tilde{B}}, X_S)}{\sum_{X_{\tilde{A}}} f(X_{\tilde{A}}, X_S)\sum_{X_{\tilde{B}}} g(X_{\tilde{B}}, X_S)} \equiv p(X_{\tilde{A}}|X_S)p(X_{\tilde{B}}|X_S)$$

・ よって $X_{\tilde{A}} \perp \!\!\! \perp X_{\tilde{B}} \mid \!\! X_S$. さらに $X_A \subset X_{\tilde{A}}, X_B \subset X_{\tilde{B}}$ なので $X_A \perp \!\!\! \perp X_B \mid \!\!\! X_S$. (Decomposition Property)

付録 (5)

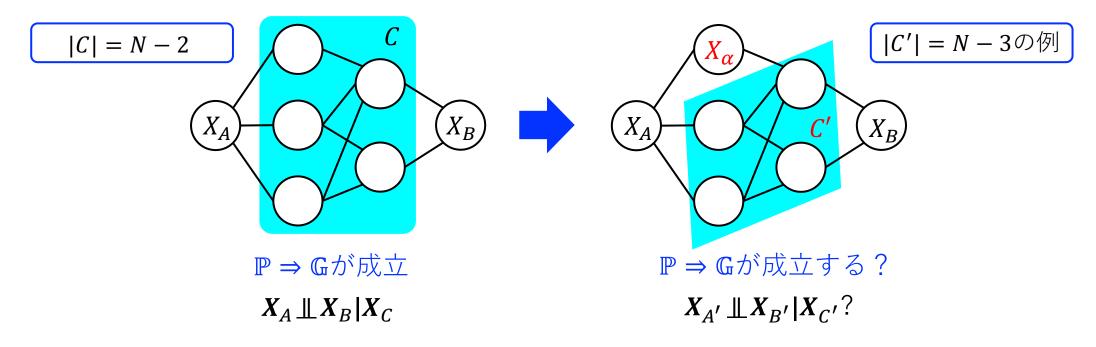
Intersection Propertyが成立するときℙ⇒ Gの証明

▲ 本文に戻る

• $I(A,B|C)_G$ を満たすdisjointなノード集合A,B,Cを考える

▶ 証明の概要

- |C| = N 2の場合(|A| = |B| = 1), $\mathbb{P} \Rightarrow \mathbb{G}$ は直ちに成立。
- |C| > nで $\mathbb{P} \Rightarrow \mathbb{G}$ が成立しているとして、 |C| = n で $\mathbb{P} \Rightarrow \mathbb{G}$ が成立するかどうかを考える
- これを繰り返すことで、 任意のdisjointなノード集合に対して $I(A,B|C)_{G}$ が成立することを示す



• 新しいノード集合を*A'*,*B'*,*C'*とする

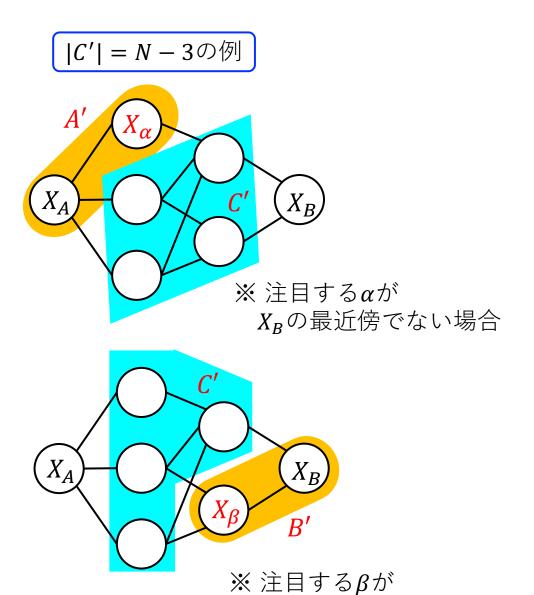
2通りの可能性が考えられる

- $(1) A' \cup B \cup C' = V (\sharp t \sqcup A \cup B' \cup C' = V)$
 - Cの一部をAまたはBに加える

|C| = N - 2

(右上の, A',B,C'とした例のみ示す)

- $X_A \perp \!\!\! \perp X_B | X_C \Rightarrow X_A \perp \!\!\! \perp X_B | X_{C'} \cup X_\alpha$



 X_A の最近傍でない場合

2通りの可能性が考えられる

$(2) (A \cup B \cup C') \subset V$

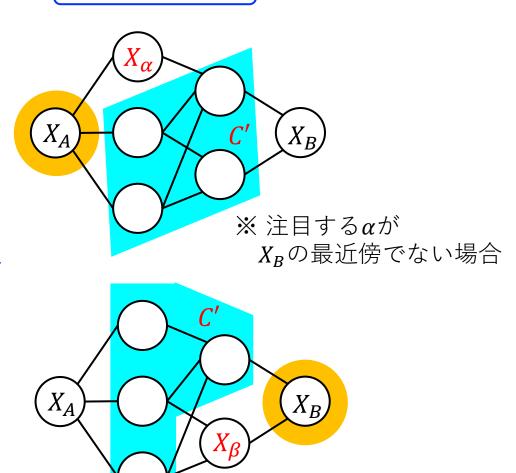
• Cの一部を取り除き、AまたはBに加えない

|C| = N - 2

(右上の例のみ示す)

- $X_A \perp \!\!\!\perp X_B \mid X_C \Rightarrow X_A \perp \!\!\!\perp X_B \mid X_{C'} \cup X_{\alpha}$

|C'| = N - 3の例



% 注目する β が X_A の最近傍でない場合

付録 (6)

ℙ ⇒ F: Hammersley-Cliffordの定理の証明

▲本文に戻る

準備: Möbius inversion lemma

- a⊆Vとする
- Vの可能なsubsetに対して定義される関数 Φ , Ψ を用意する
- このとき次の二つの表現は等価である

$$\Psi(a) = \sum_{b:b \subseteq a} \Phi(b) \qquad \cdots \, :$$

$$\Phi(a) = \sum_{b:b \subseteq a} (-1)^{|a \setminus b|} \Psi(b) \qquad \cdots \bigstar$$

Möbius inversion lemmaの証明

- ★→☆を示す
 - ・★の両辺について和をとる

$$\sum_{b:b\subseteq a} \Phi(b) = \sum_{b:b\subseteq a} \sum_{c:c\subseteq b} (-1)^{|b\setminus c|} \Psi(c)$$

$$= \sum_{c:c\subseteq a} \Psi(c) \left\{ \sum_{b:c\subseteq b\subseteq a} (-1)^{|b\setminus c|} \right\}$$

$$= \sum_{c:c\subseteq a} \Psi(c) \left\{ \sum_{h:h\subseteq a\setminus c} (-1)^{|h|} \right\}$$
*** non-empty set

 $=\Psi(a)$

※ non-empty setについて、
要素数が偶数の集合と奇数の集合は同数存在する

Möbius inversion lemmaの証明(つづき)

- ☆→★を示す
 - ☆の両辺について和をとる

$$\sum_{b:b\subseteq a} (-1)^{|a\backslash b|} \Psi(b) = \sum_{b:b\subseteq a} (-1)^{|a\backslash b|} \sum_{c:c\subseteq b} \Phi(c)$$

$$= \sum_{c:c\subseteq a} \Phi(c) \left\{ \sum_{b:c\subseteq b\subseteq a} (-1)^{|a\backslash b|} \right\}$$

$$= \sum_{c:c\subseteq a} \Phi(c) \left\{ \sum_{h:h\subseteq a\backslash c} (-1)^{|h|} \right\}$$
※ non-empty setについて、要素数が偶数の集合と奇:

 $=\Phi(a)$ 要素数が偶数の集合と奇数の集合は同数存在する

P → **F**: Hammersley-Cliffordの定理の証明

▶ 証明の概要

- あるノード集合bと $V\setminus b$ に対して, $H_b(X_b)=\log p\big(X_b,X_{V\setminus b}^*\big)$ とする. $X_{V\setminus b}^*$ は実現値.
- (1) H_b に対してMöbius 反転公式を適用

$$\Phi_a(\mathbf{X}_a) = \sum_{b:b \subseteq a} (-1)^{|a \setminus b|} H_b(\mathbf{X}_b)$$

$$H_V(\pmb{X}) \equiv \sum_{a:a\subseteq V} \Phi_a(\pmb{X}_a)$$
 o ここから, $p(\pmb{X}) = \prod_{a\subseteq V} \exp(\Phi_a(\pmb{X}_a))$ という形になることがわかる

(2) さらに,ノード集合aがcompleteでない場合 $\Phi_a(X_a)=0$ であることを示す

 \rightarrow ここから、 $\Phi_a(X_a)$ がポテンシャルとみなせることを示す



• $\alpha, \beta \in a(E_{\alpha\beta} \notin E)$ という二つのノードを考える。また $c = a \setminus \{\alpha, \beta\}$ とする

$$\begin{split} \Phi_{a}(X_{a}) &= \sum_{b:b \subseteq a} (-1)^{|a \setminus b|} H_{b}(X_{b}) \\ &= \sum_{b:b \subseteq c} (-1)^{|a \setminus b|} H_{b}(X_{b}) + \sum_{b:b \subseteq c} (-1)^{|a \setminus b \cup \{\alpha,\beta\}|} H_{b}(X_{b}) \\ &+ \sum_{b:b \subseteq c} (-1)^{|a \setminus b \cup \{\alpha\}|} H_{b}(X_{b}) + \sum_{b:b \subseteq c} (-1)^{|a \setminus b \cup \{\beta\}|} H_{b}(X_{b}) \\ &= \sum_{b:b \subseteq c} (-1)^{|a \setminus b|} \left\{ H_{b}(X_{b}) + (-1)^{-2} H_{b \cup \{\alpha,\beta\}} \left(X_{b \cup \{\alpha,\beta\}} \right) + (-1)^{-1} H_{b \cup \alpha} \left(X_{b \cup \alpha} \right) + (-1)^{-1} H_{b \cup \beta} \left(X_{b \cup \beta} \right) \right\} \end{split}$$

 $= \sum_{a=0}^{\infty} (-1)^{|a\setminus b|} \left\{ H_b(\mathbf{X}_b) + H_{b\cup\{\alpha,\beta\}}(\mathbf{X}_{b\cup\{\alpha,\beta\}}) - H_{b\cup\alpha}(\mathbf{X}_{b\cup\alpha}) - H_{b\cup\beta}(\mathbf{X}_{b\cup\beta}) \right\}$

• $H_b(X_b)$, $H_{b\cup\{\alpha,\beta\}}(X_{b\cup\{\alpha,\beta\}})$, $H_{b\cup\alpha}(X_{b\cup\alpha})$, $H_{b\cup\beta}(X_{b\cup\beta})$ についてそれぞれ考える.

$$+ H_{b \cup \{\alpha,\beta\}}(\boldsymbol{X}_{b \cup \{\alpha,\beta\}}) = \log p(X_{\alpha}, X_{\beta}, \boldsymbol{X}_{b}, \boldsymbol{X}_{V \setminus b \cup \{\alpha,\beta\}}^{*})$$

$$= \log p(X_{\alpha}, X_{\beta} | \boldsymbol{X}_{b}, \boldsymbol{X}_{V \setminus b \cup \{\alpha,\beta\}}^{*}) + \log p(\boldsymbol{X}_{b}, \boldsymbol{X}_{V \setminus b \cup \{\alpha,\beta\}}^{*})$$

$$= \log p(X_{\alpha} | \boldsymbol{X}_{b}, \boldsymbol{X}_{V \setminus b \cup \{\alpha,\beta\}}^{*}) + \log p(X_{\beta} | \boldsymbol{X}_{b}, \boldsymbol{X}_{V \setminus b \cup \{\alpha,\beta\}}^{*}) + \log p(\boldsymbol{X}_{b}, \boldsymbol{X}_{V \setminus b \cup \{\alpha,\beta\}}^{*})$$

… Pairwise Markov Propertyを用いた.

$$+ H_{b \cup \alpha}(X_{b \cup \alpha}) = \log p(X_{\alpha}, X_b, X_{\beta}^*, X_{V \setminus b \cup \{\alpha, \beta\}}^*)$$

$$= \log p(X_{\alpha} | X_b, X_{V \setminus b \cup \{\alpha, \beta\}}^*) + \log p(X_{\beta}^*, X_b, X_{V \setminus b \cup \{\alpha, \beta\}}^*)$$

… Pairwise Markov Propertyを用いた.

よって

$$H_{b\cup\{\alpha,\beta\}}(\boldsymbol{X}_{b\cup\{\alpha,\beta\}}) - H_{b\cup\alpha}(\boldsymbol{X}_{b\cup\alpha}) = \log p(\boldsymbol{X}_{\beta}, \boldsymbol{X}_{b}, \boldsymbol{X}_{V\setminus b\cup\{\alpha,\beta\}}^*) - \log p(\boldsymbol{X}_{\beta}^*, \boldsymbol{X}_{b}, \boldsymbol{X}_{V\setminus b\cup\{\alpha,\beta\}}^*)$$

$$+ H_{b \cup \beta}(X_{b \cup \beta}) = \log p(X_{\beta}, X_b, X_{\alpha}^*, X_{V \setminus b \cup \{\alpha, \beta\}}^*) = \log p(X_{\beta}, X_b, X_{V \setminus b \cup \{\alpha, \beta\}}^*)$$

$$+ H_b(X_b) = \log p(X_b, X_{V \setminus b}^*) = \log p(X_b, X_{\alpha}^*, X_{\beta}^*, X_{V \setminus b \cup \{\alpha, \beta\}}^*) = \log p(X_b, X_{\beta}^*, X_{V \setminus b \cup \{\alpha, \beta\}}^*)$$

よって、
$$H_b(X_b) + H_{b\cup\{\alpha,\beta\}}(X_{b\cup\{\alpha,\beta\}}) - H_{b\cup\alpha}(X_{b\cup\alpha}) - H_{b\cup\beta}(X_{b\cup\beta}) = 0$$
なので、
ノード集合がdisjointなノードを含むとき常に $\Phi_a(X_a) = 0$ である.

$$H_V(X) = \sum_{a:a\subseteq V} \Phi_a(X_a) = \sum_{a:a \text{ is complete}} \Phi_a(X_a)$$

となり, よって,

このことから,

$$p(X) = \prod_{a:a \text{ is complete}} \exp(\Phi_a(X_a))$$

… これはFactorized formである.

付録 (7)

MoralなDAG \mathcal{D} の完全マップが $\mathcal{M}[\mathcal{D}]$ であることの証明

- $I(X,Y|Z) \in \mathcal{I}(\mathcal{D}), I(X,Y|Z) \notin \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$ という独立性の存在を仮定する.
 - → M[D]においてZを経由しないX Y経路がある.
 - ◆ 同じ経路はDにも存在しなければならない $(D \to M[D]$ により追加される経路はないため).
- 仮定から、X Y経路はDにおいてZによりブロックされていなければならない
 - *X Y*経路上にhead-to-head nodeがある必要がある。
- しかし, \mathfrak{D} では親ノードが全結合なので,head-to-head nodeの親ノードは繋がっているため,head-to-head nodeでブロックされる経路とは別の経路が生じてしまう
- よって、 \mathcal{D} の親ノードが繋がるとき $I(X,Y|Z) \in \mathcal{I}(\mathcal{D}), I(X,Y|Z) \notin \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$ は否定され、以下のいずれかが成立する.
 - $+ I(X,Y|Z) \in \mathcal{I}(\mathcal{D}), I(X,Y|Z) \in \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$
 - $+ I(X,Y|Z) \notin \mathcal{I}(\mathcal{D}), I(X,Y|Z) \notin \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$
 - $+ I(X,Y|Z) \notin \mathcal{I}(\mathcal{D}), I(X,Y|Z) \in \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$
- これは $\mathcal{I}(\mathcal{D}) \subseteq \mathcal{I}(\mathcal{M}[\mathcal{D}])$ を意味する.

付録 (8)

DG ⇔ DG'の証明

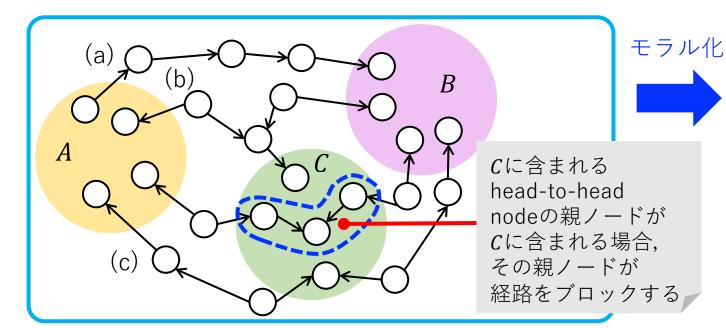
▲本文に戻る

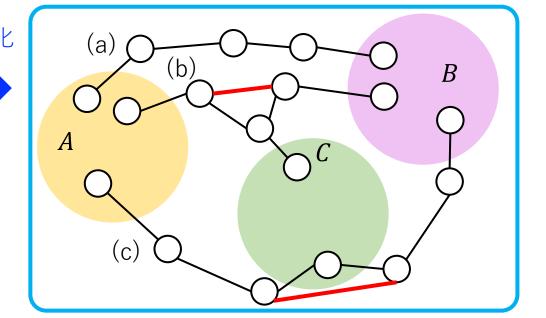
【DAG \mathcal{D} においてA-B間にCによりblockされていない経路がある

 $\Rightarrow \mathcal{M}[\mathcal{D}_{An^*(A\cup B\cup C)}]$ においてA-B間にCを経由しない経路がある】

- A B経路上の全てのノードが $An^*(A \cup B \cup C)$ にある場合を考えれば良い DAG DにおいてA B間がblockされていないということは,以下いずれかの経路がある.
 - (a) Cを通らないA B間経路にhead-to-head nodeがない
 - (b) Cを通らないA-B間経路にhead-to-head nodeがあり,その子孫がCに含まれる
 - (c) A-C-B間で、Cに含まれるhead-to-head nodeがある。 ただしそのhead-to-headの親ノードのうち少なくとも2つはCに含まれない。

いずれの経路も,モラル化によりCを経由しない経路を生じさせる.

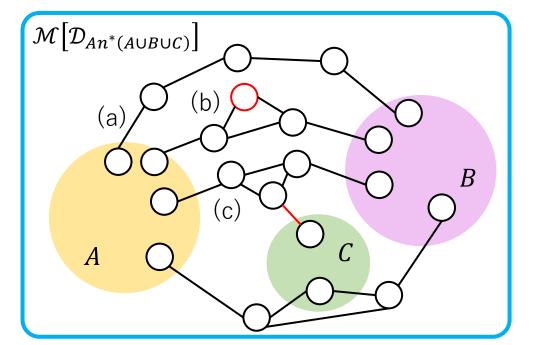




 $[\mathcal{M}[\mathcal{D}_{An^*(A\cup B\cup C)}]$ においてA-B間にCを経由しない経路がある

 \Rightarrow DAG \mathcal{D} においてA-B間にCによりblockされていない経路がある】

- $\mathcal{M}[\mathcal{D}_{An^*(A\cup B\cup C)}]$ で、Cを経由しないA-B経路のパターンを全て考える(下図参照).
 - (a) N = 3のループがない
 - \mathcal{D} においてこの経路にはhead-to-head node がなく,ブロックされない
 - (b) Cのノードを含まないN=3のループがある
 - $An^*(A \cup B \cup C)$ を考えているので、Dにおいて頂点(赤丸)はhead-to-headではない $X \cap D$ においてhead-to-head nodeであれば $An^*(A \cup B \cup C)$ に含まれない)
 - よってこの経路はブロックされない



- (c) Cに含まれるノードにつながるN=3のループがある
 - \mathcal{D} において、ループとつながるedge(赤)は \mathcal{C} に入る向きになる.
 - このとき、ループの矢印の向きがCに分離されない
- (d) Cを含むN = 3のループがある
 - Cに含まれるノードはhead-to-head nodeであり、Cにより分離されない

付録 (9)

DG ⇒ DLの証明

▲本文に戻る

- ノード α の親ノード集合を $\pi(\alpha)$ 、子孫ノード集合を $\deg(\alpha)$ とする.
- DAG \mathcal{D} のSkelton $S[\mathcal{D}]$ において, α からnon-descendants $\operatorname{nd}(\alpha) = V \setminus (\alpha \cup \operatorname{des}(\alpha))$ への 可能な経路を考える $(\pi(\alpha) \subset \operatorname{nd}(\alpha)$ である)
- 3通りの経路が考えられる
- (i) α から $\pi(\alpha)$ への経路: $\pi(\alpha)$ によりブロックされる
- (ii) $\gamma \in \pi(\alpha)$ を通り $\beta_1 \in nd(\alpha) \setminus \pi(\alpha)$ に至る経路
 - γはhead-to-head nodeではない
 - $\pi(\alpha)$ は条件づけられているので、 $\alpha \beta_1$ の経路はblockされている
- (iii) $\varepsilon \in des(\alpha)$ を通り $\beta_2 \in nd(\alpha) \setminus \pi(\alpha)$ に至る経路
 - 経路上にhead-to-head nodeが存在する必要があり、これにより経路はblockされる
- (i),(ii),(iii)を合わせると、d分離性より α_{\perp} nd(α)| $\pi(\alpha$)

