

# **Sistemas Inteligentes**

**Escuela Técnica Superior de Informática**

**Universitat Politècnica de València**

## **Tema B2T7: Estimación de modelos de Markov.**

# índice

- 1 *Aprendizaje: estimación de probabilidades en modelos de Markov* ▷ 1
- 2 Inicialización de la re-estimación por Viterbi ▷ 9

# Estimación de probabilidades de un modelo de Markov

Estimar las probabilidades de un modelo de Markov,  $M$ , mediante una secuencia de cadenas de entrenamiento  $Y = \{y_1, \dots, y_n\}$ .

## *Idea básica:*

1. Inicializar modelo de Markov inicial  $M_0$  y  $i = 0$  (ver traspas 10)
2. Analizar en  $M_i$  cada cadena de  $Y$  por Viterbi para obtener la secuencia de estados
3. A partir de esta secuencia de estados, contabilizar las frecuencias de uso de transiciones y símbolos.
4. Normalizar frecuencias para obtener nuevas probabilidades del modelo  $M_{i+1}$
5. Repetir pasos 2-4 hasta convergencia ( $M_i = M_{i+1}$ ).

# Estimación mediante el algoritmo de Viterbi: ejemplo

Se dispone de tres cadenas para re-estimar las probabilidades de un modelo de Markov. Utilizando el algoritmo de Viterbi se han obtenido las siguientes *secuencias óptimas de estados* para cada *cadena*:

<i>Cadena:</i>	<b>aaaaaddcdcdcdcdccbabaabababccccb</b>
<i>Secuencia óptima de estados:</i>	<b>111112222222222222333333333344444F</b>
<i>Cadena:</i>	<b>aaaaaddcdcdcdcdcdcbabababaabcccdcb</b>
<i>Secuencia óptima de estados:</i>	<b>11111222222222222233333333334444444F</b>
<i>Cadena:</i>	<b>aaaadcdcdcdcdcdcbababababcccdccbaab</b>
<i>Secuencia óptima de estados:</i>	<b>1111222222222222223333333333444444444F</b>

# Estimación mediante el algoritmo de Viterbi: ejemplo (cont.)

$$\pi_1 = 3/3 = 1 \quad \pi_2 = \pi_3 = \pi_4 = 0$$

<i>A</i>	1	2	3	4	<i>F</i>
1	4 + 4 + 3	1 + 1 + 1	0	0	0
2	0	11 + 11 + 11	1 + 1 + 1	0	0
3	0	0	9 + 9 + 8	1 + 1 + 1	0
4	0	0	0	4 + 6 + 8	1 + 1 + 1

 $\Rightarrow$ 

<i>A</i>	1	2	3	4	<i>F</i>
1	$\frac{11}{14}$	$\frac{3}{14}$	0	0	0
2	0	$\frac{33}{36}$	$\frac{3}{36}$	0	0
3	0	0	$\frac{26}{29}$	$\frac{3}{29}$	0
4	0	0	0	$\frac{18}{21}$	$\frac{3}{21}$

<i>B</i>	<i>a</i>	<i>b</i>	<i>c</i>	<i>d</i>
1	5 + 5 + 4	0	0	0
2	0	0	6 + 6 + 6	6 + 6 + 6
3	5 + 5 + 4	5 + 5 + 5	0	0
4	0 + 0 + 2	1 + 2 + 2	4 + 4 + 4	0 + 1 + 1

 $\Rightarrow$ 

<i>B</i>	<i>a</i>	<i>b</i>	<i>c</i>	<i>d</i>
1	$\frac{14}{14}$	0	0	0
2	0	0	$\frac{18}{36}$	$\frac{18}{36}$
3	$\frac{14}{29}$	$\frac{15}{29}$	0	0
4	$\frac{2}{21}$	$\frac{5}{21}$	$\frac{12}{21}$	$\frac{2}{21}$

# Algoritmo de reestimación por Viterbi

**Input:**  $M_0 = (Q_0, \Sigma_0, \pi_0, A_0, B_0)$

*/\* Modelo inicial \*/*

$Y = \{y_1, \dots, y_n\}$

*/\* cadenas de entrenamiento \*/*

**Output:**  $M = (Q, \Sigma, \pi, A, B)$

*/\* Modelo optimizado \*/*

$M = M_0$

**repeat**  $M' = M$ ;  $\pi = 0$ ;  $A = 0$ ;  $B = 0$

**for**  $k = 1$  **to**  $n$  **do**

$m = |y_k|$

*/\* secuencia de estados más probable para  $y_k$ , \*/*

$\tilde{q}_1, \dots, \tilde{q}_m = \operatorname{argmax}_{q_1, \dots, q_m} P(y_k, q_1, \dots, q_m \mid M')$  */\* por Viterbi \*/*

$\pi_{\tilde{q}_1}++$ ;  $B_{\tilde{q}_1, y_{k,1}}++$

*/\* actualización de contadores \*/*

**for**  $t = 2$  **to**  $m$  **do**  $A_{\tilde{q}_{t-1}, \tilde{q}_t}++$ ;  $B_{\tilde{q}_t, y_{k,t}}++$  **done**;  $A_{\tilde{q}_m, F}++$   
**done**

$s = \sum_{q \in Q} \pi_q$

**forall**  $q \in Q$  **do**

*/\* normalización de contadores \*/*

$\pi_q = \pi_q / s$

$a = \sum_{q' \in Q} A_{q, q'}$ ; **forall**  $q' \in Q$  **do**  $A_{q, q'} = A_{q, q'} / a$

$b = \sum_{\sigma \in \Sigma} B_{q, \sigma}$ ; **forall**  $\sigma \in \Sigma$  **do**  $B_{q, \sigma} = B_{q, \sigma} / b$

**done**

**until**  $M = M'$

## Algoritmo mediante el algoritmo de Viterbi: ejercicio

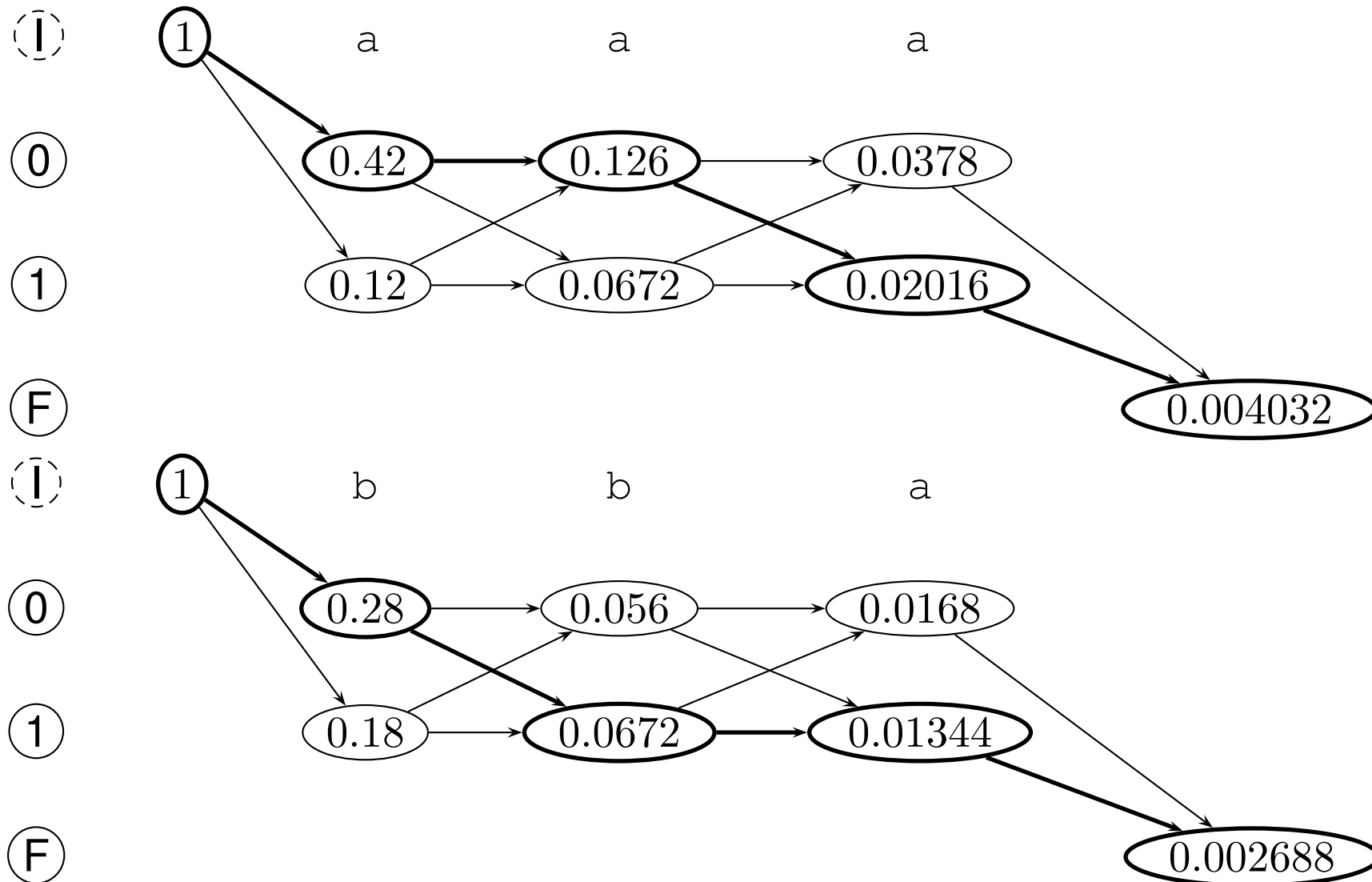
Sea  $M$  un modelo de Markov de conjunto de estados  $Q = \{0, 1, F\}$ ; alfabeto  $\Sigma = \{a, b\}$ ; probabilidades iniciales  $\pi_0(0) = 0.7, \pi_0(1) = 0.3$ ; y probabilidades de transición entre estados y de emisión de símbolos:

$A$	0	1	$F$
0	0.5	0.4	0.1
1	0.3	0.5	0.2

$B$	$a$	$b$
0	0.6	0.4
1	0.4	0.6

Reestima los parámetros de  $M$  mediante *una* iteración de reestimación por Viterbi, a partir de las cadenas de entrenamiento “a a a” y “b b a”.

# Ejercicio: secuencias de estados mas probables



Los pares *cadena-secuencia óptima de estados* obtenidos son:

a a a	b b a
0 0 1 F	0 1 1 F



## Ejercicio: parámetros reestimados

$$\hat{\pi}_0(0) = \frac{2}{2} = 1$$

$$\hat{\pi}_0(1) = \frac{0}{2} = 0$$

$A$	0	1	$F$
0	$\frac{1}{3}$	$\frac{2}{3}$	0
1	0	$\frac{1}{3}$	$\frac{2}{3}$

$B$	$a$	$b$
0	$\frac{2}{3}$	$\frac{1}{3}$
1	$\frac{2}{3}$	$\frac{1}{3}$

# índice

- 1 Aprendizaje: estimación de probabilidades en modelos de Markov ▷ 1
- 2 *Inicialización de la re-estimación por Viterbi* ▷ 9

# Inicialización de la re-estimación por Viterbi

*Una idea elemental:* Inicializar todas las probabilidades según distribuciones equiprobables.

*Problema:* Suele producir problemas de convergencia o convergencia a máximos locales inadecuados.

## ***Una idea útil para modelos lineales:***

- Segmentar cada cadena de  $Y$  en tantos segmentos de (aproximadamente) la misma longitud como estados tenga el modelo de Markov.
- Asignar los símbolos de cada segmento a su correspondiente estado
- Contabilizar las frecuencias de generación y transición
- Normalizar las frecuencias para obtener probabilidades iniciales requeridas

# Inicialización por segmentación lineal: Ejemplo

Obtener un modelo de Markov de  $N = 3$  estados mediante segmentación lineal a partir de las cadenas

$$y_1 = \text{aabbbcc}$$

$$y_2 = \text{aaabbccc}$$

$$Q = \{1, 2, 3, F\} \quad \Sigma = \{a, b, c\}$$

$$q = \left\lfloor \frac{t \cdot N}{|y| + 1} \right\rfloor + 1 : \begin{array}{cc} \text{aabbbcc} & \text{aaabbccc} \\ 1122233 & 11222333 \end{array}$$

$$\pi_1 = \frac{2}{2}, \quad \pi_2 = \pi_3 = 0$$

$A$	1	2	3	$F$
1	$\frac{2}{4}$	$\frac{2}{4}$	0	0
2	0	$\frac{4}{6}$	$\frac{2}{6}$	0
3	0	0	$\frac{3}{5}$	$\frac{2}{5}$

$B$	$a$	$b$	$c$
1	$\frac{4}{4}$	0	0
2	$\frac{1}{6}$	$\frac{5}{6}$	0
3	0	0	$\frac{5}{5}$

# Inicialización por segmentación lineal

**Input:**  $Y = \{y_1, \dots, y_n\}$ ,  $N$  /\* cadenas de entrenamiento, número de estados \*/

**Output:**  $M = (Q, \Sigma, \pi, A, B)$  /\* modelo \*/

$Q = \{1, 2, \dots, N, F\}$ ;  $\Sigma = \{y \in y_k \in Y\}$  /\* estados y símbolos \*/

$\pi = 0$ ;  $A = 0$ ;  $B = 0$  /\* inicialización de contadores \*/

**for**  $k = 1$  **to**  $n$  **do** /\* actualización de contadores por \*/

$q = 1$ ;  $\pi_q++$ ;  $B_{q,y_{k,1}}++$  /\* alineamiento lineal de  $y_k$  con los estados \*/

**for**  $t = 2$  **to**  $|y_k|$  **do**  $q' = q$ ;  $q = \left\lfloor \frac{t}{|y_k|+1} N \right\rfloor + 1$ ;  $A_{q',q}++$ ;  $B_{q,y_{k,t}}++$  **done**

$A_{q,F}++$

**done**

$s = \sum_{q \in Q} \pi_q$

**forall**  $q \in Q$  **do** /\* normalización de contadores \*/

$\pi_q = \pi_q / s$

$a = \sum_{q' \in Q} A_{q,q'}$ ; **forall**  $q' \in Q$  **do**  $A_{q,q'} = A_{q,q'} / a$

$b = \sum_{\sigma \in \Sigma} B_{q,\sigma}$ ; **forall**  $\sigma \in \Sigma$  **do**  $B_{q,\sigma} = B_{q,\sigma} / b$

**done**