

# Inferenza nelle reti Bayesiane

Andrea Righetti

April 1, 2022

## 1 Introduction

In questo progetto vogliamo replicare la tecnica del junction tree per l'inferenza probabilistica nelle reti Bayesiane. Ci limiteremo alla costruzione del junction tree come spiegato nel capitolo 4 di Jensen 1997. l'intero progetto è scritto utilizzando il linguaggio di programmazione *Python* e l'ambiente di sviluppo integrato *Pycharm* in versione 2021.2.2 (community edition).

Il calcolatore su cui è stata testata questa applicazione è un:

- *MacBook* pro retina 15' mid 2014
- CPU: intel core i7 quad-core 2.2 GHz
- RAM: 16 GB 1600MHz DDR3

Per creare un junction tree, partiamo da un normale e generico DAG (*Directed Acyclic Graph*). Nella nostra implementazione il DAG è realizzato su base di liste di adiacenza con un dizionario che ha come chiavi i vertici e come valori delle liste di vertici che rappresentano i nodi a cui il vertice in chiave è collegato.

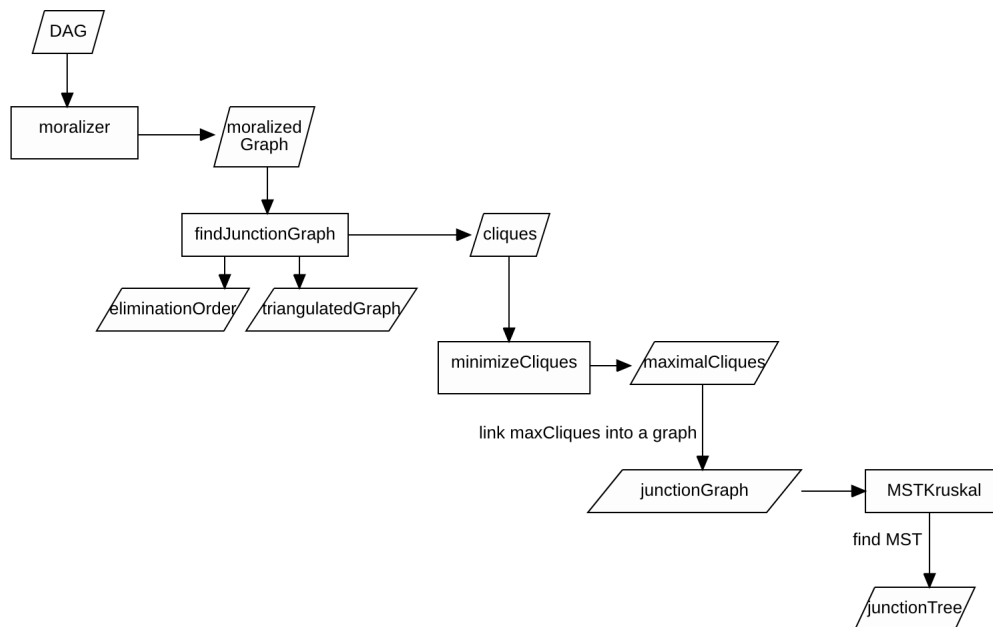


Figure 1: Flowchart di dati (parallelogrammi) e operazioni (rettangoli) che portano un DAG attraverso il processo per ricavare un junction tree.

Andiamo ad effettuare la moralizzazione su di esso, ovvero andiamo a connettere fra di loro i genitori di ogni nodo se questi non lo fossero già. Inoltre rendiamo il grafo non diretto.

Una volta moralizzato andiamo a trovare le **cricche** da cui è composto il grafo. Per trovarle dobbiamo assicurarci che il grafo sia triangolato. Per triangolare un grafo, andiamo ad elencare tutti i vertici, scegliamo un ordine di eliminazione, iniziamo ad eliminare un vertice per volta per poi collegare i vicini inducendo un grafo completo. Il grafo di partenza con unito gli archi aggiunti durante il processo di eliminazione dei nodi, chiamati *fillins*, forma il **grafo triangolato**.

Il grafo triangolato così ottenuto non è univoco, dipende dall'ordine di eliminazione. Ogni ordine di eliminazione è corretto, ma l'ordine ottimale dovrebbe aggiungere meno fillins possibili. Per ottenere ciò andiamo a ripetere l'operazione di triangolazione 100 volte, segnandoci ogni volta il numero di *fillins*, andiamo poi a scegliere l'ordine di eliminazione che ha prodotto il minor numero di *fillins*.

I nodi rimossi nell'ordine di eliminazione insieme ai loro vicini formano le varie cricche.

Trovate le cricche troviamo le **cricche massimali**, ovvero le cricche che non sono contenute in altre cricche.

Connettiamo le cricche massimali in un grafo, quello che otteniamo è chiamato **junction graph**. Nel nostro caso il junction graph è individuato da una matrice di adiacenza.

Applichiamo l'algoritmo di *Kruskal* per trovare il **Maximum Spanning Tree**. L'albero ricavato sarà finalmente il **junction tree**.

## 2 risultati

### 2.1 DAG in figura 4.17

Come da richiesta abbiamo applicato l'algoritmo sopra descritto all'esercizio 4.18 che fa capo al DAG presente in figura 4.17 del libro di Jensen 1997.

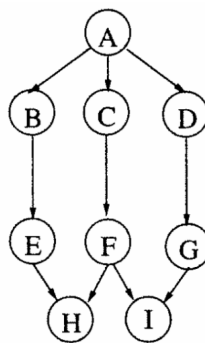
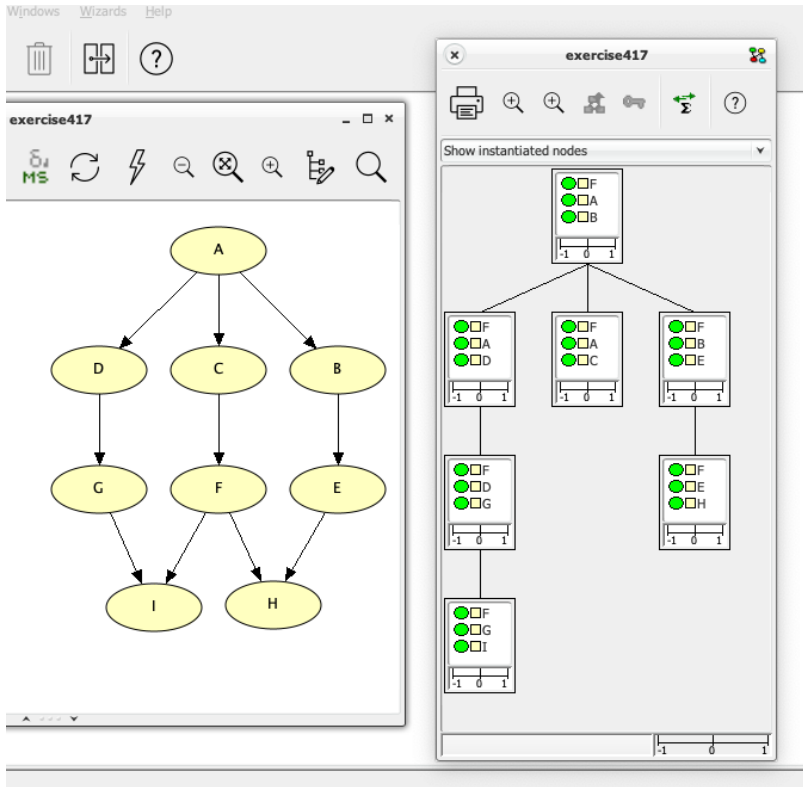


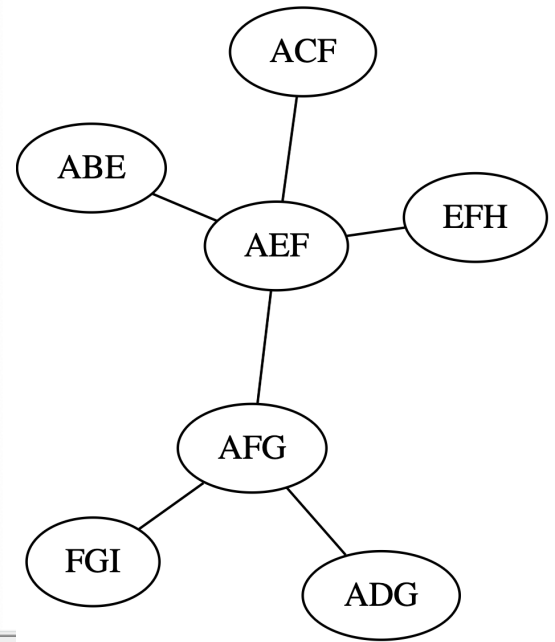
Figure 2: DAG esercizio 4.17

Il junction tree ottenuto dal nostro applicativo è quello mostrato in figura 3b lo compariamo al junction tree ottenuto dal programma Hugin lite (figura 3a).

Possiamo notare che i risultati mostrati differiscono, questo si può spiegare considerando che l'albero triangolato è differente a seconda dell'ordine di eliminazione dei nodi. Il grafo di partenza ha 9 nodi ciò significa  $9!$  ( $=362880$ ) permutazioni diverse del vettore dei nodi per l'eliminazione. Noi ne abbiamo provate solo 100 quindi è altamente probabile che l'ordine di eliminazione non sia il medesimo. Questo spiegherebbe il risultato diverso ottenuto.



(a) junction tree secondo hugin lite



(b) junction tree secondo il nostro programma

Figure 3: junction tree per il DAG in figura 4.17 (Jensen 1997)

## 2.2 DAG a piacere

Per quanto riguarda il DAG scelto a piacere ho scelto quello in figura 4. I risultati sono quelli scelti in figura 5

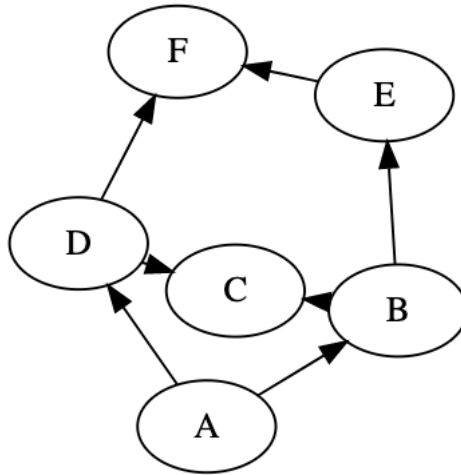
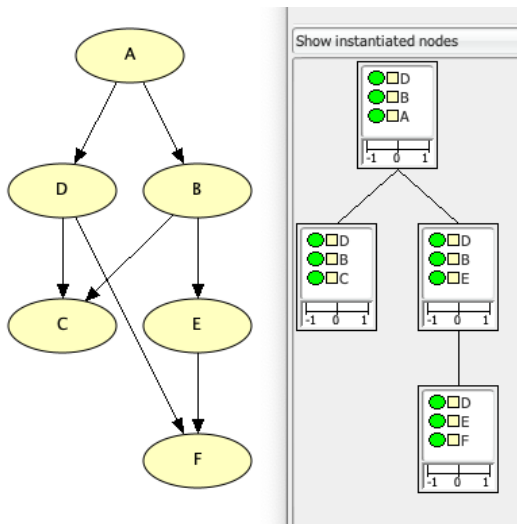
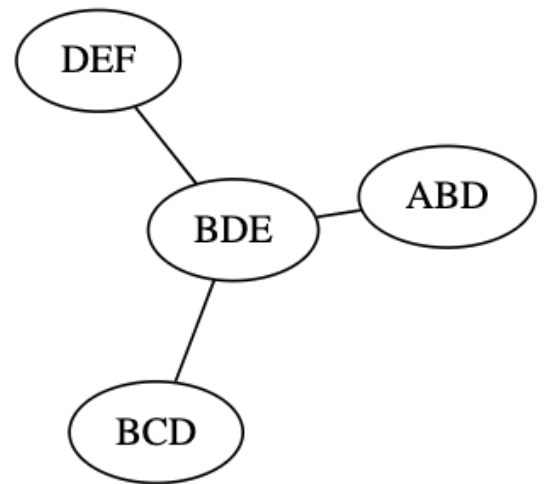


Figure 4: DAG a piacere



(a) junction tree secondo hugin lite



(b) junction tree secondo il nostro programma

Figure 5: junction tree per il DAG a piacere di figura 4 in figura 4.17 (Jensen 1997)