# 自然语言处理技术

# 第5章 隐马尔科夫模型

杨沐昀 孙承杰

哈工大教育部-微软语言语音重点实验室 MOE-MS Joint Key Lab of NLP and Speech (HIT)

# 主要内容

- □马尔科夫模型
- □隐马尔科夫模型
- □隐马尔科夫模型的应用

- □马尔科夫模型是一种统计模型,广泛的应用在语音识别, 词性自动标注,音字转换,概率文法等各个自然语言处理 的应用领域。
- □Markov(1856~1922),苏联数学家。切比雪夫的学生。 在概率论、数论、函数逼近论和微分方程等方面卓有成就。
- □经过长期发展,尤其是在语音识别中的成功应用,使它成为一种通用的统计工具。
- □N元语言模型,是Markov模型的应用。

- □随机过程又称为随机函数,是随时间随机变化的过程。马尔科夫模型描述了一类重要随机过程。
- 口一个系统有N个有限状态 $S = \{s_1, s_2, ..., s_N\}$ ,随时间推移,系统将由某一状态转移到另一状态。
- $\square Q = (q_1, q_2, ..., q_T)$ 为随机变量序列,其取值为状态集S中的某个状态,在时间的状态为 $q_t$ 。

□系统在时间t处于状态 $s_j$ 的概率取决于其在时间 $1,2,\cdots t-1$ 的状态,该概率为:

$$P(q_t = s_j | q_{t-1} = s_i, q_{t-2} = s_k, ...)$$

□离散的一阶马尔科夫链:系统在时间t的状态只与时间t-1 的状态有关。

$$P(q_t = s_i | q_{t-1} = s_i, q_{t-2} = s_k, ...) = P(q_t = s_i | q_{t-1} = s_i)$$

□马尔科夫模型:只考虑独立于时间₺的随机过程

$$P(q_t = s_i | q_{t-1} = s_i) = a_{ij}, 1 \le i.j \le N$$

- $\square$ 状态转移概率 $a_{ij}$ 必须满足以下条件:
  - $\Box a_{ij} \geq 0$
  - $\square \sum_{j=1}^{N} a_{ij} = 1$
- $\square$ N个状态的一阶马尔科夫过程有 $N^2$ ,可以表示成为一个状态转移矩阵。

## 马尔科夫(Markov)模型: 举例

□一段文字中名词,动词,形容词三类词性出现的情况可以 由三个状态的马尔科夫模型描述:

□状态s<sub>1</sub>: 名词

□状态s<sub>2</sub>: 动词

□状态s3: 形容词

# 马尔科夫(Markov)模型: 举例

□假设状态之间的转移矩阵如下:

$$A = \begin{bmatrix} a_{ij} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} s_1 & s_2 & s_3 \\ 0.3 & 0.5 & 0.2 \\ s_2 & 0.5 & 0.3 & 0.2 \\ 0.4 & 0.2 & 0.4 \end{bmatrix}$$

□如果在该文字中某句子的第一个词为名词,那么该句子中三类词出现顺序为O="名动形名"的概率。

# 马尔科夫(Markov)模型: 举例

$$\Box P(O|M) = P(s_1, s_2, s_3, s_1|M) 
= P(s_1) \cdot P(s_2|s_1) \cdot P(s_3|s_2) \cdot P(s_1|s_3) 
= 1 \times a_{12} \times a_{23} \times a_{31} 
= 0.5 \times 0.2 \times 0.4 
= 0.04 
$$A = \begin{bmatrix} a_{ij} \end{bmatrix} = \begin{cases} s_1 & s_2 & s_3 \\ 0.3 & 0.5 & 0.2 \\ 0.5 & 0.3 & 0.2 \\ s_3 & 0.4 & 0.2 & 0.4 \end{cases}$$$$

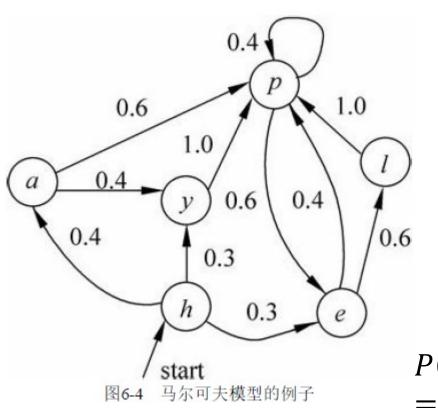
□系统初始化式时可以定义一个初始状态概率向量

$$\pi_i \ge 0, \sum_{i=1}^N \pi_i = 1$$

## 马尔科夫(Markov)模型:有限状态机

- □马尔科夫模型可视为随机的有限状态机。
- □圆圈表示状态,状态之间的转移用带箭头的弧表示,弧上 的数字为状态转移的概率。
- □初始状态用标记为start的输入箭头表示。
- □假设任何状态都可作为终止状态。
- □对每个状态来说,发出弧上的概率和为1。

# 马尔科夫(Markov)模型:有限状态机



P(h, e, l, p)=  $P(h) \times P(e|h) \times P(l|e) \times P(p|l)$ =  $1.0 \times 0.3 \times 0.6 \times 1.0$ = 0.18

#### 隐马尔可夫模型: 概述

- □隐马尔可夫模型创建于20世纪70年代,是美国数学家鲍姆等人提出来的。
- □该模型是一个双重随机过程,我们不知道具体的状态序列,只知道状态转移的概率,即模型的状态转换过程是不可观察的(隐蔽的),可观察事件的随机过程是隐蔽状态过程的随机函数。

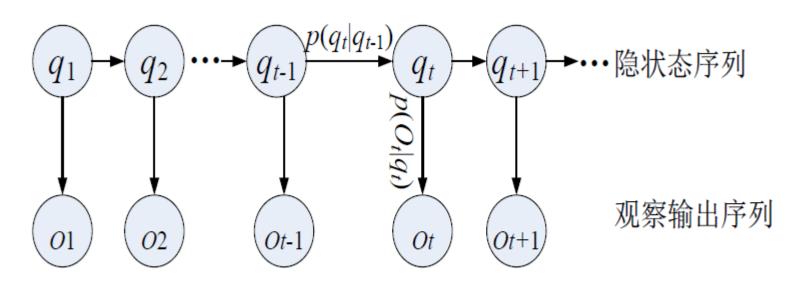
#### 隐马尔可夫模型:例子

- □假定一暗室中有N个口袋,每个口袋中有M种不同颜色的 球。
- □一个实验员根据某一概率分布随机地选取一个初始口袋, 从中根据不同颜色的球的概率分布,随机地取出一个球, 并向室外的人报告该球的颜色。
- □再根据口袋的概率分布选择另一个口袋,根据不同颜色的 球的概率分布从中随机选择另外一个球。重复进行这个过程。

#### 隐马尔可夫模型:例子

- □对于暗室外边的人来说,可观察的过程只是不同颜色的球的序列,而口袋的序列是不可观察的。
- □每个口袋对应于HMM中的状态,球的颜色对应于HMM 中状态的输出符号。
- □从一个口袋转向另一个口袋对应于状态转换,从口袋中取出球的颜色对应于从一个状态输出的观察符号。

# 隐马尔可夫模型: 图解



HMM 图解

- 1.模型中状态的数目N(上例中口袋的数目);
- 2.从每个状态可能输出的不同符号的数目M(上例中球的不同颜色的数目);
- 3.状态转移概率矩阵 $A = \{a_{ij}\}$   $(a_{ij}$ 为实验员从一个口袋(状态 $s_i$ )转向另一个口袋( $s_j$ )取球的概率)。其中:

$$a_{ij} = P(q_t = s_j | q_{t-1} = s_i), 1 \le i, j \le N$$

$$a_{ij} \ge 0$$

$$\sum_{j=1}^{N} a_{ij} = 1$$

4.从状态 $s_j$ 观察到符号 $v_k$ 的概率分布矩阵 $B = \{b_j(k)\}$ ( $b_j(k)$ 为实验员从第j个口袋中取出第k种颜色的球的概率),其中:

$$b_j(k) = P(O_t = v_k | q_t = s_j), 1 \le j \le N; 1 \le k \le M$$
$$b_j(k) \ge 0$$

$$\sum_{k=1}^{M} b_j(k) = 1$$

5.初始状态概率分布 $\pi = \{\pi_i\}$ , 其中:

$$\pi_i = P(q_1 = s_i), 1 \le i \le N$$

$$\pi_i \ge 0$$

$$\sum_{i=1}^{N} \pi_i = 1$$

- □一般地,一个HMM记为一个五元组μ=(S, K, A, B, π),其中,S为状态的集合,K为输出符号的集合,π,A和B分别是初始状态的概率分布、状态转移概率和符号发射概率。
- □为了简单,有时也将其记为三元组μ= (A, B, π)

## 隐马尔可夫模型:三个基本问题

- 1.估值问题: 给定一个观察序列  $O = O_1O_2 \dots O_T$  和模型 $\mu = (A, B, \pi)$ ,如何快速地计算出给定模型 $\mu$ 情况下,观察序列O的概率,即 $P(O|\mu)$ ?
- 2.序列问题: 给定一个观察序列  $O = O_1 O_2 \dots O_T$  和模型 $\mu = (A, B, \pi)$ ,如何快速有效的选择在一定意义下"最优"的状态序列  $Q = q_1 q_2 \dots q_T$ ,使得该状态序列"最好的解释"观察序列?
- 3.参数估计问题:给定一个观察序列 $O = O_1O_2 \dots O_T$ ,如何根据最大似然估计来求模型的参数值?即如何调节模型 $\mu = (A, B, \pi)$ 的参数,使得 $P(O|\mu)$ 最大?

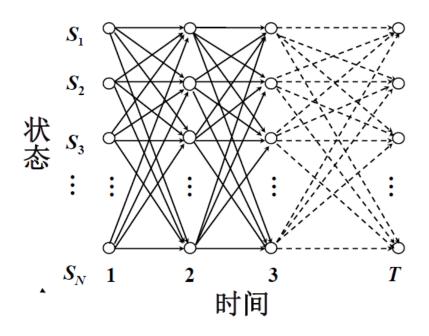
## 隐马尔可夫模型: 求解观察序列的概率

口给定观察序列 $O = O_1O_2 \dots O_T$ 和模型 $\mu = (A, B, \pi)$ ,快速的计算出给定模型 $\mu$ 情况下观察序列O的概率,即 $P(O|\mu)$ 。

- □对于给定的状态序列 $Q = q_1 q_2 ... q_T, P(O|\mu) = ?$
- $\square p(O|\mu) = \sum_{Q} p(O,Q|\mu) = \sum_{Q} p(Q|\mu) \cdot p(O|Q,\mu)$
- $\square p(Q|\mu) = \pi_{q_1} a_{q_1 q_2} a_{q_2 q_3} \dots a_{q_{t-1} q_T}$
- $\square p(O|Q,\mu) = b_{q_1}(O_1)b_{q_2}(O_2) \dots b_{q_T}(O_T)$

# 隐马尔可夫模型: 求解观察序列的概率

口存在的困难:如果模型 $\mu$ 有N个不同的状态,时间长度为T,那么有 $N^T$ 个可能的状态序列,搜索路径成指数级组合爆炸。



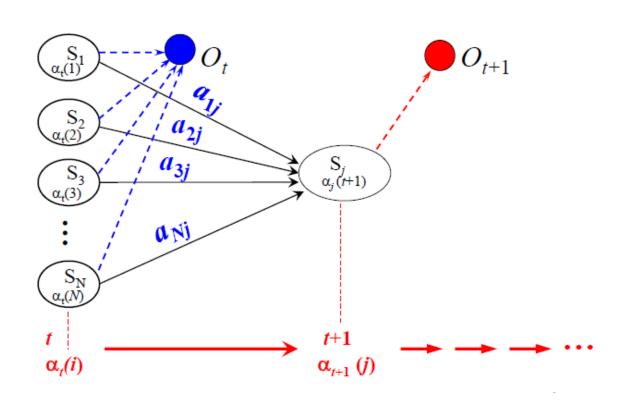
- □解决办法: 动态规划, 前向算法。
- □基本思想:定义前向变量 $\alpha_t(i)$ ,前向变量 $\alpha_t(i)$ 是在时间t, HMM输出了序列 $O_1O_2$  ...  $O_t$  ,并且位于状态 $s_i$ 的概率。
- $\square \alpha_t(i) = P(O_1 O_2 \dots O_t, q_t = s_i | \mu)$
- 口如果可以高效的计算 $\alpha_t(i)$ ,就可以高效的求得  $p(O|\mu)$ 。

 $\square p(O|\mu)$ 是在到达状态 $q_T$ 时观察到序列 $O = O_1O_2 \dots O_T$ 的概率:

$$p(O|\mu) = \sum_{S_i} p(O_1 O_2 \dots O_T, q_T = S_i | \mu) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_T(i)$$

口在时间t+1的前向变量可以根据在时间t时的前向变量 $\alpha_t(1)$ ,  $\alpha_t(2)$ , ...,  $\alpha_t(N)$ 的值来归纳计算

$$\alpha_{t+1}(j) = (\sum_{i=1}^{N} \alpha_t(i) \, a_{ij}) b_j(O_{t+1})$$



$$\alpha_{t+1}(j) = (\sum_{i=1}^{N} \alpha_t(i) \, a_{ij}) b_j(O_{t+1})$$

#### □前向算法

- 1.初始化:  $\alpha_1(i) = \pi_i b_i(O_1), 1 \le i \le N$ 。
- 2.归纳计算

$$\alpha_{t+1}(j) = \left(\sum_{i=1}^{N} \alpha_t(i) a_{ij}\right) b_j(O_{t+1}), 1 \le t \le T-1$$

3.求和终结

$$P(O|\mu) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_T(i)$$

#### □时间复杂度:

- ■每计算一个 $\alpha_t(i)$ 必须考虑从t-1时的所有N个状态转移到状态 $s_i$ 的可能性,时间复杂度为O(N),对应每一个时刻t,要计算N个前向变量: $\alpha_t(1)$ ,  $\alpha_t(2)$ ,... $\alpha_t(N)$ , 所以,时间复杂度为:O(N)XN=O( $N^2$ ),
- ■又因为t=1,2...T,所以前向算法总的复杂度为 $O(N^2T)$

□后向变量 $\beta_t(i)$ 是在给定模型 $\mu = (A, B, \pi)$ ,并且在时间t状态为 $s_i$ 的条件下,HMM输出观察序列 $O_{t+1}$  …  $O_T$ 的概率。

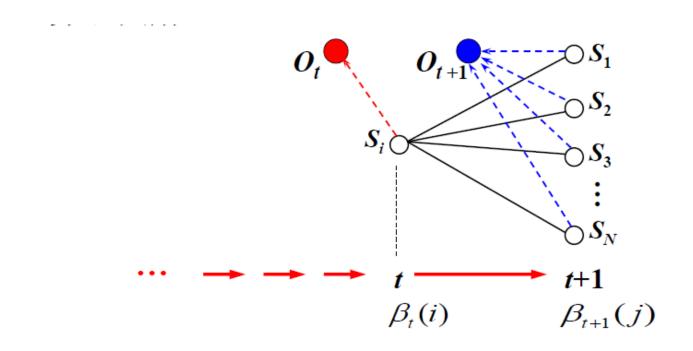
$$\square \beta_t(i) = P(O_{t+1} \dots O_T | q_t = s_i, \mu)$$

- □与计算前向变量一样,可以用动态规划的算法计算后向变 量。
- 1. 从时刻t到t+1,模型由状态 $S_i$ 转移到状态 $S_j$ ,并从 $S_j$ 输出  $O_{t+1}$
- 2. 在时间t+1,状态为 $S_j$ 的条件下,模型输出观察序列  $O_{t+2}O_{t+3}\dots O_T$

- □第一步的概率:  $a_{ij} \times b_j(O_{t+1})$
- □第二步的概率按后向变量的定义为 $\beta_{t+1}(i)$
- □可得到如下归纳关系:

$$\beta_t(i) = \sum_{j=1}^{N} a_{ij} b_j(O_{t+1}) \beta_{t+1}(j)$$

□归纳顺序为:  $\beta_{T}(x)$ ,  $\beta_{T-1}(x)$ , ...,  $\beta_{1}(x)$ 



$$\beta_t(i) = \sum_{j=1}^{N} a_{ij} b_j(O_{t+1}) \beta_{t+1}(j)$$

- 1.初始化:  $\beta_T(i) = 1, 1 \le i \le N$
- 2.归纳计算:

$$\beta_t(i) = \sum_{j=1}^{N} a_{ij} b_j(O_{t+1}) \beta_{t+1}(j), T-1 \ge t \ge 1; 1 \le i \le N$$

3.求和终结:

$$P(O|\mu) = \sum_{i=1}^{N} \pi_i b_i(O_1) \beta_1(i)$$

时间复杂度:  $O(N^2T)$ 

- □维特比算法用于求解HMM中的第二个问题,给定一个观察序列 $O = O_1O_2 ... O_T$ 和模型 $\mu = (A, B, \pi)$ ,如何快速有效的选择在一定意义下最优的状态序列 $Q = q_1q_2 ... q_T$ ,使得该状态序列"最好的解释"观察序列。
- □对于最优状态序列的一种理解:状态序列中的每个状态都单独的具有概率,对于每个时刻 $t(1 \le t \le T)$ ,寻找 $q_t$ 使得 $\gamma_t(i) = p(q_t = S_i | O, \mu)$ 最大。

$$\gamma_t(i) = p(q_t = S_i | O, \mu) = \frac{p(q_t = S_i, O | \mu)}{p(O | \mu)}$$

 $\square p(q_t = S_i, O | \mu)$ 表示模型的输出序列〇,并在时间t到达状态i的概率。

#### □分解过程:

- □模型在时间t到达状态i,并且输出 $O = O_1O_2 \dots O_t$ 。根据前向变量的定义,实现这一步的概率为 $\alpha_t(i)$ 。
- □从时间t, 状态 $S_i$ 出发, 模型输出 $O = O_{t+1}O_{t+2} ... O_T$ , 根据后向变量定义,实现这一步的概率为 $\beta_t(i)$ 。
- □因此:

$$p(q_t = S_i, O | \mu) = \alpha_t(i) \times \beta_t(i)$$

 $\square$ 而 $p(O|\mu)$ 与时间t的状态无关,因此:

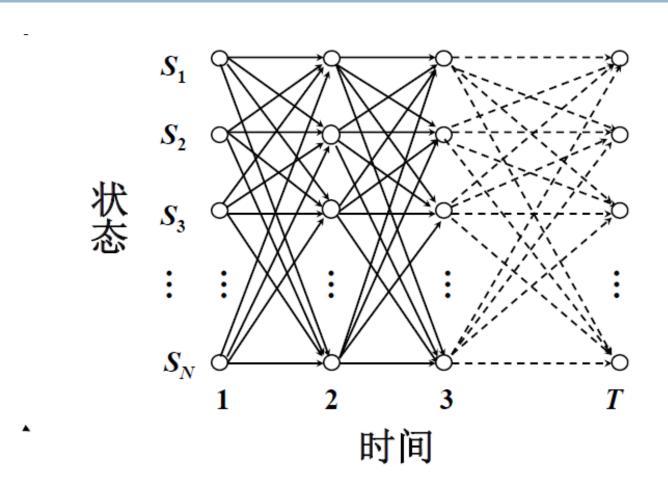
$$p(O|\mu) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_t(i) \times \beta_t(i)$$

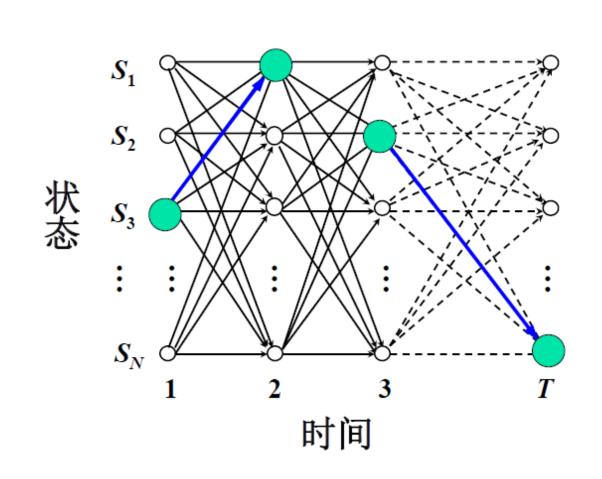
**□** 因此: 
$$\gamma_t(i) = \frac{\alpha_t(i) \times \beta_t(i)}{\sum_{i=1}^N \alpha_t(i) \times \beta_t(i)}$$

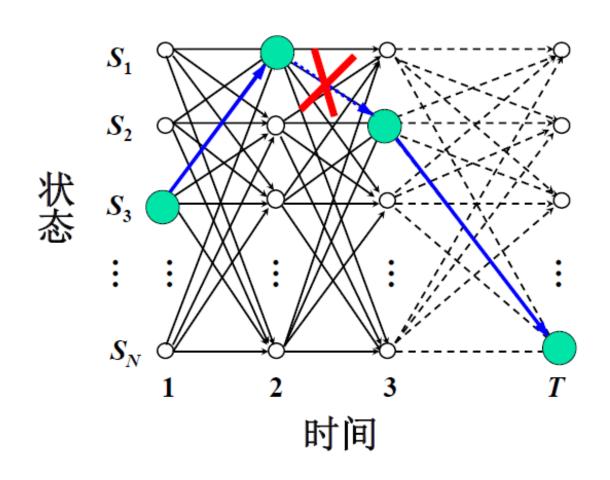
□ t时刻的最优状态为:

$$\widehat{q}_t = \arg\max_{1 \le i \le N} (\gamma_t(i))$$

- □存在问题:
- □每一个状态单独最优不一定整体的状态序列最优,可能两个最优的状态  $\hat{q}_{t}$  之间的转移概率为0.







口对于最优的另一种解释:在给定模型 $\mu$ 和观察序列〇的条件下,使得 $P(Q|O,\mu)$ 最大。 $Q' = argmax_Q P(Q|O,\mu)$ 

- □维特比算法运用动态规划的搜索算法求解最优状 态序列。
- 口定义一个维特比变量 $\delta_t(i)$ 
  - $\bullet \delta_t(i)$ 是在时间时,HMM沿着某一条路径到达状态 $s_i$ ,并输出观察序列 $O_1O_2$  ...  $O_t$ 的最大概率。

$$\Box \delta_t(i) = \max_{q_1, q_2 \dots q_{t-1}} P(q_1, q_2 \dots q_t = s_i, O_1 O_2 \dots O_t | \mu)$$

- □与前向变量类似, $\delta_t(i)$ 有如下递归关系: $\delta_{t+1}(i) = \max_i [\delta_t(j) \cdot a_{ii}] \cdot b_i(O_{t+1})$
- 口维特比算法设置了变量 $\varphi_t(i)$ 用来记录最优路径上 状态 $s_i$ 的前一个(在时间t-1的)状态

#### □步1 初始化:

$$\delta_1(i) = \pi_i b_i(O_1) , \qquad 1 \le i \le N$$
  
$$\varphi_1(i) = 0$$

#### □步2 归纳计算:

$$\delta_t(j) = \max_{1 \leq i \leq N} [\delta_{t-1}(i) \cdot a_{ji}] \cdot b_j(O_t)$$
,  $2 \leq t \leq T$ ;  $1 \leq j \leq N$  记忆回退路径:

$$\varphi_t(j) = \operatorname{arg} \max_{1 \le i \le N} [\delta_{t-1}(i) \cdot a_{ji}] \cdot b_j(O_t) , \quad 2 \le t \le T; 1 \le j \le N$$

#### □步3 终结:

$$\widehat{Q}_T = \underset{1 \le i \le N}{\operatorname{argmax}} \, \delta_{\mathbf{T}}(i)$$

$$\widehat{P}(\widehat{Q}_T) = \underset{1 \le i \le N}{\max} \, \delta_{\mathbf{T}}(i)$$

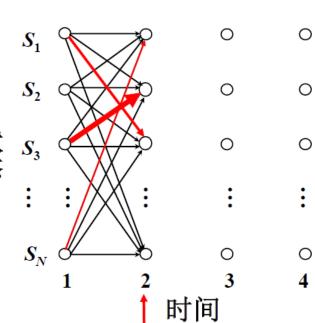
#### □步4 路径 (状态序列回溯)

$$\hat{q}_t = \varphi_{t+1}(\hat{q}_{t+1}), \qquad t = T - 1, T - 2, \dots, 1$$

图解 Viterbi 搜索 过程

		Ī	时	间		
		1	2	3	4	T
	$S_N$	0	0	0	0	0
,EV	:	÷	:	:	:	:
状态	$S_3$	0	0	0	0	0
	$S_2$	0	0	0	0	0
	$S_1$	0	0	0	0	0





0

0

0

0

 $\boldsymbol{T}$ 

#### 剪枝策略:

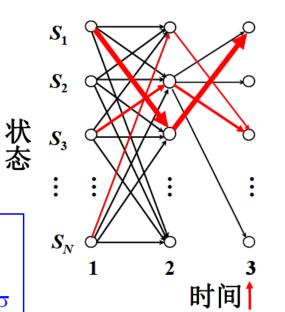
- $\bullet \delta_t(j) \ge \Delta$
- **2** NPath ≤  $\sigma$

图解 Viterbi 搜索 过程

剪枝策略:

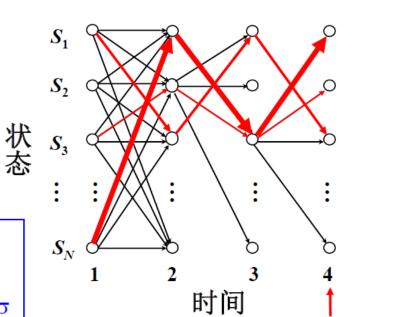
 $\bullet \ \delta_t(j) \ge \Delta$ 

**2** NPath  $\leq \sigma$ 



o 4	$\overset{\circ}{T}$
÷	:
0	0
0	0
0	0

图解 Viterbi 搜索 过程



0

0

0

0

 $\boldsymbol{T}$ 

#### 剪枝策略:

- $\bullet \delta_t(j) \geq \Delta$
- **2** NPath ≤  $\sigma$

图解 Viterbi 搜索 过程

 $S_1$   $S_2$   $S_3$   $S_N$   $S_N$ 

#### 剪枝策略:

- $\mathbf{0}$   $\delta_t(j) \geq \Delta$
- **2** NPath ≤  $\sigma$

□参数估计是HMM面临的第三个问题,给定观察序列  $O = O_1 O_2 \dots O_T$ ,如何调节模型 $\mu = (A, B, \pi)$ 的参数,使得  $P(O|\mu)$ 最大。

 $argmax_{\mu}P(O_{training}|\mu)$ 

□模型的参数是指构成 $\mu$ 的 $\pi_i$ ,  $a_{ij}$ ,  $b_j(k)$ 。

□如果产生观察序列○的状态 $Q = q_1q_2 \dots q_T$ 已知,可以用最大似然估计来计算 $\mu$ 的参数:

$$\pi_i' = \delta(q_1, S_i)$$

 $a'_{ij}$ 

Q中从状态 $q_i$ 转移到 $q_j$ 的次数

Q中所有从状态 $q_i$ 转移到另一状态(包括 $q_j$ 自身)的总数

$$= \frac{\sum_{t=1}^{T-1} \delta(q_t, S_i) \times \delta(q_{t+1}, S_j)}{\sum_{t=1}^{T-1} \delta(q_t, S_i)}$$

ロ其中,  $\delta(x,y)$ 为克罗奈克(kronecker)函数, 当x=y时,  $\delta(x,y)=1$ , 否则 $\delta(x,y)=0$ 

□类似的

$$\Box b'_{j}(k) = \frac{\text{Q中从状态}_{q_{j}} 输出符号_{v_{k}} 的次数}{\text{Q到达}_{q_{j}} 的总次数}$$

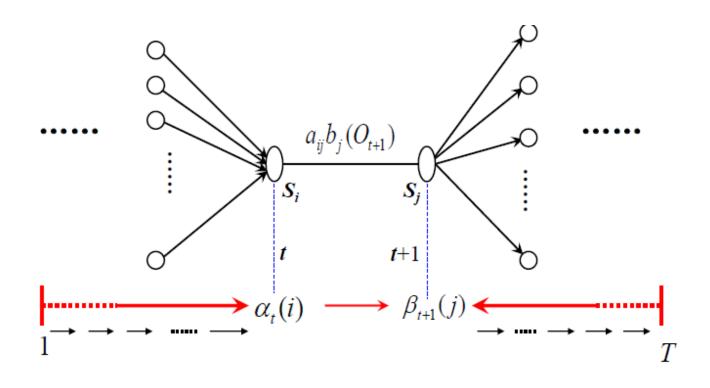
$$= \frac{\sum_{t=1}^{T} \delta(q_{t}, S_{j}) \times \delta(O_{t}, v_{k})}{\sum_{t=1}^{T} \delta(q_{t}, S_{j})}$$

□其中, v<sub>k</sub>是模型输出符号集中的第k个符号。

#### □期望值最大化算法 (EM)

□初始化时随机的给模型的参数赋值,遵循限制规则,例如:从某一状态出发的转移概率总和为1,得到模型μ₀,然后可以从μ₀得到从某一状态转移到另一状态的期望次数,然后以期望次数代替公式中的次数,得到模型参数的新估计,由此得到新的模型μ₁,从μ₁又可以得到模型中隐变量的期望值,由此重新估计模型参数。循环这个过程,参数收敛于最大似然估计。

口给定模型 $\mu$ 和观察序列 $O = O_1O_2 \dots O_T$ ,在时间t位于状态 $S_i$ ,时间t+1位于状态 $S_i$ 的概率:



$$\alpha_t(i) \times a_{ij}b_j(O_{t+1}) \times \beta_{t+1}(j)$$

□因此,给定模型 $\mu$ 和观察序列 $O = O_1O_2 ... O_T$ ,在时间t位于状态 $S_i$ 的概率为:

$$\gamma_t(i) = \sum_{j=1}^{N} \xi_t(i,j)$$
 (6-25)

- □因此,模型µ的参数可由下面的公式重新估计:
- $1.q_1$ 为 $S_i$ 的概率:

$$\pi_i = \gamma_1(i)$$
 (6-26)

2.

$$a'_{ij} = \frac{Q$$
中从状态 $q_i$ 转移到 $q_j$ 的期望次数 
$$= \frac{\sum_{t=1}^{T-1} \xi_t(i,j)}{\sum_{t=1}^{T-1} \gamma_t(i)}$$
 (6-27)

3.

$$b'_{j}(k) = \frac{\text{Q中从状态}q_{j}输出符号v_{k}的期望次数}{\text{Q到达}q_{j}的期望次数}$$

$$= \frac{\sum_{t=1}^{T} \gamma_t(j) \times \delta(O_t, v_k)}{\sum_{t=1}^{T} \gamma_t(j)}$$
(6-28)

## 隐马尔可夫模型: 前向后向算法

步1 初始化: 随机地给参数 $\pi_i$ ,  $a_{ij}$ ,  $b_j$  (k) 赋值, 使其满足如下约束:

$$\sum_{i=1}^{N} \pi_i = 1$$

$$\sum_{j=1}^{N} a_{ij} = 1, \qquad 1 \leq i \leq N$$

$$\sum_{k=1}^{M} b_j(k) = 1, \quad 1 \leq j \leq N$$

由此得到模型 $\mu_0$ 。令i=0,执行下面的EM估计。

步**2** EM计算:

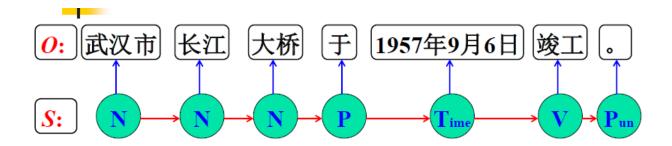
**E**-步骤: 由模型μ<sub>i</sub>根据式 (6-24) 和式 (6-25) 计算期望值ξ<sub>t</sub> (i, j) 和γ<sub>t</sub> (i);

**M**-步骤: 用E-步骤得到的期望值,根据式(6-26)、(6-27)和(6-28)重新估计参数 $\pi_i$ ,  $a_{ij}$ ,  $b_j$  (k)的值,得到模型 $\mu_{i+1}$ 。

步3 循环计算:

令i=i+1。重复执行EM计算,直到 $\pi_i$ , $a_{ii}$ , $b_i$ (k)收敛。

- □词性标注问题。
- □例如: 武汉市长江大桥于1957年9月6日竣工。



- □用HMM解决问题必须考虑的几个问题:
- □1. 如何确定状态、观察及各自的数目?
- □2. 参数估计: 初始状态概率、状态转移概率、输出概率如何确定?

□对于汉语分词: 如果将汉语分词的结果作为观察 序列

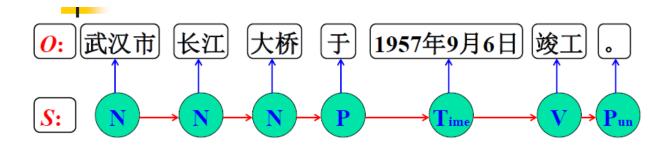
 $O = O_1 O_2 \dots O_T$ ,那么则需求解 $O' = argmax_O P(O|\mu)$ 。

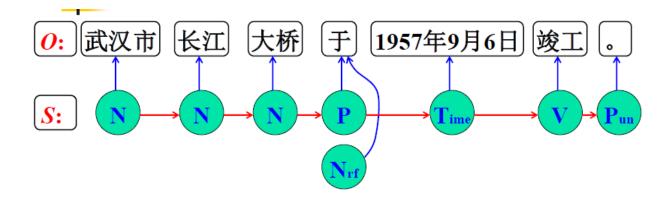
□对于词性标注问题:则需要求解的是:

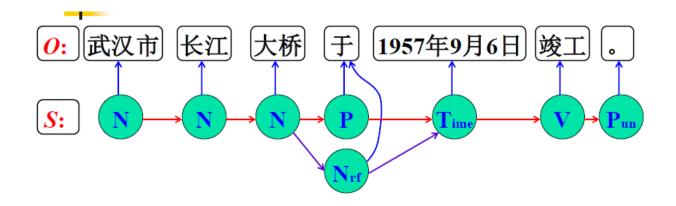
 $Q' = argmax_Q P(Q|O, \mu)_{\bullet}$ 

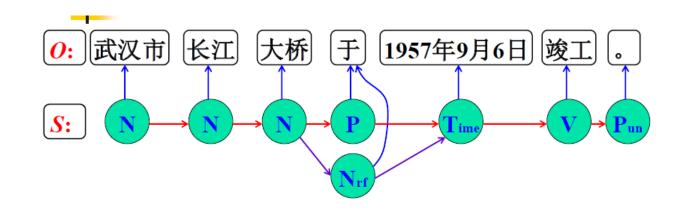
#### □进一步解释:

- □估计HMM模型 $\mu = (A, B, \pi)$ 的参数。
- □对于任意给定的一个输入句子及其可能的输出序列〇, 求所有可能的〇中使概率 $p(O|\mu)$ 最大的解。
- □快速地选择 "最优" 的状态序列(词性序列), 使其最好 地解释观察序列。









a.武汉市/N 长江/N 大桥/N 于/P 1957年9月6日/Time 竣工/V。/Punb.武汉市/N 长江/N 大桥/N 于/N<sub>rf</sub> 1957年9月6日/Time 竣工/V。/Pun

- □问题1:模型参数
  - □观察序列:单词序列。
  - □状态序列: 词类标记序列。
  - ■状态数目N:为词类标记符号的个数,如Upenn LDC 汉语树库中有33个词类,北大语料库词类标记符号106 个等。
  - ■輸出符号数M:每个状态可输出的不同词汇个数,如 汉语介词P约有60个,连词C约有110个,即状态P和C 对应的输出符号数为60、110.

- □参数估计:
- □如果无任何标注语料:需要一部有词性标注的词典,采用无指导学习方法:
  - □获取词类个数 (状态数)
  - ■获取对应每种词类的词汇数 (输出符号数)
  - □利用EM迭代算法获取初始状态概率、状态转移概率和输出符号概率。

□若有大规模分词和词性标注语料:有指导学习方法。

咱们/rr 中国/ns 这么/rz 大{da4}/a 的{de5}/ud 一个/mq 多/a 民族/n 的{de5}/ud 国家/n 如果/c 不/df 团结/a,/wd 就/d 不/df 可能/vu 发展/v 经济/n,/wd 人民/n 生活/n 水平/n 也/d 就/d 不/df 可能/vu 得到/v 改善/vn 和{he2}/c 提高/vn。/wj

□可以从这些标注语料中抽取所有的词汇和词类标记, 并用最大似然估计方法计算各种概率。

 $\bar{\pi}_{pos_i} = \frac{POS_i 出$ **现** $在句首的次数}{所有句首的个数}$ 

 $\bar{a}_{ij} = \frac{$ 从词类 $POS_i$ 转移到 $POS_j$ 的次数 所有从状态 $POS_i$ 转移到另一POS(包括 $POS_j$ )的总数

 $\bar{b}_{j}(k) = \frac{\text{从状态POS}_{j}$ 输出词汇 $w_{k}$ 的次数 状态POS $_{j}$ 出现的总次数

- □问题2:如何获取观察序列?
  - □借助其他工具,获得n-best的粗切分。

本地主叫通话时长1400分钟。

→ 本地/ 主叫/ 通话/ 时长/ 1400/ 分钟/ 。 本/ 地主/ 叫/ 通话/ 时/ 长/ 1400/ 分钟/ 。 本/ 地主/ 叫/ 通话/ 时长/ 1400/ 分钟/ 。

负责任 → 负/ 责任 负责/ 任 负/ 责/ 任

- □分词实验:以"负责任"为例
- □利用部分人民日报语料。

词类	A	C	Q	NF	NG	NL	V	VN	总计
负责	4	0	0	0	0	0	177	50	231
任	0	4	11	<b>5</b> 9	2	4	98	0	178
其他	34469	25475	24232	11453	4550	25670	184488	42674	
总计	34473	25479	24243	11512	4552	25674	184763	42724	

$$O_1 = w_1 w_2 =$$
负责/任  $p(O_1|\mu) = 5.4 \times 10^{-6}$   
 $O_2 = w_1 w_2 =$ 负/责任  $p(O_2|\mu) = 9.3 \times 10^{-4}$   
 $O_3 = w_1 w_2 w_3 =$ 负/责/任  $p(O_3|\mu) = 4.3 \times 10^{-6}$ 

$$p(O_2|\mu) > p(O_1|\mu) > p(O_3|\mu)$$

□第二种切分结果可能性较大: 负/责任。

#### □分词性能测试:

- ■封闭测试:《人民日报》1998年1月份的部分切分和标注语料,约占训练语料的1/10,计78396个词,含中国人名1273个。(人名识别前)准确率:90.34%。
- □开放测试:《人民日报》1998年2月份的部分切分和标注语料,也占训练语料的1/10,共82347个词,含中国人名2316个。(人名识别前)准确率:86.32%。

- □词性标注:  $Q' = argmax_Q P(Q|O,\mu)$ 。
  - □采用有指导的参数估计方法。
  - □训练语料:北京大学标注的《人民日报》2000年1、2、4 月的语料。
  - ■封闭测试: 2000年2月20-29日的标注语料, 词性标注的精确率为: 95.16%;
  - □开放测试: 2000年3月1-7日的语料, 词性标注的精确率 为88.45%。

