PB19111713钟颖康

14.12 两个来自世界上不同地方的宇航员同时用他们自己的望远镜观 测了太空中某个小区域内恒星的数目N。他们的测量结果分别为 $M_1$ 和 $M_2$ 。通常,测量中会有不超过1颗恒星的误差,发生错误的概率e很小。每台望远镜可能出现(出现的概率 f 更小一些)对焦不准确的情况 (分别记作 $F_1$ 和 $F_2$ ),在这种情况下科学家会少数三颗甚至更多的恒星 (或者说,当N小于3时,连一颗恒星都观测不到)。考虑图14.22所示 的三种贝叶斯网络结构。

- a. 这三种网络结构哪些是对上述信息的正确(但不一定高效)表示?
- b.哪一种网络结构是最好的? 请解释。
- c.当 $N\in 1,2,3$ , $M_1\in 0,1,2,3,4$ 时,请写出 $P(M_1|N)$ 的条件概率表。概率分布表里的每个条目 都应该表达为参数e和或f的一个函数。
- d.假设 $M_1=1$ , $M_2=3$ 。如果我们假设N取值上没有先验概率约束,可能的恒星数目是多少?
- e.在这些观测结果下,最可能的恒星数目是多少? 解释如何计算这个数目,或者,如果不可能计算,请 解释还需要什么附加信息以及它将如何影响结果。
  - **a.** (i)不正确,因为即便 $M_1, M_2$ 相同,N仍然会受 $F_1, F_2$ 的影响。(ii)与(iii)均是正确的。
  - **b.**(ii)最好。因为(ii)准确描述了问题目结构简单。
  - C.

|         | N=1         | N=2         | N=3         |
|---------|-------------|-------------|-------------|
| $M_1=0$ | f+e(1-f)    | f           | f           |
| $M_1=1$ | (1-2e)(1-f) | e(1-f)      | 0           |
| $M_1=2$ | e(1-f)      | (1-2e)(1-f) | e(1-f)      |
| $M_1=3$ | 0           | e(1-f)      | (1-2e)(1-f) |
| $M_1=4$ | 0           | 0           | e(1-f)      |

- **d.** 可能因为失焦少了3颗或更多,也可能因为错数有 $\pm 1$ 颗的误差。由 $M_1=1$ 可知  $N = \{1, 2, 4, 5, \dots\}$ , 由 $M_2 = 3$ 可知 $N = \{2, 3, 4, 5, \dots\}$ , 故可能的恒星数目为 $2, 4, 5, \dots$
- **e.** 不妨设 $p_2 = P(N=2), p_4 = P(N=4), p_5 = P(N=k), p_k = P(N=k), k \ge 6$ ,则

$$\begin{array}{c} \circ \ \ P(N=2|M_1=1,M_2=3) = \frac{P(N=2,M_1=1,M_2=3)}{P(M_1=1,M_2=3)} = \frac{p_2e^2(1-f)^2}{P(M_1=1,M_2=3)} \\ \circ \ \ P(N=4|M_1=1,M_2=3) = \frac{P(N=4,M_1=1,M_2=3)}{P(M_1=1,M_2=3)} = \frac{p_4ef}{P(M_1=1,M_2=3)} \\ \circ \ \ P(N=5|M_1=1,M_2=3) = \frac{P(N=5,M_1=1,M_2=3)}{P(M_1=1,M_2=3)} = \frac{p_5(f+ef)ef}{P(M_1=1,M_2=3)} \\ \circ \ \ P(N=k|M_1=1,M_2=3) = \frac{P(N=k,M_1=1,M_2=3)}{P(M_1=1,M_2=3)} \approx \frac{p_kf^2}{P(M_1=1,M_2=3)} \end{array}$$

$$\circ \ \ P(N=5|M_1=1,M_2=3) = rac{P(N=5,M_1=1,M_2=3)}{P(M_1=1,M_2=3)} = rac{p_5(f+ef)ef}{P(M_1=1,M_2=3)}$$

$$\circ \ \ P(N=k|M_1=1,M_2=3) = rac{P(N=k,M_1=1,M_2=3)}{P(M_1=1,M_2=3)} pprox rac{p_k f^2}{P(M_1=1,M_2=3)}$$

o 由于f远小于e,若 $p_2, p_4, \dots$ 之间差距不大的话,可能性最大的就是 $P(N=2|M_1,M_2=3)$ ,即最有可能是2颗恒星。

## 14.13 考虑 图14.22(ii) 的网络,假设两个望远镜完全相同。

 $N\in 1,2,3$ , $M_1,M_2\in 0,1,2,3,4$ ,CPT表和习题14.12所描述的一样。使用枚举算法(图14.9)计算概率分布  $P(N|M_1=2,M_2=2)$ 。

• 有变量 $\{N, M_1, M_2, F_1, F_2\}$ , 可计算如下:

$$egin{aligned} P(N|M_1=2,M_2=2) &= lpha \sum_{f_1} \sum_{f_2} P(N,M_1=2,M_2=2,f_1,f_2) \ &= lpha \sum_{f_1} \sum_{f_2} P(N) P(f_1) P(f_2) P(M_1=2|f_1,N) P(M_2=2|f_2,N) \end{aligned}$$

由于若 $f_1=true$ 或 $f_2=true$ 时对应项 $M_i$ 都不可能为2,因此只要考虑 $f_1=f_2=false$ ,故 $P(N|M_1=2,M_2=2)=\alpha P(N)(1-f)^2 P(M_1=2|false,N) P(M_2=2|false,N)$ 故

$$P(N=k|M_1=2,M_2=2) = egin{cases} lpha P(N=1)(1-f)^2e^2, & k=1 \ lpha P(N=2)(1-f)^2(1-2e)^2, & k=2 \ lpha P(N=3)(1-f)^2e^2, & k=3 \end{cases}$$