BRML第一章: 概率推断

emacsun

目录

1 贝叶斯法则 1

2 概率推断 1

3 先验概率,似然值和后验概率

3

最近我在阅读 David Barber 的 Bayesian Reasoning and Machine Learning(以后都用BRML来简称)。阅读过程中,随手记录了一些笔记。现在稍作整理,发表为一系列博文。本文是第一篇,也就是第一章的笔记整理。后续的博文都是各个章节的笔记整理,基本是一章一篇博文,个别重要的章节或许会作为多篇博文来写。

BRML的第一章主要复习了概率的基本知识,通过贝叶斯公式(或者条件概率公式)引入概率推断的概念,然后对先验概率,后验概率和似然值做了详细介绍。从第一章就可以窥测本文将会用大量的例子来阐述概念,这是我比较喜欢的书籍的风格。

1 贝叶斯法则

为了保证完整性,记录贝叶斯公式的定义。

定义 1.1 已知事件 y时,事件x发生的概率,定义为:

$$p(x|y) \triangleq \frac{p(x,y)}{p(y)} = \frac{p(x)p(y|x)}{p(y)}$$

这个公式是如此重要,基本上撑起了机器学习的半壁江山。另外,这个公式在通信系统的信道译码算法中也频 频出现,尤其在消息传递算法或者置信度传递算法中。关于其重要性,就不再多言。随着学习的深入,对这个 公式及其扩展的理解会愈加深刻。

从贝叶斯规则引入统计独立的概念,即当

$$p(x,y) = p(x)p(y)$$

x,y是相互独立的。此时x的发生不影响y发生的概率,即

$$p(y|x) = p(y)$$

2 概率推断

概率推断的核心是识别环境中所有相关的随机变量 x_1, \ldots, x_N ,并且根据他们的关系创建一个概率模型 $p(x_1, \ldots, x_N)$ 。推断的过程是根据已知信息更新某个随机变量概率的过程。

例 2.1 医生发现一个人得KJ病的概率是相当低的大约是1/100000,但是得了Kreuzfeld-Jacob(KJ)病的人几乎都吃汉堡包,p(HamburgerEater|KJ) = 0.9。

1. 假设一个人吃汉堡包的概率是0.5,p(HamburtgerEater) = 0.5,那么一个吃汉堡包的人得KJ的概率是多少?



这个概率可以表示为:

$$p(KJ|HamburtgerEater) = \frac{p(KJ, HamburtgerEater)}{p(HamburtgerEater)} \tag{2.1}$$

$$= \frac{p(HamburtgerEater|KJ)p(KJ)}{p(HamburtgerEater)}$$
(2.2)

$$=\frac{0.9\times1/100000}{1/2}\tag{2.3}$$

$$= 1.8 \times 10^{-5} \tag{2.4}$$

$$p(KJ|HamburtgerEater) = \frac{p(KJ, HamburtgerEater)}{p(HamburtgerEater)} \tag{2.5}$$

$$=\frac{p(HamburtgerEater|KJ)p(KJ)}{p(HamburtgerEater)} \tag{2.6}$$

$$= \frac{0.9 \times 1/100000}{0.001} \tag{2.7}$$

$$\approx 1/100 \tag{2.8}$$

这个例子告诉我们不要为一些不大可能的事情担心:得了KJ的前提下吃汉堡包的概率和吃汉堡包的前提下得KJ的概率完全是两码事。

例 2.2 再给一个异或门的例子,我们知道一个标准的异或门电路的逻辑关系满足表1:

表 1: 异或门逻辑

\overline{A}	В	$C = A \oplus B$
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

当我们观测到异或门的输出是0时,对于A或者B的概率我们知道多少?在这样的情况下,可能A,B都是0,也可能A,B都是1。 A,B处于0或者1的概率是等该的。

但是考虑一个软判决输出的异或门逻辑,其逻辑关系如表2,我们假定A,B是独立的且p(A=1)=0.65,p(B=1)=0.77,那么求p(A=1|C=0)?

表 2: 异或门逻辑

A	B	p(C=1 A,B)
0	0	0.1
0	1	0.99
1	0	0.8
1	1	0.25

由条件概率公式,得:

$$p(A=1|C=0) = \frac{p(A=1,C=0)}{p(C=0)} = \frac{p(A=1,C=0)}{p(A=1,C=0) + p(A=0,C=0)}$$
(2.9)

接下来,我们对2.9右边分母上的两个求和项进行展开:

$$p(A=1, C=0) = \sum_{B} p(A=1, B, C=0)$$
(2.10)

$$= \sum_{B} p(C=0|B, A=1)p(B)p(A=1)$$
 (2.11)



$$p(A=0,C=0) = \sum_{B} p(A=0,B,C=0)$$
 (2.12)

$$= \sum_{B}^{B} p(C = 0|B, A = 0)p(B)p(A = 0)$$
(2.13)

带入表格中相应的概率数字得出p(A = 1|C = 0) = 0.8436

3 先验概率,似然值和后验概率

现实生活中非常多的问题可以归类为: 当我知道数据D时,告诉我随机变量 θ 的概率。这个问题可以归类为:

 $p(\theta|D) = \frac{p(D|\theta)p(\theta)}{p(D)} = \frac{p(D|\theta)p(\theta)}{\int_{\theta} p(D|\theta)p(\theta)}$ (3.1)

这个模型在机器学习和信道编码理论中都有普遍的实用,甚至是其基础的基础。那么从式3.1我们可以读出什么信息呢?式3.1告诉我们,我们可以从数据生成模型 $p(D|\theta)$ 和先验概率 $p(\theta)$ 推断后验概率 $p(\theta|D)$ 。最大后验概率准则(maximize a posteriori,MAP)准则,可以表示为:

$$\hat{\theta} = \arg\max_{\theta} p(\theta|D) \tag{3.2}$$

对于等概率分布的先验概率 $p(\theta)$,MAP准则和最大似然准则(maximum likelihood,ML) 是等效的,即最大化 $p(D|\theta)$ 的 θ 同样最大化 $p(\theta|D)$ 。

例 3.1 现在针对 $p(D|\theta)$ 我们给出一个例子。假设一个钟摆在摆动,我们用 x_t 来表示钟摆在t时刻的角度。假设每次测量都是独立的。假设每次测量都是精确的,则有

$$x_t = \sin(\theta t) \tag{3.3}$$

这里假设系统没有阻尼则 $\theta = \sqrt{g/L}$,其中g是地球引力场数,L是吊起钟摆的绳子的长度,但是我们是在测试 θ ,是根据 x_1, \ldots, x_T 来测量 θ 。另外,实际测量过程中(比如测量位置仪器质量很差或者定时器不准),测量总是存在误差,假设误差是 ϵ_t ,测量结果可以表示为:

$$x_t = \sin(\theta t) + \theta_t \tag{3.4}$$

一般情况我们定义 ϵ_t 服从均值为零方差为 δ^2 的高斯随机变量。所以关于 θ 的后验概率可以表示为:

$$p(\theta|x_1,\dots,x_T) \propto p(\theta) \prod_{t=1}^T \frac{1}{\sqrt{2\pi\delta^2}} e^{\frac{1}{2\delta^2}(x_t - \sin(\theta)t)^2}$$
(3.5)

例 3.2 我们来考虑投掷两个均匀骰子的场景。假设现在有人告诉你两个骰子的数字之和为9。求此时关于两个骰子上数字的后验概率分布。

首先我们用 s_a, s_b 代表两个骰子的数字,其取值范围是 $\{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$ 。两者之和为 $t = s_a + s_b$ 这三个随机变量的模型遵循:

$$p(t, s_a, s_b) = \underbrace{p(t|s_a, s_b)}_{likelihood} \underbrace{p(s_a, s_b)}_{prior}$$
(3.6)

假设两个骰子是均匀的 $p(s_a, s_b)$ 则 $p(s_a, s_b) = p(s_a)p(s_b)$ 其概率分布表格为:

由于骰子是均匀的则 $p(s_a) = p(s_b) = 1/6$ 。另外,我们有 $p(t|s_a, s_b)$,表格如下:

后验概率 $p(s_a, s_b|t=9) = \frac{p(t=9|s_a, s_b)p(s_a)p(s_b)}{p(t=9)}$,其中

$$p(t = 9) = \sum_{s_a s_b} p(t = 9|s_a, s_b) p(s_a) p(s_b)$$

综上我们可以得到后验概率表:



表 3: $p(s_a)p(s_b)$

	$s_a = 1$	$s_a = 2$	$s_a = 3$	$s_a = 4$	$s_a = 5$	$s_a = 6$
$s_a = 1$	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36
$s_a = 2$	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36
$s_a = 3$	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36
$s_a = 4$	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36
$s_a = 5$	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36
$s_a = 6$	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36	1/36

表 4: $p(t|s_a, s_b)$

$s_a = 6$
$\sigma_a - \sigma$
0
0
1
0
0
0

表 5: $p(s_a, s_b|t=9)$

	$s_a = 1$	$s_a = 2$	$s_a = 3$	$s_a = 4$	$s_a = 5$	$s_a = 6$
$s_a = 1$	0	0	0	0	0	0
$s_a = 2$	0	0	0	0	0	0
$s_a = 3$	0	0	0	0	0	1/4
$s_a = 4$	0	0	0	0	1/4	0
$s_a = 5$	0	0	0	1/4	0	0
$s_a = 6$	0	0	1/4	0	0	0