

引入

←引入隐变量,

$$\theta = \arg \max_{\theta} P(X|\theta) = \arg \max_{\theta} E[P(X, Z|\theta)] = \arg \max_{\theta} E[\ln P(X, Z|\theta)]$$

$\ln P(X, Z|\theta)$  的期望计算中, 对于序列X是已知的, 而  $\theta'$  的概率是由旧参数值 所估计的, 因此上式可以表示为:

$$\theta = \arg \max_{\theta} \sum_Z P(Z|X, \theta') \ln P(X, Z|\theta)$$

旧参数,      需估计的新参数

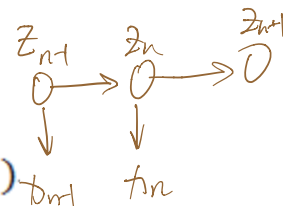
为了方便表示, 以下定义:

$$Q(\theta, \theta') = \sum_Z P(Z|X, \theta') \ln P(X, Z|\theta)$$

而  $P(X, Z|\theta)$  可以表示为:

$$P(X, Z|\theta) = P(Z|\theta)P(X|Z, \theta) = P(z_1|\theta) \prod_{n=2}^N P(z_n|z_{n-1}, \theta) \prod_{n=1}^N P(x_n|z_n, \theta)$$

初始值      隐状态的不连续



根据HMM的结构定义, 其参数 $\theta$ 主要分为三部分: 隐藏状态的先验分布 $\pi$  (同  $P(z_1)$  相关), 各隐藏状态之间的转移概率 $\Lambda$  (同  $P(z_n|z_{n-1})$  相关), 即已知隐藏状态确定观测值的发射概率参数 $\phi$  (同  $P(x_n|z_n)$  相关)。由此可以得出

$$\ln P(X, Z|\theta) = \underbrace{\ln P(z_1|\pi)}_{\text{item 1}} + \underbrace{\sum_{n=2}^N \ln P(z_n|z_{n-1}, \Lambda)}_{\text{item 2}} + \underbrace{\sum_{n=1}^N \ln P(x_n|z_n, \phi)}_{\text{item 3}}$$

先验分布      转移矩阵      发射矩阵

如果发射概率是高斯概率的情况 (以下都按此设置, 其它概率假设也是类似的), 这里的 $K$ 表示隐藏状态的可能个数,  $N$ 表示序列的长度。  $\pi_k$ 表示初始隐藏状态为 $k$ 的先验概率,  $\Lambda_{jk}$ 表示由状态 $j$ 转移到状态 $k$ 的概率,  $\mu_k, \Sigma_k$ 表示隐藏状态为 $k$ 的发射概率。 发射概率为高斯。

$$\ln P(X, Z|\theta) = \sum_{k=1}^K \ln \pi_k^{z_1 k} + \sum_{n=2}^N \sum_{j=1}^K \sum_{k=1}^K \ln \Lambda_{jk}^{z_{n-1}, j, z_n, k} + \sum_{n=1}^N \sum_{k=1}^K \ln N(x_n | \mu_k, \Sigma_k)^{z_n, k}$$

第n个列为状态      状态转移      第n个列为状态时发射概率

此时综合得出：

$$Q(\theta, \theta') = \sum_{k=1}^K \sum_Z P(Z|X, \theta') \ln \pi_k^{z_{1k}} + \sum_{n=2}^N \sum_{j=1}^K \sum_{k=1}^K \sum_Z P(Z|X, \theta') \ln \Lambda_{jk}^{z_{n-1,j}, z_{n,k}} + \sum_{n=1}^N \sum_{k=1}^K \sum_Z P(Z|X, \theta') z_{n,k} \ln N(x_n | \mu_k, \Sigma_k)$$

$$Q(\theta, \theta') = \sum_{k=1}^K \underbrace{\gamma(z_{1k}) \ln \pi_k}_{\text{先验}} + \sum_{n=2}^N \sum_{j=1}^K \sum_{k=1}^K \underbrace{\vartheta(z_{n-1,j}, z_{n,k}) \ln \Lambda_{jk}}_{\text{转移}} + \sum_{n=1}^N \sum_{k=1}^K \underbrace{\gamma(z_{nk}) \ln N(x_n | \mu_k, \Sigma_k)}_{\text{发射}} \quad \rightarrow \ln p(\pi_k | \phi_k)$$

这里定义：

$$\gamma(z_{n,k}) = \sum_Z P(Z|X, \theta') z_{n,k} = P(z_{n,k} | X, \theta')$$

$$\vartheta(z_{n-1,j}, z_{n,k}) = \sum_Z P(Z|X, \theta') z_{n-1,j} \cdot z_{n,k} = P(z_{n-1,j}, z_{n,k} | X, \theta')$$

①  $Q(\theta, \theta')$  的定义式中可以看出， $\gamma(z_{n,k})$  和  $\vartheta(z_{n-1,j}, z_{n,k})$  是同旧参数值  $\theta'$  相关的。

② 而先验概率  $\pi$ 、转移概率  $\Lambda$  和发射概率参数  $\phi$  是需要估计的新参数。

因此可以建立 EM 算法，E 步骤估计  $\gamma(z_{n,k})$  和  $\vartheta(z_{n-1,j}, z_{n,k})$ ，而 M 步骤计算新参数  $\pi$ 、 $\Lambda$  和  $\phi$ 。

与旧参数有关的估计

新参数有关，



