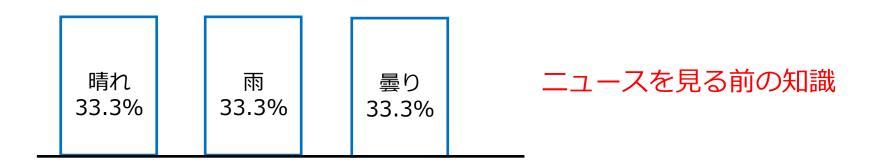
Part1: 確率と情報

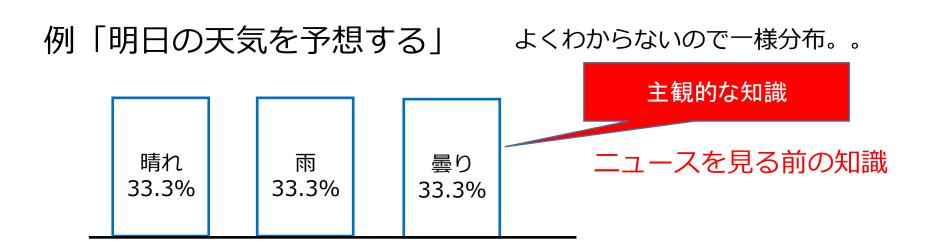
例「明日の天気を予想する」

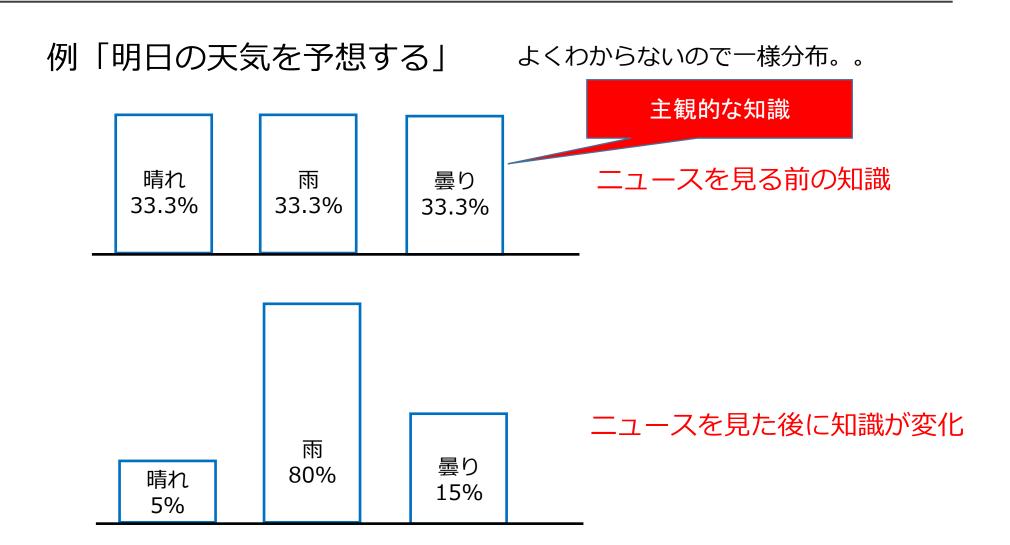
例「明日の天気を予想する」 何もわからない場合

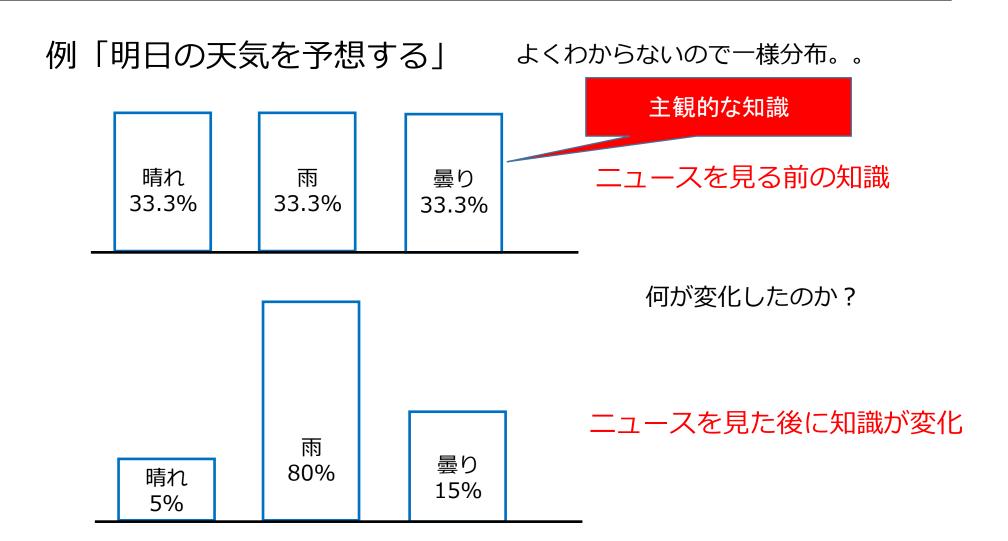
例「明日の天気を予想する」

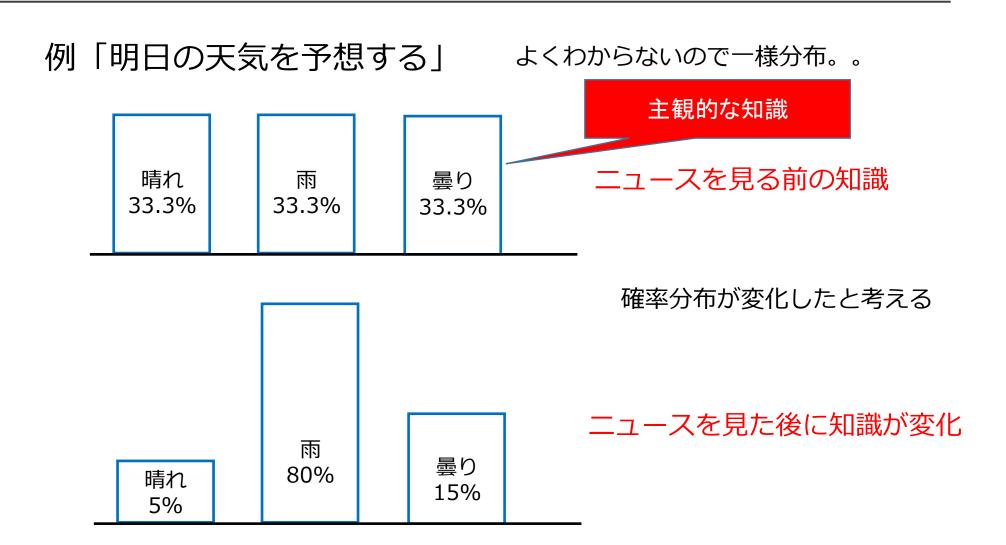
よくわからないので一様分布。。



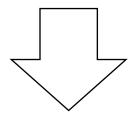








主観的な知識が、物事を知ったり、知識を得ることにより、変化するプロセスを確率分布で捉える

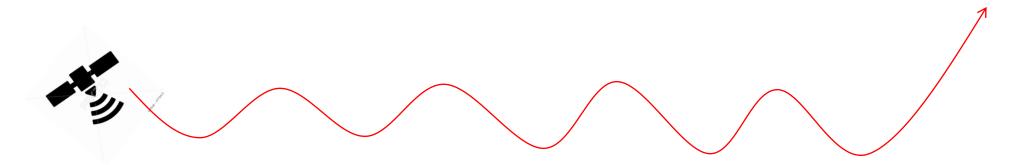


確率分布を使って定量化することにより解析が可能となる





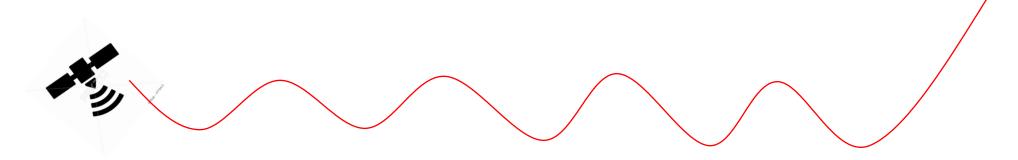
観測所



「衛星の位置は揺らぎなら変化する」



観測所

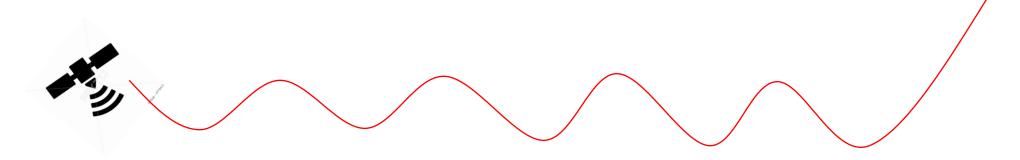


「衛星の位置は揺らぎなら変化する」

「確率的なあてをつけて、衛星の位置を予測し、追跡する」



観測所

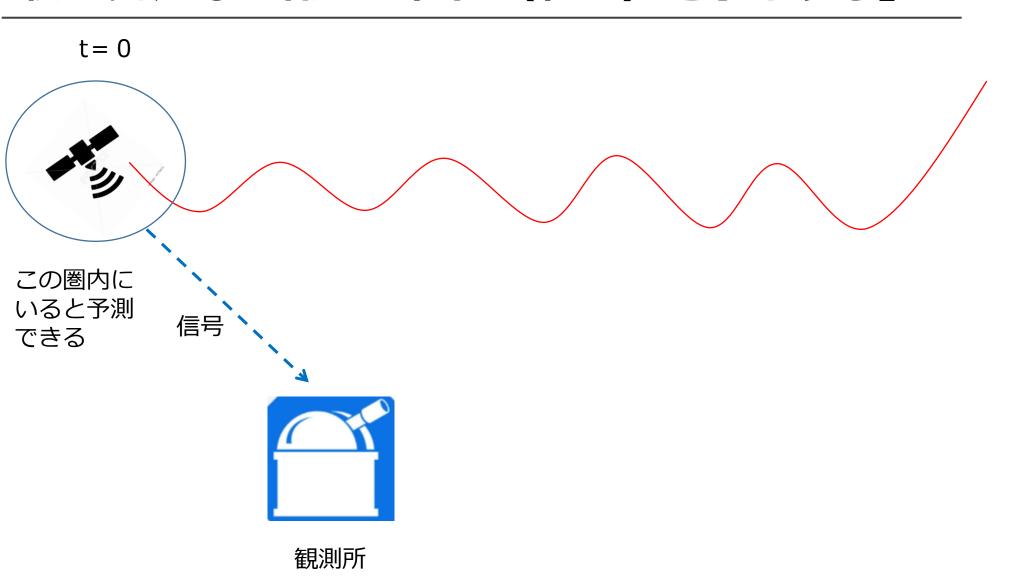


「衛星の位置は揺らぎなら変化する」

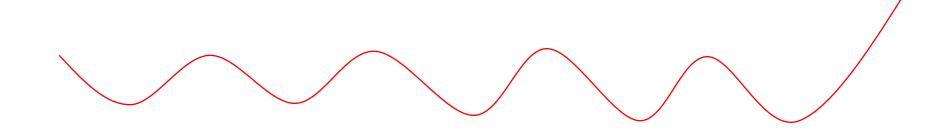
「確率的なあてをつけて、衛星の位置を予測し、追跡する」



観測所



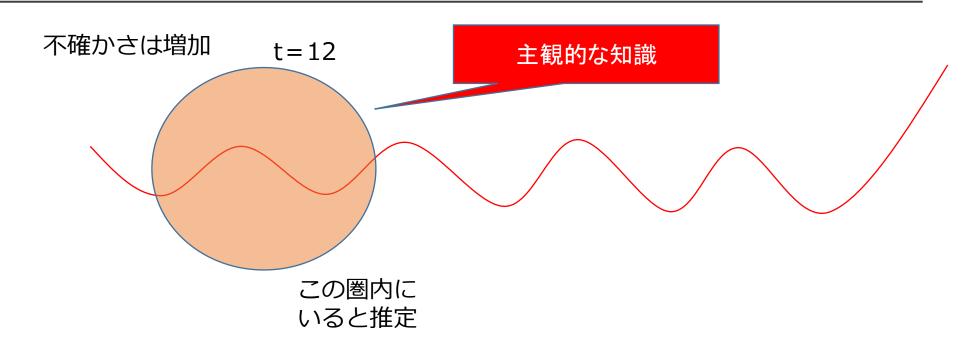
t = 12



どこに位置するか推定する?

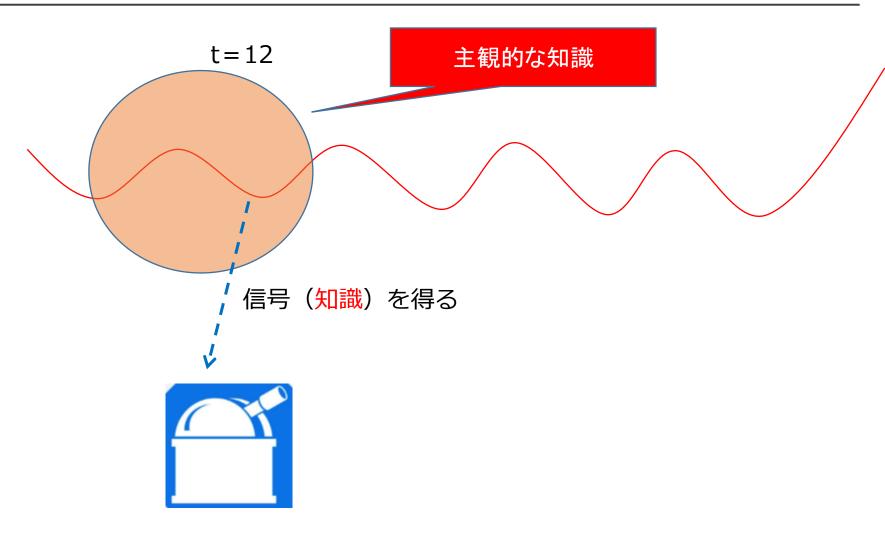


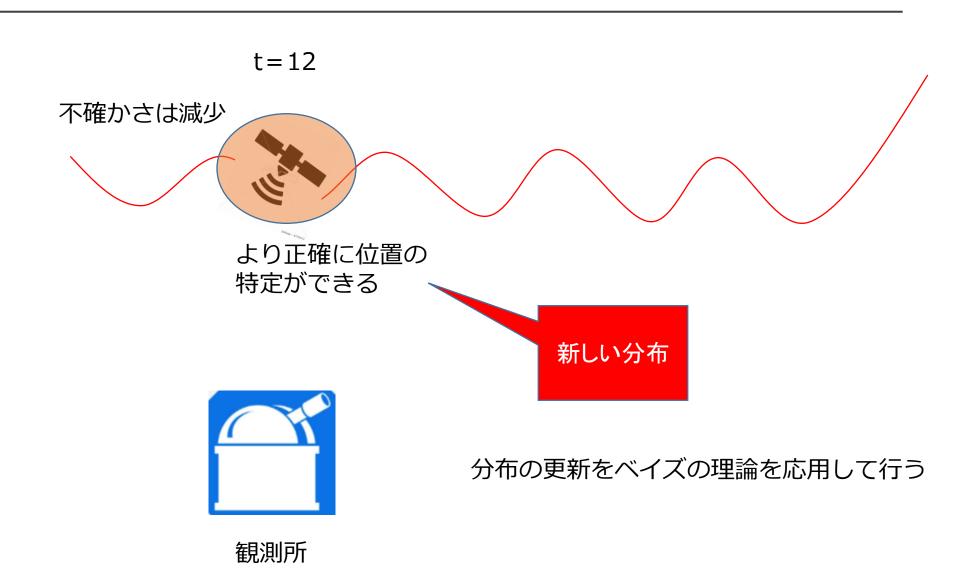
観測所

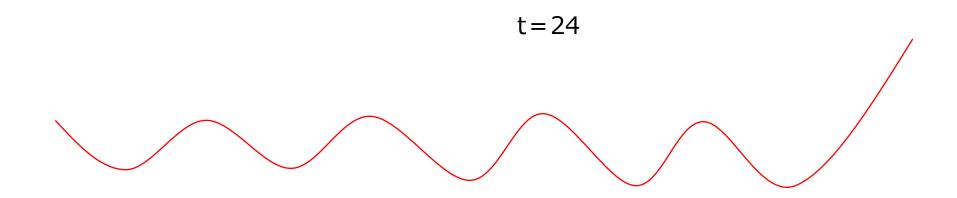




観測所



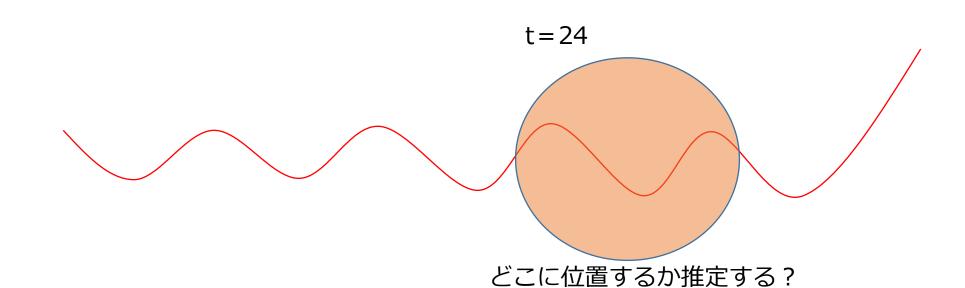




どこに位置するか推定する?

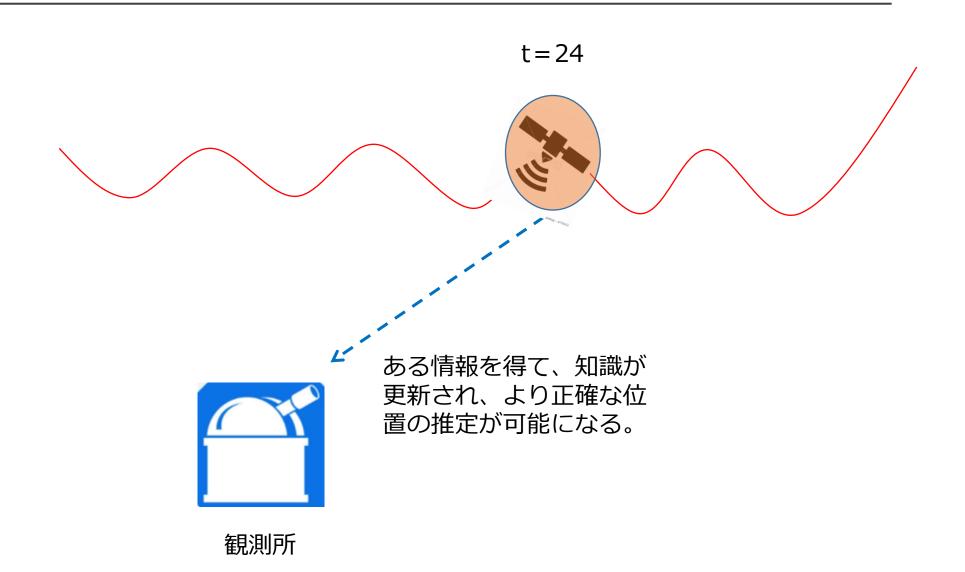


観測所

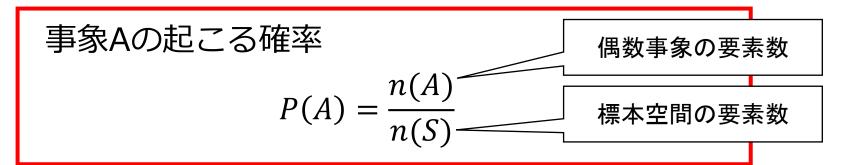


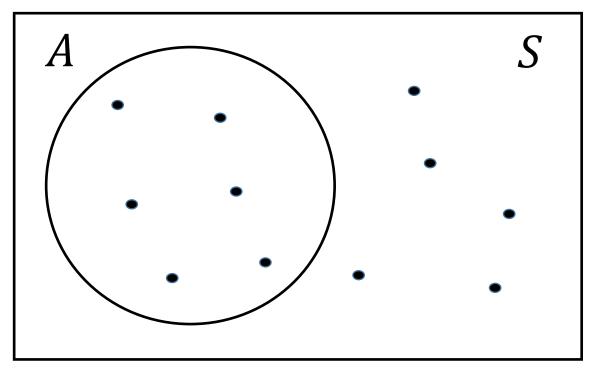


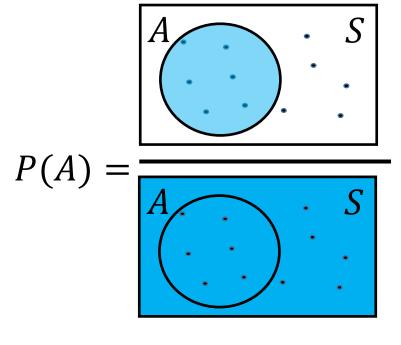
観測所

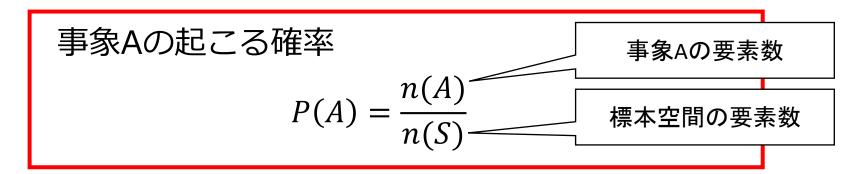


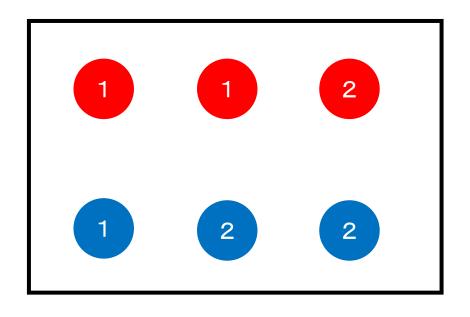
PART2 条件付き確率とベイズの定理



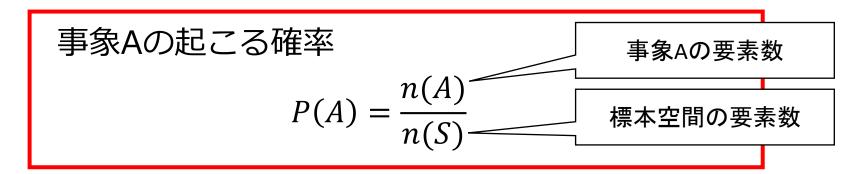


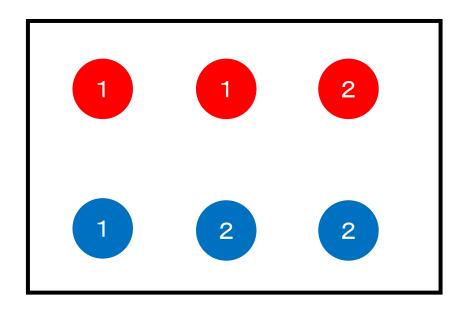






問題 「1」と書かれた赤色の玉が取り出される確率

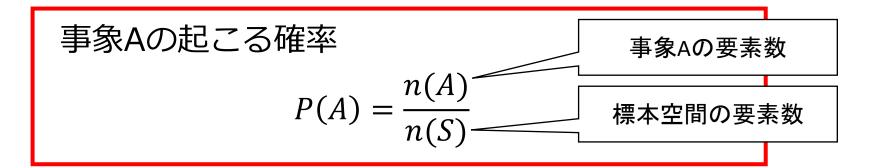


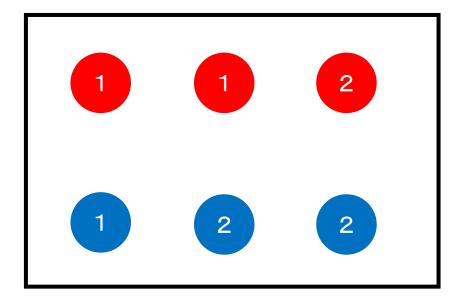


問題

「1」と書かれた赤色の玉が取り出される確率

 $A = \{1 と 書かれた赤色の玉\}$





問題

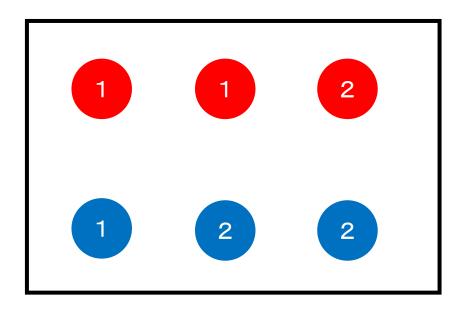
「1」と書かれた赤色の玉が取り出される確率

 $A = \{1 と 書かれた赤色の玉\}$

$$P(A) = \frac{2}{6}$$

事象Bが起こる条件の下で事象Aが発生する確率

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

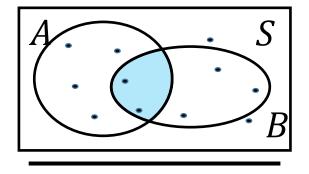


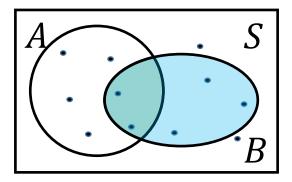
問題

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

$$=\frac{\frac{n(A\cap B)}{n(S)}}{\frac{n(B)}{n(S)}}$$

$$=\frac{n(A\cap B)}{n(B)}$$

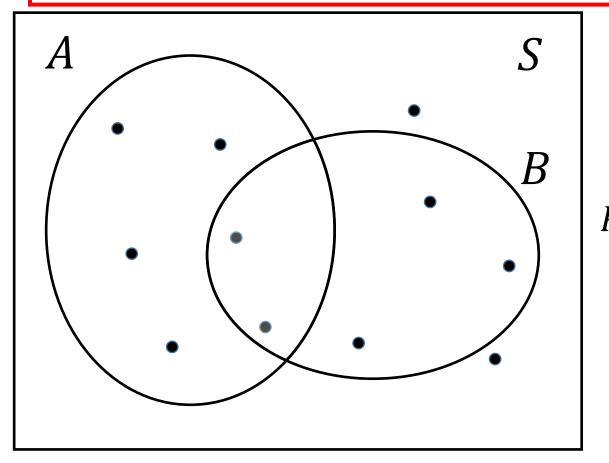


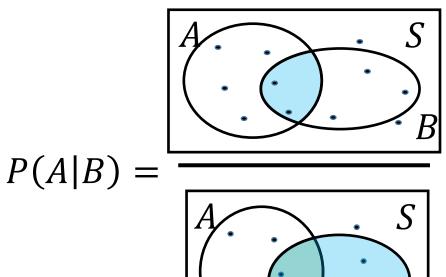


(事象Bが起こる条件の下で事象Aが発生する確率)

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

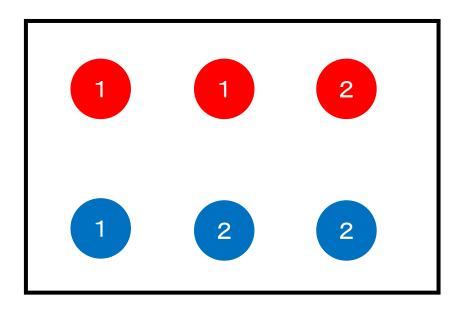
(事象Bが起こる条件の下で事象Aが発生する確率)





事象Bが起こる条件の下で事象Aが発生する確率

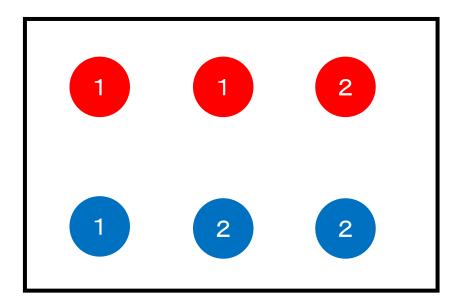
$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$



問題

事象Bが起こる条件の下で事象Aが発生する確率

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$



問題

事象Bが起こる条件の下で事象Aが発生する確率

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

問題

事象Bが起こる条件の下で事象Aが発生する確率

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

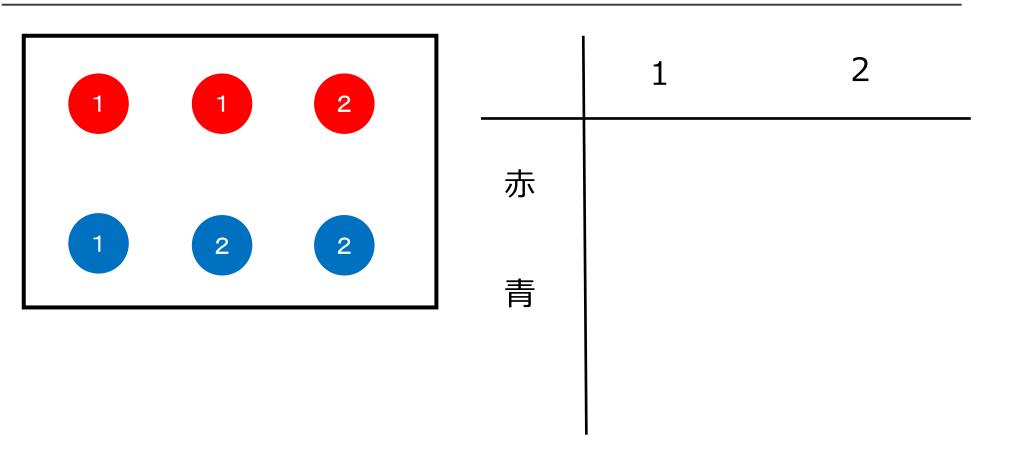


問題

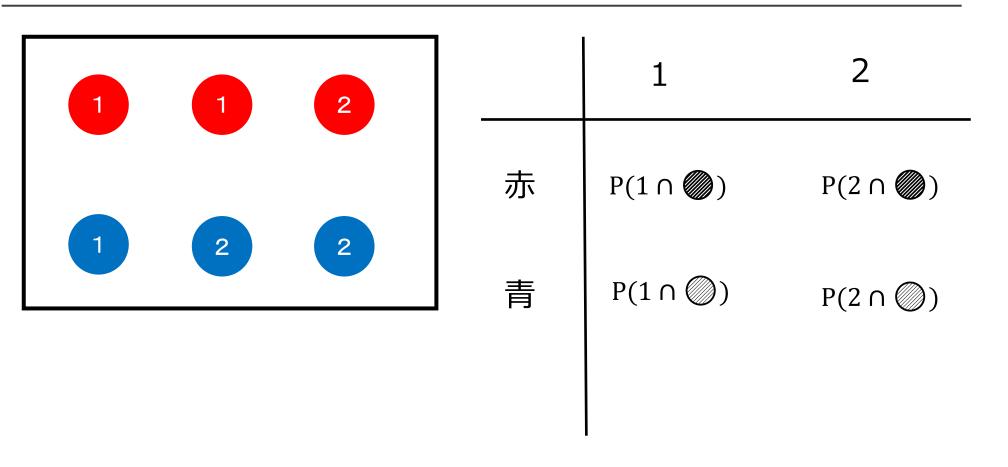
$$A = \{1 と書かれた玉\}$$

$$P(A|B) = \frac{2}{3}$$

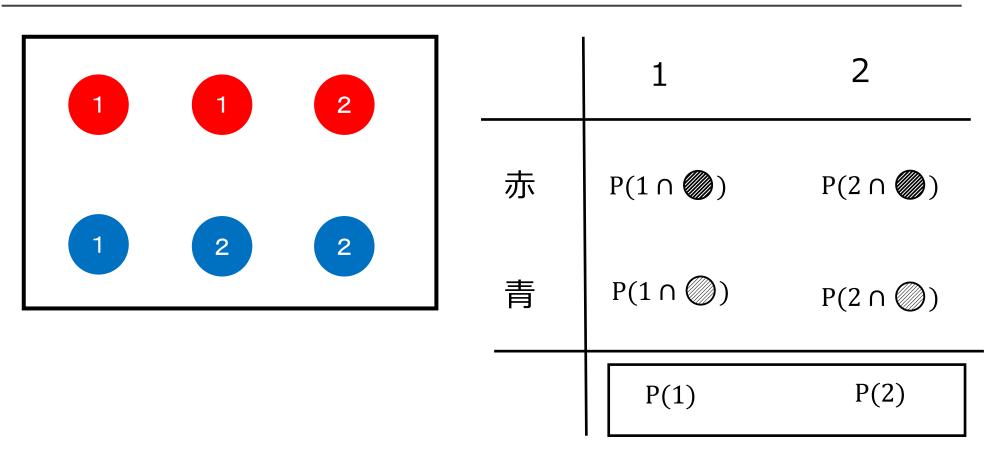
周辺分布



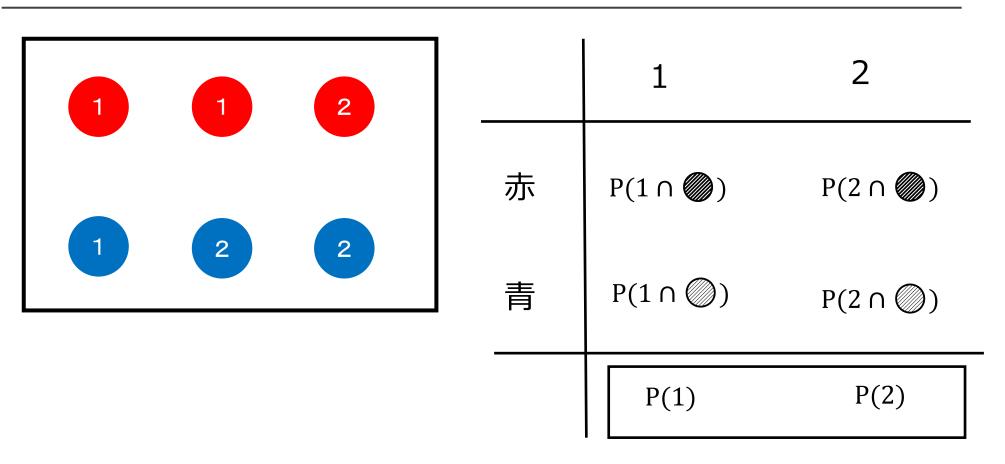
周辺分布



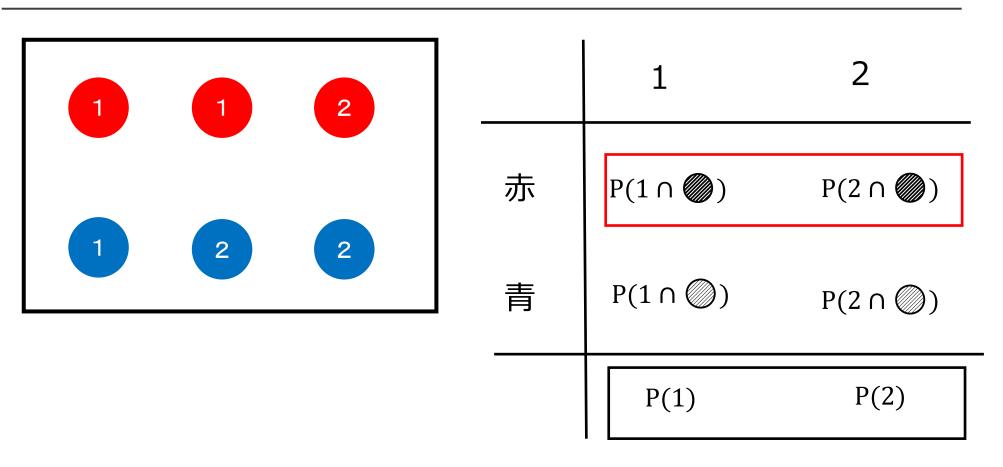
周辺分布



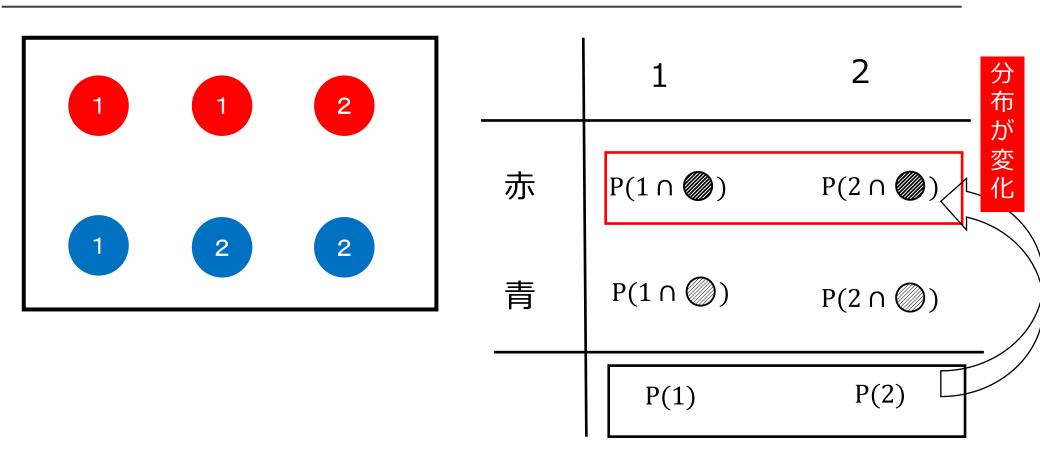
• 周辺分布: 色について何も知らない時の分布



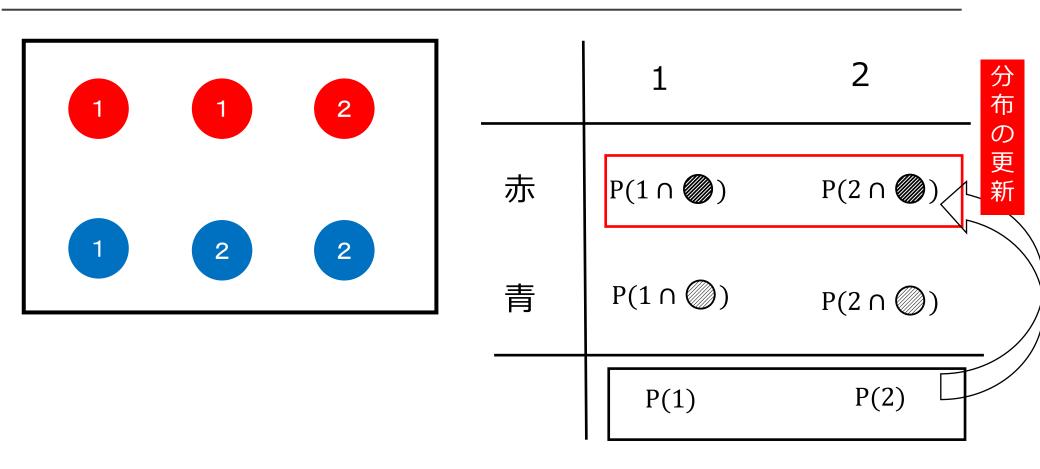
• 周辺分布: 色について何も知らない時の分布



• 周辺分布: 色について何も知らない時の分布



• 周辺分布: 色について何も知らない時の分布

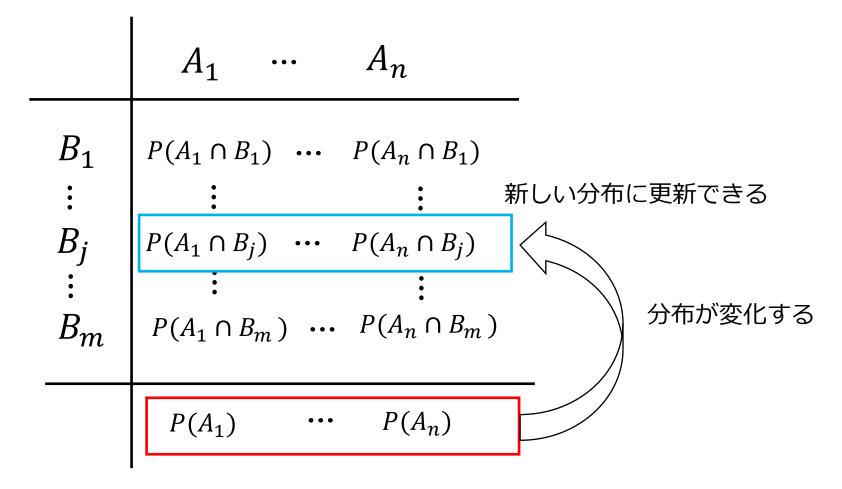


• 周辺分布: 色について何も知らない時の分布

• 周辺分布: Bについて何も知らない時の分布

	$A_1 \cdots A_n$	周辺分布
B_1	$P(A_1 \cap B_1) \cdots P(A_n \cap B_1)$	$P(A_i) = \sum_{j=1} P(A_i \cap B_j)$
•	: :	Bについて何もわからない ので全部足し合わせてしまう
B_m	$P(A_1 \cap B_m) \cdots P(A_n \cap B_m)$	P(A _i): Bについて何も
	$P(A_1)$ ··· $P(A_n)$	知らない時の布

• B_i が起こったという情報を得た時



事象Bが起こったという条件の下で、事象Aが発生する確率

$$P(A_i|B_j) = \frac{P(A_i \cap B_j)}{P(B_j)}$$

事象Bが起こったという条件の下で、事象Aが発生する確率

$$P(A_i|B_j) = \frac{P(A_i \cap B_j)}{P(B_i)}$$

事象A,Bが独立の場合

$$P(A_i|B_j) = \frac{P(A_i)P(B_j)}{P(B_i)} = P(A_i)$$

無関係な知識を得ても、 分布の更新なし

事象Bが起こったという条件の下で、事象Aが発生する確率

$$P(A_i|B_j) = \frac{P(A_i \cap B_j)}{P(B_j)}$$

事象Bが起こったという情報を得て、

 $P(A_i)$ が $P(A_i|B_j)$ に更新されたと考える

事象Bが起こったという条件の下で、事象Aが発生する確率

事象Bが起こったという情報を得て、

 $P(A_i)$ が $P(A_i|B_j)$ に更新されたと考える

事象Bが起こったという条件の下で、事象Aが発生する確率

$$P(A_i|B_j) = \frac{P(A_i \cap B_j)}{P(B_j)}$$
 $P(A_i)$ は条件付き確率の定義 に入っていない

事象Bが起こったという情報を得て、

 $P(A_i)$ が $P(A_i|B_j)$ に更新されたと考える

課題

 $P(A_i)$ という「主観的な確率」を更新された確率の中に取り組みたい

条件付き確率からベイズの定理

条件付き確率の定義

$$P(A_i|B_j) = \frac{P(A_i \cap B_j)}{P(B_i)}$$



$$P(A_i \cap B_j) = P(A_i | B_j) P(B_j)$$

$$P(B_j \cap A_i) = P(B_j | A_i) P(A_i)$$



$$P(B_j \cap A_i) = P($$

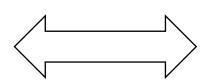
同じこと

$$P(A \cap B) = P(B \cap A)$$



$$P(A_i \cap B_j) = P(B_i | A_i) P(A_i)$$

 $P(A_i \cap B_i)$ の計算をす る**の**に*P*(*A_i*)を使う



$$P(A_i|B_j) = \frac{P(B_j|A_i)P(A_i)}{P(B_i)}$$

• $P(A_i \cap B_j)$ の計算をするのに $P(B_j | A_i)P(A_i)$ と変形して使う

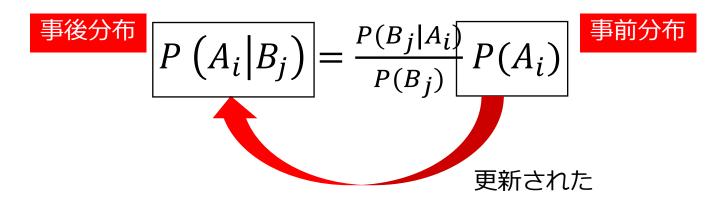
$$P(A_i|B_j) = \frac{P(B_j|A_i)}{P(B_j)}P(A_i)$$

• $P(A_i \cap B_j)$ の計算をするのに $P(B_i | A_i)P(A_i)$ と変形して使う

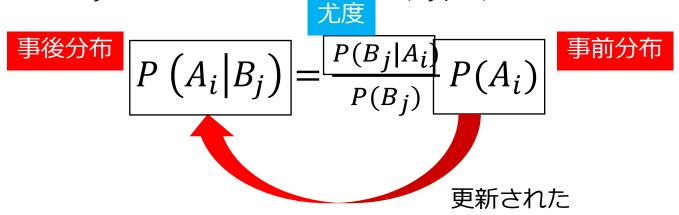
$$P\left(A_i \middle| B_j\right) = \frac{P(B_j | A_i)}{P(B_j)} P(A_i)$$

$$= \frac{P(B_j | A_i)}{P(B_j)} P(A_i)$$

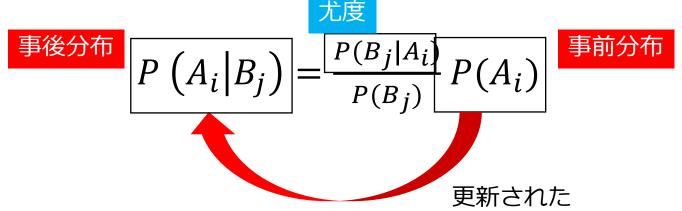
• $P(A_i \cap B_i)$ の計算をするのに $P(B_i | A_i)P(A_i)$ と変形して使う



• $P(A_i \cap B_j)$ の計算をするのに $P(B_j|A_i)P(A_i)$ と変形して使う



• $P(A_i \cap B_j)$ の計算をするのに $P(B_j|A_i)P(A_i)$ と変形して使う



もともと注目する事象についての情報が $P(A_i)$ 。これを「 B_j が起こった」という新しい情報で $P(A_i|B_j)$ に更新する規則がベイズの定理

サイコロを1回投げた時、奇数が出たという条件の下で新しい分布 を求めよ。事前分布と事後分布を求めよ。

サイコロを 1 回投げた時、奇数が出たという条件の下で新しい分布を求めよ。 P(1|odd)、 P(2|odd)の確率は?

サイコロを 1 回投げた時、奇数が出たという条件の下で新しい分布を求めよ。 P(1|odd)、 P(2|odd)の確率は?

Α	1	2	3	4	5	6
P(A)	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6

サイコロを 1 回投げた時、奇数が出たという条件の下で新しい分布を求めよ。 P(1|odd)、 P(2|odd)の確率は?

Α	1	2	3	4	5	6
P(A)	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6

$$P(1|odd) = ?$$

$$P(2|odd) = ?$$

サイコロを 1 回投げた時、奇数が出たという条件の下で新しい分布を求めよ。 P(1|odd)、 P(2|odd)の確率は?

Α	1	2	3	4	5	6
P(A)	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6

$$P(1|odd) = \frac{P(odd|1)}{P(odd)} P(1) = \frac{1/6}{1/2} = \frac{1}{3}$$

$$P(2|odd) = \frac{P(odd|2)}{P(odd)} P(2) = \frac{0}{1/2} = 0$$

サイコロを 1 回投げた時、奇数が出たという条件の下で新しい分布を求めよ。 P(1|odd)、 P(2|odd)の確率は?

事前分布は?

Α	1	2	3	4	5	6
P(A)	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6

事後分布は?

	1	2	3	4	5	6
P(A odd)						

サイコロを 1 回投げた時、奇数が出たという条件の下で新しい分布を求めよ。 P(1|odd)、 P(2|odd)の確率は?

事前分布は?

Α	1	2	3	4	5	6
P(A)	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6

事後分布は?

	1	2	3	4	5	6
P(A odd)	1/3	0	1/3	0	1/3	0

・スコーピオン (原子力潜水艦)



スコーピオンは地中海でのNATO演習参加後、1968年5月21日夕方を最後に消息を絶った



・スコーピオン (原子力潜水艦)



スコーピオンは地中海でのNATO演習参加後、1968年5月21日夕方を最後に消息を絶った



Grid

- A={ある海域(grid) に潜水艦が沈んでいる}
- B={潜水艦を探して、実際に潜水艦が発見される}

- A={ある海域(grid) に潜水艦が沈んでいる}
- B={潜水艦を探して、実際に潜水艦が発見される}

- A^C={ある海域(grid)に潜水艦が沈んでいない}
- BC={潜水艦を探して、実際に潜水艦が発見されない}

- A={ある海域(grid) に潜水艦が沈んでいる}
- B={潜水艦を探して、実際に潜水艦が発見される}

- A^C={ある海域(grid)に潜水艦が沈んでいない}
- BC={潜水艦を探して、実際に潜水艦が発見されない}

$$p = p(A)$$
$$q = p(B|A)$$

- A={ある海域(grid) に潜水艦が沈んでいる}
- B={潜水艦を探して、実際に潜水艦が発見される}

- A^C={ある海域(grid)に潜水艦が沈んでいない}
- BC={潜水艦を探して、実際に潜水艦が発見されない}

$$p=p(A)$$
 ・ 潜水艦が発見される確率 $q=p(B|A)$

- A={ある海域(grid)(に潜水艦が沈んでいる}
- B={潜水艦を探して、実際に潜水艦が発見される}

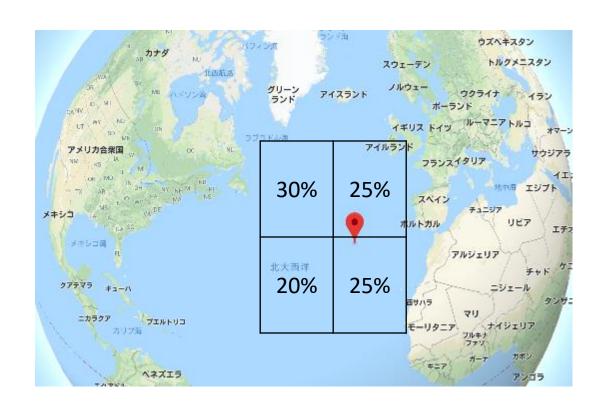
- A^C={ある海域(grid)に潜水艦が沈んでいない}
- BC={潜水艦を探して、実際に潜水艦が発見されない}

$$p=p(A)$$
 ・ 潜水艦が発見される確率 $q=p(B|A)$ ・ 探索船の性能



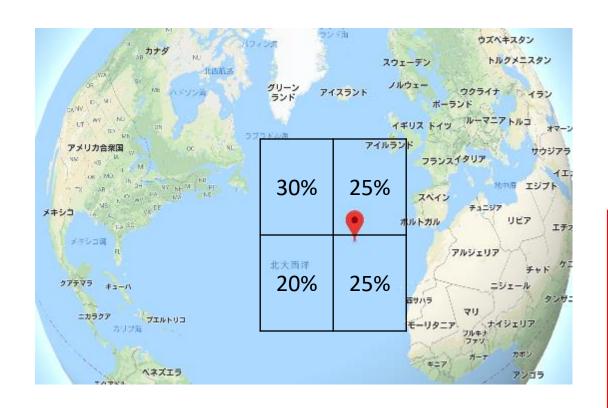
$$p = p(A)$$

▲主観的な確率



$$p = p(A)$$

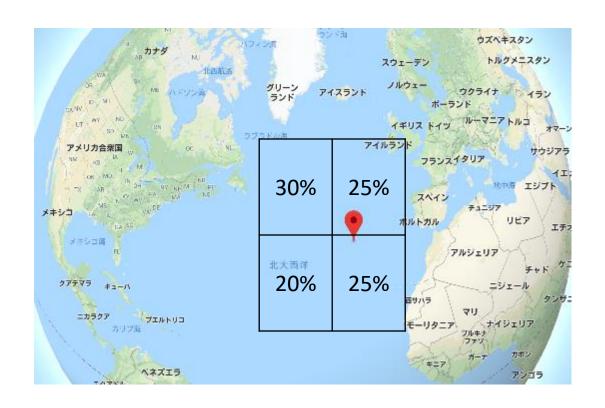
▲主観的な確率



$$p = p(A)$$

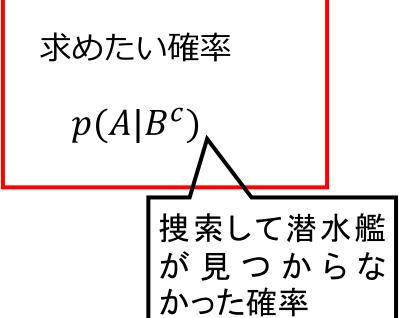
▲主観的な確率

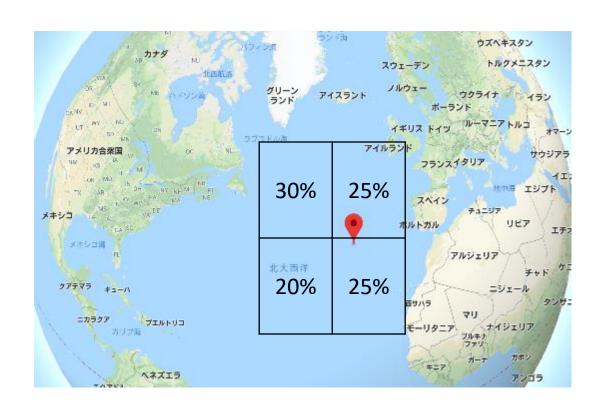
求めたい確率 $p(A|B^c)$



$$p = p(A)$$

▲主観的な確率





$$p = p(A)$$

▲主観的な確率

求めたい確率 $p(A|B^c)$

捜索して潜水艦

が見つからな

かった確率

もともと30%ぐらいの確率で潜水艦がいると考えていた場所を、実際に探して発見できなかった後に、その海域に潜水艦がいる確率を定義したい。

Copyright © 2020 Wakara Corp. All Rights Reserved.

$$P(A|B^c) = \frac{P(A \cap B^c)}{P(B^c)}$$

$$P(A|B^c) = \frac{P(A \cap B^c)}{P(B^c)}$$
$$= \frac{P(A \cap B^c)}{P(A \cap B^c) + P(A^c \cap B^c)}$$

$$P(A|B^c) = \frac{P(A \cap B^c)}{P(B^c)}$$

$$= \frac{P(A \cap B^c)}{P(A \cap B^c) + P(A^c \cap B^c)}$$

$$= \frac{P(B^c|A)P(A)}{P(B^c|A)P(A) + P(B^c|A^c)P(A^c)}$$

$$P(A|B^c) = \frac{P(A \cap B^c)}{P(B^c)}$$

$$= \frac{P(A \cap B^c)}{P(A \cap B^c) + P(A^c \cap B^c)}$$

$$= \frac{P(B^c|A)P(A)}{P(B^c|A)P(A)} P(B^c|A^c)P(A^c)$$

$$p$$

$$1 - p$$

$$P(A|B^c) = \frac{P(A \cap B^c)}{P(B^c)}$$

$$= \frac{P(A \cap B^c)}{P(A \cap B^c) + P(A^c \cap B^c)}$$

$$= \frac{P(B^c|A)p}{P(B^c|A)p + P(B^c|A^c)(1-p)}$$

$$P(A|B^c) = \frac{P(A \cap B^c)}{P(B^c)}$$
$$= \frac{P(A \cap B^c)}{P(A \cap B^c) + P(A^c \cap B^c)}$$

$$= \frac{P(B^c|A)p}{P(B^c|A)p + P(B^c|A^c)(1-p)}$$



潜水艦が沈んでいない ときに見つからない確 率

$$P(A|B^c) = \frac{P(A \cap B^c)}{P(B^c)}$$

$$= \frac{P(A \cap B^c)}{P(A \cap B^c) + P(A^c \cap B^c)}$$

$$= \frac{P(B^c|A)p}{P(B^c|A)p + (1-p)}$$

$$P(A|B^c) = \frac{P(A \cap B^c)}{P(B^c)}$$

$$= \frac{P(A \cap B^c)}{P(A \cap B^c) + P(A^c \cap B^c)}$$

$$= \frac{P(B^c|A)p}{P(B^c|A)p + (1-p)}$$

$$= \frac{P(B^c|A) + P(B|A) = 1}{P(B^c|A)p + (1-p)}$$

$$P(A|B^{c}) = \frac{P(A \cap B^{c})}{P(B^{c})}$$

$$= \frac{P(A \cap B^{c})}{P(A \cap B^{c}) + P(A^{c} \cap B^{c})}$$

$$= \frac{P(B^{c}|A)p}{P(B^{c}|A)p + (1-p)}$$

$$= \frac{P(B^{c}|A)p}{P(B^{c}|A) + P(B|A) = 1}$$

$$= \frac{P(B^{c}|A)p}{P(B^{c}|A) + P(B|A) = 1}$$

$$P(A|B^{c}) = \frac{P(A \cap B^{c})}{P(B^{c})}$$

$$= \frac{P(A \cap B^{c})}{P(A \cap B^{c}) + P(A^{c} \cap B^{c})}$$

$$= \frac{(1 - q)p}{(1 - q)p + (1 - p)}$$

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

- A={ある海域 (grid) に潜水艦が沈んでいる}
- Bc={潜水艦を探して、潜水艦が発見されない}

$$p=p(A)$$
 ・ 潜水艦が発見される確率 $q=p(B|A)$ ・ 探索船の性能

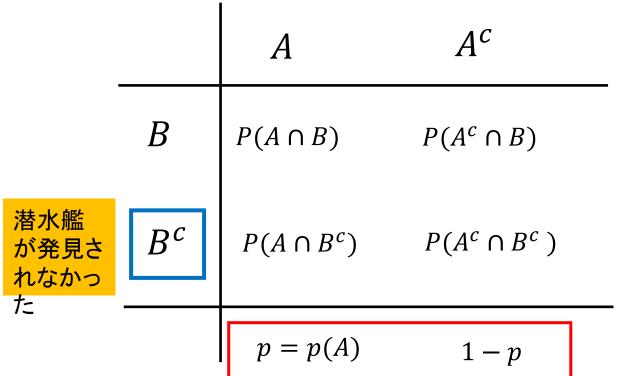
	A	A^c
В	$P(A \cap B)$	$P(A^c \cap B)$
B^c	$P(A \cap B^c)$	$P(A^c \cap B^c)$
	p = p(A)	1-p

2つの事象A,Bを考える

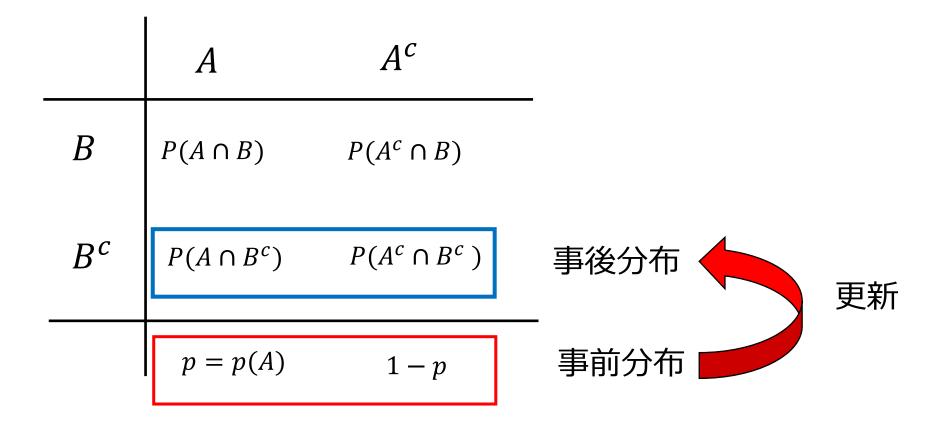
		A	A^c	_
	В	$P(A \cap B)$	$P(A^c \cap B)$	
_	B^c	$P(A \cap B^c)$	$P(A^c \cap B^c)$	_
		p = p(A)	1-p	- -

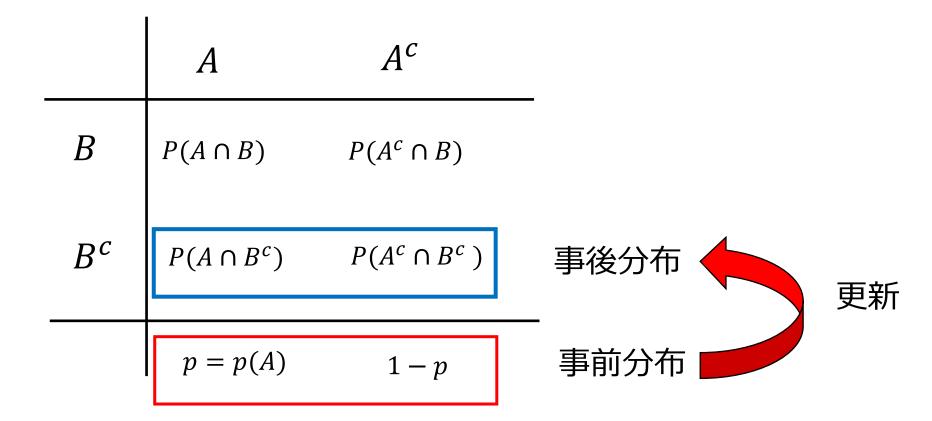
事前分布

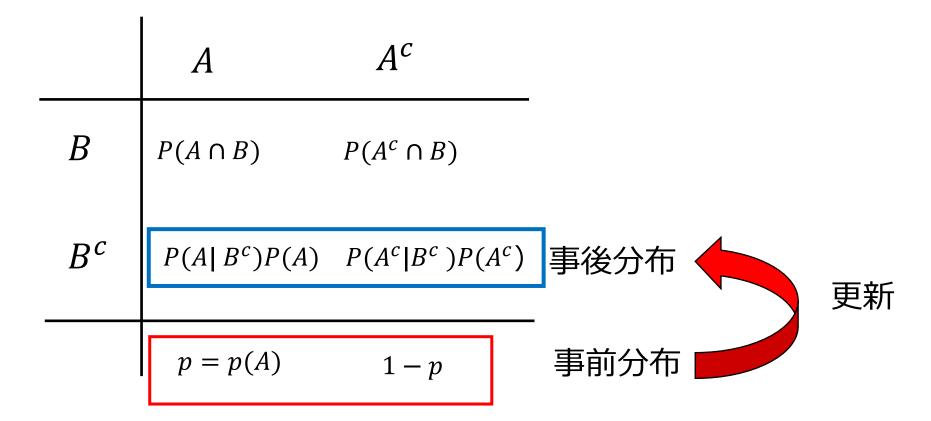
2つの事象A,Bを考える

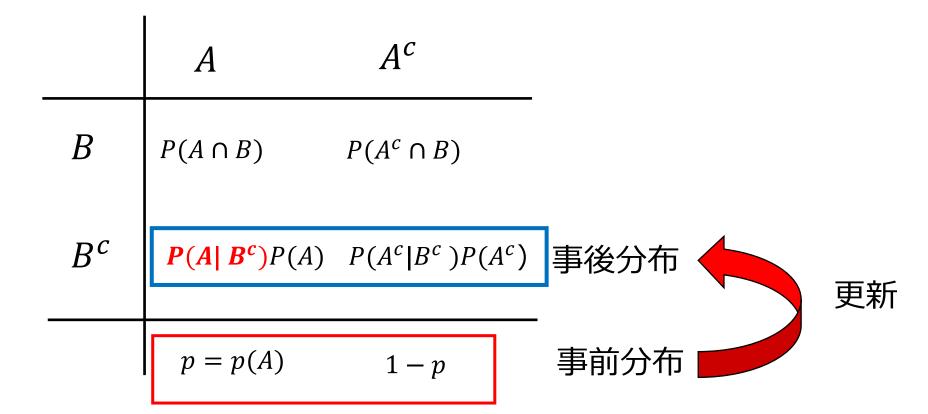


事前分布









$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$q=1$$
 探索船の性能が100%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p - p1}{1 - p1} = 0$$

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$q=1$$
 探索船の性能が100%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p-p1}{1-p1} = 0$$
 もうその海域に潜水艦は 沈んで無いと断定

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$P(A|B^c) = \frac{p-p1}{1-p1} = 0$$
 もうその海域に潜水艦は
沈んで無いと断定

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

q=1 探索船の性能が100%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p-p1}{1-p1} = 0$$
 もうその海域に潜水艦は 沈んで無いと断定

q=0 探索船の性能が0%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p-p0}{1-p0} = p$$

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

q=1 探索船の性能が100%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p - p1}{1 - p1} = 0$$

もうその海域に潜水艦は沈んで無いと断定

q=0 探索船の性能が0%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p-p0}{1-p0} = p$$

更新なし

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$q = \frac{2}{3}$$

探索船の性能が66.6%のとき事前分布と事後分布は?

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$q = \frac{2}{3}$$

探索船の性能が66.6%のとき事前分布と事後分布は?

$$P(A|B^c) = \frac{p}{3 - 2p}$$

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$\frac{2}{q} = \frac{2}{3}$$
 探索船の性能が66.6%のとき

$$P(A|B^c) = rac{p}{3-2p}$$
 ある海域に潜水艦が
沈んでいる確率

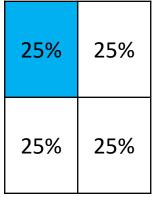
$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$q = \frac{2}{3}$$

探索船の性能が66.6%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p}{3 - 2p}$$

ある海域に潜水艦が 沈んでいる確率



なにも分からないの で均一分布を仮定し てみる

pは主観的に決定する

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$\frac{2}{q} = \frac{2}{3}$$
 探索船の性能が66.6%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p}{3-2p} = \frac{1}{10} = 10\%$$

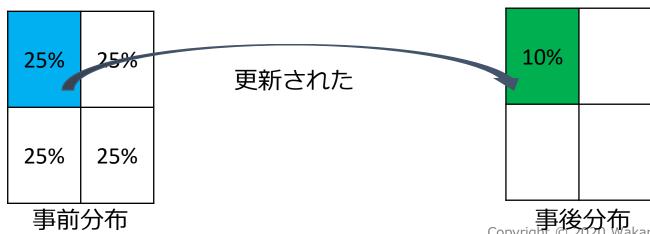


事前分布

$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$\frac{2}{q} = \frac{2}{3}$$
 探索船の性能が66.6%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p}{3-2p} = \frac{1}{10} = 10\%$$

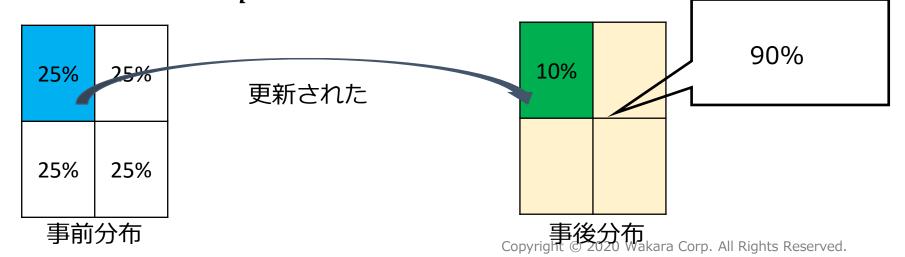


$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$q = \frac{2}{3}$$

 $q = \frac{2}{3}$ 探索船の性能が66.6%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p}{3-2p} = \frac{1}{10} = 10\%$$



$$P(A|B^c) = \frac{p - pq}{1 - pq}$$

$$\frac{2}{q} = \frac{2}{3}$$
 探索船の性能が66.6%のとき

$$P(A|B^c) = \frac{p}{3-2p} = \frac{1}{10} = 10\%$$

