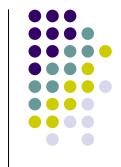
Modelos Ocultos de Markov II

Jorge Luis Guevara Díaz Universidad Nacional de Trujillo Escuela de Informática





Solucion al problema II

 Basado en programación dinámica, existe un algoritmo llamado algoritmo de viterbi, que permite encontrar la secuencia de estados Q para una secuencia de observaciones O, básicamente es igual que el algoritmo forward-backward pero utilizando la parte fordward





Definir una variable

$$\delta_t(i) = \max_{q_1, q_2, \dots, q_{t-1}} P[q_1 \ q_2 \cdots \ q_t = i, \ O_1 \ O_2 \cdots \ O_t | \lambda]$$

 Y un array donde guardaremos el argumento que maximiza la ecuación anterior

$$\psi_t(j)$$





Inicialización

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

$$\psi_1(i) = 0.$$

Recursión

$$\delta_{t}(j) = \max_{1 \leq i \leq N} [\delta_{t-1}(i)a_{ij}]b_{j}(O_{t}), \qquad 2 \leq t \leq T$$

$$1 \leq j \leq N$$

$$\psi_{t}(j) = \operatorname*{argmax}_{1 \leq i \leq N} [\delta_{t-1}(i)a_{ij}], \qquad 2 \leq t \leq T$$

$$1 \leq j \leq N.$$





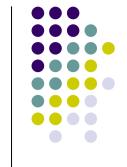
Terminacion

$$P^* = \max_{1 \le i \le N} [\delta_T(i)]$$

$$q_T^* = \underset{1 \le i \le N}{\operatorname{argmax}} [\delta_T(i)].$$

Path backtraking

$$q_t^* = \psi_{t+1}(q_{t+1}^*), \quad t = T-1, T-2, \cdots, 1.$$



Solucion al problema III

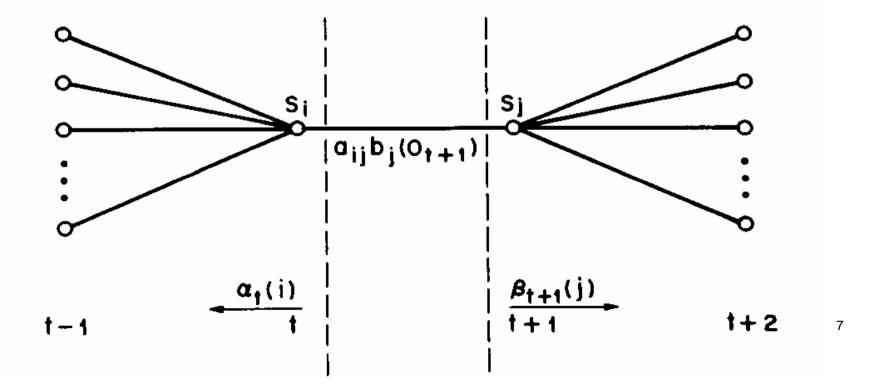
- En este problema debemos encontrar las probabilidades del modelo, para esto haremos uso del algorimo Baum-Welch
- Primeramente definiremos una variable para indicar la probabilidad de iniciar en el estado \$\mathbb{S}_i\$ en el tiempo \$t\$ e ir al estado \$\mathbb{S}_j\$ en el tiempo \$t\$ + 1 de la siguiente manera





$$\xi_t(i,j) = P(q_t = S_i, q_{t+1} = S_i | O, \lambda).$$

 Para calcuar esta variable gráficamente lo podemos ver como sique:

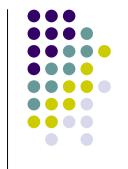




 Según el gráfico puede ser escrita de la siguiente manera

$$\xi_t(i,j) = \frac{\alpha_t(i) \ a_{ij} b_j(O_{t+1}) \ \beta_{t+1}(j)}{P(O|\lambda)}$$

$$= \frac{\alpha_{t}(i) \ a_{ij}b_{j}(O_{t+1}) \ \beta_{t+1}(j)}{\sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{N} \alpha_{t}(i) \ a_{ij}b_{j}(O_{t+1}) \ \beta_{t+1}(j)}$$



 Definamos una variable para indicar la probabilidad de iniciar en el estado S_j en el tiempo t dada la secuencia de observaciones y el modelo

$$\gamma_t(i) = P(q_t = S_i|O, \lambda)$$

$$\gamma_t(i) = \frac{\alpha_t(i) \beta_t(i)}{P(O|\lambda)} = \frac{\alpha_t(i) \beta_t(i)}{\sum_{i=1}^{N} \alpha_t(i) \beta_t(i)}$$



 Se puede relacionar con la variable antes mencionada de la siguiente manera

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



 Estas variables podemos interpretarlas de la siguiente manera

$$\sum_{t=1}^{T-1} \gamma_t(i)$$

Número esperado de transiciones del estado
 S_i





$$\sum_{t=1}^{T-1} \xi_t(i, j)$$

- Número esperado de transiciones de S_i a S_j
- Usando esas fórmulas podemos estimar los parámetros de un HMM de la siguiente manera



Frecuencia esperada en el estado S_i en el tiempo t = 1

$$\overline{\pi}_i = \gamma_1(i)$$

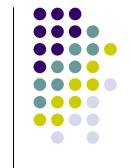
 Número esperado de transiciones del estado del estado S_i al estado S_j / número esperado de transiciones en el estado S_i

$$\overline{a}_{ij} = \frac{\sum_{t=1}^{T-1} \xi_t(i,j)}{\sum_{t=1}^{T-1} \gamma_t(i)}$$
Informa
$$\sum_{t=1}^{T-1} \gamma_t(i)$$
 Trujillo



 Número esperado de veces de estar en el estado j y observar el símbolo V_k / número esperado de veces de estar en el estado j

$$\overline{b}_{j}(k) = \frac{\sum_{t=1}^{T} \gamma_{t}(j)}{\sum_{t=1}^{T} \gamma_{t}(j)}.$$



 Despues de calcular esos valores, se tendran las probabilidades del HMM, luego se iterará de nuevo el algoritmo con los valores ya calculados, hasta que el algoritmo converga, esta etapa es la etapa de entrenamiento del HMM



- Inicializar λ=(A,B,π)
- 2. Calcular α, β, ξ
- 3. Estimar nuevo $\lambda'=(A,B,\pi)$
- 4. Remplazar λ con λ'
- 5. Si no converge ir a etapa 2
- 6. Fin

Topicos en HMM



- HMM continuos
- HMM semicontinuos
- HMM regresivos

Topicos en RAH

 Reconocimiento del habla continua usando HMM, GMM ANN, SVM, etc

Fin de la primera parte del curso