# 关于 HMM 的模式识别学习报告

何峙 21215122 大数据与人工智能

# 引言

模式识别这门课,从最开始的决策论,再到极大似然估计、贝叶斯估计、非参数估计等各种估计技术,归根到底,无不源于贝叶斯公式:

$$P(w_i \mid \varphi) = \frac{P(p \mid w_i) \cdot P(w_i)}{\sum_i \cdot P(p \mid w_j) P(w_j)}$$

而隐马尔可夫模型(以下简称 HMM)是学习这么课程目前为止,对贝叶斯理论诠释得最综合的一个模型实例,是一种动态的贝叶斯网络,它也是令本人醍醐灌顶、感受最深的技术。特地深入学习,以此作为该课程学习的阶段性总结。

## HMM 的一些研究现状

HMM 的现实应用研究相当广泛,尤其适合需要处理序列问题的场景,从语音识别、自然语言处理等基础学科,再到上层的金融、生物、机械工程、网络工程等应用领域均有涉及。

华南理工大学的萧超武<sup>山</sup>等提出的一种基于双层 HMM 的驾驶模式识别方法,认为驾驶行为是一系列驾 驶意图的先后序列,利用传感器数据作为最初的观测数 据输入到下层 HMM,训练出表征隐藏状态的驾驶操作 序列(如猛加油、滑行、急刹车,等),再将这些驾驶 操作序列作为最为上层 HMM 观测序列的输入,训练出 表征上层隐藏序列的驾驶意图(准备、操作、恢复等状态),最后得出什么样的驾驶模式能更有效节能的结论, 十分具有现实意义。

大连理工大学的瞿晓娟<sup>[2]</sup>等研究使用 HMM 构建驾驶疲劳识别模型。首先提取人体生物电信号——EGG,然后提取 EGG 的各个能量比特征指标作为观测序列,将隐藏状态分为"清醒"和"疲劳"两种类别,利用Baum-Welch 算法对 HMM 进行训练,识别出驾驶人的疲劳状态水平,进一步完善了疲劳驾驶识别的工具集。

### HMM 理论回顾

### 关于 HMM 的定义

HMM 是在马尔可夫链的基础上发展起来的,是一种序列生成模型。定义观测序列集合为  $O = \{o1, o2, o3, ..., oM\}$ ,隐藏状态集为  $S = \{s1, s2, ..., sN\}$ ,那么 HMM 的序列结构类似于概率图,如 Fig.1 所示。

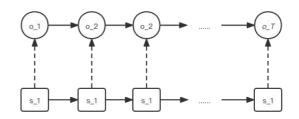


Fig.1 HMM 序列基本结构

Fig.1 的第一行横向箭头表示观测序列的生成,第二行横向箭头表示隐藏状态之间的转移,虚线箭头表示当前状态产生某个观测。

接着定义 HMM 的参数 $\theta = \{A, B, \pi\}$ , 其中:

● A 为概率转移概率矩阵:

 $A = [a_{ij}]_{NxN, a_{ij}} = P(i_{t+1} = sj \mid i_t = si)$ 表示由状态 i 转移到状态 j 的概率, 其中 i, j = 1, 2, ...,

N

● B 为观测生成概率矩阵:

$$B = [b_j(k)]_{NxM}$$
,  $b_j(k) = P(v_t = ok \mid i_t = sj)$   
其中  $k = 1, 2, ..., M$ , 而  $j = 1, 2, ..., N$ 

π为初始状态向量:

$$\pi_i = P(i_1 = si), \quad \sharp + i = 1, 2, ..., N$$

同时,HMM 作了两个基本假设:

- 1. 任意时刻 t 的状态仅取决于其前一时刻的状态,即:  $P(i_t \mid i_{t-1}, v_{t-1}, i_{t-2}, v_{t-2}, ..., i_1, v_1) = P(i_t \mid i_{t-1})$
- 2. 任意时刻的观测生成只取决于该时刻的状态,即:  $P(v_t \mid i_{t-1}, v_{t-1}, i_{t-2}, v_{t-2}, ..., i_1, v_1) = P(v_t \mid i_t)$

#### 研究 HMM 的三个基本问题:

1. 估值问题

已知模型参数,给定观测序列,计算产生这个序列的概率。如果使用穷举法,其时间复杂度将达到  $O(T*N^T)$ ,其中 T 为序列长度,N 为状态数,计算量太大,一般不采用。使用前向算法或后向算法,可使时间复杂度降为  $O(T*N^2)$ 。

现以说明前向算法为例。先定义前向概率 $\alpha_t(i)$ : 在已知模型参数条件下,在 t 时刻观察序列为  $v_1,v_2,v_3,...,v_t$  且此时状态为 si 的概率,即 $\alpha_t(i) = P(v_1,v_2,v_3,...,v_t,i_t = si \mid \theta)$ 

那么,前向算法过程可描述如下[3]:

输入: HMM 参数 $\theta$ , 观察序列 O

输出:观测序列概率  $P(O|\theta)$ 

- 1. 初始化: t=1 时刻的前向概率: α<sub>1</sub>(i)
- 2. 迭代,对 t=1,2,...,T-1,求:

$$\alpha_{t+1}(i) = \left[\sum_{j=1}^{N} \partial_{t}(j)a_{ij}\right]b_{i}\left(V_{t+1}\right)$$

3. 终止:

$$P(O \mid \theta) = \sum_{i=1}^{N} \alpha_{T}(i)$$

后向算法类似,可参考本课程课件,这里不再赘述。

#### 2. 解码问题

已知模型参数,给定观测序列,求这个观测序列对应的隐藏状态序列。解决此问题多使用 Viterbi 算法,它是基于一个动态规划算法,假设隐藏序列是一条最优路径(概率最大),那么其子路径(在 HMM中即两个状态之间的转移路径)也是最优的。从 t=1 开始递推计算状态为 si 的各条分路径的最大概率,每个时刻选择出概率最大的路径,然后回溯,将路径上各个结点连接起来即得到最优路径,这条路径即为隐藏状态序列。具体算法描述可参考李航的《统计学习方法》第二版<sup>[3]</sup>。

### 3. 学习问题

此问题要求解 HMM 的参数。分成两种情况:

(1)给定观测序列及对应的隐藏状态序列。此时只需要进行监督学习即可,使用极大似然估计即可求得参数,如求状态转移概率:

$$\hat{a_{ij}} = \frac{|c_{ij}|}{\sum_{j=1}^{N} |c_{ij}|}$$

其中  $c_{ij}$ 为出现状态 i 转移到状态 j 这种情况的频次。(2)只给定观测序列,对应的隐藏状态序列未知。这时可采用 Baum-Welch 算法。该算法本质上是 EM 算法。指定参数的初始值 $\theta_0$ ,将其和观测序列代入 Q 函数,然后最大化这个函数,求得一组参数 $\theta^*_k$ ,

使得  $P(O | \theta^*_k) > P(O | \theta^*_{k-1})$ ,不断迭代 (其中 k 是迭代的轮次),使得模型参数收敛。具体算法实现过程可参考李航的《统计学习方法》第二版[ $^{3}$ ]。

### HMM 上机实验

现以一个中文分词应用验证 HMM 的三个基本问题。 假如现有一句话(字序列):

"人们常说生活是一部教科书",

已作分词如下:

['人们', '常', '说', '生活', '是', '一', '部', '教科书'], 定义状态集  $S = \{0,1\}$ ,0 表示非终结字,1 表示终结字, 那么对句子分词实际上就是找到句子中标记为1 的那个 字,然后切分即可:

"人/0们/1常/1说/1生/0活/1是/1一/1部/1教/0科/0书/1", 可将此表示为 Fig.2 的序列结构。

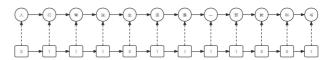


Fig.2 用 HMM 模型表示一句中文的分词结构

现通过编写代码方式验证这三个问题1。

-

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup> 相关代码: https://github.com/kevinva/hmmmmmmmmm

```
def __init__(self, A, B, pi, word2Index, index2Word):
@staticmethod
def getPiExpected(trainingList):
@staticmethod
def getAExpected(trainingList):
def getBExpected(trainingList, indexToWord, wordToIndex):
def alpha(self, i, t, observations):
def alphav2(self, observations):
def beta(self, i, t, observations):
# 前向复法
def forward(self, observations):
def forwardv2(self, observations):
def backward(self, observations):
def backwardv2(self, observations):
def forceCalP(self, observations):
@staticmethod
def fit(self, trainingList, e=1e-10):
def baumWelch(self, 0, e=1E-10):
```

Fig.3 HMM 代码图示

### 1. 学习问题

Table 1 由监督学习得出 HMM 的参数

π	$\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$		
A	[0.25 0.75 [0.2857149 0.71428571]		
В	0.25 0 0 0 0.25 0 0 0 0.125 0.125 0.125 0 0.125 0.125		

Table 2 前向算法和后向算法计算结果

	前向算法	后向算法
P(O   θ )	3.7272e-13	3.7272e-13

Table 3 估值问题中计算方式分别使用递归运算和矩阵 计算的对比

	递归运算	矩阵运算
P(O   θ)	3.7272e-13	3.7272e-13
	0.010911 秒	0.000167 秒

Table 2 为分别使用前向算法和后向算法的计算结果, 计算结果是一致的。

代码中分别使用了两种方式计算前向概率/后向概率: 递归和矩阵运算。使用递归运算时,发现观测序列越长,计算速度越慢,譬如计算一个观测序列长度为 25 的前向概率,用递归方法,计算耗时竟然达到 48 秒之久。而改用 numpy 库的矩阵运算,计算速度有十分明显的提升。从 Table 3 可以看到,计算本实验的句子序列,使用矩阵运算比递归运算快几乎 66 倍,而两种方法的计算结果也是一致的。

#### 2. 解码问题

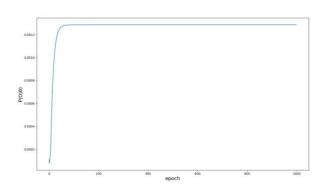
#### 观测序列:"人们常说生活是一部教科书" 最佳状态序列:[01110111001]

Fig.4 使用 Viterbi 算法计算状态序列结果

使用 Table 1 的参数进行解码问题,得出结果如图 Fig.4 所示。对比 Fig.2,分词结果是一致的。

#### 3. 学习问题

将句子"人们常说生活是一部教科书"直接输入到 HMM 模型中用 Baum-Welch 算法进行学习。



**Fig.5** P(O |  $\theta$ )不断迭代的值

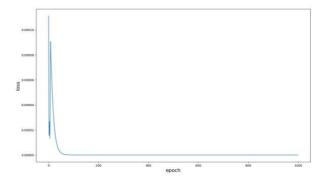


Fig.6 训练损失趋势

Fig.5 表示观测序列的概率随着模型参数不断迭代而不断增大,最终逼近一个概率最大值约为 0.0013,符合 EM 算法的表现形式,形象说明 Baum-Welch 算法本质上就是 EM 算法。

Fig.6 是参数迭代的损失趋势,Loss 的计算方式为: Loss =  $|P(O|\theta^*_k) - P(O|\theta^*_{k-1})|$ , 其中 k 为迭代轮数

跟 Fig.5 表示的结果是一致的,算法迭代大概 100 轮时已 经收敛。

# 总结与展望

学习本课程,收获最大的不仅仅是一个个令人醍醐灌顶的算法,更重要的是对算法推导过程引起的思考。 人工智能最核心的是模型的可解析性,而不是只弄懂表面的总体框架后就盲目猜测,盲目训练、调参。正如以上试验中文分词,为什么会有如此分词结果?它背后是贝叶斯理论的支撑,而实现这套理论就要通过动态规划、EM 算法等方式。另外,本课程也提供了不少解决问题的方法论,例如 HMM 的估值问题,有很多方法可以解决,如穷举法,一个个解去试,直到找到最好,但时间复杂度太高,实用性不强。这时不妨转变一下思路,使用迭代法,复杂度就降下来了,找到次优解或局部最优解也可以解决问题。

目前,关于 HMM 的学习上,本人还有几个问题有待解决:

- 1. 以上实验只是对一个样本进行学习,如果有多个训练观测序列,是否还能照搬 Baum-Welch 算法解决?
- 2. 进行分词时,观测序列可能很长,若每个汉字都对应一个 Unicode 编码,则有 65500 多个观测值,如何对如此长的序列进行有效学习?

相信持续通过对本课程进行深入学习,定能找到解决问题的思路。

### 参考文献

- [1] 萧超武. 基于 HMM 的驾驶模式识别方法研究及应用[D]. 华南理工大学, 2015.
- [2] 翟晓娟. 基于 HMM 的随机驾驶人疲劳状态识别研究[D]. 大连理工大学, 2019.
- [3] 李航. 统计学习方法(第 2 版)[M]: 清华大学出版社, 2019.