

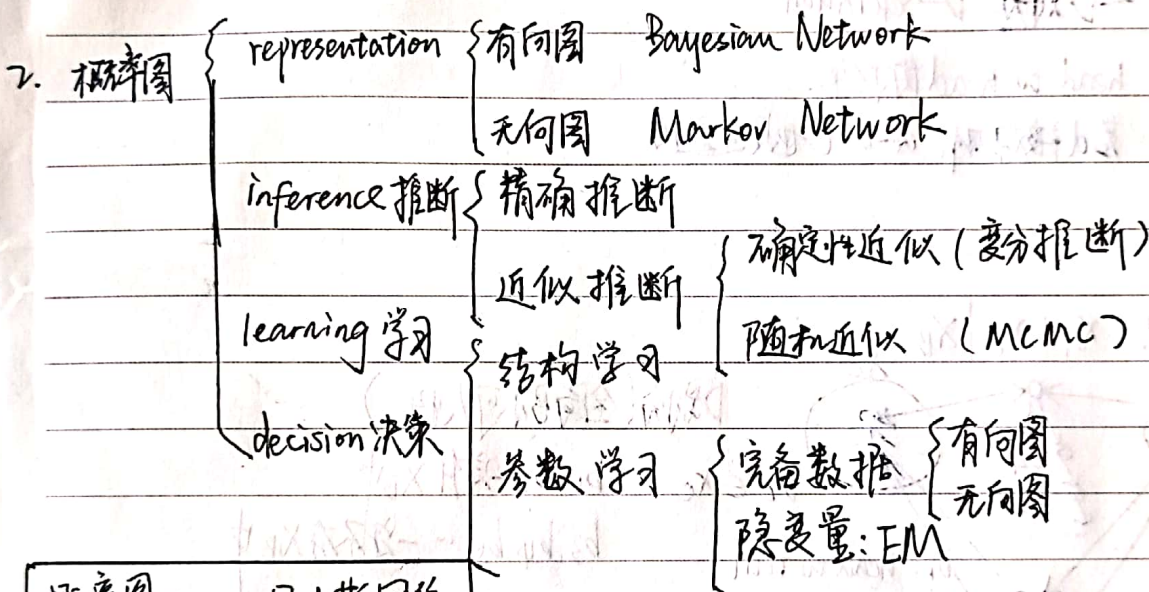
概率图1-背景介绍

1. 高维随机变量计算量大 \rightarrow 简化 $\xrightarrow{\text{相互独立}}$ $P(X_1, \dots, X_p) = \prod_{j=1}^p P(X_j)$
 Naive Bayes: $P(X|y) = \prod_{j=1}^p P(X_j|y)$

Markov Property $\rightarrow X_j \perp X_{i+1} | X_i, j < i$

HMM: 齐次 Markov 假设

条件独立性 $\rightarrow X_A \perp X_B | X_C$, X_A, X_B, X_C 是集合且不相交 (是马尔可夫性质的推广)



概率图2-贝叶斯网络

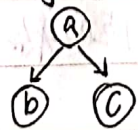
1. chain rule: $P(X_1, \dots, X_p) = P(X_1) \prod_{i=2}^p P(X_i | X_{1:i-1})$

2. 因子分解 $P(X_1, \dots, X_p) = \prod_{i=1}^p P(X_i | X_{pa(i)})$

$X_{pa(i)}$ 是 X_i 的父节点集合

3. 拓扑排序: $i < j \rightarrow [\dots, X_i, \dots, X_j, \dots]$

4. 假设已构建了一个有向图模型:



$P(a, b, c) = P(a) P(b|a) P(c|a)$

$P(a, b, c) = P(a) P(b|a) P(c|a, b)$

因子分解
链式法则

所以 $P(c|a) = P(c|a, b) \Rightarrow b, c \perp a$

证明 $P(c|a) P(b|a) = P(c|a, b) P(b|a)$

$= P(c, b|a)$

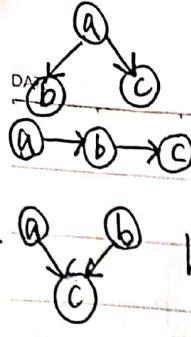
说明图与集合都能体现独立性。

$c \perp b | a \Leftrightarrow$ a 若被观测, 则路径阻塞

(无向) 路径: $b \rightarrow a \rightarrow c$ (tail to tail) tail: a 是头 b 是尾



有向图三种情况



tail to tail $b \perp c | a$

head to tail $a \perp c | b \Leftrightarrow$ 若 b 被观测, 则路径被阻塞

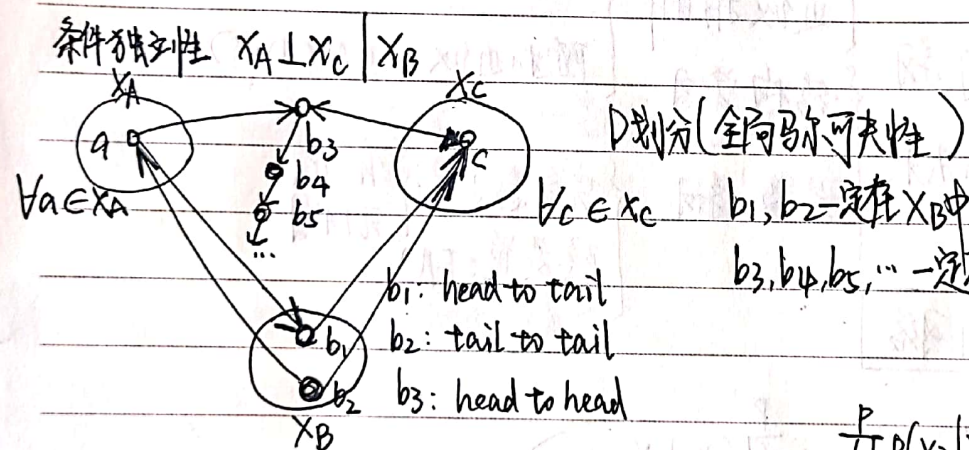
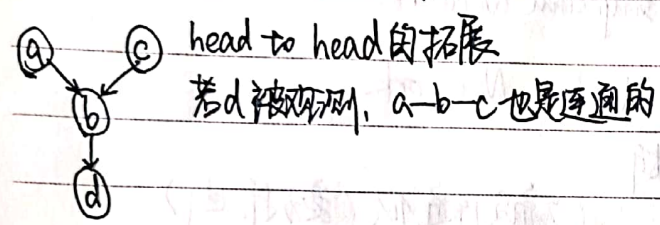
head to head 默认情况下 $a \perp b$, 路径堵塞

★ 若 c 被观测, a 和 b 不独立, 路径是通的 类比: 两口子结婚生娃 c

证明: $P(a, b, c) = P(a) P(b) P(c|a, b)$
 $= P(a) P(b|a) P(c|a, b)$

所以 $P(b) = P(b|a) \Rightarrow a \perp b$

概率图子—D划分 D-Separation



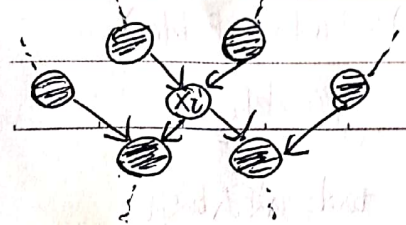
$$P(x_i | X_{-i}) = \frac{P(x_i, X_{-i})}{P(X_{-i})} = \frac{P(x_i)}{\int_{X_i} P(x_i) dx_i} = \frac{\prod_{j=1}^p P(x_j | x_{pa(j)})}{\int_{X_i} \prod_{j=1}^p P(x_j | x_{pa(j)}) dx_i}$$

表示集合 $\{x_1, \dots, x_{i-1}, x_{i+1}, \dots, x_p\}$

边缘分布转联合分布

$= f(\Delta)$, 用 Δ 表示与 x_i 相关的点的集合 (未给出证明)

i.e. x_i 与其它所有节点的关系可以简化为 x_i 与“和 x_i 连通的点集”的关系



Markov Blanket 马尔可夫毯

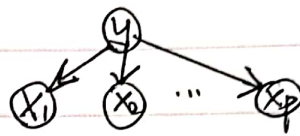


DATE

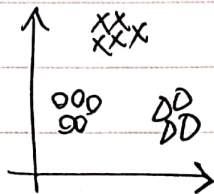
S M T W T F S

图4 — representation example

Naive Bayes: $P(X|Y) = \prod_{i=1}^p P(x_i|y=1)$



GMM: $\otimes \rightarrow \otimes$
 z is discrete
 i.e. $z=1,2,\dots,K$


 $X|Z \sim N(\mu, \Sigma)$

动态系统
 e.g. HMM
 离散状态序列马尔可夫链

带时间 { Markov Chain, 随机过程中的一种 }

Gaussian Process 无限维高斯分布

连续: Gaussian Network / Gaussian Bayesian Network

e.g. LDS
 卡尔曼滤波
 线性, 连续(高斯)

e.g. Particle Filter
 非高斯, 非线性



扫描全能王 创建