

1 可信推理

2量化规则

概率论,不过是生活约化而成的计算。

拉普拉斯,1819

问题已被形式化了,这是我们所作的公设在数学上的必然结果。这些公设可粗略描述如下:

- (I) 命题的可信性由实数表示;
- (II) 定性符合常识:
- (III) 一致性。

本章仅基于这些公设推导与推断相关的量化规则。所得结果,曾经有着一段漫长、复杂又令人难以置信的历史。这段历史充满着广义科学方法论方面的教训(见某些章尾部的评注部分)。

2.1 乘法规则

我们首先为逻辑乘 AB 的可信性分别与 A 与 B 的可信性之间的关系找出一个一致性的规则。 我们在意的其实是 AB|C。由于推理过程本身有些微妙,这需要我们从一些不同的视角去审视。

先考虑将 AB 为真的裁决打碎为对 A 与 B 所作的更为基本的裁决。机器人可以

(2) 认可
$$B$$
 为真, 裁决 A 为真。 ($A|BC$)

或者,等同地,

上面,在每种情况中,我们给出了每一步骤相应的可信性。

现在,解释一下第 1 个过程。为了命题 AB 为真,B 必须为真。因而,必须考虑 B|C 的可信性。此外,若 B 为真,则需要进一步保证 A 为真,因此还需要考虑 A|BC 的可信性。但是若 B 为假,则无需裁决 A,亦即无需裁决 $A|\overline{B}C$,便可知晓 AB 为假;若机器人先推理 B,那么,A 的可信性仅在 B 为真时才值得考虑。因此,机器人在有了 B|C 与 A|BC 的情况下,就不需要 A|C 了,因为 A|C 并未给它能带来更多的信息。

类似地,A|B = B|A是不需要的;无论 A = B在缺乏 C的情况下多么可信,都与机器人在知道 C 为真的情况下所作的裁决无关。例如,若机器人知晓地球是圆的,那么在裁决与现在的宇宙学相关的问题时,它就可以忽略那些在它尚不知地球是圆的之时需要考虑的观点。

既率论——科学逻辑

由于逻辑乘法运算遵循交换律,AB = BA,因此上文中的 A 与 B毫无疑问,可以互换;亦即 A|C 与 B|AC 的知识也能用于确定 AB|C = BA|C。对于 AB,机器人必定能从这两个过程中得到相同的可信性,这是我们的一致性条件之一,即公设 (IIIa)。

可以用更明确的形式来描述。(AB|C) 可以是 B|C 与 A|BC 的某个函数:

$$(AB|C) = F[(B|C), (A|BC)]$$
 (2.1)

现在,如果上述推理尚不完全清晰,那么就审视一下其他的替代形式。例如,可以假设

$$(AB|C) = F[(A|C), (B|C)]$$
 (2.2)

是容许的形式。但是,很容易揭示,这种形式的关系无法满足公设 (II) 的那些定性条件。给定 C,命题 A 或许非常可信,命题 B 或许可信,但是 AB 可能依然非常可信或非常不可信。

例如,下一个遇到的人,蓝眼睛,这相当可信,黑头发,这也相当可信;这两样生理特征同时 出现于此人身上,也没什么不合理之处。不过,左眼睛是蓝色的,这相当可信,右眼睛是褐色的, 也相当可信,但是若它们同时为真,那就极为不可信。如果使用这种形式的公式,那么就没法考虑 这些情况。用这种形式的函数,我们的机器人无法像人类那样去作推理,它甚至连定性的推理都做 不到。

还有一些其他的可能的形式。尝试所有的可能形式的方法——"穷举证明"——可像下面这样进行。先引入一些实数

$$u = (AB|C), \quad v = (A|C), \quad w = (B|AC), \quad x = (B|C), \quad y = (A|BC).$$
 (2.3)

如果 u 被表示成 u、v、x、y 中两个或更多个实数的函数,那么有 11 种可能的形式。可以写出每一种可能,将它置于各种极端条件下,如同褐色眼睛与蓝色眼睛那样(抽象描述: A 蕴含了 B 为假 1)。其他极端条件有,A=B,A=C, $C \Rightarrow \overline{A}$,等。Tribus(1969)作了冗长乏味的分析,发现只有两种可能的形式,在某种极端的情况下,遵循着定性符合常识这一公设,它们分别是 u=F(x,y) 与 u=F(w,v),这正是之前我们推理出来的那两种函数形式。

现在,运用第 1 章讨论的量化要求。给定的先验信息的任何变化 $C \rightarrow C'$,以及 B 变得更可信,A 没有变化,

$$B|C' > B|C \tag{2.4}$$

$$A|BC' = A|BC \tag{2.5}$$

根据常识, AB 只会变得更可信, 而不是更不可新:

$$AB|C' \ge AB|C \tag{2.6}$$

当且仅当 A|BC 为不可能时,相等关系成立。同样,给定先验信息 C'',以及

$$B|C'' = B|C \tag{2.7}$$

¹ 译注: $A \Rightarrow \overline{B}$

2.1 乘法规则 5

$$A|BC'' > A|BC \tag{2.8}$$

就会有

$$AB|C'' \ge AB|C \tag{2.9}$$

当且仅当 B|C 为不可能时,相等关系成立(即使此时未去定义 A|BC,AB|C'' 依然不可能为真)。此外,函数 F(x,y) 必须是连续的,不然,(2.1) 右侧的某个可信性的微小递增可能会导致 AB|C 的大幅递增。

总之,F(x,y) 必须是 x 与 y 的连续的单调递增函数。若假设它可微(并非必须如此; 见 (2.13) 的讨论),便有

$$F_1(x, y) \equiv \frac{\partial F}{\partial x} \ge 0 \tag{2.10.a}$$

仅当x表示不可能时,上式中的相等关系成立;还有,

$$F_2(x, y) \equiv \frac{\partial F}{\partial y} \ge 0 \tag{2.10.b}$$

后文会继续使用这些符号,无论 F是什么样的函数, F_i 表示 F的第 i 个参数对应的微分。

接下来,我们动用公设 (IIIa),"结构上"的一致性。假设想获得 (ABC|D) 的可信性,即三个命题同时为真的可信性,由于布尔运算遵循结合律 ABC = (AB)C = A(BC),因此有两种方式来做此事。若规则具有一致性,一定能从这两种顺序的运算中获得相同的结果。首先,可以将 BC 视为单一的命题,利用 (2.1):

$$(ABC|D) = F[(BC|D), (A|BCD)]$$
(2.11)

然后,对可信性 (BC|D) 应用 (2.1),可得:

$$(ABC|D) = F\{F[(C|D), (B|CD)], (A|BCD)\}$$
(2.12.a)

不过,也可以在一开始将 AB 视为单一的命题,这样就可以从另一种顺序推出不同的结果:

$$(ABC|D) = F[(C|D), (AB|CD)] = F\{(C|D), F[(B|CD), (A|BCD)]\}$$
(2.12.b)

若我们寻找的这个规则是要用于表示推理的一致性方法,那么 (2.12.a) 与 (2.12.b) 必定恒等。在这种情况下,我们的机器人所作的一致性推理,其必要条件可表示为一个函数方程,

$$F[F(x, y), z] = F[x, F(y, z)]$$
(2.13)

在数学里,这个方程历史悠久,源起于 N. H. Abel (1826)的研究。Aczél (1966)在他的讲述函数方程的巨著中,贴切地成这个方程为"关联方程"(Associativity Equation),并列举了98份讨论或使用这个方程的参考文献。Aczél 在不假设函数可微的条件下,求出了通解(??),见下文。不过,他的书中(Aczél,1987),用了11页的篇幅证明此解的存在。在此,我们给出 R. T. Cox (1961)在假设函数可微的前提下给出的更短的证明;也可参考附录 B 中的讨论。

概率论——科学逻辑

显然,(2.13) 有一个平凡解,F(x,y) = 常数。但是这个解违背了单调性要求 (2.10),并且毫无用处可言。除非 (2.13) 有一个非平凡解,不然,这条路就走不通了;因此,必须寻求最为广义的非平凡解。先定义一些缩写

$$u \equiv F(x, y), \quad v \equiv F(y, z)$$
 (2.14)

现在,依然认为 (x, y, z) 是互不依赖的变量,待求解的函数方程可写为

$$F(x, v) = F(u, z) \tag{2.15}$$

分别对 x 与 y 求微分, 按照 (2.10) 的记法, 可得

$$F_1(x, v) = F_1(u, z)F_1(x, y)$$

$$F_2(x, v)F_1(y, z) = F_1(u, z)F_2(x, y)$$
(2.16)

从这两个方程中消除 $F_1(u,z)$, 可得

$$G(x, v)F_1(y, z) = G(x, y)$$
 (2.17)