Некоторые вероятностные модели в информационном поиске

Антон Алексеев anton.m.alexeyev@math.spbu.ru

Computer Science Center

21 марта 2013 г.

Людская память — вешняя вода

Дано: документы D, запрос $q \in Q$ Понять: насколько релевантен $d \in D$ запросу qИ выдать самые (все) релевантные.

Мы уже знакомы с

- grep
- булевым поиском
- векторным поиском

Без предисловий, сей же час

В программе:

- Необходимые понятия из теории вероятностей
- 2 PRP + BIM + relevance feedback
- Прочее

Байесовцы, байезианцы, байесята

$$P(A|B) = \frac{P(B|A)P(A)}{P(B)} = P(A) \left(\frac{P(B|A)}{\sum_{X \in \{A,\bar{A}\}} P(B|X)P(X)} \right)$$

Философия:

P(A) — предполагаемая оценка вероятности события A P(A|B) — уточнённая свидетельством B оценка P(A)

Он не получка, не аванс

Отношение шансов (odds):

$$O(A) = \frac{P(A)}{P(\bar{A})} = \frac{P(A)}{1 - P(A)}$$

Упражнение

Свойство, которое нам пригодится. Легко проверить, что

$$P(A), P(B) \in (0,1) \Rightarrow (P(A) > P(B) \Leftrightarrow O(A) > O(B))$$



Терминология

Гипотеза: волк режет овец! false positive = ложная тревога: овцы целы = ошибка I рода false negative = не опознали волка: овцы съедены = ошибка II рода

Предположения и определения

Запрос q, коллекция D.

Для каждого q есть своё множество релевантных документов $Rel_q \subset D$, то есть можно ввести функцию

$$\tilde{R}_q(d) = \begin{cases} 1 & if \ d \in Rel_q \\ 0 & otherwise \end{cases}$$

Но, увы, мы ничего не знаем :(Вместо \tilde{R}_q — случайная величина R_q .

Probability Ranking Principle (van Rijsbergen, 1979)

План:

- ullet упорядоченный список документов выводим top_k из списка документов, отсортированного по убыванию P(R=1|d,q) или
- множество всех релевантных выводим всякий d: P(R=1|d,q) > P(R=0|d,q).

Функция потерь штрафует одним очком как за нерелевантный документ, так и за непоявление релевантного документа в выдаче.

Teopeма (Riply, 1996)

Правило PRP минимизирует байесовский риск.

Probability Ranking Principle ++

 C_0 — стоимость неизвлечения релевантного документа (FN) C_1 — стоимость извлечения нерелевантного документа (FP)

Тогда d попадает в выдачу, если

$$C_0 \cdot P(R=0|d) - C_1 \cdot P(R=1|d) \le C_0 \cdot P(R=0|d') - C_1 \cdot P(R=1|d'),$$

где d и d' ещё не показаны.

Binary Independence Model (1)

Документ — вектор весов термов.

$$w_{d,t} \in \{0,1\}$$

Допущение 1: Naive Bayes assumption

Термы встречаются в документе независимо друг от друга.

Допущение 2

Релевантность документа не зависит от релевантности никакого другого документа.

(Умножение — мать сомнения!)



Binary Independence Model (2)

 \vec{q} и \vec{x} — бинарные векторы, соответствующие запросу и документу. Хотим уметь вычислять $P(R=1|\vec{x},\vec{q})-?$

$$P(R=1|\vec{x},\vec{q}) = \frac{P(\vec{x}|R=1,\vec{q})P(R=1,\vec{q})}{P(\vec{x},\vec{q})} = \frac{P(\vec{x}|R=1,\vec{q})P(R=1|\vec{q})}{P(\vec{x}|\vec{q})}$$

Аналогично для $P(R=0|\vec{x},\vec{q})$. Интерпретация?

Хитрые оценки, не забывать про определение вероятности.



Binary Independence Model (3)

Условные вероятности — тоже вероятности

$$O(R|\vec{x}, \vec{q}) = \frac{P(R=1|\vec{x}, \vec{q})}{P(R=0|\vec{x}, \vec{q})} = \frac{P(R=1|\vec{q})P(\vec{x}|R=1, \vec{q})}{P(R=0|\vec{q})P(\vec{x}|R=0, \vec{q})}$$
$$= O(R|\vec{q})\frac{P(\vec{x}|R=1, \vec{q})}{P(\vec{x}|R=0, \vec{q})}$$

Убили $P(\vec{x}|\vec{q})!$

Применяем Допущение 1:

$$\frac{P(\vec{x}|R=1,\vec{q})}{P(\vec{x}|R=0,\vec{q})} = \prod_{t} \frac{P(x_t|R=1,\vec{q})}{P(x_t|R=0,\vec{q})}$$

Binary Independence Model (4)

Теперь

$$p_t = P(x_t = 1|R = 1, \vec{q}), \ u_t = P(x_t = 1|R = 0, \vec{q})$$

Допущение 3

Если $q_t = 0$ (т.е. если соответствующий терм не появляется в запросе), то присутствие терма t в релевантном и нерелевантном документах равновероятны, то есть $p_t = u_t$.

В формуле кое-что сократилось, а кое-что можно и выбросить:

$$O(R|\vec{x}, \vec{q}) = O(R|\vec{q}) \prod_{x_t = q_t = 1} \frac{p_t}{u_t} \prod_{x_t = 0, q_t = 1} \frac{1 - p_t}{1 - u_t} =$$

$$= O(R|\vec{q}) \prod_{x_t = q_t = 1} \frac{p_t (1 - u_t)}{u_t (1 - p_t)} \prod_{q_t = 1} \frac{1 - p_t}{1 - u_t}$$

BIM: Retrieval Status Value

Логарифмируем то, что осталось:

$$RSV_d = \log \prod_{x_t = q_t = 1} \frac{p_t(1 - u_t)}{u_t(1 - p_t)} = \sum_{x_t = q_t = 1} (\log \frac{p_t}{1 - p_t} + \log \frac{1 - u_t}{u_t})$$

Нас интересуют только термы, встречающиеся и в документе, и в запросе.

Величина $c_t = \log \frac{p_t}{1-p_t} + \log \frac{1-u_t}{u_t}$ — основа вычислений в модели.

<u>Нап</u>оминание

$$p_t = P(x_t = 1 | R = 1, \vec{q})$$

$$u_t = P(x_t = 1 | R = 0, \vec{q})$$

ВІМ: Оценивание (1)

Ранжируем по RSV. Как оценить?

Пример

Для фиксированного терма t:

N — число документов

S — число релевантных документов

 $s\subset S$ — число релевантных документов, содержащих t

Тогда
$$p_t = \frac{s}{S}$$
 и $u_t = \frac{df_t - s}{N - S}$

$$c_t = \log \frac{s}{S-s} \cdot \frac{N-S-df_t+s}{df_t-s}$$



ВІМ: Оценивание (2)

Деление на ноль — это смерть!

$$c_t = \log \frac{s + 0.5}{S - s + 0.5} \cdot \frac{N - S - df_t + s + 0.5}{df_t - s + 0.5}$$

ВІМ: Оценивание (3)

Откуда берутся s и S или p_t и u_t ? Нерелевантных много больше, чем релевантных!

$$\Rightarrow u_t = \frac{df_t}{N}$$

Тогда

$$\log((1 - u_t)/u_t) = \log((N - df_t)/df_t) \to \log(N/df_t)$$

На что похоже?

Что делать с p_t ? Варианты

- $p_t const$ (Croft & Harper (1979))
- Магия: $p_t = \frac{1}{3} + \frac{2}{3} \frac{df_t}{N}$ (Greiff (1998))



BIM: Probabilistic relevance feedback

В идеальном мире с идеальными пользователями...

- lacktriangle Задать начальные значения p_t и u_t . Да хоть константы!
- $m{0}$ Показать пользователю $\{d: R_{d,q} = 1\}$
- lacktriangle Пользователь: «хочу/не хочу»: $V = VR \cup VNR$
- Пересчитываем!

Как?

$$p_t = \frac{|VR_t|}{|VR|}$$

Нет, не так.

$$p_t = \frac{|VR_t| + \frac{1}{2}}{|VR| + 1}$$

А лучше — так:

$$p_t^{(k+1)} = \frac{|VR_t| + Kp_t^{(k)}}{|VR| + K}$$

BIM: Probabilistic relevance feedback IRL

Не все знают, чего хотят, и не все любят общаться с поисковиком.

- lacktriangle Задать начальные значения p_t и u_t . Так же.
- f 2 Показать пользователю V $(top_{|}V|$ по рангу)
- Пересчитываем! Например,

$$p_t = \frac{|V_t| + \frac{1}{2}}{|V| + 1}$$

$$u_t = \frac{df_t - |V_t| + \frac{1}{2}}{N - |V| + 1}$$

• Если ранжирование не устаканилось, переходим к шагу 2. Если Вы думаете, что ДА ЭТО ЖЕ ТF-IDF, Вам показалось (наиболее любопытным считать проверку этого упражнением).

Выводы о BIM

Хорошо?

- 1. Строгая мат.модель!
- 2. Лучше булевой

Плохо?

- 1. Холодный старт
- 2. Сильные предположения
- 3. Никак не учитываются длина документа и частоты термов

BM25 aka Okapi weighing

- Некогда очень популярная в промышленности схема
- Идея: будем учитывать длины документов и частоты термов!
- Формулы *RSV*, учитывающие эти характеристики:

idf * something(length, tfs)

За введением — в IIR [1] или Wikipedia. За подробностями — статьи.

«Деревья зависимостей»

- Очень, очень сильные предположения. Может, делать не так топорно?
- Термы как множество случайных элементов с редкими зависимостями
- Естественное представление зависимостей орграф (а лучше дерево)
- Байесовские сети доверия (понятие о применении даётся в [2]): сеть документов, сеть запросов. Переменные: документы, термы, «понятия». Логико-вероятностный вывод. (1991 год. Хорошие результаты на TREC. Продавалось.)

Спасибо за внимание!

Литература

- Introduction to Information Retrieval (2008) by Christopher D. Manning, Prabhakar Raghavan, Hinrich Schtze.
- Baeza-Yates, Ricardo and Ribeiro-Neto, Berthier. Modern Information Retrieval. Boston, MA, USA. Addison-Wesley Longman Publishing Co., Inc. 1999.

Прочие ссылки в скобках — найдутся в [1]

Некоторые вероятностные модели в информационном поиске

Антон Алексеев anton.m.alexeyev@math.spbu.ru

Computer Science Center

21 марта 2013 г.