Probability Graph 05 Markov Network

Chen Gong

27 November 2019

上一小节中,我们分析了有向图 Bayesian Network,得到了因子分解法, $p(x) = \prod_{i=1}^N p(x_i|x_{pa(i)})$ 。虽然,有向图中可以方便直观的表达条件独立性,但是它也有它的局限性。也就是我们提到的对于 Head to Head 的结构来说,当中间节点被观察到的时候,反而是两端的节点是相关的。这违反了条件独立性的特点,也就是当某些变量被观察到时,其他变量之间是独立的特点,这种情况有点反常,并不太好办。

但是,在无向图中就完全不会出现这样的情况,因为本来就没有方向,而且在无向图中也有类似的 D-Separation 性质。

1 Condition Independence in Markov Network

Markov 中的条件独立,大致可以被我们分成三种情况,Global Markov,Local Markov 和 Pair Markov。

1.1 Global Markov

假设现在有三个集合 $X_A \perp X_B | X_C$,我们想得到 $a \in X_A, b \in X_B$ 之间相互独立,这个应该怎么办? 我们给出,只有 a 和 b 的中间节点至少有一个位于 c 中,那么我们就可以得到 $a \perp c$ 。

1.2 Local Markov

我们以下图的一个 Markov Network 为例,

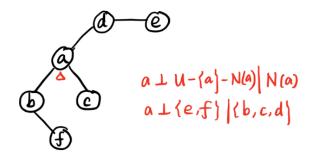


图 1: Markov Network 示意图

用文字的语言来描述就为 $a\bot\{$ 全集 -a- 邻居 $\}|$ 邻居。那么在这个图中,我们就可以表示为 $a\bot\{e,f\}|\{b,c,d\}$ 。

1.3 Pair Markov

成对马尔可夫性质可以被我们描述为: $x_i \perp x_j | x_{-i-j} \ (i \neq j)$ 。其中, x_{-i-j} 为从全集中去掉 x_i 和 x_i 而留下了的集合。

那么条件独立性就可以提现在,Global,Local 和 Pair 中。其中 Global⇔Local⇔Pair。也就是这三种条件独立的方法得到的结果是一样的。

2 因子分解法

我们想一想在一个无向图中,如何来体现我们想要的条件独立性。这里的引入和之前的不太一样,我们首先需要引入几个概念。团: 这是一个关于节点的集合,集合中的节点是相互连通的。而最大团,就很好理解了吧,也就是最大的连通子集。我们可以将无向图的分离定义到团上,我们假设 c_1, c_2, \cdots, c_k 表示为团。那么,我们可以将联合概率定义为:

$$p(x) = \frac{1}{Z} \prod_{i=1}^{k} \phi_i(x_{c_i})$$
 (1)

其中,z 是归一化因子,因为没有归一化因子的话,这不能被称为一个概率分布,因为概率分布首先就要保证和等于 1。那么,z 被定义为

$$z = \sum_{x} \prod_{i=1}^{k} \phi_i(x_{c_i}) = \sum_{x_1} \cdots \sum_{x_N} \prod_{i=1}^{k} \phi_i(x_{c_i})$$
 (2)

3 Gibbs Distribution 和 Exponential Distribution

这个部分是上面部分的一个加深理解,首先我们需要总结一下。

- 1. Global Markov: $X_A \perp X_C | X_B$ 。也就是 X_A 和 X_B 之间所有的连接都必须在 X_C 中,此时在无向图中满足全局马尔可夫性。
 - 2. Local Markov Network: $x_i \perp x_{-i-nb(i)} \mid x_{nb(i)}$, 其实 nb(i): neighbor of node i.
 - 3. Pair Markov: $x_i \perp x_j | x_{-i-j}$.

 $1\Leftrightarrow 2\Leftrightarrow 3\Leftrightarrow$ 因子分解 (基于最大团)。这里面实际上是有个 Hammesley-Clifford 定理的,这个定理的证明非常的困难,我们这里就不做过多的阐述 (实际上我也看的有点懵逼,有需求的小伙伴可以查下 Hammesley-Clifford 定理的证明)。

因子分解:

在我们之前的定义中,

$$p(x) = \frac{1}{Z} \prod_{i=1}^{k} \phi_i(x_{c_i}) \tag{3}$$

 c_i :最大团; x_{c_i} :最大团的随机变量集合; $\phi(x_{c_i})$:势函数,必须为正。这里的概念都是来自于统计物理学和热力学的过程。这里的势函数还有可以做文章的地方。

因为,势函数必定为正,我们可以将势函数表达为 $\phi(x_{c_i}) = \exp\{-E(x_{c_i})\}$ 。其中, $E(x_{c_i})$ 称为 Energy function。实际上用这种形式表达的 p(x),为 Gibbs Distribution,或者又被称之为 Boltzman Distribution。有了 $\phi(x_{c_i})$ 的形式,我们可以进一步推导得:

$$p(x) = \frac{1}{Z} \prod_{i=1}^{K} \phi(x_{c_i}) = \frac{1}{Z} \prod_{i=1}^{K} \exp\{-E(x_{c_i})\} = \frac{1}{Z} \exp\{-\sum_{i=1}^{K} E(x_{c_i})\}$$
(4)

我们再来回顾一下指数族分布,指数族分布的通用表达形式为:

$$p(x) = h(x) \exp\{\eta^T \phi(x) - A(\eta)\} = h(x) \frac{1}{Z(\eta)} \exp\{\eta^T \phi(x)\}$$
 (5)

在这里我们把 $\exp\{-A(\eta)\}$, 直接记为 $Z(\eta)$ 。大家观察就会发现势函数也就是 Gibbs Distribution 就是一个指数族分布。Gibbs 是来自统计物理学,形式上和指数族分布时一样的。而指数族分布实际上是由最大熵分布得到的,那么我们可以理解 Gibbs 分布也是有最大熵原理得到的。而马尔可夫随机场 (Markov Random Field) 实际上等价于 Gibbs 分布。至于为什么?这实际上全部都在 Hammesley-Clifford 定理中,有兴趣的同学,请自行查阅。