

# 深度信念网络 (Deep Belief Network)

## 1. 背景介绍 (Background)

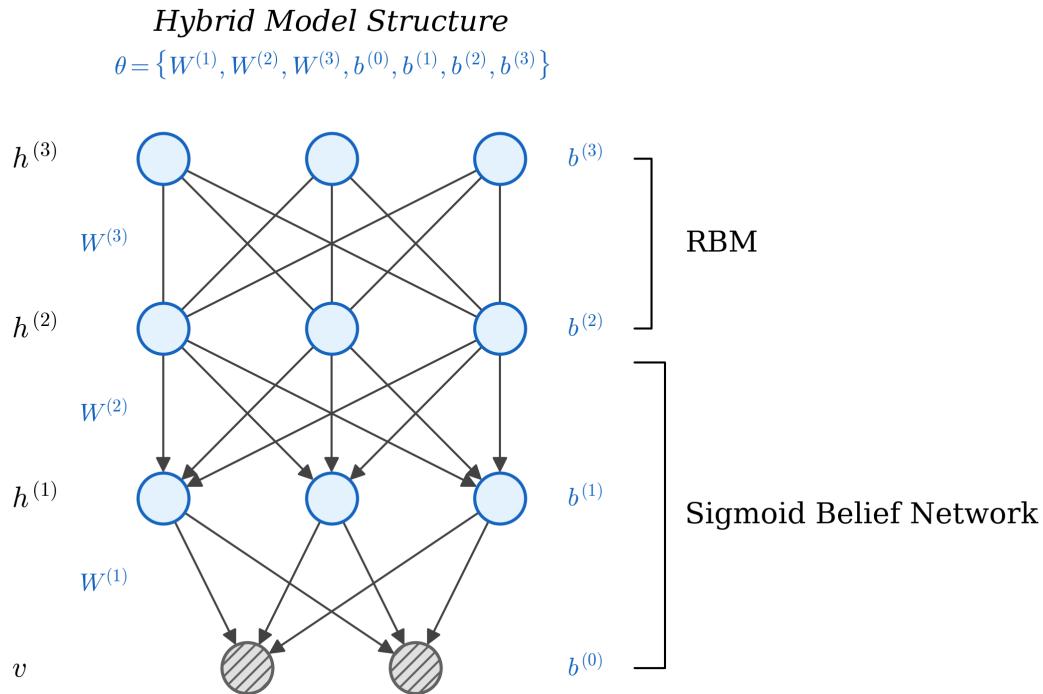
深度信念网络 (Deep Belief Network, DBN) 是一种生成模型。它可以看作是一个由多层隐含变量组成的“混合模型” (Hybrid Model)。

为什么我们称之为“混合模型”呢？因为它的结构包含了两部分：

1. **顶层结构 (Top Layers)**: 由两层隐含节点组成的无向图模型，本质上是一个受限玻尔兹曼机 (Restricted Boltzmann Machine, RBM)。
2. **底层结构 (Bottom Layers)**: 由向下的有向连接组成，形成了一个 Sigmoid 信念网络 (Sigmoid Belief Network, SBN)。

我们用下图来直观地展示这个结合了 RBM 和 SBN 的四层模型结构：

**Deep Belief Network - Hybrid Model**



在这个例子中，我们定义模型的参数集合  $\theta$  包括了所有层的权重矩阵  $W$  以及偏置向量  $b$ :

$$\theta = \{W^{(1)}, W^{(2)}, W^{(3)}, b^{(0)}, b^{(1)}, b^{(2)}, b^{(3)}\} \quad (1)$$

## 联合概率分布推导

为了理解 DBN 是如何工作的，我们需要写出整个系统中所有变量的联合概率分布  $P(v, h^{(1)}, h^{(2)}, h^{(3)})$ 。

根据概率论的链式法则和图中定义的有向/无向关系，我们可以将这个巨大的联合分布逐步拆解：

首先，将可视层  $v$  从联合分布中提取出来（条件依赖于第一隐层  $h^{(1)}$ ）：

$$P(v, h^{(1)}, h^{(2)}, h^{(3)}) = P(v|h^{(1)}, h^{(2)}, h^{(3)}) \cdot P(h^{(1)}, h^{(2)}, h^{(3)}) \quad (2)$$

观察网络结构，可视层  $v$  仅仅直接依赖于它上面的第一层隐含层  $h^{(1)}$ 。这就是所谓的局部马尔可夫性。因此我们有：

$$P(v|h^{(1)}, h^{(2)}, h^{(3)}) = P(v|h^{(1)}) \quad (3)$$

将上面的式子代回，我们得到第一步化简：

$$P(v, h^{(1)}, h^{(2)}, h^{(3)}) = P(v|h^{(1)}) \cdot P(h^{(1)}, h^{(2)}, h^{(3)}) \quad (4)$$

接下来，我们继续对  $P(h^{(1)}, h^{(2)}, h^{(3)})$  进行同样的拆解，剥离出  $h^{(1)}$ ：

$$P(h^{(1)}, h^{(2)}, h^{(3)}) = P(h^{(1)}|h^{(2)}, h^{(3)}) \cdot P(h^{(2)}, h^{(3)}) \quad (5)$$

同样地，由于  $h^{(1)}$  只直接依赖于其上层  $h^{(2)}$ ，我们可以化简条件概率：

$$P(h^{(1)}|h^{(2)}, h^{(3)}) = P(h^{(1)}|h^{(2)}) \quad (6)$$

将所有部分组合在一起，我们最终得到了整个 DBN 的联合概率分布的表达式：

$$P(v, h^{(1)}, h^{(2)}, h^{(3)}) = P(v|h^{(1)}) \cdot P(h^{(1)}|h^{(2)}) \cdot P(h^{(2)}, h^{(3)}) \quad (7)$$

## 各层分布详解

现在，让我们进一步分析公式里的这三个部分。

### 1. Sigmoid 信念网络部分： $P(v|h^{(1)})$ 和 $P(h^{(1)}|h^{(2)})$

前两项代表了模型底部的有向生成过程（即 Sigmoid Belief Network 部分）。由于同一层的节点之间是没有连接的，给定上一层节点的情况下，当前层各个节点的分布是相互独立的。

可视层  $v$  的分布可以表示为它每个节点  $v_i$  分布的乘积：

$$P(v|h^{(1)}) = \prod_i P(v_i|h^{(1)}) \quad (8)$$

同样，第一隐含层  $h^{(1)}$  也满足：

$$P(h^{(1)}|h^{(2)}) = \prod_j P(h_j^{(1)}|h^{(2)}) \quad (9)$$

在这里，每一个条件概率都由一个 Sigmoid 函数来激活：

$$P(v_i = 1|h^{(1)}) = \text{sigmoid} \left( W_{:,i}^{(1)^T} h^{(1)} + b_i^{(0)} \right) \quad (10)$$

$$P(h_j^{(1)} = 1|h^{(2)}) = \text{sigmoid} \left( W_{:,j}^{(2)^T} h^{(2)} + b_j^{(1)} \right) \quad (11)$$

(注：公式里的  $W_{:,i}$  表示权重矩阵  $W$  的第  $i$  个列向量)

### 2. 受限玻尔兹曼机部分： $P(h^{(2)}, h^{(3)})$

最后一项  $P(h^{(2)}, h^{(3)})$  是顶层 RBM 层的联合分布。RBM 是一种基于能量的模型，它的联合概率由指数形式和配分函数  $\mathcal{Z}$  构成：

$$P(h^{(2)}, h^{(3)}) = \frac{1}{\mathcal{Z}} \exp \left\{ h^{(3)^T} W^{(3)} h^{(2)} + h^{(2)^T} b^{(2)} + h^{(3)^T} b^{(3)} \right\} \quad (12)$$

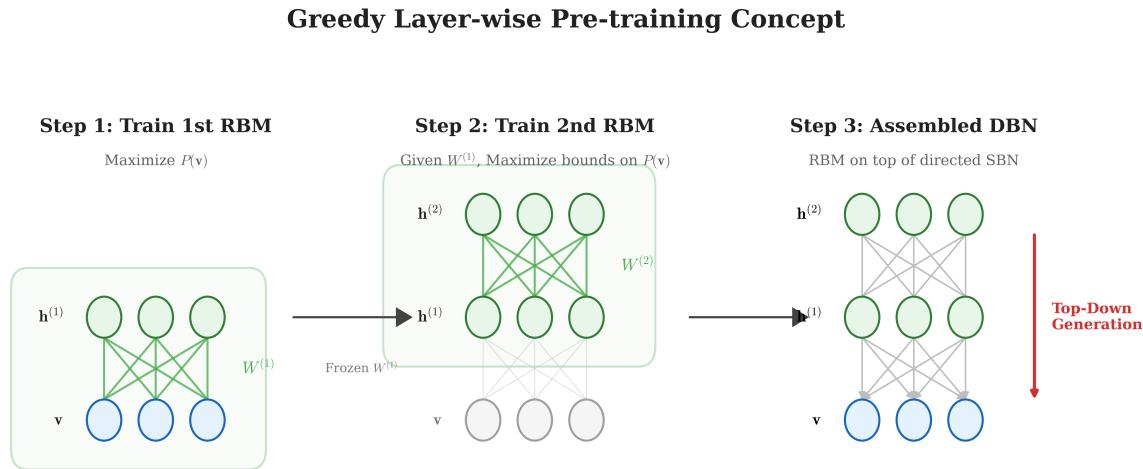
总结来说，Deep Belief Network 的强大之处在于，它通过顶层的 RBM 学习到一个关于高层抽象特征的强大联合先验分布  $P(h^{(2)}, h^{(3)})$ ，然后通过底层的 Sigmoid 有向网络一层层自顶向下地生成可见的数据  $v$ 。

## 2. 逐层预训练 (Stacking RBM)

深度信念网络的训练是一个非常具有挑战性的非凸优化问题。直接对上述整个巨大网络中的所有参数  $\{W^{(1)}, W^{(2)}, W^{(3)}, b^{(0)}, \dots\}$  进行联合优化是非常困难的。

Geoffrey Hinton 提出了一个极其精妙的解决思路：**逐层贪心预训练 (Greedy Layer-wise Pre-training)**。其核心思想是将整个深层网络拆解为一个个浅层的 RBM，自底向上进行堆叠 (Stacking)。

下图展示了这个堆叠预训练的流程概念：



该方法的工作原理如下：

- 底层 RBM 学习**：首先单独把可视层  $v$  和第一隐层  $h^{(1)}$  当作一个独立的 RBM 进行训练（即利用对比散度 CD 算法最大化  $v$  的似然）。在第一层训练完后，权重  $W^{(1)}$  和偏置  $b^{(0)}, b^{(1)}$  就会被固定下来 (**Fixed**)。
- 顶层 RBM 学习 (2nd Layer Learning)**：接着，我们使用固定下来的第一层将原始数据映射到隐含空间，得到  $h^{(1)}$  的激活状态。我们将这些状态作为新的“可视数据”，继续训练第二层的 RBM（由  $h^{(1)}$  和  $h^{(2)}$  组成）。此时新的权重  $W^{(2)}$  初始化为第一层权重的转置： $W^{(1)^T} = W^{(2)}$ 。

虽然直觉上这种逐层初始化的贪心策略很合理，但是它为什么在数学上是有效的呢？下面我们通过变分推断中的证据下界 (ELBO) 来严格证明：第二层 RBM 的学习，本质上是在最大化观测数据  $P(v)$  对数似然的下界。

## ELBO 数学推导

首先，我们写出仅依赖于第一隐层的可见数据的边缘概率：

$$P(v) = \sum_{h^{(1)}} P(v, h^{(1)}) = \sum_{h^{(1)}} \underbrace{P(h^{(1)})}_{\text{prior (先验)}} \cdot \underbrace{P(v|h^{(1)})}_{\text{fixed (生成模型固定)}} \quad (13)$$

(注意这里  $P(h^{(1)}) = \sum_{h^{(2)}} P(h^{(1)}, h^{(2)})$ )

为了最大化  $\log P(v)$ ，我们引入一个由向下生成模型定义的变分分布（后验） $q(h^{(1)}|v)$ 。根据 Jensen 不等式构建对数似然的证据下界 (ELBO)：

$$\begin{aligned}
\log P(v) &= \log \sum_{h^{(1)}} P(v, h^{(1)}) \\
&= \log \sum_{h^{(1)}} q(h^{(1)}|v) \frac{P(v, h^{(1)})}{q(h^{(1)}|v)} \\
&= \log \mathbb{E}_{q(h^{(1)}|v)} \left[ \frac{P(v, h^{(1)})}{q(h^{(1)}|v)} \right] \\
&\geq \mathbb{E}_{q(h^{(1)}|v)} \left[ \log \frac{P(v, h^{(1)})}{q(h^{(1)}|v)} \right] \quad (\text{Jensen's Inequality})
\end{aligned} \tag{14}$$

这就是我们的对数似然下界。接下来，我们把  $P(v, h^{(1)})$  展开为  $P(h^{(1)}) \cdot P(v|h^{(1)})$ ，对上式进行拆项化简：

$$\begin{aligned}
ELBO &= \sum_{h^{(1)}} q(h^{(1)}|v) \left[ \log P(h^{(1)}) + \log P(v|h^{(1)}) - \log q(h^{(1)}|v) \right] \\
&= \underbrace{\sum_{h^{(1)}} q(h^{(1)}|v) \log P(h^{(1)})}_{\text{项 1: 与先验相关}} + \underbrace{\sum_{h^{(1)}} q(h^{(1)}|v) \left[ \log P(v|h^{(1)}) - \log q(h^{(1)}|v) \right]}_{\text{项 2: 与底层权重 } W^{(1)} \text{ 相关}}
\end{aligned} \tag{15}$$

**核心结论：**

在第一层 RBM 训练完毕后，**项 2 对于第二层来说已经变成了常数  $C$** （因为  $P(v|h^{(1)})$  和  $q(h^{(1)}|v)$  都是由底层刚被固定下来的权重决定的）。

所以，当我们引入第二层 RBM 并开始调整上层参数时，我们真正在优化的仅仅是：

$$\text{最大化目标} \approx \sum_{h^{(1)}} q(h^{(1)}|v) \log P(h^{(1)}) + C \tag{16}$$

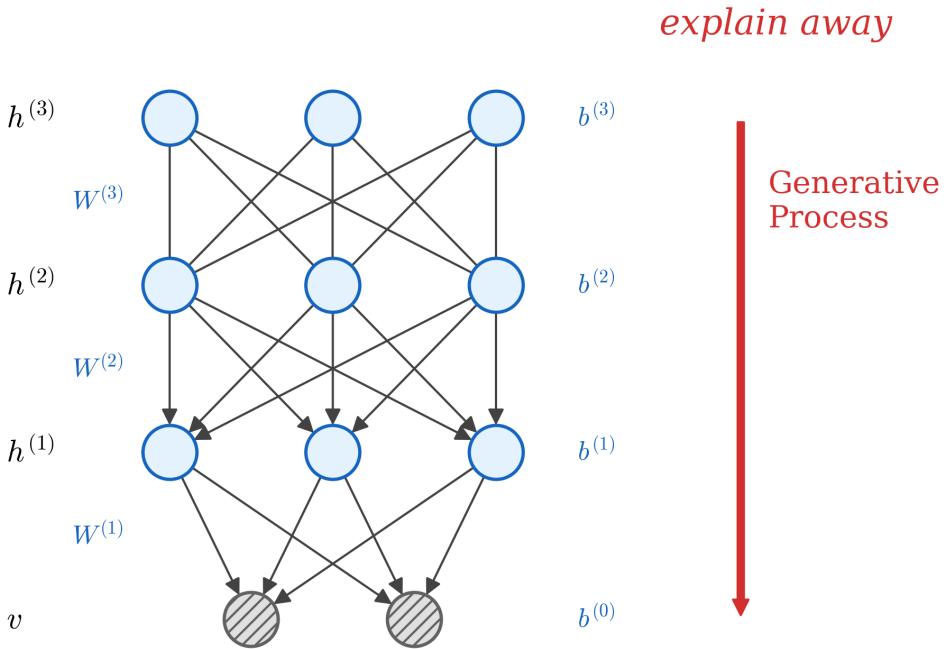
这等价于最大化对隐变量  $P(h^{(1)})$  的对数似然 (**Maximum log-likelihood over  $P(h^{(1)})$** )，其目的正是为了改善和提升先验  $P(h^{(1)})$  (Improve  $P(h^{(1)})$ )。这也是为什么 Stacking RBM 能够稳步提升整个网络生成能力（至少不会使得生成能力下降）的数学根基。

### 3. 生成与推断，以及 ELBO 的松弛性 (Generation vs Inference)

---

在 DBN 的图模型结构中，自顶向下的有向生成过程非常简单直观，但由于底层 SBN 部分的图结构，自底向上的概率推断 (Inference) 却面临一些挑战。

## Generation vs. Inference in DBNs



$$q(h^{(1)}|v) = \prod_i q(h_i^{(1)}|v) = \prod_i \text{sigmoid}(W_{:,i}^{(1)} \cdot v + b_i^{(1)})$$

*DBN → ELBO* is relatively loose.

## Explain Away (解释消除) 效应

在推断过程中，我们需要求给定可视层  $v$  下，隐层变量的后验概率  $P(h|v)$ 。

观察 Sigmoid Belief Network (SBN) 部分，多个隐藏节点  $h_i^{(1)}$  会共同指向同一个可视节点  $v_j$ 。在有向图模型中，这种“多对一”的结构被称为 **V-structure**。

根据图模型的 d-separation 原理，即使边缘概率下  $h_i^{(1)}$  之间是独立的，但在给定观测变量  $v$  时，节点们就不再独立了。这种现象在原因推理中被称为 "解释消除 (Explain Away)"。

这也意味着真正的后验分布  $P(h^{(1)}|v)$  中，各个隐藏节点是高度耦合 (Coupled) 的，我们无法轻易将其分解求解。

### 近似后验分布 $q(h^{(1)}|v)$

由于真实的后验分布难以计算，我们在逐层预训练的贪心算法中，实际上采用了一个极度简化的平均场近似 (Mean-field Approximation) 思想。

我们强行假设即使给定了  $v$ ，各个隐含节点  $h_i^{(1)}$  之间依然是相互独立的：

$$q(h^{(1)}|v) = \prod_i q(h_i^{(1)}|v) \quad (17)$$

在这个独立性假设下，我们使用一个简单的 Sigmoid 前向传播作为推断函数：

$$q(h^{(1)}|v) = \prod_i \text{sigmoid} \left( W_{:,i}^{(1)} \cdot v + b_i^{(1)} \right) \quad (18)$$

(注：此时使用的是矩阵乘法和带有转置含义的前向映射权重）

## DBN 的 ELBO 相对宽松 (Relatively Loose)

在上一节推导第二步（顶层 RBM 学习）时，我们构建了证据下界 ELBO：

$$\log P(v) \geq ELBO = \dots \quad (19)$$

理论上，当且仅当我们的近似后验  $q(h^{(1)}|v)$  等于真实后验分布  $P(h^{(1)}|v)$  时，等号才能成立（即 KL 散度为 0）。

然而，正如前面分析的“解释消除”效应，真实的  $P(h^{(1)}|v)$  内部由于 V-structure 的存在不仅极度复杂，而且包含着高阶强耦合关系。而我们选取的近似分布  $q(h^{(1)}|v)$  却是完全因子化分解 (Fully Factorized) 的多独立事件乘积。

这种用完全解耦的简单函数去逼近高度耦合的真实分布的行为，导致了两者之间的 KL 散度永远无法缩小到 0。因此，DBN 中的 ELBO Bound 被认为是相对松弛的 (Relatively Loose)。这也成为了后续变分自编码器 (VAE) 等更先进模型致力于改进的方向。