



概率论沉思录

第2章：定量规则

杨振伟

概率论无外乎化常识为计算。

——拉普拉斯（1819）

本章要点

- 乘法规则
- 加法规则
- 定性性质
- 数值
- 记号与有限集策略

-
- 如果已知 A 和 B 的合情性, 即 $A|C$ 和 $B|C$, 那么逻辑积 AB 的合情性 $AB|C = ?$
 - 要求: 满足基本的合情条件

机器人决策过程的分解

➤ 决定 AB 为真的过程可分解为两个关于 A 和 B 的基本决策

- | | |
|---------------------------|----------|
| (1) 判定 B 为真; | $(B C)$ |
| (2) 接受 B 为真, 判定 A 为真。 | $(A BC)$ |

等价地,

- | | |
|----------------------------|----------|
| (1') 判定 A 为真; | $(A C)$ |
| (2') 接受 A 为真, 判定 B 为真。 | $(B AC)$ |

机器人对上面的步骤给出判定即给出相应的合情性。

机器人决策过程的分解

- | | |
|---------------------------|----------|
| (1) 判定 B 为真; | $(B C)$ |
| (2) 接受 B 为真, 判定 A 为真。 | $(A BC)$ |

- 要判定 AB 为真, 则 B 必须为真, 因此需要合情性 $B|C$
- 在 B 为真的条件下, 要进一步判定 A 为真, 需要合情性 $A|BC$
- 若 B 为假, 则可直接判定 $AB|C$ 为假, 不需要 $A|\bar{B}C$ 或 $A|C$
- 不需要 $A|B$ 、 $B|A$
 - ✓ 如果已知信息 C , 则没必要考虑在不知信息 C 的条件下的判断

由于可交换性, 也可以用 $(A|C)$ 和 $(B|AC)$ 。

用 $(B|C)$ 和 $(A|BC)$ 得到结果与用 $(A|C)$ 和 $(B|AC)$ 得到的结果必须相同。

逻辑积的合情性函数形式

$(AB|C)$ 是 $(B|C)$ 和 $(A|BC)$ 的函数:

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

或 $(B|C)$ 和 $(A|BC)$ 的函数:

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

可以证明, 函数形式

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

不满足定性合情条件 (II) 。

原因: 给定 C , 可能 A 非常合情, B 也非常合情, 但无法判断 AB 是否非常合情。

其他可能性

➤ 引入实数

$$\begin{aligned}u &= (AB|C), \\v &= (A|C), \\w &= (B|AC), \\x &= (B|C), \\y &= (A|BC)\end{aligned}$$

$A \leftrightarrow B$ 给出

$$\begin{aligned}u &\rightarrow u \\v &\rightarrow x \\w &\rightarrow y \\x &\rightarrow v \\y &\rightarrow w\end{aligned}$$

u 应当是 v, w, x, y 中两个或多个量的函数,
共11种可能性:

$$\begin{aligned}&F_1(v, w), & F_7(v, w, x), \\&F_2(v, x), & F_8(v, w, y), \\&F_3(v, y), & F_9(v, x, y), \\&F_4(w, x), & F_{10}(w, x, y), \\&F_5(w, y), & F_{11}(v, w, x, y). \\&F_6(x, y),\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}u &= F_1(v, w) = F_6(x, y) \\u &= F_2(v, x) = F_2(x, v) \\u &= F_3(v, y) = F_4(x, w) \\u &= F_5(w, y) = F_5(y, w) \\u &= F_7(v, w, x) = F_9(x, y, v) \\u &= F_8(v, w, y) = F_{10}(x, y, w) \\u &= F_{11}(v, w, x, y) = F_{11}(x, y, v, w)\end{aligned}$$

除了 $u = F(v, w)$ 和 $u = F(x, y)$, 其他都不满足合情条件

其他可能性 (续)

C : 人
 $A|C$: 此人眼睛蓝色
 $B|C$: 此人头发棕色

C : 人
 $A|C$: 此人左眼蓝色
 $B|C$: 此人右眼棕色
(对应 $A \Rightarrow \bar{B}$)

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

$A|C$ 很合情
 $B|C$ 很合情
 $AB|C$ 很合情

$A|C$ 很合情
 $B|C$ 很合情
 $AB|C$ 很不合情

考虑 $u = F_2(v, x)$, v 和 x 在上面两种情况下可能分别相同, 但 u 确可能相差很大。所以 $u = F_2(v, x)$ 应当被排除。

其他可能性 (续)

假定 A 与 B 相互独立。则

$$w = x, \quad y = v$$

考虑 $u = F_3(v, y)$ 。此时,

$$u = F_3(v, v)$$

即当 A 与 B 相互独立时, $(AB|C)$ 的合情性仅与 $(A|C)$ 有关。
所以 $u = F_3(v, y)$ 应当被排除。

$$\begin{aligned} u &= (AB|C), \\ v &= (A|C), \\ w &= (B|AC), \\ x &= (B|C), \\ y &= (A|BC) \end{aligned}$$

假定 $C = “A是不可能事件” \equiv i$ 。则

$$u = v = y = i, \quad w \rightarrow \text{不允许出现}$$

考虑 $u = F_5(w, y) = F_5(y, w)$ 。此时,

$$i = F_5(? , i) = F_5(i, ?)$$

即其中一个变量变成不确定, 所以 $u = F_5(w, y)$ 应当被排除。
同样, $F_8(v, w, y)$ 和 $F_{11}(v, w, x, y)$ 也应当被排除。

其他可能性 (续)

如何排除 $u = F_7(v, w, x)$?

$$u = (AB|C),$$

$$v = (A|C),$$

$$w = (B|AC),$$

$$x = (B|C),$$

$$y = (A|BC)$$

确定 $F(x, y)$ 的形式

- $F(x, y)$: 关于 x 和 y 的连续单调增函数, 并假定可微 (非必要条件)。则

$$F_1(x, y) \equiv \frac{\partial F}{\partial x} \geq 0, \quad F_2(x, y) \equiv \frac{\partial F}{\partial y} \geq 0$$

(下标表示对函数的第几个变量求偏导)

- 假设想求三个命题同时为真的合情性 $ABC|D$ 。由结合性 $ABC = (AB)C = A(BC)$, 按照一致性要求, 无论采用哪种方式都应当得到相同的结果。

确定 $F(x, y)$ 的形式

- 若把 BC 当作一个命题, 则

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

由于 $(BC|D) = F[(C|D), (B|CD)]$, 所以

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

- 若把 AB 当作一个命题, 则

$$(ABC|D) = F[(C|D), (AB|CD)]$$

由于 $(AB|CD) = F[(B|CD), (A|BCD)]$, 所以

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



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

确定 $F(x, y)$ 的形式

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

则 $F[F(x, y), z] = F[x, F(y, z)]$ 简化为

$$F(u, z) = F(x, v)$$

分别对 x 和 y 求偏导

$$F_1(u, z) \frac{\partial u}{\partial x} = F_1(x, v) \quad \Rightarrow \quad F_1(u, z) F_1(x, y) = F_1(x, v)$$

$$F_1(u, z) \frac{\partial u}{\partial y} = F_2(x, v) \frac{\partial v}{\partial y} \quad \Rightarrow \quad F_1(u, z) F_2(x, y) = F_2(x, v) F_2(x, y)$$

$$\Rightarrow \quad G(x, y) = G(x, v) F_1(y, z) \quad \text{其中 } G(x, y) \equiv \frac{F_2(x, y)}{F_1(x, y)}$$

$$\Rightarrow \quad G(x, y) G(y, z) = G(x, v) F_2(y, z)$$

确定 $F(x, y)$ 的形式

定义 $G_1(x, y) \equiv \frac{\partial G(x, y)}{\partial x}$

$$G_2(x, y) \equiv \frac{\partial G(x, y)}{\partial y}$$

$$F_{11}(x, y) \equiv \frac{\partial^2 G(x, y)}{\partial x^2}$$

$$F_{12}(x, y) \equiv \frac{\partial^2 G(x, y)}{\partial x \partial y} = F_{21}(x, y)$$

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

对 z 求偏导

$$\Rightarrow 0 = G_2(x, v)F_2(y, z)F_1(y, z) + G(x, v)F_{12}(x, y)$$

$$G(x, y)G(y, z) = G(x, v)F_2(y, z)$$

对 y 求偏导

$$\Rightarrow \frac{\partial G(x, y)G(y, z)}{\partial y} = G_2(x, v)F_1(y, z)F_2(y, z) + G(x, v)F_{12}(y, z)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial G(x, y)G(y, z)}{\partial y} = 0 \quad \Rightarrow$$

$$G(x, y) = r \frac{H(x)}{H(y)}$$

确定 $F(x, y)$ 的形式

把

$$G(x, y) = r \frac{H(x)}{H(y)}$$

代入

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

$$G(x, y)G(y, z) = G(x, v)F_2(y, z)$$

$$\Rightarrow F_1(y, z) = \frac{H(v)}{H(y)} \quad F_2(y, z) = r \frac{H(v)}{H(z)}$$

因为 $dv = dF(y, z) = F_1(y, z)dy + F_2(y, z)dz = \frac{H(v)}{H(y)}dy + r \frac{H(v)}{H(z)}dz$

$$\Rightarrow \frac{dv}{H(v)} = \frac{dy}{H(y)} + r \frac{dz}{H(z)}$$

定义 $\ln \phi(x) = \int \frac{dx}{H(x)} \Rightarrow d[\ln \phi(x)] = \frac{dx}{H(x)}$

$$\Rightarrow d \ln \phi(v) = d \ln \phi(y) + r d \ln \phi(z) \Rightarrow \phi(v) = C \cdot \phi(y) \phi^r(z)$$

确定 $F(x, y)$ 的形式

利用 $F[F(x, y), z] = F[x, F(y, z)]$, 即 $F(u, z) = F(x, v)$

+

$$\phi(v) = \phi[F(y, z)] = C \cdot \phi(y)\phi^r(z)$$

$$\Rightarrow \phi[F(u, z)] = C \cdot \phi(u)\phi^r(z) = \phi[F(x, v)] = C \cdot \phi(x)\phi^r(v)$$

$$\Rightarrow C^2 \cdot \phi(x)\phi^r(y)\phi^r(z) = C \cdot \phi(x)[C \cdot \phi(y)\phi^r(z)]^r$$

$$\Rightarrow C \cdot \phi(x)\phi^r(y)\phi^r(z) = C \cdot \phi(x)\phi^r(y)\phi^{r^2}(z)$$

对任意 x, y, z 都成立

$$\Rightarrow r = r^2 \Rightarrow r = 1 \text{ 或 } 0, \text{ 其中平庸解 } r = 0 \text{ 不满足合情性条件}$$

$$\Rightarrow \phi(v) = C \cdot \phi(y)\phi(z) \quad \text{或} \quad \phi(F(x, y)) = C \cdot \phi(x)\phi(y)$$

确定 $F(x, y)$ 的形式

定义 $w(x) \equiv C \cdot \phi(x) = \exp \left\{ \int^x \frac{dx}{H(x)} \right\}$

$$\phi(u) = \phi[F(x, y)] = C \cdot \phi(x)\phi(y)$$

→ $w[F(x, y)] = w(x)w(y)$

→ $F(x, y) = w^{-1}[w(x)w(y)]$

乘法规则

合情性

$$u = (AB|C),$$

$$v = (A|C),$$

$$w = (B|AC),$$

$$x = (B|C),$$

$$y = (A|BC)$$

$$w(x) \equiv \exp \left\{ \int^x \frac{dx}{H(x)} \right\}$$

$$w(F(x, y)) = w(x)w(y)$$



乘法规则

$$w(AB|C) = w(A|BC)w(B|C) = w(B|AC)w(A|C)$$

乘法规则：对 $w(x)$ 的额外限制

要求与常识定性相符，可以对 $w(x)$ 作出额外限制

- 假设给定 C 时 A 是**确定的**，即 $C \Rightarrow A$ ，此时

$$AB|C = B|C$$

同时，只要 B 不与 C 矛盾， A 依然是确定的，于是必有

$$A|BC = A|C$$

$$w(AB|C) = w(A|BC)w(B|C) \quad \longrightarrow \quad w(B|C) = w(A|C)w(B|C)$$

\longrightarrow **命题的确定性由 $w(A|C) = 1$ 表示**

乘法规则：对 $w(x)$ 的额外限制（续）

要求与常识定性相符，可以对 $w(x)$ 作出额外限制

- 假设给定 C 时 A 是不可能的，即 $C \Rightarrow \bar{A}$ ，则给定 C 时 AB 也是不可能的，有

$$AB|C = A|C$$

同时，只要 B 不与 C 矛盾， A 依然是不可能的，必有

$$A|BC = A|C$$

$$w(AB|C) = w(A|BC)w(B|C) \quad \longrightarrow \quad w(A|C) = w(A|C)w(B|C)$$

 **命题的不可能性由 $w(A|C) = 0$ (或 $+\infty$) 表示**

加法规则的推导

- 在二元逻辑中，命题 A 非真即假， $A\bar{A}$ 总是假的， $A + \bar{A}$ 总是真的

➔ A 为假的合情性必须依赖于 A 为真的合情性

- 定义 $u \equiv w(A|B)$, $v \equiv w(\bar{A}|B)$, 则必存在某种函数关系

$$v = S(u)$$

显然， S 是 $0 \leq u \leq 1$ 上的单调递减函数，并且

$$S(0) = 1, \quad S(1) = 0$$

- $S(u)$ 还必须与乘法规则一致：

$$w(AB|C) = w(A|C)w(B|AC)$$


$$w(A\bar{B}|C) = w(A|C)w(\bar{B}|AC)$$

加法规则的推导

- 利用 $w(B|AC) = S(w(\bar{B}|AC))$,
以及 $w(A\bar{B}|C) = w(A|C)w(\bar{B}|AC)$, 则
- 考虑 $w(AB|C)$ 关于 A 和 B 交换对称性

$$w(A|C)S\left(\frac{w(A\bar{B}|C)}{w(A|C)}\right) = w(B|C)S\left(\frac{w(B\bar{A}|C)}{w(B|C)}\right)$$

这对所有 A, B, C 都成立。令 $\bar{B} = AD$, 则 $A\bar{B} = \bar{B}$, $B\bar{A} = \bar{A}$


$$\begin{aligned}w(A\bar{B}|C) &= w(\bar{B}|C) = S[w(B|C)] \\w(B\bar{A}|C) &= w(\bar{A}|C) = S[w(A|C)]\end{aligned}$$

令 $x \equiv w(A|C)$, $y \equiv w(B|C)$, 则

$$xS\left[\frac{S(y)}{x}\right] = yS\left[\frac{S(x)}{y}\right]$$

$$0 \leq S(y) \leq 1, \quad 0 \leq x \leq 1$$

缩放性

加法规则的推导

$$xS\left[\frac{S(y)}{x}\right] = yS\left[\frac{S(x)}{y}\right]$$

缩放性

$$0 \leq S(y) \leq 1, \quad 0 \leq x \leq 1$$

当 $y = 1$ 时, 很自然的结果

$$S[S(x)] = x$$



$$S(x) = S^{-1}(x)$$

加法规则的推导

令 $u = S(x)/y$, $v = S(y)/x$

$$xS\left[\frac{S(y)}{x}\right] = yS\left[\frac{S(x)}{y}\right] \Rightarrow yS(u) = xS(v) \quad (1)$$

分别对 x 和 y 求导, 可得

$$S'(u)S'(x) = S(v) - S'(v)S(y)/x = S(v) - S'(v)v \quad (2)$$

$$S'(v)S'(y) = S(u) - S'(u)S(x)/y = S(u) - S'(u)u \quad (3)$$

(2) 再对 y 求导, 可得

$$\frac{S''(u)S(x)S'(x)}{y^2} = \frac{S''(v)S(y)S'(y)}{x^2}$$

$$\Rightarrow \frac{S''(u)S'(x)u}{y} = \frac{S''(v)S'(y)v}{x} \Rightarrow \frac{S''(u)S'(x)u}{S(v)} = \frac{S''(v)S'(y)v}{S(u)} \quad (4)$$

加法规则的推导

(2)和(3) \rightarrow $S'(x) = \frac{S(v) - S'(v)v}{S'(u)}$

$$S'(y) = \frac{S(u) - S'(u)u}{S'(v)}$$

代入 (4) 可得

$$\frac{S''(u)uS(u)}{S'(u)[S(u) - S'(u)u]} = \frac{S''(v)vS(v)}{S'(v)[S(v) - S'(v)v]} \quad (5)$$

(5) 对任意 u 和 v 都成立 \rightarrow 比值为常数 (设为 $(m - 1)$)

$$S''(u)uS(u) = S'(u)[S(u) - S'(u)u](m - 1)$$

\rightarrow $\frac{S''(u)}{S'(u)} = \frac{m - 1}{u} - (m - 1) \frac{S'(u)}{S(u)}$

$$\frac{d}{du} \ln S'(u) + (m - 1) \frac{d}{du} \ln S(u) = \frac{m - 1}{u}$$

加法规则的推导

积分 $\rightarrow \ln S'(u) + (m-1) \ln S(u) = (m-1) \ln u + \ln C$

$\rightarrow S'(u)S(u)^{m-1} = C'u^{m-1}$

再积分 $\rightarrow \frac{S(u)^m}{m} = C' \frac{u^m}{m} + C'' \rightarrow S(u) = [C'u^m + C'']^{\frac{1}{m}}$

$u = 0$ 时, 要求 $S(u) = 1 \rightarrow C'' = 1$

$u = 1$ 时, 要求 $S(u) = 0 \rightarrow C' = -C'' = -1$

$\rightarrow S(x) = (1 - x^m)^{\frac{1}{m}} \quad 0 \leq x \leq 1, \quad 0 < m < \infty$

加法规则

$$S(x) = (1 - x^m)^{\frac{1}{m}}$$

$$x = w(A|B), \quad S(x) = w(\bar{A}|B)$$

→ 加法规则

$$w^m(A|B) + w^m(\bar{A}|B) = 1 \quad 0 < m < \infty$$

把乘法规则改写为

$$w^m(AB|C) = w^m(A|BC)w^m(B|C) = w^m(B|AC)w^m(A|C)$$

定义 $p(x) \equiv w^m(x)$

→ 乘法规则

$$p(AB|C) = p(A|BC)p(B|C) = p(B|AC)p(A|C)$$

加法规则

$$p(A|B) + p(\bar{A}|B) = 1$$

完备

逻辑和 $(A + B)$ 的合情性

- 反复应用乘法规则和加法规则可得 $(A + B)$ 的合情性

$$\begin{aligned} p[(A + B)|C] &= 1 - p(\bar{A}\bar{B}|C) \\ &= 1 - p(\bar{A}|C)p(\bar{B}|\bar{A}C) \\ &= 1 - p(\bar{A}|C)[1 - p(B|\bar{A}C)] \\ &= p(A|C) + p(\bar{A}B|C) \\ &= p(A|C) + p(B|C)p(\bar{A}|BC) \\ &= p(A|C) + p(B|C)[1 - p(A|BC)] \\ &= p(A|C) + p(B|C) - p(AB|C) \end{aligned}$$

广义的加法规则

$$p[(A + B)|C] = p(A|C) + p(B|C) - p(AB|C)$$

定性属性

乘法规则

$$p(AB|C) = p(A|BC)p(B|C) = p(B|AC)p(A|C)$$

加法规则

$$p(A|B) + p(\bar{A}|B) = 1$$

- 基于乘法规则、加法规则的推理理论与三段论有什么关联？

推理规则与强三段论

强三段论

前提:	$A \Rightarrow B$
观测:	A 真
<hr/>	
结论:	B 真


前提:	$A \Rightarrow B$
观测:	B 假
<hr/>	
结论:	A 假

令 $C \equiv (A \Rightarrow B)$, 则这两个强三段论对应为

$$p(B|AC) = 1$$

$$p(A|\bar{B}C) = 0$$

若 $C \equiv (A \Rightarrow B)$, 则 $p(AB|C) = p(A|C)$, $p(A\bar{B}|C) = 0$



$\begin{aligned} p(B AC) &= \frac{p(AB C)}{p(A C)} \\ &= \frac{p(A C)}{p(A C)} = 1 \end{aligned}$

$\begin{aligned} p(A \bar{B}C) &= \frac{p(A\bar{B} C)}{p(\bar{B} C)} \\ &= \frac{0}{p(A C)} = 0 \end{aligned}$
--

推理规则与弱三段论

弱三段论

前提:	$A \Rightarrow B$
观测:	B 真
<hr/>	
结论:	A 变得更合情

前提:	$A \Rightarrow B$
观测:	A 假
<hr/>	
结论:	B 变得更不合情

令 $C \equiv (A \Rightarrow B)$, 则这两个弱三段论对应为

$$p(A|BC) \geq p(A|C)$$

$$p(B|\bar{A}C) \leq p(B|C)$$

若 $C \equiv (A \Rightarrow B)$, 则 $p(B|AC) = 1$

→
$$\begin{aligned} p(A|BC) &= p(A|C) \frac{p(B|AC)}{p(B|C)} \\ &= \frac{p(A|C)}{p(B|C)} \geq p(A|C) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} p(B|\bar{A}C) &= p(B|C) \frac{p(\bar{A}|BC)}{p(\bar{A}|C)} \\ &\geq p(B|C) \end{aligned}$$

【因为 $p(\bar{A}|BC) \leq p(\bar{A}|C)$ 】

推理规则与更弱的三段论

更弱的三段论

前提: A 真则 B 更合情
观测: B 真

结论: A 变得更合情

令 C 代表背景信息, 则大前提“ A 真则 B 更合情”表明
 $p(B|AC) > p(B|C)$

更弱的三段论给出, 在 $p(B|AC) > p(B|C)$ 的条件下,
 $p(A|BC) > p(A|C)$

利用条件 $p(B|AC) > p(B|C)$,



$$p(A|BC) = p(A|C) \frac{p(B|AC)}{p(B|C)} > p(A|C)$$

当 $p(B|C)$ 非常小时, A 的合情性会大幅增加

合情性的赋值

乘法规则

$$p(AB|C) = p(A|BC)p(B|C) = p(B|AC)p(A|C)$$

加法规则

$$p(A|B) + p(\bar{A}|B) = 1$$

满足合情性最一般化的一致性规则，限制了不同命题的合情性之间的关联，但尚未给出机器人可以进行合情推理的唯一规则。

需要利用合情性条件(III-b)和(III-c)将背景信息转换为确定的数值。

合情性条件(III-b)和(III-c)

III-b) 机器人总是考虑它拥有的与问题有关的所有证据，它不会随意忽略一些信息，只根据剩余信息得出结论。换言之，机器人是完全无意识形态的。

III-c) 机器人总是通过指定相同的合情性来表示相同的知识状态。即，如果在遇到两个问题时机器人的知识状态是相同的（除了可能的命题标记之外），那么它必须为二者指定相同的合情性。

互斥命题的合情性

考虑三个命题 $\{A_1, A_2, A_3\}$ 中至少一个为真的合情性, 即
 $p(A_1 + A_2 + A_3|B)$

$$\begin{aligned} p[(A_1 + A_2 + A_3)|B] &= p(A_1 + A_2|B) + p(A_3|B) - p(A_1A_3 + A_2A_3|B) \\ &= p(A_1|B) + p(A_2|B) + p(A_3|B) \\ &\quad - p(A_1A_2|B) - p(A_1A_3|B) - p(A_2A_3|B) \\ &\quad + p(A_1A_2A_3|B) \\ &= 1 - p(\bar{A}|C)p(\bar{B}|\bar{A}C) \end{aligned}$$

若 $\{A_1, A_2, A_3\}$ 两两互斥, 则 $p(A_iA_j|B) = p(A_i|B)\delta_{ij}$

$$p[(A_1 + A_2 + A_3)|B] = p(A_1|B) + p(A_2|B) + p(A_3|B)$$

推广到 n 个两两
互斥的命题

$$p[(A_1 + \cdots + A_m)|B] = \sum_{i=1}^m p(A_i|B), \quad 1 \leq m \leq n$$

互斥命题的合情性

考虑三个命题 $\{A_1, A_2, A_3\}$ 中至少一个为真的合情性, 即
 $p(A_1 + A_2 + A_3|B)$

$$\begin{aligned} p[(A_1 + A_2 + A_3)|B] &= p(A_1 + A_2|B) + p(A_3|B) - p(A_1A_3 + A_2A_3|B) \\ &= p(A_1|B) + p(A_2|B) + p(A_3|B) \\ &\quad - p(A_1A_2|B) - p(A_1A_3|B) - p(A_2A_3|B) \\ &\quad + p(A_1A_2A_3|B) \\ &= 1 - p(\bar{A}|C)p(\bar{B}|\bar{A}C) \end{aligned}$$

若 $\{A_1, A_2, A_3\}$ 两两互斥, 则 $p(A_iA_j|B) = p(A_i|B)\delta_{ij}$

$$p[(A_1 + A_2 + A_3)|B] = p(A_1|B) + p(A_2|B) + p(A_3|B)$$

推广到 n 个两两
互斥的命题

$$p[(A_1 + \cdots + A_m)|B] = \sum_{i=1}^m p(A_i|B), \quad 1 \leq m \leq n$$

互斥命题的合情性

进一步假定命题 $\{A_1, \dots, A_n\}$ 不仅互斥，而且是穷举的，即背景信息确定其中有且仅有一个命题必须为真。则

$$\sum_{i=1}^n p(A_i|B) = 1$$

如何根据背景信息 B 确定 $p(A_i|B)$ 的数值是一个难题。

将信息 B 转化为 $p(A_i|B)$ 的数值的每一个新原理，都将开辟一类新应用。

互斥命题的合情性

问题I：互斥且穷举的命题集合 $\{A_1, \dots, A_n\}$ ，求 $p(A_i|B)_I$ 的值

问题II：互斥且穷举的命题集合 $\{A'_1, \dots, A'_n\}$ ，求 $p(A'_i|B)_{II}$ 的值

$$A'_1 \equiv A_2, \quad A'_2 \equiv A_1, \quad A'_k \equiv A_k \quad 3 \leq k \leq n$$

推理机器人必须给出所谓的“变换方程”

$$p(A_1|B)_I = p(A'_2|B)_{II} \quad p(A_2|B)_I = p(A'_1|B)_{II}$$

假设信息 B 对于 A_1 和 A_2 没有任何区别，此时问题I和问题II完全等同。则机器人必须分配等同的合情性值来表示等同的知识状态：

$$p(A_i|B)_I = p(A'_i|B)_{II}, \quad i = 1, 2, \dots, n \quad \text{对称方程}$$



$$p(A_1|B)_I = p(A_2|B)_I$$

互斥命题的合情性

问题I：互斥且穷举的命题集合 $\{A_1, \dots, A_n\}$ ，求 $p(A_i|B)_I$ 的值

问题III：互斥且穷举的命题集合 $\{A'_1, \dots, A'_n\}$ ，求 $p(A'_i|B)_{III}$ 的值

$\{A'_1, \dots, A'_n\}$ 是 $\{A_1, \dots, A_n\}$ 的任意排列，其中 $A'_k \equiv A_i$

推理机器人必须给出 n 个“变换方程”

$$p(A_i|B)_I = p(A'_k|B)_{III}$$

假设信息 B 对于所有命题 A_i 都没任何区别，此时问题I和问题III完全等同。
则机器人必须分配等同的合情性值来表示等同的知识状态：

$$p(A_i|B)_I = p(A'_i|B)_{III}, \quad i = 1, 2, \dots, n$$

对称方程



$$p(A_i|B)_I = p(A_k|B)_I$$

结合 $\sum_{i=1}^n p(A_i|B) = 1$



$$p(A_i|B) = \frac{1}{n}, \quad 1 \leq i \leq n$$

无差别原则

讨论

- 给定机器人信息 B 确定了量 $p(x) = p(A_i|B)$ 的数值，而不是合情性 $x = A_i|B$ 的数值
- 给定乘法、加法规则后，推理规则并没有唯一确定。选择不同单调函数 $p(x)$ 会给出一组不同的规则
- 然而，不论选择什么形式的 $p(x)$ ，都会得到相同的结果和相同的 $p(x)$ 值
- 推理结论由 p 而不是 x 表示，或数据严格确定的是 p 而不是 x

与其说“ $p(x)$ ”是 x 的任意单调函数，不如说合情性 $x \equiv A|B$ 是 p 的任意单调函数，定义在 $0 \leq p \leq 1$ 上。

讨论 (续)

- 合情推理仅依赖于 p ，我们把 p 成为 “**概率**”
- 概率的数值完全由数据（信息）确定
- 概率 p 定义了度量合情程度的一种特定的标度
- 选择 p 不是因为它更正确，而是因为它更方便
- 正如在热力学中选择开尔文温标 T 不是因为它更正确，而是因为它更方便，热力学定律形式最简单；在实验课直接测量的意义上，开尔文温标的温度值是“刚性固定的”，与任何特定物质无关。

例：“伯努利坛子”问题

- 坛子中有10个大小和重量相同的球，标号为 $\{1, 2, \dots, 10\}$ ，其中标号为4, 6, 7的三个是黑球，其他是白球。摇动坛子并随机抽取一个球。（这是背景信息 B ）取出一个黑球的概率是多少？

定义命题： $A_i \equiv$ 取出的第 i 个球 ($1 \leq i \leq 10$)

背景信息 B 对 A_i 没有任何区别，适用无差别原则

$$\longrightarrow p(A_i|B) = \frac{1}{10}, \quad 1 \leq i \leq 10$$

“取出一个黑球”就是“取出的球标号为4、6或7”

$$\begin{aligned} \longrightarrow p(\text{黑球}|B) &= p(A_4 + A_6 + A_7|B) \\ &= p(A_4|B) + p(A_6|B) + p(A_7|B) = \frac{3}{10} \end{aligned}$$

$$\text{推广: } p(A|B) = \frac{M}{N}$$

B : N 个大小重量相同的球

A : 取出其中 M 个特定的球

记号与有限集合策略

- 参数为命题的概率用大写字母 P 表示, 如

$$P(A|B)$$

- 参数为数值的概率用其他函数符号表示, 如

$$f(r|np)$$

- 为了与文献保持一致, 偶尔会用小写字母 p 表示概率, 如

$$p(x|y), p(A|B), p(x|B)$$

- 一致性定理仅适用于命题的有限集合上的概率
- 仅当有限集合的极限产生定义良好且表现良好的结果时, 才允许扩展到无限集合

在涉及无限集合的任何数学运算中, 要遵循有限集合策略:
仅将算术和分析的通常过程应用于具有有限数量的项的表达式。在完成计算之后, 观察所得的有限表达式随着项数无限增多如何表现。

小结

➤ 乘法规则

$$p(AB|C) = p(A|BC)p(B|C) = p(B|AC)p(A|C)$$

➤ 加法规则

$$p(A|B) + p(\bar{A}|B) = 1$$

➤ 定性性质

乘法规则与加法规则包含了所有推理规则：
强三段论、弱三段论、更弱的三段论

➤ 数值

无差别原则

$$p(A_i|B) = p(A_k|B)$$

$$p(A_i|B) = \frac{1}{n}, \quad 1 \leq i \leq n$$

➤ 记号与有限集策略

仅当有限集合的极限产生定义良好且表现良好的结果时，才允许扩展到无限集合