# Machine Learning Übungsblatt 4

Ramon Leiser

Tobias Hahn

December 7, 2016

# 1 Begriffsdefinitionen

## 1.1 Würfelmodell

Um das Modell zu erstellen müssen wir zuerst einem den Würfel auswählen der den Würfel auswählt. Der W4 fällt weg, da der zuwenig Seiten hat um aus 6 Würfeln sich für einen zu entscheiden. Wir wählen daher den W6 als festlegenden Würfel. Dabei ist es so, dass die Würfel mit aufsteigender Augenzahl auch mit aufsteigender Augenzahl ausgewählt werden - also wenn 1 gewürfelt wird wird W4 angezeigt, wenn 2 gewürfelt wird W6 und so weiter. Die Zustände die wir haben sind also festgelegt durch die Würfe des W6. Diese sind unabhängig von dem vorherigen Wurf, da das bei einem Würfel so ist.

#### 1.1.1 Transitionsmodell

Wurf(W6)	P(Wurf(W6))
1	1/6
2	1/6
3	1/6
4	1/6
5	1/6
6	1/6

Table 1: Transitionsmodell

Das Sensormodell hat die Aufgabe, uns für einen Zustand anzugeben welche Beobachtungen wie wahrscheinlich sind. Hier ist es allgemein so, dass bei dem Zustand für den Wurf mit W6 jeweils die Augenzahlen der jeweiligen Würfel gleich wahrscheinlich sind. D.h. wenn der Zustand 1 ist, dann sind 1-4 die möglichen Beobachtungen mit jeweils ein Viertel Wahrscheinlichkeit. Die einzige Ausnahme ist Zustand 2, da sich hier der W6 selber auswählt, wir also schon wissen dass die Beobachtung 2 ist. Dementsprechend sehen die Sensormodelle so aus:

#### 1.1.2 Sensormodell

Beobachtung x	Zustand y	P(x—y)
1	1	0.25
2	1	0.25
3	1	0.25
4	1	0.25
2	2	1
1	3	1/8
2	3	1/8
1	4	1/12
2	4	1/12
1	5	1/20
2	5	1/20
1	6	1/100
2	6	1/100

Table 2: Sensormodell

# 2 Markov Ketten

# 3 Hidden Markov Modell

## 3.1 Modelle

Spielstandsänderung(t)	Spielstandsänderung(t+1)	$P(Spielstands \ddot{a}nderung(t+1) - Spielstands \ddot{a}nderung(t))$
KÄ	KÄ	0.6
KÄ	TG	0.2
KÄ	TW	0.2
TW	KÄ	0.4
TW	TG	0.3
TW	TW	0.3
TG	KÄ	0.4
TG	TG	0.4
TG	TW	0.2

Table 3: Transitionsmodell

Laut	Spielstandsänderung	P(Laut—Spielstandsänderung)
Ole	KÄ	0.8
Toor	KÄ	0.05
Ohhh	KÄ	0.15
Ole	TG	0.1
Toor	$\operatorname{TG}$	0.2
Ohhh	$\operatorname{TG}$	0.7
Ole	TW	0.1
Toor	$\mathrm{TW}$	0.8
Ohhh	$\mathrm{TW}$	0.1

Table 4: Sensormodell

Zustand	P(Zustand)
KÄ	0.33
TG	0.33
TW	0.33

Table 5: A priori Wahrscheinlichkeiten

# 3.2 FORWARD-Algorithmus

## 3.2.1 Berechnungen

```
\begin{array}{l} {\rm Calculations} \\ {\rm P(KAE|Ole)} = {\rm P(Ole|KAE)} \ * \ ({\rm P(KAE|KAE)} \ * \ {\rm P(KAE)} \ + \ {\rm P(KAE|TW)} \ * \ {\rm P(TW)} \ + \ {\rm P(KAE|TG)} \ * \ {\rm P(TG)}) = \\ {\rm 0.26664} \ \tilde{\ } = 0.824742268041 \\ {\rm P(TW|Ole)} = {\rm P(Ole|TW)} \ * \ ({\rm P(TW|KAE)} \ * \ {\rm P(KAE)} \ + \ {\rm P(TW|TW)} \ * \ {\rm P(TW)} \ + \ {\rm P(TW|TG)} \ * \ {\rm P(TG)}) = 0.03333 \\ \tilde{\ } = 0.103092783505 \\ {\rm P(TG|Ole)} = {\rm P(Ole|TG)} \ * \ ({\rm P(TG|KAE)} \ * \ {\rm P(KAE)} \ + \ {\rm P(TG|TW)} \ * \ {\rm P(TW)} \ + \ {\rm P(TG|TG)} \ * \ {\rm P(TG)}) = \\ 0.023331 \ \tilde{\ } = 0.0721649484536 \end{array}
```

## Scores

Score	Wahrscheinlichkeit
0:0	0.825
1:0	0.103
0:1	0.072

```
Calculations P(KAE|Ole) = P(Ole|KAE) * (P(KAE|KAE) * P(KAE) + P(KAE|TW) * P(TW) + P(KAE|TG) * P(TG)) = 0.423917525773 = 0.864410342653
```

#### Scores

	1
Score	Wahrscheinlichkeit
0:0	0.713
1:0	0.153
0:1	0.110
2:0	0.008
1:1	0.012
0:2	0.004

#### Calculations

#### Scores

ı	I.
Score	Wahrscheinlichkeit
0:0	0.182
1:0	0.125
0:1	0.473
2:0	0.021
1:1	0.112
0:2	0.070
3:0	0.001
2:1	0.006
1:2	0.008
0:3	0.003
	İ

#### Calculations

#### Scores

	l
Score	Wahrscheinlichkeit
0:0	0.148
1:0	0.122
0:1	0.399
2:0	0.030
1:1	0.153

1	I I
0:2	0.093
3:0	0.003
2:1	0.019
1:2	0.022
0:3	0.007
4:0	0.000
3:1	0.001
2:2	0.001
1:3	0.001
0:4	0.000
	1

## Calculations

 $\begin{array}{l} P(\text{KAE}|\text{Toor}!) = P(\text{Toor}!|\text{KAE}) * (P(\text{KAE}|\text{KAE}) * P(\text{KAE}) + P(\text{KAE}|\text{TW}) * P(\text{TW}) + P(\text{KAE}|\text{TG}) * P(\text{TG})) \\ = 0.0262858574288 \; \tilde{} = 0.0677968291844 \\ P(\text{TW}|\text{Toor}!) = P(\text{Toor}!|\text{TW}) * (P(\text{TW}|\text{KAE}) * P(\text{KAE}) + P(\text{TW}|\text{TW}) * P(\text{TW}) + P(\text{TW}|\text{TG}) * P(\text{TG})) = \\ 0.305143429715 \; \tilde{} = 0.78702994708 \\ P(\text{TW}|\text{TOOR}) = 0.78702994708 \\ P(\text{TW}|\text{TOO$ 

0.305143429715 ~= 0.78702994708 P(TG|Toor!) = P(Toor!|TG) \* (P(TG|KAE) \* P(KAE) + P(TG|TW) \* P(TW) + P(TG|TG) \* P(TG)) = 0.0562858574288 ~= 0.145173223736

#### Scores

Score	
0:0	0.010
1:0	0.125
0:1	0.049
2:0	0.098
1:1	0.342
0:2	0.064
3:0	0.024
2:1	0.126
1:2	0.097
0:3	0.014
4:0	0.002
3:1	0.016
2:2	0.021
1:3	0.009
0:4	0.001
5:0	0.000
4:1	0.001
3:2	0.001
2:3	0.001
1:4	0.000
0:5	0.000

# 3.2.2 A priori Verteilung

Die Wahl einer gleichverteilten a priori Verteilung erscheint mir sinnvoll, da man ja am Anfang nichts über das Spiel weiß und daher auch keine Annahmen darüber treffen sollte. Nun könnte man natürlich auch sagen dass man schon etwas allgemeines über das Spiel aussagen könnte, wie z.B. dass Werder Bremen eine eher schlechte Mannschaft ist, dass daher die a priori Wahrscheinlichkeit für TW niedriger, die a priori Wahrscheinlichkeit für TG eher höher angesetzt werden sollte. Andererseits könnte man behaupten dass es relativ sicher ist dass es ein Geräusch gibt wenn ein Tor fällt, dass also die Wahrscheinlichkeit für TW und TG vor dem ersten Geräusch ziemlich niedrig ist.