
中文分词-02

马尔可夫模型

隐马尔可夫模型 (HMM)

马尔科夫模型

- 每个状态只依赖之前**有限**个状态
 - N阶马尔科夫：依赖之前n个状态
 - 1阶马尔科夫：仅仅依赖前**一个**状态
 - $p(w_1, w_2, w_3, \dots, w_n) = p(w_1)p(w_2|w_1)p(w_3|w_1, w_2) \dots p(w_n|w_1, w_2, \dots, w_{n-1})$
 - $= p(w_1)p(w_2|w_1)p(w_3|w_2) \dots p(w_n|w_{n-1})$
 - 例如：
 - $p(w_1=\text{今天}, w_2=\text{我}, w_3=\text{写}, w_4=\text{了}, w_5=\text{一个}, w_6=\text{程序})$
 - $= p(w_1=\text{今天})p(w_2=\text{我}|w_1=\text{今天})p(w_3=\text{写}|w_2=\text{我}) \dots p(w_6=\text{程序}|w_5=\text{一个})$



马尔科夫模型



• 参数

- 状态，由数字表示，假设共有M个
- 初始概率，由 π_k 表示

$$\pi_k = P(S_1 = k) \quad k = 1, 2, \dots, M$$

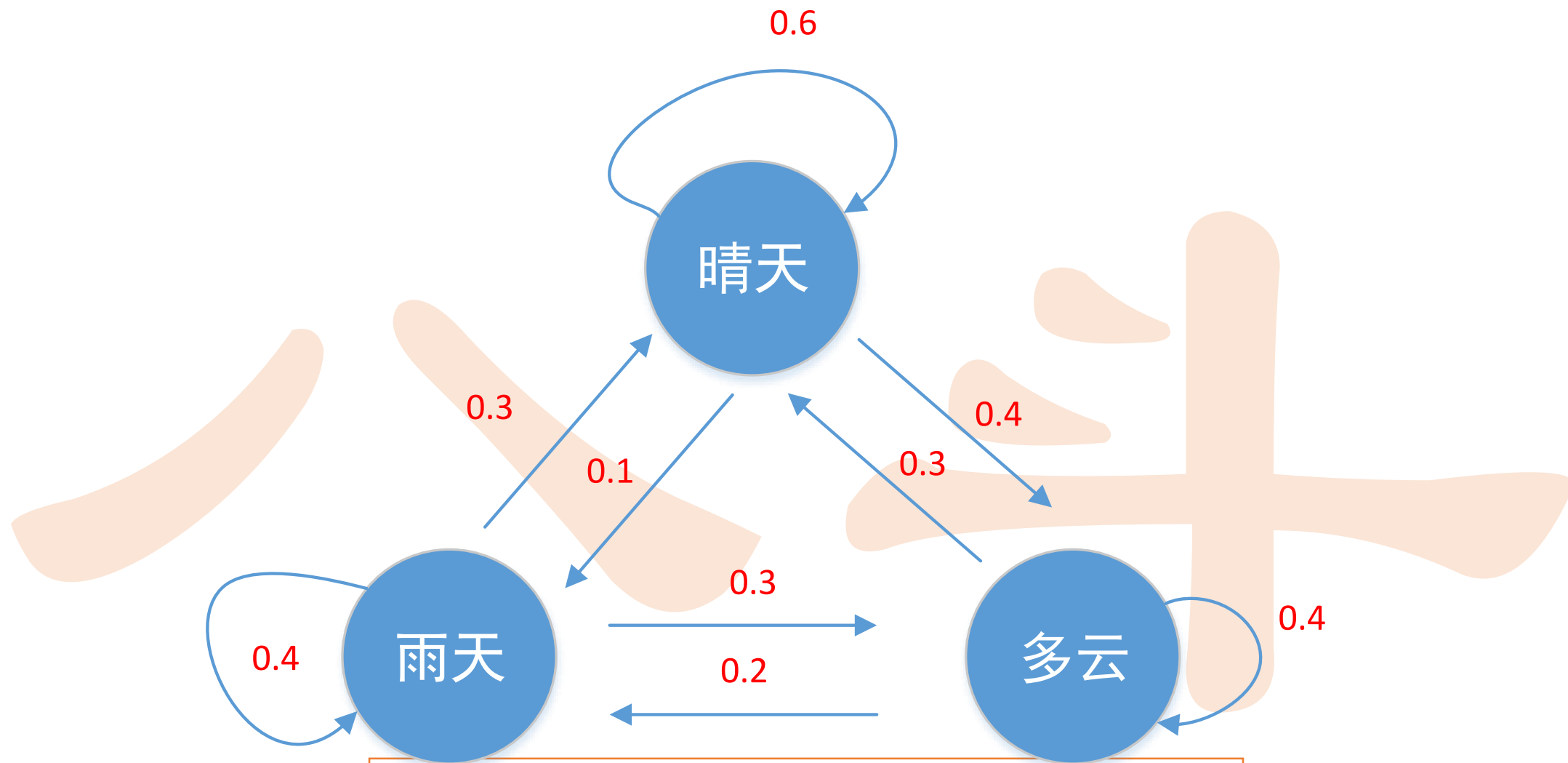
- 状态转移概率，由 $a_{k,l}$ 表示

$$a_{k,l} = P(S_{t+1} = l | S_t = k) \quad k, l = 1, 2, \dots, M$$

马尔科夫模型实例

- 天气
 - 状态定义
 - {晴天, 雨天, 多云}
 - 状态转移概率 $a_{k,l}$
 - $P(\text{晴天}|\text{雨天})$, $P(\text{雨天}|\text{多云})$
 - 初始概率 π_k
 - $P(\text{晴天})$, $P(\text{雨天})$, $P(\text{多云})$

马尔科夫模型实例

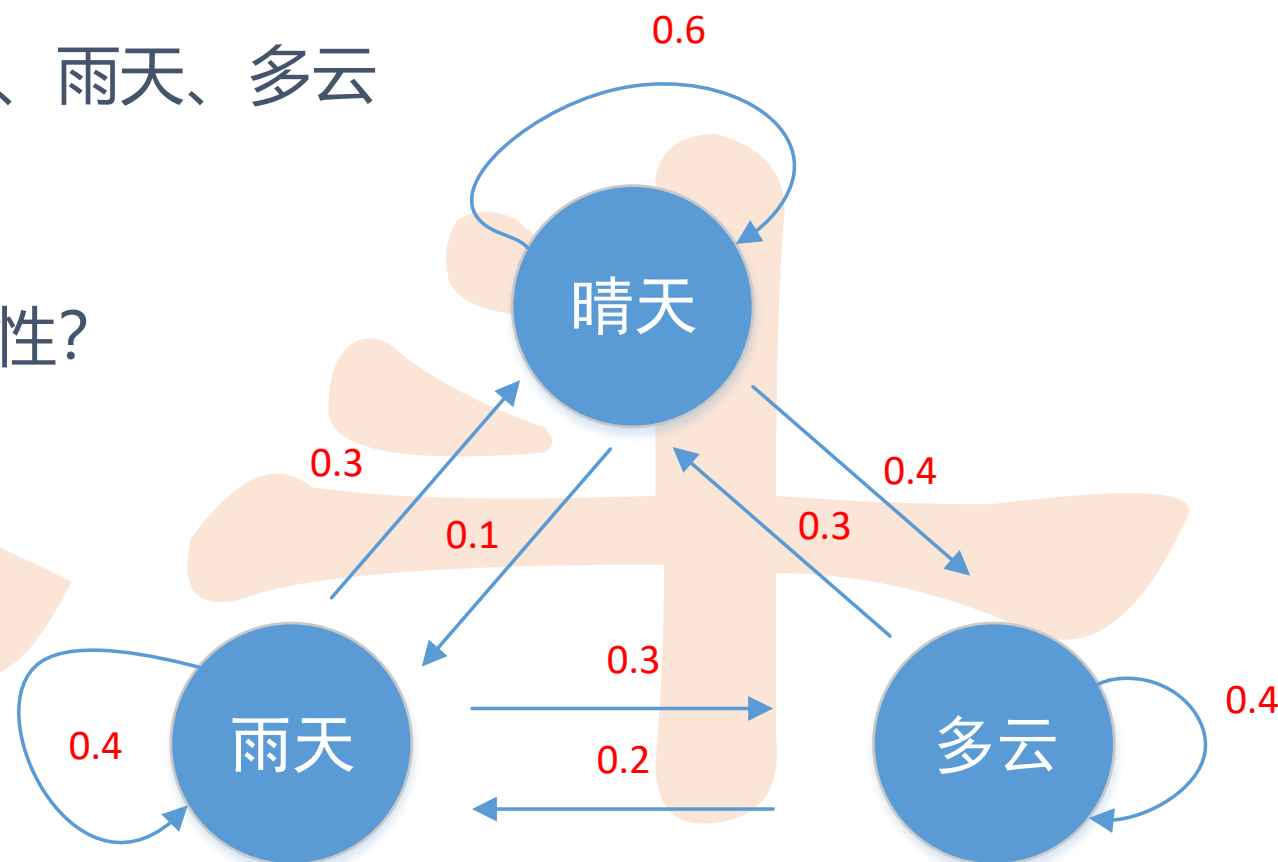


马尔科夫模型参数估计

- 最大似然法（策略+算法）
 - 状态转移概率 $a_{k,l}$
 - $P(S_{t+1}=l|S_t=k)$ =l紧跟k出现的次数/k出现的总次数
 - 初始概率 π_k
 - $P(S_1=k)$ =k作为序列开始的次数/观测序列总数

- 天气预测

- 前几天天气情况：晴天、晴天、雨天、多云
- 接下来一天的天气预计怎样？
- 接下来三天天气都是晴的可能性？



小结

- 马尔科夫模型是对一个序列数据建模，但有时我们需要对两个序列数据建模
 - 例如：
 - 机器翻译：源语言序列 \leftrightarrow 目标语言序列
 - 语音识别：语音信号序列 \leftrightarrow 文字序列
 - 词性标注：文字序列 \leftrightarrow 词性序列
 - 写/一个/程序
 - Verb/Num/Noun

马尔可夫模型

隐马尔可夫模型 (HMM)

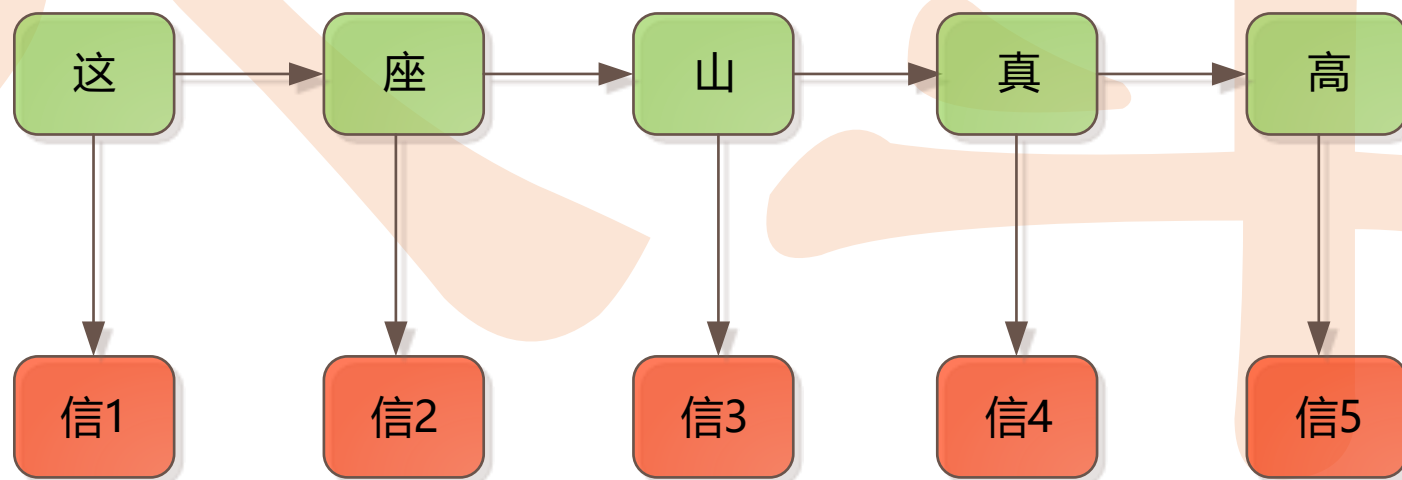
两个序列

- 马尔科夫模型是对一个序列数据建模，但有时我们需要对两个序列数据建模
 - 例如：
 - 机器翻译：源语言序列 <--> 目标语言序列
 - 语音识别：语音信号序列 <--> 文字序列
 - 词性标注：文字序列 <--> 词性序列
 - 写 / 一个 / 程序
 - Verb / Num / Noun
 - 拼音纠错：原始文字序列 <--> 纠正过的文字序列
 - 自己的事情自己做
 - 自己的事情自己

- 通常其中一个序列是我们观察到的，另一个隐藏的但也是我们先要寻找的
 - 通常把观察到的序列表示为O，隐藏的序列表示为S
 - 语音识别中我们的观测到的是声波信号，记为O，实际上表达的文字观测不到，记为S。而我们要找的是S，即“到底说了什么”。
 - 中文输入法：拼音是O，文字是S
 - 词性标注？拼写纠错？

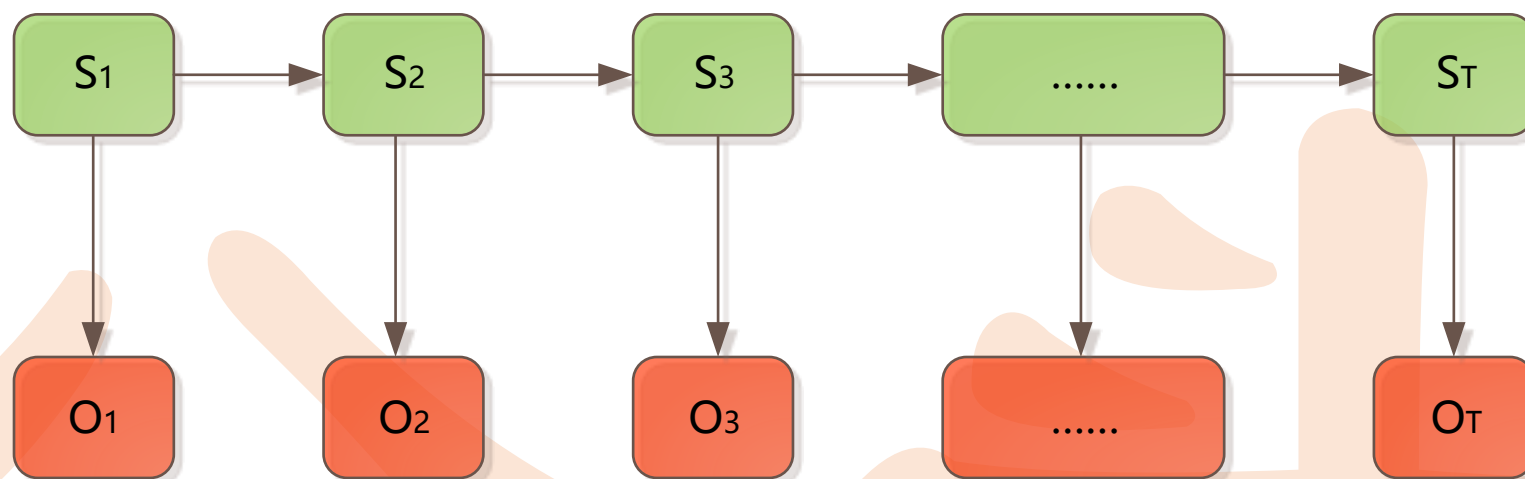
隐马尔可夫模型

- 观察序列O中的数据通常是由对应的隐藏序列数据决定的，彼此间相互独立
- 隐藏序列数据间相互依赖，通常构成了马尔科夫序列
 - 例如，语音识别中声波信号每段信号都是相互独立的,有对应的文字决定
 - 对应的文字序列中相邻的字相互依赖，构成Markov链



隐马尔可夫模型

- 观察和隐藏序列共同构成隐马模型



- $O(o_1 o_2 \dots o_T)$: 观测序列, o_t 只依赖于 s_t
- $S(s_1 s_2 \dots s_T)$: 状态序列 (隐藏序列), S 是Markov序列, 假设1阶Markov序列, 则 s_{t+1} 只依赖于 s_t

隐马尔可夫模型

- HMM参数

- 状态，由数字表示，假设共有M个

- 观测，由数字表示，假设共有N个

- 初始概率，由 π_k 表示

- 状态转移概率，由 $a_{k,l}$ 表示

- $a_{k,l} = P(S_{t+1} = l | S_t = k) \quad k, l = 1, 2, \dots, M$

- 发射概率，由 $b_k(u)$ 表示

- $b_k(u) = P(O_t = u | S_t = k) \quad u = 1, 2, \dots, N \quad k = 1, 2, \dots, M$

我们的参数

- 初始概率

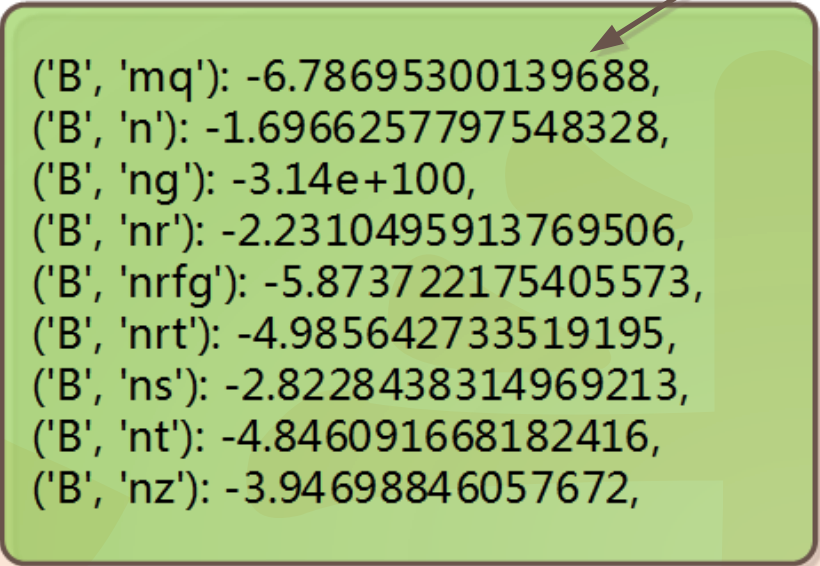
- BEMS: 位置信息

- B (开头)
 - M (中间)
 - E(结尾)
 - S(独立成词)

- 词性:

- n 名词
 - nr 人名
 - ns 地名
 - v 动词
 - vd 副动词
 - vn 名动词

取概率的Log值



```
('B', 'mq'): -6.78695300139688,  
( 'B', 'n'): -1.6966257797548328,  
( 'B', 'ng'): -3.14e+100,  
( 'B', 'nr'): -2.2310495913769506,  
( 'B', 'nrfg'): -5.873722175405573,  
( 'B', 'nrt'): -4.985642733519195,  
( 'B', 'ns'): -2.8228438314969213,  
( 'B', 'nt'): -4.846091668182416,  
( 'B', 'nz'): -3.94698846057672,
```


- 转移概率

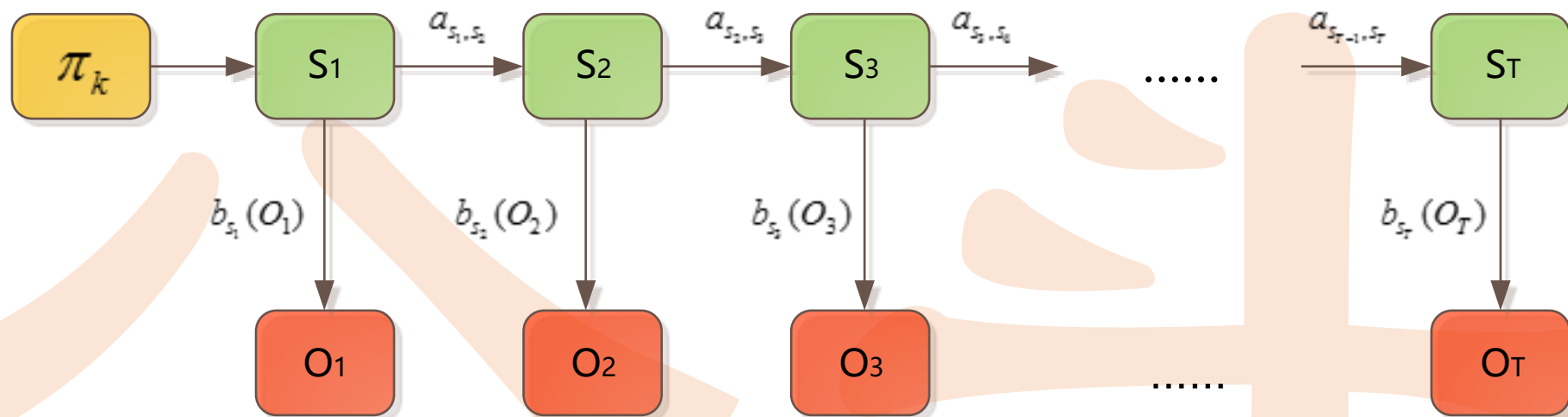
```
('B', 'ad'): {('E', 'ad'): -0.0007479013978476627,  
              ('M', 'ad'): -7.198613337130562},  
('B', 'ag'): {},  
('B', 'an'): {('E', 'an'): 0.0},  
('B', 'b'): {('E', 'b'): -0.06753917715798491,  
             ('M', 'b'): -2.7286269787493125},  
('B', 'bg'): {},  
('B', 'c'): {('E', 'c'): -0.04442738163948101,  
            ('M', 'c'): -3.1360307468646766},  
('B', 'd'): {('E', 'd'): -0.04677309521554972,  
            ('M', 'd'): -3.0857425240950174},
```

- 发射概率

```
('B', 'df'): {u'不': 0.0},  
('B', 'dg'): {},  
('B', 'e'): {u'呜': -2.5576660040704287,  
              u'哇': -6.52795791762255,  
              u'哈': -4.13006264482418,  
              u'哎': -0.5265430396614004,  
              u'啊': -1.8551290831606442,  
              u'尚': -4.918520005188451},  
('B', 'en'): {},  
('B', 'f'): {u'一': -5.967972486230796,  
              u'上': -3.5480073521453943,  
              u'下': -4.272267313667743,  
              u'业': -5.628317434111854,
```

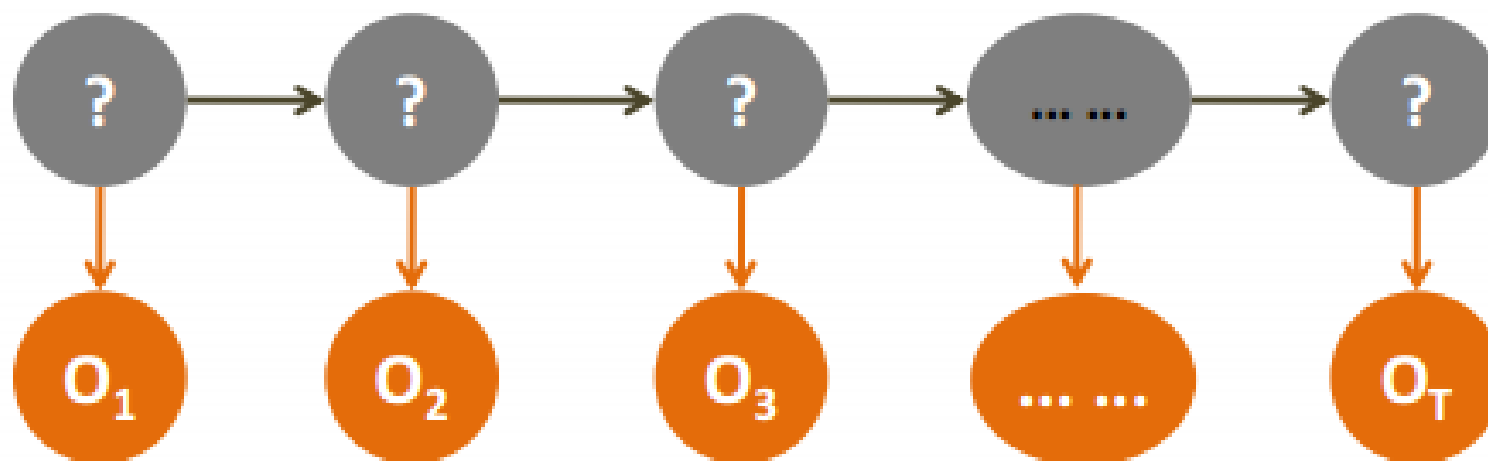
HMM 生成过程

- 先生成第一个状态，然后依次由当前状态生成下一个状态，最后每个状态发射出一个观察值



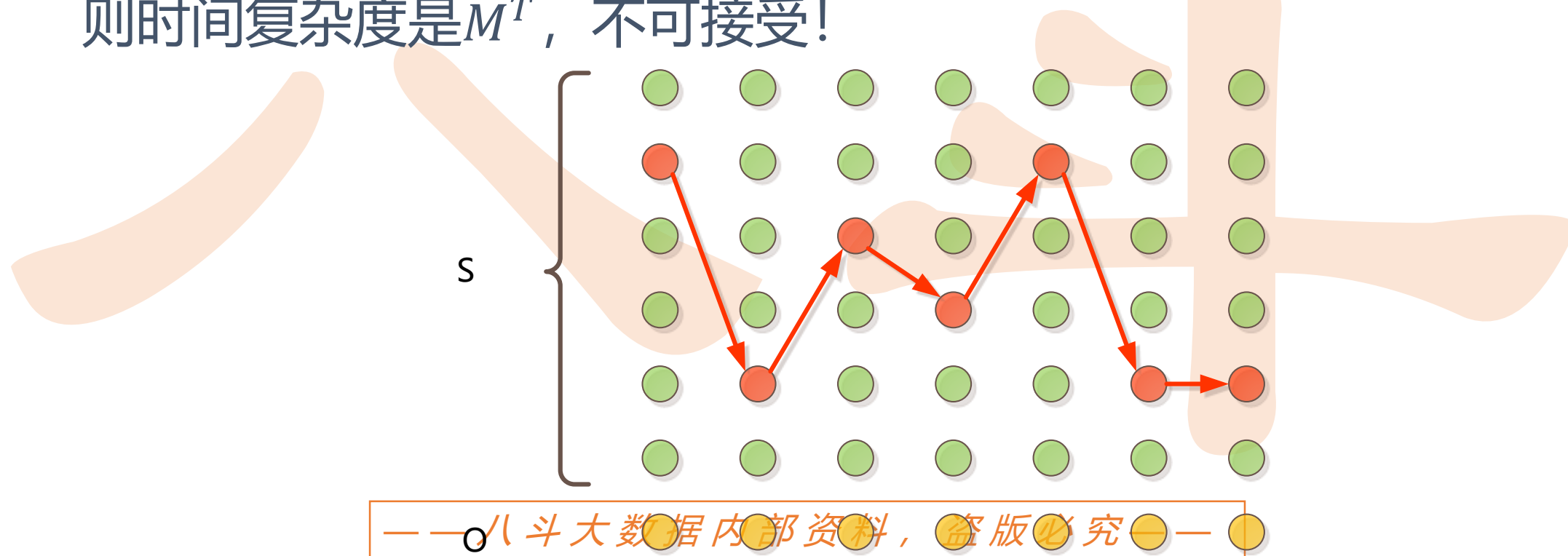
$$\begin{aligned} P(o_{1:t}, s_{1:t}) &= P(s_1)P(o_1|s_1)P(s_2|s_1) \dots P(s_t|s_{t-1})P(o_t|s_t) \\ &= \pi_{s_1} \prod_{i=1}^{t-1} a_{s_i, s_{i+1}} \prod_{i=1}^t b_{s_i}(o_i) \end{aligned}$$

- 给定 O ，寻找最优的 S



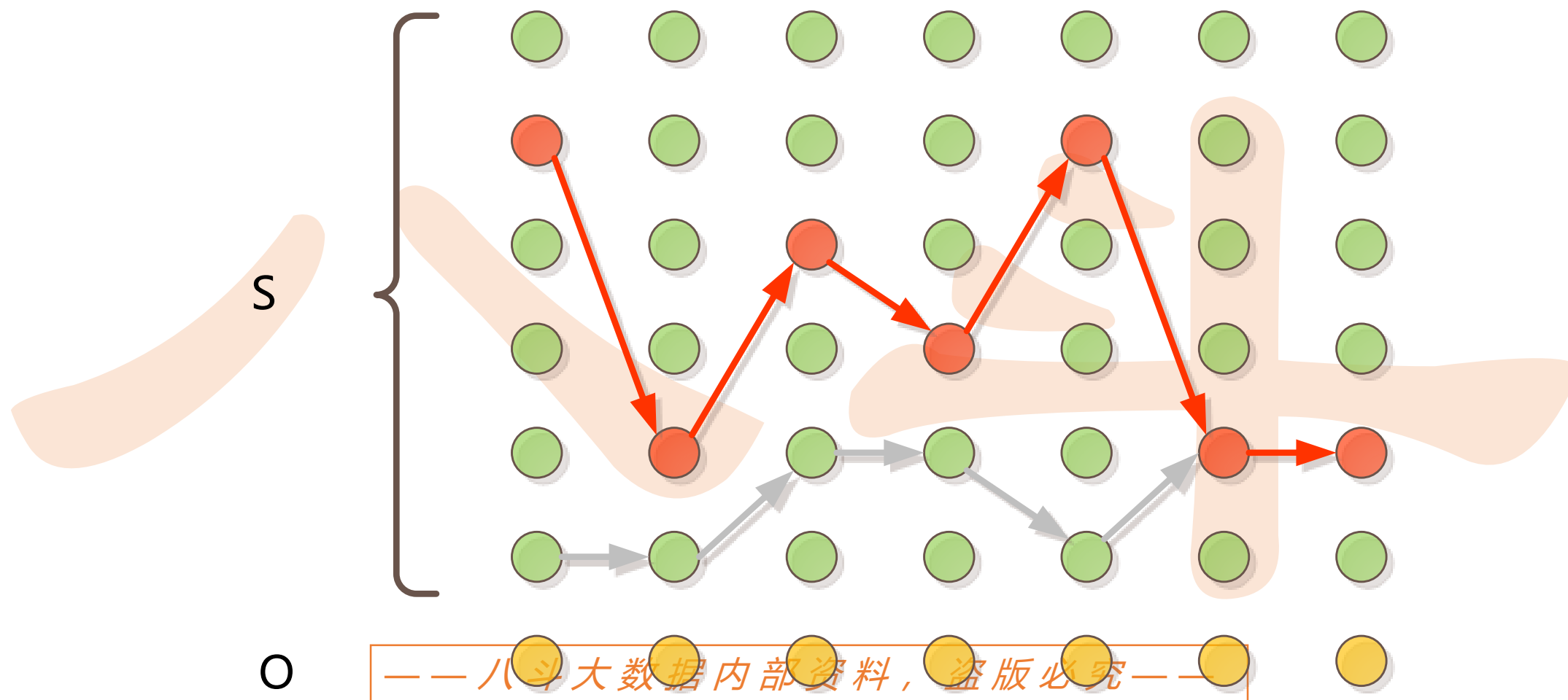
$$S^* = \arg \max_S P(S | O) = \arg \max_S \frac{P(S, O)}{P(O)} = \arg \max_S P(S, O)$$

- 给定O, 寻找最优的S
- 寻找一条最优的路径
- 如果比较所有路径: 遍历所有的S, 算出一个最大的, 则时间复杂度是 M^T , 不可接受!



HMM 应用 - viterbi 算法

- 动态规划，在 $t+1$ 位置重用 t 的结果



Q & A

@八斗数据
