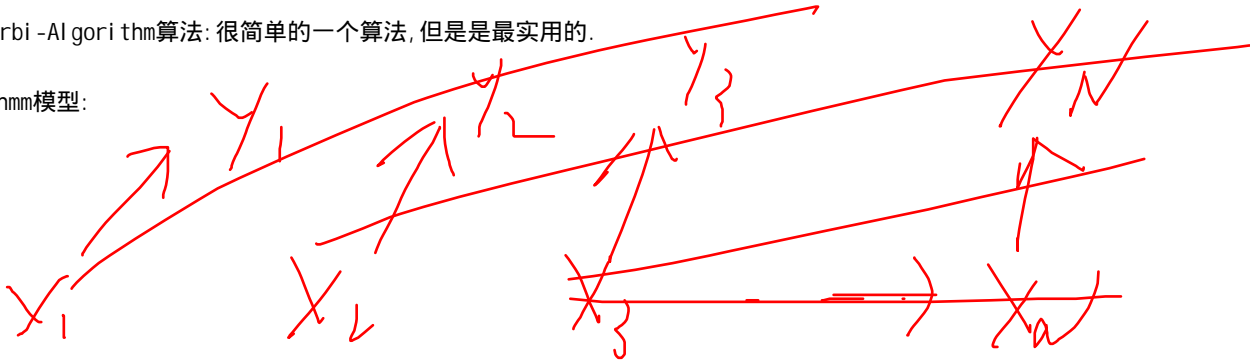
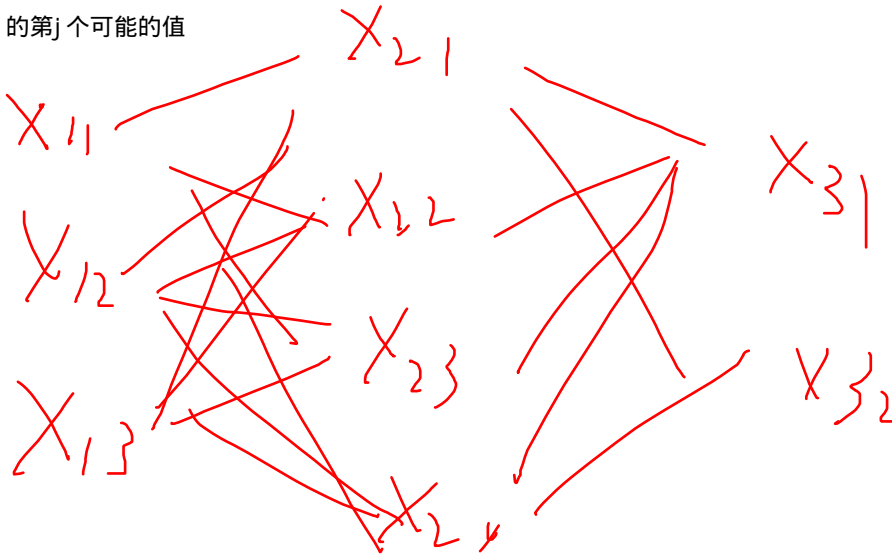


Viterbi-Algorithm算法: 很简单的一个算法, 但是是最实用的.

适用于hmm模型:



x_{ij} 表示状态 x_i 的第 j 个可能的值



下面就是计算这个图的最短路径了.

1. *tebi*

假设上面的网络结构所有的边长度都已知, 那么求起点到重点的最短距离

1.

从start出发. 计算 $d(S, x_{1i})$

其中S表示start, x_{1i} 表示第一个节点的所有状态. d是距离

2.

$d(S, x_{2i}) = \min_j d(S, x_{1j}) + d(x_{1j}, x_{2i})$ 不停的跑2一直到网络结束即可.

max

如果假定这个在这个隐含马尔可夫链中节点最多的状态有D个节点, 也就是说整个网格的宽度为D, 那么任何一步的复杂度不超过 $O(D^2)$, 由于网格长度是N, 所以整个维特比算法的复杂度是 $O(N \cdot D^2)$. 显然正确.

总结一下复杂度. = 序列长 * 状态数max的平方

最常用的梯度公式: 因为l就表示loss_function 是一个scala, 然后里面的变量y, x都是列向量. 这种情况是最常遇到的.

$$l = g(\vec{y})$$

$$\vec{y} = y(x_1 \dots x_n)$$

$$\Rightarrow \frac{\partial l}{\partial \vec{x}} = \frac{\partial l}{\partial \vec{y}} \frac{\partial \vec{y}}{\partial \vec{x}} = \left(\frac{\partial \vec{y}}{\partial \vec{x}} \right)' \times \frac{\partial l}{\partial \vec{y}}$$

公式

记忆: 右边l对y求导是基本的链式法则第一步, 因为要一个列向量, 所以必须左乘一个矩阵, 根据相消原则, 左边的jacobian还需要写一个转置!!!!!!!

总损失 $L \triangleq \text{loss function}$

$$L = L(\vec{y}_1)$$

$$\vec{y}_1 = \vec{y}_1(\vec{y}_2)$$

$$\vdots$$

$$\vec{y}_{n-1} = \vec{y}_{n-1}(\vec{y}_n)$$

除了第一个 L 是 scalar 以外, 其他量都是列向量. 这基本是所有学习任务计算梯度的抽象了.
下面计算 L 对于任意中间变量的梯度.

$$\frac{\partial L}{\partial \vec{y}_1} = \text{就是正常的函数分量求导数而已} = \begin{pmatrix} \frac{\partial L}{\partial y_{11}} \\ \vdots \\ \frac{\partial L}{\partial y_{1n}} \end{pmatrix}$$

$$\frac{\partial L}{\partial y_2} = \left(\frac{\partial y_1}{\partial y_2} \right)' \times \frac{\partial L}{\partial y_1}$$

上面证明过了

$$\frac{\partial L}{\partial y_3} = \left(\frac{\partial y_2}{\partial y_3} \right)' \times \frac{\partial L}{\partial y_2} = \left(\frac{\partial y_2}{\partial y_3} \right)' \times \left(\frac{\partial y_1}{\partial y_2} \right)' \times \frac{\partial L}{\partial y_1}$$

带入上面即可

因为右边要一个列向量和一个矩阵做,
所以显然要这么写.

所有链式法则的精髓公式!!!!!!!!!!

下面写出最一般的, 作为收尾!!!!!!!!!! 三花

$$\frac{\partial L}{\partial y_n} = \left(\frac{\partial y_{n-1}}{\partial y_n} \right)' \times \cdots \times \left(\frac{\partial y_1}{\partial y_2} \right)' \times \frac{\partial L}{\partial y_1}$$

$$g = c'(y) \oplus v$$

$$z(y) = c'(g) \oplus u$$

$$g = c(g) \oplus u \oplus w$$

$$h \stackrel{\Delta}{=} c'(y) \oplus w$$

$$z(h) = c'(g)$$

