

主观Bayes方法

陈志华

主要内容

- 1. 概率论基础
- 2. 主观Bayes方法的基本理论
- 3. 主观Bayes方法的基本模型

前言

□ 主观Bayes方法

- 杜达(Duda)等人1976年提出的一种不确定性推理算法
- 以概率论中的Bayes公式为基础
- 首先应用于专家系统PROSPECTOR（探矿者）系统

和前述推理方法的区别

□ 不确定性推理

- 当一个或多个新证据出现时，根据推理规则，计算结论的可信度
- 推理前不知道结论的概率信息

□ 主观Bayes方法（条件概率）

- 当一个事件发生后，先验概率如何转变为后验概率
- 推理前知道结论的先验概率信息
- 规则的表示不一样

1. 概率论基础

条件概率：

设A，B是两个随机事件， $P(B) > 0$ ，则

$$P(A | B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

是在B事件已经发生的条件下，A事件发生的概率。

乘法定理：

$$P(A \cap B) = P(A | B) \cdot P(B)$$

1. 概率论基础

全概率公式：设 A_1, A_2, \dots, A_n 事件满足：

(1) 两两互不相容，即当 $i \neq j$ 时，有 $A_i \cap A_j = \emptyset$

(2) $P(A_i) > 0 (1 \leq i \leq n)$

(3) 样本空间 $D = \bigcup_{i=1}^n A_i$

则对任何事件 B ，有下式成立：

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

称为全概率公式

1. 概率论基础

□ 根据全概率公式及乘法定理可以得到**Beyes**公式:

$$P(A_i | B) = \frac{P(A_i) \times P(B | A_i)}{\sum_{j=1}^n P(A_j) \times P(B | A_j)} \quad i = 1, 2, \dots, n$$

2. 基本理论

□ 主观Bayes方法的基本思想

- 由于证据E的出现, 使得 $P(R)$ 变为 $P(R|E)$

- 主观Bayes方法, 是研究利用证据E, 将先验概率 $P(R)$ 更新为后验概率 $P(R|E)$

□ 先验概率 $P(R)$, 即不考虑证据E出现的前提下, 结论R成立的概率

一. 知识不确定性的表示（产生式规则）

$IF \quad E \quad THEN \quad (LS, LN) \quad R(P(R))$

□ 其中

■ LS: 充分性量度

■ LN: 必要性量度

■ $P(R)$: R的先验概率

二. 基本算法

□ 证据E有3种情形

■ 1) 肯定存在，即 $P(E)=1$

■ 2) 肯定不存在，即 $P(E)=0$

■ 3) 不确定， $0 < P(E) < 1$

□ 在不同的情形下，后验概率的计算方法不同

1) 证据E肯定存在

□ 假设规则如下

—**IF E THEN R**

□ 根据乘法定理，得到

— **$P(R|E)=P(E|R)P(R)/P(E)$** (式1)

$$P(\neg R|E)=P(E|\neg R)P(\neg R)/P(E)$$

□ 两式相除，得到

$$\frac{P(R|E)}{P(\neg R|E)} = \frac{P(E|R)}{P(E|\neg R)} \cdot \frac{P(R)}{P(\neg R)}$$

1) 证据E肯定存在

□ 定义几率函数: $O(x) = \frac{P(x)}{1 - P(x)}$

□ 则 $P(x) = \frac{O(x)}{1 + O(x)}$ (式2)

□ 设: $LS = P(E | R) / P(E | \neg R)$ (式3)

□ 则式1变为 $O(R | E) = LS \cdot O(R)$

2) 证据E肯定不存在

□ $P(E)=0$

□ 同样可以推导出

■ $O(R|\neg E)=LN \times O(R)$

□ 其中

$$LN = \frac{P(\neg E | R)}{P(\neg E | \neg R)} = \frac{1 - P(E | R)}{1 - P(E | \neg R)} \quad (\text{式4})$$

2) 证据E肯定不存在

□ 将 $O(x)$ 重新替换成概率，得到：

$$P(R | E) = \frac{LS \cdot P(R)}{(LS - 1) \cdot P(R) + 1} \quad (\text{式5})$$

$$P(R | \neg E) = \frac{LN \cdot P(R)}{(LN - 1) \cdot P(R) + 1} \quad (\text{式6})$$

讨论： $O(x)$ 与 $P(x)$ 的单调性

□ $O(x)$ 与 $P(x)$ 的单调性相同， 即可从数学上推导出：

$$P(R | E) > P(R) \text{ 当且仅当 } O(R | E) > O(R)$$

$$P(R | \neg E) > P(R) \text{ 当且仅当 } O(R | \neg E) > O(R)$$

LS和LN的讨论

□ LS表示证据E的存在，影响结论R为真的概率：

$$O(R | E) = LS \cdot O(R)$$

当 $LS \rightarrow +\infty$ 时，证据 E 将使得 R 为真；

当 $LS > 1$ 时，可证明 $P(R | E) > P(R)$,

即 E 导致 R 为真的可能性增加；

当 $LS = 1$ 时， E 与 R 无关；

当 $LS < 1$ 时， E 导致 R 为真的可能性下降；

当 $LS = 0$ 时， E 导致 R 为假。

LS和LN的讨论

□ LN表示证据E的不存在，影响结论R为真的概率：

$$O(R|\neg E) = LN \times O(R)$$

当 $LN \rightarrow +\infty$ 时， $\neg E$ 将使得 R 为真；

当 $LN > 1$ 时， $\neg E$ 导致 R 为真的可能性增加；

当 $LN = 1$ 时， $\neg E$ 与 R 无关；

当 $LN < 1$ 时， $\neg E$ 导致 R 为真的可能性下降；

当 $LN = 0$ 时， $\neg E$ 导致 R 为假。

LS和LN的讨论

□ 上述结论也可以直接从公式5,6推导出来

■ $LS > 1$, 使得 $P(R|E) > P(R)$

■ $LS < 1$, 使得 $P(R|E) < P(R)$

■ $LN > 1$, 使得 $P(R|\neg E) > P(R)$

■ $LN < 1$, 使得 $P(R|\neg E) < P(R)$

例子

□ 假设有如下规则:

■ 规则1: IF E1 THEN(10,1) R1(0.03)

■ 规则2: IF E2 THEN (20,1) R2(0.05)

■ 规则3: IF E3 THEN (1,0.002) R3(0.3)

■ 求(1) 当E1,E2,E3都存在时, $P(R_i|E_i)$

■ (2) 当E1,E2,E3都不存在时, $P(R_i| \neg E_i)$

例子

□ 分析：利用公式5， 6

□ 答案：

$$P (R 1 \mid E 1) = 0 . 24$$

$$P (R 2 \mid E 2) = 0 . 51$$

$$P (R 3 \mid E 3) = 0 . 3$$

$$P (R 1 \mid \neg E 1) = 0 . 03$$

$$P (R 2 \mid \neg E 2) = 0 . 05$$

$$P (R 3 \mid \neg E 3) = 0 . 00086$$

练习

□ 设有如下推理规则：

■ **R1: IF E1 THEN (2,0.5)H1**

■ **R2: IF E2 THEN (1,0.2)H2**

■ **R3: IF E3 THEN (5,0.1)H3**

□ 并且已知 $P(H1)=0.2$, $P(H2)=0.1$, $P(H3)=0.4$

□ 计算当证据 $E1, E2, E3$ 存在或不存在时, $P(H_i|E_i)$ 或 $P(H_i|\neg E_i)$ 的值各是多少? ($i=1,2,3$)

3) 证据E不确定

- 在现实中证据往往是不确定的，无法肯定它一定存在或一定不存在
 - 用户提供的原始证据不精确
 - 用户的观察不精确
 - 推理出的中间结论不精确
- 假设S是对E的观察,则 $P(E|S)$ 表示在观察S下, E为真的概率, 值在 $[0,1]$;

3) 证据E不确定

□ 此时 $0 < P(E|S) < 1$ ，故计算后验概率 $P(R|S)$ ，不能使用

Bayes公式

□ 可以采用下面的公式修正（杜达公式）

$$P(R|S) = P(R|E) \times P(E|S) + P(R|\neg E) \times P(\neg E|S)$$

（式7）

后验概率 $P(R|S)$ 的计算-1

□ 针对杜达公式，分四种情况讨论

□ 1) E 肯定存在，即 $P(E|S)=1$ ，且 $P(\neg E | S)=0$ ，

杜达公式简化为：

$$P(R | S) = P(R | E) = \frac{LS \times P(R)}{(LS - 1)P(R) + 1}$$

□ 注意：同时利用了公式5

后验概率 $P(R|S)$ 的计算-2

□ 2) E肯定不存在, 即 $P(E|S)=0$, $P(\neg E | S)=1$,

杜达公式简化为:

$$P(R | S) = P(R | \neg E) = \frac{LN \times P(R)}{(LN - 1)P(R) + 1}$$

□ 注意: 同时利用了公式6

后验概率 $P(R|S)$ 的计算-3

□ 3) $P(E|S) = P(E)$, 即E和S无关, 利用全概率公式, 杜达公式可以化为:

$$P(R|S) = P(R|E) \times P(E) + P(R|\neg E) \times P(\neg E) = P(R)$$

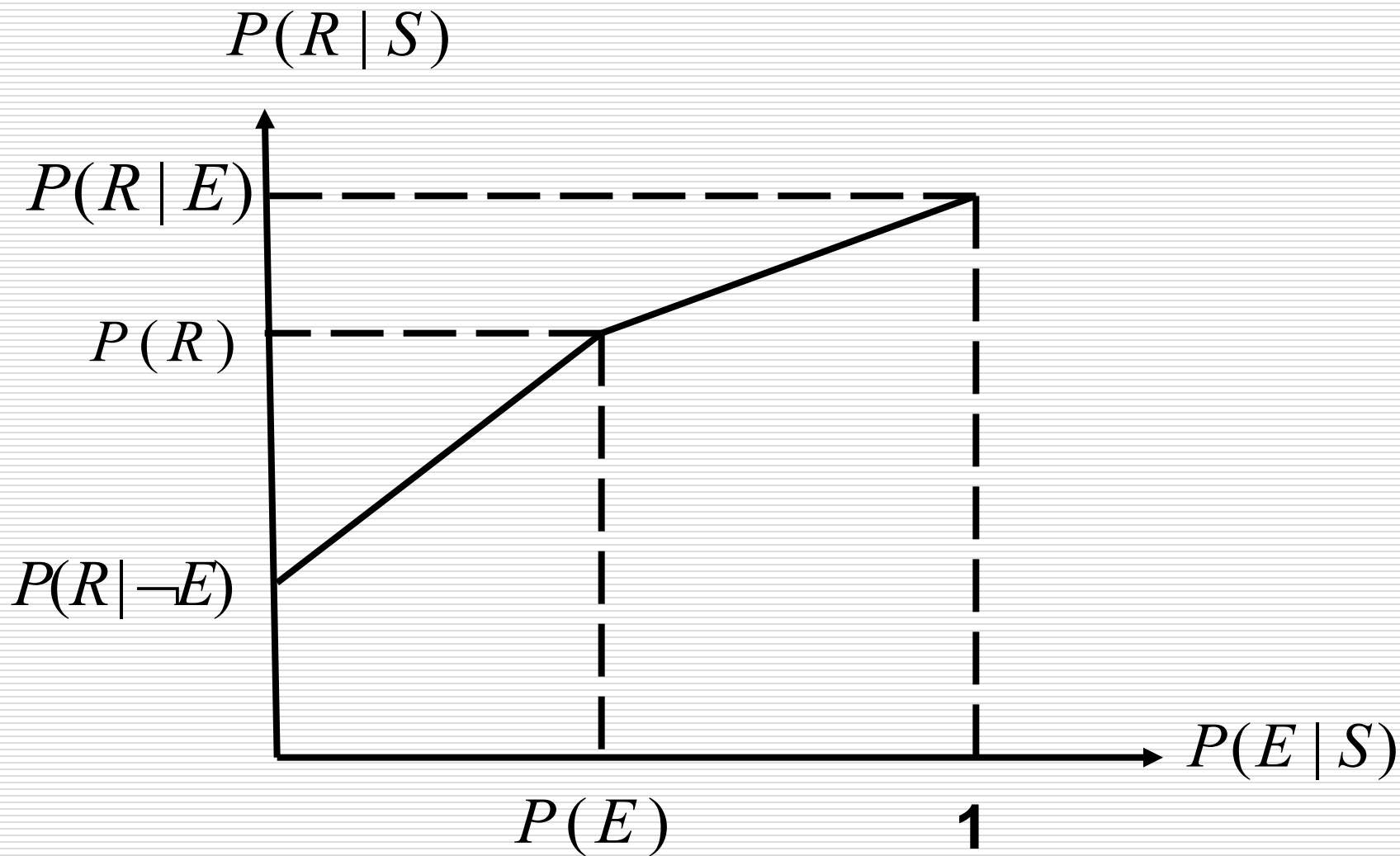
后验概率 $P(R|S)$ 的计算-4

□ 当 $P(E|S)$ 为其它值（非0，非1，非 $P(E)$ ）时，
则需要通过分段线形插值计算：

$$P(R|S) = \begin{cases} P(R|\neg E) + \frac{P(R) - P(R|\neg E)}{P(E)} \cdot P(E|S), & \text{当 } 0 \leq P(E|S) < P(E) \\ P(R) + \frac{P(R|E) - P(R)}{1 - P(E)} \cdot [P(E|S) - P(E)], & \text{当 } P(E) \leq P(E|S) \leq 1 \end{cases}$$

公式8

后验概率 $P(R|S)$ 的线性插值图



杜达公式的说明

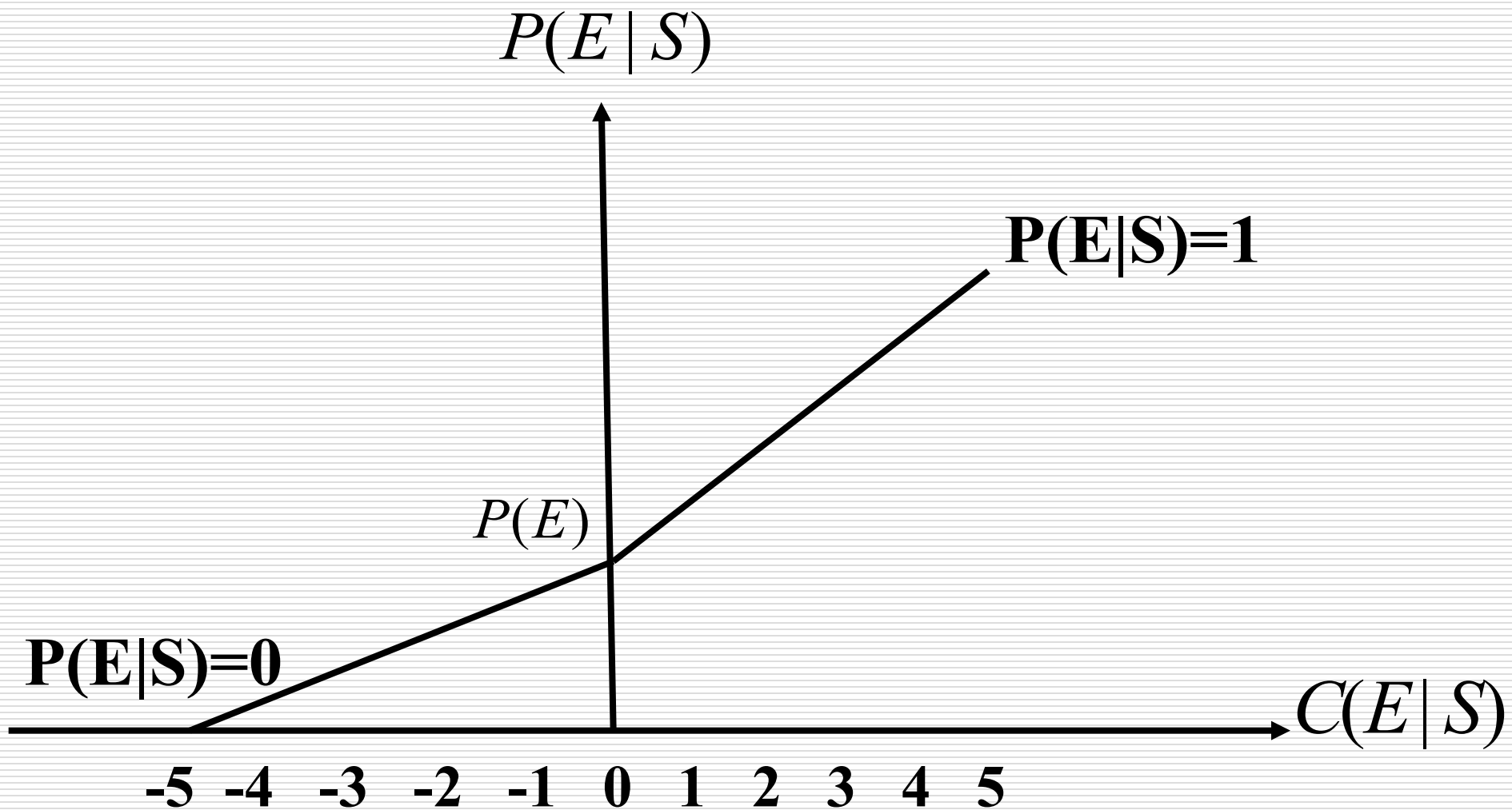
□ $P(E|S)$

- 由用户给定，但是 $P(E)$ 和 $P(E|S)$ 很难区分和取值

□ 解决方法：替代法

- 对于原始证据，由用户给定可信度 $C(E|S)$ ，对应 $P(E|S)$
- $C(E|S)$ 取值从-5到5的整数

杜达公式的说明



杜达公式的说明

此时公式8变换为公式9

$$P(R|S)=\begin{cases} P(R|-E)+(P(R)-P(R|-E))\times(\frac{1}{5}C(E|S)+1), C(E|S)\leq 0 \\ P(R)+(P(R|E)-P(R))\times\frac{1}{5}C(E|S), C(E|S)>0 \end{cases}$$

公式9

3. 推理模型

□ 一. 组合证据不确定性的计算

- 组合证据为多个证据的合取时,即 $E=E_1 \text{ AND } E_2 \text{ AND } \dots E_n$

$$CF(E) = \min \{CF(E_1), CF(E_2), \dots, CF(E_n)\}$$

- 组合证据为多个证据的析取时,即 $E=E_1 \text{ OR } E_2 \text{ OR } \dots E_n$

$$CF(E) = \max \{CF(E_1), CF(E_2), \dots, CF(E_n)\}$$

3. 推理模型

□ 二. 证据不确定性的传递

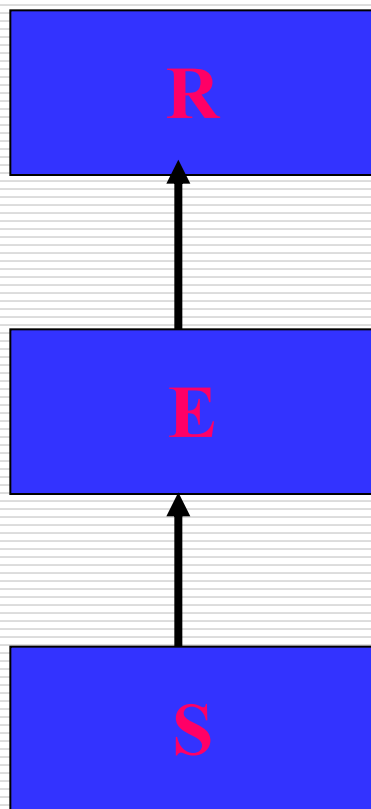
□ (1) 对于叶结点证据E的传递

$$P(R|S) = \begin{cases} P(R|\neg E) + (P(R) - P(R|\neg E)) \times (\frac{1}{5} C(E|S) + 1), & C(E|S) \leq 0 \\ P(R) + (P(R|E) - P(R)) \times \frac{1}{5} C(E|S), & C(E|S) > 0 \end{cases}$$

公式9

□ 该公式基于R-E-S的推理链

3. 推理模型



叶结点不确定性的传递

3. 推理模型

□ 三. 结论不确定性的合成

- n 条规则都支持同一结论 R ,
- 这些规则的前提条件 E_1, E_2, \dots, E_n 相互独立
- 每个证据所对应的观察为 S_1, S_2, \dots, S_n

□ 先计算 $O(R|S_i)$, 然后再计算所有观察下, R 的后验
几率计算方法: (公式11)

$$O(R|S_1, S_2, \dots, S_n) = \frac{O(R|S_1)}{O(R)} \times \frac{O(R|S_2)}{O(R)} \times \dots \times \frac{O(R|S_n)}{O(R)} \times O(R)$$

例题

□ 设有如下规则：

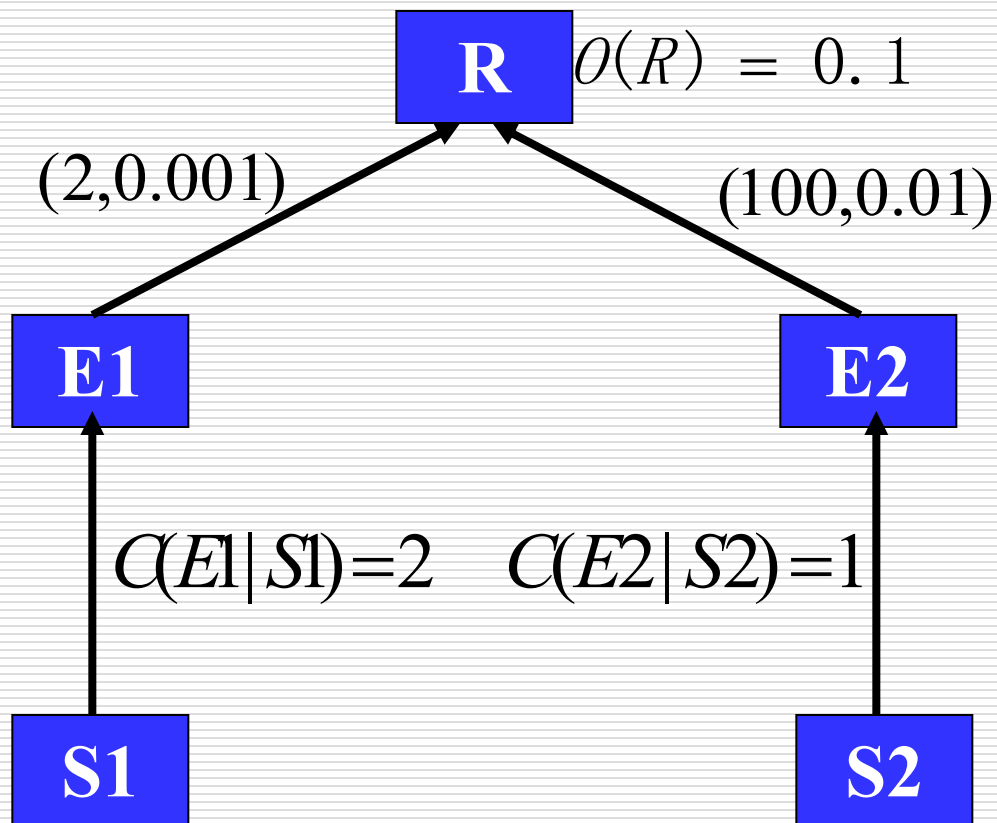
■ 规则1: IF E1 THEN (2,0.001) R

■ 规则2: IF E2 THEN (100,0.001) R

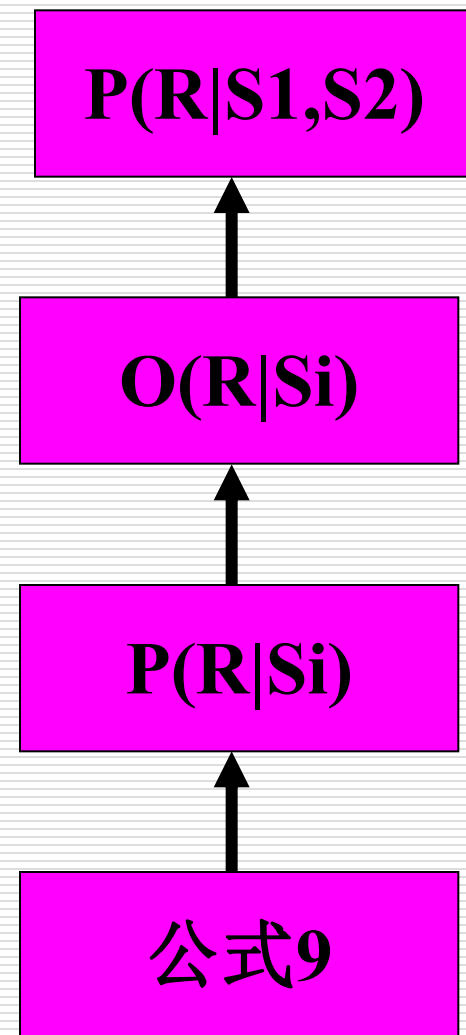
■ 且 $O(R)=0.1$, $C(E1|S1)=2$, $C(E2|S2)=1$

□ 试画出推理树，并计算 $O(R|S1,S2)$

例题



推理树



例题

解题步骤:

- (1)先计算 $P(R|S1)$, 并计算 $O(R|S1)$;
 - 利用公式2, 公式5, 公式9

- (2)两条规则支持同一个结论, 计算 $O(R|S1,S2)$;
 - 利用公式11

例题

步骤1: 计算 $P(R | S_i)$ 和 $O(R | S_i)$

$$P(R) = \frac{O(R)}{1 + O(R)} = \frac{0.1}{1 + 0.1} = 0.09$$

$$P(R | E1) = \frac{LS1 \times O(R)}{1 + LS1 \times O(R)} = \frac{2 \times 0.1}{1 + 2 \times 0.1} = 0.17$$

因为 $C(E1 | S1) > 0$

$$\text{所以 } P(R | S1) = P(R) + (P(R | E1) - P(R)) \times \frac{1}{5} C(E1 | S1)$$

$$= 0.09 + (0.17 - 0.09) \times \frac{1}{5} \times 2 = 0.122$$

$$O(R | S1) = \frac{P(R | S1)}{1 - P(R | S1)} = \frac{0.122}{1 - 0.122} = 0.14$$

例题

$$P(R | E2) = \frac{LS2 \times O(R)}{1 + LS2 \times O(R)} = \frac{100 \times 0.1}{1 + 100 \times 0.1} = 0.91$$

因为 $C(E2 | S2) > 0$

$$\text{所以 } P(R | S2) = P(R) + (P(R | E2) - P(R)) \times \frac{1}{5} C(E2 | S2)$$

$$= 0.09 + (0.91 - 0.09) \times \frac{1}{5} \times 1 = 0.254$$

$$O(R | S2) = \frac{P(R | S2)}{1 - P(R | S2)} = \frac{0.254}{1 - 0.254} = 0.34$$

例题

步骤2: 规则的合成, 计算 $O(R | S1, S2)$

$$O(R | S1, S2)$$

$$= \frac{O(R | S1)}{O(R)} \times \frac{O(R | S2)}{O(R)} \times O(R)$$

$$= \frac{0.139}{0.1} \times \frac{0.34}{0.1} \times 0.1 = 0.476$$

主观Bayes方法的特点

●优点

- 计算公式基于概率论，具有坚实的理论基础
- LS、LN由专家给出，可全面反映证据和结论的因果关系

●缺点：

- 推理前必须要知道结论的先验概率信息
- 事件独立性的要求过于苛刻

小结

□ 主观Bayes方法（条件概率）

- 当一个事件发生后，先验概率如何转变为后验概率
- 推理前知道结论的先验概率信息

□ 证据不确定时，必须采用杜达等人推导的公式：

- $$P(R|S) = P(R|E) \times P(E|S) + P(R|\neg E) \times P(\neg E|S)$$

□ 传递公式：公式9和公式10

练习

□ 设有如下规则：

- 规则1: IF E1 THEN (2,0.1) R
- 规则: IF E2 THEN (10, 1) R
- 且 $P(R)=0.01$, $C(E1|S1)=2$, $C(E2|S2)=2$,
- 试根据主观Bayes方法, 计算 $O(R|S1,S2)$

练习

□ 设有如下规则：

■ 规则1: IF E1 THEN(2,0.1) R

■ 规则2: IF E2 THEN(10,0.1)R

■ 且已知 $O(R)=0.1$, $C(E1|S1)=3$, $C(E2|S2)= -1$,

试用主观Bayes方法计算: $O(R|S1, S2)=?$