



האוניברסיטה
העברית
בירושלים
THE HEBREW
UNIVERSITY
OF JERUSALEM

אלגוריתמים בביו' חישובית

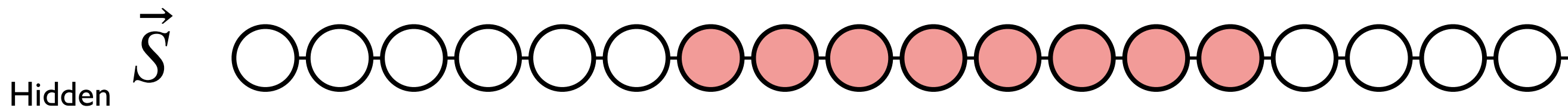
76558

חישובי נראות והסקה

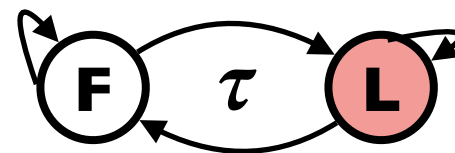
תומי קפלן
21/1/2024

שרשראות מרקוב חבויות

- משתני התהליך המרקובי הם חבויים
- פולטים (בהתאם למצבם) משתנים אחרים (ניצפים)



$$S_i \in \{\mathbf{F}, \mathbf{L}\}$$

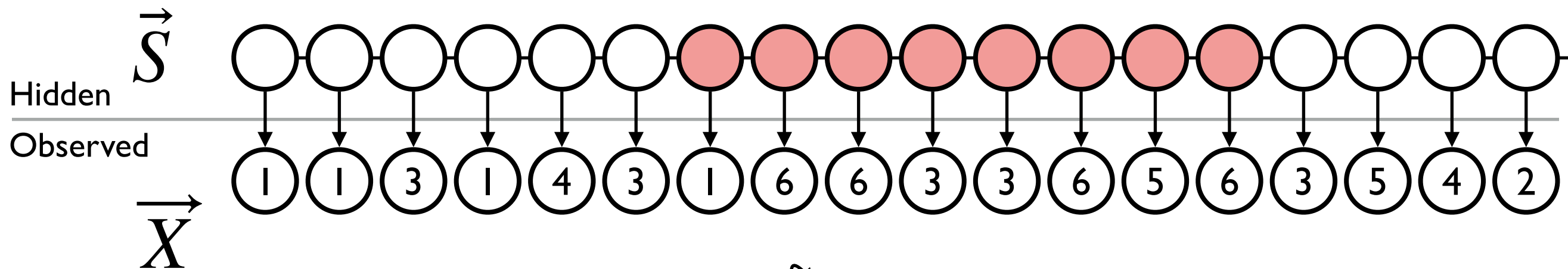


$$\tau = P(S_i | S_{i-1})$$

τ	F	L
F	99%	1%
L	5%	95%

שרשראות מרקוב חבויות

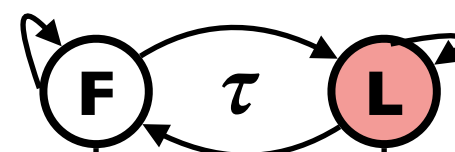
- משתני התהליך המרקוביים הם חבויים
- פולטים (בהתאם למצבם) משתנים אחרים (ניצפים)



$$S_i \in \{F, L\}$$

$$\tau = P(S_i | S_{i-1})$$

τ	F	L
F	99%	1%
L	5%	95%



$$\forall_k, e_F(k) = \frac{1}{6} \begin{matrix} 1/6 \\ 1/6 \\ 1/6 \\ 1/6 \\ 1/6 \\ 1/6 \end{matrix} \quad e_L(k) = \begin{cases} \frac{1}{10} & k = 1, \dots, 5 \\ \frac{1}{2} & k = 6 \end{cases}$$

$$X_i \in \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$$

מה עוד היינו רוצים לדעת?

$$P(S_i | X_1, \dots, X_n)$$

- פוסטריוור על מצב חבוי

האם סביר שהיינו במצב מסויים בזמן i

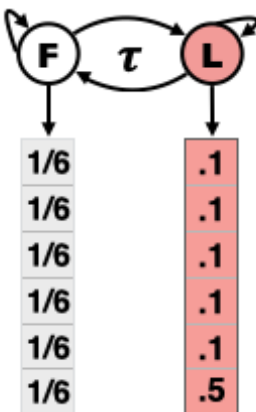
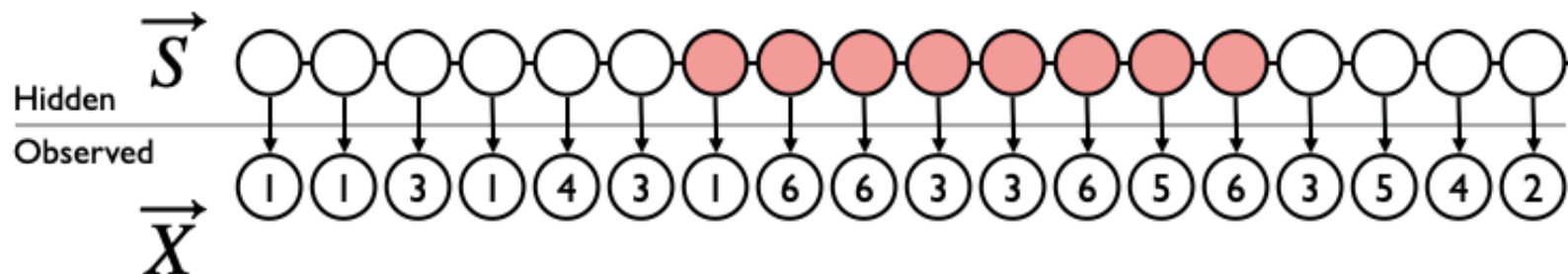
$$P(S_{i-1}, S_i | X_1, \dots, X_n)$$

- פוסטריוור על מעבר חבוי

$$\arg \max_{S_1, \dots, S_n} P(S_1, \dots, S_n, X_1, \dots, X_n)$$

- מסלול ויטרבי

MPE / decoding



מחשבים חישובים!

$$P(S_1, \dots, S_n) = \prod_{i=1}^n P(S_i | S_{i-1}) = \prod_{i=1}^n \tau_{S_{i-1}, S_i} \quad \bullet \text{ ניראות המסלול החבוי}$$

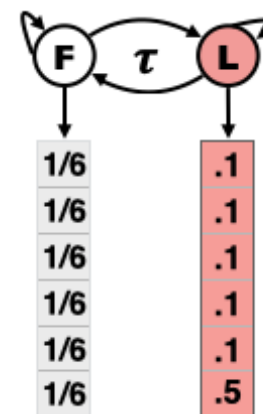
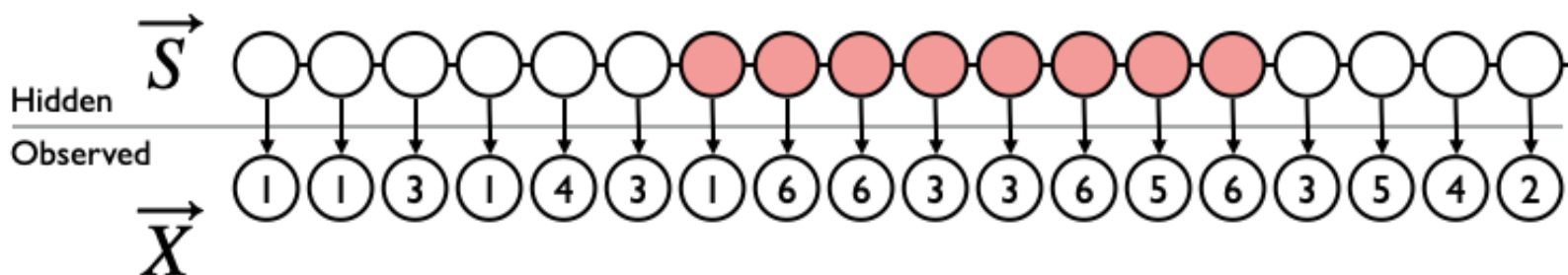
$$P(S_1, \dots, S_n, X_1, \dots, X_n) = \prod_{i=1}^n P(S_i | S_{i-1}) P(X_i | S_i) \quad \bullet \text{ ניראות מלאה}$$

$$= \prod_{i=1}^n \tau_{S_{i-1}, S_i} \cdot e_{S_i}(X_i)$$

$$P(X_1, \dots, X_n) = \sum_{S_1} \sum_{S_2} \dots \sum_{S_N} P(X_1, \dots, X_n, S_1, \dots, S_n) \quad \bullet \text{ ניראות התצפיות}$$

$$= \sum_{S_1} \sum_{S_2} \dots \sum_{S_N} \prod_{i=1}^n P(S_i | S_{i-1}) P(X_i | S_i)$$

כמה מסובך לחשב?



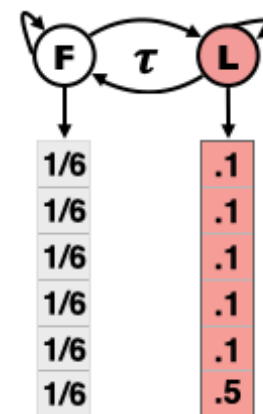
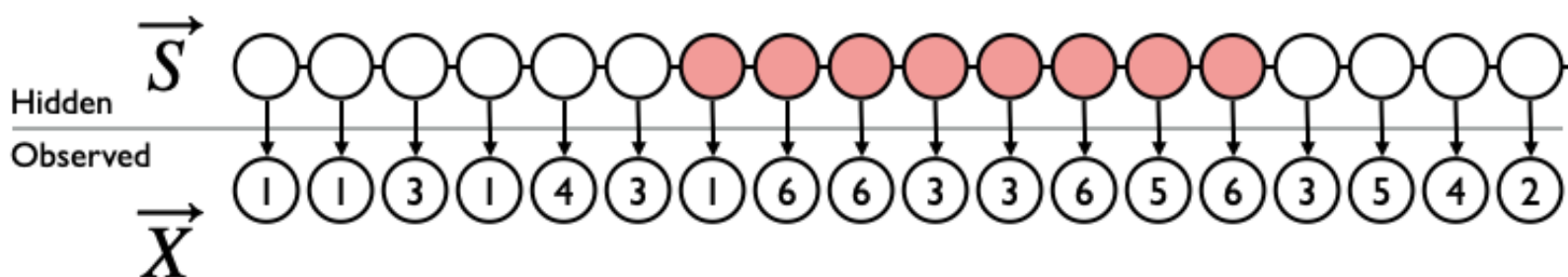
חישוב נראות בזמן לינארי?

• ניראות התצפיות

$$P(X_1, \dots, X_n) = \sum_{\vec{S}} P(\vec{X} | \vec{S}) \cdot P(\vec{S})$$

• עלינו לסכום את הנראות מכל המסלולים האפשריים על פני המצבים החבויים (מספר אקספוננציאלי!)

• פתרון חכם: ננצל את תכונת המרקוביות, ונבטא כבעיית תכנון דינאמי, בעזרת סכומים חלקיים של רישאות המסלולים





האוניברסיטה
העברית
בירושלים
THE HEBREW
UNIVERSITY
OF JERUSALEM

אלגוריתמים בביו' חישובית

76558

חישובי נראות והסקה

תומי קפלן
30/1/2024

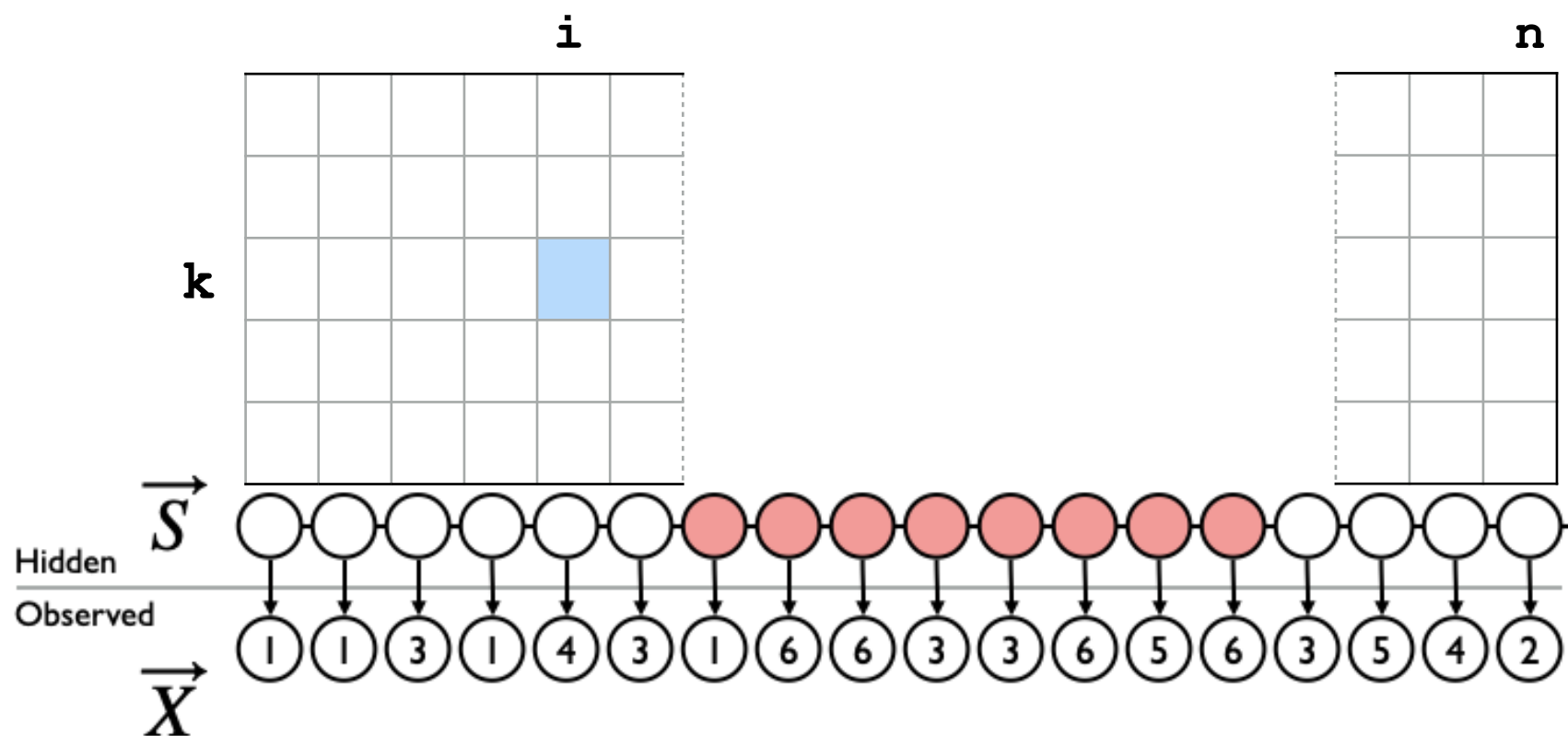
חישוב ניראות: אלגוריתם Forward

- נמלא טבלה עם k שורות (מספר המצבים החבויים) ו- n עמודות (אורך הסדרה).

נגדיר: $F_k(i) = P(X_1, \dots, X_i, S_i = k)$

הסיכוי לרישא $X_{1..i}$ שמסתיימת במצב $S_i = k$

- וכעת נשתמש בעמודה ה- i כדי למלא את העמודה ה- $i+1$



חישוב נראות בזמן לינארי?

$$F_k(i) = P(X_1, \dots, X_i, S_i = k)$$

● נגדיר:

$$F_l(i+1) = P(X_1, \dots, X_i, X_{i+1}, S_{i+1} = l)$$

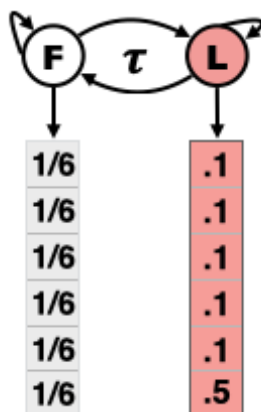
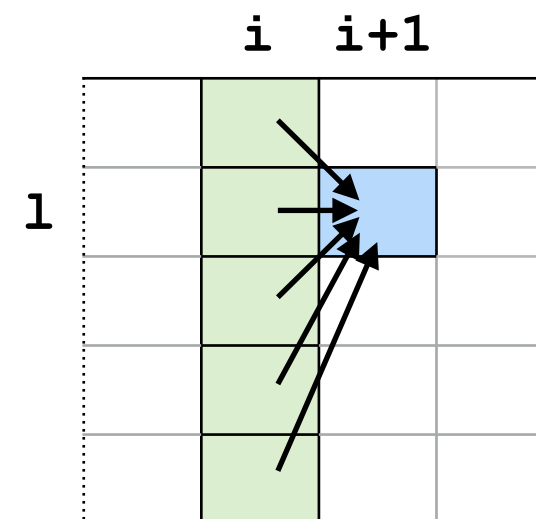
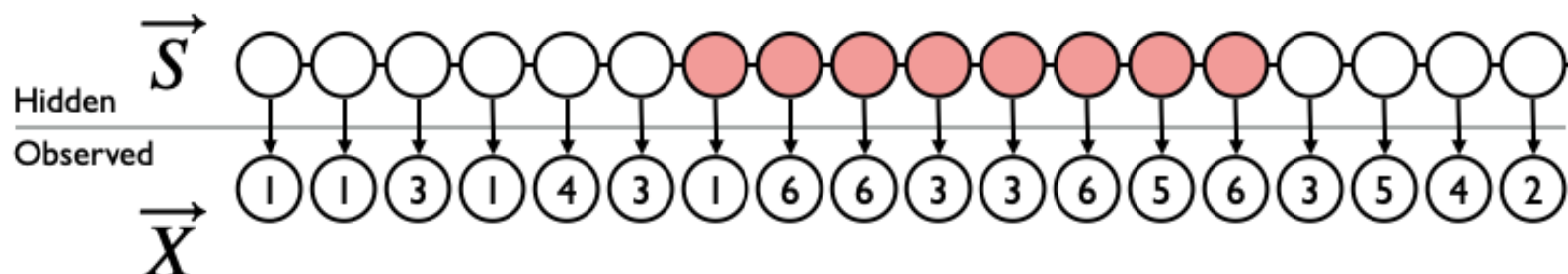
● נפתח רקורסיבית את

$$= \sum_k P(X_1, \dots, X_i, X_{i+1}, S_i = k, S_{i+1} = l)$$

$$= \sum_k P(X_1, \dots, X_i, S_i = k) \cdot P(S_{i+1} = l | X_1, \dots, X_i, S_i = k) \cdot P(X_{i+1} | X_1, \dots, X_i, S_i = k, S_{i+1} = l)$$

$$= \sum_k [P(X_1, \dots, X_i, S_i = k) \cdot P(S_{i+1} = l | S_i = k)] \cdot P(X_{i+1} | S_{i+1} = l)$$

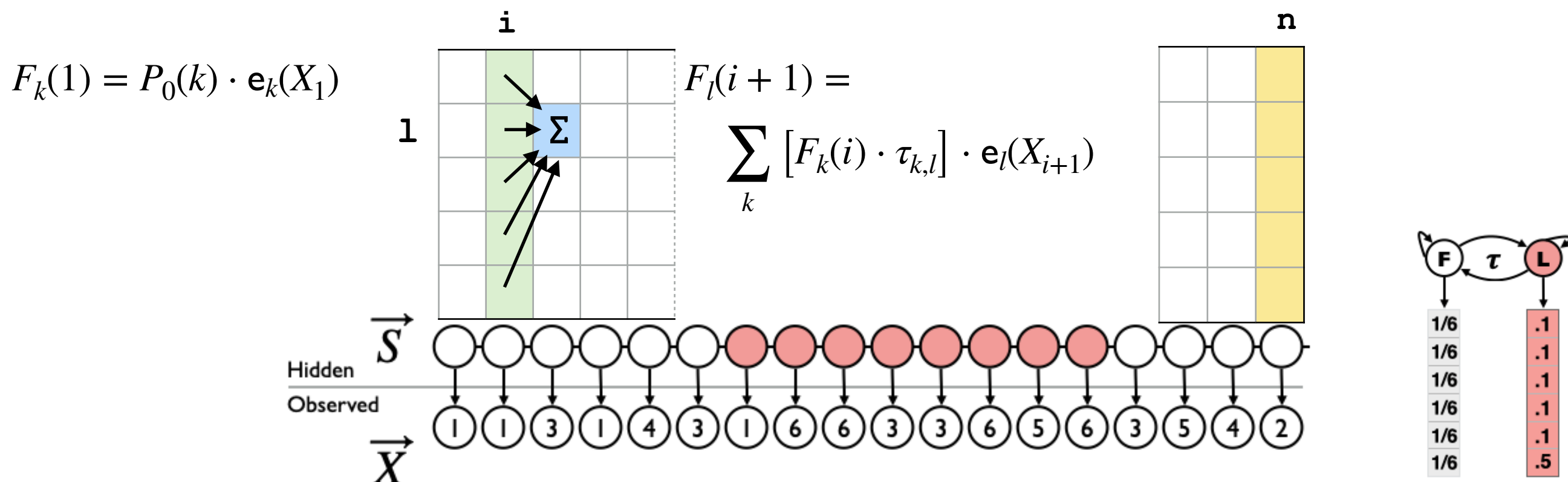
$$= \sum_k [F_k(i) \cdot \tau_{k,l}] \cdot e_l(X_{i+1})$$



חישוב ניראות: אלגוריתם Forward

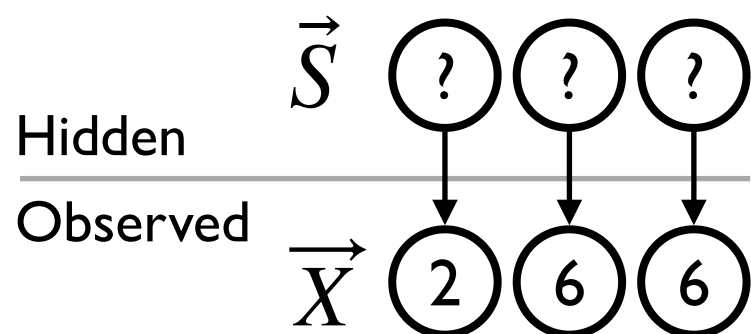
- זמן ריצה: $O[n]$
- אתחול
- והניראות?

$$\sum_k F_k(n) = \sum_k P(X_1, \dots, X_n, S_n = k) = P(X_1, \dots, X_n) = P(\vec{X}) = \sum_{\vec{S}} P(\vec{X} | \vec{S}) \cdot P(\vec{S})$$



דוגמת צעצוע

- משתני התהליך המרקובי הם חבויים
- פולטים (בהתאם למצבם) משתנים אחרים (ניצפים)



F	$P_0(F) \cdot e_F(2)$		
L	$P_0(L) \cdot e_L(2)$		
		2	6
			6

$$S_i \in \{\mathbf{F}, \mathbf{L}\}$$

$$\tau = P(S_i | S_{i-1})$$

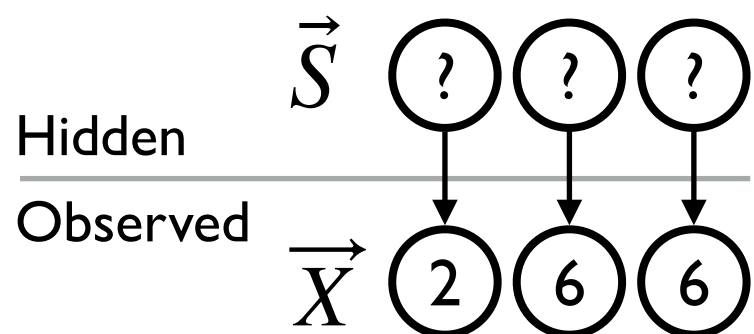
τ	F	L
F	99%	1%
L	5%	95%

$$\forall_k, e_F(k) = \frac{1}{6}$$

$$e_L(k) = \begin{cases} \frac{1}{10} & k = 1, \dots, 5 \\ \frac{1}{2} & k = 6 \end{cases}$$

דוגמת צעצוע

- משתני התהליך המרקובי הם חבויים
- פולטים (בהתאם למצבם) משתנים אחרים (ניצפים)



F	0.0833		
L	0.05		
	2	6	6

$$F_l(i+1) = \sum_k F_k(i) \cdot \tau_{k,l} \cdot e_{S_{i+1}}(l)$$

$$S_i \in \{\mathbf{F}, \mathbf{L}\}$$

$$\tau = P(S_i | S_{i-1})$$

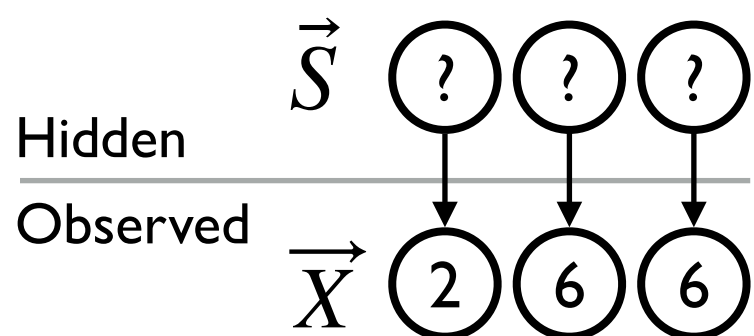
τ	F	L
F	99%	1%
L	5%	95%

$\forall_k, e_F(k) = \frac{1}{6}$

$e_L(k) = \begin{cases} \frac{1}{10} & k = 1, \dots, 5 \\ \frac{1}{2} & k = 6 \end{cases}$

דוגמת צעצוע

- משתני התהליך המרקוביים הם חבויים
- פולטים (בהתאם למצבם) משתנים אחרים (ניצפים)



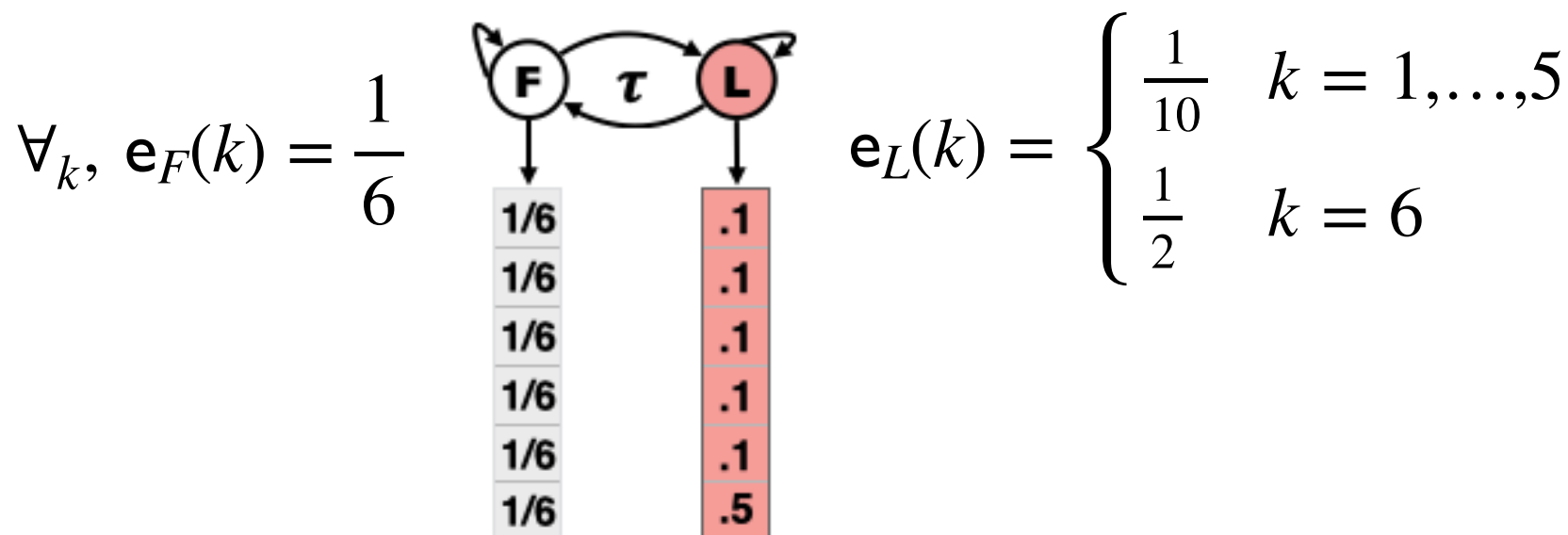
F	0.0833	0.014	
L	0.05	0.024	
	2	6	6

$$F_l(i+1) = \sum_k F_k(i) \cdot \tau_{k,l} \cdot e_{S_{i+1}}(l)$$

$$S_i \in \{\mathbf{F}, \mathbf{L}\}$$

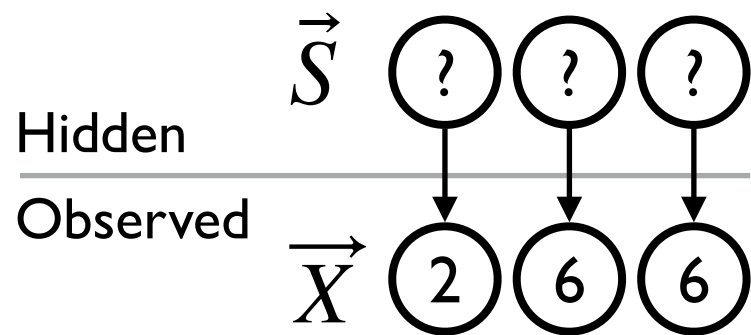
$$\tau = P(S_i | S_{i-1})$$

τ	F	L
F	99%	1%
L	5%	95%



דוגמת צעצוע

- משתני התהליך המרקובי הם חבויים
- פולטים (בהתאם למצבם) משתנים אחרים (ניצפים)



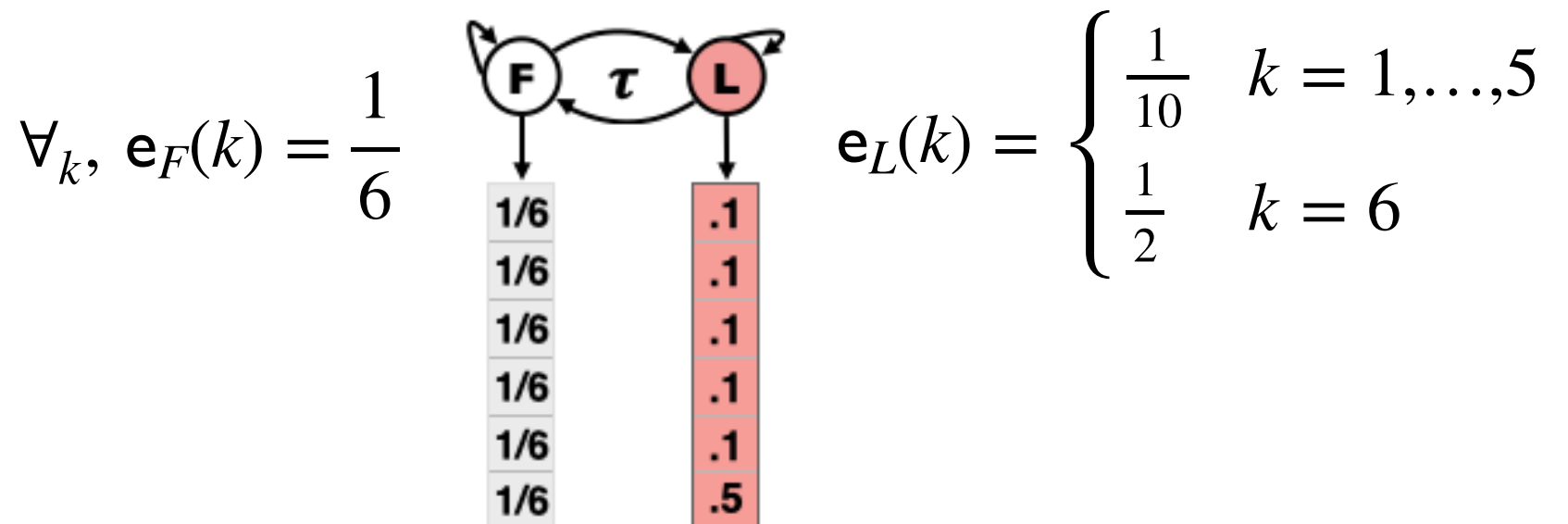
F	0.0833	0.014	0.0025
L	0.05	0.024	0.0116
	2	6	6

$$F_l(i+1) = \sum_k F_k(i) \cdot \tau_{k,l} \cdot e_{S_{i+1}}(l)$$

$$S_i \in \{\mathbf{F}, \mathbf{L}\}$$

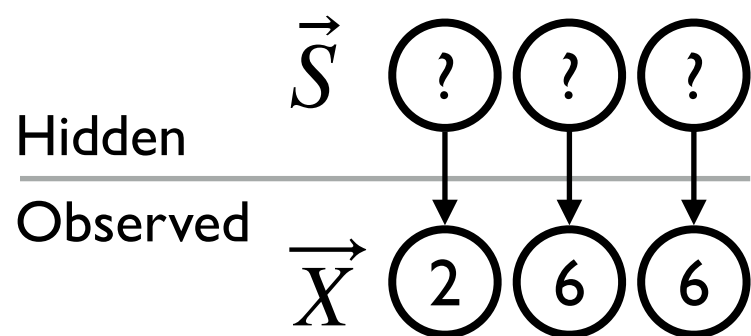
$$\tau = P(S_i | S_{i-1})$$

τ	F	L
F	99%	1%
L	5%	95%



דוגמת צעצוע

- משתני התהליך המרקובי הם חבויים
- פולטים (בהתאם למצבם) משתנים אחרים (ניצפים)



F	0.0833	0.014	0.0025
L	0.05	0.024	0.0116
	2	6	6

$$P(\vec{X}) = \sum_k F_k(n) = 0.01409$$

$$P(S_n | \vec{X}) = \frac{P(S_n, \vec{X})}{P(\vec{X})} = \frac{F_{S_n}(n)}{\sum_k F_k(n)}$$

$$P(S_3 = L | \{2,6,6\}) = \frac{0.01155}{0.01409} \sim 82\%$$

הערת יישום

- ככל שהסדרה תתארך, כך גם $F_k(i) = P(X_1, \dots, X_i, S_i = k)$ יקטן מאוד. איך נמנע מטעויות underflow?

- אופציה א' - לשמור את לוג המספרים

$$lp = \log p \quad lq = \log q$$

$$r = p + q \quad lr = \log r = \log(p + q) = \log(\exp(lp) + \exp(lq))$$

$$= \log(\exp(lp) \cdot (1 + \frac{\exp(lq)}{\exp(lp)})) = lp + \log(1 + \exp(lq - lp))$$

- אופציה ב' - לנרמל את F [כל עמודה תסכס ל-1], ולשמור את וקטור לוג הנורמליזציות.
[בונוס - זוהי סידרת לוג ניראות הרישאות!]