

EST-46115: Modelación Bayesiana

Profesor: Alfredo Garbuno Iñigo — Primavera, 2022.

Objetivo. Estudiar integración numérica en el contexto probabilístico. Estudiar, en particular, el método Monte Carlo y entender sus bondades y limitaciones en el contexto de inferencia Bayesiana.

Lectura recomendada: Sección 6.1 de Johnson et al. [1]. Una lectura mas técnica sobre reglas de cuadratura se puede encontrar en la sección 3.1 de Reich and Cotter [2]. Y una buena referencia (técnica) sobre el método Monte Carlo lo encuentran en Sanz-Alonso et al. [3].

1. INTRODUCCIÓN

En inferencia bayesiana lo que queremos es poder resolver

$$\mathbb{E}[f] = \int_{\Theta} f(\theta) \pi(\theta|y) d\theta. \quad (1)$$

Lo que necesitamos es resolver integrales con respecto a la distribución de interés.

- La pregunta clave (I) es: ¿qué distribución?
- La pregunta clave (II) es: ¿con qué método numérico resuelvo la integral?
- La pregunta clave (III) es: ¿y si no hay método numérico?

2. INTEGRACIÓN NUMÉRICA

Recordemos la definición de integrales Riemann:

$$\int f(x) dx.$$

La aproximación utilizando una malla de N puntos sería:

$$\sum_{n=1}^N f(u_n) \Delta u_n.$$

El método útil cuando las integrales se realizan cuando tenemos pocos parámetros. Es decir, $\theta \in \mathbb{R}^p$ con p pequeña.

2.1. Ejemplo: Proporción

Supongamos que $p(S_n = k|\theta) \propto \theta^k (1 - \theta)^{n-k}$ cuando observamos k éxitos en n pruebas independientes. Supongamos que nuestra inicial es $p(\theta) = 2\theta$ (checha que es una densidad).

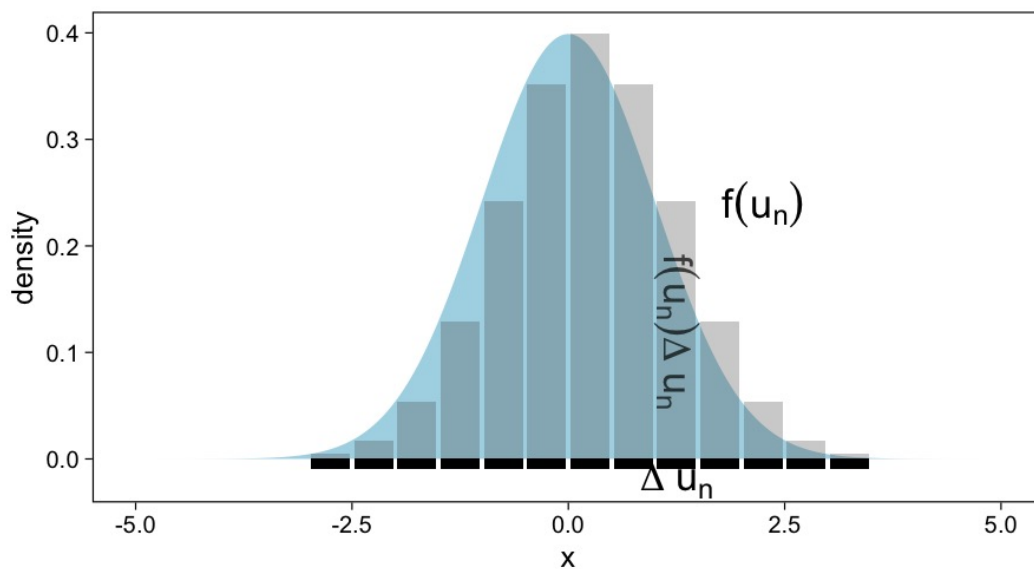


FIGURA 1. Integral por medio de discretización.

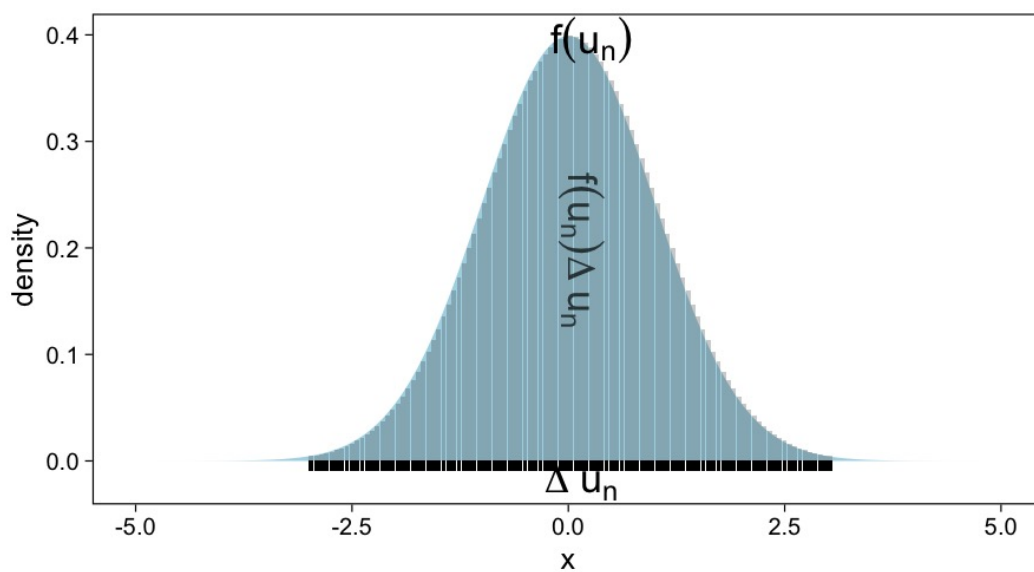


FIGURA 2. Integral por medio de una malla fina.

```

1 crear_log_post <- function(n, k){
2   function(theta){
3     verosim <- k * log(theta) + (n - k) * log(1 - theta)
4     inicial <- log(theta)
5     verosim + inicial
6   }
7 }

```

```

1 # observamos 3 exitos en 4 pruebas:
2 log_post <- crear_log_post(4, 3)
3 prob_post <- function(x) { exp(log_post(x))}
4 # integramos num ricamente
5 p_x <- integrate(prob_post, lower = 0, upper = 1, subdivisions = 100L)
6 p_x

```

```

1 0.033 with absolute error < 3.7e-16

```

Y ahora podemos calcular la media posterior:

$$\mathbb{E}[\theta|S_n] = \int \theta \pi(\theta|S_n) d\theta. \quad (2)$$

```

1 media_funcion <- function(theta){
2   theta * prob_post(theta) / p_x$value
3 }
4 integral_media <- integrate(media_funcion,
5                               lower = 0, upper = 1,
6                               subdivisions = 100L)
7 media_post <- integral_media$value
8 c(Numerico = media_post, Analitico = 5/(2+5))

```

```

1 Numerico Analitico
2    0.71      0.71

```

2.2. Más de un parámetro

Consideramos ahora un espacio con $\theta \in \mathbb{R}^p$. Si conservamos N puntos por cada dimensión, ¿cuántos puntos en la malla necesitaríamos? Lo que tenemos son recursos computacionales limitados y hay que buscar hacer el mejor uso de ellos. En el ejemplo, hay zonas donde no habrá contribución en la integral.

2.3. Reglas de cuadratura

Por el momento hemos escogido aproximar las integrales por medio de una aproximación con una malla uniforme. Sin embargo, se pueden utilizar aproximaciones

$$\int f(x) dx \approx \sum_{n=1}^N f(\xi_n) \omega_n.$$

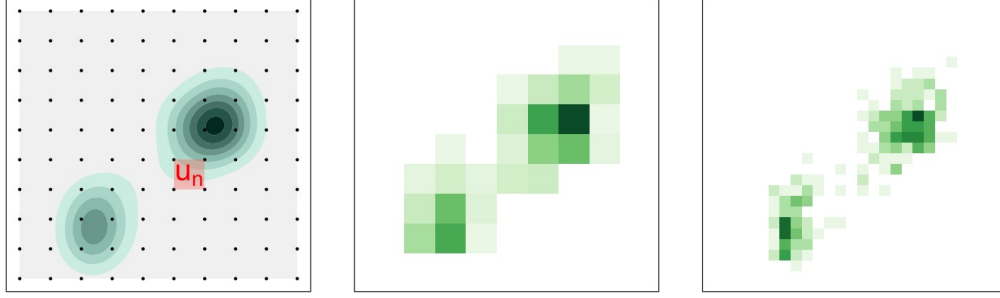


FIGURA 3. Integral por método de malla.

Estas aproximaciones usualmente se realizan para integrales en intervalos cerrados $[a, b]$. La regla de cuadratura determina los pesos ω_n y los centros ξ_n pues se escogen de acuerdo a ciertos criterios de convergencia.

Por ejemplo, se consideran polinomios que aproximen con cierto grado de precisión el integrando. Los pesos y los centros se escogen de acuerdo a la familia de polinomios. Pues para cada familia se tienen identificadas las mallas que optimizan la aproximación. Ver sección 3.1 de Reich and Cotter [2].

3. INTEGRACIÓN MONTE CARLO

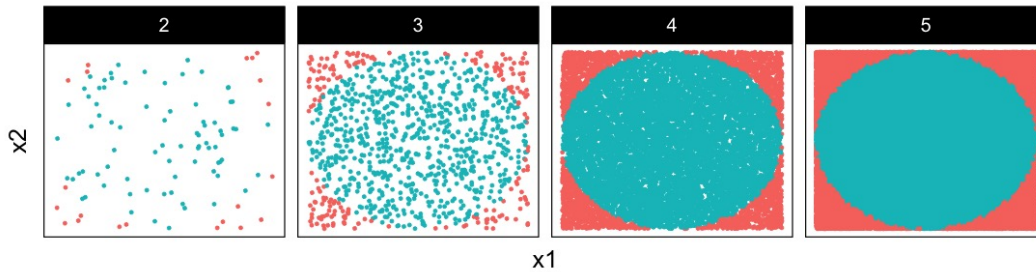
$$\pi(f) = \mathbb{E}_{\pi}[f] = \int f(x)\pi(x)dx,$$

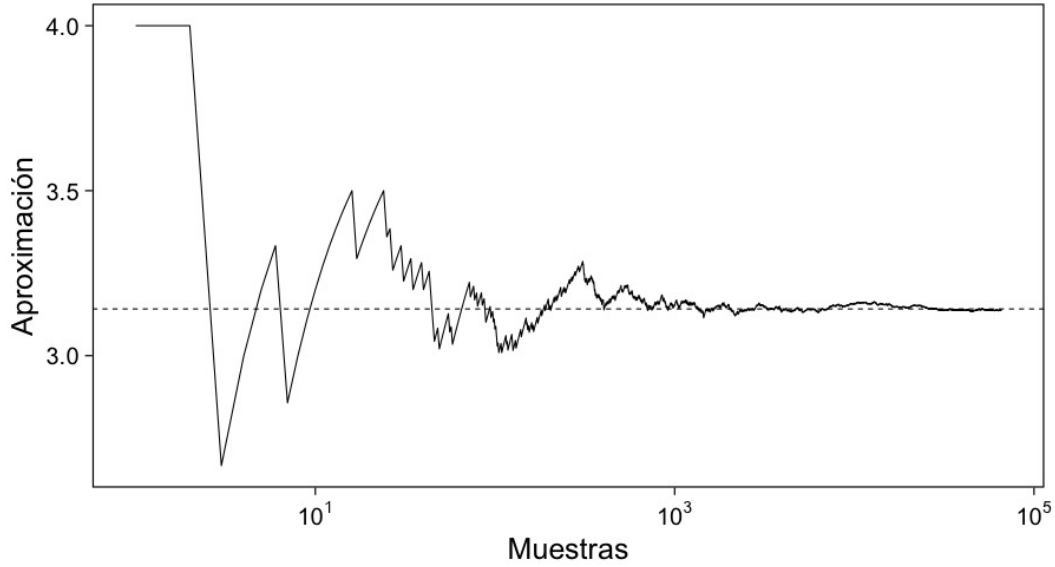
$$\pi_N^{\text{MC}}(f) = \frac{1}{N} \sum_{n=1}^N f(x^{(n)}), \quad \text{donde } x^{(n)} \stackrel{\text{iid}}{\sim} \pi, \quad \text{con } n = 1, \dots, N,$$

$$\pi(f) \approx \pi_N^{\text{MC}}(f).$$

3.1. Ejemplo: Dardos

Consideremos el experimento de lanzar dardos uniformemente en un cuadrado de tamaño 2, el cual contiene un círculo de radio 1.

FIGURA 4. Integración Monte Carlo para aproximar π .

FIGURA 5. Estimación $\pi_N^{\text{MC}}(f)$ con $N \rightarrow \infty$.

3.2. Propiedades

Teorema (Error Monte Carlo). Sea $f : \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}$ cualquier función bien comportada[†]. Entonces, el estimador Monte Carlo es **insesgado**. Es decir, se satisface

$$\mathbb{E} \left[\pi_N^{\text{MC}}(f) - \pi(f) \right] = 0, \quad (3)$$

para cualquier N . Usualmente estudiamos el error en un escenario pesimista donde medimos el **error cuadrático medio** en el peor escenario

$$\sup_{f \in \mathcal{F}} \mathbb{E} \left[\left(\pi_N^{\text{MC}}(f) - \pi(f) \right)^2 \right] \leq \frac{1}{N}.$$

En particular, la varianza del estimador (**error estándar**) satisface la igualdad

$$\text{ee}^2 \left(\pi_N^{\text{MC}}(f) \right) = \frac{\mathbb{V}_\pi(f)}{N}.$$

Teorema (TLC para estimadores Monte Carlo). Sea f una función bien comportada^{††}, entonces bajo una N suficientemente grande tenemos

$$\sqrt{N} \left(\pi_N^{\text{MC}}(f) - \pi(f) \right) \sim \mathcal{N}(0, \mathbb{V}_\pi(f)). \quad (4)$$

3.3. Ejemplo: Proporciones

Consideramos la estimación de una proporción θ , tenemos como inicial $p(\theta) \propto \theta$, que es una $\text{Beta}(2, 1)$. Si observamos 3 éxitos en 4 pruebas, entonces sabemos que la posterior es $p(\theta|x) \propto \theta^4(1-\theta)$, que es una $\text{Beta}(5, 2)$. Si queremos calcular la media y el segundo momento posterior para θ , en teoría necesitamos calcular

$$\mu_1 = \int_0^1 \theta p(\theta|X=3) d\theta, \quad \mu_2 = \int_0^1 \theta^2 p(\theta|X=3) d\theta. \quad (5)$$

Utilizando el método Monte Carlo:

```
1 theta <- rbeta(10000, 5, 2)
2 media_post <- mean(theta)
3 momento_2_post <- mean(theta^2)
4 c(mu_1 = media_post, mu_2 = momento_2_post)
```

```
1 mu_1 mu_2
2 0.72 0.54
```

Incluso, podemos calcular cosas mas *exóticas* como

$$P(e^\theta > 2|x). \quad (6)$$

```
1 mean(exp(theta) > 2)
```

```
1 [1] 0.61
```

3.4. Ejemplo: Sabores de helados

Supongamos que probamos el nivel de gusto para 4 sabores distintos de una paleta. Usamos 4 muestras de aproximadamente 50 personas diferentes para cada sabor, y cada uno evalúa si le gustó mucho o no. Obtenemos los siguientes resultados:

```
1      sabor  n gusto prop_gust
2 1      fresa 50   36    0.72
3 2      limon 45   35    0.78
4 3      mango 51   42    0.82
5 4 guanabana 50   29    0.58
```

LISTING 1. Resultados de las encuestas.

Usaremos como inicial $\text{Beta}(2, 1)$ (pues hemos observado cierto sesgo de cortesía en la calificación de sabores, y no es tan probable tener valores muy bajos) para todos los sabores, es decir $p(\theta_i)$ es la función de densidad de una $\text{Beta}(2, 1)$. La inicial conjunta la definimos entonces, usando **independencia inicial**, como

$$p(\theta_1, \theta_2, \theta_3, \theta_4) = p(\theta_1)p(\theta_2)p(\theta_3)p(\theta_4).$$

Pues inicialmente establecemos que ningún parámetro da información sobre otro: saber que mango es muy gustado no nos dice nada acerca del gusto por fresa. Bajo este supuesto, y el supuesto adicional de que las muestras de cada sabor son independientes, podemos mostrar que las posteriores son independientes:

$$p(\theta_1, \theta_2, \theta_3, \theta_4 | k_1, k_2, k_3, k_4) = p(\theta_1 | k_1)p(\theta_2 | k_2)p(\theta_3 | k_3)p(\theta_4 | k_4)$$

	sabor	n	gusto	prop_gust	a_post	b_post	media_post
1	fresa	50	36	0.72	38	15	0.72
2	limon	45	35	0.78	37	11	0.77
3	mango	51	42	0.82	44	10	0.81
4	guanabana	50	29	0.58	31	22	0.58

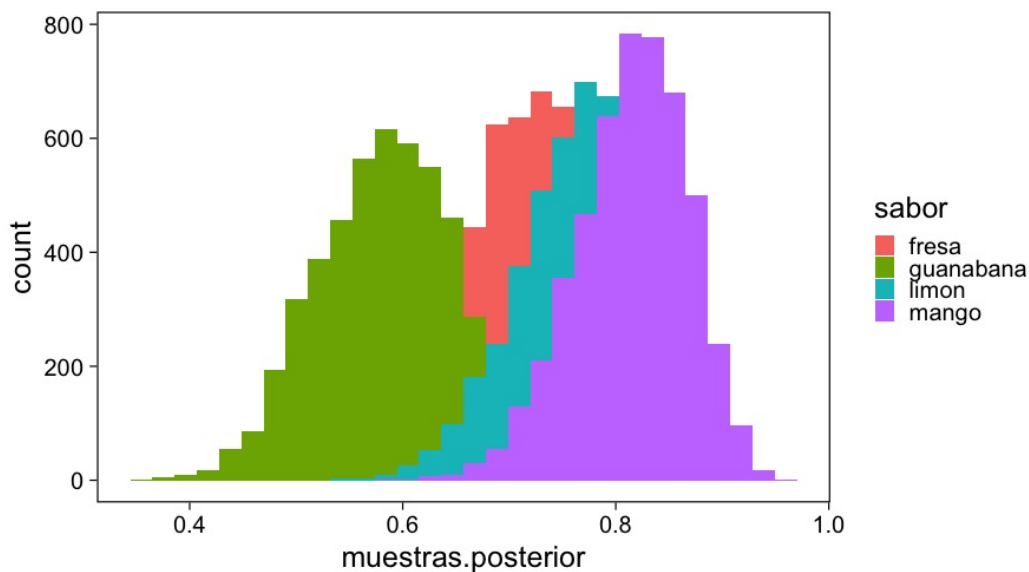
LISTING 2. Resultado de inferencia Bayesiana.

Podemos hacer preguntas interesantes como: ¿cuál es la probabilidad de que mango sea el sabor preferido? Para contestar esta pregunta podemos utilizar simulación y responder por medio de un procedimiento Monte Carlo.

```

1 ## Generamos muestras de la posterior
2 paletas <- datos |>
3   mutate(alpha = a_post, beta = b_post) |>
4   nest(params.posterior = c(alpha, beta)) |>
5   mutate(muestras.posterior = map(params.posterior, modelo_beta)) |>
6   select(sabor, muestras.posterior)

```

FIGURA 6. Histogramas de la distribución predictiva marginal para cada θ_j .

```

1 ## Utilizamos el metodo Monte Carlo para aproximar la integral.
2 paletas |>
3   unnest(muestras.posterior) |>
4   mutate(id = rep(seq(1, 5000), 4)) |> group_by(id) |>
5   summarise(favorito = sabor[which.max(muestras.posterior)]) |>
6   group_by(favorito) |> tally() |>
7   mutate(prop = n/sum(n)) |>
8   as.data.frame()

```

	favorito	n	prop
1	fresa	321	0.0642
2	guanabana	2	0.0004

```

4 3      limon 1327 0.2654
5 4      mango 3350 0.6700

```

LISTING 3. Aproximación Monte Carlo.

Escencialmente estamos preguntándonos sobre calcular la integral:

$$\mathbb{P}(\text{mango sea preferido}) = \int_{\Theta} f(\theta_1, \dots, \theta_4) p(\theta_1, \dots, \theta_4 | X_1, \dots, X_n) d\theta, \quad (7)$$

donde $f(\theta_1, \dots, \theta_4) = \mathbb{I}_{[\theta_4 \geq \theta_j, j \neq 4]}(\theta_1, \dots, \theta_4)$.

3.5. Tarea: Sabores de helados

- ¿Cuál es la probabilidad a priori de que cada sabor sea el preferido?
- Con los datos de arriba, calcula la probabilidad de que la gente prefiera el sabor de mango sobre limón.

4. EXTENSIONES: MUESTREO POR IMPORTANCIA

Incluso cuando tenemos una integral **complicada** podemos **relajar** el problema de integración. De tal forma que podemos **sustituir**

$$\int f(x) \pi(x) dx = \int f(x) \frac{\pi(x)}{\rho(x)} \rho(x) dx = \int f(x) w(x) \rho(x) dx,$$

donde ρ es una densidad de una variable aleatoria **adecuada**.

Esto nos permite utilizar lo que sabemos de las propiedades del método Monte Carlo para resolver la integral

$$\pi(f) = \int f(x) \pi(x) dx = \int f(x) w(x) \rho(x) dx =: \rho(fw),$$

por medio de una aproximación

$$\pi(f) \approx \sum_{n=1}^N \bar{w}^{(n)} f(x^{(n)}), \quad x^{(n)} \stackrel{\text{iid}}{\sim} \rho. \quad (8)$$

Al estimador le llamamos el estimador por importancia y lo denotamos por

$$\pi_N^{\text{IS}}(f) = \sum_{n=1}^N \bar{w}^{(n)} f(x^{(n)}), \quad \bar{w}^{(n)} = \frac{w(x^{(n)})}{\sum_{m=1}^N w(x^{(m)})}. \quad (9)$$

4.1. Propiedades: muestreo por importancia

Lamentablemente, utilizar muestreo por importancia **impacta** la **calidad de la estimación** (medida, por ejemplo, en términos del **peor error cuadrático medio cometido**). El impacto es un factor que incorpora la *diferencia* entre la distribución **objetivo** –para integrales de la forma $\int f(x) dx$, implica la distribución uniforme– y la distribución **sustituto**. Puedes leer más de esto (aunque a un nivel mas técnico) en la sección 5 de las notas de Sanz-Alonso et al. [3].

REFERENCIAS

- [1] A. Johnson, M. Ott, and M. Dogucu. *Bayes Rules! An Introduction to Applied Bayesian Modeling*. 2021. [1](#)
- [2] S. Reich and C. Cotter. *Probabilistic Forecasting and Bayesian Data Assimilation*. Cambridge University Press, Cambridge, 2015. ISBN 978-1-107-06939-8 978-1-107-66391-6. [1](#), [4](#)
- [3] D. Sanz-Alonso, A. M. Stuart, and A. Taeb. Inverse Problems and Data Assimilation. *arXiv:1810.06191 [stat]*, jul 2019. [1](#), [8](#)