# Inferência Bayesiana

Inferência sobre o parâmetro de forma da Gamma

Eduardo E. R. Junior

## Conjunto de dados

O conjunto de dados utilizado neste exemplo é apresentado abaixo:

```
[1] 0.8 1.5 2.6 1.5 1.4 2.1 3.9 3.3 3.0 3.9 4.2 4.8 6.9 5.5
[15] 7.3 6.7 8.2 8.1 10.2 10.7 12.8
```

São 21 observações que provém de um processo aleatório Gama com parâmetro de locação conhecido ( $\alpha$  = 2) e estamos interessados na inferência sobre a dispersão do processo, controlada pelo parâmetro  $\theta$ .

## A distribuição Gama

Uma variável aleatória Y segue o modelo Gama, se sua densidade for dada por

$$f_{Y}(y \mid \alpha, \theta) = \frac{\theta^{-\alpha}}{\Gamma(\alpha)} y^{\alpha - 1} e^{\theta^{-1} y}$$
 (1) 
$$f_{Y}(y \mid \alpha, \beta) = \frac{\beta^{\alpha}}{\Gamma(\alpha)} y^{\alpha - 1} e^{-\beta^{y}}$$
 (2)

em que  $\alpha > 0$ ,  $\theta > 0$  e  $\beta > 0$ . Aqui são apresentadas duas diferentes parametrizações da distribuição Gama. A primeira apresentada em (1) possui  $E[Y] = \alpha \theta$  e a variância por  $Var[Y] = \alpha \theta^2$ . A segunda (1), por sua vez tem as expressões para média e variância dadas por  $E[Y] = \alpha/\beta$  e  $V[Y] = \alpha/\beta^2$ . As parametrizações adotadas aqui se referem, propositalmente ao parâmetro de escala, sob invertigação. Ainda as duas definições se relacionam sob a transformação  $\theta = 1/\beta$ .

### Inferência via Verossimilhança

Abaixo são definidas analiticamente as funções de *verossimilhança*  $L(\theta;y)$ ; *log-verossimilhança*  $l(\theta;y)$ ; *escore*  $U(\theta)$ ; *Hessiana*  $H(\theta)$ ; *e Informação esperada de Fisher*  $I_E(\theta)$ . Com elas temos todos os elementos necessários para inferência estatística baseada em verossimilhança, a partir de uma amostra.

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Há diversas outras parametrizações que podem ser consideradas para a distribuição Gama. No R, as funções d, p, q e г de sufixo gamma provém duas parametrizações aqui consideradas.

$$\begin{split} L(\theta;y) &= \prod_{i=1}^n \left(\frac{\theta^{-\alpha}}{\Gamma(\alpha)} y_i^{\alpha-1} e^{\theta^{-1} y_i}\right) \\ l(\theta;y) &= -n\alpha \log(\theta) - n \log(\Gamma(\alpha)) + \\ (\alpha-1) \sum_{i=1}^n \log(y_i) - \theta^{-1} \sum_{i=1}^n y_i \\ U(\theta) &= \frac{-n\alpha}{\theta} + \frac{\sum_{i=1}^n y_i}{\theta^2} \\ l(\beta;y) &= n\alpha \log(\beta) - n \log(\Gamma(\alpha)) + \\ (\alpha-1) \sum_{i=1}^n \log(y_i) + \beta \sum_{i=1}^n y_i \\ U(\beta) &= \frac{-n\alpha}{\beta} + \sum_{i=1}^n y_i \\ H(\beta) &= \frac{n\alpha}{\theta^2} - \frac{2\sum_{i=1}^n y_i}{\theta^3} \\ I_E(\theta) &= E[-H(\theta;y)] = \frac{n\alpha}{\theta^2} \end{split}$$

Para encontrar  $\hat{\theta}$ , uma estimativa do parâmetro  $\theta$ , resolvemos a equação  $U(\theta)=0$ , ainda uma medida de incerteza sobre esta estimativa pode ser obtida pelo inverso da informação de Fisher,  $Var[\hat{\theta}]=I_F^{-1}(\theta)$ 

Analiticamente temos:

$$U(\theta; y) = 0 \Rightarrow \hat{\theta} = (n - \alpha)^{-1} \sum_{i=1}^{n} y_{i}$$

Obtendo a estimativa de  $\theta$  via expressão analítica temos:

```
##----
## Obtendo as estimativas analiticamente
alpha.f <- 2
MLEana <- sum(y) / (length(y)*alpha.f); MLEana</pre>
```

[1] 2.604762

```
sum(y) / (length(y)*alpha.f)
```

[1] 2.604762

```
(length(y)*alpha.f) / sum(y)
```

[1] 0.3839122

E para as demais medidas de incerteza sobre o ajuste definimos as seguintes funções no R

```
## Escore
Ufun <- function(par, alpha = alpha.f, y,
                  parametrization = c("theta", "alpha")) {
    n <- length(y); soma <- sum(y)</pre>
    out <- -n * alpha * par^(-1)
    if (parametrization[1] == "beta") {
        out <- out + soma
    } else {
        out <- out + soma * par^{(-2)}
    return(out)
}
## Hessiana
Hfun <- function(theta, alpha = alpha.f, y,
                  parametrization = c("theta", "alpha")) {
    n <- length(y)
    out <- -n * alpha * theta^{-2}
    if (parametrization[1] == "theta") {
        out <- -out - 2 * sum(y) * theta^(-3)
    }
    return(out)
}
## Informação esperada
Iefun <- function(theta, alpha = alpha.f, y) {</pre>
    ## Invariante a parametrização
    n <- length(y)
    out <- n * alpha * theta^{-2}
    return(out)
}
```

Adicionalmente definimos a função de log-verossimilhança para verificar se as expressões calculadas conferem seu máximo quando aplicadas no exemplo

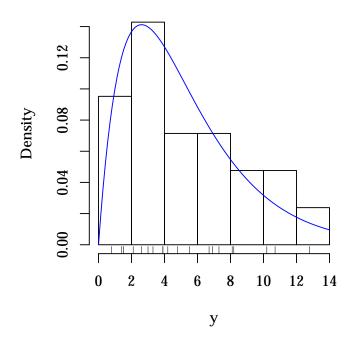
```
if(!log) out <- exp(out)
attr(out, "parametrization") <- parametrization
attr(out, "alpha") <- alpha.f
return(out)
}</pre>
```

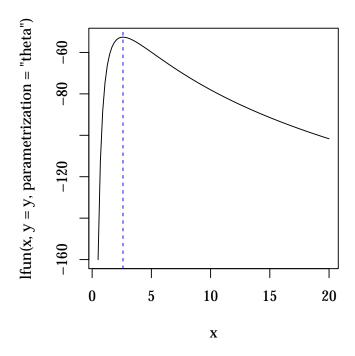
#### Observando o ajuste

```
## Calculando conforme expressão analitica
alpha.f <- 2
MLEana <- sum(y) / (length(y)*alpha.f)

## Visualizando o ajuste
par(mfrow = c(1, 2))
hist(y, prob = TRUE); rug(y)
curve(dgamma(x, shape = alpha.f, scale = MLEana), col = 4, add = TRUE)
##
curve(lfun(x, y = y, parametrization = "theta"), from = 0.5, to = 20)
abline(v = MLEana, lty = 2, col = 4)</pre>
```

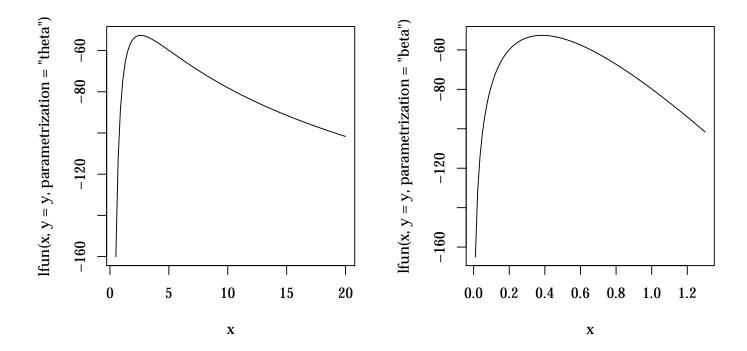
### Histogram of y





Estudando de diferentes parametrizações

```
par(mfrow = c(1, 2))
curve(lfun(x, y = y, parametrization = "theta"), from = 0.5, to = 20)
curve(lfun(x, y = y, parametrization = "beta"), from = 1e-2, to = 1.3)
```



# Inferência Bayesiana

Em inferência Bayesiana tratamos o parâmetro de interesse como variável aleatória e, através do teorema de Bayes, definimos sua função de densidade de probabilidade e assim todas as inferências são derivadas dela.

$$f(\theta; y) = f(\theta)L(\theta; y) \tag{3}$$

### Priori de Jeffreys

Uma das características da inferência Bayesiana é que podemos (devemos) incluir uma informação a priori a respeito do parâmetro de interesse, ou seja, àquela cujo temos antes de se realizar o experimento e se coletar os dados. Em muitas situações não temos o que acrecentar sobre o parâmetro e desejamos representar nossa ignorância com funções a priori vagas, porém definir funções a priori que sejam vagas não é uma tarefa fácil. Um dos principais defeitos de prioris vagas é que elas são vagas somente em certa escala do parâmetro, ou seja, é como se seu conhecimento sobre o parâmetro variasse conforme a parametrização utilizada.

Uma das saídas para esta situação é adotar a priori de Jeffreys que contém a mesma informação, invariavelmente à transformação do parâmetro. A priori de Jefrreys é definida como  $f(\theta) = |I_E(\theta)|^{1/2}$ . No exemplo Gama a priori de Jeffreys, tomando a expressão da Informação de Fisher em (6) é

$$f(\theta) = \left| \frac{n\alpha}{\theta^2} \right|^{1/2}$$

$$\propto \theta^{-1}$$
(4)

#### **Posteriori**

Substituindo as expressões (8) e (2), sem as constantes de proporcionalidades, na expressão (7) temos a função a posteriori da seguinte forma:

$$f(\theta; y) \propto \theta^{-1} \theta^{-n\alpha} \exp \left\{ -\theta^{-1} \sum_{i=1}^{n} y_{i} \right\}$$

$$\propto \theta^{-n\alpha-1} \exp \left\{ -\sum_{i=1}^{n} y_{i} (\theta^{-1}) \right\}$$
(5)

E neste exemplo conseguimos reconhecer o núcleo da distribuição, pois a distribuição Gama Inversa possui densidade de probabilidade na forma:

$$\begin{split} Y \sim & In\nu Gama(a,b) \\ f_Y(y,a,b) = & \frac{b^{-a}}{\Gamma(a)} y^{-a-1} \exp\left\{-b^{-1} y^{-1}\right\} \end{split}$$

E notamos que a posteriori segue este modelo *InverseGama* de parâmetros  $\mathfrak{a}=\mathfrak{n}\alpha$  e  $\mathfrak{b}=1/\sum_{i=1}^n y_i$ . Neste exemplo também pôde-se obter as expressões analíticas para as verossimilhanças, encaixando-as em modelos de probabilidade já conhecidos. Abaixo apresentamos os gráficos da posteriori e verossimilhança para as duas parametrizações

```
## Define a função da densidade da InverseGama
dinvgamma <- function(x, a, b, log = FALSE) {</pre>
    res <- ifelse(
        x > 0,
        -a * log(b) - log(gamma(a)) - (a + 1)*log(x) - 1/(b*x),
    if(!log) res <- exp(res)</pre>
    return(res)
}
## Informações do problema
n <- length(y)</pre>
soma <- sum(y)
alpha.f <- 2
par(mfrow = c(1, 2))
## Considerando a parametrização com theta
curve(dinvgamma(x, a = n*alpha.f, b = 1/soma),
      from = 1e-5, to = 5)
curve(dinvgamma(x, a = n*alpha.f + 1, b = 1/soma), add = TRUE,
```

