

Hochschule für Technik und Wirtschaft

DOKUMENTATION

Projektseminar

Optimierung und Unsicherheitsquantifizierung mit Bayesianischer Statistik und MCMC-Methoden

(Prof. Schwarzenberger)

Clemens Näther, s85426 Jakub Kliemann, s85515 Dokumentation Seite 1 von 14

Contents

1	Ein	leitung	2			
2	2.1 2.2 2.3 2.4	2.1.1 Einführung in die bayesianische Statistik				
3	Pra 3.1 3.2 3.3 3.4 3.5	ktischer Teil Implementierung bayesianischer Modelle unter Verwendung in Python . Anwendung der Modelle auf verschiedene Datensätze Durchführung von MCMC-Simulationen	7 7 8 9 10 11			
4	Zusammenfassung und Ausblick 1					
5	Literaturverzeichnis					
6	Selbstständigkeitserklärung 1					

Dokumentation Seite 2 von 14

1 Einleitung

Dokumentation Seite 3 von 14

2 Theoretischer Teil

2.1 Grundlagen der bayesianischen Statistik und das Bayes'sche Theorem

2.1.1 Einführung in die bayesianische Statistik

2.1.2 Das Bayes'sche Theorem und seine Bestandteile

Das Bayes'sche Theorem ist ein fundamentales Konzept der bayesianischen Statistik. Es beschreibt, wie man vorhandenes Vorwissen durch neue Daten aktualisiert.

Die **Prioriverteilung** beschreibt die anfänglichen Annahmen oder das Vorwissen über einen Parameter oder ein Ereignis, bevor neue Daten berücksichtigt werden. Dabei "enthält die Priorverteilung eines Parameters θ , ausgedrückt durch $f(\theta)$, was man vor Auswertung der Stichprobe über θ weiß." [1, p. 90].

Als Priori-Wahrscheinlichkeit wird somit die Wahrscheinlichkeit P(A) bezeichnet.

Die **Posterioriverteilung** beschreibt das Wissen über einen Parameter oder ein Ereignis, nachdem alle vorhandenen Daten berücksichtigt wurden. Durch die neuen Daten, meist einer Stichprobe, wird die anfängliche Annahme, die durch die Prioriverteilung ausgedrückt wird, aktualisiert. Dies führt zu einer neuen Verteilung die widerspiegelt, wie wahrscheinlich verschiedene Werte des Parameters auf Grundlage sowohl des Vorwissens als auch der neuen Informationen sind. [1, p. 109]

Die Posteriori-Wahrscheinlichkeit wird somit als P(A|B) bezeichnet.

Die **Likelihood-Funktion** enthält die Informationen, die die Daten über den Parameter oder das Ereignis liefern. Dabei beschreibt die Likelihood die Informationen aus den neuen Daten, die zur Aktualisierung der Prioriverteilung beitragen. [1, p. 88] Die Likelihood-Wahrscheinlichkeit wird somit als P(B|A) bezeichnet.

Die Wahrscheinlichkeit P(B) wird als Normierungskonstante bezeichnet. Sie sorgt dafür, dass die Posterioriverteilung korrekt normiert ist, das heißt, dass die Summe der Wahrscheinlichkeiten aller möglichen Werte des Parameters 1 ergibt. [1, p. 109]

Das Bayes'sche Theorem lässt sich somit wie folgt darstellen:

$$P(A|B) = \frac{P(B|A) \cdot P(A)}{P(B)} \tag{1}$$

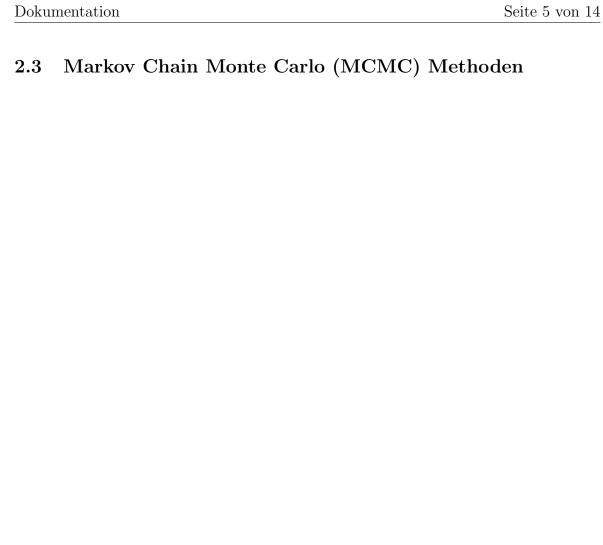
Alternativ kann das Bayes-Theorem ohne die Normierungskonstante P(B) in folgender proportionaler Form dargestellt werden [2, p. 15]:

$$P(A|B) \propto P(B|A) \cdot P(A)$$
 (2)

2.1.3 Beispiele und praktische Anwendungen

Dokumentation Seite 4 von 14

2.2	Binomiale	Verteilung	und	deren	bayesianische	Interpreta-
	tion					



Dokumentation Seite 6 von 14

2.4	Konvergenzkriterien und Diagnosewerkzeuge für MCMC-
	Simulationen

Dokumentation Seite 7 von 14

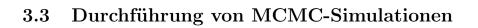
3 Praktischer Teil

 ${\bf 3.1} \quad {\bf Implementierung \ bayesian is cher \ Modelle \ unter \ Verwendung \ in \ Python}$

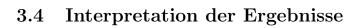
Dokumentation Seite 8 von 14



Dokumentation Seite 9 von 14



Dokumentation Seite 10 von 14



Dokumentation Seite 11 von 14



Dokumentation Seite 12 von 14



Dokumentation Seite 13 von 14

5 Literaturverzeichnis

References

[1] Wolfgang Tschirk. Statistik: Klassisch oder Bayes zwei Wege im Vergleich. Berlin , , © 2014. ISBN: 3642543847. URL: https://katalog.slub-dresden.de/id/0-160866449X.

[2] Dieter Wickmann. Bayes-Statistik Einsicht gewinnen und entscheiden bei Unsicherheit. Mannheim: BI-Wiss.-Verl., 1990. ISBN: 3411146710. URL: https://katalog.slub-dresden.de/id/0-276492471.

Dokumentation Seite 14 von 14

