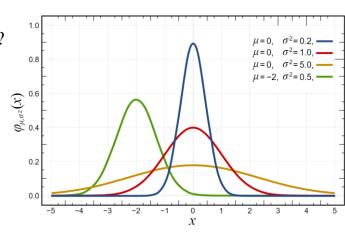
Sampling based inference

Overview

- Introduction to sampling
- Rejection sampling
- Importance sampling
- MCMC (Markov Chain Monte Carlo)
- M-H sampling (Gibbs sampling)

What is sampling

- Sampling: obtaining a small sample *s* to represent the whole data set *N*: 모집단과 유사한 일부 데 이터를 추출
 - Allow a mining algorithm to run in complexity that is potentially sub-linear to the size of the data
 - Reduction of continuous signal to discrete signal
- Sampling in statistics
 - Extracting samples from a distribution p(x)
- Random sampling
 - Easy?
 - 무작위 추출 때, 모집단에서 각 개체가 추출될 확률은 모두 같다고 봄
- Is sampling difficult?
 - N개로 구간을 쪼갠 다음 각 구간의 중심값으로만 샘플링?
 →상태 개수가 N개로 고정되어 버림
 양 끝쪽의 샘플을 정확히 얻을 수 없음



Why do we need sampling?

- Optimization problem solving
- Is it easy to know mean value?

$$\int f(x)p(x)dx \approx \sum_{i=1}^{N} \frac{f(X_i)}{N}$$

Bayesian

$$p(\theta|D) = \frac{p(D|\theta)p(\theta)}{p(D)}$$

- 샘플링이 필요한 이유
- 1. 높은 차원의 최적화 문제를 풀 때
- 2. 높은 차원의 적분을 할 때
- 3. 특정 확률밀도함수의 평균값 계산
- 4. 특정 확률값 계산

Calculation is not easy

Prof. Hyerim Bae (hrbae@pus

Application: RL Optimization using sampling

Many trials to reach the optimum

```
Algorithm 1 Deep Q-learning with Experience Replay
   Initialize replay memory \mathcal{D} to capacity N
   Initialize action-value function Q with random weights
   for episode = 1, M do
       Initialise sequence s_1 = \{x_1\} and preprocessed sequenced \phi_1 = \phi(s_1)
        for t = 1, T do
             With probability \epsilon select a random action a_t
             otherwise select a_t = \max_a Q^*(\phi(s_t), a; \theta)
             Execute action a_t in emulator and observe reward r_t and image x_{t+1}
             Set s_{t+1} = s_t, a_t, x_{t+1} and preprocess \phi_{t+1} = \phi(s_{t+1})
             Store transition (\phi_t, a_t, r_t, \phi_{t+1}) in \mathcal{D}
             Sample random minibatch of transitions (\phi_j, a_j, r_j, \phi_{j+1}) from \mathcal{D}
            \text{Set } y_j = \left\{ \begin{array}{ll} r_j & \text{for terminal } \phi_{j+1} \\ r_j + \gamma \max_{a'} Q(\phi_{j+1}, a'; \theta) & \text{for non-terminal } \phi_{j+1} \end{array} \right.
            Perform a gradient descent step on (y_i - Q(\phi_i, a_i; \theta))^2 according to equation 3
        end for
   end for
```

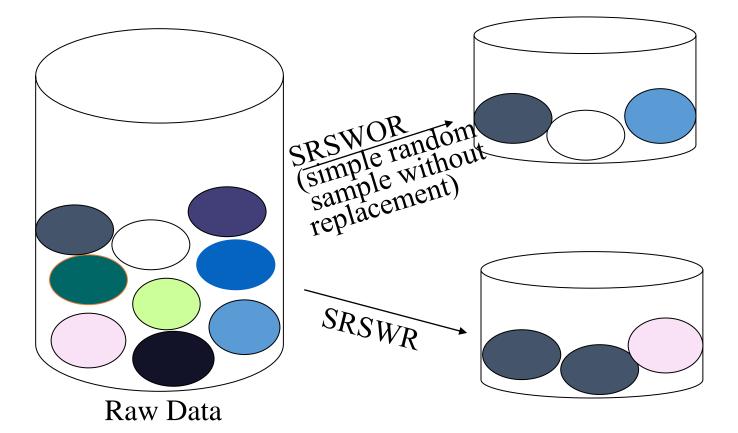
Over 1.4 million trials

```
NAMBOUN

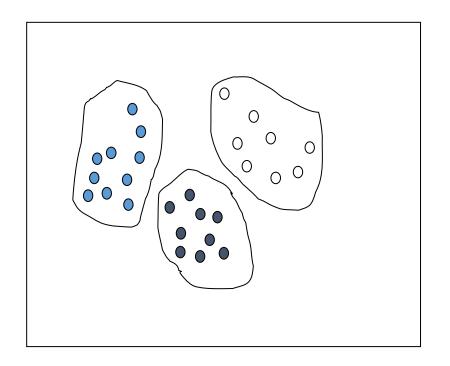
| Time Step 1487816 / ACTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.398991
| Time Step 1487816 / RESPECTIVE STORMS | ACTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.477999
| Time Step 1487816 / RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.477999
| Time Step 1487816 / RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.487999
| Time Step 1487818 / RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.487818
| ACTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.48188418
| ROLLEY ST 1487818 / RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.481895
| ROLLEY ST 1487818 / RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.441789
| Time Step 1487818 / RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.447729
| ROLLEY ST FORCEM
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.447729
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.447729
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.448179
| Time Step 1487816 / RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.448179
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.448179
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.448179
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.448179
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.448179
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.448179
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858889 / Q_MAX 1.448179
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858899 / Q_MAX 1.448179
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858899 / Q_MAX 1.448179
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858899 / Q_MAX 1.448179
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858899 / Q_MAX 1.448189
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.858899 / Q_MAX 1.448189
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2 / REWARD 8.8 / EPSILON 8.8588999 / Q_MAX 1.448189
| ROLLEY ST FORCEM | RCTION 2
```

Random Sampling

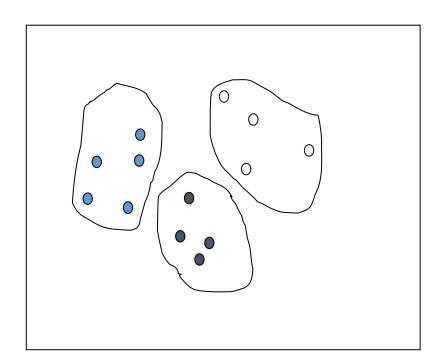
- Key principle: Choose a representative subset of the data
- Note: Sampling may not reduce database I/Os (page at a time)
- Simple random sampling
 - There is an equal probability of selecting any particular item
- Sampling without replacement
 - Once an object is selected, it is removed from the population
- Sampling with replacement
 - A selected object is not removed from the population
- Stratified sampling:
 - Partition the data set, and draw samples from each partition (proportionally, i.e., approximately the same percentage of the data)
 - Used in conjunction with skewed data
- Systematic sampling
 - 모집단에 있는 관찰값들에게 번호를 임의로 배정한 후 추출 간격을 두어 추출
- Cluster sampling
 - 전체 자료를 집락으로 나누어, 몇 개의 샘플 집단을 랜덤 추출해 추출된 집락 내의 데이터를 전수 조사 하는 샘플링



Raw Data

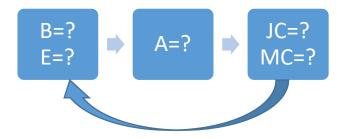


Cluster/Stratified Sample

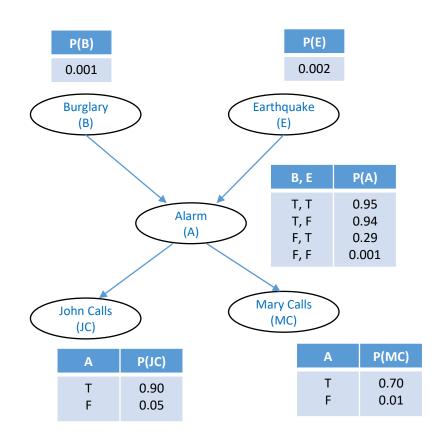


Forward sampling

- Generate samples based on the probability of the BN
 - Many samples

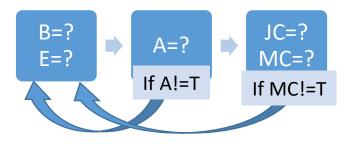


- Count the numbers
 - P(E=T|MC=T, A=T)?
 - 계속 해본 뒤, 위의 경우를 만족하는 경우를 카운트
- What are problems of FS?
 - Random case라 오차 발생 가능
 - 시행 횟수가 많을수록 시간이 많이 걸림



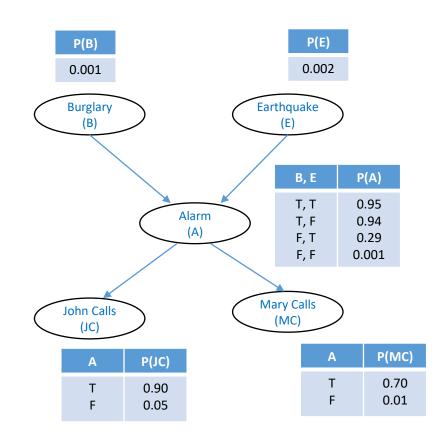
Rejection sampling

- If a sample doesn't satisfy the condition discard it.
 - If P(E|MC=T, A=T)
 - Count only the number of samples MC='T' and A='T'



• 카운트하는 중간에 해당 조건을 만족못하면 카운트 하지 않음

- P(E|MC, A) = P(E, MC, A)/P(MC, A)
 - P(E, MC, A)/(# of accepted samples)



Rejection sampling

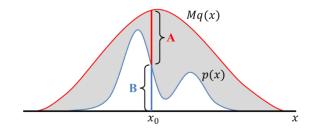
- In the continuous variable
 - Use a known distribution q(x) (ex. *Normal*)
 - $u \sim U(0,1)$

$$if \frac{p(x)}{Mq(x)} > u, reject x$$

• How to find M?

$$p(accept) = \int \left\{ \frac{p(x)}{Mq(x)} \right\} q(x) dx = \frac{1}{M} \int p(x) dx$$

- Acceptance rate is inversely proportional to M
- Find a smallest M which satisfy $p(x) \le Mq(x)$



```
def p(x):
    return st.norm.pdf(x, loc=30, scale=10) + st.norm.pdf(x, loc=80, scale=20)

def q(x):
    return st.norm.pdf(x, loc=50, scale=30)

[4] x = np.arange(-50, 151)
    k = max(p(x) / q(x))

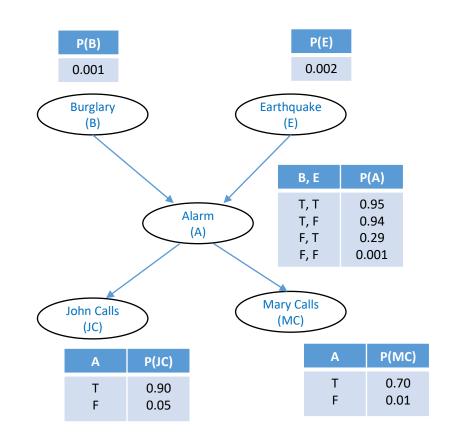
def rejection_sampling(iter=1000):
    samples = []

for i in range(iter):
    z = np.random.normal(50, 30)
    u=np.random.uniform(0,1)
    if u <= p(z)/(k+q(z)):
        samples.append(z)
    return np.array(samples)</pre>
```

³rof. Hyerım Bae (hrbae@pı

Importance sampling

- P(E = T | MC = T, A = F) = ?
 - SumSW = NormSW = 0
 - Loop
 - Sw(Sampling weight) = 1
 - ✓ Burglary=False
 - ✓ Earthquake=False
 - \checkmark Alarm=F|B=F,E=F
 - Sw=1*0.999
 - ✓ JC|A=T
 - \checkmark MC=T|A=F
 - Sw=sw*0.01
 - If E=T => SumSW=SumSW+sw
 - NormSW=NormSW+sw
 - SumSW/NormSW



Importance sampling

- The goal of sampling
 - Calculating the expectation of PDF
 - Calculating a certain probability

즉, 위 2가지만 잘 할 수 있으면 sampling을 여러 번 하지 않아도 됨(rejection sampling 보완)

→ Importance sampling 도입

$$E[f(z)] = \int_{z} f(z)p(z)dz = \int_{z} \frac{f(z)p(z)}{q(z)}q(z)dz \begin{cases} = \frac{1}{L}\sum_{l=1}^{L} \frac{p(z^{l})}{q(z^{l})}f(z^{l}) \\ E_{z \sim q}\left[\frac{p(z)}{q(z)}f(z)\right] \end{cases}$$

- z: 확률변수
- p: 확률변수 z의 확률분포 \rightarrow 정확히 알 수 없다.
- *f* : 임의의 함수
- q:p에서 샘플 생성 어려울 때 \rightarrow 비교적 샘플의 생성이 쉬운 q에서 샘플 생성 $\rightarrow f$ 기댓값 계산

Code

```
[42] value_list = []
    for i in range(n):
        # sample from different distribution
        x_i = np.random.normal(mu_appro, sigma_appro)
        value = f_x(x_i)*(p_x.pdf(x_i) / q_x.pdf(x_i))

        value_list.append(value)
```

Algorithm 1: Sampling-importance-resampling

```
Input : the number of samples N, nominal distribution p, proposal distribution q

Output: samples X = \{x_1, x_2, ..., x_N\}

1 X = \{\}

2 Z = \{\}

3 for n = 1 : N do

4 | Z \leftarrow Z \cup \{z_n\} | z_n \sim q

5 end

6 for n = 1 : N do

7 | w_n = \frac{p(z_n)/q(z_n)}{\sum_{i=1}^{N} p(z_i)/q(z_i)}

8 end

9 generate N samples using w.
```

MCMC = MC (Monte Carlo) + MC (Markov Chain)

- Monte Carlo
 - 통계적 수치를 얻기 위한 Simulation
 - 무한히 많은 시도가 불가능하기 때문에
 - 유한한 시도만으로 추정





Stanisław Marcin Ulam

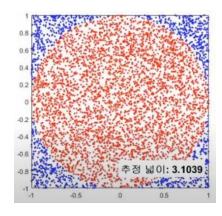
- Markov Chain
 - 시간에 따른 계의 상태 변화

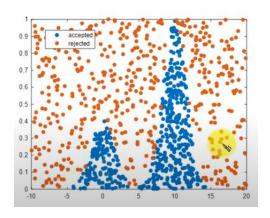
$$P(Z_i|Z_{i-1},\cdots,Z_1) = P(Z_i|Z_{i-1})$$



MCMC 원리

MC





- MC
 - 가장 마지막에 뽑힌 샘플이 다음 번 샘플을 추천

MCMC

Markov Chain

- 마코프 가정(Markov assumption)을 따르는 이산 시간 확률 과정
- 특정 시점의 상태 확률은 단지 그 이전 상태에만 의존한다 = $P(Z_i|Z_{i-1},\cdots,Z_1) = P(Z_i|Z_{i-1})$
- 특정 조건을 만족한 상태에서 Markov Chain을 반복하다 보면 현재 상태의 확률이 직전 상태의 확률과 같아지게(수렴)된다. 평형 상태에 도달한 확률 분포를 정적 분포(Stationary Distribution)
 - 특정조건 : 기약, 에르고딕(양의 재귀적&비주기적)

Monte Carlo

• 랜덤 표본을 뽑아 함수의 값을 확률적으로 계산하는 알고리즘

MCMC

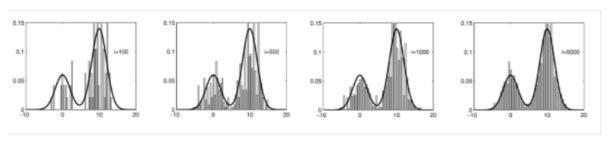
- 조건
 - $-P(Z_{n+1}|Z_n)$ 으로부터 표본을 생성하기 쉬워야 한다.
 - 관심 있는 목표분포가 마르코프 연쇄의 정상분포가 되어야 한다.
- Markov Chain에 기반한 확률 분포로 부터 표본을 추출하는 Monte Carlo방법
 - 초기값 Z_0 를 지정한다
 - 마르코프 연쇄가 정상분포에 도달할 때까지 N개의 관측값 $\{Z_n, n = 1, ..., N\}$ 을 생성한다
 - 수렴진단 방법을 이용하여 알고리즘의 수렴 여부를 확인한다. 만약 수렴하지 않으면, 더 많은 관측값을 생성
 - 초기 B개의 관측값을 제거한 후, $\{Z_{R+1}, ..., Z_N\}$ 을 분석을 위한 표본으로 간주한다.
 - 생성한 표본을 이용하여, 요약통계량(평균, 중앙값, 표준편차, 분위수, 상관계수 등) 및 표본을 추정한다
- Markov Chain Sample은 iid(Independent and Identically distributed)가 아님

Prof. Hyerim Bae (hrbae@pusan.ac

MCMC

- MCMC를 쓰는 이유

 - 1. 빠른 수렴 속도 2. 더 많은 확률분포 샘플링 가능
- 기존의 샘플링과 차이
 - 기존 샘플링의 문제점은 과거의 레코드는 사용하지 않음
 - Rejection sampling은 조건이 맞지 않으면 버림
 - Importance sampling은 개별 sample들이 다 독립이었음

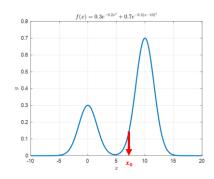


MCMC가 특정 확률 분포를 샘플링 하는 과정

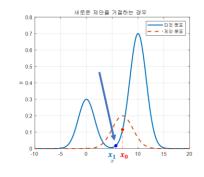
MCMC procedure

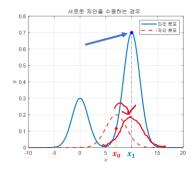
- Step1: 첫 샘플을 랜덤하게 선정
- Step2:해당 샘플에 의해서 다음번 샘플이 추천 (제안분포를 이용)
- Step3:특정 기준에 따라 추천된 샘플을 Accept or Reject
- Step4: repeat step 2 and 3

1. Random initialization



2. Next recommendation by proposed distribution





- 3. Accept or reject? $(r = \frac{p(x_1)}{p(x_0)} > 1?)$
- 4. In the case r < 1,
 - Give a chance to be sampled with the probability of r

$$\frac{p(x_1)}{p(x_0)} > \mathbf{u} ?$$

Exploration

- Accept 의 과정: Exploitation
 - 해당 봉우리만 계속 탐색
 - 제안 분포를 넓게 만들면?
- 패자부활전: Exploration
 - 다른 봉우리를 탐색할 수 있도록 유도
 - 제안 분포를 충분히 넓게 만들 수 없으므로

Proposal Distribution

- If proposal distribution is asymmetric?
 - M-H (Metropolis Hastings)

M-H algorithm (Metropolis-Hastings algorithm)

- MH(Metropolis-Hastings) is the basic algorithm of MCMC
- MH algorithm
 - MH란?
 - Target distribution인 P(Z)에 비례하는 임의의 함수 f(Z)를 계산할 수 있을 때 P(Z)를 MCMC샘플링 할 수 있는 알고리즘
 - 현재 z^t 라고 assignment 되어있는 것을 다음 transient를 통해 어떠한 assignment로 바뀔지 candidate하는 것. 기존의 정보를 활용(z^t)에서 제안하는 것이 MCMC의 근간에서 따온 것 \rightarrow 이 것을 **Proposal distribution**이라 함
 - f(z)만으로는 p(z) 샘플링 불가 $\rightarrow q(z^t|z)$ 라는 쉽게 샘플링이 가능한 조건부 확률 분포 proposal distribution이 필요 이전 상태 z로 부터 다음 상태 z^t 예측
 - α (acceptance probability)에 따라 coin toss를 해서 accept가 일어나면 z^* (candidate)를 받아들이고 reject되면 기존의 z^t 를 사용

Prof. Hyerim Bae (hrbae@pusan.

M-H algorithm (Metropolis-Hastings algorithm)

- step1
 - p(z): target density
 - q(z): proposal density $-z^* \sim q(z^*|z^t)$
- Step2
 - Calculate the ratio, $r(z^*|z^t) = \frac{q(z^t|z^*)p(z^*)}{q(z^*|z^t)p(z^t)}$
- step3
 - $u \sim U(0,1)$
 - $\alpha(z^*|z^t) = \min(1, r(z^*|z^t))$

$$\begin{cases} u < a(z^*|z^t) & z^{t+1} = z^* \text{ (Accpet)} \\ else & z^{t+1} = z^t \text{ (Reject)} \end{cases}$$

- M-H algorithm을 통해 Markov chain 생성
- Monte Carlo 방법 적용해서 샘플링

Gibbs Sampling

- $q(z^*|z^t) = P(Z_k^*, z_{-k}^*|z_{-k}^t) = P(Z_k^*|z_{-k}^t)$ 으로 놓으면
- $p(z^t)q(z^*|z^t) = q(z^t|z^*)p(z^*)$ 가 항상 성립
 - \rightarrow acceptance probability가 필요 없어짐 $(\alpha(z^*|z^t)=1)$
 - → 항상 reversible
 - → 항상 detailed balance equation이 자동으로 만족
- $p(z^t)q(z^*|z^t) = p(z_k^t, z_{-k}^t)p(z_k^*|z_{-k}^t)$ $= p(z_k^t, z_{-k}^t)p(z_{-k}^t)p(z_k^*|z_{-k}^t)$ $= p(z_k^t|z_{-k}^t)p(z_k^*, z_{-k}^t)$ $= q(z^t|z^*)p(z^*)$

Gibbs Sampling

- A special case of M-H algorithm
- 목표분포가 다변량분포일 때 주로 이용
- 모든 단변량 조건부 밀도함수가 완전히 알려진 형태
- q라는 것을 새롭게 만들지 말고 기존에 P를 이용하는 것
- Latent variable Z*에 대해서만 Update
- Example
 - $p(z_1, z_2, z_3)$
 - $z_1 \sim p(z_1|z_2^t, z_3^t) \to z_1^{t+1}$
 - $z_2 \sim p(z_2 | z_1^{t+1}, z_3^t) \rightarrow z_2^{t+1}$
 - $z_3 \sim p(z_3 | z_1^{t+1}, z_2^{t+1}) \rightarrow z_3^{t+1}$

$$\{z_1^{(t)}, z_2^{(t)}, z_3^{(t)}\} \qquad \{z_1^{(t+1)}, z_2^{(t+1)}, z_3^{(t)}\}$$

 $\{z_1^{(t+1)}, z_2^{(t)}, z_3^{(t)}\}\$ $\{z_1^{(t+1)}, z_2^{(t+1)}, z_3^{(t+1)}\}$

Conclusion

- EM의 경우 saddle point/local optimum point가 존재하기 때문에 더 좋은 assignment 가 있어도 stop될 수 있음
- But, Sampling Based Inference의 경우 local에서 탈출할 수 있어 시간이 많으면 MCMC 가 더 좋은 성능을 보임
- 짧은 시간 안에 해야 한다면 MCMC...or VI(variational inference)사용