EM알고리듬에 의한 혼합뽜쏭분포모형의 파라메터에 대한 점추정과 믿을구간추정

리광선, 리창현

론문에서는 혼합뽜쏭분포모형파라메터의 한가지 점추정문제와 구간추정문제를 연구 하였다.

선행연구[1, 3, 4]에서는 혼합정규분포와 혼합지수분포의 파라메터추정문제에 대한 연구를 주로 모멘트법, 최대우도법 등으로 고찰하였다.

기타 분포의 경우에는 1개의 분포모형(혼합되지 않은)을 설정하고 추론문제를 연구 [2]하였다.

론문에서는 혼합뽜송분포모형에 들어있는 2개의 파라메터의 EM알고리듬에 의한 점 추정문제와 구간추정문제를 연구하였다.

이제 T는 다음과 같은 혼합뽜쏭분포모형에 따르는 우연량이라고 하자.

즉 T의 확률함수는

$$f(x = k \mid \lambda_1, \ \lambda_2, \ \cdots, \ \lambda_M) = \frac{\alpha_1 \lambda_1^k}{k!} e^{-\lambda_1} + \frac{\alpha_2 \lambda_2^k}{k!} e^{-\lambda_2} + \cdots + \frac{\alpha_M \lambda_M^k}{k!} e^{-\lambda_M}$$
(1)

이고 여기서 λ_1 , λ_2 , …, $\lambda_M > 0$, α_1 , α_2 , …, $\alpha_M > 0$, $\alpha_1 + \alpha_2 + \dots + \alpha_M = 1$ 이다. 이 혼합분포 모형의 미지파라메터들로서는 λ_1 , λ_2 , …, λ_M 과 α_1 , α_2 , …, α_M 이다.

이제 x_1, x_2, \cdots, x_n 은 혼합분포모형 (1)에 따르는 크기가 n인 표본이라고 하고 미지 파라메터 $\lambda=(\lambda_1, \lambda_2, \cdots, \lambda_M)$ 과 $\alpha=(\alpha_1, \alpha_2, \cdots, \alpha_M)$ 의 추정량과 그 믿을구간을 구하는 문제를 고찰하기로 하자.

1. EM알고리듬에 의한 파라메러들의 점추정

정리 1 EM알고리듬에 의한 혼합분포모형 (1)의 미지파라메터 $\lambda_1, \lambda_2, \cdots, \lambda_M$ 과 $\alpha_1,$ $\alpha_2, \cdots, \alpha_M$ 의 추정량은 다음과 같다.

$$\lambda_{l}^{(k+1)} = \frac{\sum_{j=1}^{n} x_{j} \frac{\alpha_{l}^{(k)} \frac{\lambda_{l}^{(k)} x_{j}}{x_{j}!} e^{-\lambda_{l}^{(k)}}}{\sum_{i=1}^{M} \alpha_{i}^{(k)} \frac{\lambda_{l}^{(k)} x_{j}}{x_{j}!} e^{-\lambda_{l}^{(k)}}}}{\sum_{j=1}^{n} \frac{\alpha_{l}^{(k)} \frac{\lambda_{l}^{(k)} x_{j}}{x_{j}!} e^{-\lambda_{l}^{(k)}}}{\sum_{i=1}^{M} \alpha_{i}^{(k)} \frac{\lambda_{l}^{(k)} x_{j}}{x_{j}!} e^{-\lambda_{i}^{(k)}}}} \tag{2}$$

$$\alpha_l^{(k+1)} = \frac{1}{n} \sum_{j=1}^n \frac{\alpha_l^{(k)} \frac{\lambda_l^{(k)^{x_j}}}{x_j!} e^{-\lambda_l^{(k)}}}{\sum_{i=1}^M \alpha_i^{(k)} \frac{\lambda_i^{(k)^{x_j}}}{x_j!} e^{-\lambda_i^{(k)}}}$$
(3)

여기서 $l=1, 2, \dots, M$ 이다.

정리 2 식 (2), (3)으로 주어진 EM알고리듬추정량은 수렴한다.

2. 파라메러들의 믿을구간추정

이제 간단히 하기 위하여 T는 다음과 같은 혼합뽜쏭분포모형에 따르는 우연량이라고 하자.

$$f(x = k \mid \lambda_1, \ \lambda_2) = \frac{\alpha \lambda_1^k}{k!} e^{-\lambda_1} + \frac{(1 - \alpha) \lambda_2^k}{k!} e^{-\lambda_2}$$
 (4)

여기서 λ_1 , $\lambda_2 > 0$, $\alpha > 0$ 이다.

이제 혼합분포모형의 미지파라메터를 $\theta=(\alpha,\ \lambda_1,\ \lambda_2)$ 로 표시하고 미지파라메터 $\theta=(\alpha,\ \lambda_1,\ \lambda_2)$ 의 믿을구간을 구하기로 한다.

다음과 같은 새로운 변량 Z_{ik} 를 도입하자.

$$Z_{ji} = \begin{cases} 1, & t_j$$
가 i 번째 분포에 속할 때 $0,$ 기타

그러면 $Z_j = (Z_{j1}, Z_{j2}, Z_{jM})$ 은 다만 1개 원소만이 1을 취하고 나머지원소들은 모두 0이 된다. 이때

$$P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} | X, Z) = \sum_{j=1}^{n} \left\{ Z_{j1} \ln \left[\frac{\alpha \lambda_{1}^{x_{j}}}{x_{j}!} e^{-\lambda_{1}} \right] + Z_{j2} \ln \left[\frac{(1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}}}{x_{j}!} e^{-\lambda_{2}} \right] \right\}$$

$$P(Z_{i1} = 1, Z_{i2} = 0 \mid \alpha, \lambda_1, \lambda_2, X) =$$

$$=\frac{\frac{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}}{x_{j}!}e^{-\lambda_{1}}}{\frac{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}}{x_{j}!}e^{-\lambda_{1}}+\frac{(1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}}}{x_{j}!}e^{-\lambda_{2}}}=\frac{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}}+(1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}}}$$

$$P(Z_{j1} = 0, \ Z_{j2} = 1 \mid \alpha, \ \lambda_1, \ \lambda_2, \ X) = \frac{(1 - \alpha)\lambda_2^{x_j} e^{-\lambda_2}}{\alpha \lambda_1^{x_j} e^{-\lambda_1} + (1 - \alpha)\lambda_2^{x_j} e^{-\lambda_2}}$$

이며 다음의 보조정리들이 성립하게 된다.

보조정리 1

$$E\frac{\partial^2}{\partial \theta^2}(P(\alpha, \lambda_1, \lambda_2 \mid X, Z)) =$$

$$= \begin{bmatrix} E\left(\frac{\partial^{2}}{\partial \alpha^{2}}P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)\right) & 0 & 0 \\ 0 & E\left(\frac{\partial^{2}}{\partial \lambda_{1}^{2}}P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)\right) & 0 \\ 0 & 0 & E\left(\frac{\partial^{2}}{\partial \lambda_{2}^{2}}P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)\right) \end{bmatrix}$$

여기서

$$\begin{split} E\!\left(\frac{\partial^2}{\partial \alpha^2}\right) &= \sum_{j=1}^n \frac{-(1-\alpha)\lambda_1^{x_j} e^{-\lambda_1} - \alpha \lambda_2^{x_j} e^{-\lambda_2}}{\alpha (1-\alpha)(\alpha \lambda_1^{x_j} e^{-\lambda_1} + (1-\alpha)\lambda_2^{x_j} e^{-\lambda_2})} \\ E\!\left(\frac{\partial^2}{\partial \lambda_1^2}\right) &= \sum_{j=1}^n \frac{\alpha \lambda_1^{x_j} e^{-\lambda_1}}{\alpha \lambda_1^{x_j} e^{-\lambda_1} + (1-\alpha)\lambda_2^{x_j} e^{-\lambda_2}} \cdot \frac{-x_j}{\lambda_1^2} \\ E\!\left(\frac{\partial^2}{\partial \lambda_2^2}\right) &= \sum_{j=1}^n \frac{(1-\alpha)\lambda_1^{x_j} e^{-\lambda_1}}{\alpha \lambda_1^{x_j} e^{-\lambda_1} + (1-\alpha)\lambda_2^{x_j} e^{-\lambda_2}} \cdot \frac{-x_j}{\lambda_2^2} \end{split}$$

이다. 다음으로

$$\operatorname{Var}\left(\frac{\partial}{\partial \theta}P(\alpha, \lambda_1, \lambda_2 \mid X, Z)\right) = \operatorname{Var}\left(\frac{\partial}{\partial \theta}\right)$$

를 계산하자.

보조정리 2

$$\operatorname{Var}\left(\frac{\partial}{\partial \theta}\right) = \begin{pmatrix} \operatorname{Var}\left(\frac{\partial}{\partial \alpha}\right) & \operatorname{Cov}\left(\frac{\partial}{\partial \alpha}, \frac{\partial}{\partial \lambda_{1}}\right) & \operatorname{Cov}\left(\frac{\partial}{\partial \alpha}, \frac{\partial}{\partial \lambda_{2}}\right) \\ \operatorname{Cov}\left(\frac{\partial}{\partial \lambda_{1}}, \frac{\partial}{\partial \alpha}\right) & \operatorname{Var}\left(\frac{\partial}{\partial \lambda_{1}}\right) & \operatorname{Cov}\left(\frac{\partial}{\partial \lambda_{1}}, \frac{\partial}{\partial \lambda_{2}}\right) \\ \operatorname{Cov}\left(\frac{\partial}{\partial \lambda_{2}}, \frac{\partial}{\partial \alpha}\right) & \operatorname{Cov}\left(\frac{\partial}{\partial \lambda_{2}}, \frac{\partial}{\partial \lambda_{1}}\right) & \operatorname{Var}\left(\frac{\partial}{\partial \lambda_{2}}\right) \end{pmatrix}$$

라고 하면 이 행렬의 원소들은 각각 다음과 같다.

$$\operatorname{Var}\left(\frac{\partial}{\partial \alpha}P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)\right) = \sum_{j=1}^{n} \frac{(\lambda_{1}\lambda_{2})^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}-\lambda_{2}}}{(\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{2}})^{2}}$$

$$\operatorname{Var}\left(\frac{\partial}{\partial \lambda_{1}}P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)\right) = \sum_{j=1}^{n} \left(\frac{x_{j}}{\lambda_{1}} - 1\right)^{2} \frac{\alpha(1-\alpha)(\lambda_{1}\lambda_{2})^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}-\lambda_{2}}}{(\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{2}})^{2}}$$

$$\operatorname{Var}\left(\frac{\partial}{\partial \lambda_{2}}P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)\right) = \sum_{j=1}^{n} \left(\frac{x_{j}}{\lambda_{2}} - 1\right)^{2} \frac{\alpha(1-\alpha)(\lambda_{1}\lambda_{2})^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}-\lambda_{2}}}{(\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{2}})^{2}}$$

$$\operatorname{Cov}\left(\frac{\partial P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)}{\partial \alpha}, \frac{\partial P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)}{\partial \lambda_{1}}\right) = \sum_{j=1}^{n} \left\{\left(\frac{x_{j}}{\lambda_{1}} - 1\right) \frac{\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{2}}} - \frac{\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}} - \frac{\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{2}}} - \frac{\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}} - \frac{\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{2}}} - \frac{\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}} - \frac{\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}} - \frac{\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}} - \frac{\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}} - \frac{\lambda_{1}^{x_{j}} e^{-\lambda_{1}}}{\alpha\lambda_{1}^{x$$

$$-\frac{(\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}} - \lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}})\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}}}{(\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}})^{2}} \right\} = \sum_{j=1}^{n} \left(\frac{x_{j}}{\lambda_{1}} - 1\right) \frac{(\lambda_{1}\lambda_{2})^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}-\lambda_{2}}}{(\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}})^{2}}$$

$$\operatorname{Cov}\left(\frac{\partial P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)}{\partial \alpha}, \frac{\partial P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)}{\partial \lambda_{2}}\right) = \sum_{j=1}^{n} \left\{\left(\frac{x_{j}}{\lambda_{2}} - 1\right) \frac{\lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}}}{\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}}} - \frac{(\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}} - \lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}})(1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}}}{(\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}})^{2}} \right\} = \sum_{j=1}^{n} \left(\frac{x_{j}}{\lambda_{2}} - 1\right) \frac{-(\lambda_{1}\lambda_{2})^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}-\lambda_{2}}}{(\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}})^{2}}$$

$$\operatorname{Cov}\left(\frac{\partial P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)}{\partial \lambda_{1}}, \frac{\partial P(\alpha, \lambda_{1}, \lambda_{2} \mid X, Z)}{\partial \lambda_{2}}\right) = -\sum_{j=1}^{n} \left(\frac{x_{j}}{\lambda_{1}} - 1\right) \left(\frac{x_{j}}{\lambda_{2}} - 1\right) \frac{\alpha(1-\alpha)(\lambda_{1}\lambda_{2})^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}-\lambda_{2}}}{(\alpha\lambda_{1}^{x_{j}}e^{-\lambda_{1}} + (1-\alpha)\lambda_{2}^{x_{j}}e^{-\lambda_{2}})^{2}}$$

정리 3 α 의 $1-\alpha^*$ 믿을구간과 λ_1 의 $1-\alpha^*$ 믿을구간 그리고 λ_2 의 $1-\alpha^*$ 믿을구간은 각각 다음과 같다.

$$\left(\hat{\alpha} - Z_{1 - \frac{\alpha^*}{2}} \frac{\sqrt{l_{11}}}{\sqrt{n}}, \ \hat{\alpha} + Z_{1 - \frac{\alpha^*}{2}} \frac{\sqrt{l_{11}}}{\sqrt{n}} \right), \ \left(\hat{\lambda}_1 - Z_{1 - \frac{\alpha^*}{2}} \frac{\sqrt{l_{22}}}{\sqrt{n}}, \ \hat{\lambda}_1 + Z_{1 - \frac{\alpha^*}{2}} \frac{\sqrt{l_{22}}}{\sqrt{n}} \right)$$

$$\left(\hat{\lambda}_2 - Z_{1 - \frac{\alpha^*}{2}} \frac{\sqrt{l_{33}}}{\sqrt{n}}, \ \hat{\lambda}_2 + Z_{1 - \frac{\alpha^*}{2}} \frac{\sqrt{l_{33}}}{\sqrt{n}} \right)$$

참 고 문 헌

- [1] A. Mustafa; International Journal of Reliability and Applications, 9, 1, 79, 2008.
- [2] N. S. Samindra et al.; Statistics and Probability Letters, 79, 899, 2009.
- [3] G. Rajkumar et al.; International Journal of Computer Science Issues, 8, 2, 1694, 2011.
- [4] Kiyoshi Tsukakoshi; Procedia Computer Science, 62, 370, 2015.

주체108(2019)년 3월 15일 원고접수

Point and Confidence Interval Estimation for the Parameters of a Mixture Poission Distribution using EM Algorithm

Ri Kwang Son, Ri Chang Hyon

In this paper, we study the point and confidence interval estimations for the parameters of a mixture Poission distribution, using EM algorithm.

Key words: mixture Poission distribution, interval estimation