Facilitando la interpretación de la inferencia en redes Bayesianas

Trabajo Fin de Máster presentado por

Marta Alonso Tubía

Universidad Politécnica de Madrid. Máster en Ciencia de Datos

20 Julio 2023



Tutores: Concha Bielza & Pedro Larrañaga

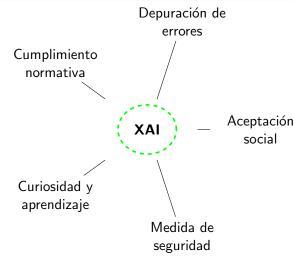
- 1 Explicaciones en redes Bayesianas
 - Motivación
 - Tipos de inferencia
- Probabilidad marginal/condicionada
- Inferencia abductiva
- Explicación más relevante
- Conclusiones



- Explicaciones en redes Bayesianas
 - Motivación
 - Tipos de inferencia
- Probabilidad marginal/condicionada
- Inferencia abductiva
- 4 Explicación más relevante
- Conclusiones



Motivación





Definición

Una red Bayesiana (RB), es una tupla $\mathcal{B}=(\mathcal{G},\theta)$, donde $\mathcal{G}=(V,A)$ es un grafo dirigido y acíclico con un conjunto de nodos $V=\{X_1,\ldots,X_n\}$ y un conjunto de arcos $A\subseteq V\times V$. El conjunto $\theta=\{P(x_i|\mathbf{X}_{Pa_{X_i}})\}$ define una CPD para cada nodo del grafo. Una RB representa una distribución conjunta de probabilidad $P(\mathbf{x})$ del vector aleatorio $\mathbf{X}=(X_1,\ldots,X_n)$

$$P(\mathbf{x}) = \prod_{i=1}^{n} P(x_i | \mathbf{X}_{Pa_{X_i}}).$$

Adecuadas para interpretabilidad:

- Representa visualmente las dependencias entre variables.
- Modela la incertidumbre usando probabilidades.
- Permite aprendizaje incremental.
- Permite incorporar conocimientos previos.



Aplicación

Inferencia $\begin{cases} \text{Probabilidad marginal: } P(\mathbf{Y}) \\ \text{Probabilidad condicionada: } P(\mathbf{Y}|\mathbf{e}) \\ \text{Inferencia abductiva: } \mathbf{y} = \underset{\mathbf{X}}{\operatorname{argmax}} P(\mathbf{Y}|\mathbf{e}), \quad \mathbf{Y} \subseteq \mathbf{X} \\ \text{Explicación más relevante (MRE)} \end{cases}$



- Explicaciones en redes Bayesianas
 - Motivación
 - Tipos de inferencia
- Probabilidad marginal/condicionada
- Inferencia abductiva
- 4 Explicación más relevante
- Conclusiones



Algoritmos exactos

• Eliminación de variables y Árbol de cliqués.

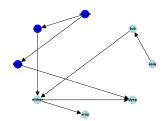
 Objetivo: generar visualizaciones que ilustren pasos intermedios y justifiquen decisiones del razonamiento.

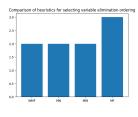
Librerías: networkX y matplotlib.



Eliminación de variables

- Eliminación sistemática y ordenada de variables en una lista de factores.
- Es posible una optimización inicial: *pruning*.
- Ordenación clave en la eficiencia del procedimiento.
 - → Comparación (heurísticas) usando *induced-width*.







Explicaciones en redes Bayesianas Probabilidad marginal/condicionada Inferencia abductiva Explicación más relevante Conclusiones

Variable a eliminar Earthquake Factores que participan

| + | | |
|------------------------|---------------|----------------------------------|
| Alarm Burglary | Earthquake | phi(Alarm, Burglary, Earthquake) |
| Alarm(0) Burglary(0) | Earthquake(0) | 0.9990 |
| Alarm(0) Burglary(0) | | 0.7100 |
| Alarm(0) Burglary(1) | | |
| Alarm(0) Burglary(1) | Earthquake(1) | 0.0500 |
| Alarm(1) Burglary(0) | Earthquake(0) | 0.0010 |
| Alarm(1) Burglary(0) | Earthquake(1) | 0.2900 |
| Alarm(1) Burglary(1) | Earthquake(0) | 0.9400 |
| Alarm(1) Burglary(1) | Earthquake(1) | 0.9500 |
| + | + | |

| + | + | |
|------------|-----|-----------------|
| Earthquake | | phi(Earthquake) |
| + | + | |
| Earthquake | (0) | 0.9980 |
| + | + | |
| Earthquake | (1) | 0.0020 |



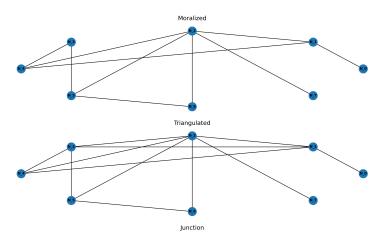
Phi

| Burglary | ı | Alarm | phi(Burglary, | Alarm) |
|-------------|----|----------|---------------|--------|
| + | ++ | | | |
| Burglary(0) | ı | Alarm(0) | | 0.9984 |
| + | +- | | | |
| Burglary(0) | ı | Alarm(1) | | 0.0016 |
| + | +- | | | |
| Burglary(1) | ı | Alarm(0) | | 0.0600 |
| + | +- | | | |
| Burglary(1) | П | Alarm(1) | l | 0.9400 |
| + | +- | | | |
| | | | | |



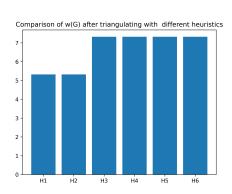
Árbol de cliqués

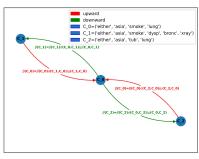
Construcción del árbol de cliqués





Coste de triangulación y message passing





$$w(\mathcal{G}) = log_2 \sum_{C} \prod_{v_i \in C} n_i$$

Algoritmos aproximados: Muestreo de Gibbs

Repetir muestreo hasta que la distribución conjunta esté más cerca de la distribución posterior $P(\mathbf{X}|\mathbf{e})$.

¿CONVERGENCIA?

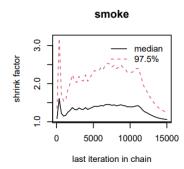
- Opciones para la convergencia del muestreo de Gibbs → métodos estadísticos de diagnóstico de convergencia.
- 2 Limitaciones de librerías que hacen inferencia aproximada (bnlearn, pgmpy, pomegranate...).
 - \rightarrow extender *pgmpy* con otra librería especializada en test de diagnóstico de convergencia de cadenas de Markov (*coda*(R)).
- Somunicar python-R y transformar los objetos de una a otra librería. → rpy2. Implementar.



Gelman-Rubin

| | Point est | | | |
|--------|-----------|--|--|--|
| asia | 1.00 | | | |
| tub | 1.32 | | | |
| either | 1.85 | | | |
| dysp | 1.04 | | | |
| smoke | 1.03 | | | |
| bronc | 1.00 | | | |
| lung | 1.73 | | | |
| xray | 1.55 | | | |

Multivariate psrf: 1.44





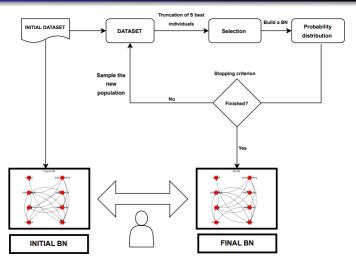
- 1 Explicaciones en redes Bayesianas
 - Motivación
 - Tipos de inferencia
- Probabilidad marginal/condicionada
- 3 Inferencia abductiva
- 4 Explicación más relevante
- 5 Conclusiones



Propuesta

- Identificar propuestas existentes.
- Identificar preguntas interesantes que quedan aún por responder y pueden añadir valor al conocimiento del usuario.
- Objetivo: Encontrar una realidad hipotética modelada por una RB en la que la situación más probable tenga una probabilidad mayor que un umbral inferior fijado por el usuario. Scope: dataset Gaussiano multivariante.
- Oefinir una metodología basada en el uso de EDAs y el análisis de las diferencias (cualitativas y cuantitativas) entre la RB original y la RB obtenida tras ejecutar el EDA. Librería: EDAspy. Implementación: extensión de EGNA.

Metodología





Implementación

• **Procedimiento**: minimizar la función de coste C_I , $I = 1, 2, 3 \dots$

$$C_l(\mathbf{x}) = \left\{ egin{array}{ll} log(f_l(\mathbf{\mu}_l)) - log(f_l(\mathbf{x})) & \|\mathbf{\tilde{e}} - \mathbf{e}\|_{\infty} \leq \epsilon \\ \\ 99999 & ext{otro caso} \end{array}
ight.$$

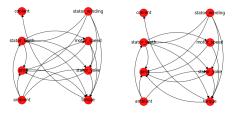
donde $\mathbf{x} = (\mathbf{y}, \tilde{\mathbf{e}})$, con criterio de parada:

death iter
$$\geq extit{N}_{iter}$$
 or $rac{f_l(oldsymbol{\mu}_l)}{f_0(oldsymbol{\mu}_0)} \geq lpha > 1$



Resultados (dataset motor eléctrico)

Objetivo: mantenimiento del motor más eficiente.



- Incremento en la función de densidad 1.638
- Las dependencias directas velocidad motor temperatura estator y velocidad motor - temperatura ambiente, desaparecen.
- La temperatura del motor decrece su correlación notablement con la temperatura de diferentes partes del estator.

- Explicaciones en redes Bayesianas
 - Motivación
 - Tipos de inferencia
- Probabilidad marginal/condicionada
- Inferencia abductiva
- 4 Explicación más relevante
- Conclusiones



Explicación más relevante (MRE)

ullet Una buena explicación es **concisa** y **precisa** o necesitamos una métrica.

$$GBF(\mathbf{x}; \mathbf{e}) \equiv \frac{P(\mathbf{e}|\mathbf{x})}{P(\mathbf{e}|\bar{\mathbf{x}})}$$

El GBF presenta características teóricas que permiten identificar automáticamente la explicación más relevante.

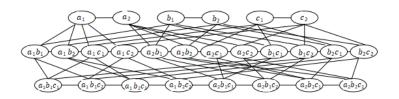
Definición

Sea M un conjunto de variables target, y e la evidencia parcial en el resto de variables en una RB. La explicación más relevante es el problema de encontrar una explicación x para e de forma que tenga el máximo factor generalizado de Bayes GBF (x; e), i.e.,

$$MRE(\mathbf{M}; \mathbf{e}) \equiv argmax_{\mathbf{x},\emptyset \subset \mathbf{X} \subset \mathbf{M}} \quad GBF(\mathbf{x}; \mathbf{e}).$$

Implementación y k-MRE

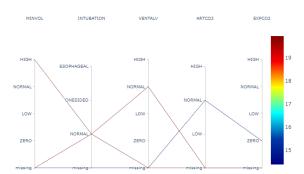
• Implementación: Forward search



 \bullet k-MRE: poder escoger entre posibles explicaciones y comparar la calidad de las mismas. \to Diversidad y GBF

Resultados (dataset ALARM)

Evidencia: baja ventilación pulmonar.



| MINVOL | INTUBATION | VENTALV | ARTCO2 | EXPC02 | GBF | Hamming distance |
|---------|------------|---------|---------|---------|-------|------------------------------|
| HIGH | NORMAL | missing | missing | missing | 19.93 | 0 (MRE) |
| missing | NORMAL | NORMAL | missing | missing | 19.79 | 2 |
| missing | missing | missing | NORMAL | ZERO | 14.39 | □ > ∢ ≥ 4 → ≥ > |



- 1 Explicaciones en redes Bayesianas
 - Motivación
 - Tipos de inferencia
- Probabilidad marginal/condicionada
- Inferencia abductiva
- 4 Explicación más relevante
- Conclusiones



Conclusiones

- Visualizaciones de los diferentes pasos de los algoritmos de inferencia exacta pueden ayudar en la toma de decisiones:
 - Arrojando luz sobre cómo se hacen los cálculos en cada etapa.
 - ② Detectando resultados inesperados que pueden indicar problemas en el proceso de inferencia → Validación de resultados.



- Inferencia aproximada: herramientas de diagnóstico de convergencia para el algoritmo de sampleo de Gibbs:
 - Si el algoritmo no ha convergido, los resultados pueden no reflejar la verdadera distribución posterior, disminuyendo la precisión de los resultados.
 - Visualizar la evolución del factor de convergencia puede ayudar a mejorar la eficiencia: aproximar el número de muestras necesarias para converger.
- Inferencia abductiva \rightarrow ¿cómo sería la red bayesiana de una realidad hipotética en la que tenemos una mayor confianza sobre la situación más probable?
- ullet MRE \to Algoritmo aproximado de búsqueda local + comparación de explicaciones con representación de coordenadas paralelas y distancia de hamming.

Líneas futuras

- Aumentar el scope de aplicación de nuestra metodología de inferencia abductiva a dataset híbridos o dataset categóricos sin ninguna restricción.
- Generalización de GBF, definida para variables discretas No se conocen librerías de diseño extensible que soporten dataset continuos.
- Poder comparar consultas de probabilidad de varias evidencias.



