

# Posterior Summarization for the Causal Linear Model

Spencer Woody<sup>1\*</sup>, Carlos Carvalho<sup>2</sup>, & Jared Murray<sup>2</sup>

The University of Texas at Austin

[1] Department of Statistics and Data Sciences

[2] Department of Information, Risk, and Operations

spencer.woody@utexas.edu — spencerwoody.github.io

## Abstract

Sed fringilla tempus hendrerit. Vestibulum ante ipsum primis in faucibus orci luctus et ultrices posuere cubilia Curae; Etiam ut elit sit amet metus lobortis consequat sit amet in libero. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Phasellus vel sem magna. Nunc at convallis urna. isus ante. Pellentesque condimentum dui. Etiam sagittis purus non tellus tempor volutpat. Donec et dui non massa tristique adipiscing. Quisque vestibulum eros eu. Phasellus imperdiet, tortor vitae congue bibendum, felis enim sagittis lorem, et volutpat ante orci sagittis mi. Morbi rutrum laoreet semper. Morbi accumsan enim nec tortor consectetur non commodo nisi sollicitudin. Proin sollicitudin. Pellentesque eget orci eros. Fusce ultricies, tellus et pellentesque fringilla, ante massa luctus libero, quis tristique purus urna nec nibh.

## Introduction

Aliquam non lacus dolor, *a aliquam quam* [2]. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Nulla in nibh mauris. Donec vel ligula nisi, a lacinia arcu. Sed mi dui, malesuada vel consectetur et, egestas porta nisi. Sed eleifend pharetra dolor, et dapibus est vulputate eu. **Integer faucibus elementum felis vitae fringilla.** In hac habitasse platea dictumst. Duis tristique rutrum nisl, nec vulputate elit porta ut. Donec sodales sollicitudin turpis sed convallis. Etiam mauris ligula, blandit adipiscing condimentum eu, dapibus pellentesque risus.

*Aliquam auctor*, metus id ultrices porta, risus enim cursus sapien, quis iaculis sapien tortor sed odio. Mauris ante orci, euismod vitae tincidunt eu, porta ut neque. Aenean sapien est, viverra vel lacinia nec, venenatis eu nulla. Maecenas ut nunc nibh, et tempus libero. Aenean vitae risus ante. Pellentesque condimentum dui. Etiam sagittis purus non tellus tempor volutpat. Donec et dui non massa tristique adipiscing.

## Main Objectives

- Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur.
- Nullam at mi nisl. Vestibulum est purus, ultricies cursus volutpat sit amet, vestibulum eu.
- Praesent tortor libero, vulputate quis elementum a, iaculis.
- Phasellus a quam mauris, non varius mauris. Fusce tristique, enim tempor varius porta, elit purus commodo velit, pretium mattis ligula nisl nec ante.
- Ut adipiscing accumsan sapien, sit amet pretium.
- Estibulum est purus, ultricies cursus volutpat
- Nullam at mi nisl. Vestibulum est purus, ultricies cursus volutpat sit amet, vestibulum eu.
- Praesent tortor libero, vulputate quis elementum a, iaculis.

## Materials and Methods

Fusce magna risus, molestie ut porttitor in, consectetur sed mi. Vestibulum ante ipsum primis in faucibus orci luctus et ultrices posuere cubilia Curae; Pellentesque consectetur blandit pellentesque. Sed odio justo, viverra nec porttitor vel, lacinia a nunc. Suspendisse pulvinar euismod arcu, sit amet accumsan enim fermentum quis. In id mauris ut dui feugiat egestas. Vestibulum ac turpis lacinia nisl commodo sagittis eget sit amet sapien.

## Mathematical Section

Nulla vel nisl sed mauris auctor mollis non sed.

$$E = mc^2 \tag{1}$$

Curabitur mi sem, pulvinar quis aliquam rutrum. (1) edf (2) ,  $\Omega = [-1,1]^3$ , maecenas leo est, ornare at.  $z = -1$  edf  $z = 1$  sed interdum felis dapibus sem.  $x$  set  $y$  ytruem. Turpis  $j$  amet accumsan enim  $y$ -lacina; ref  $k$ -viverra nec porttitor  $x$ -lacina.

Vestibulum ac diam a odio tempus congue. Vivamus id enim nisi:

$$\begin{aligned} \cos \bar{\phi}_k Q_{j,k+1,t} + Q_{j,k+1,x} + \frac{\sin^2 \bar{\phi}_k}{T \cos \bar{\phi}_k} Q_{j,k+1} = \\ - \cos \phi_k Q_{j,k,t} + Q_{j,k,x} - \frac{\sin^2 \phi_k}{T \cos \phi_k} Q_{j,k} \end{aligned} \tag{2}$$

and

$$\begin{aligned} \cos \bar{\phi}_j Q_{j+1,k,t} + Q_{j+1,k,y} + \frac{\sin^2 \bar{\phi}_j}{T \cos \bar{\phi}_j} Q_{j+1,k} = \\ - \cos \phi_j Q_{j,k,t} + Q_{j,k,y} - \frac{\sin^2 \phi_j}{T \cos \phi_j} Q_{j,k}. \end{aligned} \tag{3}$$

Nulla sed arcu arcu. Duis et ante gravida orci venenatis tincidunt. Fusce vitae lacinia metus. Pellentesque habitant morbi.  $\mathbf{A} \underline{\xi} = \underline{\beta}$  Vim  $\underline{\xi}$  enum nidi  $3(P+2)^2$  lacina. Id feugain  $\mathbf{A}$  nun quis; magno.

## Results

Donec faucibus purus at tortor egestas eu fermentum dolor facilisis. Maecenas tempor dui eu neque fringilla rutrum. Mauris *lobortis* nisl accumsan. Aenean vitae risus ante.

Treatments	Response 1	Response 2	Phasellus imperdiet, tortor vitae congue bibendum, felis enim sagittis lorem, et volutpat ante orci sagittis mi. Morbi rutrum laoreet semper. Morbi accumsan enim nec tortor consectetur non commodo nisi
Treatment 1	0.0003262	0.562	
Treatment 2	0.0015681	0.910	
Treatment 3	0.0009271	0.296	

Table 1: Table caption

img/ut-logo-cropped.pdf

sollicitudin. Proin sollicitudin. Pellentesque eget orci eros. Fusce ultricies, tellus et pellentesque fringilla, ante massa luctus libero, quis tristique purus urna

nec nibh.

Nulla ut porttitor enim. Suspendisse venenatis dui eget eros gravida tempor. Mauris feugiat elit et augue placerat ultrices. Morbi accumsan enim nec tortor consectetur non commodo. Pellentesque condimentum dui. Etiam sagittis purus non tellus tempor volutpat. Donec et dui non massa tristique adipiscing. Quisque vestibulum eros eu. Phasellus imperdiet, tortor vitae congue bibendum, felis enim sagittis lorem, et volutpat ante orci sagittis mi. Morbi rutrum laoreet semper. Morbi accumsan enim nec tortor consectetur non commodo nisi sollicitudin.

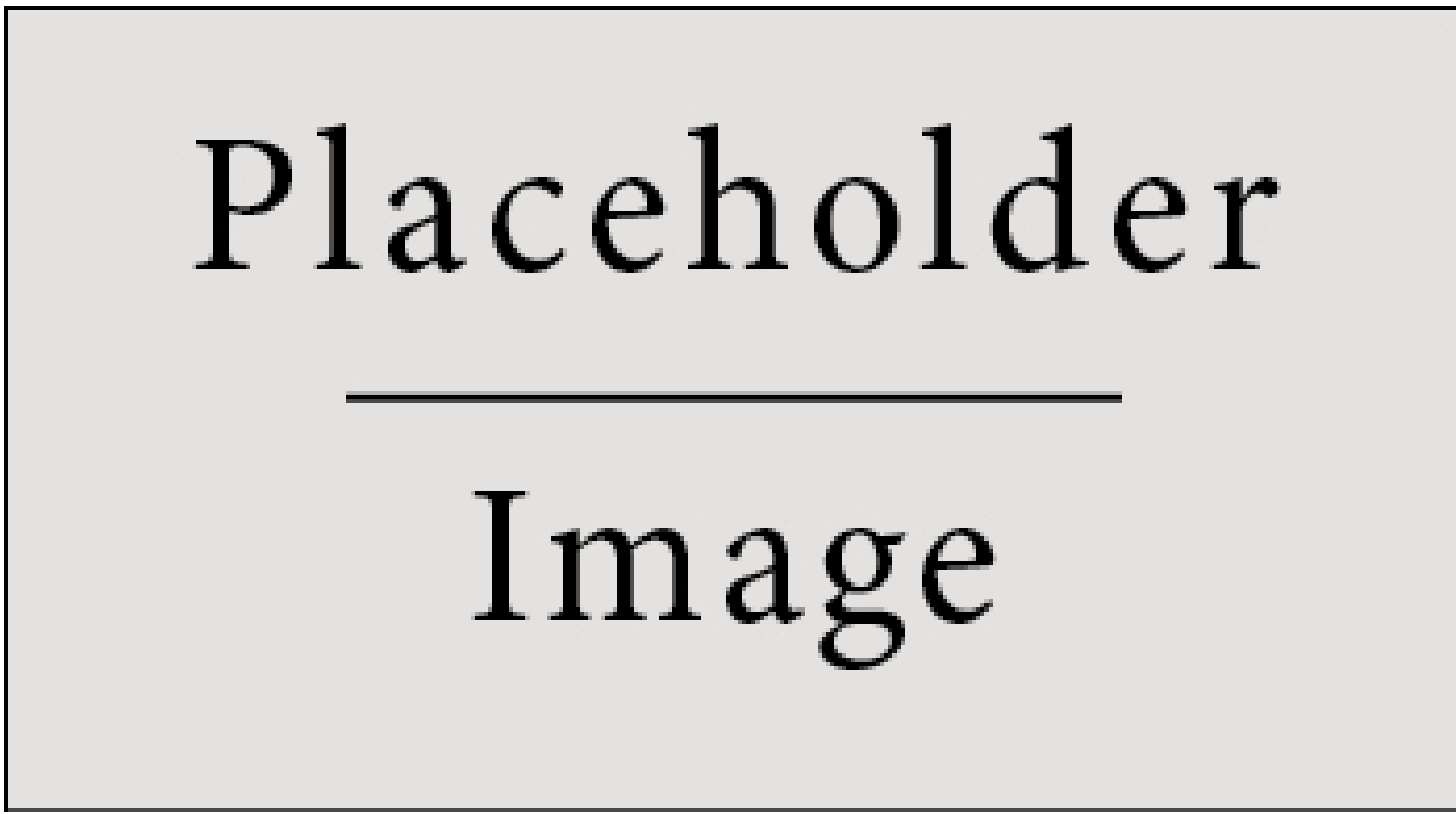


Figure 1: Figure caption

In hac habitasse platea dictumst. Etiam placerat, risus ac. Adipiscing lectus in magna blandit:

Treatments	Response 1	Response 2
Treatment 1	0.0003262	0.562
Treatment 2	0.0015681	0.910
Treatment 3	0.0009271	0.296

Table 2: Table caption

Vivamus sed nibh ac metus tristique tristique a vitae ante. Sed lobortis mi ut arcu fringilla et adipiscing ligula rutrum. Aenean turpis velit, placerat eget tincidunt nec, ornare in nisl. In placerat.

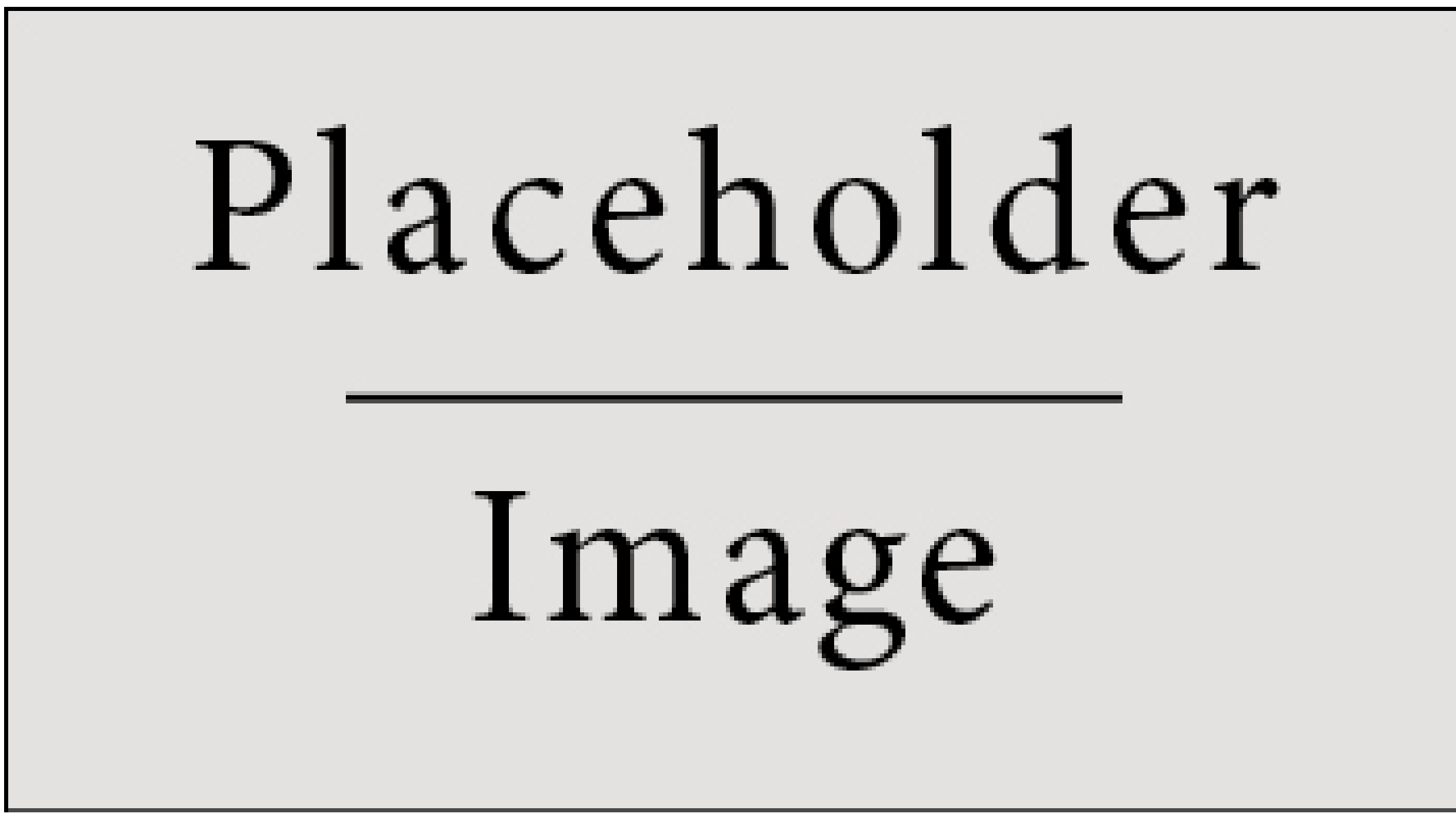


Figure 2: Figure caption

## Conclusions

- Pellentesque eget orci eros. Fusce ultricies, tellus et pellentesque fringilla, ante massa luctus libero, quis tristique purus urna nec nibh. Phasellus fermentum rutrum elementum. Nam quis justo lectus.
- Vestibulum sem ante, hendrerit a gravida ac, blandit quis magna.
- Donec sem metus, facilisis at condimentum eget, vehicula ut massa. Morbi consequat, diam sed convallis tincidunt, arcu nunc.
- Nunc at convallis urna. isus ante. Pellentesque condimentum dui. Etiam sagittis purus non tellus tempor volutpat. Donec et dui non massa tristique adipiscing.

## Forthcoming Research

Vivamus molestie, risus tempor vehicula mattis, libero arcu volutpat purus, sed blandit sem nibh eget turpis. Maecenas rutrum dui blandit lorem vulputate gravida. Praesent venenatis mi vel lorem tempor at varius diam sagittis. Nam eu leo id turpis interdum luctus a sed augue. Nam tellus.



## References

- [1] A. B. Jones and J. M. Smith. Article Title. *Journal title*, 13(52):123–456, March 2013.
- [2] J. M. Smith and A. B. Jones. *Book Title*. Publisher, 7th edition, 2012.

## Acknowledgements

Etiam fermentum, arcu ut gravida fringilla, dolor arcu laoreet justo, ut imperdiet urna arcu a arcu. Donec nec ante a dui tempus consectetur. Cras nisi turpis, dapibus sit amet mattis sed, laoreet.