Introduction to Bayesian Inference

Christoph Teichmann Antoine Venant

November 15, 2017

Antoine Venant

Introduction to Bayesian Inference

< ≧ ▶ < ≧ ▶ ≧ ∽ Q (? November 15, 2017 1/11

イロト イポト イヨト イヨト

1. Find a dataset "relevant" to your problem.

Introduction to Bayesian Inference

イロト イポト イヨト イヨト

- 1. Find a dataset "relevant" to your problem.
- 2. Reduce your problem to estimating the distribution of some variable quantity of interest *X*.

(日)

- 1. Find a dataset "relevant" to your problem.
- 2. Reduce your problem to estimating the distribution of some variable quantity of interest *X*.
- 3. Build a **joint prior probabilistic model** p(X, Y) describing **both** the data *O* and the quantity *X* you want to estimate.

(日)

- 1. Find a dataset "relevant" to your problem.
- 2. Reduce your problem to estimating the distribution of some variable quantity of interest *X*.
- 3. Build a **joint prior probabilistic model** p(X, Y) describing **both** the data *O* and the quantity *X* you want to estimate.
- → Obviously, the data and quantity of interrest should not be independent and step 3 should reflect that fact!

< 口 > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

- 1. Find a dataset "relevant" to your problem.
- 2. Reduce your problem to estimating the distribution of some variable quantity of interest *X*.
- 3. Build a **joint prior probabilistic model** p(X, Y) describing **both** the data *O* and the quantity *X* you want to estimate.
- → Obviously, the data and quantity of interrest should **not** be independent and step 3 should reflect that fact!
- Condition on all observed data *o*, and get a **posterior** distribution for X: p(X | O = o).

- 1. Find a dataset "relevant" to your problem.
- 2. Reduce your problem to estimating the distribution of some variable quantity of interest *X*.
- 3. Build a **joint prior probabilistic model** p(X, Y) describing **both** the data *O* and the quantity *X* you want to estimate.
- → Obviously, the data and quantity of interrest should **not** be independent and step 3 should reflect that fact!
- Condition on all observed data *o*, and get a **posterior** distribution for X: p(X | O = o).
- 5. (Ideally) Assert how fit your model it, critize it and make a more realistic one.

- 1. Find a dataset "relevant" to your problem.
- 2. Reduce your problem to estimating the distribution of some variable quantity of interest *X*.
- 3. Build a **joint prior probabilistic model** p(X, Y) describing **both** the data *O* and the quantity *X* you want to estimate.
- → Obviously, the data and quantity of interrest should **not** be independent and step 3 should reflect that fact!
- Condition on all observed data *o*, and get a **posterior** distribution for X: p(X | O = o).
- 5. (Ideally) Assert how fit your model it, critize it and make a more realistic one.
- 6. Use the posterior distribution of Y to solve your problem.

A toy example: Bayesian dating service.

Problem

In order to build an automatic online dating service, we would like to assess a *matching score* between two registered users, as a basis for the system to determine whether it should propose these two users a date with each other. The score should be a real bumber ranging between 0 and 1.

Data

റ

When registering to the dating website, each of the two user answered the same set of *n* multiple choice questions, and we dispose of these answers.

	Q	ans. User O	ans. User 1
	Q ₁	a)	<i>b</i>)
ur data look like:	Q ₂	c)	c)
	÷	:	:
	Qn	a)	<i>d</i>)

(e.g.: Q1 : You prefer a)a good movie, b)a nice book, c)a delicious meal.)

< 口 > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Simplified data

- To achieve maximal simplicity, we will not use the particular content of questions.
- We will use only the information of whether the two users' answers for a given question are the same or not.
- We thus extract a simplified dataset as follows:

Q	ans. User O	ans. User 1		Q	Match
<i>Q</i> ₁	a)	b)		<i>Q</i> ₁	no
Q ₂	c)	(c)	\Rightarrow	Q ₂	yes
:	:	:		:	÷
Qn	a)	d)		Qn	no

First step: target and observations as random variables

- Assume an underlying probability space $\langle \Omega, p \rangle$.
- Our problem reduces to estimating the distribution of a matching score random variable $\Phi : \Omega \mapsto [0, 1]$ after observing the answers made by both users.
- Observed data is represented as a sequence $(o_1, \dots o_n) \in \{0, 1\}^n$
- $o_n = 1$ means that both users choosed the same answer to the n^{th} question of the questionaire, $o_n = 0$ means that they did not.
- Accordingly, assume that the observed data is in fact one outcome of a random vector $O : \Omega \mapsto \{0,1\}^n$. Equivalently, we can see O as a vector of random variables (O_1, \ldots, O_n) where $(O_i : \Omega \mapsto \{0,1\})$.

Second step: build the joint Model

- So far we only said "there exists some joint distribution". Did not precise which one.
- Idea: assume that both users answers each question independently of other questions, and that probability of choosing matching answer equals the *matching score*.
- This translates into:

$$\boldsymbol{p}(\boldsymbol{O} = (\boldsymbol{o}_1, \dots \boldsymbol{o}_n) \mid \boldsymbol{\Phi} = \boldsymbol{\phi}) = \boldsymbol{\phi}^{\alpha} (1 - \boldsymbol{\phi})^{\boldsymbol{n} - \alpha}$$

where $\alpha = \sum_{i=1}^{n} o_i$

We also need to set a prior probability on Φ. Simply assume it uniform on [0,1]: for I ⊆ [0,1]

$$P(\Phi \in I) = \int_{I} 1 dx$$

(for instance $P(\Phi \le 1/2) = \int_{0}^{1/2} 1 dx = [x]_{0}^{1/2} = 1/2$)

Antoine Venant

Introduction to Bayesian Inference

Mixing continuous and discrete models

Not so obvious:

$$\forall \phi \in [0,1] P(\Phi = \phi) = \int_{\phi}^{\phi} 1 dx = 0.$$

- ► So shouldn't $P(o | \Phi = \phi) = \frac{P(o, \Phi = \phi)}{P(\Phi = \phi)}$ be undefined if $P(\Phi = \phi) = 0$?
- So far, no **full** model: what is for instance $P(O = (o_1, \dots o_n))$?

Short answer:

- True that 'classic' conditioning does not define $P(o | \Phi = \phi)$.
- But $P(o, \Phi = \phi) = P(o \mid \Phi = \phi)P(\phi) = 0$ still true under our definition. So we're not arming the axioms of probability theory.
- ▶ define $P(O = (o_1, ..., o_n), \Phi \in I) = \int_I p(O = (o_1, ..., o_n) | \Phi = x) dx$. (Exercise: check that this is a probability distribution).

(日)

Third step: conditioning on observations o_1, \ldots, o_n .

$$p(\Phi \in I \mid O = (o_1, \dots, o_n)) = \frac{p(\Phi \in I, O = (o_1, \dots, o_n))}{p(O = (o_1, \dots, o_n))}$$
$$= \frac{\int_I p(O = (o_1, \dots, o_n) \mid \Phi = \phi) d\phi}{p(O = (o_1, \dots, o_n))}$$
$$= \int_I \frac{p(O = (o_1, \dots, o_n) \mid \Phi = \phi)}{N} d\phi$$

Where $N = p(O = (o_1, ..., o_n))$

• We see that the **posterior** distribution of the matching score Φ admits a density $f_{\text{post}} = \frac{p(O=(o_1,...,o_n)|\Phi=\phi)}{N} = \frac{\phi^{\alpha}(1-\phi)^{n-\alpha}}{N}$

Antoine Venant

Introduction to Bayesian Inference

November 15, 2017 8 / 11

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Predictions

Need to determine normalizing factor

 $N = p(O = (o_1, ..., o_n)) = \int_0^1 p(O = (o_1, ..., o_n) | \Phi = \phi) d\phi$

- Hard to do in general! We'll use different techniques to avoid this computation in the seminar.
- But easy, in the present case. Closed form solution: $N = \frac{1}{(n+1)C_n^{\alpha}}$ (Exercise: proove it!).
- Posterior density f_{post}(φ) = φ^α(1-φ)^{n-α}/N is an instance of the Beta distribution (obtained with pair of parameters (α + 1, n α + 1)). We'll encounter this again in the future!
- (Posterior-) Expected value for ϕ : $\frac{\alpha-1}{n-1}$.

The more data...



Antoine Venant

Introduction to Bayesian Inference

November 15, 2017 10 / 11

Posterior distributions:

$\alpha = 4, \mathbf{n} = 9$				
1	$P(\Phi \in I)$			
[0,0.1]	0.0016			
[0.1, 0.2]	0.0312			
[0.2, 0.3]	0.1175			
[0.3, 0.4]	0.2166			
[0.4, 0.5]	0.2562			
[0.5, 0.6]	0.2107			
[0.6, 0.7]	0.1189			
[0.7, 0.8]	0.0410			
[0.8, 0.9]	0.0062			
[0.9, 1.0]	0.0001			

 α = 40, n = 90 $P(\Phi \in I)$ [0, 0.1]0.0000 [0.1, 0.2] 0.0000 [0.2, 0.3] 0.0017 [0.3, 0.4] 0.1880 [0.4, 0.5] 0.6630 [0.5, 0.6]0.1458 [0.6, 0.7] 0.0014 [0.7, 0.8] 0.0000 [0.8, 0.9] 0.0000 [0.9, 1.0] 0.0000

글 🕨 🔺 글 🕨