

# APROXIMACE APOSTERIORNÍCH DISTRIBUCÍ

Martin JANŽURA<sup>1</sup>

ÚTIA ČSAV

**Abstract:** A posterior distribution in the Bayesian estimation can be approximated by a density of the exponential type with a similar asymptotic behaviour.

**Резюме:** Апостериорное распределение в задаче Баесовского оценивания позволяет приближение при помощи распределения экспоненциального типа у которого аналогичные асимптотические свойства.

## 1 Úvod

V bayesovské úloze odhadu parametru je stěžejním problémem vyčíslení aposteriorního rozdělení parametru. V případě velkého množství dat a omezeného času i prostoru na jejich zpracování, což je typické např. v problematice řízení, je vhodné, jestliže aposteriorní rozdělení závisí na datech pouze prostřednictvím rekurzivně aktualizovatelné postačující statistiky. Pokud tomu tak není, např. není-li parametrická rodina exponenciálního typu, je vhodné pokusit se o projekci do rodiny exponenciálního typu při zachování základních asymptotických vlastností (Kulhavý (1996), kapitola 4).

Ukážeme, že tento postup lze bezprostředně zobecnit i pro závislá pozorování, a navíc odvodíme velmi obecný postup, jak exponenciální aproximace konstruovat.

## 2 Aposteriorní distribuce

Uvažujme parametrickou rodinu

$$\{q_\theta\}_{\theta \in \Theta}$$

pravděpodobnostních rozdělení na konečné množině  $X$ . Pro jednoduchost budeme také množinu parametrů  $\Theta$  považovat za konečnou. (Tento předpoklad má však pouze teoretický význam, prakticky bude množina  $\Theta$  obvykle velká.) Předpokládáme dále, že je dáno apriorní rozdělení

$$p(\theta)$$

---

<sup>1</sup>S podporou grantu GA AV ČR č. A2075603.

na množině  $\Theta$ .

Potom bude aposteriorní rozdělení, získané na základě náhodného výběru

$$x_1, \dots, x_n$$

rovno

$$p(\theta|x_1, \dots, x_n) = \frac{\prod_{i=1}^n q_\theta(x_i) p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} \prod_{i=1}^n q_\tau(x_i) p(\tau)}.$$

Podívejme se nejprve na asymptotické chování aposteriorní distribuce. Je-li splněna elementární podmínka identifikace, tj.  $\theta^1 = \theta^2$  je ekvivalentní s  $q_{\theta^1} = q_{\theta^2}$ , a označíme-li  $q_\theta^\infty$  příslušnou součinnovou míru, snadno ukážeme, že

$$p(\theta|x_1, \dots, x_n) \rightarrow \delta(\theta = \theta^0) \quad \text{s. j. } [q_\theta^\infty]$$

pro každé  $\theta, \theta^0 \in \Theta$ .

Platí totiž (podle silného zákona velkých čísel)

$$n^{-1} \sum_{i=1}^n \log \frac{q_\theta(x_i)}{q_{\theta^0}(x_i)} \rightarrow -H(q_{\theta^0}|q_\theta) \quad \text{s. j. } [q_\theta^\infty]$$

kde  $H(\cdot|\cdot)$  je  $I$ -divergence (Kullback–Leiblerova vzdálenost), daná výrazem

$$H(q_{\theta^0}|q_\theta) = \sum_{x \in X} \log \frac{q_{\theta^0}(x)}{q_\theta(x)} q_{\theta^0}(x) \geq 0$$

s rovností právě tehdy, když  $\theta = \theta^0$ .

Dostaneme tedy přibližný asymptotický výraz

$$p(\theta|x_1, \dots, x_n) \doteq \frac{e^{-n H(q_{\theta^0}|q_\theta)} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} e^{-n H(q_{\theta^0}|q_\tau)} p(\tau)},$$

odkud vidíme, že  $p(\theta|x_1, \dots, x_n)$  konverguje k  $\delta(\theta = \theta^0)$  exponenciálně rychle.

Ke stejnému výsledku dospějeme, jestliže si uvědomíme (viz např. Kulhavý (1996), formule 2.24), že platí

$$p(\theta|x_1, \dots, x_n) \doteq \frac{e^{-n H(\hat{q}^n|q_\theta)} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} e^{-n H(\hat{q}^n|q_\tau)} p(\tau)},$$

kde  $\hat{q}^n$  je empirická distribuce získaná z datového souboru  $(x_1, \dots, x_n)$ , tj.

$$\hat{q}^n(y) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \delta(y = x_i)$$

pro každé  $y \in X$ .

Jelikož

$$H(\cdot|q_\theta)$$

je pro míry na konečné množině  $X$  spojitá funkce a opět podle silného zákona velkých čísel platí

$$\hat{g}^n \rightarrow g_{\theta^0} \quad \text{s. j. } [q_{\theta^0}^\infty],$$

máme tedy asymptoticky přibližně

$$H(\hat{q}^n|q_\theta) \doteq H(q_{\theta^0}|q_\theta)$$

a výše uvedený výsledek platí.

### 3 Exponenciální projekce

Aposteriorní distribuce, jak byla vyjádřena v předchozí části, závisí na datech prostřednictvím výrazů

$$H(\hat{q}^n|q_\theta)$$

pro všechna  $\theta \in \Theta$ . Z důvodů časových i paměťových je však žádoucí (viz opět např. Kulhavý (1996), kapitola 1), aby se tato závislost realizovala pouze prostřednictvím konečně rozměrné statistiky

$$\bar{h}^n = (\bar{h}_1^n, \dots, \bar{h}_d^n)^\top,$$

kde

$$\bar{h}_j^n = \int h_j d\hat{q}^n \quad \text{pro } j = 1, \dots, d$$

a

$$h_1, \dots, h_d : X \rightarrow R$$

jsou vhodně zvolené reálné funkce ( $1, h_1, \dots, h_d$  jsou lineárně nezávislé).

To je ovšem možné zejména tehdy, je-li

$$\{q_\theta^h\}_{\theta \in \Theta}$$

exponenciální rodina pravděpodobnostních rozdělení, tj.  $\Theta = R^d$  a

$$q_\theta^h(x) = c(\theta) \exp\langle \theta, h(x) \rangle q_0(x),$$

kde  $q_0(x)$  je “počáteční rozdělení” a

$$c(\theta) = \left[ \sum_{x \in X} \exp\langle \theta, h(x) \rangle q_0(x) \right]^{-1}$$

je normalizační konstanta.

Potom obdržíme

$$p(\theta|x_1, \dots, x_n) = p(\theta|\bar{h}^n) = \frac{c(\theta)^n e^{n\langle\theta, \bar{h}^n\rangle} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} c(\tau)^n e^{n\langle\tau, \bar{h}^n\rangle} p(\tau)}$$

příčemž asymptotické výsledky předchozí části zůstávají pro tento speciální případ v platnosti.

Pokud však máme obecnou parametrickou rodinu  $\{q_\theta\}_{\theta \in \Theta}$  s obecnou množinou parametrů  $\Theta$  a přitom jsme schopni z dat efektivně extrahovat pouze statistiku

$$\bar{h}^n,$$

můžeme se pokusit aproximovat “skutečnou” aposteriorní distribuci

$$p(\theta|x_1, \dots, x_n)$$

“exponenciální projekcí”

$$\tilde{p}(\theta|\bar{h}^n) = \frac{c(\theta)^n e^{n\langle\lambda(\theta), \bar{h}^n\rangle} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} c(\tau)^n e^{n\langle\lambda(\tau), \bar{h}^n\rangle} p(\tau)},$$

kde  $c(\theta) \in R$  a  $\lambda(\theta) \in R^d$  jsou konstanty, které závisejí na původním parametru  $\theta \in \Theta$ . Problém zde ovšem spočívá ve vhodné volbě konstant  $(c(\theta), \lambda(\theta)) \in R^{d+1}$ .

Na rozdíl od Kulhavého (1996), který zvolil na základě geometrických představ přístup založený na projekci empirické distribuce  $\hat{q}^n$  postupně pro každé  $\theta \in \Theta$  vždy do exponenciální rodiny s počátečním rozdělením  $q_\theta$ , my zde budeme naopak projektovat každou teoretickou distribuci

$$q_\theta$$

do exponenciální rodiny

$$\{q_\lambda^h\}_{\lambda \in R^d},$$

kde pro každé  $\theta \in \Theta$  projekce  $q_{\lambda(\theta)}^h$  minimalizuje vzdálenost danou  $I$ -divergencí, tj.

$$\lambda(\theta) \in \operatorname{argmin}_{\lambda \in R^d} H(q_\theta | q_\lambda^h).$$

Potom  $c(\theta) = c(\lambda(\theta))$  je příslušná normalizační konstanta exponenciálního rozdělení  $q_{\lambda(\theta)}^h$ . Je známo, že pokud  $\lambda(\theta)$  existuje, potom vždy

$$\int h dq_{\lambda(\theta)}^h = \int h dq_\theta = h^\theta.$$

Potom též můžeme psát

$$\tilde{p}(\theta|\bar{h}^n) = \frac{e^{-nH(\hat{q}^n|q_{\lambda(\theta)}^h)} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} e^{-nH(\hat{q}^n|q_{\lambda(\tau)}^h)} p(\tau)},$$

Jelikož

$$\bar{h}^n \rightarrow h^{\theta^0} = \int h dq_{\lambda(\theta)}^h \quad \text{s. j. } [q_{\theta^0}^\infty],$$

máme asymptoticky přibližně

$$\tilde{p}(\theta|\bar{h}^n) \doteq \frac{e^{-nH(q_{\lambda(\theta^0)}^h|q_{\lambda(\theta)}^h)} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} e^{-nH(q_{\lambda(\theta^0)}^h|q_{\lambda(\tau)}^h)} p(\tau)}.$$

Odtud obdržíme

$$\tilde{p}(\theta|\bar{h}^n) \rightarrow \frac{\delta(\theta \in \mathcal{M}_{\theta^0})}{|\mathcal{M}_{\theta^0}|} \quad \text{s. j. } [q_{\theta^0}^\infty]$$

exponenciálně rychle, kde

$$\mathcal{M}_{\theta^0} = \{\theta \in \Theta; h^\theta = h^{\theta^0}\}.$$

Pokud  $\mathcal{M}_{\theta^0} = \{\theta^0\}$ , tedy  $h^\theta$  stačí na identifikaci parametru  $\theta \in \Theta$ , obdržíme samozřejmě

$$\frac{\delta(\theta \in \mathcal{M}_{\theta^0})}{|\mathcal{M}_{\theta^0}|} = \delta(\theta = \theta^0).$$

Máme tedy v základním kvalitativním smyslu chování exponenciální projekce

$$\hat{p}(\theta|\bar{h}^n)$$

obdobné jako “skutečné” aposteriorní hustoty  $p(\theta|x_1, \dots, x_n)$ .

Snaha o co “nejlepší” chování v kvantitativním smyslu vede k úloze “maximalizovat” rychlost  $H(q_{\lambda(\theta^0)}^h|q_{\lambda(\theta)}^h)$ , přičemž jediný “volný parametr” je počáteční rozdělení exponenciální rodiny, tedy  $q_0$ . Důležité je odlišit zejména “blízké” hodnoty  $\lambda(\theta)$ , přičemž platí

$$H(q_{\lambda^0}^h|q_{\lambda^0+\Delta}^h) \doteq \frac{1}{2} \Delta^\top D_{q_0}(\lambda^0) \Delta,$$

kde  $D_{q_0}(\lambda)$  je Hessián funkce

$$-\log c_{q_0}(\lambda) = \log \sum_{x \in X} \exp\langle \lambda, h(x) \rangle q_0(x).$$

Pro některé třídy lze nalézt takové  $q_0$ , které maximalizuje  $D_{q_0}(\lambda(\theta))$  stejnoměrně pro všechna  $\theta \in \Theta$  (Kulhavý (1996)).

## 4 Zobecnění pro náhodné procesy

Uvažujme nyní parametrickou rodinu

$$\{q_\theta\}_{\theta \in \Theta}$$

pravděpodobnostních rozdělení na  $X^Z$ ,  $Z = (\dots, -1, 0, 1, \dots)$ , tj. náhodných procesů. Budeme předpokládat, že tyto procesy jsou stacionární a ergodické.

Jestliže je opět dáno nějaké apriorní rozdělení  $p(\theta)$ , dostaneme aposteriorní rozdělení

$$p(\theta|x_1, \dots, x_n) = \frac{q_\theta^n(x_1, \dots, x_n) p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} q_\tau^n(x_1, \dots, x_n) p(\tau)},$$

kde  $q_\theta^n$  je příslušné marginální rozdělení příslušného procesu.

Za určitých podmínek (splněných okamžitě např. pro Markovovy procesy libovolného řádu – viz např. Föllmer (1973)) platí

$$n^{-1} \log \frac{q_\theta^n(x_1, \dots, x_n)}{q_{\theta^0}^n(x_1, \dots, x_n)} \longrightarrow -\mathcal{H}(q_{\theta^0}|q_\theta) \quad \text{s. j. } [q_{\theta^0}]$$

kde

$$\mathcal{H}(q_{\theta^0}|q_\theta) = \lim_{n \rightarrow \infty} n^{-1} \int \log \frac{q_{\theta^0}^n}{q_\theta^n} dq_{\theta^0}$$

je asymptotická  $I$ -divergence (relativní rychlost entropie).

Obdobně jako pro nezávislý případ máme

$$p(\theta|x_1, \dots, x_n) \doteq \frac{e^{-n \mathcal{H}(q_{\theta^0}|q_\theta)} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} e^{-n \mathcal{H}(q_{\theta^0}|q_\tau)} p(\tau)},$$

a pokud  $\mathcal{H}(q_{\theta^0}|q_\theta) = 0$  právě když  $\theta^0 = \theta$ , potom také

$$p(\theta|x_1, \dots, x_n) \longrightarrow \delta(\theta = \theta^0) \quad \text{s. j. } [q_{\theta^0}].$$

Jestliže chceme i nyní opět použít myšlenku exponenciální projekce, musíme nejprve definovat zobecnění exponenciálního rozdělení pro náhodné procesy. Definujme nejprve zobecnění empirického rozdělení, tedy empirický proces  $\hat{q}^n$  odvozený z dat  $x_1, \dots, x_n$ . Označme  $\hat{x}^n \in X^Z$  periodické prodloužení vektoru  $(x_1, \dots, x_n)$  (tj.  $(\hat{x}^n)_s = x_{[s-1 \bmod n] + 1}$  pro  $s > 0$ ), a  $\hat{x}^{n,t}$  jeho posunutí o  $t \in Z$  (tj.  $(\hat{x}^{n,t})_s = (\hat{x}^n)_{s+t}$ ). Nyní můžeme pro každou omezenou funkci  $f : X^Z \rightarrow R$  položit

$$\bar{f}^n = \int f d\hat{q}^n = \frac{1}{n} \sum_{t=1}^n f(\hat{x}^{n,t}).$$

Všimněme si, že takto definovaný empirický proces  $\hat{q}^n$  je stacionární.  
Zvolme nyní

$$g, h_1, \dots, h_d : X^Z \rightarrow R,$$

příčemž předpokládejme, že všechny tyto funkce závisejí pouze na souřadnicích  $1, \dots, m$  (tj. např. existuje  $g^* : X^{[1,m]} \rightarrow R$  tak, že  $g(x_Z) = g^*(x_1, \dots, x_m)$  pro všechna  $x_Z \in X^Z$ , atd.).

Definujme nyní náhodný proces  $g_\lambda^h$  předpisem

$$\left\| \frac{1}{n} \log q_\lambda^{h,n} - \bar{g}^n - \langle \lambda, \bar{h}^n \rangle - \log c(\lambda) \right\|_\infty \rightarrow 0 \quad \text{pro } n \rightarrow \infty.$$

Takto jsou obecně definována Gibbsova náhodná pole ve statistické fyzice (Preston (1976)). Za našich předpokladů je  $q_\lambda^h$  vždy dáno jednoznačně a navíc je to Markovův řetězec řádu  $m$ .

Jelikož platí přibližně

$$q_\lambda^{h,n} \doteq e^{n[\bar{g}^n + \langle \lambda, \bar{h}^n \rangle]} \cdot c(\lambda)^n,$$

kde

$$\log c(\lambda) = - \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \log \int e^{n[\bar{g}^n + \langle \lambda, \bar{h} \rangle]} dq_\lambda^h,$$

můžeme toto rozdělení vsutku považovat za exponenciální rozdělení. (Zde  $e^{n\bar{g}^n}$  má funkci "počátečního rozdělení".)

Nyní platí analogicky všechna tvrzení předchozí části. Definujme  $\lambda(\theta)$  tak, že

$$\int h dq_{\lambda(\theta)}^h = \int h dq_\theta = h^\theta,$$

a položme

$$\tilde{p}(\theta | x_1, \dots, x_n) = \tilde{p}(\theta | \bar{h}^n) = \frac{c(\lambda(\theta))^n e^{n\langle \lambda(\theta), \bar{h}^n \rangle} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} c(\lambda(\tau))^n e^{n\langle \lambda(\tau), \bar{h}^n \rangle} p(\tau)}.$$

Jelikož jsou všechny  $q_\theta$  ergodické, platí

$$\bar{h}^n \rightarrow h^{\theta^0} \quad \text{s. j. } [q_{\theta^0}],$$

a tudíž přibližně

$$\tilde{p}(\theta | \bar{h}^n) \doteq \frac{e^{-n \mathcal{H}(q_{\lambda(\theta^0)}^h | q_{\lambda(\theta)}^h)} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} e^{-n \mathcal{H}(q_{\lambda(\theta^0)}^h | q_{\lambda(\tau)}^h)} p(\tau)}$$

neboť

$$\mathcal{H}(q_{\lambda(\theta^0)}^h | q_{\lambda(\theta)}^h) = \log \frac{c(\lambda(\theta^0))}{c(\lambda(\theta))} + \langle \lambda(\theta^0) - \lambda(\theta), h^{\theta^0} \rangle.$$

Máme tedy výsledek naprosto analogický jako pro případ nezávislých pozorování, tj.

$$\tilde{p}(\theta|\bar{h}^n) \longrightarrow \delta(\theta = \theta^0)$$

pokud  $\mathcal{H}(q_{\lambda(\theta^0)}^n | q_{\lambda(\theta)}^n) = 0$  právě když  $\theta^0 = \theta$ . Problém může nastat s vyčíslováním konstanty  $c(\lambda(\theta))$  (viz výše). Tomu se pokusíme čelit v následující části.

## 5 Obecná exponenciální aproximace

Mějme nadále třídu ergodických náhodných procesů

$$\{q_\theta\}_{\theta \in \Theta}$$

a hledejme aproximaci aposteriori distribuce v exponenciálním tvaru

$$\tilde{p}(\theta|\bar{h}^n) = \frac{e^{n[\langle \lambda(\theta), \bar{h}^n \rangle - b(\lambda(\theta))]} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} e^{n[\langle \lambda(\tau), \bar{h}^n \rangle - b(\lambda(\tau))]} p(\tau)}.$$

Víme, že

$$\bar{h}^n \rightarrow h^{\theta^0} \quad \text{s. j. } [q_{\theta^0}],$$

předpokládáme

$$h^{\theta^1} = h^{\theta^2} \quad \text{právě když } \theta^1 = \theta^2,$$

a požadujeme, aby platilo

$$\tilde{p}(\theta|\bar{h}^n) \longrightarrow \delta(\theta = \theta^0) \quad \text{s. j. } [q_{\theta^0}],$$

přičemž tato konvergence by měla být exponenciální s co největší rychlostí.

Tento požadavek znamená

$$b(\lambda(\theta)) - b(\lambda(\theta^0)) - \langle \lambda(\theta) - \lambda(\theta^0), h^{\theta^0} \rangle > 0$$

pro  $\theta \neq \theta^0$ , což bude splněno zejména pokud

$$b : R^d \rightarrow R$$

bude striktně konvexní funkce a  $\lambda(\theta)$  pro každé  $\theta \in \Theta$  je určeno tak, aby vektor  $h^\theta$  byl diferenciálem funkce  $b$  právě v bodě  $\lambda(\theta)$ , tedy

$$h^\theta = \nabla b(\lambda(\theta)).$$

Přímo z definice striktně konvexní funkce je totiž

$$b(\lambda) - b(\lambda^0) - \langle \lambda - \lambda^0, \nabla b(\lambda^0) \rangle > 0$$

pro každé  $\lambda \neq \lambda^0$ .

Jestliže je tedy  $\nabla b(\lambda(\theta^0)) = h^{\theta^0}$ , máme

$$b(\lambda) - b(\lambda(\theta^0)) - \langle \lambda - \lambda(\theta^0), h^{\theta^0} \rangle > 0$$

pro každé  $\lambda \neq \lambda(\theta^0)$  a tím spíše pro  $\lambda(\theta)$ ,  $\theta \neq \theta^0$ , pokud je ovšem funkce  $b$  hladká. Kdyby totiž hladká nebyla, mohlo by se stát  $h^{\theta^1}, h^{\theta^2} \in \nabla b(\lambda^0)$  pro nějaké  $\theta^1, \theta^2 \in \Theta$  a  $x^0 \in R^d$ . Potom bychom ztratili schopnost mezi  $\theta^1$  a  $\theta^2$  rozlišit. (Toto se může přihodit při postupu z předchozí části použitím na náhodná pole, kde mohou nastat fázové přechody (Preston (1976)). Pak  $\theta^1$  a  $\theta^2$  mohou reprezentovat dvě různé fáze, mezi kterými při exponenciální projekci nelze rozhodnout.)

Vzhledem ke zřejmé aproximaci

$$b(\lambda + \Delta) - b(\lambda) - \langle \Delta, \nabla b(\lambda) \rangle \doteq \frac{1}{2} \Delta^\top \nabla^2 b(\lambda) \Delta$$

pro “malá”  $\Delta$ , je třeba požadovat, aby funkce  $f$  byla dokonce silně konvexní, což zajistí  $\nabla^2 b(\lambda) > 0$  a rychlost konvergence zůstává exponenciální s kladným koeficientem.

Shrňme nyní navrhovaný postup:

- I. Uvažujme rodinu ergodických náhodných procesů  $\{q_\theta\}_{\theta \in \Theta}$  splňujících  $\theta^1 = \theta^2$  právě když  $h^{\theta^1} = h^{\theta^2}$ . Předpokládáme, že  $h^\theta$  pro  $\theta \in \Theta$  jsme schopni vyčíslit.
- II. Zvolíme silně konvexní hladkou funkci

$$b : R^d \rightarrow R$$

tak, aby  $\{h^\theta\}_{\theta \in \Theta} \subset \{\nabla b(\lambda)\}_{\lambda \in R^d}$ .

- III. Pro každé  $\theta \in \Theta$  najdeme  $\lambda(\theta) \in R^d$  tak, aby

$$h^\theta = \nabla b(\lambda(\theta)).$$

- IV. Položíme

$$\tilde{p}(\theta | \bar{h}^n) = \frac{e^{n[\langle \lambda(\theta), \bar{h}^n \rangle - b(\lambda(\theta))]} p(\theta)}{\sum_{\tau \in \Theta} e^{n[\langle \lambda(\tau), \bar{h}^n \rangle - b(\lambda(\tau))]} p(\tau)}.$$

Za výše uvedených předpokladů jsme dokázali následující

**Tvrzení:** Platí

$$\tilde{p}(\theta | \bar{h}^n) \longrightarrow \delta(\theta = \theta^0) \quad \text{s. j. } [q_{\theta^0}]$$

pro každé  $\theta^0, \theta \in \Theta$ , přičemž tato konvergence je exponenciální.

## Literatura

- Föllmer, H. (1973): On entropy and information gain in random fields. *Z. Wahrs. verw. Geb.* 26, 207–217.
- Kulhavý, R. (1996): *Recursive Nonlinear Estimation. A Geometric Approach.* Springer Verlag.
- Preston, C. (1976): *Random Fields.* Springer Verlag, Lecture Notes in Math. 534.