A very small intro to MCMC

Rosana Zenil-Ferguson, Will Freyman, and Jordan Koch

University of Minnesota

Botany 2018

Markov Chain Model

Markov Chain Model

A stochastic process in time X(t) in which the probability of what happens next depends only on the current state, and it is not affected by additional knowledge of the past.

(日) (日) (日) (日) (日) (日) (日)

Markov Chain Model

A stochastic process in time X(t) in which the probability of what happens next depends only on the current state, and it is not affected by additional knowledge of the past.

Discrete time Markov chains (DTMC)

$$P(X_t|X_{t-1}, X_{t-2}, \dots, X_0) = P(X_t|X_{t-1})$$

Continuous time Markov chains (CTMC)

$$P(X_t | X_s, X_r) = P(X_t | X_s)$$
 when $r < s$

(日) (日) (日) (日) (日) (日) (日)

Markov chain in the context of MCMC

When modeling in phylogenetics we used CTMC because of the Markovian property.

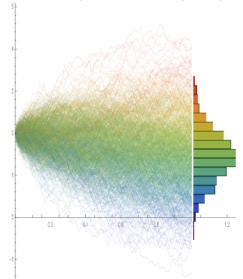
▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ = 三 のへで

Markov chain in the context of MCMC

- When modeling in phylogenetics we used CTMC because of the Markovian property.
- When using a Markov Chain for inference(MCMC) we use DTMC and we are also interested in the ergodic property

◆□▶ ◆□▶ ▲□▶ ▲□▶ □ のQ@

An example of ergodic Markov Chain: Brownian Motion Stationary distribution $N(\mu, \sigma^2 t)$



< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □

To know the Posterior distribution $P(\theta|D)$

◆□▶ ◆□▶ ◆ □▶ ◆ □▶ ● □ ● ● ● ●

To know the Posterior distribution $P(\theta|D)$

Goal: To build a Markov chain that in the long run has $P(\theta|D)$ as the stationary distribution.

▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ = 三 のへで

Metropolis-Hastings algorithm. Intuition

• If we some a set of parameters θ with probability $P(\theta|D)$

▲□▶ ▲□▶ ▲ 三▶ ▲ 三▶ - 三 - のへぐ

Metropolis-Hastings algorithm. Intuition

• If we some a set of parameters θ with probability $P(\theta|D)$

(日) (日) (日) (日) (日) (日) (日)

► We want to estimate new parameters θ' such that the posterior odds are high $\frac{P(\theta'|D)}{P(\theta|D)}$

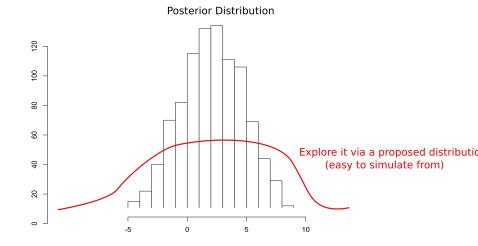
Metropolis-Hastings algorithm. Intuition

• If we some a set of parameters θ with probability $P(\theta|D)$

(日) (日) (日) (日) (日) (日) (日)

- ► We want to estimate new parameters θ' such that the posterior odds are high $\frac{P(\theta'|D)}{P(\theta|D)}$
- So how do we propose those new parameters θ' ?

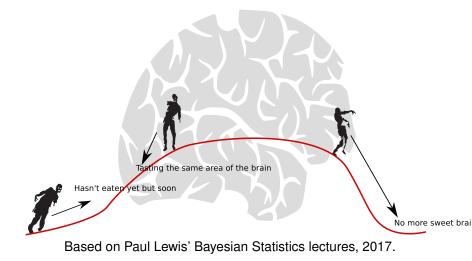
Answer: A proposal distribution that is easy to simulate from



< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □

Proposal moves explained via zombies

Zombie Goal: To eat all the brain as fast as possible



(ロ) (同) (三) (三) (三) (○) (○)

1. Select an initial value of θ_0



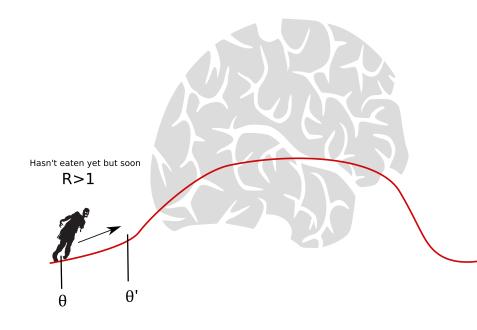
- 1. Select an initial value of θ_0
- 2. A new value of the parameters θ' is a draw from proposal $q(\theta'|\theta)$

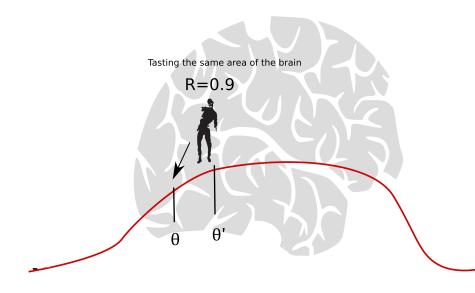
▲□▶ ▲□▶ ▲ 三▶ ▲ 三▶ - 三 - のへぐ

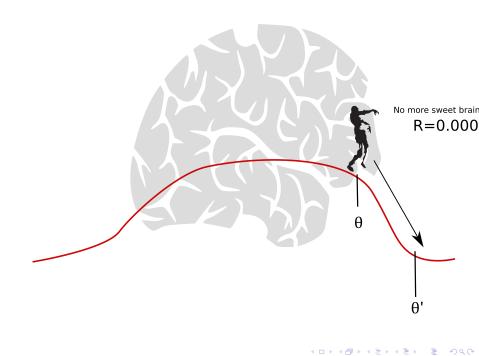
- 1. Select an initial value of θ_0
- 2. A new value of the parameters θ' is a draw from proposal $q(\theta'|\theta)$
- 3. Is that new value good? It depends on the **Acceptance ratio** *R*: The posterior odds and the "direction"

$$R = \frac{P(\theta'|D)}{P(\theta|D)} \quad \frac{q(\theta|\theta')}{q(\theta'|\theta)}$$

◆□▶ ◆□▶ ▲□▶ ▲□▶ ■ ののの







- 1. Select an initial value of θ_0
- 2. A new value of the parameters θ' is a draw from proposal $q(\theta'|\theta)$
- 3. Draw a uniform value u between (0,1). If u < min(1,R) then move to θ'

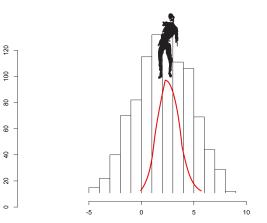
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・

Acceptance ratio *R*: The posterior odds and the "direction" is usually written in likelihood-prior form

$$R = \frac{P(\theta'|D)}{P(\theta|D)} \quad \frac{q(\theta|\theta')}{q(\theta'|\theta)}$$
$$R = \frac{P(D|\theta')P(\theta')}{P(D|\theta)P(\theta)} \quad \frac{q(\theta|\theta')}{q(\theta'|\theta)}$$

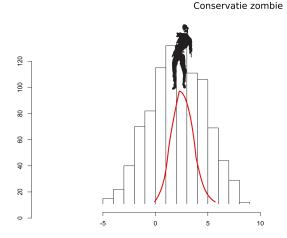
And it simplifies if the proposal is symmetric $q(\theta'|\theta) = q(\theta|\theta')$

うしん 同一人用 人用 人口 マイ

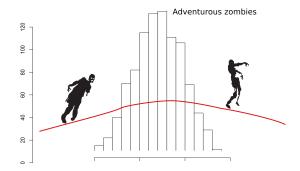


Conservatie zombie

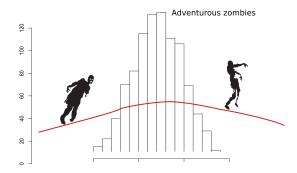
◆□> ◆□> ◆豆> ◆豆> ・豆 ・ 釣べ⊙



- Pro: Zombie will be constantly eating brain
- Con: Zombie will take forever to eat the whole brain (or will never finish eating)



▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ = 三 のへで



- Pro: Zombie will finish eating the brain
- Con: Zombie will go through long periods of brain shortage

・ロ ・ ・ 一 ・ ・ 日 ・ ・ 日 ・

3