BMA

Hoff Chapter 9, Liang et al 2007, Hoeting et al (1999), Clyde & George (2004) Statistical Science

November 7, 2017

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへぐ

 Bayesian Model choice requires proper prior distributions on parameters that are not common across models

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 のへぐ

 Bayesian Model choice requires proper prior distributions on parameters that are not common across models

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 の�?

Vague but proper priors may lead to paradoxes!

- Bayesian Model choice requires proper prior distributions on parameters that are not common across models
- Vague but proper priors may lead to paradoxes!
- Conjugate Normal-Gammas lead to closed form expressions for marginal likelihoods, Zellner's g-prior is the most popular.

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

- Bayesian Model choice requires proper prior distributions on parameters that are not common across models
- Vague but proper priors may lead to paradoxes!
- Conjugate Normal-Gammas lead to closed form expressions for marginal likelihoods, Zellner's g-prior is the most popular.

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

 "Spike and Slab" - Lempers (1971) Mitchell & Beauchamp (1988)

(ロ)、(型)、(E)、(E)、 E) の(の)

 "Spike and Slab" - Lempers (1971) Mitchell & Beauchamp (1988)

"Spike and Bell" Leamer (1978) in BMA

- "Spike and Slab" Lempers (1971) Mitchell & Beauchamp (1988)
- "Spike and Bell" Leamer (1978) in BMA
- mixture of 2 normals concentrated and dispersed SSVS Gibbs Sampler - George & McCulloch (1993)

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

- "Spike and Slab" Lempers (1971) Mitchell & Beauchamp (1988)
- "Spike and Bell" Leamer (1978) in BMA
- mixture of 2 normals concentrated and dispersed SSVS Gibbs Sampler - George & McCulloch (1993)
- Back to "Spike and Bell" Hoeting, Raftery & Madigan MC³ (1997) and George & McCulloch (1997) collapsed MCMC after integrating out β_γ
- Conjugate Normal-Gammas lead to closed form expressions for marginal likelihoods, Zellner's g-prior is the most popular.

- "Spike and Slab" Lempers (1971) Mitchell & Beauchamp (1988)
- "Spike and Bell" Leamer (1978) in BMA
- mixture of 2 normals concentrated and dispersed SSVS Gibbs Sampler - George & McCulloch (1993)
- Back to "Spike and Bell" Hoeting, Raftery & Madigan MC³ (1997) and George & McCulloch (1997) collapsed MCMC after integrating out β_γ
- Conjugate Normal-Gammas lead to closed form expressions for marginal likelihoods, Zellner's g-prior is the most popular.

Centered model:

$$\mathbf{Y} = \mathbf{1}_n \alpha + \mathbf{X}^c \boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\epsilon}$$

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへぐ

Centered model:

$$\mathbf{Y} = \mathbf{1}_n \alpha + \mathbf{X}^c \boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\epsilon}$$

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 のへぐ

•
$$p(\alpha) \propto 1$$

Centered model:

$$\mathbf{Y} = \mathbf{1}_n \alpha + \mathbf{X}^c \boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\epsilon}$$

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

- $p(\alpha) \propto 1$
- $p(\sigma^2) \propto 1/\sigma^2$

Centered model:

$$\mathbf{Y} = \mathbf{1}_n \alpha + \mathbf{X}^c \boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\epsilon}$$

- $p(\alpha) \propto 1$
- $p(\sigma^2) \propto 1/\sigma^2$
- $\blacktriangleright \ \boldsymbol{\beta}_{\gamma} \mid \boldsymbol{\alpha}, \sigma^{2}, \boldsymbol{\gamma} \sim \mathsf{N}(0, g\sigma^{2}(\mathbf{X}_{\gamma}^{c}{}'\mathbf{X}_{\gamma}^{c})^{-1})$

Centered model:

$$\mathbf{Y} = \mathbf{1}_n \alpha + \mathbf{X}^c \boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\epsilon}$$

where \mathbf{X}^c is the centered design matrix where all variables have had their mean subtracted

- $p(\alpha) \propto 1$
- $p(\sigma^2) \propto 1/\sigma^2$

$$\blacktriangleright \ \beta_{\gamma} \mid \alpha, \sigma^{2}, \gamma \sim \mathsf{N}(0, g\sigma^{2}(\mathbf{X}_{\gamma}^{c}{}'\mathbf{X}_{\gamma}^{c})^{-1})$$

which leads to marginal likelihood of \mathcal{M}_{γ} that is proportional to

$$p(\mathbf{Y} \mid \mathcal{M}_{\gamma}) = C(1+g)^{rac{n-p-1}{2}}(1+g(1-R_{\gamma}^2))^{-rac{(n-1)}{2}}$$

where R^2 is the usual coefficient of determination for model \mathcal{M}_{γ} .

Centered model:

$$\mathbf{Y} = \mathbf{1}_n \alpha + \mathbf{X}^c \boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\epsilon}$$

where \mathbf{X}^c is the centered design matrix where all variables have had their mean subtracted

- $p(\alpha) \propto 1$
- $p(\sigma^2) \propto 1/\sigma^2$
- $\blacktriangleright \ \beta_{\gamma} \mid \alpha, \sigma^{2}, \gamma \sim \mathsf{N}(0, g\sigma^{2}(\mathbf{X}_{\gamma}^{c}{}'\mathbf{X}_{\gamma}^{c})^{-1})$

which leads to marginal likelihood of \mathcal{M}_{γ} that is proportional to

$$p(\mathbf{Y} \mid \mathcal{M}_{\gamma}) = C(1+g)^{rac{n-p-1}{2}}(1+g(1-R_{\gamma}^2))^{-rac{(n-1)}{2}}$$

where R^2 is the usual coefficient of determination for model \mathcal{M}_{γ} . Trade-off of model complexity versus goodness of fit

Lastly, assign distribution to space of models

Priors on Model Space

$$p(\mathcal{M}_{\gamma}) \Leftrightarrow p(\gamma)$$

 $\blacktriangleright p(\gamma_j = 1) = .5 \Rightarrow P(\mathcal{M}_{\gamma}) = .5^p$ Uniform on space of models

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 の�?

Priors on Model Space

$$p(\mathcal{M}_{\gamma}) \Leftrightarrow p(\gamma)$$

$$p(\gamma_{j} = 1) = .5 \Rightarrow P(\mathcal{M}_{\gamma}) = .5^{p} \text{ Uniform on space of models}$$

$$p_{\gamma} \sim \text{Bin}(p, .5)$$

$$\gamma_{j} \mid \pi \stackrel{\text{iid}}{\sim} \text{Ber}(\pi) \text{ and } \pi \sim \text{Beta}(a, b) \text{ then } p_{\gamma} \sim \text{BB}_{p}(a, b)$$

$$p(p_{\gamma} \mid p, a, b) = \frac{\Gamma(p+1)\Gamma(p_{\gamma} + a)\Gamma(p - p_{\gamma} + b)\Gamma(a + b)}{\Gamma(p_{\gamma} + 1)\Gamma(p - p_{\gamma} + 1)\Gamma(p + a + b)\Gamma(a)\Gamma(b)}$$

$$p_{\gamma} \sim \text{BB}_{p}(1, 1) \sim \text{Unif}(0, p)$$

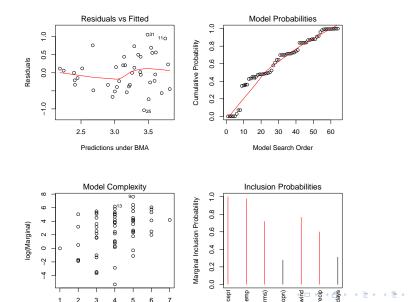
◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 の�?

USair Data

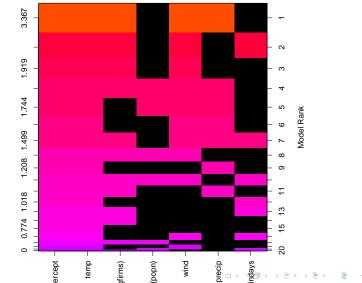
> poll.bma

Marginal Posterior Inclusion Probabilities: Intercept temp log(mfgfirms) log(popn) wind precip 1.0000 0.9755 0.7190 0.2757 0.7654 0.5994

Plots plot(poll.bma, ask=F)

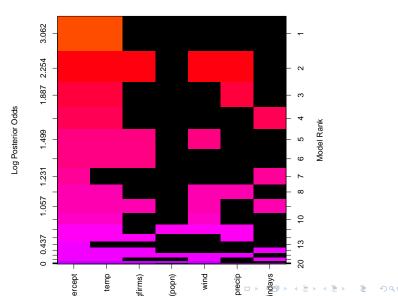


Posterior Distribution with Uniform Prior on Model Space image(poll.bma)



Log Posterior Odds

Posterior Distribution with BB(1,p) Prior on Model Space image(poll-bb.bma)



Bayes Factor = ratio of marginal likelihoods

- Bayes Factor = ratio of marginal likelihoods
- Posterior odds = Bayes Factor × Prior odds

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 のへぐ

- Bayes Factor = ratio of marginal likelihoods
- Posterior odds = Bayes Factor × Prior odds

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

 $B = BF[\mathcal{M}_0 : \mathcal{M}_\gamma]$ and $1/B = BF[\mathcal{M}_\gamma : \mathcal{M}_0]$

- Bayes Factor = ratio of marginal likelihoods
- Posterior odds = Bayes Factor × Prior odds

 $B = BF[\mathcal{M}_0 : \mathcal{M}_\gamma]$ and $1/B = BF[\mathcal{M}_\gamma : \mathcal{M}_0]$

Bayes Factor	Interpretation
$B \ge 1$	H_0 supported
$1 > B \ge 10^{-\frac{1}{2}}$	minimal evidence against H_0
$10^{-\frac{1}{2}} > B \ge 10^{-1}$	substantial evidence against H_0
$10^{-1} > B \ge 10^{-2}$	strong evidence against H_0
$10^{-2} > B$	decisive evidence against H_0

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

- Bayes Factor = ratio of marginal likelihoods
- Posterior odds = Bayes Factor × Prior odds

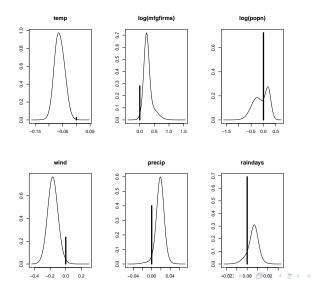
 $B = BF[\mathcal{M}_0 : \mathcal{M}_\gamma]$ and $1/B = BF[\mathcal{M}_\gamma : \mathcal{M}_0]$

Bayes Factor	Interpretation	
$B \ge 1$	H_0 supported	
	minimal evidence against H_0	in context
$10^{-\frac{1}{2}} > B \ge 10^{-1}$	substantial evidence against H_0	
$10^{-1} > B \ge 10^{-2}$	strong evidence against H_0	
$10^{-2} > B$	decisive evidence against H_0	

of testing one hypothesis with equal prior odds

Coefficients

beta = coef(poll.bma)
par(mfrow=c(2,3)); plot(beta, subset=2:7,ask=F)



э

æ

The Bayes factor for comparing \mathcal{M}_{γ} to the null model:

$$BF(\mathcal{M}_{\gamma}:\mathcal{M}_{0}) = (1+g)^{(n-1-p_{\gamma})/2}(1+g(1-R^{2}))^{-(n-1)/2}$$

The Bayes factor for comparing \mathcal{M}_{γ} to the null model:

$$BF(\mathfrak{M}_{\gamma}:\mathfrak{M}_{0})=(1+g)^{(n-1-p_{\gamma})/2}(1+g(1-R^{2}))^{-(n-1)/2}$$

► For fixed sample size n and R², consider taking values of g that go to infinity

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 のへぐ

The Bayes factor for comparing \mathcal{M}_{γ} to the null model:

$$BF(\mathfrak{M}_{\gamma}:\mathfrak{M}_{0}) = (1+g)^{(n-1-p_{\gamma})/2}(1+g(1-R^{2}))^{-(n-1)/2}$$

For fixed sample size n and R², consider taking values of g that go to infinity

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

Increasing vagueness in prior

The Bayes factor for comparing \mathcal{M}_{γ} to the null model:

$$BF(\mathfrak{M}_{\gamma}:\mathfrak{M}_{0}) = (1+g)^{(n-1-p_{\gamma})/2}(1+g(1-R^{2}))^{-(n-1)/2}$$

For fixed sample size n and R², consider taking values of g that go to infinity

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

- Increasing vagueness in prior
- What happens to BF as $g \to \infty$?

The Bayes factor for comparing \mathcal{M}_{γ} to the null model:

$$BF(\mathfrak{M}_{\gamma}:\mathfrak{M}_{0})=(1+g)^{(n-1-p_{\gamma})/2}(1+g(1-R^{2}))^{-(n-1)/2}$$

The Bayes factor for comparing \mathcal{M}_{γ} to the null model:

$$BF(\mathfrak{M}_{\gamma}:\mathfrak{M}_{0})=(1+g)^{(n-1-p_{\gamma})/2}(1+g(1-R^{2}))^{-(n-1)/2}$$

・ロト・日本・モト・モート ヨー うへで

• Let g be a fixed constant and take n fixed.

The Bayes factor for comparing \mathcal{M}_γ to the null model:

$$BF(\mathfrak{M}_{\gamma}:\mathfrak{M}_{0})=(1+g)^{(n-1-p_{\gamma})/2}(1+g(1-R^{2}))^{-(n-1)/2}$$

・ロト・日本・モト・モート ヨー うへで

• Let g be a fixed constant and take n fixed.

• Let
$$F = \frac{R_{\gamma}^2/p_{\gamma}}{(1-R_{\gamma}^2)/(n-1-p_{\gamma})}$$

The Bayes factor for comparing \mathcal{M}_{γ} to the null model:

$$\mathsf{BF}(\mathfrak{M}_\gamma:\mathfrak{M}_0)=(1+g)^{(n-1-p_\gamma)/2}(1+g(1-R^2))^{-(n-1)/2}$$

• Let g be a fixed constant and take n fixed.

• Let
$$F = \frac{R_{\gamma}^2/p_{\gamma}}{(1-R_{\gamma}^2)/(n-1-p_{\gamma})}$$

As R²_γ → 1, F → ∞ LR test would reject M₀ where F is the usual F statistic for comparing model M_γ to M₀

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへぐ

Information Paradox

The Bayes factor for comparing \mathcal{M}_{γ} to the null model:

$$\mathsf{BF}(\mathfrak{M}_\gamma:\mathfrak{M}_0)=(1+g)^{(n-1-p_\gamma)/2}(1+g(1-R^2))^{-(n-1)/2}$$

Let g be a fixed constant and take n fixed.

• Let
$$F = \frac{R_{\gamma}^2/p_{\gamma}}{(1-R_{\gamma}^2)/(n-1-p_{\gamma})}$$

- As R²_γ → 1, F → ∞ LR test would reject M₀ where F is the usual F statistic for comparing model M_γ to M₀
- BF converges to a fixed constant (1 + g)^{-p_γ/2} (does not go to infinity

"Information Inconsistency" see Liang et al JASA 2008

Need $BF \to \infty$ if $\mathbb{R}^2 \to 1 \Leftrightarrow \mathsf{E}_g[(1+g)^{-p_\gamma/2}]$ diverges for $p_\gamma < n-1$ (proof in Liang et al)

Need $BF \to \infty$ if $\mathbb{R}^2 \to 1 \Leftrightarrow \mathsf{E}_g[(1+g)^{-p_\gamma/2}]$ diverges for $p_\gamma < n-1$ (proof in Liang et al)

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

Zellner-Siow Cauchy prior

Need $BF \to \infty$ if $\mathbb{R}^2 \to 1 \Leftrightarrow \mathsf{E}_g[(1+g)^{-p_\gamma/2}]$ diverges for $p_\gamma < n-1$ (proof in Liang et al)

- Zellner-Siow Cauchy prior
- hyper-g prior or hyper-g/n (Liang et al JASA 2008)

Need $BF \to \infty$ if $\mathbb{R}^2 \to 1 \Leftrightarrow \mathsf{E}_g[(1+g)^{-p_\gamma/2}]$ diverges for $p_\gamma < n-1$ (proof in Liang et al)

- Zellner-Siow Cauchy prior
- hyper-g prior or hyper-g/n (Liang et al JASA 2008)
- robust prior (Bayarrri et al Annals of Statistics 2012)

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

Need $BF \to \infty$ if $\mathbb{R}^2 \to 1 \Leftrightarrow \mathsf{E}_g[(1+g)^{-p_\gamma/2}]$ diverges for $p_\gamma < n-1$ (proof in Liang et al)

- Zellner-Siow Cauchy prior
- hyper-g prior or hyper-g/n (Liang et al JASA 2008)

robust prior (Bayarrri et al Annals of Statistics 2012
 All have tails that behave like a Cauchy distribution

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

Data from Statistical Sleuth 12.17

・ロト < 団ト < 三ト < 三ト < 三 ・ つへの

Data from Statistical Sleuth 12.17

◆□ ▶ < 圖 ▶ < 圖 ▶ < 圖 ▶ < 圖 • 의 Q @</p>

60 cities

Data from Statistical Sleuth 12.17

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 のへぐ

- 60 cities
- response Mortality

Data from Statistical Sleuth 12.17

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 のへぐ

- 60 cities
- response Mortality
- measures of HC, NOX, SO2

- Data from Statistical Sleuth 12.17
- 60 cities
- response Mortality
- measures of HC, NOX, SO2
- Is pollution associated with mortality after adjusting for other socio-economic and meteorological factors?

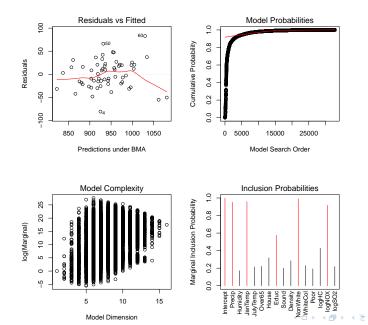
- Data from Statistical Sleuth 12.17
- 60 cities
- response Mortality
- measures of HC, NOX, SO2
- Is pollution associated with mortality after adjusting for other socio-economic and meteorological factors?

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへぐ

▶ 15 predictor variables implies $2^{15} = 32,768$ possible models

- Data from Statistical Sleuth 12.17
- 60 cities
- response Mortality
- measures of HC, NOX, SO2
- Is pollution associated with mortality after adjusting for other socio-economic and meteorological factors?
- 15 predictor variables implies $2^{15} = 32,768$ possible models
- Use Zellner-Siow Cauchy prior $1/g \sim G(1/2, n/2)$

Posterior Distributions



What is the probability that there is no pollution effect?

・ロト < 団ト < 三ト < 三ト < 三 ・ つへの

- What is the probability that there is no pollution effect?
- Sum posterior model probabilities over all models that include at least one pollution variable

- What is the probability that there is no pollution effect?
- Sum posterior model probabilities over all models that include at least one pollution variable

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへぐ

[1] 0.9889641

- What is the probability that there is no pollution effect?
- Sum posterior model probabilities over all models that include at least one pollution variable
 - > which.mat = list2matrix.which(mort.bma,1:(2¹⁵))
 - > poll.in = (which.mat[, 14:16] %*% rep(1, 3)) > 0

- > sum(poll.in * mort.bma\$postprob)
- [1] 0.9889641
- Posterior probability no effect is 0.011

- What is the probability that there is no pollution effect?
- Sum posterior model probabilities over all models that include at least one pollution variable
 - > which.mat = list2matrix.which(mort.bma,1:(2¹⁵))
 - > poll.in = (which.mat[, 14:16] %*% rep(1, 3)) > 0
 > sum(poll.in * mort.bma\$postprob)
 [1] 0.9889641

- Posterior probability no effect is 0.011
- Odds that there is an effect 0.989/0.011 = 89.

- What is the probability that there is no pollution effect?
- Sum posterior model probabilities over all models that include at least one pollution variable

- ロ ト - 4 回 ト - 4 □ - 4

- Posterior probability no effect is 0.011
- Odds that there is an effect 0.989/0.011 = 89.
- Prior Odds 7 = $(1 .5^3)/.5^3$

- What is the probability that there is no pollution effect?
- Sum posterior model probabilities over all models that include at least one pollution variable

> poll.in = (which.mat[, 14:16] %*% rep(1, 3)) > 0
> sum(poll.in * mort.bma\$postprob)
[1] 0.9889641

- Posterior probability no effect is 0.011
- Odds that there is an effect 0.989/0.011 = 89.
- Prior Odds 7 = $(1 .5^3)/.5^3$
- Bayes Factor for a pollution effect 89.9/7 = 12.8

- What is the probability that there is no pollution effect?
- Sum posterior model probabilities over all models that include at least one pollution variable
 - > which.mat = list2matrix.which(mort.bma,1:(2¹⁵))
 - > poll.in = (which.mat[, 14:16] %*% rep(1, 3)) > 0
 > sum(poll.in * mort.bma\$postprob)
 [1] 0.9889641
- Posterior probability no effect is 0.011
- Odds that there is an effect 0.989/0.011 = 89.
- Prior Odds 7 = $(1 .5^3)/.5^3$
- Bayes Factor for a pollution effect 89.9/7 = 12.8
- ► Bayes Factor for NOX based on marginal inclusion probability 0.917/(1 - 0.917) = 11.0

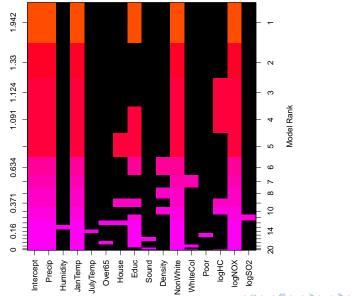
- What is the probability that there is no pollution effect?
- Sum posterior model probabilities over all models that include at least one pollution variable

- > poll.in = (which.mat[, 14:16] %*% rep(1, 3)) > 0
 > sum(poll.in * mort.bma\$postprob)
 [1] 0.9889641
- Posterior probability no effect is 0.011
- Odds that there is an effect 0.989/0.011 = 89.
- Prior Odds 7 = $(1 .5^3)/.5^3$
- ► Bayes Factor for a pollution effect 89.9/7 = 12.8
- ► Bayes Factor for NOX based on marginal inclusion probability 0.917/(1 - 0.917) = 11.0
- ► Marginal inclusion probability for logHC = 0.427144
- ► Marginal inclusion probability for logSO2 = 0.218978

Bayes Factors are not additive! Better to work with probabilities.

Model Space

Log Posterior Odds



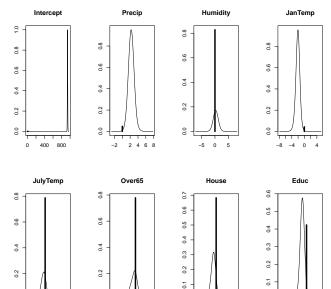
ト 目 のへの

Coefficients

0.0

-10 0 10 0.0

-60 -20 20



0.0

-400

0

400

0.0

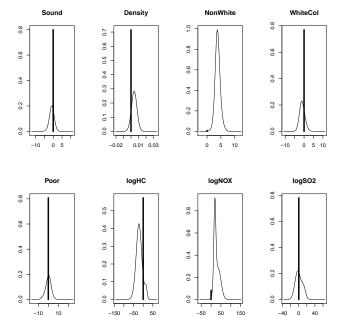
-100

50

0 (□) < □) < □</p>

≣⇒ æ

Coefficients



ヨト ▲ ヨト ヨ の � 0

• • • • • • • •

Effect Estimation

- Coefficients in each model are adjusted for other variables in the model
- OLS: leave out a predictor with a non-zero coefficient then estimates are biased!
- Model Selection in the presence of high correlation, may leave out "redundant" variables;
- improved MSE for prediction (Bias-variance tradeoff)
- in BMA all variables are included, but coefficients are shrunk to 0

Computational



• Computational if p > 35 enumeration is difficult

◆□ ▶ < 圖 ▶ < 圖 ▶ < 圖 ▶ < 圖 • 의 Q @</p>

- Computational if p > 35 enumeration is difficult
 - \blacktriangleright Gibbs sampler or Random-Walk algorithm on γ

(ロ)、(型)、(E)、(E)、 E) の(の)

- Computational if p > 35 enumeration is difficult
 - \blacktriangleright Gibbs sampler or Random-Walk algorithm on γ
 - poor convergence/mixing with high correlations

◆□▶ ◆□▶ ◆臣▶ ◆臣▶ 臣 のへぐ

• Computational if p > 35 enumeration is difficult

- \blacktriangleright Gibbs sampler or Random-Walk algorithm on γ
- poor convergence/mixing with high correlations
- Metropolis Hastings algorithms more flexibility

• Computational if p > 35 enumeration is difficult

- Gibbs sampler or Random-Walk algorithm on γ
- poor convergence/mixing with high correlations
- Metropolis Hastings algorithms more flexibility
- "Stochastic Search" (no guarantee samples represent posterior)

• Computational if p > 35 enumeration is difficult

- Gibbs sampler or Random-Walk algorithm on γ
- poor convergence/mixing with high correlations
- Metropolis Hastings algorithms more flexibility
- "Stochastic Search" (no guarantee samples represent posterior)

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

 \blacktriangleright Prior Choice: Choice of prior distributions on eta and on γ

• Computational if p > 35 enumeration is difficult

- Gibbs sampler or Random-Walk algorithm on γ
- poor convergence/mixing with high correlations
- Metropolis Hastings algorithms more flexibility
- "Stochastic Search" (no guarantee samples represent posterior)

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

 \blacktriangleright Prior Choice: Choice of prior distributions on eta and on γ

Model averaging versus Model Selection - what are objectives?