# Constructing ABC summary statistics: semi-automatic ABC

Paul Fearnhead and Dennis Prangle

5th May 2011

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

- Good summary statistic choice crucial for efficiency of ABC methods
- *Semi-automatic ABC* is our summary statistic generation method

◆□> ◆□> ◆三> ◆三> 三三 のへの

- Generic: can be used in any setting
- Semi-automatic: limited user input needed

- Theory
- Method
- Examples
- Summary / extensions

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

### Part I

Theory

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

#### Notation

- $\bullet$  Observed data  $\mathbf{y}_{obs}$
- Generic data **y**
- Parameters  $\theta$
- Prior  $\pi(\theta)$
- Summary statistics S(.)
  - Giving  $S(\mathbf{y})$  a vector of summaries

• ABC bandwidth  $h \ge 0$ 

#### ABC rejection sampling algorithm

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

For i = 1, 2, ..., n:

- **1** Sample  $\theta_i$  from  $\pi(\theta)$
- **2** Simulate data  $\mathbf{y}_{sim}$  from model conditional on  $\theta_i$

3 If 
$$||S(\mathbf{y}_{sim}) - S(\mathbf{y}_{obs})||_2 < h$$
 accept  $\theta_i$ 

Can generalise step 3 e.g. to be non-deterministic

Precedings : doi:10.1038/npre.2011.5959.1 : Posted

d٦.

ABC has a hierarchy of approximations:

- **1** Posterior distribution:  $\pi(\theta|\mathbf{y}_{obs})$
- Posterior given observed summary statistics: \pi(\mathcal{\mathcal{B}}\_{obs})

   where \$\mathbf{s}\_{obs} = S(\mathbf{y}\_{obs})\$
- ③ "ABC posterior", ABC algorithm target for h > 0

Monte Carlo approximation to ABC posterior



< ロ > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < < 回 > < < 回 > < < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < 回 > < < < 回 > < < 回 > < < < = < < = < < = < < = < < = < < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = < < = <

Precedings : doi:10.1038/npre.2011.5959.1 : Posted

d٦.

ABC has a hierarchy of approximations:

- Posterior distribution:  $\pi(\theta|\mathbf{y}_{obs})$
- Posterior given observed summary statistics: π(θ|s<sub>obs</sub>)
   where s<sub>obs</sub> = S(y<sub>obs</sub>)
- 3 "ABC posterior", ABC algorithm target for h > 0

Monte Carlo approximation to ABC posterior



◆□ > ◆□ > ◆豆 > ◆豆 > ④ = ● ●

Precedings : doi:10.1038/npre.2011.5959.1 : Posted

d٦.

ABC has a hierarchy of approximations:

- Posterior distribution:  $\pi(\theta|\mathbf{y}_{obs})$
- Posterior given observed summary statistics: π(θ|s<sub>obs</sub>)
   where s<sub>obs</sub> = S(y<sub>obs</sub>)
- **③** "ABC posterior", ABC algorithm target for h > 0

Monte Carlo approximation to ABC posterior



◆□ ▶ ◆□ ▶ ▲□ ▶ ▲□ ▶ ▲□ ◆ ●

Precedings : doi:10.1038/npre.2011.5959.1 : Posted

d٦.

ABC has a hierarchy of approximations:

- **1** Posterior distribution:  $\pi(\theta|\mathbf{y}_{obs})$
- Posterior given observed summary statistics: π(θ|s<sub>obs</sub>)
   where s<sub>obs</sub> = S(y<sub>obs</sub>)
- **③** "ABC posterior", ABC algorithm target for h > 0
- Monte Carlo approximation to ABC posterior



◆□ ▶ ◆□ ▶ ▲□ ▶ ▲□ ▶ ▲□ ◆ ●

#### • ABC Monte Carlo error increases in dim(S)

- Asymptotic result for small h
- So if dim(*S*<sub>1</sub>) >> dim(*S*<sub>2</sub>)
- Then S<sub>1</sub> needs much bigger h to achieve reasonable Monte Carlo error...

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

• ...introducing ABC posterior error

#### ABC Monte Carlo error result: proof

- Proved for ABC rejection sampling Sketch
- Heuristic result for ABC MCMC and ABC importance sampling
- Should extend from importance sampling to ABC SMC algorithms

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

Standard approach:

• Choose approximately sufficient S(.)

• Then 
$$\pi(\theta|\mathbf{y}_{obs}) \approx \pi(\theta|\mathbf{s}_{obs})$$

But:

- Typically such S must be high dimensional
- This causes large Monte Carlo error
- And we argue this approach not feasible in general

We focus on low dimensional  ${\cal S}$  which is non-sufficient but still useful is some way

#### • We focus on accurate point estimates

• i.e. minimising expected squared bias of ABC posterior mean, given some true  $\theta_0$ 

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

- Result: an optimal choice of summary statistics is  $S(\mathbf{y}) = E(\theta|\mathbf{y})$ 
  - i.e. parameter means conditional on data **y**
- Satisfies low dimensionality requirement; one summary statistic for each parameter
  - (any fewer typically prevents identifiability)

- Shown that  $E(\theta|\mathbf{y})$  desirable summary statistics
  - Accurate with low Monte Carlo error
- But not available in practice
- So our method is to construct a statistical estimate,  $S(\mathbf{y}) \approx E(\theta|\mathbf{y})$

• Based on many simulated  $(\theta, \mathbf{y})$  pairs

• We argue this S is also useful for interval estimates for parameters

- Argument involves "calibration" property
- and "noisy ABC" algorithms
- More details in paper

### Part II

#### Semi-automatic ABC method

シック・1回、4回>4回>4回>4回>4回>

- (Optional) Initial ABC analysis using ad-hoc summary statistics
- Choose a training region of parameter space
- **③** Simulate many  $(\theta, \mathbf{y})$  values
  - Draw  $\boldsymbol{\theta}$  from prior truncated to training region
  - Then draw  ${\bf y}$  from model conditional on  $\theta$
- Estimate  $\hat{\theta}(\mathbf{y}) \approx E(\theta|\mathbf{y})$
- **9** Use  $S(\mathbf{y}) = \hat{\theta}(\mathbf{y})$  in ABC
  - Truncating prior to training region
  - $(\hat{\theta}(\mathbf{y}) \text{ may have unexpected behaviour elsewhere})$

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回 のへの

Comparison to regression correction

We focus on using linear regression for final step:

- Estimate each parameter  $\theta_i$  as a linear combination of  $f(\mathbf{y})$
- Where f() a vector of appropriate functions of the data, the "explanatory variables"
  - e.g. raw data,
  - transformations,
  - approximate parameter estimates,
  - useful summaries
- Linear regression computationally cheap for large sets of simulated data

- Crude estimators in themselves
- But useful within ABC

#### User input

Precedings : doi:10.1038/npre.2011.5959.1 : Posted

đ٦.

The user must:

- Perform initial ABC analysis
  - Only the rough support of the posterior needed

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

- Choose  $f(\mathbf{y})$ 
  - Various diagnostics and tools available
  - Model insight also helpful
- Perform main ABC analysis

### Part III

Examples

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

- Single server queue (initially empty)
- Service times uniform on  $[\theta_1, \theta_2]$
- Inter-arrival times exponential with rate  $\theta_3$
- Only inter-departure times  $y_1, y_2, \ldots, y_{50}$  observed
- Priors:
  - $heta_1, heta_2- heta_1$  both uniform on [0,10]
  - $\theta_3$  uniform on [0, 1/3]
- ABC analysis of Blum and François (2010) used 20 quantiles of data as summary statistics

#### Partially observed queue

- Step 1: We used Blum and François's summary statistics in an initial (MCMC) ABC analysis
- Step 2: Training region chosen to be hypercube containing all output points i.e.



◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ ショー シタマ

• Step 3: We sample *N* parameter vectors from prior restricted to training region

Iteration	$\theta_1$	$\theta_2$	$\theta_3$
1	9.25	13.34	0.24
2	9.91	15.21	0.08
3	7.99	14.26	0.07
4	8.67	11.16	0.15
5	6.58	10.46	0.08
:	÷	÷	÷

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

#### Partially observed queue

• For each  $\theta$  we simulate data  ${\bf y}$  from the model

- And record explanatory variables  $f(\mathbf{y})$ 
  - We chose ordered inter-departure times

Iteration	$\theta_1$	$\theta_2$	$\theta_3$	$y^{(1)}$	y <sup>(2)</sup>	
1	9.97	16.04	0.19	10.16	10.30	
2	9.36	11.61	0.12	9.39	9.43	
3	6.84	14.34	0.15	6.96	7.08	
4	7.78	12.15	0.05	7.97	8.20	
5	7.04	16.81	0.12	7.16	7.18	
6	6.79	10.96	0.07	7.01	7.02	
÷	:	:	:	:	:	·

◆□> ◆□> ◆三> ◆三> 三三 のへの

#### • Step 4: Linear regression produced

$$\hat{\theta}_1(\mathbf{y}) = 0.016 + 1.039y^{(1)} + 0.003y^{(2)} + \dots$$
$$\hat{\theta}_2(\mathbf{y}) = 1.138 - 0.945y^{(1)} + 0.022y^{(2)} + \dots$$
$$\hat{\theta}_3(\mathbf{y}) = 0.324 + 0.003y^{(1)} - 0.001y^{(2)} + \dots$$

• Step 5: We used  $S(\mathbf{y}) = (\hat{\theta}_1(\mathbf{y}), \hat{\theta}_2(\mathbf{y}), \hat{\theta}_3(\mathbf{y}))$  within (MCMC) ABC

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

Mean squared bias over 50 datasets with varying parameters

	$\theta_1$	$\theta_2$	$\theta_3$
Blum/François summary statistics	1.1	2.2	0.0013
Semi-automatic ABC	0.022	1.1	0.0013

• (n.b both analyses used same overall number of simulated data sets)

◆□> ◆□> ◆三> ◆三> 三三 のへの

• Our method requires little user input here

Mean squared bias over 50 datasets with varying parameters

	$\theta_1$	$\theta_2$	$\theta_3$
Blum/François summary statistics	1.1	2.2	0.0013
with regression correction	0.022	1.1	0.0013
Semi-automatic ABC	0.022	1.1	0.0013

- (n.b both analyses used same overall number of simulated data sets)
- Our method requires little user input here
- Semi-automatic ABC and regression correction both successful

- The g-and-k distribution has a flexible shape and small number of parameters
- No closed form density but simulation easy
  - (MLEs are available numerically)
- Parameters (A, B, g, k) related to location, scale, skewness,
- Consider inference given 10,000 iid draws
  - Uniform prior on [0, 10]<sup>4</sup>
- ABC analysis by Allingham et al (2009) used 10,000 order

- Training region based on analysis using 10,000 summary statistics
- Many  $(\theta, \mathbf{y})$  values simulated
- Choice of  $f(\mathbf{y})$  bigger issue than previous example
  - Use subset of order statistics?
  - Include powers of order statistics?
- We fit linear regressions for a range of different  $f(\mathbf{y})$  choices
- Then compared BIC values
- We chose 100 evenly spaced order statistics and their first 4 powers

$\tilde{g}$ -and- $k$ distribution						
1 : Postec						
	Mean squared	d bias ove	r 50 datas	sets		
26		А	В	g	k	
5	10,000 summary statistics	0.0059	0.0013	3.85	0.00063	
201	with regression correction	0.00040	0.0017	0.28	0.00051	
e.	Semi-automatic ABC	0.00016	0.00056	0.044	0.00023	
Idu	MLE	0.00016	0.00055	0.0013	0.00014	
Precedings : doi:10.1038/	<ul> <li>n.b. same number of simulated data sets in all analyses</li> <li>Good semi-automatic ABC results despite poor training region for g</li> <li>Choice of f(y) more involved but some tools available</li> </ul>					

- n.b. same number of simulated data sets in all analyses
- Good semi-automatic ABC results despite poor training region
- Choice of  $f(\mathbf{y})$  more involved but some tools available

#### Part IV

#### Conclusion

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

#### Results:

- Monte Carlo error increases with dim(S)
- $S(\mathbf{y}) = E(\theta|\mathbf{y})$  ideal for ABC point estimation
- Motivates an estimate of  $E(\theta|\mathbf{y})$  as  $S(\mathbf{y})$
- Semi-automatic ABC is our method to produce such an estimate
- Effectiveness shown in two examples
- More details:
  - Our paper www.arxiv.org/abs/1004.1112
  - Supplementary material in

www.maths.lancs.ac.uk/~prangle/thesis\_DP.pdf

#### Extensions

#### • Nuisance parameters

- Alternatives to linear regression
- ABC for state space models
  - Application of noisy ABC
  - More details in paper
  - Including simple systems biology example

• Extension to model choice

- ABC model choice not robust to choice of summary statistics (Robert et al 2011)
- But using many statistics for approximate sufficiency has Monte Carlo error problems
- Could adapt semi-automatic ABC to choose summary statistics for model choice
  - View model choice as inference for a categorical parameter
  - and use e.g. logistic regression
- Would need to extend our theory to show that results robust and have a useful practical interpretation

## Part V

Appendix

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

- Consider ABC rejection sampling
- ${\, \bullet \,}$  Monte Carlo error depends on acceptance rate  $\alpha$
- (i.e. variance of an ABC estimator  $\propto 1/lpha)$

$$lpha = \int \pi( heta) \pi(\mathbf{y}| heta) \mathbb{I}[||S(\mathbf{y}) - S(\mathbf{y}_{\mathsf{obs}})||_2 < h] \mathsf{d}\mathbf{y} \mathsf{d} heta$$

 $\bullet \ \alpha$  also crucial to Monte Carlo error in other ABC algorithms

$$lpha = \int \pi( heta) \pi(\mathbf{y}| heta) \mathbb{I}ig[||m{S}(\mathbf{y}) - m{S}(\mathbf{y}_{\mathsf{obs}})||_2 < hig] \, \mathsf{d}\mathbf{y} \mathsf{d} heta$$

Rearrange to

$$lpha = \int \pi(\mathbf{s}) \mathbb{I}[||\mathbf{s} - S(\mathbf{y}_{\mathsf{obs}})||_2 < h] \, \mathrm{d}\mathbf{s}$$

Using Taylor expansion, for small h

$$lpha \propto h^d \pi(S(\mathbf{y}_{\mathsf{obs}})) + \mathsf{smaller terms}$$

where d is dimension of summary statistics

Precedings : doi:10.1038/npre.2011.5959.1 : Posted đ٦.

- Initial ABC analysis
- **2** Estimate  $\hat{\theta}(\mathbf{y}) \approx E(\theta|\mathbf{y})$ 
  - Based on accepted  $(\theta, \mathbf{y})$  values

**3** Use  $\hat{\theta}(\mathbf{y})$  to adjust ABC results

- Both methods use a similar regression step
- But use results for different purposes
- Regression correction can be applied to semi-automatic ABC results

▲ Back