

# Modèles Hiérarchique Bayésien (2/2): Géostatistique

Aurélien Latouche

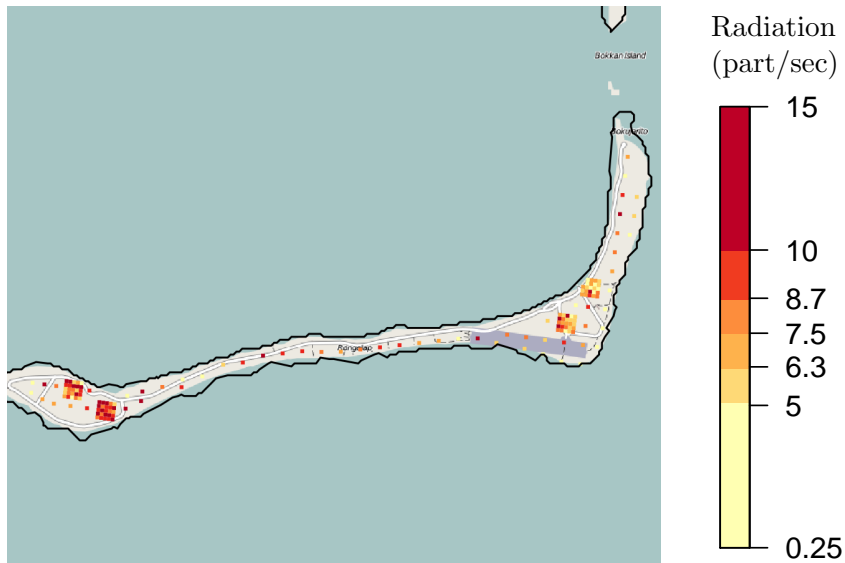
Conservatoire national des arts et métiers

## Etude de cas : Iles Marshall



- ▶ Essai nucléaire en 1954 : contamination
  - ▶ Habitants évacués après les essais (bcp de décès)
  - ▶ En 1957, les autorités autorisent le retour des habitants
- 
- ▶ Nombreux cas de Leucémies et Tumeurs de la thyroïde. Greenpeace évacue les habitants en 1985
  - ▶ Des mesures de radiation sont faites et cartographiées
  - ▶ Après nettoyage du sol (couche superficielle) les niveaux de radiation baissent
  - ▶ Retour de 400 habitants en 1999

# Iles Marshall : Atoll de Rongelap

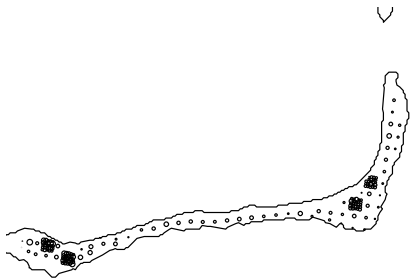


## Description du problème

- ▶ Enquête de terrain des mesures de Césium 137 :  $^{137}\text{Cs}$
- ▶ Estimation de la variabilité spatiale de la radioactivité du césium  $^{137}\text{Cs}$
- ▶ Comparaison avec les seuils tolérés
- ▶ Utiliser les données de comptage  $Y_i$  sur un intervalle de temps  $t_i$  aux sites  $s_i$  ( $i = 1, \dots, n$ )
- ▶ Prédire l'intensité sur l'île
- ▶ Déterminer les sites où l'intensité est au dessus des niveaux tolérés

⇒ Cartographier toutes ces estimations

# Cartographie



## Iles Marshalls : un modèle

- ▶  $Y_i$  nombre particules en  $s_i$ , observées en  $T_i$  secondes.
- ▶  $\lambda(s)$  l'intensité de radiation qui depend de  $U(s)$ .
- ▶  $Y_i \sim$

## Iles Marshalls : un modèle

- ▶  $Y_i$  nombre particules en  $s_i$ , observées en  $T_i$  secondes.
- ▶  $\lambda(s)$  l'intensité de radiation qui depend de  $U(s)$ .
- ▶  $Y_i \sim \text{Poisson}(\lambda(s_i) T_i)$

## Iles Marshalls : un modèle

- ▶  $Y_i$  nombre particules en  $s_i$ , observées en  $T_i$  secondes.
- ▶  $\lambda(s)$  l'intensité de radiation qui depend de  $U(s)$ .
- ▶  $Y_i \sim \text{Poisson}(\lambda(s_i) T_i)$
- ▶  $\log[\lambda(s)] =$



## Iles Marshalls : un modèle

- ▶  $Y_i$  nombre particules en  $s_i$ , observées en  $T_i$  secondes.
- ▶  $\lambda(s)$  l'intensité de radiation qui depend de  $U(s)$ .
- ▶  $Y_i \sim \text{Poisson}(\lambda(s_i) T_i)$
- ▶  $\log[\lambda(s)] = \mu +$

## Iles Marshalls : un modèle

- ▶  $Y_i$  nombre particules en  $s_i$ , observées en  $T_i$  secondes.
- ▶  $\lambda(s)$  l'intensité de radiation qui depend de  $U(s)$ .
- ▶  $Y_i \sim \text{Poisson}(\lambda(s_i) T_i)$
- ▶  $\log[\lambda(s)] = \mu + U(s)$

## Iles Marshalls : un modèle

- ▶  $Y_i$  nombre particules en  $s_i$ , observées en  $T_i$  secondes.
- ▶  $\lambda(s)$  l'intensité de radiation qui depend de  $U(s)$ .
- ▶  $Y_i \sim \text{Poisson}(\lambda(s_i) T_i)$
- ▶  $\log[\lambda(s)] = \mu + U(s) + (\beta X(s))$

## Iles Marshalls : un modèle

- ▶  $Y_i$  nombre particules en  $s_i$ , observées en  $T_i$  secondes.
- ▶  $\lambda(s)$  l'intensité de radiation qui depend de  $U(s)$ .
- ▶  $Y_i \sim \text{Poisson}(\lambda(s_i) T_i)$
- ▶  $\log[\lambda(s)] = \mu + U(s) + (\beta X(s))$
- ▶  $\text{cov}[U(s+h), U(s)] =$

## Iles Marshalls : un modèle

- ▶  $Y_i$  nombre particules en  $s_i$ , observées en  $T_i$  secondes.
  - ▶  $\lambda(s)$  l'intensité de radiation qui depend de  $U(s)$ .
  - ▶  $Y_i \sim \text{Poisson}(\lambda(s_i) T_i)$
  - ▶  $\log[\lambda(s)] = \mu + U(s) + (\beta X(s))$
  - ▶  $\text{cov}[U(s+h), U(s)] = \sigma^2 \exp(-h/\theta)$
- 
- ▶ **Que valent  $\mu, \beta, \theta$  (range) ,  $\sigma^2, ?$**
  - ▶ **Et  $\lambda(s)$ ?**



## Distribution a posteriori

Jointe :  $[U, \sigma, \theta, \beta | Y]$

Marginales :  $[U | Y], [\sigma | Y], [\theta | Y], [\beta | Y]$

$\beta$  correspond aux effets de covariables dans le modèle pour  $\lambda()$

# Problème

- ▶ Estimer  $\beta$ ,  $\sigma$ ,  $\theta$  et  $U(s)$ ?

## Distribution a posteriori

$$pr(\beta, \sigma, \theta | Y) = \frac{pr(Y; \beta, \sigma, \theta)pr(\beta, \sigma, \theta)}{\int \int \int pr(Y; \beta, \sigma, \theta)d\beta d\sigma d\theta}$$

Integrales incalculable explicitement  $\rightarrow$  MCMC

## Iles Marshalls : Estimation du modèle

$$Y_i \sim \text{Poisson}(\lambda_i)$$

$$\log(\lambda_i) = \underbrace{\log(T_i)}_{\text{Offset}} + \mu + U(s_i)$$

$$\text{cov}[U(s+h), U(s)] = \sigma^2 \exp(-h/\theta)$$

1. Spécifier un modèle
2. Echantillon de l'aposteriori  $[\mu, \sigma, \theta, U(s_i) | Y]$
3. Convergence des chaînes
4. Pour une grille de points  $g_1 \dots g_M$  échantillonner  $[U(g_m) | Y]$
5. Faire une carte



# Syntaxe du modèle hiérarchique model.bug

```
model{
  for(Dsite in 1:Nsite) {
    meansite[Dsite] <- intercept
    for(Dobservations in Ssite[Dsite]:(Ssite[Dsite+1]-1)){
      count[Dobservations] ~ dpois(meanobservations[Dobservations])
      log(meanobservations[Dobservations]) <- Rsite[Dsite]+ logOffset[Dobservations]
    }#observations
  }#site

  Rsite[1:NsiteSpatial] ~ spatial.exp(meansite[1:NsiteSpatial], xSpatialsite[1:NsiteSpatial],
  ySpatialsite[1:NsiteSpatial], Tsite, phisite, 1)
  phisite ~ dgamma(10,.1)

  # priors
  intercept ~ dflat()

  Tsite <- pow(SDsite, -2)
  SDsite ~ dunif(0, 100)

} # model
```

```
> library(glmmmBUGS)
> load("rongelapUTM.RData")
> names(rongelapUTM)

[1] "x"      "y"      "count" "time"

> rongelapUTM$logOffset = log(rongelapUTM$time)
> rongelapUTM$site = seq(1, dim(rongelapUTM@data)[1])
```

```
library(geoRglm)
#data(rongelap)

rongelap<-read.table(rongelap.txt",header=TRUE)

library(spdep)
coordinates(rongelap) = ~cX+cY

rongelap$logOffset = log(rongelap$time)
rongelap$site = seq(1, length(rongelap$time))
```

## Implémentation :MCMC

```
> forBugs = glmmBUGS(  
+count + logOffset ~ 1, family="poisson",  
+ data=rongelapUTM@data, effects="site",  
+ spatial=rongelapUTM,  
+ priors=list(phisite="dgamma(10,.1)"))
```

- ▶ count variable réponse ,
- ▶ logOffset offset, modèle avec seulement l'intercept, on ajoute ~1
- ▶ un effet aléatoire pour chaque site
- ▶ L'effet aléatoire est spatialité avec les sites fournis par rongelapUTM

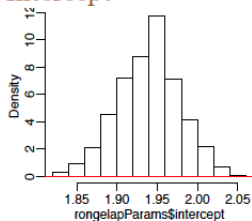
```
> startingValues = forBugs$startingValues
> startingValues$phi$site = 100
> source("getInits.R")
> library(R2WinBUGS)
>
```

- ▶ `getInits.R` contient les initialisations des hyper paramètres `getInits`, qui utilise `startingValues`

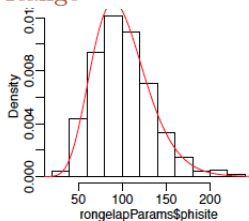
# Résultats

## Apriori-Aposteriori

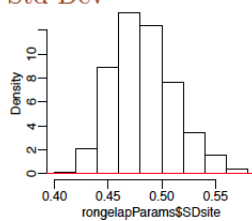
### Intercept



### Range

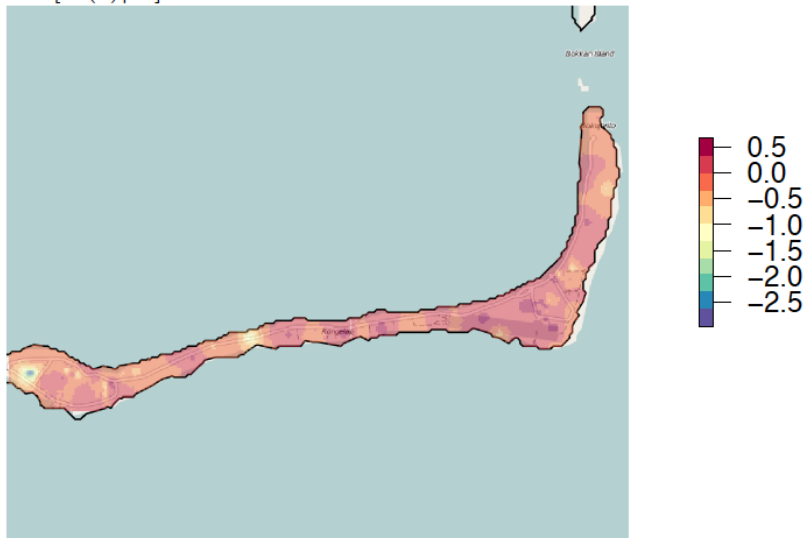


### Std Dev



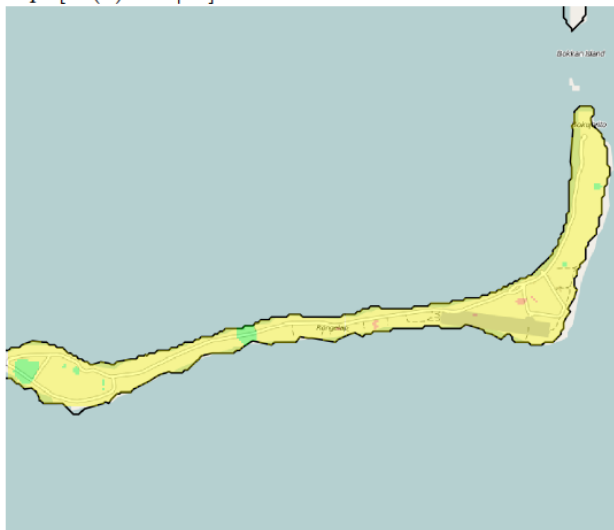
# Résultats: $U$

$$E[U(s)|Y]$$



# Résultats : Dépassement de seuil pour $U$

$$pr[U(s) > 0 | Y]$$





# Résultats: Prédiction du Risque

$$E[\lambda(s)|Y]$$



# Résultats : Dépassement de seuil pour $\lambda$

$$pr[\lambda(s) > 7 | Y]$$

