



# Discrétisation de la dynamique de Langevin pour l'échantillonnage de mesures de probabilité en grande dimension

Régis SANTET

(CERMICS, École des Ponts & Équipe MATHEMATICALS, Inria Paris)

Encadrement : G.Stoltz, T.Lelièvre, J.Reygner

Soutenance PFE (ENPC, 3 Mars 2022)

- 1 Introduction aux méthodes MCMC
- 2 Dynamique de Langevin suramortie avec bruit multiplicatif
- 3 Algorithme GHMC avec réversibilité numérique imposée
- 4 Travail futur

**But** : Évaluer

$$\mathbb{E}_\pi[f] = \int_{\mathcal{X}} f(x)\pi(x)dx$$

avec l'estimateur

$$\hat{I}_N := \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N f(X^i), \quad X^i \sim \pi$$

- Algorithme de **Metropolis-Hastings**<sup>1</sup> : noyau de proposition  $T$  + acceptation/rejection avec probabilité

$$\min \left( 1, \frac{\pi(x')T(x', dx)}{\pi(x)T(x, dx')} \right)$$

- **Metropolis Adjusted Langevin Algorithm**<sup>2</sup> :  $T$  engendré par discrétisation Euler-Maruyama de la **dynamique de Langevin suramortie**

$$dX_t = \nabla \log \pi(X_t) dt + \sqrt{2} dW_t$$

- 
1. Metropolis/Rosenbluth A./Rosenbluth M./Teller A./Teller E. (1953)
  2. Rosky/Doll/Friedman (1978)

# Hamiltonian Monte Carlo<sup>3 4</sup>

**Hamiltonien** du système  $H(q, p) = V(q) + \frac{1}{2}p^\top M^{-1}p$ .

Pour un pas de temps  $\Delta t > 0$  et l'état de la chaîne  $q^0 \in \mathbb{R}^d$ ,

(HMC.i) Générer  $p^0 \sim \mathcal{N}_d(0, M)$ .

(HMC.ii) Intégrer la dynamique Hamiltonienne avec un **flot numérique**  $\varphi_{\Delta t}$

$$\begin{cases} \dot{q} = \nabla_p H(q, p) = M^{-1}p \\ \dot{p} = -\nabla_q H(q, p) = -\nabla V(q) \end{cases}$$

sur un pas de temps avec conditions initiales  $(q(0), p(0)) = (q^0, p^0)$ .

(HMC.iii) Calculer le **ratio de Metropolis**

$$r_{\Delta t}(q, p) = \min \left\{ 1, e^{-\beta[(H \circ \varphi_{\Delta t})(q, p) - H(q, p)]} \right\}$$

(HMC.iv) Simuler  $U \sim \mathcal{U}(0, 1)$ . Si  $U \leq r_{\Delta t}$ , renvoyer  $q^1 = q(\Delta t)$ . Sinon, renvoyer  $q^1 = q^0$ .

---

3. Duane/Kennedy/Pendleton/Roweth (1987)

4. Neal (1993)

## Théorème

L'algorithme HMC préserve la mesure de probabilité

$$\mu = \exp(-H(q, p)) / Z_\mu \, dq \, dp$$

## Preuve

$$T_{\Delta t}((q, p), dq' dp') = r_{\Delta t} \delta_{\varphi_{\Delta t}(q, p)}(dq' dp') + (1 - r_{\Delta t}(q, p)) \delta_{(q, p)}(dq' dp')$$

Si  $f: \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}$  mesurable bornée,  $[x=(q, p), S(q, p)=(q, -p)]$

$$\begin{aligned} \int r_{\Delta t}(x) f(\varphi_{\Delta t}(x)) \mu(dx) &= \int r_{\Delta t}(\varphi_{\Delta t}^{-1}(y)) f(y) \frac{e^{-\beta[H \circ \varphi_{\Delta t}^{-1}](y)}}{Z_\mu} dy \\ \text{[} |\nabla \varphi_{\Delta t}| = 1 \text{]} &= \int r_{\Delta t}((S \circ \varphi_{\Delta t})(z)) f(z) \frac{e^{-\beta[H \circ S \circ \varphi_{\Delta t}](z)}}{Z_\mu} dz \\ \text{[} S \circ \varphi_{\Delta t} \circ S = \varphi_{\Delta t}^{-1} \text{]} &= \int r_{\Delta t}(z) f(z) \mu(dz) \end{aligned}$$

- 1 Introduction aux méthodes MCMC
- 2 Dynamique de Langevin suramortie avec bruit multiplicatif
- 3 Algorithme GHMC avec réversibilité numérique imposée
- 4 Travail futur

Dynamique de Langevin suramortie avec *bruit multiplicatif*<sup>5</sup>

$D: \mathbb{R}^d \ni q \rightarrow D(q) \in \mathcal{S}_d^{++}(\mathbb{R})$

$$dq_t = \left( -D(q_t) \nabla V(q_t) + \frac{1}{\beta} \operatorname{div} D(q_t) \right) dt + \sqrt{\frac{2}{\beta}} D(q_t) dW_t$$

→ Promesse de proposer un échantillonnage plus rapide (**métastabilité**, **anisotropie**)

Extension à la **dynamique de Langevin** (ré-échantillonnage partiel du moment)

$$\begin{cases} dq_t = \nabla_p H(q_t, p_t) dt \\ dp_t = -\nabla_q H(q_t, p_t) dt - \gamma \nabla_p H(q_t, p_t) dt + \sqrt{\frac{2\gamma}{\beta}} dW_t \end{cases}$$

---

5. Roberts/Stramer (2002)

# Schémas numériques pour la dynamique Hamiltonienne

**En pratique** : utiliser des schémas numériques **symplectiques** et **réversibles en temps**<sup>6 7</sup>

$$\text{Generalized Störmer-Verlet} \quad \left\{ \begin{array}{l} p^{n+1/2} = p^n - \frac{\Delta t}{2} \nabla_q H(q^n, p^{n+1/2}), \\ q^{n+1} = q^n + \frac{\Delta t}{2} \left( \nabla_p H(q^n, p^{n+1/2}) + \nabla_p H(q^{n+1}, p^{n+1/2}) \right) \\ p^{n+1} = p^{n+1/2} - \frac{\Delta t}{2} \nabla_q H(q^{n+1}, p^{n+1/2}) \end{array} \right.$$

$$\text{Implicit Midpoint-Rule} \quad \left\{ \begin{array}{l} q^{n+1} = q^n + \Delta t \nabla_p H \left( \frac{y^{n+1} + y^n}{2} \right) \\ p^{n+1} = p^n - \Delta t \nabla_q H \left( \frac{y^{n+1} + y^n}{2} \right) \end{array} \right.$$

Hamiltonien non séparable  $\rightarrow$  **méthodes implicites**

- 
6. Leimkuhler/Reich (2005)
  7. Hairer/Wanner/Lubich (2006)

## Proposition

GSV & IMR sont faiblement consistants avec la dynamique de Langevin suramortie avec bruit multiplicatif si

$$H(q, p) = V(q) - \frac{1}{2} \ln (\det D(q)) + \frac{1}{2} p^\top D(q) p$$

i.e.

$$q_{n+1} = q_n + \Delta t D(q_n)^{1/2} G_n + \frac{\Delta t^2}{2} \mathcal{F}_2(q_n, D(q_n)^{-1/2} G_n) \\ + \Delta t^3 \mathcal{F}_3(q_n, D(q_n)^{-1/2} G_n) + \mathcal{O}(\Delta t^4)$$

avec

$$\mathbb{E}_{G_n} \left[ \mathcal{F}_2(q_n, D(q_n)^{-1/2} G_n) \right] = -D(q_n) \nabla V(q_n) + \operatorname{div} D(q_n)$$

$$\mathbb{E}_{G_n} \left[ \mathcal{F}_3(q_n, D(q_n)^{-1/2} G_n) \right] = 0$$

Riemannian Manifold HMC<sup>8</sup>

$$H(q, p) = V(q) - \frac{1}{2} \ln(\det D(q)) + \frac{1}{2} p^\top D(q) p$$

- $\int \exp(-H) dp \propto \exp(-V)$
- $p \mid q \sim \mathcal{N}(0, D(q)^{-1})$

## GSV (réversible en temps, symplectique)

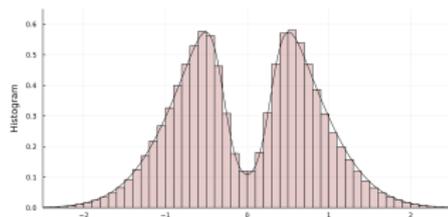
$$\begin{cases} p^{n+1/2} = p^n - \frac{\Delta t}{2} \nabla_q H(q^n, p^{n+1/2}) \\ q^{n+1} = q^n + \frac{\Delta t}{2} \left( \nabla_p H(q^n, p^{n+1/2}) + \nabla_p H(q^{n+1}, p^{n+1/2}) \right) \\ p^{n+1} = p^{n+1/2} - \frac{\Delta t}{2} \nabla_q H(q^{n+1}, p^{n+1/2}) \end{cases}$$

---

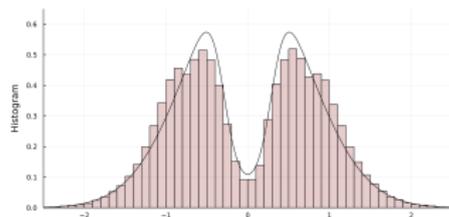
8. Girolami/Calderhead (2011)

# Apparition de biais dans l'échantillonnage (HMC)

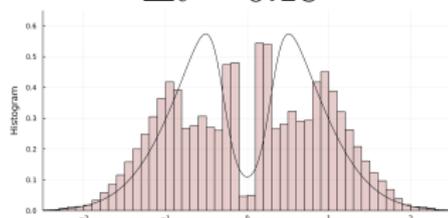
Potentiel double puits confinant  $V(q) = q^2 - 1 + \frac{h}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(-\frac{q^2}{2\sigma^2}\right)$



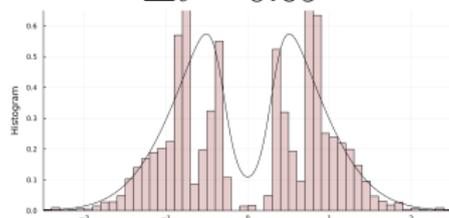
$\Delta t = 0.18$



$\Delta t = 0.69$



$\Delta t = 0.86$



$\Delta t = 1.68$

Méthodes implicites  $\Rightarrow$  problèmes de convergence et de réversibilité numérique<sup>9</sup>

9. Brofos/Lederman (2021)

- 1 Introduction aux méthodes MCMC
- 2 Dynamique de Langevin suramortie avec bruit multiplicatif
- 3 Algorithme GHMC avec réversibilité numérique imposée**
- 4 Travail futur

On se donne un **schéma numérique**  $\Phi_{\Delta t}$  (possiblement implicite)

$$\Phi_{\Delta t}(q, p, q', p') = \begin{bmatrix} q' + \text{update of } q \\ p' + \text{update of } p \end{bmatrix}$$

*Couples admissibles*

$$\mathcal{D} = \left\{ (q, p, q', p') \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d \mid \Phi_{\Delta t}(q, p, q', p') = 0 \right\}$$

Travail dans un ouvert  $\mathcal{D} \subset \mathcal{D}$  (différentiabilité, symplecticité)

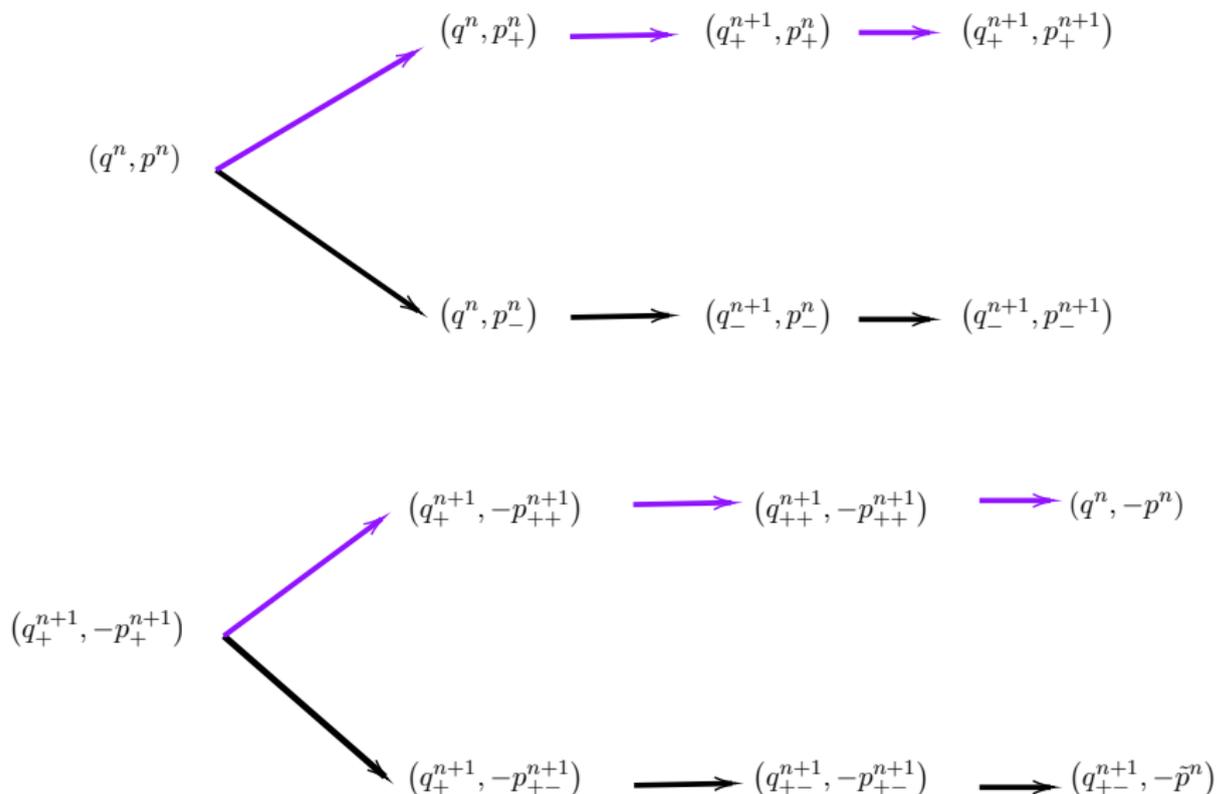
$$\mathcal{A} = \left\{ (q, p) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d \mid \exists (q', p') \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d, (q, p, q', p') \in \mathcal{D} \right\}$$

Le **flot numérique** est

$$\varphi_{\Delta t}: \mathcal{A} \ni (q, p) \mapsto (p', q') \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d$$

Peut être **multivarié** en théorie  $\rightarrow$  **problèmes de réversibilité**

# Bifurcations forward/backward



# Algorithme avec réversibilité numérique

On définit  $\psi_{\Delta t} = S \circ \varphi_{\Delta t}$  où  $S(q, p) = (q, -p)$ . On se donne un schéma numérique  $\mathcal{C}^1$  réversible et symplectique

$$(i) \quad \Phi_{\Delta t}(q, p, \varphi_{\Delta t}(q, p)) = 0 \iff \Phi_{\Delta t}((S \circ \varphi_{\Delta t})(q, p), S(q, p)) = 0,$$

$$(ii) \quad \nabla_{q,p} \varphi_{\Delta t}(q, p)^\top J \nabla_{q,p} \varphi_{\Delta t}(q, p) = J, \quad J = \begin{pmatrix} 0 & I_d \\ -I_d & 0 \end{pmatrix}.$$

On définit

$$\mathcal{B} = \left\{ (q, p) \in \mathcal{A} \left| \begin{array}{l} \psi_{\Delta t}(q, p) \in \mathcal{A}, (\psi_{\Delta t} \circ \psi_{\Delta t})(q, p) = (q, p) \\ \text{et } \nabla_{q',p'} \Phi_{\Delta t}(q, p, \varphi_{\Delta t}(q, p)) \text{ est inversible} \end{array} \right. \right\},$$

et

$$\forall (q, p) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d, \quad \psi_{\Delta t}^{\text{rev}}(q, p) = \psi_{\Delta t}(q, p) \mathbf{1}_{(q,p) \in \mathcal{B}} + (q, p) \mathbf{1}_{(q,p) \notin \mathcal{B}}.$$

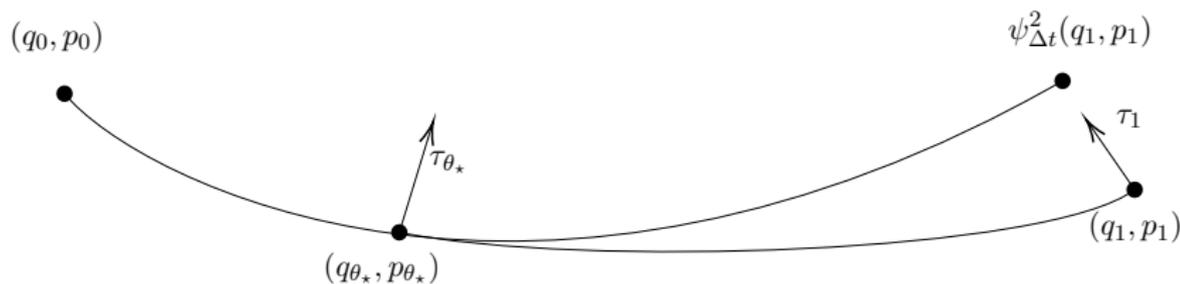
## Proposition

La fonction  $\psi_{\Delta t}^{\text{rev}}$  est une involution et préserve la mesure de Lebesgue sur  $\mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d$ .

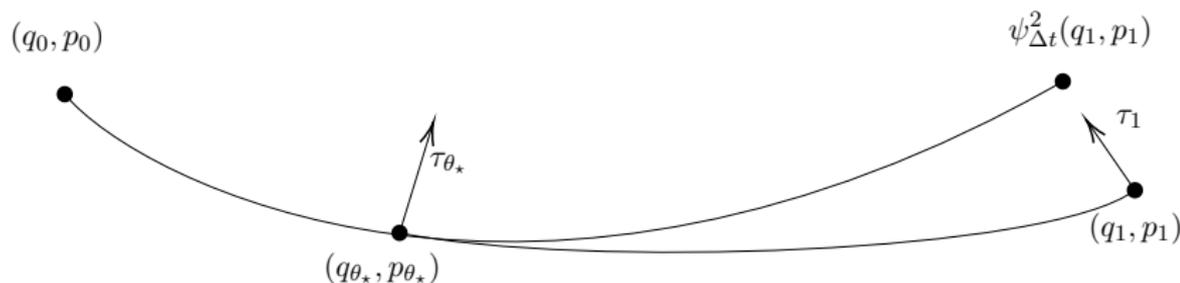
# Structure de la preuve<sup>10</sup>

- On montre que  $B$  est ouvert comme réunion de composantes connexes ouvertes de  $\mathcal{A} \cap \psi_{\Delta t}^{-1}(\mathcal{A})$ .
- Raisonnement par contradiction : on a  $(q_0, p_0) = \psi_{\Delta t}^2(q_0, p_0)$  et on suppose que  $\psi_{\Delta t}^2(q_1, p_1) \neq (q_1, p_1)$  pour un certain  $(q_1, p_1)$ .
- Relier  $(q_0, p_0)$  à  $(q_1, p_1)$  et écrire

$$\psi_{\Delta t}^2(q, p) = (q, p) + \varepsilon\tau + \mathcal{O}(\varepsilon), \quad \|\tau\| = 1$$



# Structure de la preuve



- Utiliser la réversibilité en temps du schéma [+ caractère  $\mathcal{C}^1$ , compacité, passage à la limite] pour obtenir

$$\nabla_{q', p'} \Phi_{\Delta t}(q_{\theta_*}, p_{\theta_*}, \varphi_{\Delta t}(q_{\theta_*}, p_{\theta_*})) \cdot \tau_{\theta_*} = 0$$

contradiction via la définition de  $\mathcal{B}$  (dernière propriété)

- On montre que  $\mathcal{B}$  et  $\mathcal{B}^c$  sont stables par  $\psi_{\Delta t}^{\text{rev}}$  + symplecticité et involution sur chaque composante

# Algorithme GHMC avec réversibilité numérique

L'état de la chaîne est  $X^0 = (q^0, p^0) \in \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d$

(GHMC Rev.i) Intégrer le processus d'Ornstein-Uhlenbeck avec un pas de temps  $\Delta t/2$  et conditions initiales  $(q^0, p^0) \rightarrow (q^0, p^{1/4})$ .

(GHMC Rev.ii) Intégrer sur un pas de temps la dynamique Hamiltonienne **avec vérification de réversibilité numérique et renversement du moment** :

$$(\tilde{q}^1, \tilde{p}^{3/4}) = \psi_{\Delta t}^{\text{rev}}(q^0, p^{1/4}),$$

(GHMC Rev.iii) Simuler  $U^0 \sim \mathcal{U}(0, 1)$  :

- si  $U^0 \leq \exp(-\beta (H(\tilde{q}^1, \tilde{p}^{3/4}) - H(q^0, p^{1/4})))$ , accepter la transition :  $(q^1, p^{3/4}) = (\tilde{q}^1, -\tilde{p}^{3/4})$
- sinon la rejeter :  $(q^1, p^{3/4}) = (q^0, p^{1/4})$ .

(GHMC Rev.iv) Renverser le moment :  $\tilde{p}^1 = -p^{3/4}$ .

(GHMC Rev.v) Intégrer Ornstein-Uhlenbeck sur un demi pas de temps et avec conditions initiales  $(q^1, \tilde{p}^1) \rightarrow (q^1, p^1)$ .

(GHMC Rev.vi) Renvoyer  $X^1 = (q^1, p^1)$ .

# Exemples numériques

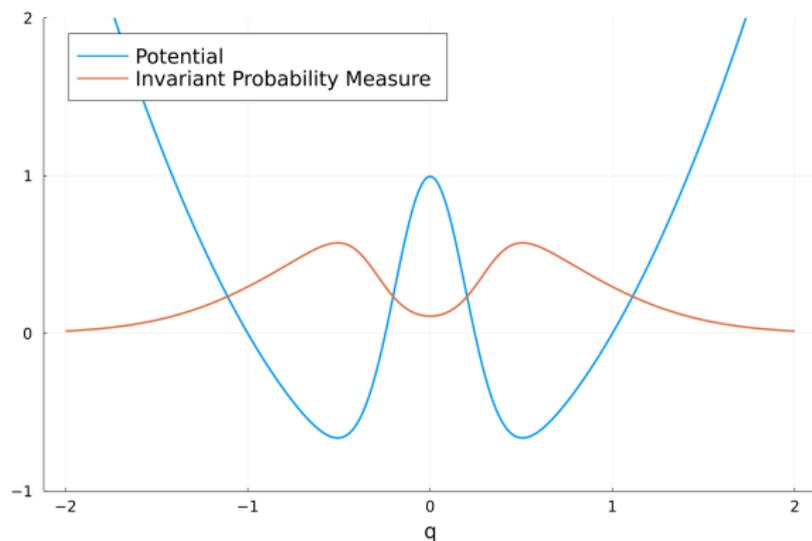


Figure – Double puits confinant  $V_{\sigma,h}(q) = q^2 - 1 + \frac{h}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(-\frac{q^2}{2\sigma^2}\right)$ . avec  $\sigma = 0.2$ ,  $h = 1$  et la mesure invariante associée  $e^{-\beta V}$  avec  $\beta = 1$ .

Le coefficient de diffusion choisi est  $D(q) = \left(\frac{1.5 + \cos(\pi q)}{2}\right)^2 > 0$

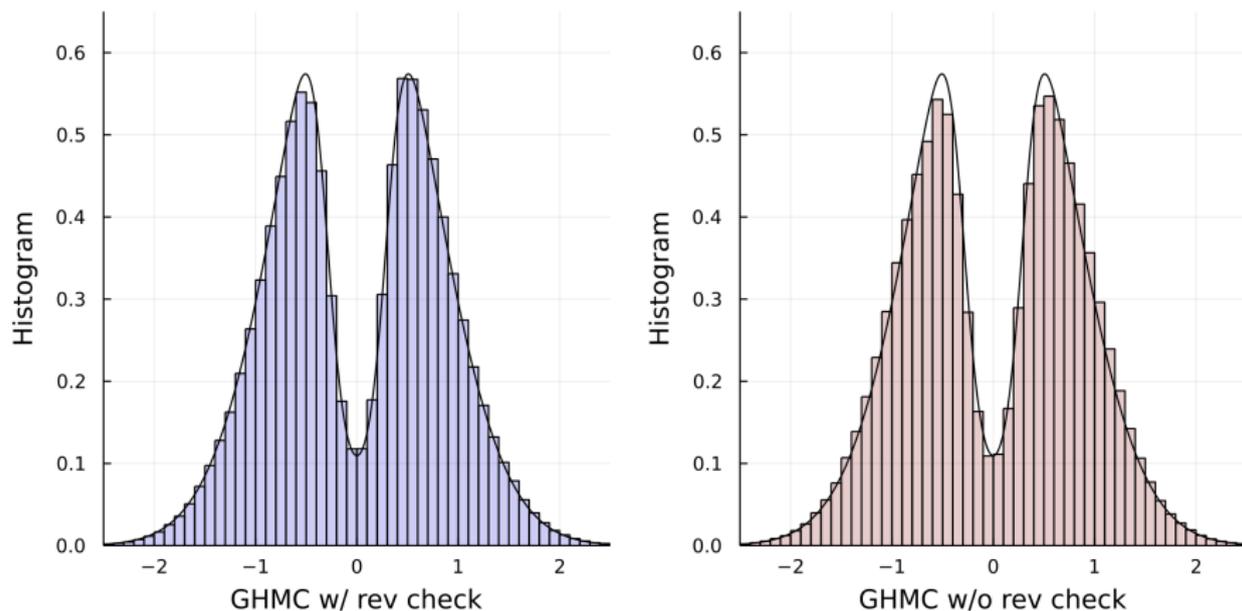


Figure – Échantillonnage avec un pas de temps  $\Delta t = 0.28$ . L'histogramme à gauche est obtenu grâce à notre algorithme, celui de droite est obtenu sans vérifier la réversibilité numérique.

$$\varphi_{\Delta t}^{\text{rev}} \underset{\Delta t \rightarrow 0}{\approx} \varphi_{\Delta t} \iff \mathcal{B} \approx \mathbb{R} \times \mathbb{R}$$

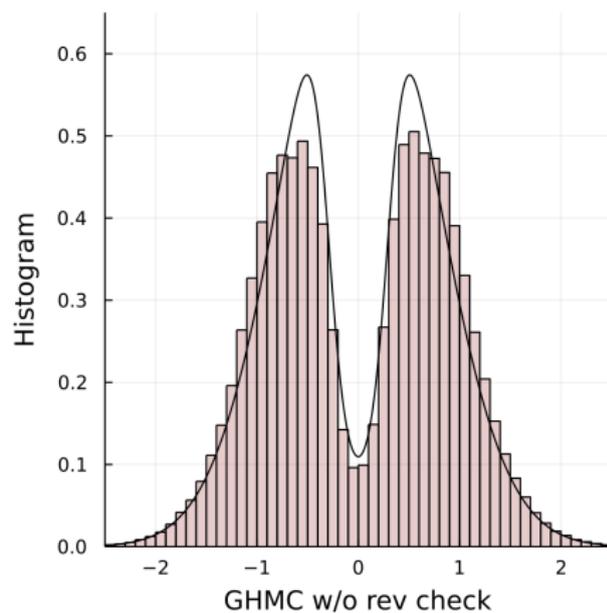
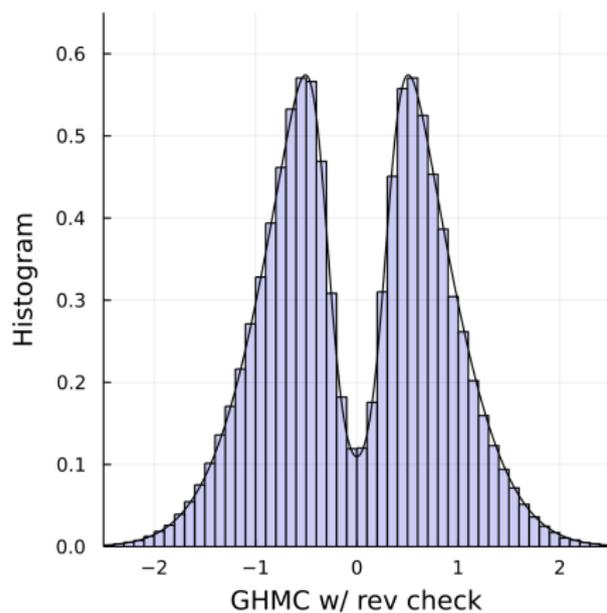


Figure – Échantillonnage avec un pas de temps  $\Delta t = 0.44$ .

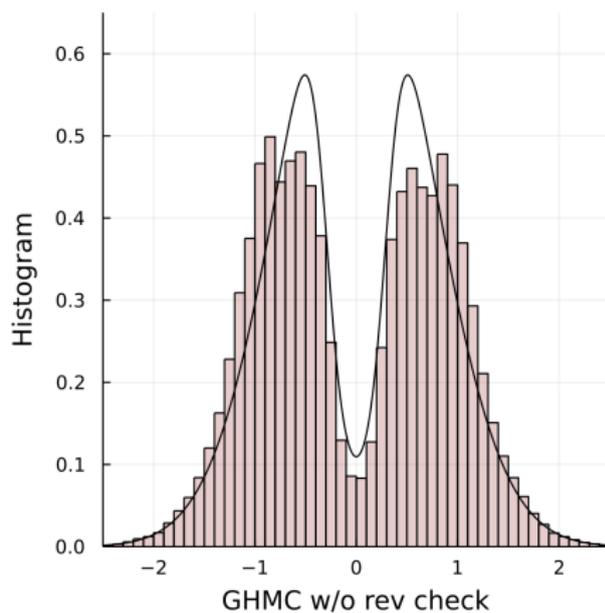
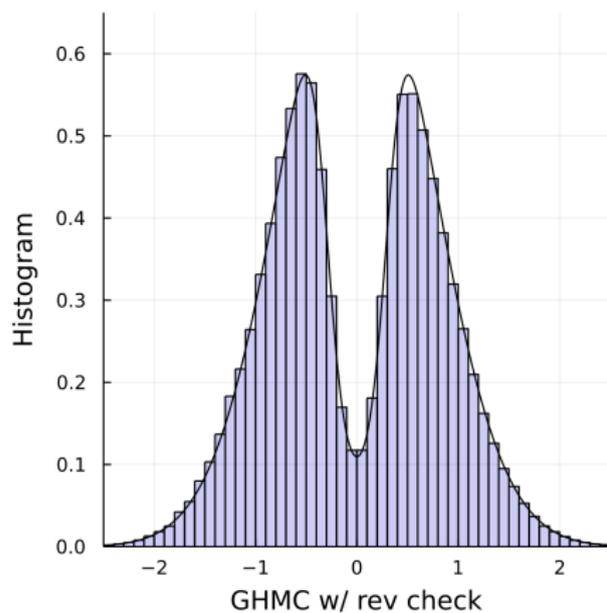


Figure – Échantillonnage avec un pas de temps  $\Delta t = 0.69$ .

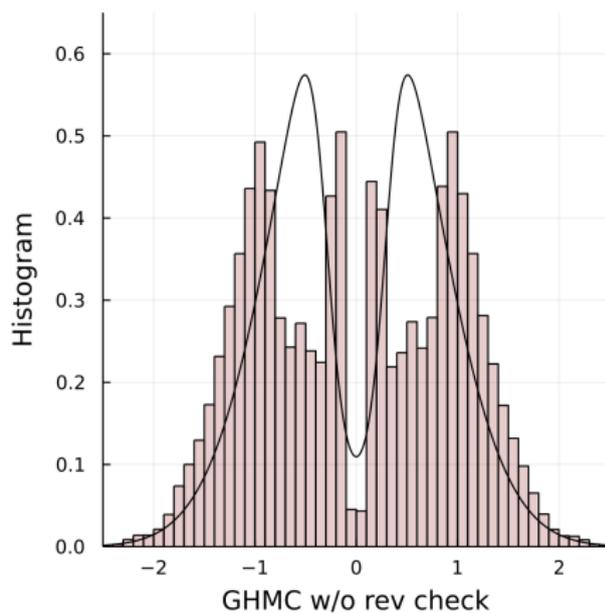
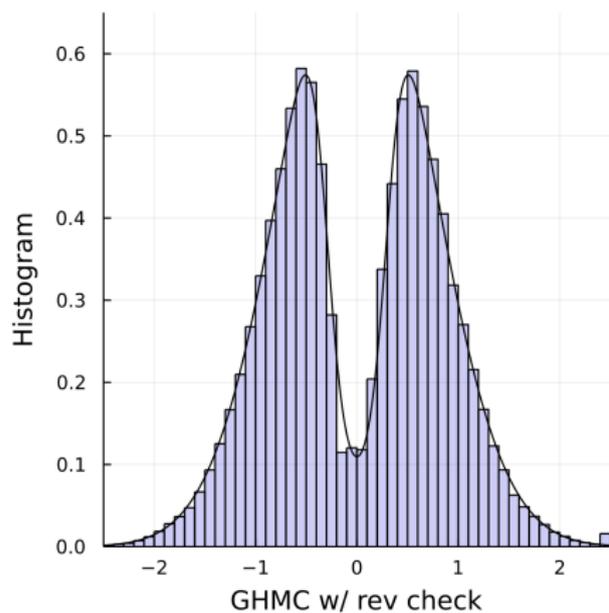


Figure – Échantillonnage avec un pas de temps  $\Delta t = 0.86$ .

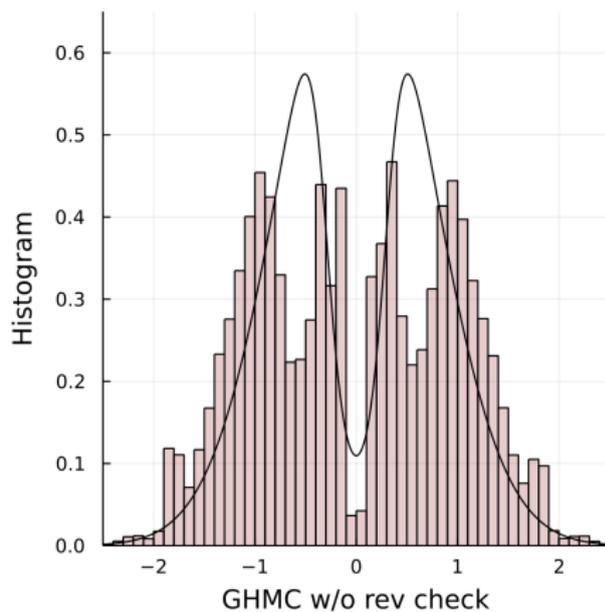
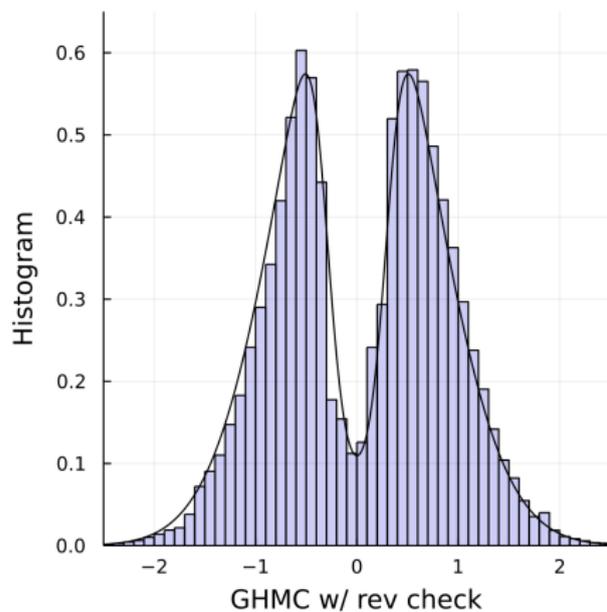


Figure – Échantillonnage avec un pas de temps  $\Delta t = 1.08$ .

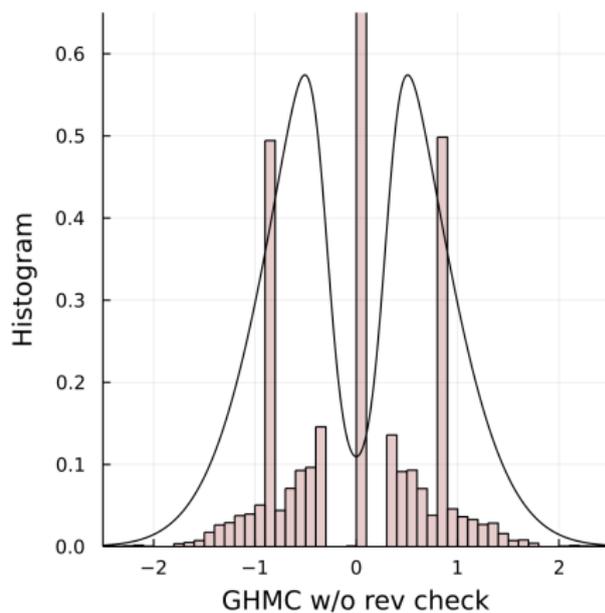
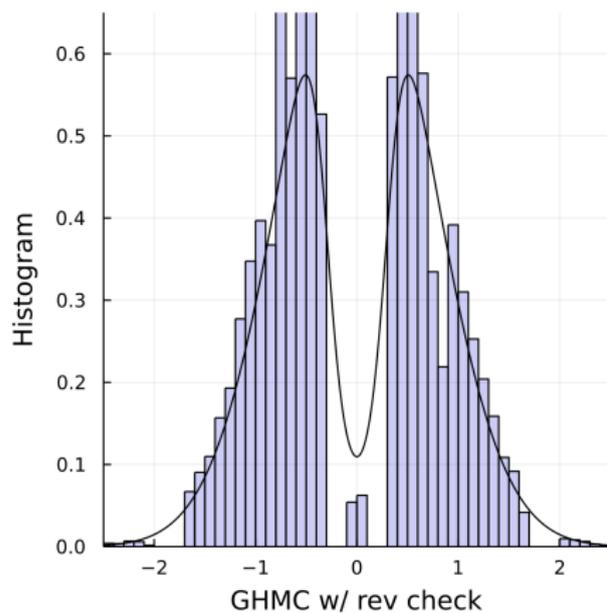
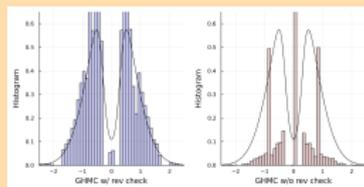
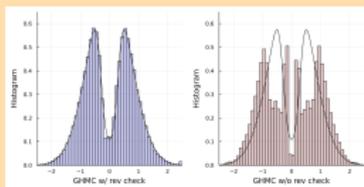
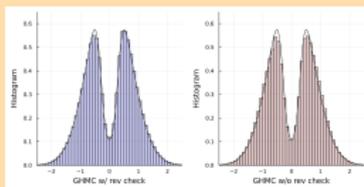


Figure – Échantillonnage avec un pas de temps  $\Delta t = 2.1$ .

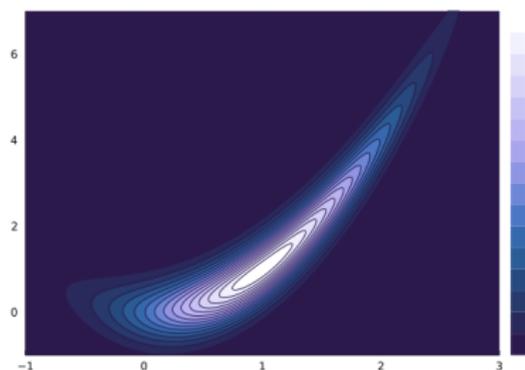


- Notre algorithme échantillonne **sans biais** la mesure de probabilité cible
- Il **résiste** aux problèmes de convergence/réversibilité plus longtemps (quand  $\Delta t \uparrow$ )
- Certaines régions de l'espace **ne deviennent plus accessibles** quand  $\Delta t \uparrow$  ( $|\mathcal{B}| \downarrow$ )
- Les problèmes venant de l'utilisation de méthodes implicites **finissent par empêcher l'échantillonnage**

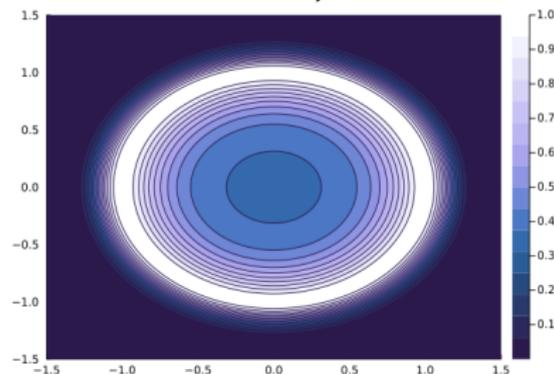
⇒ Trouver le meilleur flot  $\varphi_{\Delta t}$  pour que  $\mathcal{B}$  soit le plus grand possible ?

- 1 Introduction aux méthodes MCMC
- 2 Dynamique de Langevin suramortie avec bruit multiplicatif
- 3 Algorithme GHMC avec réversibilité numérique imposée
- 4 Travail futur

- Exemples numériques (2d, anisotropie, métastabilité)



$$V(x, y) = (a - x)^2 + b(y - x^2)^2.$$



$$V(x, y) = ((x^2 + y^2)^2 - R^2)^2.$$

- Utilisation de **schémas (semi-)explicites** pour l'intégration de la dynamique Hamiltonienne, en étendant l'espace des phases (deux copies du même système  $(q, p)$ ) (exploratoire)

## Travail futur 2 : optimisation de la diffusion

- Trouver la **diffusion optimale** : quel critère numérique ?

**Dynamique de Langevin suramortie** : optimisation sur la fonction  $D$   
[maximalisation du trou spectral<sup>11</sup>]

$$dq_t = \left( -D(q_t) \nabla V(q_t) + \frac{1}{\beta} \operatorname{div} D(q_t) \right) dt + \sqrt{\frac{2}{\beta} D(q_t)} dW_t$$

Mesure cible :  $\nu(dq) = Z_\nu^{-1} e^{-\beta V(q)}$

- **Adapter** la méthode à des systèmes plus complexes :
  - plus grande dimension
  - Langevin cinétique
  - **hors d'équilibre** :  $-D(q_t) \nabla V(q_t) + \frac{1}{\beta} \operatorname{div} D(q_t) + F_\eta$
- **Analyser l'efficacité** de la méthode numérique : **compromis** entre convergence rapide vers le régime permanent et un échantillonnage accéléré

---

11. Lelièvre/Pavliotis/Robin/Stoltz (WIP)