Galton-Watson Trees in Statistical Alignment

Dirk Metzler

Johann Wolfgang Goethe-Universität Frankfurt am Main Fachbereich Informatik und Mathematik

Workshop on Bayesian Phylogeny Budapest, 25.–29. June 2008









4 Challenges/Problems: Bayesian Sampling of Multiple Alignments





2 Insertion-Deletion Models

3 Multiple Alignments

Challenges/Problems: Bayesian Sampling of Multiple Alignments

Challenges/Problems

Galton and Watson

Sir Francis Galton 1822–1911

Henry William Watson 1827–1903



▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ● のへで

Challenges/Problems

Galton and Watson

Sir Francis Galton 1822–1911

Henry William Watson 1827–1903



<ロ > < 同 > < 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 > < 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 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

What's the probability for an English aristocratic family name to die out?

Galton Watson Tree

t = 0

$X_k :=$ number of offsprings at node k X_1, X_2, X_3, \dots i.i.d. random variables

▲□▶▲@▶▲≣▶▲≣▶ = ● ● ●

Challenges/Problems

Galton Watson Tree



 $X_k :=$ number of offsprings at node k X_1, X_2, X_3, \dots i.i.d. random variables

・ロト・日本・日本・日本・日本・日本

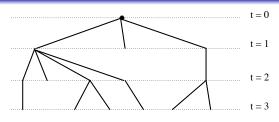
Galton Watson Tree



 $X_k :=$ number of offsprings at node k X_1, X_2, X_3, \dots i.i.d. random variables

▲□▶ ▲□▶ ▲目▶ ▲目▶ ▲□ ● ● ●

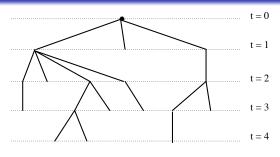
Galton Watson Tree



 $X_k :=$ number of offsprings at node k

 X_1, X_2, X_3, \dots i.i.d. random variables

Galton Watson Tree

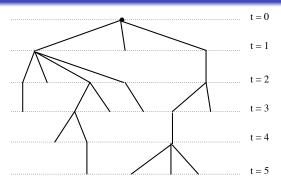


 $X_k :=$ number of offsprings at node k

 X_1, X_2, X_3, \dots i.i.d. random variables

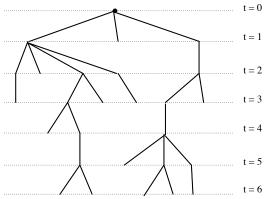
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・

Galton Watson Tree



 $X_k :=$ number of offsprings at node k X_1, X_2, X_3, \dots i.i.d. random variables

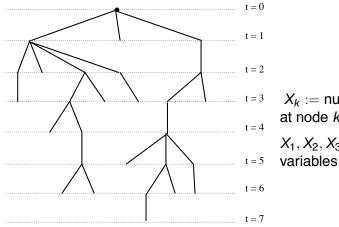
Galton Watson Tree



 $\begin{array}{ll} t=3 & X_k := \text{number of offsprings} \\ & \text{at node } k \\ & X_1, X_2, X_3, \dots \text{ i.i.d. random} \end{array}$

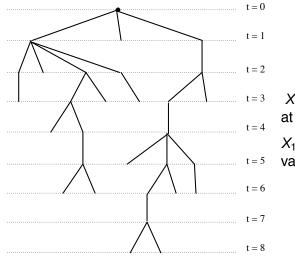
variables

Galton Watson Tree



 $\begin{array}{l} {}^{t=3} \quad X_k := \text{number of offsprings} \\ {}^{t=4} \quad \text{at node } k \\ X_1, X_2, X_3, \dots \text{ i.i.d. random} \end{array}$

Galton Watson Tree

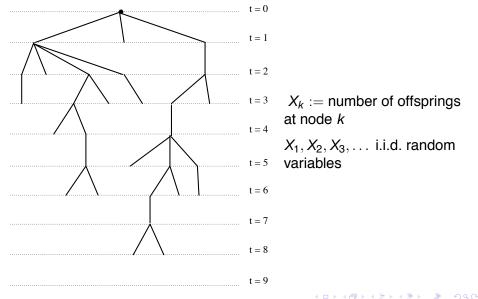


 $X_k :=$ number of offsprings at node k $X_k X_k X_k$ ii.d. random

 X_1, X_2, X_3, \ldots i.i.d. random variables

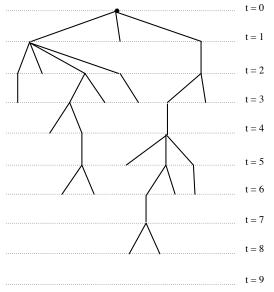
▲口▶▲圖▶▲国▶▲国▶ 通 のQ@

Galton Watson Tree



 $X_k :=$ number of offsprings at node k X_1, X_2, X_3, \ldots i.i.d. random

Galton Watson Tree

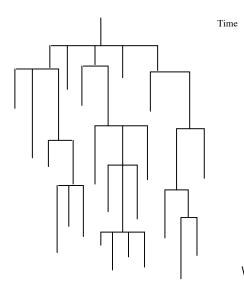


 $X_k :=$ number of offsprings at node k

 X_1, X_2, X_3, \dots i.i.d. random variables

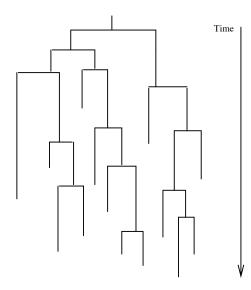
- t=6 $\mathbb{E}X_k < 1$: "subcritical"
 - $\mathbb{E}X_k = 1$: "critical"
- t=7 $\mathbb{E}X_k > 1$: "supercritical"

Galton-Watson Process in continuous time



▲□▶ ▲□▶ ▲三▶ ▲三▶ 三三 のへで

Binary Branching GW Process in cont. time



If a Galton-Watson process with binary branching or geometric offspring distribution (on $\{0, 1, 2, ...\}$) is still alive at time t, then the number of survivors at time t is geometrically distributed (on $\{1, 2, 3, ...\}$).



If a Galton-Watson process with binary branching or geometric offspring distribution (on $\{0, 1, 2, ...\}$) is still alive at time *t*, then the number of survivors at time *t* is geometrically distributed (on $\{1, 2, 3, ...\}$).

on
$$\{0, 1, 2, ...\}$$
: $\Pr(X = k) = (1 - p)^k \cdot p$

If a Galton-Watson process with binary branching or geometric offspring distribution (on $\{0, 1, 2, ...\}$) is still alive at time t, then the number of survivors at time t is geometrically distributed (on $\{1, 2, 3, ...\}$).

on {0, 1, 2, ...}:
$$Pr(X = k) = (1 - p)^k \cdot p$$

on {1, 2, ...}: $Pr(X = k) = (1 - p)^{k-1} \cdot p$

If a Galton-Watson process with binary branching or geometric offspring distribution (on $\{0, 1, 2, ...\}$) is still alive at time *t*, then the number of survivors at time *t* is geometrically distributed (on $\{1, 2, 3, ...\}$).

on {0, 1, 2, ...}:
$$Pr(X = k) = (1 - p)^k \cdot p$$
, $\mathbb{E}(X) = (1 - p)/p$
on {1, 2, ...}: $Pr(X = k) = (1 - p)^{k-1} \cdot p$

If a Galton-Watson process with binary branching or geometric offspring distribution (on $\{0, 1, 2, ...\}$) is still alive at time *t*, then the number of survivors at time *t* is geometrically distributed (on $\{1, 2, 3, ...\}$).

on {0, 1, 2, ...}:
$$\Pr(X = k) = (1 - p)^k \cdot p$$
, $\mathbb{E}(X) = (1 - p)/p$
on {1, 2, ...}: $\Pr(X = k) = (1 - p)^{k-1} \cdot p$, $\mathbb{E}(X) = 1/p$

If a Galton-Watson process with binary branching or geometric offspring distribution (on $\{0, 1, 2, ...\}$) is still alive at time *t*, then the number of survivors at time *t* is geometrically distributed (on $\{1, 2, 3, ...\}$).

on {0, 1, 2, ...}:
$$Pr(X = k) = (1 - p)^k \cdot p$$
, $\mathbb{E}(X) = (1 - p)/p$
on {1, 2, ...}: $Pr(X = k) = (1 - p)^{k-1} \cdot p$, $\mathbb{E}(X) = 1/p$

The geometric distribution is the only one on $\{(0,)1, 2, 3, ...\}$ without memory: Pr(X = n + k | X > n) = Pr(X = k)

◆□ ▶ ◆□ ▶ ◆ □ ▶ ◆ □ ▶ ◆ □ ◆ ○ ○ ○





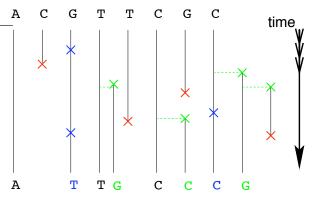
Insertion-Deletion Models

- 3 Multiple Alignments
 - 4 Challenges/Problems: Bayesian Sampling of Multiple Alignments

ヘロト 人間 とくほ とくほう

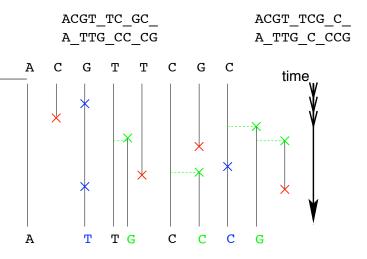
Model of Sequence Evolution Thorne, Kishino, Felsenstein (1991):

Deletions with rate μ at each site. Insertions with rate λ right of each site & at the very left. Substitutions with Rate *s* at each site.

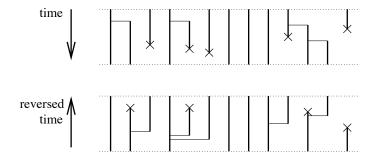


TKF alignment convention: like this:

not like this:

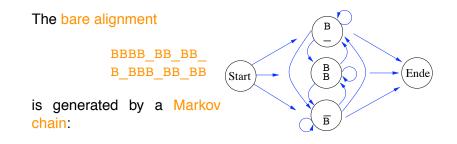


Reversibility?



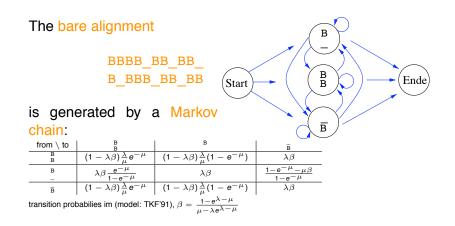
◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ ○○ のへで

Consequence of TKF convention

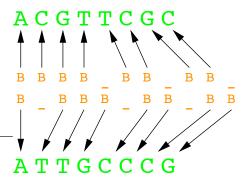


◆□▶ ◆□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ◆ ○ ◆ ○ ◆

Consequence of TKF convention

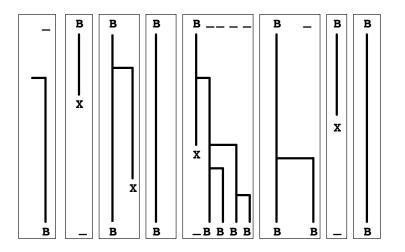


The Markov chain (the alignment) is hidden, observable is the pair of sequences emitted by the alignment.



pair Hidden Markov Model (pair HMM)

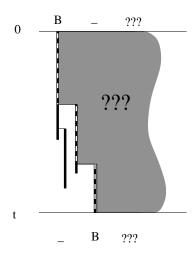
Why Markov?



Challenges/Problems

▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ● のへで

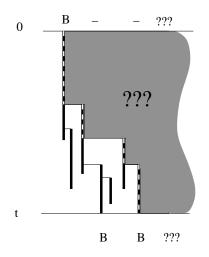
Why Geometric Distribution?



Challenges/Problems

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

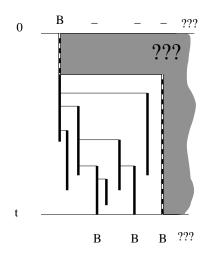
Why Geometric Distribution?



Challenges/Problems

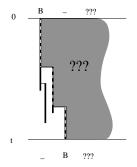
▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ● のへで

Why Geometric Distribution?



Computing transition probabilies

Simplification: $\lambda = \mu$



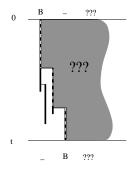
X := number of survivors at time t

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

Computing transition probabilies

Simplification: $\lambda = \mu$

$$\mathbb{E}(X) = 1$$



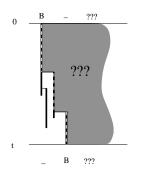
< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > 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

Computing transition probabilies

Simplification: $\lambda = \mu$

$$\mathbb{E}(X) = 1$$

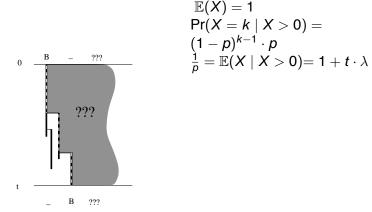
Pr(X = k | X > 0) =
$$(1 - p)^{k-1} \cdot p$$



◆□▶ ◆□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ◆ ○ ◆ ○ ◆

Computing transition probabilies

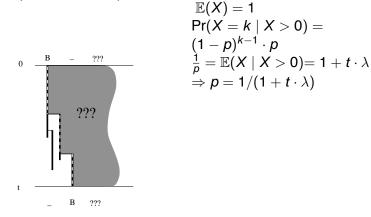
Simplification: $\lambda = \mu$



◆□▶ ◆□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ◆ ○ ◆ ○ ◆

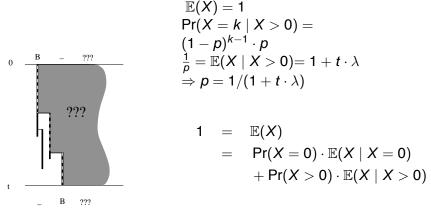
Computing transition probabilies

Simplification: $\lambda = \mu$



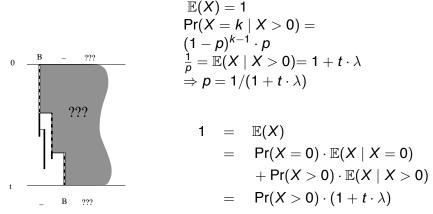
Computing transition probabilies

Simplification: $\lambda = \mu$



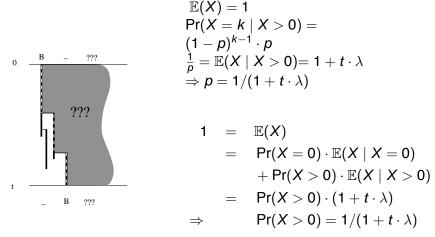
Computing transition probabilies

Simplification: $\lambda = \mu$



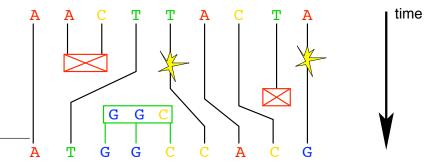
Computing transition probabilies

Simplification: $\lambda = \mu$



▲□▶ ▲□▶ ▲三▶ ▲三▶ 三三 のへで

InDels are usually longer than 1 position



J.L. Thorne, H. Kishino, J. Felsenstein (1992) Inching towards reality: an improved likelihood model for sequence evolution. *J. Mol. Evol.*, **34**, 3-16.

D. Metzler (2003) Statistical alignment based on fragment insertion and deletion models, *Bioinformatics* 19:490-499.

FID Model (also a pairHMM):

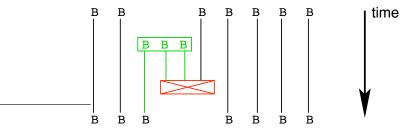
- instead of single nucleotides, fragments are inserted an deleted with rate λ.
- Length of the fragments: geometrically distributed, mean length: γ .

$$\mathsf{Pr}(L=k) = rac{1}{\gamma} \left(1 - rac{1}{\gamma}\right)^k$$

・ロト・日本・日本・日本・日本・日本

<ロ > < 同 > < 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 > < 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 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

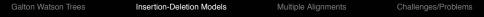
forbidden in TKF92 and FID:



GID Model:

- this is allowed
- no hidden Markov structure

Use GID to simulate data and test robustness of FID



How good are FID-based methods when GID/"Long Indel Model" is true?

- no problem for parameter estimations (Metzler, 2003)
- alignment accuracy can be decreased (Miklos, Lunter, Holmes, 2004)

◆□▶ ◆□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ◆ ○ ◆ ○ ◆

How good are FID-based methods when GID/"Long Indel Model" is true?

- no problem for parameter estimations (Metzler, 2003)
- alignment accuracy can be decreased (Miklos, Lunter, Holmes, 2004)

Maybe generate mixed-geometric gap-length with different types of fragments.

◆□▶ ◆□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ◆ ○ ◆ ○ ◆

How good are FID-based methods when GID/"Long Indel Model" is true?

- no problem for parameter estimations (Metzler, 2003)
- alignment accuracy can be decreased (Miklos, Lunter, Holmes, 2004)

Maybe generate mixed-geometric gap-length with different types of fragments.

Along a tree fragmentation may change from edge to edge.

◆□▶ ◆□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ◆ ○ ◆ ○ ◆

Challenges/Problems

▲□▶ ▲□▶ ▲三▶ ▲三▶ 三三 のへで

InDel Model for detecting conserved regions

A. Arribas-Gil, D. Metzler, J.-L. Plouhinec (2007)



<ロ > < 同 > < 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 > < 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 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Outline



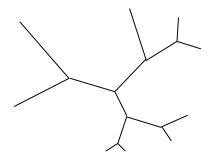
2 Insertion-Deletion Models



Challenges/Problems: Bayesian Sampling of Multiple Alignments

I. Holmes, W. J. Bruno (2001) Evolutionary HMMs: a Bayesian approach to multiple alignment, *Bioinformatics* 17:803-820.

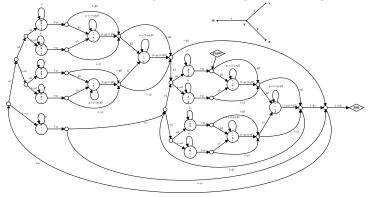
R. Fleißner, D. Metzler, A. von Haeseler (2005) Simultaneous statistical multiple alignment and phylogeny reconstruction. *Systematic Biology* 54(4):548-61.



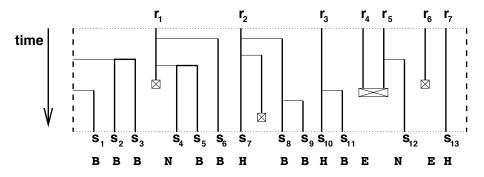
・ロット (雪) (日) (日) 日

・ロト・日本・日本・日本・日本・日本

multiple HMM for sampling a sequence given its neighbours



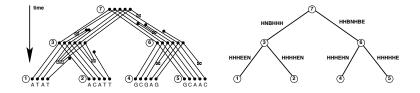
G.A. Lunter, I. Miklós, Y.S. Song, J. Hein (2003) An efficient algorithm for statistical multiple alignment on arbitrary phylogenetic trees. *J. Comp. Biol.* 10(6):869-889.



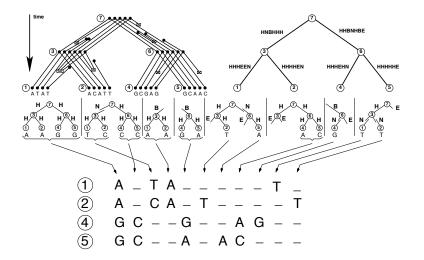
▲□▶▲圖▶▲圖▶▲圖▶ 圖 のQ@

ヘロト 人間 とくほ とくほ とう

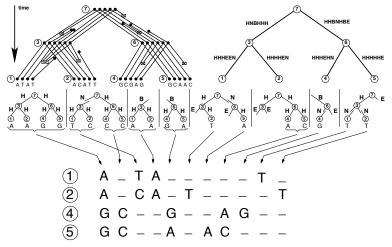
æ



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

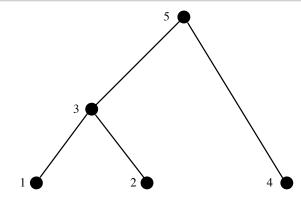


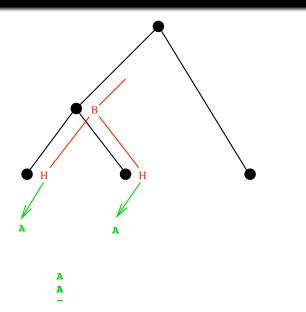
◆□▶ ◆□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ◆ ○ ◆ ○ ◆

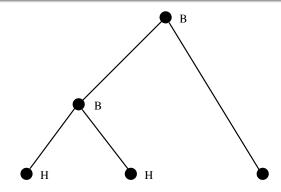


Tree-Indexed Heirs Line =: TIHL







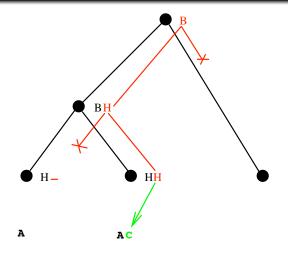




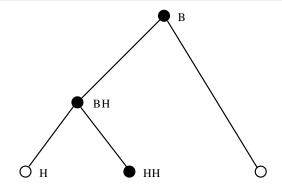


-

・ロト・日本・日本・日本・日本・日本



- A _ A C
- -

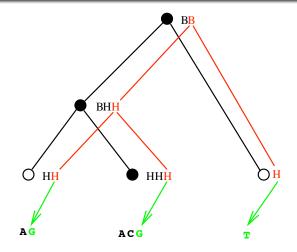


А



A — A C

- -

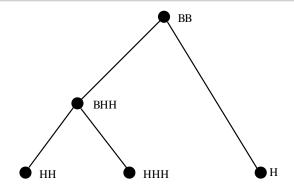


A – G A C G – – T



т

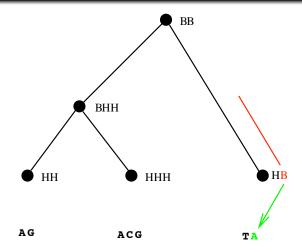
◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへで



AG ACG

A – G A C G – – T

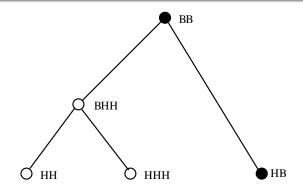
◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへで





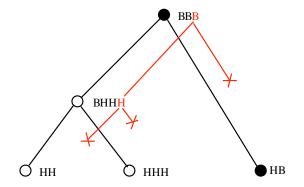
ТΑ

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへで



AG ACG

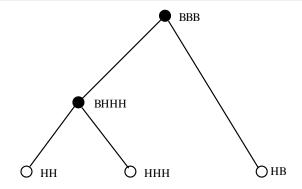
◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへで



AG ACG

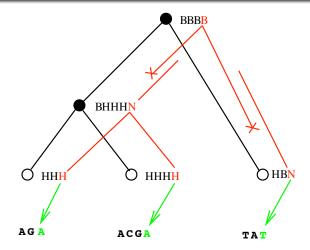
ТА

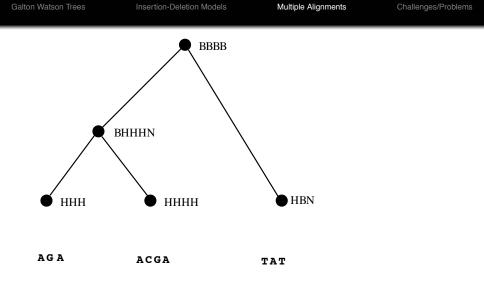
◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ 三三 のへで



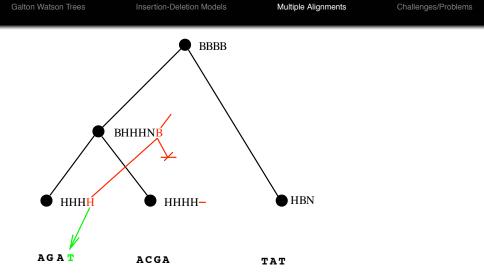
AG ACG

ТΑ



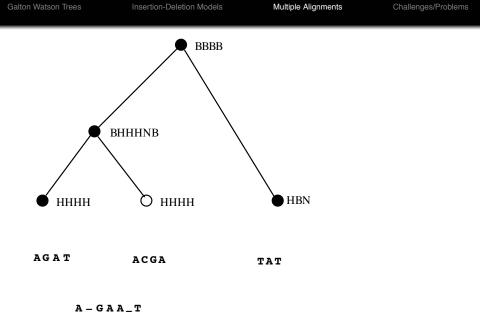


A = G A A =A C G = A = - - T = - T



◆□ > ◆□ > ◆ □ > ● □ >

A - G A A _ T A C G - A - -- - T - - T -



 $\begin{array}{c} \mathbf{A} = \mathbf{C} \mathbf{A} \mathbf{A} \mathbf{Z} \\ \mathbf{A} \mathbf{C} \mathbf{G} - \mathbf{A} - - \\ \mathbf{Z} - \mathbf{T} - \mathbf{T} - \mathbf{T} - \end{array}$

TKF91: states of hidden Markov chain are the Sets Of Active Nodes (soans).

$$P_{\mathcal{S}}(k) = \sum_{(\mathcal{R},e): \mathcal{S}=[\mathcal{R},e]} p(e)q(e)P_{\mathcal{R}}(k-v_e)\vartheta(e,k)$$

where

k : Multi-index of Positions in sequences at leaves

$$\mathcal{S} = [\mathcal{R}, e]$$
 : tihl e turns soan \mathcal{S} into soan \mathcal{R}

- $P_{\mathcal{S}}(k)$: Pr(sequences up to k are generated and end there)
 - p(e) = Pr(indel history of e)
 - q(e) = Pr(no inserts at nodes in e)
- $\vartheta(e, k) = \Pr(e \text{ emits base given in data types at } k)$

 $v_e \in \{0,1\}^n$: indicates postions in leaf-sequences to which *e* emi

TKF91: states of hidden Markov chain are the Sets Of Active Nodes (soans).

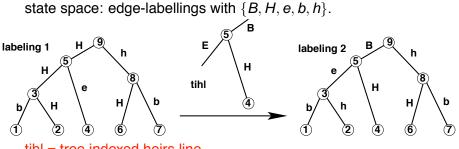


◆□▶ ◆□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□ ◆ ○ ◆ ○ ◆

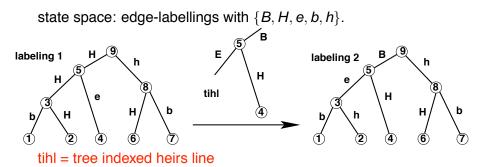
TKF91: states of hidden Markov chain are the Sets Of Active Nodes (soans).

Transfer this to FID or TKF92 (fragmentation may change from edge to edge)

- D. Metzler, R. Fleißner, A. Wakolbinger, A. von Haeseler (2005) Stochastic insertion-deletion processes and statistical sequence alignment.
- D. Metzler, R. Fleißner (2007) Sequence Evolution Models for Simultaneous Alignment and Phylogeny Reconstruction.



tihl = tree indexed heirs line



Example: 3-leaved tree TKF91: $2^3 = 8$ possible sets of active nodes TKF92/FID: $5^3 = 125$ possible labellings, 41 of them are relevant

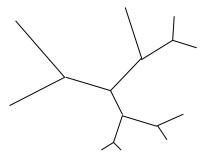
Outline



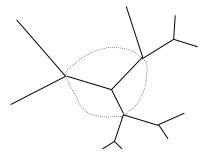
2 Insertion-Deletion Models

3 Multiple Alignments

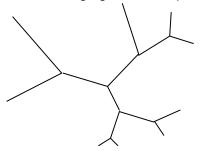
4 Challenges/Problems: Bayesian Sampling of Multiple Alignments



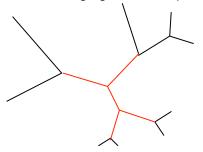
- re-sample alignments of 3-star subtrees (like J.L. Jensen and J. Hein, 2005, do for TKF91)
- do this only for limited parts of the sequences
- Can non-emitting tihls be ignored?
- assing sequences to internal nodes or use nucleotide (or AA) distributions?



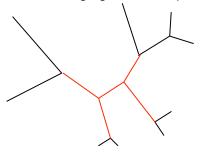
- re-sample alignments of 3-star subtrees (like J.L. Jensen and J. Hein, 2005, do for TKF91)
- do this only for limited parts of the sequences
- Can non-emitting tihls be ignored?
- assing sequences to internal nodes or use nucleotide (or AA) distributions?

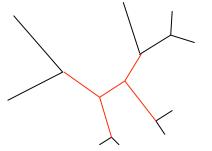


◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ →□ ◆○へ⊙









...keep alignments of exterior sequences fixed. (TKF91: 32 SOANS; FID: 437 relevant labellings)

<ロ > < 同 > < 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 > < 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 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Conclusions

- We need multiple-alignment sampling to assess the full uncertainty in phylogeny estimation
- Let's write the software and try if it works!
- THANK YOU!

Conclusions

- We need multiple-alignment sampling to assess the full uncertainty in phylogeny estimation
- Let's write the software and try if it works!
- THANK YOU!

Conclusions

- We need multiple-alignment sampling to assess the full uncertainty in phylogeny estimation
- Let's write the software and try if it works!
- THANK YOU!