线性回归

Herbert002

2021年11月29日

摘要

尽量通俗易懂,且不学院气质的线性回归笔记。

目录

 1
 线性回归的通俗理解
 1

 2
 线性回归的简要历史
 1

 3
 一元线性回归
 1

 4
 多元线性回归
 1

1 线性回归的通俗理解

线性回归的通俗理解.

2 线性回归的简要历史

高尔顿爵士关于身高体重的实验.

3 一元线性回归

我们先考虑一元线性回归.

4 多元线性回归

多元线性回归是指回归变量个数大于等于 2 的线性回归. 回归平方和服从卡方分布的证明 4 多元线性回归 2

$$SSR = \sum_{i=1}^{n} (\hat{y}_{i} - \overline{y})^{2}$$

$$= [\hat{y} - 1\overline{y}]^{T} [\hat{y} - 1\overline{y}]$$

$$= [X(X^{T}X)^{-1}X^{T}y - 1(1^{T}1)^{-1}1^{T}y]^{T} [X(X^{T}X)^{-1}X^{T}y - 1(1^{T}1)^{-1}1^{T}y]$$

$$= y^{T} [X(X^{T}X)^{-1}X^{T} - 1(1^{T}1)^{-1}1^{T}]^{T} [X(X^{T}X)^{-1}X^{T}y - 1(1^{T}1)^{-1}1^{T}]y$$
(1)

上式中, $\mathbf{1} \in \mathbb{R}^n$,是一个元素均为 1 的列向量. 响应变量均值可以表示为 $\overline{y} = (\mathbf{1}^T \mathbf{1})^{-1} \mathbf{1}^T \mathbf{y}$. 接下来证明 $\mathbf{X} (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T - \mathbf{1} (\mathbf{1}^T \mathbf{1})^{-1} \mathbf{1}^T$ 是对称矩阵.

$$[X(X^{T}X)^{-1}X^{T} - \mathbf{1}(\mathbf{1}^{T}\mathbf{1})^{-1}\mathbf{1}^{T}]^{T} = [X(X^{T}X)^{-1}X^{T}]^{T} - [\mathbf{1}(\mathbf{1}^{T}\mathbf{1})^{-1}\mathbf{1}^{T}]^{T}$$

$$= X(X^{T}X)^{-1}X^{T} - \mathbf{1}(\mathbf{1}^{T}\mathbf{1})^{-1}\mathbf{1}^{T}$$
(2)

得证.

证明 $X(X^TX)^{-1}X^T - \mathbf{1}(\mathbf{1}^T\mathbf{1})^{-1}\mathbf{1}^T$ 是幂等的.

如果说矩阵 A 是幂等的,则有 $A = AA = \cdots = A^n$

证明 $X(X^TX)^{-1}X^T - 1(1^T1)^{-1}1^T$ 的幂等性,需要先证明如下结论.

$$X(X^TX)^{-1}X^T\mathbf{1} = \mathbf{1}$$

$$\mathbf{1}^TX(X^TX)^{-1}X^T = \mathbf{1}^T$$
(3)

 $X \in \mathbb{R}^{n \times (k+1)}$ 可以分解为 $X = [\mathbf{1} \ X_R]$, 其中 $X_R \in \mathbb{R}^{n \times k}$, 则有

$$\boldsymbol{X}^{T}\boldsymbol{X} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{1}^{T} \\ \boldsymbol{X}_{R}^{T} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \boldsymbol{1} \ \boldsymbol{X}_{R} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{1} & \boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{X}_{R} \\ \boldsymbol{X}_{R}^{T}\boldsymbol{1} & \boldsymbol{X}_{R}^{T}\boldsymbol{X}_{R} \end{bmatrix}$$
(4)

显然, X^TX 是对称矩阵,其逆矩阵也是对称矩阵,假设其为

$$(\boldsymbol{X}^T \boldsymbol{X})^{-1} = \begin{bmatrix} a & \boldsymbol{b}^T \\ \boldsymbol{b} & \boldsymbol{C} \end{bmatrix}$$
 (5)

其中, $a \in \mathbb{R}$ 是个标量, $\boldsymbol{b} \in \mathbb{R}^k$, $\boldsymbol{C} \in \mathbb{R}^{k \times k}$, 则有

$$\boldsymbol{X}^{T}\boldsymbol{X}(\boldsymbol{X}^{T}\boldsymbol{X})^{-1} = \begin{bmatrix} \boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{1} & \boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{X}_{R} \\ \boldsymbol{X}_{R}^{T}\boldsymbol{1} & \boldsymbol{X}_{R}^{T}\boldsymbol{X}_{R} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & \boldsymbol{b}^{T} \\ \boldsymbol{b} & \boldsymbol{C} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{1}a + \boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{b} & \boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{1}\boldsymbol{b}^{T} + \boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{C} \\ \boldsymbol{X}_{R}^{T}\boldsymbol{1}a + \boldsymbol{X}_{R}^{T}\boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{b} & \boldsymbol{X}_{R}^{T}\boldsymbol{1}\boldsymbol{b}^{T} + \boldsymbol{X}_{R}^{T}\boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{C} \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} \boldsymbol{1} & \boldsymbol{0}^{T} \\ \boldsymbol{0} & \boldsymbol{I} \end{bmatrix}$$

$$(6)$$

上式中 $\mathbf{0} \in \mathbb{R}^n$, $\mathbf{I} \in \mathbb{R}^{k \times k}$ 是单位矩阵. 观察最后一个等号前后矩阵的第一行,显然有

$$\mathbf{1}^{T}\mathbf{1}a + \mathbf{1}^{T}X_{R}\mathbf{b} = 1$$

$$\mathbf{1}^{T}\mathbf{1}\mathbf{b}^{T} + \mathbf{1}^{T}X_{R}C = \mathbf{0}^{T}$$
(7)

再看 $X(X^TX)^{-1}X^T$, 如下

4 多元线性回归 3

$$\mathbf{X}(\mathbf{X}^{T}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{T}\mathbf{1} = \begin{bmatrix} \mathbf{1} \ \mathbf{X}_{R} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a & \mathbf{b}^{T} \\ \mathbf{b} & \mathbf{C} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{1}^{T} \\ \mathbf{X}_{R}^{T} \end{bmatrix} \mathbf{1} \\
= \begin{bmatrix} a\mathbf{1} + \mathbf{X}_{R}\mathbf{b} & \mathbf{1}\mathbf{b}^{T} + \mathbf{X}_{R}\mathbf{C} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{1}^{T} \\ \mathbf{X}_{R}^{T} \end{bmatrix} \mathbf{1} \\
= \begin{bmatrix} a\mathbf{1}\mathbf{1}^{T} + \mathbf{X}_{R}\mathbf{b}\mathbf{1}^{T} + \mathbf{1}\mathbf{b}^{T}\mathbf{X}_{R}^{T} + \mathbf{X}_{R}\mathbf{C}\mathbf{X}_{R}^{T} \end{bmatrix} \mathbf{1} \\
= a\mathbf{1}\mathbf{1}^{T}\mathbf{1} + \mathbf{X}_{R}\mathbf{b}\mathbf{1}^{T}\mathbf{1} + \mathbf{1}\mathbf{b}^{T}\mathbf{X}_{R}^{T}\mathbf{1} + \mathbf{X}_{R}\mathbf{C}\mathbf{X}_{R}^{T}\mathbf{1}$$
(8)

观察上式最后一个等号的右边,第一项中 $\mathbf{1}^T\mathbf{1}\in\mathbb{R}$,第三项中 $\mathbf{b}^T\mathbf{X}_R^T\mathbf{1}$ 都是标量,标量的转置是其本身,再结合 (7) 式,第一项和第三项的和

$$a\mathbf{1}\mathbf{1}^{T}\mathbf{1} + \mathbf{1}\boldsymbol{b}^{T}\boldsymbol{X}_{R}^{T}\mathbf{1} = a(\mathbf{1}^{T}\mathbf{1})\mathbf{1} + (\boldsymbol{b}^{T}\boldsymbol{X}_{R}^{T}\mathbf{1})\mathbf{1}$$

$$= a(\mathbf{1}^{T}\mathbf{1})\mathbf{1} + (\mathbf{1}^{T}\boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{b})\mathbf{1}$$

$$= [a(\mathbf{1}^{T}\mathbf{1}) + (\mathbf{1}^{T}\boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{b})]\mathbf{1}$$

$$= \mathbf{1}$$
(9)

结合 (7) 式, 再看第二项和第四项的和

$$\boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{b}\boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{1} + \boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{C}\boldsymbol{X}_{R}^{T}\boldsymbol{1} = [[\boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{b}\boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{1} + \boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{C}\boldsymbol{X}_{R}^{T}\boldsymbol{1}]^{T}]^{T}$$

$$= [\boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{1}\boldsymbol{b}^{T}\boldsymbol{X}_{R}^{T} + \boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{C}^{T}\boldsymbol{X}_{R}^{T}]^{T}$$

$$= [(\boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{1}\boldsymbol{b}^{T} + \boldsymbol{1}^{T}\boldsymbol{X}_{R}\boldsymbol{C}^{T})\boldsymbol{X}_{R}^{T}]^{T}$$

$$= [\boldsymbol{0}^{T}\boldsymbol{X}_{R}^{T}]^{T}$$

$$= \boldsymbol{0}$$

$$(10)$$

回看 (8) 式,可得 $X(X^TX)^{-1}X^T\mathbf{1} = \mathbf{1}$,同理可得 $\mathbf{1}^TX(X^TX)^{-1}X^T = \mathbf{1}^T$.