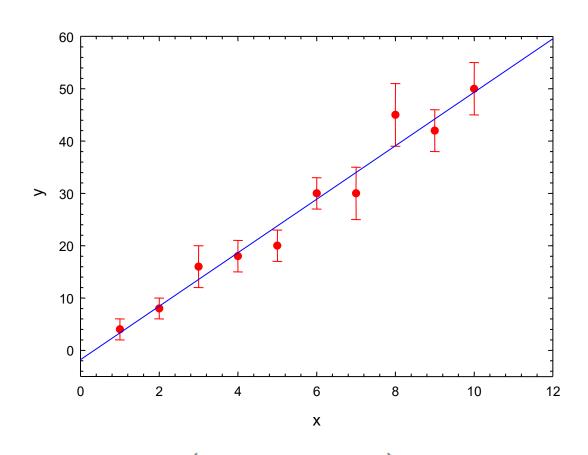
Metoda nejmenších čtverců – lineární regrese

Lineární regrese $\lambda(x|a,b) = ax + b$

$$\hat{a} = \frac{\langle 1 \rangle \langle xy \rangle - \langle x \rangle \langle y \rangle}{\langle 1 \rangle \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2}$$

$$\hat{b} = \frac{\langle y \rangle \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle \langle xy \rangle}{\langle 1 \rangle \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2}$$

označení:
$$\langle a \rangle \equiv \sum_{i=1}^{N} \frac{a_i}{\sigma_i^2}$$



Najděte kovarianční matici odhadů parametrů a,b $U = \begin{pmatrix} \sigma_{\hat{a}}^2 & \cos(\hat{a},\hat{b}) \\ \cos(\hat{b},\hat{a}) & \sigma_{\hat{b}}^2 \end{pmatrix}$

Metoda nejmenších čtverců – lineární regrese

Řešení

Prvek *i,j* inverzní matice ke kovarianční matici U parametrů lineárního modelu je $U_{ij}^{-1} = \frac{1}{2} \left[\frac{\partial^2 \chi^2}{\partial \theta_i \partial \theta_j} \right]_{\theta = \hat{\theta}}$

$$\chi^{2} = \sum_{i=1}^{N} \frac{(y_{i} - ax_{i} - b)^{2}}{\sigma_{i}^{2}}$$

první derivace

$$\frac{1}{2} \frac{\partial \chi^2}{\partial a} = -\sum_{i=1}^{N} \frac{y_i - ax_i - b}{\sigma_i^2} x_i = \sum_{i=1}^{N} \frac{-x_i y_i + ax_i^2 - bx_i}{\sigma_i^2}$$

$$\frac{1}{2}\frac{\partial \chi^2}{\partial b} = -\sum_{i=1}^N \frac{y_i - ax_i - b}{\sigma_i^2} = \sum_{i=1}^N \frac{-y_i + ax_i + b}{\sigma_i^2}$$

druhé derivace

$$\frac{1}{2} \frac{\partial^2 \chi^2}{\partial a^2} = \sum_{i=1}^N \frac{x_i^2}{\sigma_i^2} = \langle x^2 \rangle$$

$$\frac{1}{2} \frac{\partial^2 \chi^2}{\partial b^2} = \sum_{i=1}^N \frac{1}{\sigma_i^2} = \langle 1 \rangle$$

$$\frac{1}{2} \frac{\partial^2 \chi^2}{\partial a \partial b} = \sum_{i=1}^N \frac{x_i}{\sigma_i^2} = -\langle x \rangle \longrightarrow U^{-1} = \begin{pmatrix} \langle 1 \rangle & -\langle x \rangle \\ -\langle x \rangle & \langle x^2 \rangle \end{pmatrix}$$

Metoda nejmenších čtverců – lineární regrese

Řešení

Inverzní matice ke kovarianční matici parametrů

$$U^{-1} = \begin{pmatrix} \langle 1 \rangle & -\langle x \rangle \\ -\langle x \rangle & \langle x^2 \rangle \end{pmatrix}$$

abychom získali kovarianční matici parametrů a,b spočítáme inverzní matici k U^{-1}

$$\det U^{-1} = \langle 1 \rangle \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2$$

$$U = \frac{1}{\langle 1 \rangle \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2} \begin{pmatrix} \langle x^2 \rangle & \langle x \rangle \\ \langle x \rangle & \langle 1 \rangle \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sigma_{\hat{b}}^2 & \cos(\hat{a}, \hat{b}) \\ \cos(\hat{a}, \hat{b}) & \sigma_{\hat{a}}^2 \end{pmatrix}$$

takže chyby odhadů parametrů a,b jsou

$$\sigma_{\hat{b}}^2 = \frac{\langle x^2 \rangle}{\langle 1 \rangle \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2}$$

$$\sigma_{\hat{a}}^2 = \frac{\langle 1 \rangle}{\langle 1 \rangle \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2}$$

kovariance odhadů parametrů a,b je $\cos(\hat{a},\hat{b}) = \frac{\langle x \rangle}{\langle 1 \rangle \langle x^2 \rangle - \langle x \rangle^2}$