LINEARE REGRESSION

Jan-Philipp Kolb

10 Mai, 2019

DIE LINEARE REGRESSION

JOHN H. MAINDONALD AND W. JOHN BRAUN - Data Analysis and Graphics Data and Functions

- Einführung in R
- Datenanalyse
- Statistische Modelle
- ▶ Inferenzkonzepte
- Regression mit einem Prädiktor
- ► Multiple lineare Regression
- Ausweitung des linearen Modells

Lineare Regression in R - Beispieldatensatz

data(mtcars)

HILFE FÜR DEN MTCARS DATENSATZ:

?mtcars

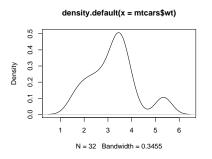
	mp	og cy	l dis	p hp	drat	wt model
21.0	6	160	110	3.90	2.620	Mazda RX4
21.0	6	160	110	3.90	2.875	Mazda RX4 Wag
22.8	4	108	93	3.85	2.320	Datsun 710
21.4	6	258	110	3.08	3.215	Hornet 4 Drive
18.7	8	360	175	3.15	3.440	Hornet Sportabou
18.1	6	225	105	2.76	3.460	Valiant

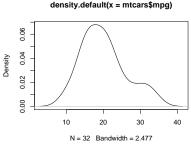
VARIABLEN DES MTCARS DATENSATZES

- mpg Miles/(US) gallon
- cyl Number of cylinders
- disp Displacement (cu.in.)
- hp Gross horsepower
- drat Rear axle ratio
- wt Weight (1000 lbs)
- qsec 1/4 mile time
- vs Engine (0 = V-shaped, 1 = straight)
- ightharpoonup am Transmission (0 = automatic, 1 = manual)
- gear Number of forward gears
- carb Number of carburetors

VERTEILUNGEN FÜR ZWEI VARIABLEN VON MTCARS

par(mfrow=c(1,2))
plot(density(mtcars\$wt)); plot(density(mtcars\$mpg))





EIN EINFACHES REGRESSIONSMODELL

ABHÄNGIGE VARIABLE - MEILEN PRO GALLONE (MPG)

Unabhängige Variable - Gewicht (wt)

```
m1 <- lm(mpg ~ wt,data=mtcars)
m1

##

## Call:
## lm(formula = mpg ~ wt, data = mtcars)
##

## Coefficients:
## (Intercept) wt
## 37.285 -5.344</pre>
```

DIE MODELLFORMEL

Modell ohne Achsenabschnitt

```
m2 <- lm(mpg ~ - 1 + wt,data=mtcars)
summary(m2)$coefficients</pre>
```

```
## Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)
## wt 5.291624 0.5931801 8.920771 4.55314e-10
```

Weitere Variablen hinzufügen

```
m3 <- lm(mpg ~ wt + cyl,data=mtcars)
summary(m3)$coefficients</pre>
```

```
## Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)
## (Intercept) 39.686261 1.7149840 23.140893 3.043182e-20
## wt -3.190972 0.7569065 -4.215808 2.220200e-04
## cyl -1.507795 0.4146883 -3.635972 1.064282e-03
```

Summary des Modells

summary(m3)

```
##
## Call:
## lm(formula = mpg ~ wt + cyl, data = mtcars)
##
## Residuals:
##
      Min 1Q Median
                             3Q
                                    Max
## -4.2893 -1.5512 -0.4684 1.5743 6.1004
##
## Coefficients:
##
             Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)
## (Intercept) 39.6863
                          1.7150 23.141 < 2e-16 ***
## wt.
             -3.1910 0.7569 -4.216 0.000222 ***
              -1.5078 0.4147 -3.636 0.001064 **
## cyl
```

R ARBEITET MIT OBJEKTEN

- m3 ist nun ein spezielles Regressions-Objekt
- Auf dieses Objekt können nun verschiedene Funktionen angewendet werden

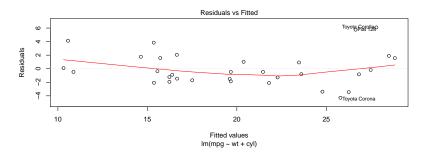
predict(m3) # Vorhersage

##	Mazda RX4	Mazda RX4 Wag	Datsun
##	22.27914	21.46545	26.25
##	Hornet 4 Drive	Hornet Sportabout	Val:
##	20.38052	16.64696	19.59
##	Duster 360	Merc 240D	Merc
##	16.23213	23.47588	23.60
##	Merc 280	Merc 280C	Merc 49
##	19.66255	19.66255	14.63
##	Merc 450SL	Merc 450SLC	Cadillac Fleet
##	15.72158	15.56203	10.87

RESIDUENPLOT

- Sind Annahmen des linearen Regressionsmodells verletzt?
- ▶ Dies ist der Fall, wenn ein Muster abweichend von einer Linie zu erkennen ist. (Hier ist der Datensatz sehr klein)

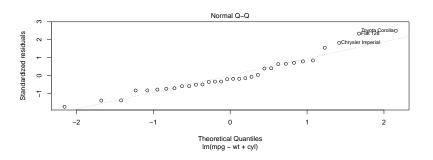
plot(m3,1)



RESIDUENPLOT

▶ Wenn Residuen normalverteilt sind sollten sie auf Linie sein.

plot(m3,2)



WEITERE MÖGLICHKEITEN DIE FORMEL ZU SPEZIFIZIEREN

Interaktionseffekt

```
# effect of cyl and interaction effect:
m3a<-lm(mpg~wt*cyl,data=mtcars)

# only interaction effect:
m3b<-lm(mpg~wt:cyl,data=mtcars)</pre>
```

DEN LOGARITHMUS NEHMEN

```
m3d<-lm(mpg~log(wt),data=mtcars)
```

EIN MODELL MIT INTERAKTIONSEFFEKT

DISP - HUBRAUM

```
m3d<-lm(mpg~wt*disp,data=mtcars)
m3dsum <- summary(m3d)
m3dsum$coefficients
```

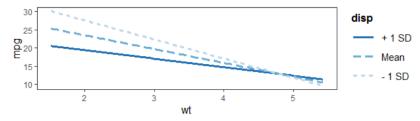
```
## (Intercept) 44.08199770 3.123062627 14.114990 2.955567e-
## wt -6.49567966 1.313382622 -4.945763 3.216705e-
## disp -0.05635816 0.013238696 -4.257078 2.101721e-
## wt:disp 0.01170542 0.003255102 3.596022 1.226988e-
```

Interaktionen untersuchen

```
install.packages("jtools")
```

```
library(jtools)
interact_plot(m3d, pred = "wt", modx = "disp")
```

 Mit einem kontinuierlichen Moderator (in unserem Fall Disp) erhält man drei Zeilen - 1 Standardabweichung über und unter dem Mittelwert und der Mittelwert selbst.



EIN GENAUERER BLICK AUF INTERAKTIONSEFFEKTE

 $m_{cyl} \leftarrow lm(mpg \sim wt * cyl, data = mtcars)$

DAS PAKET INTERPLOT

library(interplot)

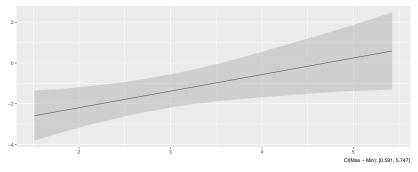
```
interplot(m = m_cyl, var1 = "cyl", var2 = "wt")
```

- var1 die Variable f
 ür die der Koeffizient geplottet werden soll
- var2 Variable auf die der Koeffizient konditional ist

Fragestellung für Beispiel

Wir wollen wissen, wie sich das Gewicht eines Autos auf den Koeffizienten für die Anzahl der Zylinder auswirkt. Zu erklärende Variable ist die Laufleistung.

Interaktionseffekt visualisieren



Die Darstellung zeigt, dass mit zunehmendem Fahrzeuggewicht (x-Achse) auch die Größe des Koeffizienten der Anzahl der Zylinder zunimmt (y-Achse).

Eine detailliertere Beschreibung ist in der interplot
 Vignette zu bekommen.

Beispiel: Objektorientierung

- m3 ist nun ein spezielles Regressionsobjekt
- Verschiedene Funktionen können auf dieses Objekt angewendet werden

```
predict(m3) # Prediction
resid(m3) # Residuals
```

##	Mazda RX4	Mazda RX4 Wag	Datsun 710
##	22.27914	21.46545	26.25203
## Hornet	Sportabout	Valiant	
##	16.64696	19.59873	
##	Mazda RX4	Mazda RX4 Wag	Datsun 710
## ##	Mazda RX4 -1.2791447	Mazda RX4 Wag -0.4654468	Datsun 710 -3.4520262
##		•	

EINE MODELLVORHERSAGE MACHEN

```
pre <- predict(m1)
head(mtcars$mpg)</pre>
```

[1] 21.0 21.0 22.8 21.4 18.7 18.1

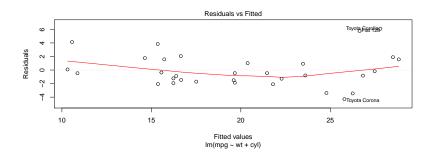
head(pre)

##	Mazda RX4	Mazda RX4 Wag	Datsun 710
##	23.28261	21.91977	24.88595
## Ho	rnet Sportabout	Valiant	
##	18.90014	18.79325	

Residuenplot - Modellannahmen verletzt?

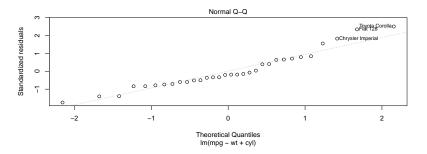
Gibt es ein Muster in der Abweichung von der Linie

plot(m3,1)



RESIDUENPLOT

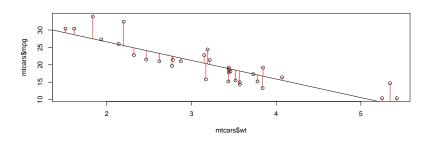
plot(m3,2)



▶ Bei Normalverteilung liegen Residuen auf gleicher Linie

Regressionsdiagnostik mit Basis-R

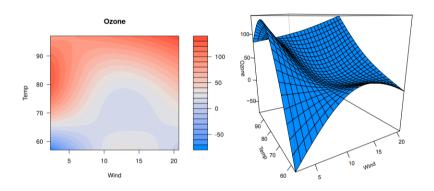
```
plot(mtcars$wt,mtcars$mpg)
abline(m1)
segments(mtcars$wt, mtcars$mpg, mtcars$wt, pre, col="red")
```



DAS VISREG-PAKET

install.packages("visreg")

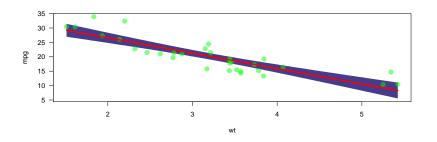
library(visreg)



DAS VISREG-PAKET

- ▶ Das Default-Argument für type ist conditional.
- Scatterplot von mpg und wt mit Regressionslinie und Konfidenzbändern

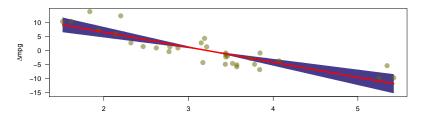
```
visreg(m1, "wt", type = "conditional")
```



Visualisierung mit visreg

- Zweites Argument Spezifikation der Kovariaten in der Graphik
- Das Diagramm zeigt die Auswirkung auf den erwarteten Wert des Regressors, wenn die Variable x von einem Referenzpunkt auf der x-Achse wegbewegt wird (bei numerischen Variablen der Mittelwert).

```
visreg(m1, "wt", type = "contrast")
```



REGRESSION MIT FAKTOREN

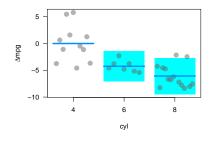
Die Effekte von Faktoren k\u00f6nnen auch mit visreg visualisiert werden:

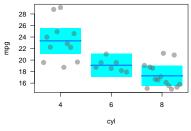
```
mtcars$cyl <- as.factor(mtcars$cyl)
m4 <- lm(mpg ~ cyl + wt, data = mtcars)
# summary(m4)</pre>
```

```
## (Intercept) 33.990794 1.8877934 18.005569 6.257246e-17
## cyl6 -4.255582 1.3860728 -3.070244 4.717834e-03
## cyl8 -6.070860 1.6522878 -3.674214 9.991893e-04
## wt -3.205613 0.7538957 -4.252065 2.130435e-04
```

Effekte von Faktoren

```
par(mfrow=c(1,2))
visreg(m4, "cyl", type = "contrast")
visreg(m4, "cyl", type = "conditional")
```





DAS PAKET VISREG - INTERAKTIONEN

```
m5 <- lm(mpg ~ cyl*wt, data = mtcars)
# summary(m5)</pre>
```

```
## (Intercept) 39.571196 3.193940 12.3894599 2.058359e-1

## cyl6 -11.162351 9.355346 -1.1931522 2.435843e-0

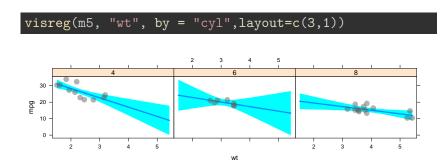
## cyl8 -15.703167 4.839464 -3.2448150 3.223216e-0

## wt -5.647025 1.359498 -4.1537586 3.127578e-0

## cyl6:wt 2.866919 3.117330 0.9196716 3.661987e-0

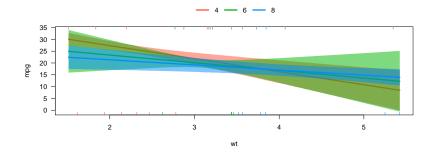
## cyl8:wt 3.454587 1.627261 2.1229458 4.344037e-0
```

DEN GRAPHIKOUTPUT MIT LAYOUT KONTROLLIEREN

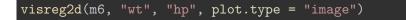


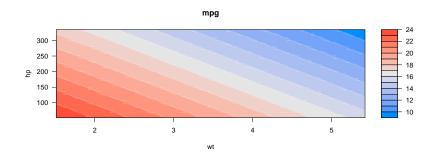
Das Paket visreg - Interaktionseffekte übereinander legen

```
m6 <- lm(mpg ~ hp + wt * cyl, data = mtcars)
visreg(m6, "wt", by="cyl", overlay=TRUE, partial=FALSE</pre>
```



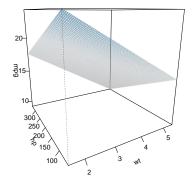
DAS PAKET VISREG - VISREG2D





DAS PAKET VISREG - SURFACE

visreg2d(m6, "wt", "hp", plot.type = "persp")



Aufgabe Lineare Regression

Der Datensatz toycars beschreibt die Route von drei Spielzeugautos, die Rampen in verschiedenen Winkeln runterfahren.

- angle: Rampenwinkel
- distance: Entfernung die von dem Spielzeugauto zurück gelegt wird.
- car: Autotyp (1, 2 or 3)
- (A) Lese den Datensatz toycars ein und konvertiere die Variable car des Datensatzes in einen Faktor (as.factor).
- (B) Erstelle drei Box-Plots, in denen die von den Autotypen zurückgelegte Strecke visualisiert wird.

Aufgabe Lineare Regression II

(C) Schätze für jeden Autotyp die Parameter des folgenden linearen Modell; nutze dafür die Funktion lm()

$$distance_i = \beta_0 + \beta_1 \cdot angle_i + \epsilon_i$$

(D) Überprüfe die Anpassung des Modells indem Du die drei Regressionslinien in den Scatterplot einzeichnest (distance gegen angle). Spricht das \$ R^2 \$ für eine gute Modellanpassung?

EINEN SCHÖNEN OUTPUT MIT DEM PAKET stargazer

erzeugen

```
library(stargazer)
stargazer(m3, type="html")
```

BEISPIEL HTML OUTPUTS:

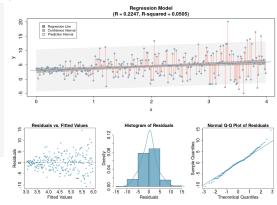
	Dependent variable:	
	mpg	
wt	-3.125***	
	(0.911)	
cyl	-1.510***	
	(0.422)	
am	0.176	
	(1.304)	
Constant	39.418***	

SHINY APP - DIAGNOSTIKEN FÜR DIE EINFACHE LINEARE REGRESSION

https://gallery.shinyapps.io/slr_diag/

Diagnostics for simple linear regression





Links - Lineare Regression

- Regression r-bloggers
- Das komplette Buch von Faraway- sehr intuitiv geschriebenes Buch
- Gute Einführung auf Quick-R
- Multiple Regression
- ▶ 15 Arten von Regressionen die man kennen sollte
- ggeffects Erzeuge saubere Datensätze mit marginellen Effekten für 'ggplot' aus Modell Outputs