# Regresie liniară

### Programare și modelare probabilistă - anul III

Facultatea de Informatică, UAIC

e-mail: adrian.zalinescu@uaic.ro

web: https://sites.google.com/view/fiicoursepmp/home

13 Noiembrie 2023

Universul statisticii şi învăţării automate se bazează pe modele recurente, adică tipare ce apar în mod frecvent.

În acest curs, ne vom concentra pe unul dintre cele mai populare și utile dintre ele, modelul liniar.

### Plan

Regresie liniară simplă

Regresie polinomială

3 Regresie liniară multiplă

# Regresia liniară simplă

Multe probleme pe care le regăsim în ştiință, inginerie și afaceri sunt de următoarea formă:

- avem o variabilă x și vrem să modelăm/să prezicem o variabilă y.
- Aceste variabile sunt observate ca

$$\{(x_1,y_1), (x_2,y_2), \ldots, (x_n,y_n)\}.$$

- În cel mai simplu scenariu, cunoscut ca *regresie liniară simplă*, atât *x*, cât şi *y* sunt variabile aleatoare continue unidimensionale.
- Variabila *y* se numește variabila *dependentă*, *prezisă* sau *rezultat*, iar variabila *x* se numește variabila *independentă*, *prezicătoare* sau *de intrare*.
- Dacă *x* este multidimensională, atunci avem de a face cu *regresie liniară multiplă*.

Câteva situații tipice în care pot fi utilizate modele de regresie liniară sunt:

- Modelaţi relaţia dintre factori precum ploaia, salinitatea solului şi prezenţa/absenţa îngrăşământului în productivitatea culturilor. Apoi, răspundeţi la astfel de întrebări:
  - Este relaţia liniară?
  - Cât de puternică este această relație?
  - ► Ce factori au cel mai puternic efect?
- Găsiți o relație între consumul mediu de ciocolată pe țară și numărul de laureați Nobel din țara respectivă și apoi înțelegeți de ce acest lucru nu ar fi relevant.
- Preziceţi consumul de gaz (folosit pentru încălzire şi gătit) al casei dvs folosind cantitatea de radiaţii solare din raportul meteo local. Cât de precisă este această predicţie?

# Legătura cu învățarea automată

Parafrazându-l pe Kevin P. Murphy<sup>1</sup>, *învățarea automată* (*ML*) este un termen larg folosit pentru o colecție de metode de a învăța automat tipare în date și apoi de a folosi ceea ce am învățat pentru a prezice date ulterioare sau pentru a lua decizii în condiții de incertitudine.

Astfel, ML şi statistica sunt subiecte cu adevărat interconectate, iar legătura devine clară prin adoptarea unei perspective probabilistice.

#### Câteva traduceri din terminologia ML:

- Un specialist în ML vorbeşte de obicei despre *caracteristici* sau *atribute* în loc de variabile.
- O problemă de regresie este un exemplu de *învățare supravegheată*. În cadrul învățării automate, avem o problemă de regresie atunci când vrem să învățăm o funcție ce asociază lui *x* pe *y*.
- Spunem că procesul de învăţare este supravegheat deoarece cunoaştem valorile perechilor;
- într-un anumit sens, ştim răspunsul corect și toate întrebările rămase se referă la modul de generalizare al acestor observații la orice observație viitoare posibilă, adică la o situație când îl ştim pe *x*, dar nu pe *y*.

Un model de regresie liniară simplă este specificat de următoarea ecuație:

$$y_i = \alpha + x_i \beta.$$

Aceasta spune că există o relație *liniară* între variabila x și variabila y.

- parametrul  $\beta$  controlează *panta* relației liniare și poate fi intrepretată ca schimbarea ce se produce în variabila y la schimbarea cu o unitate a variabilei x.
- parametrul  $\alpha$  se numește *intercepția* (punctul unde dreapta intersectează/interceptează axa *Oy*.

Există mai multe metode de a determina parametrii pentru un model de regresie simplă.

• Una se numește *metoda celor mai mici pătrate*: problemă de optimizare/minimizare a erorii medii pătratice între *y*-ul observat și cel prezis:

$$\min_{\alpha,\beta} \sum_{i=1}^{n} |y_i - (\alpha x_i + \beta)|^2.$$

- O alternativă este să generăm un model probabilist, ce are avantajul că pe lângă găsirea valorilor optimale pentru  $\alpha$  și  $\beta$ , oferă și o estimare a incertitudinii pe care o avem asupra acestor parametri.
- Astfel, un model de regresie liniară probabilistă (sau Bayesiană) este exprimat prin

$$y \sim \mathcal{N}(\mu = \alpha + x\beta, \varepsilon).$$

Deoarece nu știm valorile parametrilor  $\alpha$ ,  $\beta$  și  $\varepsilon$ , vom seta distribuții a priori pentru aceștia:

$$\alpha \sim \mathcal{N}(\mu_{\alpha}, \sigma_{\alpha})$$
 $\beta \sim \mathcal{N}(\mu_{\beta}, \sigma_{\beta})$ 
 $\epsilon \sim |\mathcal{N}(0, \sigma_{\epsilon})|$ 

- Pentru  $\alpha$ , putem folosi o distribuție Gaussiană "aplatizată", cu valori mari ale lui  $\sigma_{\alpha}$  relativ la scara de valori a datelor.
- Aceste valori variază de la o problemă la alta, dar de multe ori  $\mu_{\alpha}$  se ia egal cu 0 și  $\sigma_{\alpha}$  nu mai mare de 10.
- Pentru  $\beta$ , e în general mai simplu să avem o idee despre cum ar arăta panta de regresie; măcar putem ști semnul acestui parametru.
- Pentru  $\varepsilon$ , putem seta  $\sigma_{\varepsilon}$  la o valoare mare relativ la scara de valori ale lui y (de exemplu, de 10 ori valoarea deviației standard pentru y).

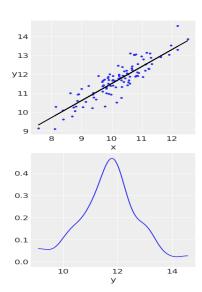
Un prim rezultat este că probabilitatea maximă a posteriori (MAP) dintr-o problemă de regresie liniară simplă Bayesiană cu probabilități a priori "plate" coincide cu estimările punctuale obținute cu metoda celor mai mici pătrate.

#### Alternative pentru distribuția jumătate-Gaussiană pentru $\varepsilon$ :

- distribuţia jumătate-Cauchy;
- distribuția uniformă nu este în general o alegere bună, decât dacă parametrul  $\varepsilon$  este restrâns de "limite robuste";
- dacă dorim distribuții a priori pentru valori specifice pentru  $\varepsilon$ , putem folosi distribuția Gamma.

#### Exemplu de date modelate de regresia liniară

```
np.random.seed(1)
N = 100
alpha_real = 2.5
beta real = 0.9
eps_real = np.random.normal(0, 0.5, size=N)
x = np.random.normal(10, 1, N)
y_real = alpha_real + beta_real * x
y = y_real + eps_real
_, ax = plt.subplots(1, 2, figsize=(8, 4))
ax[0].plot(x, y, 'CO.')
ax[0].set_xlabel('x')
ax[0].set_ylabel('y', rotation=0)
ax[0].plot(x, y_real, 'k')
az.plot_kde(y, ax=ax[1])
ax[1].set_xlabel('y')
plt.tight_layout()
```

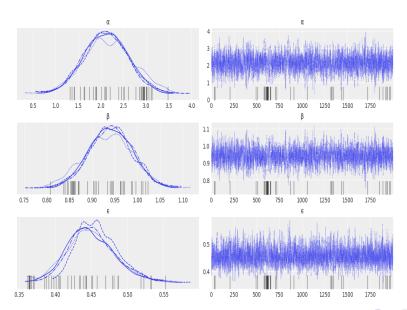


Folosim PyMC pentru a construi și a calibra (fit) modelul:

```
with pm.Model() as model_g: \alpha = \text{pm.Normal('}\alpha', \text{ mu=0, sigma=10)} \beta = \text{pm.Normal('}\beta', \text{ mu=0, sigma=1)} \epsilon = \text{pm.HalfCauchy('}\epsilon', \text{ 5}) \mu = \text{pm.Deterministic('}\mu', \alpha + \beta * x) y\_\text{pred} = \text{pm.Normal('}y\_\text{pred', mu=}\mu, \text{sigma=}\epsilon, \text{observed=y)} \text{idata\_g} = \text{pm.sample(2000, tune=2000, return\_inferencedata=True)}
```

**Observație:** nu este nevoie să folosim pm. Deterministic decât dacă vrem ca variabila  $\mu$  să fie calculată şi salvată în eșantion.

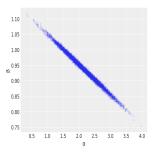
az.plot\_trace(idata\_g, var\_names=[' $\alpha$ ', ' $\beta$ ', ' $\epsilon$ '])



### Modele liniare și autocorelație ridicată

Modelele liniare conduc la o distribuţie a posteriori unde  $\alpha$  şi  $\beta$  sunt puternic (şi liniar) corelate:

```
az.plot_pair(idata_g, var_names=['\alpha', '\beta'], scatter_kwargs={'alpha': 0.1})
```



Acest lucru se întâmplă deoarece dreptele de regresie ar trebui să treacă prin punctul de coordonate date de media variabilei x și media variabilei y (cu o eroare dată de factorul de incertitudine dat de eșantionarea distribuției a posteriori).

### Modificarea datelor înainte de rulare

O modalitate simplă de a șterge corelația între  $\alpha$  și  $\beta$  este de a centra variabila x:

- fie  $\bar{x}$  media variabilei x:  $\bar{x} := \frac{x_1 + \dots + x_n}{n}$ ;
- fie  $x' := x \bar{x}$ .

#### Astfel:

- dacă înainte intercepția reprezenta valoarea lui y când x = 0 (ce nu are neapărat o semnificație reală),
- acum ea reprezintă valoarea lui y când  $x = \bar{x}$ .

Dacă vrem să ne întoarcem la parametrii originali, atunci efectuăm transformările

$$\alpha = \alpha' - \beta' \bar{x};$$
  
$$\beta = \beta'.$$

### Standardizarea

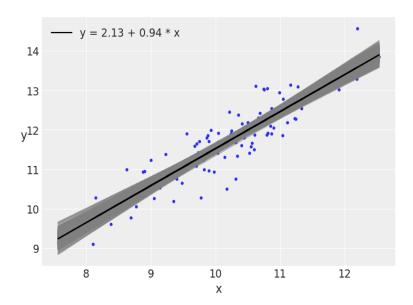
Pe lângă centrare, putem transforma datele prin *standardizarea* lor, adică cerând ca ele să fie centrate, cu deviația standard egală cu 1:

$$x' = \frac{x - \bar{x}}{x_{sd}};$$
  
$$y' = \frac{y - \bar{y}}{y_{sd}}.$$

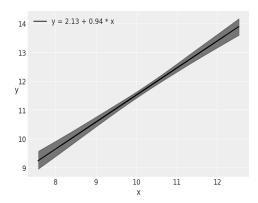
- Avantajul acestei proceduri este că vom putea folosi întotdeauna aceleași distribuții a priori slab informative, fără a trebui să ne gândim la scara de valori a datelor.
- Astfel, pentru datele standardizate, intercepția va fi mereu în jurul lui 0, iar panta va fi restrânsă la intervalul [-1,1].
- De asemenea, va fi mai uşor de lucrat cu mai multe variabile a avea toate variabilele la aceeaşi scară simplifică interpretarea datelor.

### Interpretarea și vizualizarea distribuției a posteriori

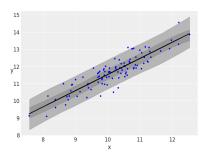
- Putem utiliza funcții ArviZ precum plot\_trace și summary pentru explorarea distribuției a posteriori, dar putem folosi și propriile noastre funcții.
- Pentru regresia liniară, ar putea fi util să vizualizăm toate dreptele ce provin din eșantionarea distribuției a posteriori, și mai ales media acestor drepte:

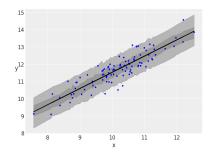


O altă modalitate de a vizualiza distribuţia a posteriori este să folosim funcţia plot\_hdi din ArviZ:



De asemenea, putem prezice date conform distribuţiei predictive a posteriori folosind funcţia sample\_posterior\_predictive(), iar apoi să le vizualizăm împreună cu intervalele HPD corespunzătoare:





# Coeficientul de corelație al lui Pearson

Câteodată dorim să măsurăm gradul de dependență (liniară) între două variabile. Cea mai întâlnită măsură a acestuia este *coeficientul de corelație al lui Pearson*, de multe ori notat cu *r*:

- $r = \pm 1$  reprezintă o corelație perfectă: o creștere cu o unitate a lui x prezice o creștere/descreștere cu  $\beta$  unități a lui y;
- r = 0 reprezintă absența dependenței liniare.

Wikipedia oferă câteva exemple concludente.

Coeficientul de corelație se definește ca

$$r := \beta \cdot \frac{x_{\rm sd}}{y_{\rm sd}}.$$

- r este în intervalul [-1, 1];
- dacă standardizăm datele, r devine egal cu  $\beta$ .

Coeficientul de determinare,  $r^2$ , este cuprins între 0 și 1, valoarea 1 însemnând o corelație perfectă.

- În regresia liniară Bayesiană, acesta nu se calculează ca pătratul coeficientului de corelație, ci ia în considerare distribuția predictivă a posteriori.
- Se apelează în ArviZ cu r2\_score:

```
az.r2_score(y, az.extract(ppc, group="posterior_predictive", var_names="y_pred").values.T)
```

```
r2 0.787794
r2_std 0.006101
dtype: float64
```

# Legătura între corelație și cauzalitate

Să presupunem că vrem să prezicem cât vom plăti pentru gaz pentru a ne încălzi casa în timpul iernii şi să presupunem că ştim cantitatea de radiație solară din zona în care trăim.

- În acest exemplu, radiația solară va fi variabila independentă x, iar factura este variabilă dependentă, y.
- La fel de bine am putea inversa întrebarea şi întreba despre cantitatea de radiaţie solară, având în vedere factura.
- Numim o variabilă independentă deoarece valoarea ei nu poate fi prezisă de model; în schimb, este *o intrare* a modelului, iar variabila dependentă este *rezultatul*.
- Dar nu stabilim o relație cauzală între variabile: corelația nu implică cauzalitate!
- Nu putem controla cantitatea de radiații emise de soare prin schimbarea termostatului casei noastre!

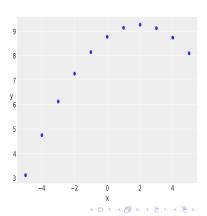
# Regresia polinomială

O posibilitate de a parametriza datele este prin construcția unui polinom:

$$\mu = \beta_0 + \beta_1 x + \beta_2 x^2 + \dots + \beta_m x^m.$$

Ca set de date, folosim al doilea grup din cvartetul lui Anscombe: https://en.wikipedia.org/wiki/Anscombe%27s\_quartet

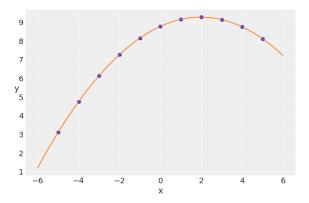
```
ans = pd.read_csv('./data/anscombe.csv')
x_2 = ans[ans.group == 'II']['x'].values
y_2 = ans[ans.group == 'II']['y'].values
x_2 = x_2 - x_2.mean()
plt.scatter(x_2, y_2)
plt.xlabel('x')
plt.ylabel('y', rotation=0)
```



#### Modelul:

```
with pm.Model() as model_poly: \alpha = \text{pm.Normal('}\alpha', \text{ mu=y_2.mean(), sd=1)} \beta 1 = \text{pm.Normal('}\beta 1', \text{ mu=0, sd=1)} \beta 2 = \text{pm.Normal('}\beta 2', \text{ mu=0, sd=1)} \epsilon = \text{pm.HalfCauchy('}\epsilon', 5) \text{mu} = \alpha + \beta 1 * \text{x_2} + \beta 2 * \text{x_2**2} \text{y_pred} = \text{pm.Normal('}\text{y_pred', mu=mu, sd=}\epsilon, \text{ observed=y_2)} \text{idata_poly} = \text{pm.sample(2000, return_inferencedata=True)}
```

#### Analiza rezultatelor:



#### Interpretarea parametrilor în regresia polinomială

- Valorile lui  $\beta_1$  și  $\beta_2$  nu reprezintă pante, așa cum era valoarea lui  $\beta$  în regresia liniară.
- Problema interpretării rezultatelor nu este doar o chestiune matematică.
- În cele mai multe cazuri, parametrii nu sunt traduşi în cantități ce au sens în domeniul nostru de cunoaștere, adică nu au o semnificație fizică.
- În general, se consideră că polinoamele de grad mai mare decât 2 sau 3 nu sunt modele prea folositoare, și se preferă alternative, ca *procesele Gaussiene (mișcarea Browniană)*.
- De fapt, mărind suficient de mult gradul polinomului, putem face ca polinomul găsit să se potrivească exact pe datele noastre.
- Un model care se potriveşte prea bine cu datele observate, nu va răspunde bine cu datele neobservate. Acesta este fenomenul de *supraspecializare* (*overfitting*).

# Regresie liniară multiplă

Câteodată, vrem să includem în model dependența de mai multe variabile, considerând astfel mai multe variabile independente.

### Exemple:

- Calitatea (percepută) a vinului, dependentă de aciditate, densitate, nivelul de alcool, zahăr rezidual şi conținutul de sulfați.
- Nota medie a unui student în funcție de venitul familial, distanța între casă/şcoală şi nivelul de educație al mamei.

Acest model se numește *regresie liniară multiplă* (a nu se confunda cu *regresia liniară multivariată*, atunci când avem mai multe variabile dependente).

În regresia liniară multiplă, modelăm media variabilei dependente ca

$$\mu = \alpha + \beta_1 x_1 + \beta_2 x_2 + \dots + \beta_m x_m$$

sau, în notație prescurtată

np.random.seed(314)

N = 100

$$\mu = \alpha + X\beta$$
,

unde  $X = (x_1 x_2 \dots x_m)$ , iar  $\beta = (\beta_1 \beta_2 \dots \beta_m)^T$ . Să definim datele:

```
alpha_real = 2.5
beta_real = [0.9, 1.5]
eps_real = np.random.normal(0, 0.5, size=N)

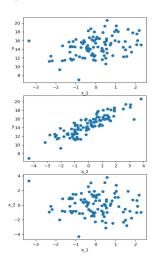
X = np.array([np.random.normal(i, j, N) for i, j in zip([10, 2], [1, 1.5])]).T
X_mean = X.mean(axis=0, keepdims=True)
X_centered = X - X_mean
y = alpha_real + np.dot(X, beta_real) + eps_real
```

#### Vizualizarea datelor:

trei mulțimi de puncte (scatter), două cu dependențele între variabila independentă și cele dependente, a treia cu dependența între variabilele dependente:

```
def scatter_plot(x, y):
   plt.figure(figsize=(5, 10))
   for idx, x_i in enumerate(x.T):
        plt.subplot(3, 1, idx+1)
        plt.scatter(x_i, y)
        plt.xlabel(f'x_{idx+1}')
        plt.ylabel(f'y', rotation=0)

plt.subplot(3, 1, idx+2)
   plt.scatter(x[:, 0], x[:, 1])
   plt.xlabel(f'x_{idx}')
   plt.ylabel(f'x_{idx}')
   plt.ylabel(f'x_{idx}')
```



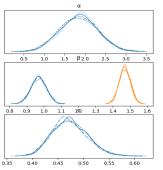
#### Modelul este similar cu cel din cazul regresiei simple. Diferențe:

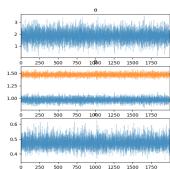
- variabila  $\beta$  este Gaussiană cu shape=2 (o pantă pentru fiecare variabilă);
- variabila  $\mu$  se defineşte cu ajutorul *produsului scalar* din PyMC, pm.math.dot(), deoarece  $\beta$  este un tensor Pytensor (şi nu un array NumPy).

```
with pm.Model() as model_mlr: \alpha_{\rm tmp} = {\rm pm.Normal('\alpha_{\rm tmp'}, \, mu=0, \, sigma=10)} \beta = {\rm pm.Normal('\beta', \, mu=0, \, sigma=1, \, shape=2)} \epsilon = {\rm pm.HalfCauchy('\epsilon', \, 5)} \mu = \alpha_{\rm tmp} + {\rm pm.math.dot(X_{centered}, \, \beta)} \alpha = {\rm pm.Deterministic('\alpha', \, \alpha_{\rm tmp} - {\rm pm.math.dot(X_{mean}, \, \beta)})} y_{\rm pred} = {\rm pm.Normal('y_{\rm pred'}, \, mu=\mu, \, sigma=\epsilon, \, observed=y)} {\rm idata_{\rm mlr}} = {\rm pm.sample(2000, \, return_{\rm inferencedata=True)}}
```

### Rezumatul distribuției a posteriori:

az.plot\_trace(idata\_mlr, var\_names=[' $\alpha$ ', ' $\beta$ ', ' $\epsilon$ '])





az.summary(idata\_mlr, var\_names=[' $\alpha$ ', ' $\beta$ ', ' $\epsilon$ '])

	mean	sd	hdi_3%	hdi_97%	mcse_mean	mcse_sd	ess_bulk	ess_tail	r_hat
α[0]	1.848	0.461	0.936	2.657	0.004	0.003	12074.0	6007.0	1.0
β[0]	0.969	0.044	0.886	1.053	0.000	0.000	12140.0	6440.0	1.0
β[1]	1.469	0.033	1.407	1.530	0.000	0.000	12459.0	6029.0	1.0
e	0.474	0.035	0.409	0.538	0.000	0.000	11165.0	6351.0	1.0