《生物实验设计》 第十一章 多元线性回归与多元相关分析

王超

广东药科大学

Email: wangchao@gdpu.edu.cn

2022-10-21





第十一章 多元线性回归与多元相关分 析

一元与多元回归

- 因变量 y 在一个自变量 x 上的回归或相关,统称为一元回归或一元相关
- 在实际问题中,影响 y 的因素常常不只是一个,而是两个或两个以上
- 为了清楚了解因变量 y 和多个自变量 x 之间的关系,必须在一元 回归与相关分析的基础上,进行多元回归与多元相关分析(复回 归与复相关)

第一节 多元线性回归分析

基本方法:

以多元线性回归模型为基础,根据最小二乘法建立正规方程,求解得 出多元线性回归方程,并对回归方程和偏回归系数进行检验,作出回 归方程的区间估计。

第一节 多元线性回归分析 一、多元线性回归模型

- 多元线性回归
 - 具一个因变量 y 与两个或两个以上自变量 x,且各自变量均为一次项的回归。
- 设自变量 $x_1, x_2, x_3, \ldots, x_m$ 与因变量 y 皆呈线性关系,则一个 m 元线性回归的数学模型可以表示为:

$$y_i = \mu_y + \beta_{y1}(x_1 - \mu_{x_1}) + \beta_{y2}(x_2 - \mu_{x_2}) + \dots + \beta_{ym}(x_m - \mu_{x_m}) + \epsilon_i$$

- i 代表第 i 个样本
- $\mu_{x_1}, \mu_{x_2}, \ldots, \mu_{x_m}$ 依次为 y, x_1, x_2, \ldots, x_m 的总体平均数,其样本估计值为 $\bar{y}, \bar{x}_1, \bar{x}_2, \ldots, \bar{x}_m$
- β_{y1} 为 x_2, x_3, \ldots, x_m 固定不变时, x_1 每变动一个单位 y 平均变动的相应单位数,称为 x_1 对 y 的偏回归系数,记作 β_1 ,样本估计值记作 b_1 ,余下类推
- ϵ_i 为随机误差,服从 $N(0,\sigma^2)$ 的正态分布, σ^2 为离回归方差

第一节 多元线性回归分析 一、多元线性回归模型

• 若令 $\alpha=\mu_y-\beta_1\mu_{x_1}-\beta_2\mu_{x_2}-\cdots-\beta_m\mu_{x_m}$,则多元线性回归的数学模型为:

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

• 于是, 样本多元线性回归方程为:

$$\hat{y} = a + b_1 x_1 + b_2 x_2 + \dots + b_m x_m$$

• 其中, a 为 α 的样本估计值, b 为 β 的样本估计值

$$a = \bar{y} - b_1 \bar{x}_1 - b_2 \bar{x}_2 - \dots - b_m \bar{x}_m$$

- 建立
 - 多元线性回归方程可根据最小二乘法建立
 - 也就是求以下方程最小值

$$min(Q) = \sum (y - \hat{y})^2$$

$$= \sum [y - \bar{y} - b_1(x_1 - \bar{x}_1) - b_2(x_2 - \bar{x}_2) - \dots - b_m(x_m - \bar{x}_m)]^2$$

简单形式:

$$min(Q) = \sum (Y - b_1 X_1 - b_2 X_2 - \dots - b_m X_m)^2$$

其中

$$\begin{cases} Y = y - \bar{y} \\ X_1 = x_1 - \bar{x}_1 \\ \dots \\ X_m = x_m - \bar{x}_m \end{cases}$$

• 求自变量和因变量关系的最小二乘法

$$min(Q) = \sum_{1}^{n} (y - \hat{y})^2 = \sum_{1}^{n} (y - a - bx)^2$$

● 根据极值定理,对 a 和 b 分别求导:

$$\frac{\partial Q}{\partial a} = -2\sum (y-a-bx) = 0, \frac{\partial Q}{\partial b} = -2\sum (y-a-bx)x = 0$$

• 整理得到:

$$\begin{cases} a = \bar{y} - b\bar{x} \\ b = \frac{\sum (x - \bar{x})(y - \bar{y})}{\sum (x - \bar{x})^2} \end{cases}$$

建立

• 使 b_1, b_2, \ldots, b_m 的偏微分方程皆等于 0,就有

$$\begin{cases} \frac{\partial Q}{\partial b_1} = -1 \sum (Y - b_1 X 1 - b_2 X_2 - \dots - b_m X_m) X_1 = 0 \\ \frac{\partial Q}{\partial b_2} = -1 \sum (Y - b_1 X 1 - b_2 X_2 - \dots - b_m X_m) X_2 = 0 \\ \vdots \\ \frac{\partial Q}{\partial b_m} = -1 \sum (Y - b_1 X 1 - b_2 X_2 - \dots - b_m X_m) X_m = 0 \end{cases}$$

● 整理后得到

$$\begin{cases} b_1 \sum X_1^2 + b_2 \sum X_1 X_2 + \dots + b_m \sum X_1 X_m = \sum X_1 Y \\ b_1 \sum X_1 X_2 + b_2 \sum X_2^2 + \dots + b_m \sum X_2 X_m = \sum X_2 Y \\ \vdots \\ b_1 \sum X_1 X_m + b_2 \sum X_2 X_m + \dots + b_m \sum X_m^2 = \sum X_m Y \end{cases}$$

- 因为 $X = x \bar{x}$,所以可以表示为 $\sum X_1^2 = SS_1, \sum X_m^2 = SS_m, \sum X_1X_m = SP_{1m}$
- 得到如下方程组

建立

$$\begin{cases} b_1 S S_1 + b_2 S P_{12} + \dots + b_m S P_{1m} = S P_{1y} \\ b_1 S P_{12} + b_2 S S_2 + \dots + b_m S P_{2m} = S P_{2y} \\ \vdots \\ b_1 S P_{1m} + b_2 S P_{2m} + \dots + b_m S S_m = S P_{my} \end{cases}$$

- 该线性方程组可以用消元法去解, 也可以用矩阵方法求解
- 矩阵方式解方程更加容易

• 以上线性方程组的矩阵形式表示为

$$\begin{bmatrix} SS_1 & SP_{12} & \dots & SP_{1m} \\ SP_{12} & SS_2 & \dots & SP_{2m} \\ \vdots & & & & \\ SP_{1m} & SP_{2m} & \dots & SS_m \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} SP_{1y} \\ SP_{2y} \\ \vdots \\ SP_{my} \end{bmatrix}$$

- 系数矩阵用 A 表示,可以通过计算得出
- 未知元矩阵用 b 表示,是多元回归方程的偏回归系统组成
- 常数矩阵用 K 表示

• 以上矩阵可简写为

$$Ab = K$$

■ 因为 AA⁻¹ = I, 是单位矩阵, 所以

$$A^{-1} \times Ab = b = A^{-1} \times K$$

• 那么

$$b = A^{-1}K$$



- 求解逆矩阵的方法:
 - 初等变换法
 - 伴随矩阵法
 - 表解法

• 初等变换法

- ullet 写出增广矩阵 A|E,即矩阵 A 右侧放置一个同阶的单位矩阵,得到新的矩阵
 - 交换矩阵的某两行(列)
 - 以数 $k \neq 0$ 乘以矩阵的某一行(列)
 - 把矩阵的某一行(列)的 k 倍加到另一行(列)

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

• 初等变换法

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 2 & 1 & 0 & 0 \\ 2 & 0 & -2 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 4 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 2 & 0 & -2 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 1 & 0 & 4 & 1 & -1 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -10 & -2 & 3 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 10 & 0 & 40 & 10 & -10 & 0 \\ 0 & 10 & 10 & 0 & 0 & 10 \\ 0 & 0 & -10 & -2 & 3 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\sim \begin{bmatrix} 10 & 0 & 40 & 10 & -10 & 0 \\ 0 & 10 & 10 & 0 & 0 & 10 \\ 0 & 0 & -10 & -2 & 3 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} 10 & 0 & 0 & 2 & 2 & 0 \\ 0 & 10 & 0 & -2 & 3 & 10 \\ 0 & 0 & 10 & 2 & -3 & 0 \end{bmatrix}$$

建立

- 伴随矩阵法
 - 余子式矩阵: 为矩阵的每个元素
 - 不使用在本行与本列的元素
 - 计算剩下来的值的行列式
 - 把行列式的结果放进一个新的矩阵——余子式矩阵

$$A = \begin{bmatrix} 3 & 0 & 2 \\ 2 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

• 伴随矩阵法

$$\begin{bmatrix} \mathbf{3} & \mathbf{0} & \mathbf{2} \\ \mathbf{2} & 0 & -2 \\ \mathbf{0} & 1 & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{vmatrix} 0 & -2 \\ 1 & 1 \end{vmatrix} \sim 0 \times 1 - (-2) \times 1 = 2$$

$$\begin{vmatrix} 3 & \mathbf{0} & 2 \\ 2 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} \sim \begin{vmatrix} 2 & -2 \\ 0 & 1 \end{vmatrix} \sim 2 \times 1 - (-2) \times 0 = 2$$

$$\begin{bmatrix} 3 & \mathbf{0} & 2 \\ 2 & \mathbf{0} & -2 \\ \mathbf{0} & \mathbf{1} & 1 \end{bmatrix} \sim \begin{vmatrix} 3 & 2 \\ 2 & -2 \end{vmatrix} \sim 3 \times (-2) - 2 \times 2 = -10$$

• 伴随矩阵法行列式的计算

$$egin{array}{cccc} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \\ \end{array}$$

$$= a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{13}a_{22}a_{31} - a_{11}a_{23}a_{32} - a_{12}a_{21}a_{33}$$

余子式矩阵

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 & 2 \\ -2 & 3 & 3 \\ 0 & -10 & 0 \end{bmatrix}$$

代数余子式矩阵: a_{ij} 余子式的值乘以 $(-1)^{i+j}$ 就是 a_{ij} 的代数余子式的值

$$\begin{bmatrix} 2 & 2 & 2 \\ -2 & 3 & 3 \\ 0 & -10 & 0 \end{bmatrix} \sim \begin{bmatrix} + & - & + \\ - & + & - \\ + & - & + \end{bmatrix} \xrightarrow{(-1)^{i+j}} \begin{bmatrix} 2 & -2 & 2 \\ 2 & 3 & -3 \\ 0 & 10 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\xrightarrow{transpose} \begin{bmatrix} 2 & 2 & 0 \\ -2 & 3 & 10 \\ 2 & -3 & 0 \end{bmatrix}$$

• 伴随矩阵法

• 伴随矩阵乘以 1/原始矩阵行列式得到逆矩阵

$$\begin{vmatrix} 3 & 0 & 2 \\ 2 & 0 & -2 \\ 0 & 1 & 1 \end{vmatrix} = 10$$

$$A^{-1} = \frac{1}{10} \begin{bmatrix} 2 & 2 & 0 \\ -2 & 3 & 10 \\ 2 & -3 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.2 & 0.2 & 0 \\ -0.2 & 0.3 & 1 \\ 0.2 & -0.3 & 0 \end{bmatrix}$$

R DEMO

- 求算偏回归系数建立多元线性回归方程
 - 解出系数矩阵 A 的逆矩阵
 - 由 A⁻¹ 求出 b_i 和 a

建立

$$\begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} SS_1 & SP_{12} & \dots & SP_{1m} \\ SP_{12} & SS_2 & \dots & SP_{2m} \\ \vdots & & & & \\ SP_{1m} & SP_{2m} & \dots & SS_m \end{bmatrix}^{-1} \times \begin{bmatrix} SP_{1y} \\ SP_{2y} \\ \vdots \\ SP_{my} \end{bmatrix}$$

(一) 多元线性回归方程的估计标准误

- 建立多元线性回归方程时,由于实际观测值 y 与多元回归方程的点估计值 \hat{y} 存在差异,其差值的平方和称为多元回归方程的离回归平方和 Q_y
- Q_y 的自由度 df = n (m+1) = n m 1
- 多元回归方程的估计标准误

$$s_y = \sqrt{\frac{Q_y}{n - m - 1}}$$

- 多元回归中的 y 的离均差平方和可以分解为离回归平方和与回归平方和:

$$\begin{cases} SS = Q_y + U_y \\ U_y = b_1 S P_{1y} + b_2 S P_{2y} + \dots + b_m S P_{my} \end{cases}$$

(二) 多元线性回归方程的假设检验

假设:

$$H_0: \beta_1 = \beta_2 = \dots = \beta_m = 0$$

$$H_A: \beta_1, \beta_2, \dots, \beta_m \neq 0$$

F 检验
$$(df_1 = m, df_2 = n - m - 1)$$

$$F = \frac{\frac{U_y}{m}}{\frac{Q_y}{n - m - 1}}$$

(二) 多元线性回归方程的假设检验

- 应注意两个问题:
 - 多元线性回归关系显著不排斥有更合理的多元非线性回归方程存在
 - 多元线性回归显著不排斥其中存在着与因变量 y 无线性关系的自变量
- 因此:
 - 有必要对各个偏回归系数逐个进行假设检验 $H_A: \beta_1, \beta_2, \ldots, \beta_m \neq 0$
 - 只有当多元回归方程的偏回归系数均达到显著,多元回归的 F 值才 有确定的意义

(三) 偏回归系数的假设检验

(四) 多元线性回归的区间估计

第二节 多元线性回归分析 三、多元线性回归的假设