

线性回归（二）

本节要点

- 多元线性回归的向量化表示。
- 参数估计。
- 回归模型评估。

多元线性回归

模型说明

在线性回归中，如果存在多个自变量时，我们称该线性回归为**多元线性回归**。

上节课中，我们学习了简单线性回归，并且使用房屋面积（ X ）来拟合房屋价格（ y ）。然而，现实中的数据通常是比较复杂的，自变量也很可能不只一个。例如，影响房屋价格不只房屋面积一个因素，可能还有距地铁距离，距市中心距离，房间数量，房屋所在层数，房屋建筑年代等诸多因素。不过，这些因素，对房屋价格影响的力度（权重）是不同的，例如，房屋所在层数对房屋价格的影响就远不及房屋面积，因此，我们可以为每个特征指定一个不同的权重。

$$\hat{y} = w_0 + w_1 * x_1 + w_2 * x_2 + w_3 * x_3 + \cdots + w_n * x_n$$

- x_i : 第 i 个输入特征。
- w_i : 第 i 个特征的权重（影响力度）。
- n : 特征的个数。
- \hat{y} : 预测值（房屋价格）。

向量表示

我们也可以使用向量的表示方式，设 \vec{x} 与 \vec{w} 为两个向量：

$$\vec{w} = (w_1, w_2, w_3, \dots, w_n)^T$$

$$\vec{x} = (x_1, x_2, x_3, \dots, x_n)^T$$

则回归方程可表示为：

$$\hat{y} = \sum_{j=1}^n (w_j * x_j) + w_0$$

$$= \vec{w}^T \cdot \vec{x} + w_0$$

我们可以进一步简化，为向量 \vec{w} 与 \vec{x} 各加入一个分量 w_0 与 x_0 ，并且令：

$$x_0 \equiv 1$$

于是，向量 \vec{w} 与 \vec{x} 就会变成：

$$\vec{w} = (w_0, w_1, w_2, w_3, \dots, w_n)^T$$

$$\vec{x} = (x_0, x_1, x_2, x_3, \dots, x_n)^T$$

这样，就可以表示为：

$$\begin{aligned}\hat{y} &= w_0 * x_0 + w_1 * x_1 + w_2 * x_2 + w_3 * x_3 + \cdots + w_n * x_n \\ &= \sum_{j=0}^n (w_j * x_j) \\ &= \vec{w}^T \cdot \vec{x}\end{aligned}$$

课堂练习

设 $\vec{w} = (w_1, w_2, w_3, \dots, w_n)^T$ ，则 $\sum_{i=1}^n w_i^2$ 如果用向量表示，等价于（ ）。

- A $\vec{w} \cdot \vec{w}$
- B $\vec{w}^T \cdot \vec{w}$
- C $\vec{w}^T \cdot \vec{w}^T$
- D $\vec{w} \cdot \vec{w}^T$

参数估计

误差与分布

接下来，我们来看一下线性回归模型中的误差。正如我们之前所提及的，线性回归中的自变量与因变量，是存在线性关系的。然而，这种关系并不是严格的函数映射关系，但是，我们构建的模型（方程）却是严格的函数映射关系，因此，对于每个样本来说，我们拟合的结果会与真实值之间存在一定的误差，我们可以将误差表示为：

$$\begin{aligned}\hat{y}^{(i)} &= \vec{w}^T \cdot \vec{x}^{(i)} \\ y^{(i)} &= \hat{y}^{(i)} + \varepsilon^{(i)}\end{aligned}$$

- $\varepsilon^{(i)}$ ：第*i*个样本真实值与预测值之间的误差（残差）。

对于线性回归而言，具有一个前提假设：误差 ε 服从均值为0，方差为 σ^2 的正态分布。因此，根据正态分布的概率密度函数：

$$f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left(-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right)$$

则误差 ε 的分布为：

$$p(\varepsilon) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left(-\frac{\varepsilon^2}{2\sigma^2}\right)$$

因此，对于每一个样本的误差 $\varepsilon^{(i)}$ ，其概率值为：

$$\begin{aligned}p(\varepsilon^{(i)}; w) &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left(-\frac{(\varepsilon^{(i)})^2}{2\sigma^2}\right) \\ &= \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left(-\frac{(y^{(i)} - \vec{w}^T \vec{x}^{(i)})^2}{2\sigma^2}\right)\end{aligned}$$

小

结

极大似然估计

极大似然估计（最大似然估计），是根据试验结果来估计未知参数的一种方式。其原则为：已经出现的，就是最有可能出现的，也就是令试验结果的概率值最大，来求解此时的未知参数值。

根据该原则，我们让所有误差出现的联合概率最大，则此时参数 w 的值，就是我们要求解的值，我们构建似然函数：

$$\begin{aligned} L(w) &= \prod_{i=1}^m p(\varepsilon^{(i)}; w) \\ &= \prod_{i=1}^m \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left(-\frac{(y^{(i)} - \vec{w}^T \vec{x}^{(i)})^2}{2\sigma^2}\right) \end{aligned}$$

- m ：样本的数量。

对数似然函数

不过，累计乘积的方式不利于求解，我们这里使用对数似然函数，即在似然函数上取对数操作，这样就可以将累计乘积转换为累计求和的形式。

$$\begin{aligned} \ln(L(w)) &= \ln \prod_{i=1}^m \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left(-\frac{(y^{(i)} - \vec{w}^T \vec{x}^{(i)})^2}{2\sigma^2}\right) \\ &= \sum_{i=1}^m \ln \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} \exp\left(-\frac{(y^{(i)} - \vec{w}^T \vec{x}^{(i)})^2}{2\sigma^2}\right) \\ &= m * \ln \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} - \frac{1}{\sigma^2} * \frac{1}{2} * \sum_{i=1}^m (y^{(i)} - \vec{w}^T \vec{x}^{(i)})^2 \end{aligned}$$

场景思考

- 我们原本的目的，是要求得令似然函数 $L(w)$ 最大时，参数 w 的值。
- 然而，我们对似然函数 $L(w)$ 取对数，得到对数似然函数 $\ln(L(w))$ ，这样，就会将原似然函数 $L(w)$ 改变。
- 那这样一来，在对数似然函数 $\ln(L(w))$ 取得极大值时，计算得出的 w 会与原似然函数 $L(w)$ 取得极大值，计算的 w 相同吗？

```
1 import numpy as np
2 import matplotlib.pyplot as plt
3 plt.rcParams["font.family"] = "SimHei"
4 plt.rcParams["axes.unicode_minus"] = False
5 plt.rcParams["font.size"] = 12
6
7 x = np.linspace(-3, 3, 200)
8 # 原函数。
9 y = 0.5 * x ** 2 + 1
```

```

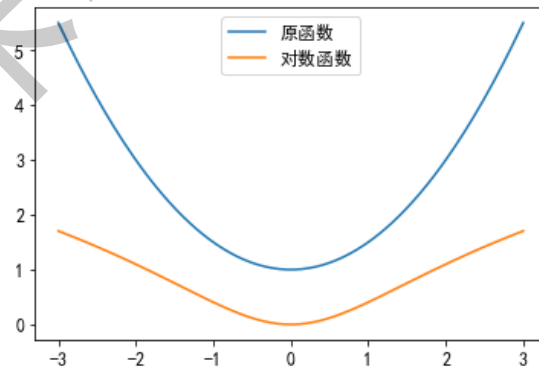
10 # 对数函数。
11 lny = np.log(y)
12 plt.plot(x, y, label="原函数")
13 plt.plot(x, lny, label="对数函数")
14 plt.legend()

```

```

1 | <matplotlib.legend.Legend at 0x211ecb021c8>

```



损失函数

上式中，前半部分都是常数，我们的目的是为了让对数似然函数值最大，故我们只需要让后半部分的值最小即可，因此，后半部分，就可以作为线性回归的损失函数。该函数是二次函数，具有唯一极小值。

$$J(w) = \frac{1}{2} * \sum_{i=1}^m (y^{(i)} - \vec{w}^T \vec{x}^{(i)})^2 \quad (1)$$

损失函数向量化表示

在上面的损失函数中，我们是使用标量的方式来表示的。这不方便在实际应用中计算，我们可以采用矩阵与向量的方式来表示。

$$\begin{aligned}
 \vec{y} &= \begin{bmatrix} y^{(1)} \\ y^{(2)} \\ \dots \\ y^{(m)} \end{bmatrix} \\
 \vec{\hat{y}} &= \begin{bmatrix} \hat{y}^{(1)} \\ \hat{y}^{(2)} \\ \dots \\ \hat{y}^{(m)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \vec{w}^T \vec{x}^{(1)} \\ \vec{w}^T \vec{x}^{(2)} \\ \dots \\ \vec{w}^T \vec{x}^{(m)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} w_0 x_0^{(1)} + w_1 x_1^{(1)} + w_2 x_2^{(1)} + \dots + w_n x_n^{(1)} \\ w_0 x_0^{(2)} + w_1 x_1^{(2)} + w_2 x_2^{(2)} + \dots + w_n x_n^{(2)} \\ \dots \\ w_0 x_0^{(m)} + w_1 x_1^{(m)} + w_2 x_2^{(m)} + \dots + w_n x_n^{(m)} \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} x_0^{(1)}, x_1^{(1)}, x_2^{(1)}, \dots, x_n^{(1)} \\ x_0^{(2)}, x_1^{(2)}, x_2^{(2)}, \dots, x_n^{(2)} \\ \dots \\ x_0^{(m)}, x_1^{(m)}, x_2^{(m)}, \dots, x_n^{(m)} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} w_0 \\ w_1 \\ w_2 \\ \dots \\ w_n \end{bmatrix} = X \cdot \vec{w} \Rightarrow
 \end{aligned}$$

$$\vec{\varepsilon} = \begin{bmatrix} \varepsilon^{(1)} \\ \varepsilon^{(2)} \\ \dots \\ \varepsilon^{(m)} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y^{(1)} - \hat{y}^{(1)} \\ y^{(2)} - \hat{y}^{(2)} \\ \dots \\ y^{(m)} - \hat{y}^{(m)} \end{bmatrix} = \vec{y} - \vec{\hat{y}} = \vec{y} - X \cdot \vec{w} \quad \Rightarrow$$

$$\sum_{i=1}^m (\varepsilon^{(i)})^2 = \vec{\varepsilon}^T \cdot \vec{\varepsilon} = (\vec{y} - X\vec{w})^T (\vec{y} - X\vec{w}) \quad (2)$$

将 (2) 带入 (1) :

$$\begin{aligned} J(w) &= \frac{1}{2} * \sum_{i=1}^m (y^{(i)} - \vec{w}^T \vec{x}^{(i)})^2 \\ &= \frac{1}{2} * (\vec{y} - X\vec{w})^T (\vec{y} - X\vec{w}) \end{aligned}$$

损失函数求导

我们要求该损失函数的最小值，只需要对向量 \vec{w} 进行求导，令导数为0，此时 \vec{w} 的值，就是最佳解。

$$\begin{aligned} \frac{\partial J(w)}{\partial \vec{w}} &= \frac{\partial}{\partial \vec{w}} \left(\frac{1}{2} (\vec{y} - X\vec{w})^T (\vec{y} - X\vec{w}) \right) \\ &= \frac{\partial}{\partial \vec{w}} \left(\frac{1}{2} (\vec{y}^T - \vec{w}^T X^T) (\vec{y} - X\vec{w}) \right) \\ &= \frac{\partial}{\partial \vec{w}} \left(\frac{1}{2} (\vec{y}^T \vec{y} - \vec{y}^T X\vec{w} - \vec{w}^T X^T \vec{y} + \vec{w}^T X^T X\vec{w}) \right) \end{aligned}$$

损失函数化简

根据矩阵与向量的求导公式，有：

$$\begin{aligned} \frac{\partial A\vec{x}}{\partial \vec{x}} &= A^T & \frac{\partial A\vec{x}}{\partial \vec{x}^T} &= A & \frac{\partial (\vec{x}^T A)}{\partial \vec{x}} &= A \\ \frac{\partial (\vec{x}^T A\vec{x})}{\partial \vec{x}} &= (A^T + A)\vec{x} \end{aligned}$$

特别的，如果 $A = A^T$ (A 为对称矩阵)，则：

$$\frac{\partial (\vec{x}^T A\vec{x})}{\partial \vec{x}} = 2A\vec{x}$$

因此：

$$\begin{aligned} &\frac{\partial}{\partial \vec{w}} \left(\frac{1}{2} (\vec{y}^T \vec{y} - \vec{y}^T X\vec{w} - \vec{w}^T X^T \vec{y} + \vec{w}^T X^T X\vec{w}) \right) \\ &= \frac{1}{2} (-(\vec{y}^T X)^T - X^T \vec{y} + 2X^T X\vec{w}) \\ &= X^T X\vec{w} - X^T \vec{y} \end{aligned}$$

令导函数的值为0，则：

$$\vec{w} = (X^T X)^{-1} X^T \vec{y}$$

- 矩阵 $X^T X$ 必须是可逆的。

示例

我们还是以波士顿房价数据集为例，实现多元线性回归。这一次，我们使用所有的属性（特征）。

```

1 from sklearn.datasets import load_boston
2 from sklearn.model_selection import train_test_split
3 from sklearn.linear_model import LinearRegression
4
5 boston = load_boston()
6 X, y = boston.data, boston.target
7 X_train, X_test, y_train, y_test = train_test_split(X, y, test_size=0.25, random_state=0)
8 lr = LinearRegression()
9 lr.fit(X_train, y_train)
10 print("模型权重: ", lr.coef_)
11 print("截距: ", lr.intercept_)
12 y_hat = lr.predict(X_test)
13 print(y_hat[:10])

```

```

1 模型权重: [-1.17735289e-01  4.40174969e-02 -5.76814314e-03  2.39341594e+00
2          -1.55894211e+01  3.76896770e+00 -7.03517828e-03 -1.43495641e+00
3          2.40081086e-01 -1.12972810e-02 -9.85546732e-01  8.44443453e-03
4          -4.99116797e-01]
5 截距: 36.933255457118975
6 [24.95233283 23.61699724 29.20588553 11.96070515 21.33362042 19.46954895
7  20.42228421 21.52044058 18.98954101 19.950983 ]

```

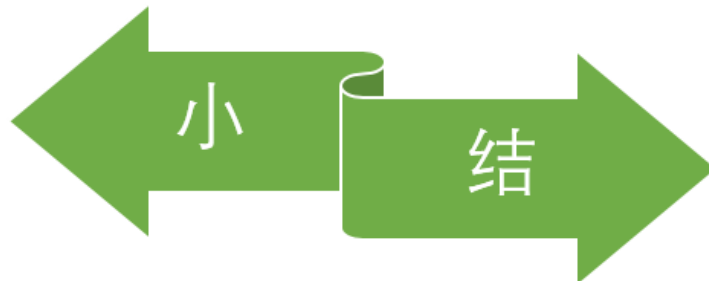


课堂练习



仅使用RM一个特征的简单线性回归，与使用所有特征的多元线性回归相比，谁的预测结果可能更加准确？

- A 简单线性回归。
- B 多元线性回归。
- C 差不多。



三维可视化

多元线性回归在空间中，可以表示为一个超平面，去拟合空间中的数据点。这里，为了可视化方便，我们仅选取NOX与RM两个特征（自变量）进行拟合。

```

1 # 提取NOX与RM两个特征。
2 X_partial = boston.data[:, 4: 6]
3 lr2 = LinearRegression()
4 lr2.fit(X_partial, y)

```

```

1 LinearRegression(copy_X=True, fit_intercept=True, n_jobs=None, normalize=False)

```

```

1 from mpl_toolkits.mplot3d import Axes3D
2 # 图形显示方式，默认为嵌入显示。
3 # %matplotlib inline
4 # 弹出框显示。
5 %matplotlib qt
6
7 # 分别提取两个特征的最小值与最大值。
8 max1, max2 = np.max(X_partial, axis=0)
9 min1, min2 = np.min(X_partial, axis=0)
10 # 在区间取值区间内，均匀选取若干个。
11 x1 = np.linspace(min1, max1, 30)
12 x2 = np.linspace(min2, max2, 30)
13 # 生成网状结果，用来绘制三维立体图。
14 # 参数x1与x2是一维数组（向量），将x1沿着行进行扩展，扩展的行数与x2元素的个数相同。
15 # 将x2沿着列进行扩展，扩展的列数与x1元素的个数相同。返回x1与x2扩展之后的数据x1与x2（扩展之后
16 # 的数组是二维的）。
17 # 这样扩展的目的是，依次对位获取x1与x2（扩展之后的数组）中的每个元素，
18 # 就能够构成x1与x2（扩展之前的数组）的任意组合。
19 x1, x2 = np.meshgrid(x1, x2)
20 # 返回figure对象。figure对象是我们绘图的底层对象，相当于画布。
21 fig = plt.figure()
22 # Axes3D在figure对象上进行绘制。
23 ax = Axes3D(fig)
24 # 绘制真实的样本散点图。
25 ax.scatter(X_partial[:, 0], X_partial[:, 1], y, color="b")
26 ax.set_xlabel("一氧化氮浓度")
27 ax.set_ylabel("平均房间数")
28 ax.set_zlabel("房屋平均价格")
29 # 绘制预测的平面。
30 # rstride: 行上的增量。增量越大，网格越宽。
31 # cstride: 列上的增量。
32 # cmap: 颜色图。
33 # alpha: 透明度。1 完全不透明，0完全透明。
34 surf = ax.plot_surface(x1, x2, lr2.predict(np.array([x1.ravel(), x2.ravel()]).T).reshape(x1.shape),
35                       rstride=5, cstride=5, cmap="rainbow", alpha=0.5)
36 # 显示颜色条。
37 fig.colorbar(surf)
38 plt.show()

```

回归模型评估

当我们建立好模型后，模型的效果如何呢？对于回归模型，我们可以采用如下的指标来进行衡量。

- MSE
- RMSE
- MAE
- R^2

MSE

MSE（Mean Squared Error），平均平方误差，为所有样本数据误差（真实值与预测值之差）的平方和，然后取均值。

$$MSE = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (y^{(i)} - \hat{y}^{(i)})^2$$

RMSE

RMSE (Root Mean Squared Error) , 平均平方误差的平方根, 即在MSE的基础上, 取平方根。

$$RMSE = \sqrt{MSE} = \sqrt{\frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (y^{(i)} - \hat{y}^{(i)})^2}$$

MAE

MAE (Mean Absolute Error) , 平均绝对值误差, 为所有样本数据误差的绝对值和。

$$MAE = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m |y^{(i)} - \hat{y}^{(i)}|$$

R^2

R^2 为决定系数, 用来表示模型拟合性的分值, 值越高表示模型拟合性越好, 在训练集中, R^2 的取值范围为 $[0, 1]$ 。在测试集 (未知数据) 中, R^2 的取值范围为 $(-\infty, 1]$ 。

R^2 的计算公式为1减去RSS与TSS的商。其中, TSS (Total Sum of Squares) 为所有样本数据与均值的差异, 是方差的 m 倍。而RSS (Residual sum of squares) 为所有样本数据误差的平方和, 是MSE的 m 倍。

$$R^2 = 1 - \frac{RSS}{TSS} = 1 - \frac{\sum_{i=1}^m (y^{(i)} - \hat{y}^{(i)})^2}{\sum_{i=1}^m (y^{(i)} - \bar{y})^2}$$

$$\bar{y} = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m y^{(i)}$$

从公式定义可知, 最理想情况, 所有的样本数据的预测值与真实值相同, 即RSS为0, 此时 R^2 为1。

```
1 # MSE, MAE, R^2函数。
2 from sklearn.metrics import mean_squared_error, mean_absolute_error, r2_score
3
4 print("均方误差(MSE): ", mean_squared_error(y_test, y_hat))
5 print("根均方误差(RMSE): ", np.sqrt(mean_squared_error(y_test, y_hat)))
6 print("平均绝对值误差(MAE): ", mean_absolute_error(y_test, y_hat))
7 print("训练集R^2: ", r2_score(y_train, lr.predict(X_train)))
8 print("测试集R^2: ", r2_score(y_test, y_hat))
9 # socre其实求解的就是r^2的值。但是注意, r2_score方法与score方法传递参数的内容是不同的。
10 print("训练集R^2: ", lr.score(X_train, y_train))
11 print("测试集R^2: ", lr.score(X_test, y_test))
```

```
1 均方误差(MSE):  29.78224509230237
2 根均方误差(RMSE):  5.457311159564055
3 平均绝对值误差(MAE):  3.6683301481357113
4 训练集R^2:  0.7697699488741149
5 测试集R^2:  0.6354638433202129
6 训练集R^2:  0.7697699488741149
7 测试集R^2:  0.6354638433202129
```

模型持久化

当我们训练好模型后, 就可以使用模型进行预测。然而, 这毕竟不像打印一个Hello World那样简单, 当我们需要的时候, 重新运行一次就可以了。在实际生产环境中, 数据集可能非常庞大, 如果在我们每次需要使用该模型时, 都去重新运行程序去训练模型, 势必会耗费大量的时间。

为了方便以后能够复用, 我们可以将模型保存, 在需要的时候, 直接加载之前保存的模型, 就可以直接进行预测。其实, 保存模型, 就是保存模型的参数 (结构), 在载入模型的时候, 将参数 (结构) 恢复成模型保存时的参数 (结构) 而已。

保存模型

注意: 保存模型时, 保存位置的目录必须事先存在, 否则会出现错误。

```
1 # 糖尿病数据集。
2 from sklearn.datasets import load_diabetes
3 # 该模块已不建议使用, 会在sklearn 0.23中删除。
4 # from sklearn.externals import joblib
5 import joblib
6
7 # return_X_y: 返回X与y, 而不是返回数据对象。
```



```

8 | x, y = load_diabetes(return_X_y=True)
9 | x_train, x_test, y_train, y_test = train_test_split(x, y, test_size=0.25, random_state=0)
10 | lr = LinearRegression()
11 | lr.fit(x_train, y_train)
12 | print(lr.coef_, lr.intercept_)
13 | # 对模型进行保存。(模型保存的目录必须事先存在, 否则会产生错误。)
14 | joblib.dump(lr, "lr.model")

```

```

1 | [-43.26774487 -208.67053951  593.39797213  302.89814903 -560.27689824
2 |    261.47657106  -8.83343952  135.93715156  703.22658427   28.34844354] 153.06798218266258

```

```

1 | ['lr.model']

```

载入模型

我们可以载入之前保存的模型, 进行预测。

```

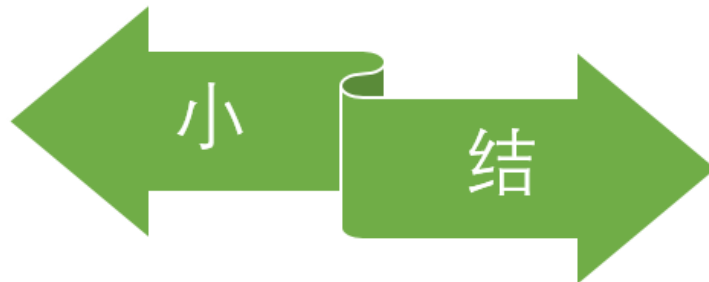
1 | # 恢复保存的模型。
2 | model = joblib.load("lr.model")
3 | print(type(model))
4 | print(model.coef_, model.intercept_)
5 | y_hat = model.predict(x_test)
6 | print(y_hat[:10])

```

```

1 | <class 'sklearn.linear_model._base.LinearRegression'>
2 | [-43.26774487 -208.67053951  593.39797213  302.89814903 -560.27689824
3 |    261.47657106  -8.83343952  135.93715156  703.22658427   28.34844354] 153.06798218266258
4 | [241.84730258 250.12303941 164.96456549 119.11639346 188.23120303
5 |    260.56079379 113.07583812 190.54117538 151.8883747  236.50848375]

```



扩展点

- 多元线性回归中, 三维可视化图像绘制。

总结

- 多元线性回归及公式推导。
- scikit-learn实现多元线性回归。

作业

- 根据多元线性回归的示例结果, 我们能否得出哪些特征对房价的影响较大?
- 参考sklearn中的LinearRegression, 自己编写一个简单的线性回归类, 能够实现多元线性回归。要求如下:
 - 具有fit方法, 训练模型。
 - 具有predict方法, 预测未知数据。

- 具有coef_属性，返回所有权重（不包括偏置 w_0 ）。
- 具有intercept_属性，返回偏置 b (w_0) 。
- 不允许借助于sklearn中的LinearRegression类。
- 使用投放广告 (X) 与收入(y)的数据集，进行线性回归，并评估模型效果。

开课吧

kaikeba.com