Sélection d'un modèle linéaire

Marie Vaugoyeau

21 January 2025

Table of contents

1	import des packages	1
2	Définition de la régression linéaire	1
3	Les données	2
4	Réalisation d'un modèl linéaire 4.1 1ère étape : Choix des variables utilisées 4.2 2ème étape : Vérifier les limites de construction du modèle 4.3 3ème étape : Création du modèle linéaire 4.4 4ème étape : Validation du modèle 4.5 5ème étape : Sélection de modèle	3 6 9
5	En savoir un peu plus sur moi	18

1 import des packages

```
library(tidyverse)
library(palmerpenguins)
```

2 Définition de la régression linéaire

Objectif : Trouver une équation de type linéaire qui permet d'expliquer une variable réponse quantitative par une ou plusieurs variable(s) explicative(s).

Différence entre régression linéaire et modèle linéaire

Il n'y en a pas!

Certaines personnes parlent de modèle de régression linéaire.

L'équation est de la forme :

$$Y = a_1 X_1 + a_2 X_2 + \ldots + a_n X_n + b$$

Avec a_i : la pente (ou coefficient directeur) associé à la variable X_i et b: l'ordonnée à l'origine ou **intecept** (en anglais).

3 Les données

Les données utilisées sont celles du jeu de données penguins du package {palmerpenguins}. Plus d'information sur la page d'aide help(penguins).

```
penguins |>
  glimpse()
```

```
Rows: 344
Columns: 8
                                                                                         <fct> Adelie, 
$ species
$ island
                                                                                         <fct> Torgersen, Torgersen, Torgersen, Torgersen, Torgerse~
                                                                                         <dbl> 39.1, 39.5, 40.3, NA, 36.7, 39.3, 38.9, 39.2, 34.1, ~
$ bill_length_mm
$ bill_depth_mm
                                                                                         <dbl> 18.7, 17.4, 18.0, NA, 19.3, 20.6, 17.8, 19.6, 18.1, ~
$ flipper_length_mm <int> 181, 186, 195, NA, 193, 190, 181, 195, 193, 190, 186~
$ body_mass_g
                                                                                         <int> 3750, 3800, 3250, NA, 3450, 3650, 3625, 4675, 3475, ~
$ sex
                                                                                         <fct> male, female, female, NA, female, male, female, male~
                                                                                         <int> 2007, 2007, 2007, 2007, 2007, 2007, 2007, 2007, 2007, 2007
$ year
```

4 Réalisation d'un modèl linéaire

4.1 1ère étape : Choix des variables utilisées

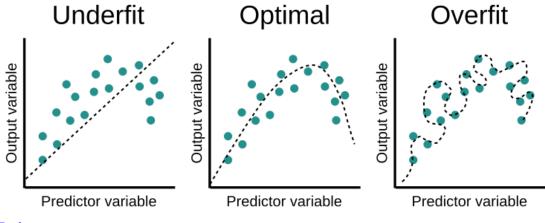
Dans cette exemple, la variable réponse est body_mass_g et les variables explicatives sont les caractéristiques morphologiques mesurées : bill_length_mm, bill_depth_mm et flipper_length_mm.

Note

Les données ajoutées dans un model doit avoir un sens. On ne peux pas ajouter toutes les variables **juste pour voir**!

Les risques à mettre toutes les variables possibles dans un modèle :

- Impossibilité d'expliquer le modèle dans la réalité (expl : l'âge du capitaine)
- Sur ou sous ajustement (aussi appelé sur ou sous apprentissage et en anglais over or underfitting)



@educative

Sur le graphique:

- le schéma de gauche montre un **sous-ajustement**, c'est-à-dire que la droite ne prend pas en compte les variations des données et **simplifie trop**.
- le schéma du milieu montre un bon ajustement aux données.
- le schéma de droite montre un sur-ajustement. Le courbe ne permet pas de prendre en compte de nouvelles données.

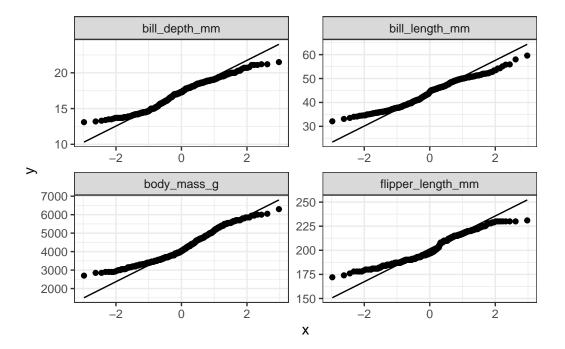
4.2 2ème étape : Vérifier les limites de construction du modèle

Les données doivent être indépendantes et suivre (ou être approximées par) des lois normales. Test de Shapiro-Wilk

```
map(
  .x = penguins |>
   select(where(is.numeric), - year),
  .f = shapiro.test
$bill_length_mm
    Shapiro-Wilk normality test
data: .x[[i]]
W = 0.97485, p-value = 1.12e-05
$bill_depth_mm
    Shapiro-Wilk normality test
data: .x[[i]]
W = 0.97258, p-value = 4.419e-06
$flipper_length_mm
    Shapiro-Wilk normality test
data: .x[[i]]
W = 0.95155, p-value = 3.54e-09
$body_mass_g
    Shapiro-Wilk normality test
data: .x[[i]]
W = 0.95921, p-value = 3.679e-08
  Note
  Selon le test de Shapiro-Wilk, les données ne suivent pas des lois normales
```

Représentation graphique

```
penguins |>
  select(
    where(is.numeric),
    - year
) |>
  pivot_longer(everything()) |>
  ggplot() +
  aes(sample = value) +
  geom_qq() +
  geom_qq_line() +
  facet_wrap(~ name, scales = "free") +
  theme_bw()
```



Ici la normalité est acceptable, surtout qu'il y a bien plus de 30 données.

Note

Le modèle linéaire est assez résistant à l'absence de normalité et il est possible de le faire en prenant en compte la loi des grands nombres.

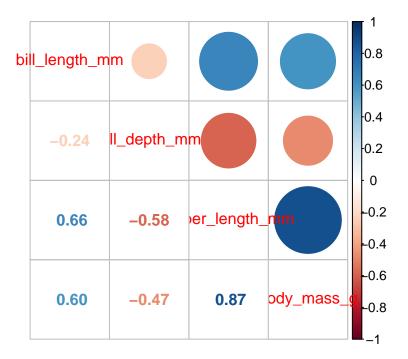
Si tu as déjà un modèle linéaire, tu as dû entendre parler de multicolinéarité (comme on m'a posé la question lors du live $\)$

A Définitions : multicolinéarité ou corrélation

La colinéarité est une corrélation entre variables indépendantes. Quand plusieurs variables sont concernées on parle de multicolinéarité.

Ici il est intéressant de regarder la multicolinéarité même si elle est traité plus loin!

```
penguins |>
  select(where(is.numeric), - year) |>
  drop_na() |>
  cor() |>
  corrplot::corrplot.mixed()
```



4.3 3ème étape : Création du modèle linéaire

Plusieurs packages ont des fonctions qui permettent de réaliser un modèle linéaire.

Ici je vais rester sur la fonction lm() du package {stats} automatiquement chargé dans l'environnement.

Cette fonction prend comme premier argument la formula, c'est-à-dire la formule de type y ~ x et en deuxième argument data, le jeu de données utilisé.

```
lm_body_mass <- lm(</pre>
  body_mass_g ~ bill_length_mm + bill_depth_mm + flipper_length_mm,
  data = penguins
```

Pour accéder aux coefficients, il y a plusieurs solutions :

- Rappeler le nom du modèle : Ne donne pas les statistiques de test
- Utiliser la fonction summary() du package {base}: Le plus complet

lm_body_mass

```
Call:
```

```
lm(formula = body_mass_g ~ bill_length_mm + bill_depth_mm + flipper_length_mm,
    data = penguins)
```

Coefficients:

```
(Intercept)
                bill_length_mm
                                    bill_depth_mm flipper_length_mm
 -6424.765
                         4.162
                                            20.050
                                                               50.269
```

```
summary(lm_body_mass)
```

Call:

```
lm(formula = body_mass_g ~ bill_length_mm + bill_depth_mm + flipper_length_mm,
    data = penguins)
```

Residuals:

```
Median
                               3Q
    Min
              1Q
                                       Max
-1054.94 -290.33
                   -21.91
                           239.04 1276.64
```

Coefficients:

```
Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)
                  -6424.765
                              561.469 -11.443
(Intercept)
                                                <2e-16 ***
bill length mm
                                        0.781
                                                 0.435
                     4.162
                                5.329
bill_depth_mm
                     20.050
                               13.694
                                        1.464
                                                 0.144
flipper_length_mm
                    50.269
                                2.477 20.293 <2e-16 ***
Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.01 '*' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1
```

Residual standard error: 393.4 on 338 degrees of freedom

```
(2 observations effacées parce que manquantes)
Multiple R-squared: 0.7615, Adjusted R-squared: 0.7594
F-statistic: 359.7 on 3 and 338 DF, p-value: < 2.2e-16
```

Pour aller plus loin:

- Utilisation de la fonction anova() du package {stats} : Permet d'afficher facilement le tableau des coefficients
- Prendre la fonction Anova() du package {car} : Même chose que précédent mais type II (et même III s'il y a une interaction)

anova(lm_body_mass)

Analysis of Variance Table

car::Anova(lm_body_mass)

```
Anova Table (Type II tests)
```

Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.01 '*' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1

4.4 4ème étape : Validation du modèle

Le modèle est accepté si les **résidus** suivent une **loi normale**.

```
lm_body_mass$residuals |>
    shapiro.test()
```

Shapiro-Wilk normality test

```
data: lm_body_mass$residuals
W = 0.99368, p-value = 0.164
```

Les résidus suivent une loi normale (p-valeur > 0.05 -> impossible de rejeter l'hypothèse nulle selon laquelle les données suivent une loi normale).

Il est aussi bien de visualiser le modèle grâce à la fonction plot().

```
plot(lm_body_mass)
```

Et la multicolinéarité?

```
car::vif(lm_body_mass)
```

```
bill_length_mm bill_depth_mm flipper_length_mm
1.865090 1.611292 2.673338
```

Il y a pas de multicolinéarité lorsque les facteurs d'inflation de la variance (en anglais variance inflation factor (VIF)) sont à 1.

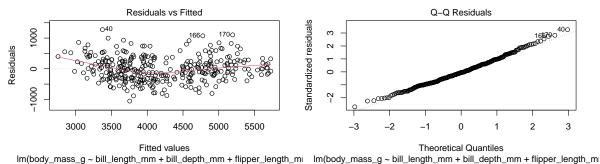
i Influence de la multicolinéarité

Si les ${f FIV}$ sont supérieurs à 1, la variable est corrélée aux autre et son influence est "augmentée".

A quel valeur est-ce grave?

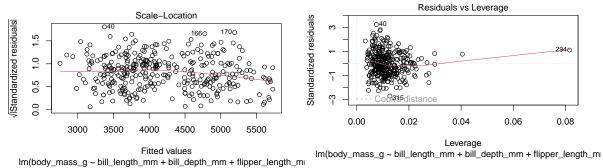
Pour Paul ALLISON au delà de 2,5 c'est un signe d'inquiétude. Pour d'autres personnes, c'est à partir de 5.

Mon conseil : Simplifions le modèle et voyons après !



a) Le courbe rouge doit être le plus proche de le(e) Les points doivent suivre le première diegonale

(a) La courbe rouge doit être la plus proche de la(a) Les points doivent suivre la première diagonale droite en pointillée en pointillée



(a) La courbe rouge doit être la plus plate possible (a) La courbe rouge doit être proche de la droite horizontale en pointillée

4.5 5ème étape : Sélection de modèle

Ici, réalisation d'une sélection descendante qui revient à supprimer les variables les moins significatives.

```
lm body mass 2 <- lm(</pre>
  body_mass_g ~ bill_depth_mm + flipper_length_mm,
  data = penguins
summary(lm_body_mass_2)
Call:
lm(formula = body_mass_g ~ bill_depth_mm + flipper_length_mm,
    data = penguins)
Residuals:
     Min
               1Q
                    Median
                                 3Q
                                         Max
-1029.78 -271.45
                    -23.58
                             245.15 1275.97
Coefficients:
                   Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)
(Intercept)
                  -6541.907
                               540.751 -12.098
                                                 <2e-16 ***
                                                 0.0892 .
bill_depth_mm
                     22.634
                                13.280
                                        1.704
                     51.541
                                 1.865 27.635
                                                 <2e-16 ***
flipper_length_mm
Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.01 '*' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1
Residual standard error: 393.2 on 339 degrees of freedom
  (2 observations effacées parce que manquantes)
Multiple R-squared: 0.761, Adjusted R-squared: 0.7596
F-statistic: 539.8 on 2 and 339 DF, p-value: < 2.2e-16
anova(lm_body_mass, lm_body_mass_2)
Analysis of Variance Table
Model 1: body_mass_g ~ bill_length_mm + bill_depth_mm + flipper_length_mm
Model 2: body_mass_g ~ bill_depth_mm + flipper_length_mm
  Res.Df
             RSS Df Sum of Sq
                                    F Pr(>F)
     338 52311359
1
2
     339 52405752 -1
                      -94393 0.6099 0.4354
```

```
AIC(lm_body_mass, lm_body_mass_2)
```

```
df AIC
lm_body_mass 5 5063.320
lm_body_mass_2 4 5061.937
```

Pour comparer deux modèles, j'utilise ici l'AIC.

i AIC : Critère d'Information d'Akaike (en anglais Akaike information criterion)

Permet de comparer deux modèles proches (même données et une ou deux variables en plus ou en moins) pour choisir le plus significatif, c'est-à-dire celui qui a la la valeur d'AIC la plus faible.

Attention : si la différence est inférieure à 2, il faut faire le choix de parcimonie, c'est-à-dire de préférer le modèle le plus simple (avec le moins de variables explicatives).

```
lm_body_mass_3 <- lm(</pre>
  body_mass_g ~ flipper_length_mm,
  data = penguins
)
summary(lm_body_mass_3)
Call:
lm(formula = body_mass_g ~ flipper_length_mm, data = penguins)
Residuals:
     Min
               1Q
                    Median
                                  3Q
                                          Max
-1058.80 -259.27
                    -26.88
                             247.33
                                     1288.69
Coefficients:
                   Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)
                                305.815 -18.90
(Intercept)
                  -5780.831
                                                  <2e-16 ***
flipper_length_mm
                     49.686
                                  1.518
                                          32.72
                                                  <2e-16 ***
Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.01 '*' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1
Residual standard error: 394.3 on 340 degrees of freedom
  (2 observations effacées parce que manquantes)
Multiple R-squared: 0.759, Adjusted R-squared:
F-statistic: 1071 on 1 and 340 DF, p-value: < 2.2e-16
```

```
anova(lm_body_mass_2, lm_body_mass_3)
```

Analysis of Variance Table

```
Model 1: body_mass_g ~ bill_depth_mm + flipper_length_mm

Model 2: body_mass_g ~ flipper_length_mm

Res.Df RSS Df Sum of Sq F Pr(>F)

1 339 52405752
2 340 52854796 -1 -449044 2.9048 0.08924 .
---

Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1
```

```
AIC(lm_body_mass_2, lm_body_mass_3)
```

```
df AIC
lm_body_mass_2 4 5061.937
lm_body_mass_3 3 5062.855
```

Le modèle le plus simple avec juste la longueur de la nageoire serait meilleur.

```
lm_body_mass_3$residuals |>
    shapiro.test()
```

Shapiro-Wilk normality test

```
data: lm_body_mass_3$residuals
W = 0.99301, p-value = 0.1123
```

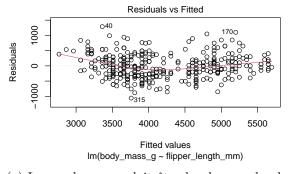
Les résidus suivants une loi normale, le modèle est validé.

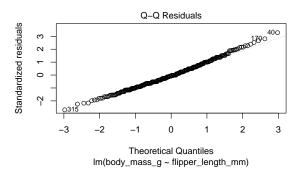
```
plot(lm_body_mass_3)
```

Les sorties graphiques de la fonction plot() valide le modèle aussi.

Il ne reste donc plus qu'à valoriser le modèle trouvé via un graphique.

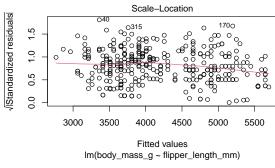
```
ggplot(penguins) +
  aes(x = flipper_length_mm, y = body_mass_g) +
  geom_point(alpha = 0.4) +
  geom_smooth(method = "lm") +
  theme_classic()
```

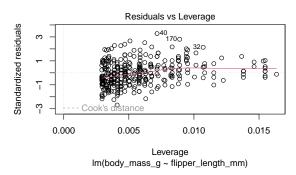




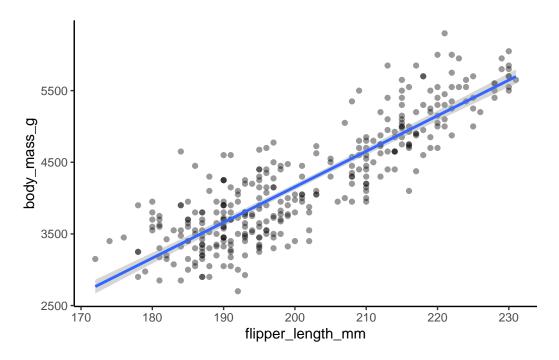
droite en pointillée

(a) La courbe rouge doit être la plus proche de la(a) Les points doivent suivre la première diagonale en pointillée





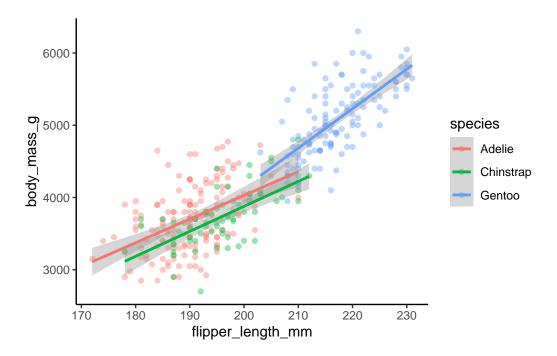
(a) La courbe rouge doit être la plus plate possible (a) La courbe rouge doit être proche de la droite horizontale en pointillée



Sur le graphique il semble apparaître "2 groupes", un avec une nageoire de moins de 205 mm et un avec plus.

Il est possible d'explorer graphiquement cette idée en ajoutant l'espèce en couleur.

```
ggplot(penguins) +
  aes(x = flipper_length_mm, y = body_mass_g, colour = species) +
  geom_point(alpha = 0.4) +
  geom_smooth(method = "lm") +
  theme_classic()
```



Création d'un modèle avec une interaction espèce et longueur de la nageoire. C'est à dire que l'espèce influence le coefficient directeur associée à la longueur de la nageoire comme vu sur le graphique.

L'interaction est représenté par : mais comme les effets simples doivent être présent dans le modèle, il faut utiliser * ainsi A * B = A + B + A:B avec A et B sont les effets simples qui ne doivent pas être supprimé du modèle si l'interaction est significative et A:B est l'interaction.

```
lm_body_mass_4 <- lm(
  body_mass_g ~ flipper_length_mm * species,
  data = penguins
)
summary(lm_body_mass_4)</pre>
```

Call:

lm(formula = body_mass_g ~ flipper_length_mm * species, data = penguins)

Residuals:

Min 1Q Median 3Q Max -911.18 -251.93 -31.77 197.82 1144.81

Coefficients:

Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)

```
(Intercept)
                                  -2535.837
                                               879.468 -2.883 0.00419 **
                                                 4.627
flipper_length_mm
                                     32.832
                                                        7.095 7.69e-12 ***
speciesChinstrap
                                   -501.359
                                              1523.459 -0.329 0.74229
                                  -4251.444
                                              1427.332 -2.979 0.00311 **
speciesGentoo
                                                 7.856
                                                        0.222 0.82467
flipper length mm:speciesChinstrap
                                      1.742
flipper_length_mm:speciesGentoo
                                                 6.941
                                                        3.139 0.00184 **
                                     21.791
Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.01 '*' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1
Residual standard error: 370.6 on 336 degrees of freedom
  (2 observations effacées parce que manquantes)
Multiple R-squared: 0.7896,
                               Adjusted R-squared: 0.7864
```

car::Anova(lm_body_mass_4)

Anova Table (Type II tests)

Response: body_mass_g

F-statistic: 252.2 on 5 and 336 DF, p-value: < 2.2e-16

La fonction Anova() du package {car} nous permet de voir que l'interaction est significative.

```
AIC(lm_body_mass_3, lm_body_mass_4)
```

```
df AIC lm_body_mass_3 3 5062.855 lm_body_mass_4 7 5024.443
```

Selon l'AIC, le modèle avec l'interaction est beaucoup plus intéressant que le modèle simple avec que la longueur de la nageoire.

Pour connaître la différence entre les espèces il faut faire un test post-hoc pour effectuer une comparaison multiple, ici un test post-hoc de Tukey.

Attention

Un test post-hoc ne se réalise que si la variable concernée est significative dans le modèle!

```
library(multcomp)
summary(glht(lm_body_mass_4, linfct = mcp(species="Tukey")))
     Simultaneous Tests for General Linear Hypotheses
Multiple Comparisons of Means: Tukey Contrasts
Fit: lm(formula = body_mass_g ~ flipper_length_mm * species, data = penguins)
Linear Hypotheses:
                       Estimate Std. Error t value Pr(>|t|)
Chinstrap - Adelie == 0
                        -501.4
                                    1523.5 -0.329 0.94179
                                    1427.3 -2.979 0.00851 **
                        -4251.4
Gentoo - Adelie == 0
Gentoo - Chinstrap == 0 -3750.1
                                    1676.7 -2.237 0.06614 .
```

Note

Pour résumer, Chinstrap et Adelie sont similaires.

(Adjusted p values reported -- single-step method)

Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.01 '*' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1

Gentoo est significativement différent de Adelie (p-valeur < 0.01) et légèrement différent de Chinstrap (p-valeur = 0.07).

Si tu as l'habitude d'utiliser les lettres, Gentoo est a, Adelie est b et Chinstrap est ab.

5 En savoir un peu plus sur moi

Bonjour,

Je suis Marie Vaugoyeau et je suis disponible pour des missions en freelance d'accompagnement à la formation à R et à l'analyse de données et/ou en programmation (reprise de scripts, bonnes pratiques de codage, développement de package).

Ayant un bagage recherche en écologie, j'ai accompagné plusieurs chercheuses en biologie dans leurs analyses de données mais je suis ouverte à d'autres domaines.

Vous pouvez retrouver mes offres ici.

En plus de mes missions de consulting je diffuse mes savoirs en R et analyse de données sur plusieurs plateformes :

- J'ai écrit un livre aux éditions ENI
- Tous les mois je fais un live sur Twitch pour parler d'un package de R, d'une analyse
- Je rédige une **newsletter** de manière irrégulière pour parler de mes **inspirations** et transmettre **des trucs et astuces sur R**. Pour s'y inscrire, c'est par là. J'ai aussi un **blog** sur lequel vous pourrez retrouver une version de cet article.

Pour en savoir encore un peu plus sur moi, il y a LinkedIn et pour retrouver tous ces liens et plus encore, c'est ici

N'hésitez pas à me contacter sur marie.vaugoyeau@gmail.com!

Bonne journée

Marie

