Inteligência Computacional

Regressão Simples

Slides adaptados do material disponibilizado

pelo Prof. Dr. Guilherme de Alencar Barreto (UFC)

Motivação

- Em muitas aplicações da ETI há duas ou mais variáveis que são intrinsicamente relacionadas, sendo necessário explorar a natureza dessa relação.
- A análise de regressão abrange uma série de técnicas voltadas para a modelagem e a investigação de relações entre duas ou mais variáveis aleatórias.
- Por exemplo, sabe-se que um aerogerador é um equipamento que produz energia elétrica (P, em kW) em função da velocidade do vento (v, m/s).

Motivação

- Podemos usar a análise de regressão para construir um modelo matemático que represente fidedignamente a relação P = f(v), em que $f(\cdot)$ define a relação funcional entre P e v.
- Esse modelo pode ser usado, então, para predizer o valor da potência gerada para uma dada velocidade do vento.
- O modelo pode ser usado também para fins de otimização e controle do equipamento.

Definição do Problema

- Suponha que haja uma única variável de saída, y.
- Suponha também que a variável *y* está relacionada com *k* variáveis de entrada:

$$x_1, x_2, \dots, x_k \tag{1}$$

- A variável *y* é também chamada de variável de resposta ou variável dependente.
- As variáveis x_j , j = 1, ..., k são também chamadas de variáveis de entradas, variáveis regressoras ou ainda variáveis independentes.

Definição do Problema

- Assume-se que a variável y é uma variável aleatória e que as variáveis x_j são medidas com erro (i.e. ruído) desprezível.
- As variáveis x_j são frequentemente controladas pelo experimentador (usuário).
- A relação entre y e x_j , j = 1, ..., k, é caracterizada por um modelo matemático chamado **equação de regressão**.
- A equação de regressão é ajustada a um conjunto de dados.
- Em algumas situações, o experimentador saberá a forma exata da verdadeira relação funcional $f(\cdot)$ entre y e x_i , j = 1, ..., k, representada como

$$y = f(x_1, x_2, \dots, x_k).$$

Definição do Problema

- No entanto, na maioria dos casos, a verdadeira relação funcional $f(\cdot)$ é desconhecida.
- Cabe ao experimentador escolher uma função apropriada para aproximar $f(\cdot)$.
- Normalmente usa-se um modelo polinomial como função aproximadora.
- Primeiramente, iremos tratar o caso em que há apenas uma variável de saída e uma de entrada (regressão simples).
- Em seguida, trataremos o caso em que há uma variável de saída e várias de entrada (regressão múltipla).

Objetivo

Desejamos determinar a relação entre uma única variável de entrada x e uma variável de saída y.

Suposições

- A variável x é uma variável matemática contínua, possivelmente controlável pelo experimentador.
- A verdadeira relação entre x e y é definida por uma reta.
- O valor observado de *y* para cada valor de *x* é uma variável aleatória.

Como supomos que *y* é uma variável aleatória, ela pode ser descrita pelo seguinte modelo:

$$y = \beta_0 + \beta_1 x + \varepsilon, \tag{2}$$

em que ϵ é um erro (ruído) aleatório com média zero e variância σ^2

Daí, o valor esperado de *y* para cada valor de *x* é dado por

$$E[y|x] = \beta_0 + \beta_1 x, \tag{3}$$

em que β_0 (intercepto) e β_1 (inclinação) são constantes desconhecidas.

Vamos supor que temos *n* pares de observações (medições) feitas com o equipamento adequado:

$$(x_1, y_1), (x_2, y_2), \dots, (x_n, y_n)$$
 (4)

Estes dados devem obedecer à seguinte relação funcional:

$$y_{i} = \beta_{0} + \beta_{1}x_{i} + \varepsilon_{i}, i = 1, 2, ..., n$$
 (5)

em que assume-se que os valores $\{\mathcal{E}_i\}$ sejam variáveis aleatórias não-correlacionadas.

- Os dados medidos serão usados para estimar os parâmetros desconhecidos β_0 e β_1 na Eq. (2).
- A técnica de estimação a ser usada é a dos mínimos quadrados (MQ). Ou seja, devemos encontrar os valores de β_0 e β_1 que minimizem a seguinte função-custo:

$$J(\beta_0, \beta_1) = \sum_{i=1}^{n} \varepsilon_i^2 = \sum_{i=1}^{n} (y_i - \beta_0 - \beta_1 x_i)^2.$$
 (6)

Entendendo o problema: Minimar a função-custo equivale a fazer com que a soma dos quadrados dos desvios entre os valores medidos (observações) e a reta de regressão seja mínima.

As estimativas de β_0 e β_1 , denotadas por $\hat{\beta}_0$ e $\hat{\beta}_1$ são dadas por

$$\frac{\partial J(\beta_0, \beta_1)}{\partial \beta_0} = -2\sum_{i=1}^n (y_i - \hat{\beta}_0 - \beta_1 x_i) = 0$$

$$\frac{\partial J(\beta_0, \beta_1)}{\partial \beta_1} = -2\sum_{i=1}^n (y_i - \hat{\beta}_0 - \beta_1 x_i) x_i = 0$$

A solução das equações normais são dadas por

$$\hat{\beta}_{1} = \frac{\sum_{i=1}^{n} y_{i} x_{i} - \frac{1}{n} \left(\sum_{i=1}^{n} y_{i}\right) \left(\sum_{i=1}^{n} x_{i}\right)}{\sum_{i=1}^{n} x_{i}^{2} - \frac{1}{n} \left(\sum_{i=1}^{n} x_{i}\right)^{2}}$$

$$\hat{\beta}_{0} = \bar{y} - \hat{\beta}_{1} \bar{x}$$

em que

$$\bar{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} y_i$$
 e $\bar{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} x_i$

- Usualmente em regressão linear precisamos obter uma estimativa da variância do ruído (σ_s^2) .
- Essa estimativa é feita com base na diferença entre a observação y_i e o valor predito correspondente,

$$e_i = y_i - \hat{y}_i \tag{7}$$

chamada de *erro de estimação* ou *resíduo*.

A soma de quadrados dos resíduos é então dada por

$$SQ_{E} = \sum_{i=1}^{n} e_{i}^{2} = \sum_{i=1}^{n} (y_{i} - \hat{y}_{i})^{2}$$
(8)

• Uma estimativa de σ_{ε}^2 pode ser dada por:

$$\hat{\mathbf{\sigma}}_{\varepsilon}^{2} = \frac{SQ_{E}}{n-2} = \frac{\sum_{i=1}^{n} (y_{i} - \hat{y}_{i})^{2}}{n-2}$$

$$\tag{9}$$

Questão importante: Como saber se uma equação de regressão linear é a mais adequada para modelar os dados experimentais?

- Uma primeira abordagem é puramente visual, através do gráfico de dispersão (scatterplot).
- Esse gráfico consiste em representar cada par (x_i, y_i) , i = 1, ..., n, num sistema de coordenadas $x \times y$, com um ponto.
- Assumindo que os valores medidos de *x* e *y* estão dispostos, respectivamente, na primeira e segunda colunas da matriz de dados *X* basta usar o seguinte comando do Matlab/Octave:

```
>> plot(X(:,1), X(:,2),'*');
```

Gráfico de dispersão para valores de *x* (corrente) e *y* (tensão) medidos em determinado equipamento elétrico ruidoso.

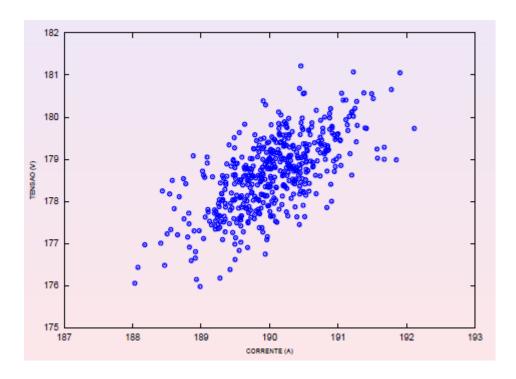
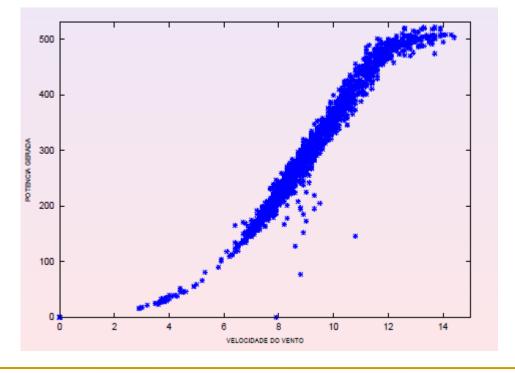


Gráfico de dispersão para valores de *x* (velocidade do vento) e *y* (potência gerada) medidos de um aerogerador do parque eólico da Prainha



- Para o primeiro gráfico de dispersão mostrado anteriormente, o modelo de regressão linear parece ser uma boa hipótese de modelagem dos dados.
- Já para o segundo gráfico de dispersão, o modelo de regressão linear não parece ser uma boa hipótese de modelagem.
- Para o segundo gráfico, um modelo polinomial de ordem maior que 1 parece ser o mais indicado.
- Mais adiante veremos como escolher um modelo mais adequado para o segundo conjunto de medidas usando regressão linear múltipla.

- Após averiguar pelo gráfico de dispersão se um modelo de regressão linear pode ser uma boa escolha, devemos estimar os parâmetros $\hat{\beta}_0$ e $\hat{\beta}_1$ da reta de regressão.
- Feito isto devemos, em seguida, calcular os resíduos $e_i = y_i \hat{y}_i$ resultantes.
- Além de serem utilizados para estimar a variância do ruído $(\sigma_{\varepsilon}^{2})$, os resíduos são usados para validar a suposição de que os erros são gaussianos, de média zero e não-correlacionados, ou seja

$$\epsilon_{i} \sim N(0, \sigma_{\varepsilon}^{2})$$

$$E[\epsilon_{i}, \epsilon_{j}] = 0 \quad \forall i \neq j$$

Análise de Resíduos

- (1) Construir um histograma de freqüência dos resíduos.
- (2) Normalizar os resíduos, calculando-se

$$d_i = \frac{e_i}{\hat{\sigma}_{\varepsilon}}, \quad i = 1, ..., n$$

- (3) Se os erros e_i forem $N(0, \sigma_{\varepsilon}^2)$, então aproximadamente 95% dos resíduos normalizados devem cair dentro do intervalo (-2, +2).
- (4) resíduos muito fora do intervalo (-2, +2) podem indicar a presença de um outlier, isto, é uma observação atípica em relação ao resto dos dados.

Observações sobre Análise dos Resíduos

- O histograma dos resíduos deve ser semelhante ao esperado para dados com uma distribuição gaussiana. No Matlab, recomenda-se o uso do comando histfit() para facilitar a visualização da similaridade com a distribuição gaussiana.
- Alguns autores recomendam que observações atípicas (outliers) sejam descartados.
- Outros autores acham que outliers fornecem informação importante sobre circunstâncias não-usuais (e.g. falhas), de interesse para o experimentador, e não devem ser descartados.

Definição - Coeficiente de Determinação

O coeficiente de determinação é definido como

$$R^{2} = 1 - \frac{SQ_{E}}{S_{yy}} = 1 - \frac{\sum_{i=1}^{n} (y_{i} - \hat{y}_{i})^{2}}{\sum_{i=1}^{n} (y_{i} - \bar{y})^{2}},$$
 (26)

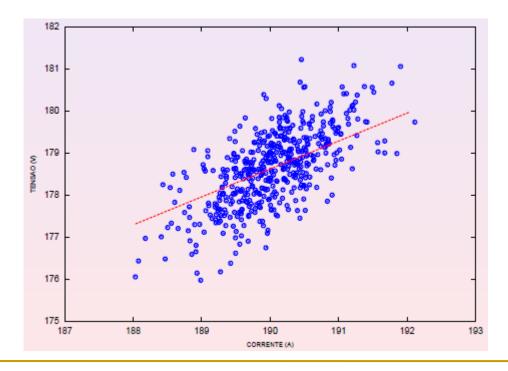
em que se nota, claramente, que $0 \le R^2 \le 1$.

ullet R^2 é usada para julgar a adequação de um modelo de regressão. Em princípio, quanto mais próximo R^2 está de 1, mais adequado é o modelo de regressão.

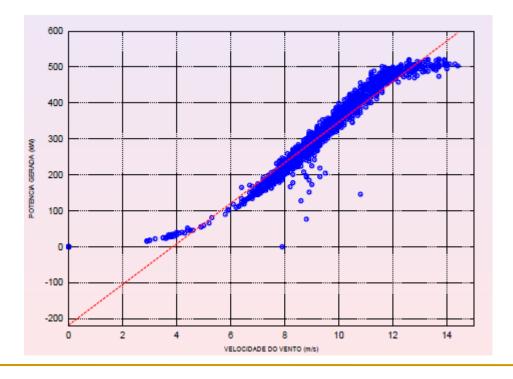
Entendendo Melhor

O coeficiente \mathbb{R}^2 é entendido como a quantidade de variabilidade dos dados que o modelo de regressão é capaz de explicar.

- Considere o gráfico de dispersão que é mostrado abaixo (n = 500). Encontrar a reta de regressão correspondente.
- Encontramos que $\hat{\beta}_0 = 8,51, \hat{\beta}_1 = 0,90 \text{ e R}^2 = 0,44.$



- Qual seria reta de regressão que melhor modela os dados do aerogerador (n = 2250).
- Encontramos que $\hat{\beta}_0 = -217,69$, $\hat{\beta}_1 = 56,44$ e $R^2 = 0.93$.



Pergunta Importante

O que fazer quando o modelo de regressão dado pela reta $y = \beta_0 + \beta_1 x + \varepsilon$ não é apropriado?

Possível Resposta

Desistir de tudo e procurar outro emprego?

Pergunta Importante

O que fazer quando o modelo de regressão dado pela reta $y = \beta_0 + \beta_1 x + \varepsilon$ não é apropriado?

Respostas Mais Plausíveis

- Caso 1 Aplicar uma transformação aos dados originais de modo a torná-los aproximadamente linear.
- Caso 2 Dividir o domínio original dos dados em sub-domínios, de tal modo que dentro de cada sub-domínio o modelo linear seja uma boa escolha.
- Caso 3 Utilizar um modelo de regressão polinomial de ordem maior que 1.

- Em algumas situações, uma função não-linear pode ser expressa através de uma reta, usando-se uma transformação adequada.
- Como exemplo, considere a função exponencial

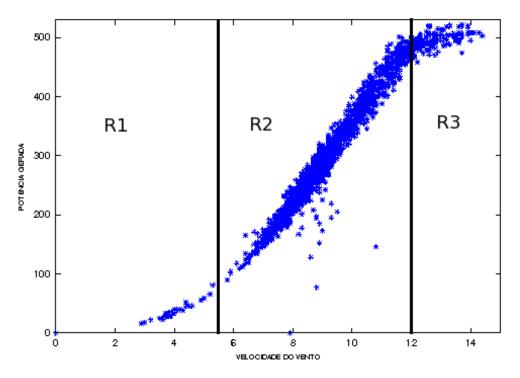
$$y = \beta_0 e^{\beta_1 x} \varepsilon$$

Esta função pode ser linearizada por uma transformação

$$y^* = \ln(y) = \ln(\beta_0) + \beta_1 x + \ln(\epsilon)$$

Assume-se que os erros, $\ln(\varepsilon)$, sejam distribuídos normal e independentemente, com média 0 e variância σ_{ε}^{2}

Uma outra opção é dividir o gráfico de dispersão em duas ou mais sub-regiões em que modelos de regressão linear sejam adequados.



R1: $x \in [0-5,5]$, R2: $x \in [5,5-12]$ e R3: $x \in [12-15]$.

Exercício Proposto

Determinar a reta de regressão associada a cada uma das regiões R1, R2 e R3. Ou seja, determinar

• R1:
$$\hat{y} = \hat{\beta}_0^{(1)} + \hat{\beta}_1^{(1)} x$$

• R2:
$$\hat{y} = \hat{\beta}_0^{(2)} + \hat{\beta}_1^{(2)} x$$

• R3:
$$\hat{y} = \hat{\beta}_0^{(3)} + \hat{\beta}_1^{(3)} x$$

em que $\hat{\beta}_0^{(i)}$ e $\hat{\beta}_1^{(i)}$ definem o intercepto e a inclinação da i-ésima reta de regressão, i=1,2 e 3.

- Finalmente, para tratar o Caso 3, devemos lembrar que uma reta é um polinômio de ordem 1.
- Para tratar dados cujo gráfico de dispersão revela uma relação nãolinear entre variáveis de entrada e de saída, é comum o uso de modelos polinomiais de ordem maior que 1.
- Trataremos melhor de relações não lineares e modelos polinomiais no tópico de: **regressão múltipla**.