Basic Biostatistics for Beginners

Risa Kawaguchi CiRA Bioinformatics Study Meeting Thursday 22nd June, 2023

Kyoto University





Contents

Probability theory for statistics

Hypothesis Testing - 仮説検定

Multiple Testing - 多重検定

About presentation materials

- Made by Beamer on overleaf
- Available at https://github.com/carushi/cb_lab/tree/main/ code_collection/230622_cb_biostat
- ・誤りなど見つけましたらご連絡頂けると幸いです

Probability theory for statistics

Resources

- ・解析学 確率論・測度論 統計学
- · Mathematical analysis Probability and measure theory Statistics
- ・統計学入門(基礎統計学 1) 自然科学の統計学
- https://bellcurve.jp/statistics/course/
- http://ibisforest.org/index.php?FrontPage
- https://www.statskingdom.com/index.html
- · https://github.com/tsg-ut/awesome-prml-jaPRML

重要な概念

- ・標本 ω ・標本空間 Ω -サイコロの目・とりうる目全体
- ・事象 A・事象空間 F 偶数・奇数、3 以上など確率測度で可測な部分集合の和
- ・確率測度 P(A)・確率空間 (Ω, F, P) それぞれの事象に対しその確率(実数)を返す関数
- ・確率変数 $X(\omega)$ 事象を表す変数
- ・確率分布 Pr(X) 確率変数がある値となるときの確率を返す関数

確率の性質を満たすには、様々な条件が必要とされている。例えば事象が無限個あった場合(連続値など)の確率や、離散的な分布において、期待値などの計算はどのようになされるのか?それらを厳密に定義するためには、数学の理解が必要。以下は上辺の理解。

- ・和が $1-P(\Omega)=1$
- ・F に対するそれぞれの確率測度が 0-1 の範囲内 $-P:F \rightarrow [0,1]$

期待値と平均値

期待値とは一般に、確率変数のとりうる値に確率の重みをかけた値。n 回試行した場合のサンプルの観測確率を $\frac{1}{n}$ とすれば、サンプル平均は標本集団における X の期待値となり、期待値 = 平均の一般化と考えることも出来る。

- ・離散の場合 $E(X) = \sum_i x_i \times Pr(x_i)$
- ・標本平均 $mean(\bar{x}) = \sum_{i=0}^{n} x_i \times \frac{1}{n}$
- ・連続の場合 $E(X) = \int_{-\infty}^{\infty} x \times Pr(x) dx$
- ・分散 $V(X) = E[(X E[X])^2] = \sum_i x_i^2 \times Pr(x_i) E(X)^2$
- ・標本分散 $Var = \sum_{i=1}^{n} (x_i \bar{x}) \times \frac{1}{n}$
- ・三次、四次の平均値周りの期待値を σ^3 と σ^4 でわったものは歪度、尖度

7

ガウス分布の場合の平均・分散

ガウス分布・正規分布
$$N = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(\frac{-(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right)$$

- · Z-score や t 検定の計算の際には、母集団が正規分布に従うと仮定
- ・ガウス積分の公式 $\int_{-\infty}^{\infty} e^{-ax^2} dx = \sqrt{\frac{\pi}{a}}$
- · 平均 $E(X) = \int_{-\infty}^{\infty} x \times Pr(x) dx = \mu$
- ・分散 $V(X) = E(x^2) E(x)^2 = \sigma^2$
- ・正規分布は歪度が 0、尖度が 3 になる関数
- ・1次・2次モーメントの値で関数全体が規定される
- ・中心極限定理により、サンプルの数を増やしていくとサンプルの平均は正規 分布に近づくことが知られる
- ・性質的にも扱いやすいためによく用いられる

おまけ:便利なモーメント母関数

モーメント母関数は、t で n 回微分して t=0 を代入すると $E[x^n]$ となる関数。存在しないこともある。正規分布においては、

- ・モーメント母関数 $M_X(t) = E[e^{tX}] = \exp\left(\mu t + \frac{\sigma^2 t^2}{2}\right)$
- $\cdot \mu = 0$ のとき (簡単のため)
- ・一階微分=平均: $M_X'(t) = t\sigma^2 e^{\frac{\sigma^2 t^2}{2}}, M_X'(0) = 0$
- ・二階微分=分散: $M_X''(t)=\sigma^2(1+\sigma^2t^2)e^{\frac{\sigma^2t^2}{2}},M_X''(0)=\sigma^2$
- ・ 三階微分=歪度: $M_X'''(t) = \sigma^4(3t + \sigma^2t^3)e^{\frac{\sigma^2t^2}{2}}, M_X'''(0) = 0$
- ・以下 n 回続く...

おまけ:便利な特性関数

特性関数は確率分布を完全に定義する関数で、確率分布のフーリエ変換後の関数とも言える。

- ・特性関数 $\psi_X(t) = E[e^{itX}] = \int_{-\infty}^{\infty} e^{itX} dF(X)$
- $\cdot = \int_{-\infty}^{\infty} e^{itx} f_X(x) dx$
- ・正規分布の場合 $\psi_X(t) = \exp{(i\mu t)} \exp{\left(-\sigma^2 t^2/2\right)}$

Hypothesis Testing - 仮説検定

統計

何かの効果や特性を知りたいが、すべて(母集団)を観測できないとき、そして観測にノイズやばらつきが存在するときに、より信頼性の高い結論を得るために様々なデータを集めたり、モデルに基づく確率・期待値を利用して仮説を検証する。

- ・ナイチンゲールによる病院の衛生状態と戦死者・傷病者の関係性の証明
- ・選挙における投票と出口調査
- ・モンティ・ホール問題
- ギャンブルに勝てるかどうか?
- ・このレアガチャは当たるのか?

母集団の仮定

- ・経験分布 得られたサンプルの中での外れ値を探す*
- ・確率分布 正規分布・ポワソン分布・ベータ分布・ロジスティック分布など
- ・ノンパラメトリックな方法
- ・より厳しい仮定を置くほど有意差を鋭敏に検出できる

平均値・分散・分布の違いなどを検出

正規分布を仮定した検定

- ・t 検定 2 集団の平均の差。分散が等しい正規分布を仮定(異分散の場合は Welch's t test)
- ・F検定 正規分布に従う分布の標準偏差の違いを検出(諸説あり)

ノンパラメトリックな検定

- ・Wilcoxon の符号順位和検定 同数の2集団の中央値の差
- ・Wilcoxon の順位和検定・Mann-Whitney U 検定 2集団の順位差
- ・ Kolmogorov-Smirnov 検定 分布全体の差
- ・ χ^2 検定 期待値への当てはまり度合いなどでよく使われる $\sum rac{(O-E)^2}{E}$

仮説検定とは

- ・1. モデルをもとに帰無仮説 H_0 を設定する(ランダム、同じ母集団、差がない)
- ・2. 対立仮説 H_1 を証明したい事柄とする(ランダムではない、別の母集団、 差がある)
- ・3. 帰無仮説に従うときの確率を計算する
- ・4. 帰無仮説に従う確率 (p値) が十分に低いとき、帰無仮説を棄却する
- ・5. 帰無仮説が棄却されなかった場合、対立仮説が正しいとする統計的な有意性はない

- ・モデルに従うと仮定したとき (H_0) には、それを利用してそれぞれの値のときの確率や期待値が計算できる
- ・これを元に正規分布表・t 分布表などが作れる(統計量 →p 値)
- ・ただしこれらは特定の自由度・標本サイズのときの近似値であり、当てはま りやすい・づらいといった特性がある

Multiple Testing - 多重検定

検定を何度も行う場合

- ・一回の検定で誤って帰無仮説が棄却する可能性は lpha (=0.05) の値で制御される
- ・しかし、この検定を繰り返すと、誤って棄却される可能性は上昇する $1-(1-0.05)\times(1-0.05)...$
- ·cf) 低確率のガチャ
- ・これをどのように補正するか?

よく利用される補正方法

- · Bonferroni 法
- ・ FWER (family-wise error rate) を制御する = 少なくとも一回真の仮説を誤って棄却する確率により制御。
- ・- やることは α を検定回数 n で割るもので、厳しい基準に基づく。
- · GWAS など大量の検定を行う場合、何も検出できないことも多い
- · Benjamini-Hochberg(BH) 法
- ・ FDR (false-discovery rate) を制御する=棄却された仮説の中での誤って棄却された仮説の割合の期待値 (α,q) により制御。
- ・- p 値を昇順に並べて $p_i \leq \frac{i}{n}q$ を i=n から 1 まで条件を満たすまで探索(満たした場合 $1 \sim i$ まで棄却する)
- · 補正した値は q 値と呼ばれる
- ・- 計算には便利な関数を使おう

実践編

- ・https://colab.research.google.com/github/carushi/cb_lab/blob/main/code_collection/230622_cb_biostat/sample_biostat_template.ipynbにアクセス
- ・gmail アカウントでログイン
- ・自分でプログラムを Run!
- ・他にも github にあがっているコードは Google collab で利用可能
- https://colab.research.google.com/github/sokrypton/ ColabFold/blob/main/AlphaFold2.ipynb
- https://colab.research.google.com/github/lexfridman/ mit-deep-learning/blob/master/tutorial_deep_learning_ basics/deep_learning_basics.ipynb