

Simítás, spline-regresszió, additív modellek

Ferenci Tamás

2025. június 20.

Tartalomjegyzék

Előszó	4
1 A LOESS simító	5
1.1 Motiváció	5
1.2 A LOESS simító alapgondolata	6
1.3 Lokalitas	7
1.4 Polinomiális regresszió	10
1.5 Összerakva az építőelemeket: lokális polinomiális regressziókkal közelítés	13
1.6 A paraméterek megválasztásának hatása: lokalitas	14
1.7 A paraméterek megválasztásának hatása: a polinom fokszáma	16
1.7.1 Kitérő: polinomiális regresszió illesztésének szintaktikája R alatt	16
1.7.2 Polinom fokszámaának változtatása	19
1.8 A paraméterek megválasztása	20
2 Spline fogalma, lineáris regressziótól a spline-regresszióig	25
2.1 A regresszió	25
2.2 Regresszió becslése mintából	25
2.3 Paraméteres és nem-paraméteres regresszió	26
2.4 A lineáris regresszió kibővítése, nemlinearítások	26
2.5 Egy példa	26
2.6 Regresszió ötödfokú polinommal	27
2.7 Módosítás	28
2.8 Regresszió tizedfokú polinommal	28
2.9 Mi a jelenség oka?	29
2.10 Mi lehet a megoldás?	29
2.11 Természetes köbös spline	30
2.12 A példa regressziója természetes köbös spline-nal	30
2.13 Mi az előbbiben a fantasztikus?	31
2.14 A spline-regresszió ereje	32
3 Spline-regresszió becslése bázisfüggvényekkel, penalizáltan	33
3.1 Bázisfüggvényekkel felírás	33
3.1.1 Hogyan becsüljük meg a spline-regressziót?	33
3.1.2 Polinomok tere mint függvénytér	33
3.1.3 Polinomok terének bázisa	34

3.1.4	A polinomok terének dimenziója	34
3.1.5	Spline-ok függvénytere	34
3.1.6	Hány dimenziós a spline-ok tere?	35
3.1.7	Mik a spline-ok bázisfüggvényei?	35
3.2	Modellmátrix előállítás	35
3.2.1	A bázisfüggvények használatának ereje	35
3.2.2	Bázisfüggvények használata másodfokú polinomnál	36
3.2.3	Bázisfüggvények használatának előnye	36
3.2.4	A bázisfüggvények ereje, 1. felvonás	36
3.2.5	A bázisfüggvények ereje, 2. felvonás	37
3.2.6	Megvalósítás R alatt	37
3.3	Penalizálás	42
3.3.1	Dimenzió meghatározása	42
3.3.2	Simítás fokának meghatározása	43
3.3.3	Penalizált regresszió	43
3.3.4	A simasági büntetőtag meghatározása	43
3.3.5	Megvalósítás R alatt	44
3.3.6	A simítási büntetőtag beépítése a regressziós célfüggvénybe	44
3.3.7	Regresszió megoldása a penalizálással	45
3.3.8	Megvalósítás R alatt	46
3.4	Simítási paraméter meghatározása	48
3.4.1	A simítási paraméter meghatározása	48
3.4.2	Keresztvalidációs módszerek: OCV	49
3.4.3	Keresztvalidációs módszerek: GCV	49
3.4.4	Megvalósítás R alatt	49
4	Additív modellek	52
4.1	Több magyarázó változó	52

Előszó

Ez a jegyzet simítóeljárásokkal (pl. LOESS), a spline-okkal, és azok regresszióban történő felhasználásával, valamint általában az additív modellekkel foglalkozik.

Ajánlott irodalom: Simon N. Wood: Generalized Additive Models: an introduction with R (Chapman & Hall/CRC, Texts in Statistical Science sorozat, 2. kiadás, ISBN 9781498728331, 2017).

A jegyzettel kapcsolatban minden visszajelzést, véleményt, kritikát a lehető legnagyobb örömmel veszek a tamas.ferenci@medstat.hu email-címen.

A jegyzet weboldala <https://github.com/ferenci-tamas/simitas-spline-additiv-modell> címen érhető el.

Ehhez az anyaghoz csak a `data.table` és a `ggplot2` könyvtárakra lesz szükségünk (illetve beállítjuk a véletlenszám-generátor seed-jét¹ a reprodukálhatóság kedvéért):

```
library(data.table)
library(ggplot2)
set.seed(1)
```

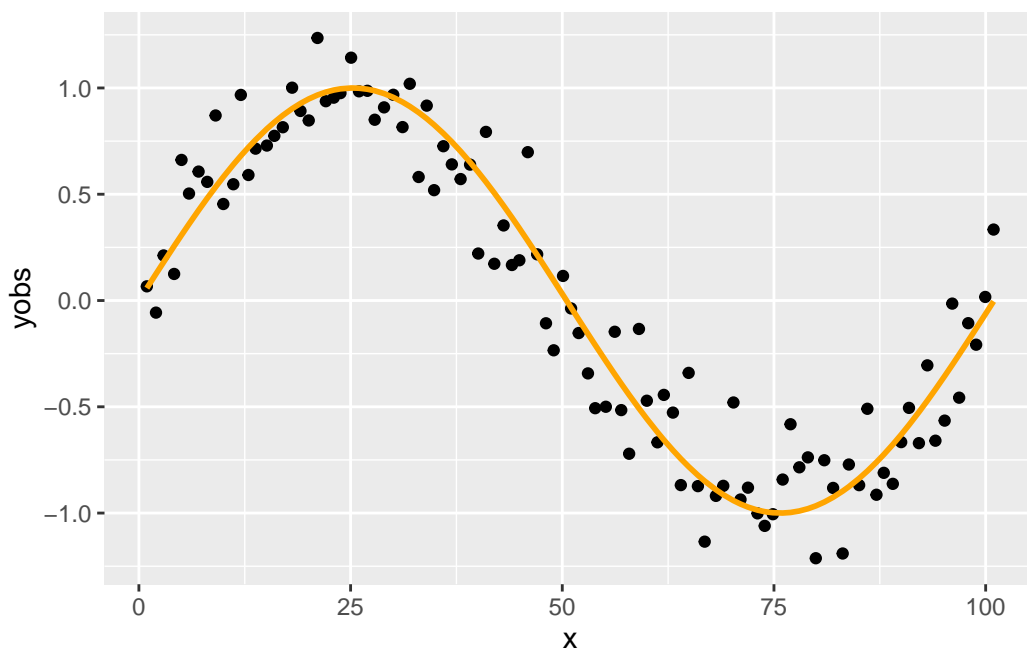
¹A véletlenszám-generátort használó kódok eredménye szükségképp el fog térni bármely két futtatás között, így például az is el fog térni egymástól ami itt látható, és amit valaki kap, ha lefuttatja ugyanezt a kódot. Hogy ezt kiküszöböljük, és az olvasó pontosan ugyanazt az eredményt kapja, érdemes a seed-et beállítani: ezt követően a pontosan ugyanúgy lefuttatott kód ugyanazt az eredményt kell, hogy adjon. (Természetesen a véletlenszám-generálásnál kapott számok továbbra is véletlenek lesznek – amennyire eredetileg is azok... – de ugyanabban a sorrendben fognak jönni.)

1 A LOESS simító

1.1. Motiváció

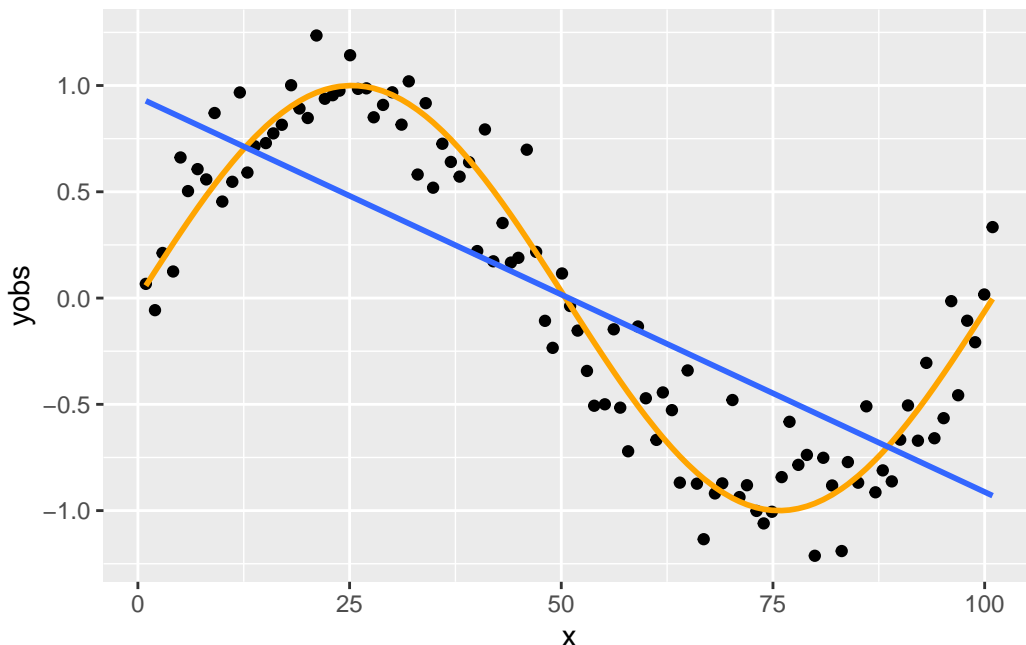
Első lépésben előkészítünk egy demonstrációs adatbázist. Szimulált adatokat fogunk használni (zajos szinusz), így mi is tudni fogjuk, hogy mi az igazság, a valódi függvény amiből a pontok jöttek:

```
n <- 101
SimData <- data.table(x = (1:n) + rnorm(n, 0, 0.1))
SimData$y <- sin(SimData$x/n*(2*pi))
SimData$yobs <- SimData$y + rnorm(n, 0, 0.2)
p <- ggplot(SimData, aes(x = x, y = yobs)) + geom_point() +
  geom_line(aes(y = y), color = "orange", lwd = 1)
p
```



Paraméteres görbeillesztésnél fel kell tételeznünk egy függvényformát (ti. ami a pontok mögött van a valóságban). Például, hogy lineáris:

```
p + geom_smooth(formula = y~x, method = "lm", se = FALSE)
```



Ez az ábra jól mutatja ennek a fő problémáját: hogy ezt a feltételezést el is ronthatjuk! Természetesen vannak diagnosztikai eszközök ennek felderítésére, például megnézhetjük a reziduumokat az x függvényében, ami a fenti esetben nagyon csúnyán fog kinézni, és ez alapján kereshetünk jobb függvényformát, de gyökerestül csak az oldja meg a problémát, ha olyan módszert találunk, ami a nélkül működik, hogy egyáltalán fel kelljen tételeznie – bármilyen – függvényformát. Ezt valósítják meg a simítási eljárások. (Lényegében nemparaméteres regresszióról van szó.)

Annak az előnynek, hogy nem kell ilyen feltételezéssel élnünk (és így azt el sem ronthatjuk), természetesen ára van: kevésbé hatásosan becsülhető, mint a paraméteres illesztés, nincsenek számszerű paramétereink (aminek esetleg tárgyterületi interpretációt lehet adni), csak ábrát tudunk rajzolni, és végezetül extrapoláció sem lehetséges, legalábbis nem triviálisan.

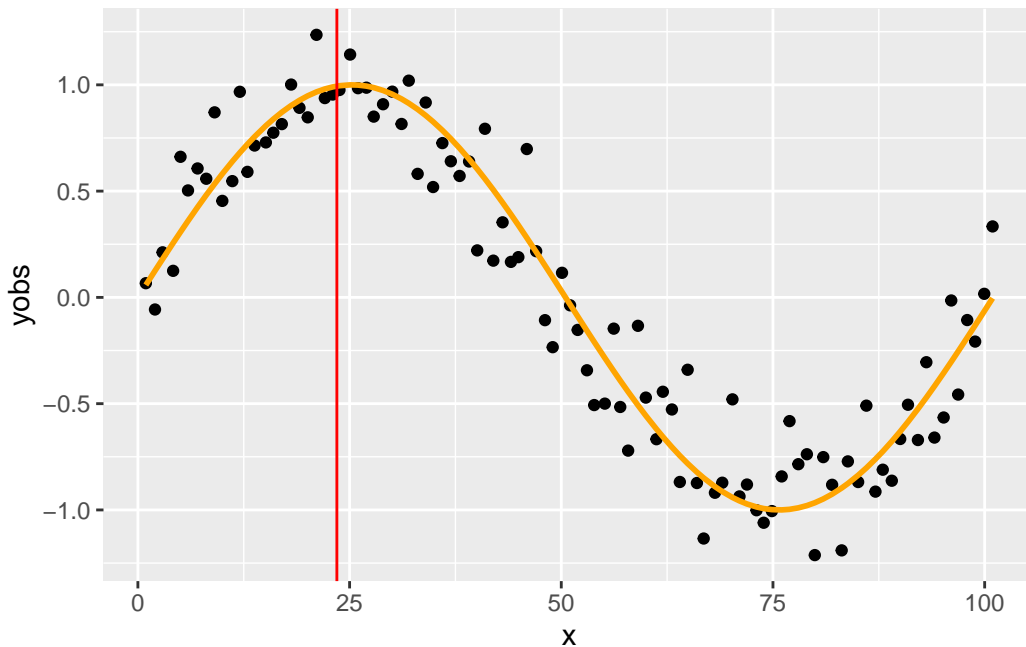
1.2. A LOESS simító alap gondolata

Az egyik legnépszerűbb megoldás a LOESS (locally weighted scatterplot smoothing, néha LOWESS, vagy Savitzky–Golay szűrő), melynek alap gondolata, hogy végigmegy az x -változó

releváns tartományán, és minden értékre meghatározza a pontfelhő ottani, tehát lokális közelítését, egy polinomális regresszióból. Utána az egész simítást ezekből a darabkákból építi fel.

Legyen például a vizsgált érték a 23.5:

```
p + geom_vline(xintercept = 23.5, color = "red")
```



1.3. Lokalitás

A lokalitást két eszközzel érjük el. Az egyik, hogy nem használjuk az összes pontot, csak a vizsgált értékhez legközelebb eső α hányadát (ha ez nem egész lenne, akkor felső egészrészt veszünk); ezt a paramétert szokták **span**-nek is nevezni. Például, ha ez 75%, akkor a távolság ameddig figyelembe vesszük a pontokat:

```
span <- 0.75  
n*span
```

```
[1] 75.75
```

```
ceiling(n*span)
```

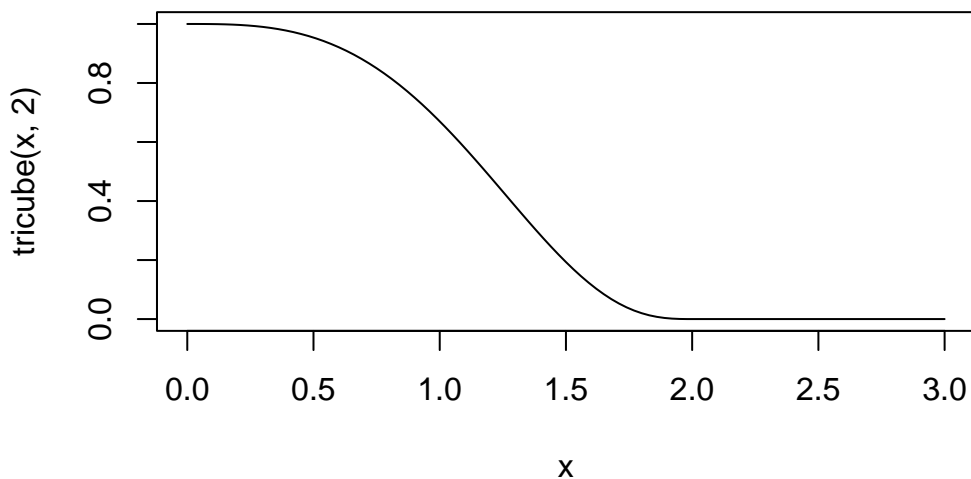
```
[1] 76
```

```
sort(abs(SimData$x-23.5))[ceiling(n*span)]
```

```
[1] 52.52914
```

A másik eszköz, hogy még a megtartott pontokon belül is súlyozunk: minél távolabb esik egy pont a vizsgált értéktől annál kisebb lesz a súlya. Általában a trikubikus súlyfüggvényt használjuk:

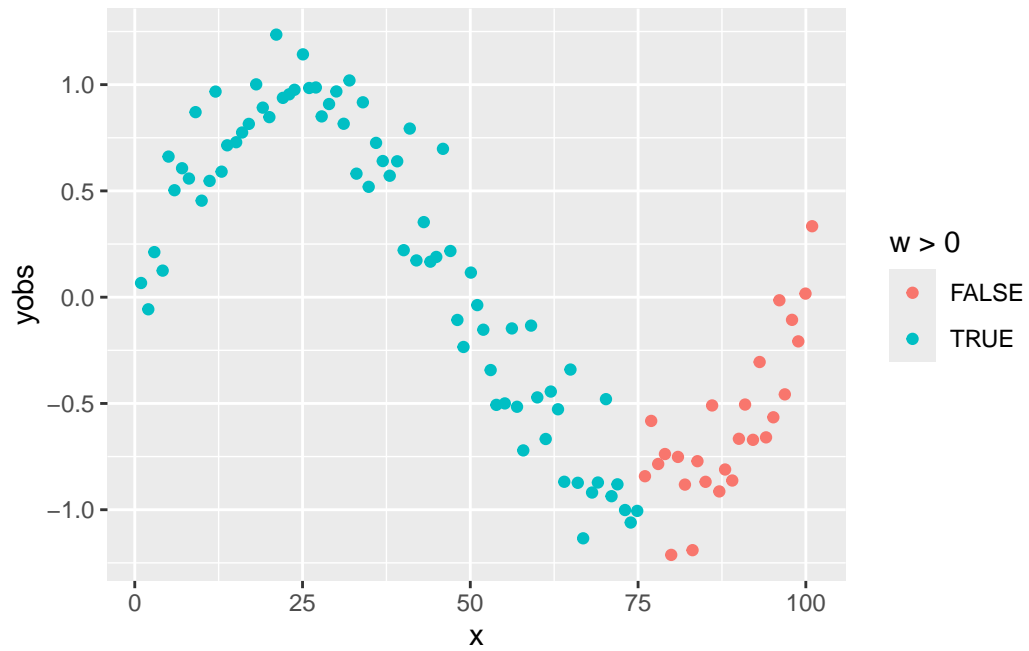
```
tricube <- function(u, t) ifelse(u<t, (1-(u/t)^3)^3, 0)  
curve(tricube(x, 2), to = 3)
```



(A fenti definícióval természetesen a kétféle lépés együtt van benne a `tricube` függvényben.)

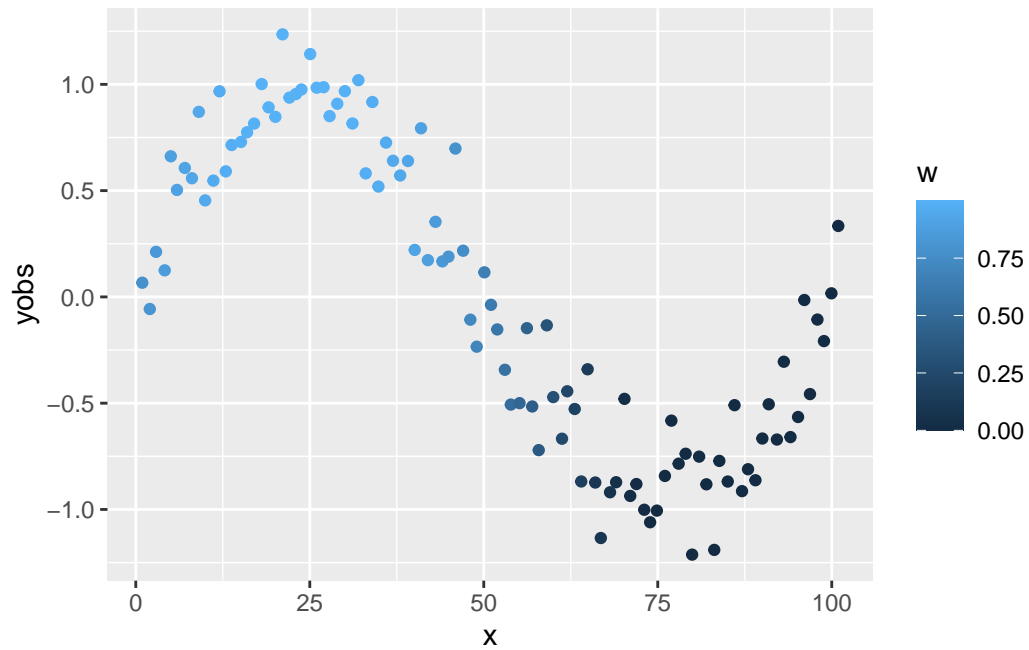
A felhasznált pontok:

```
SimData$w <- tricube(abs(SimData$x-23.5), sort(abs(SimData$x-23.5))[ceiling(n*span)])  
ggplot(SimData, aes(x = x, y = yobs, color = w>0)) + geom_point()
```

A súlyozás:

```
ggplot(SimData, aes(x = x, y = yobs, color = w)) + geom_point()
```

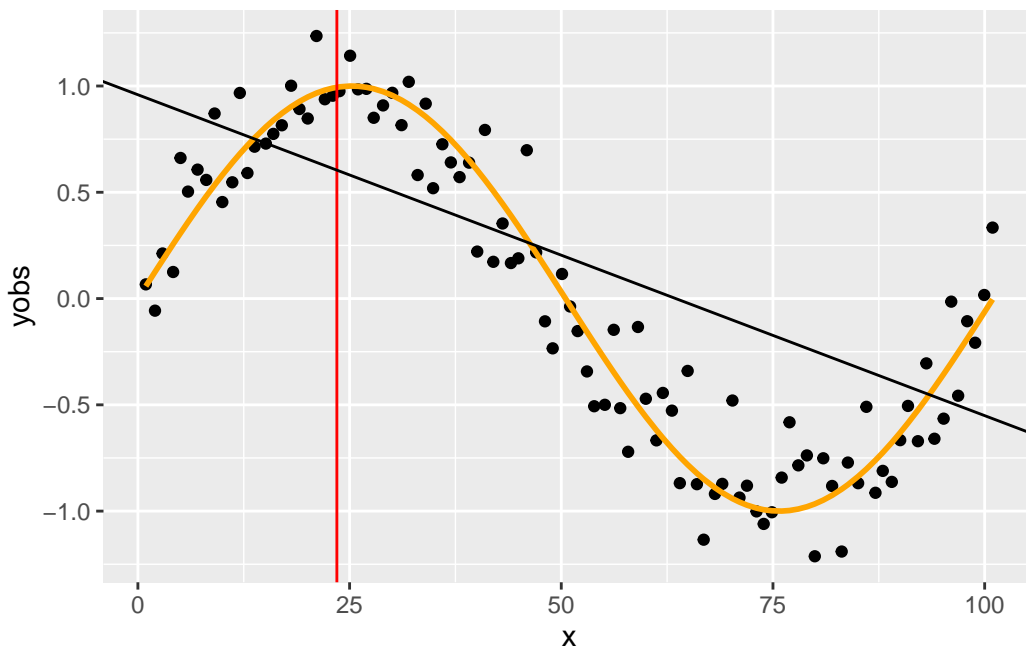


1.4. Polinomiális regresszió

A leszűkített és átsúlyozott ponthalmazra – ezt most tehát egyben tartalmazza a **w** – egy polinomiális regressziót illesztünk.

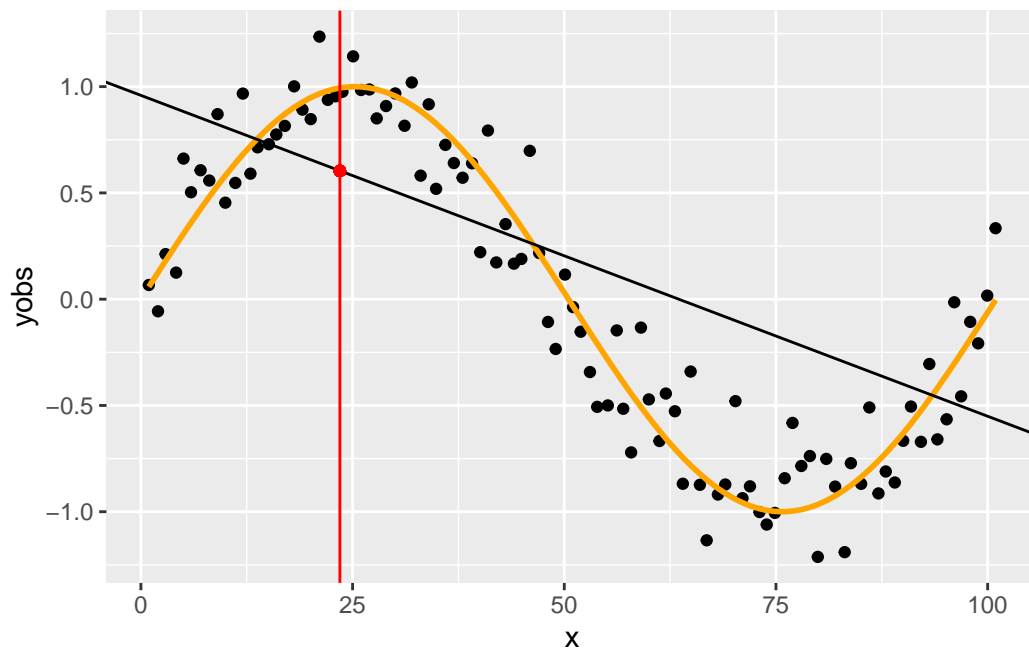
Legegyszerűbb esetben ez lineáris regresszió:

```
fit <- lm(yobs ~ x, weights = w, data = SimData)
p + geom_vline(xintercept = 23.5, color = "red") +
  geom_abline(intercept = coef(fit)[1], slope = coef(fit)[2])
```



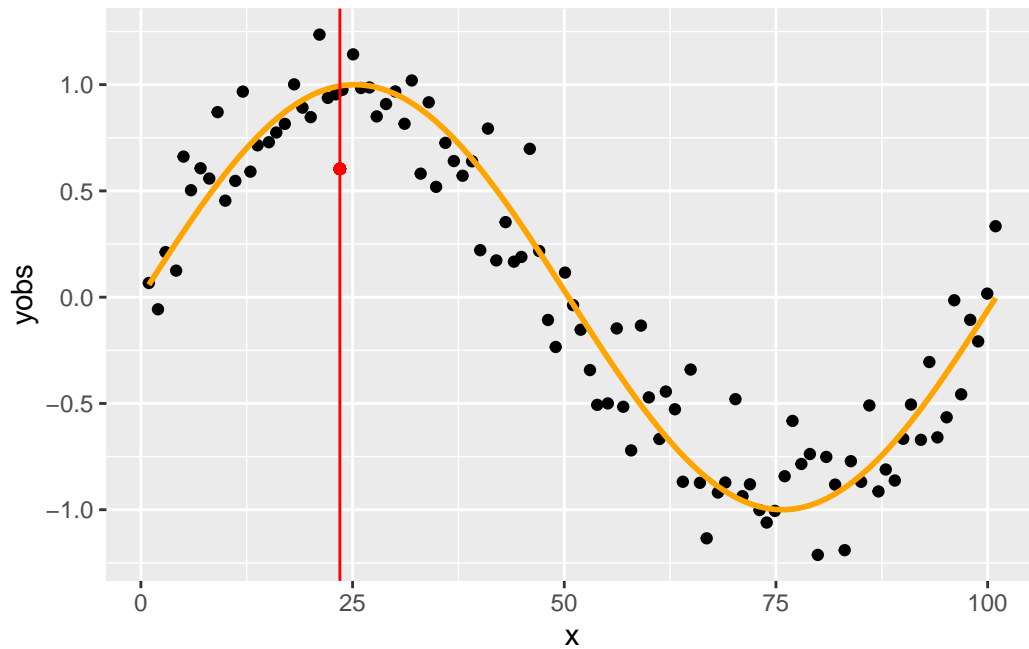
Az illesztett regressziónak azt a pontját vesszük ki, ami a vizsgált érték volt! Az előbbi példát folytatva:

```
p + geom_abline(intercept = coef(fit)[1], slope = coef(fit)[2]) +
  geom_vline(xintercept = 23.5, color = "red") +
  geom_point(x = 23.5, y = predict(fit, data.table(x = 23.5)), color="red")
```



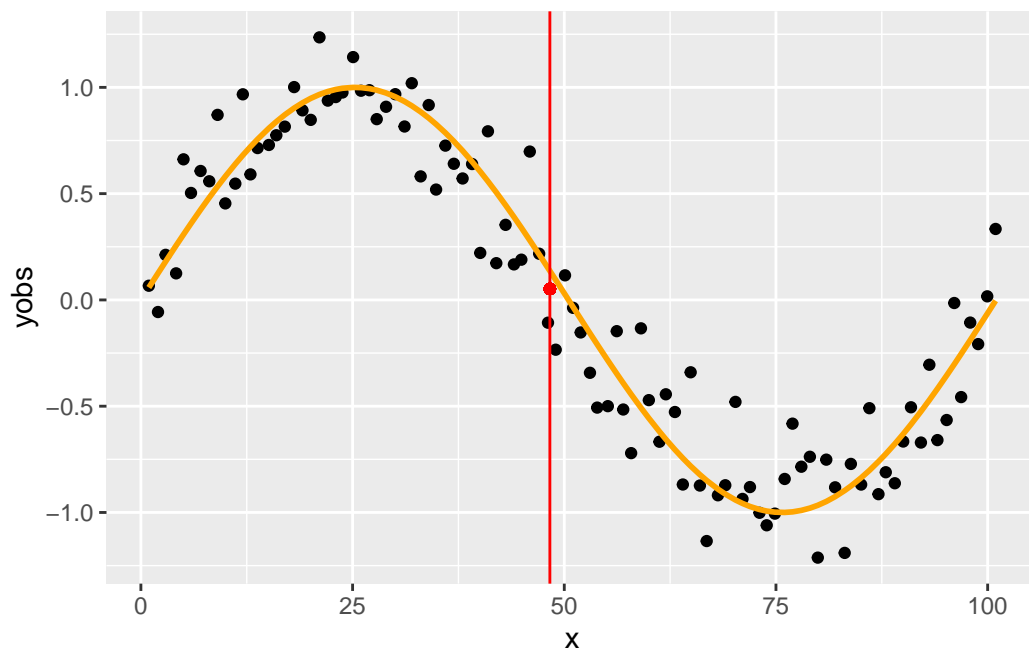
A dolgot automatizálhatjuk is:

```
loessfun <- function(xin, x, yobs, span) {
  n <- length(x)
  w <- tricube(abs(x-xin), sort(abs(x-xin))[ceiling(n*span)])
  fit <- lm(yobs ~ x, weights = w)
  predict(fit, data.table(x = xin))
}
p + geom_vline(xintercept = 23.5, color = "red") +
  geom_point(x = 23.5, y = loessfun(23.5, SimData$x, SimData$yobs, 0.75), color="red")
```

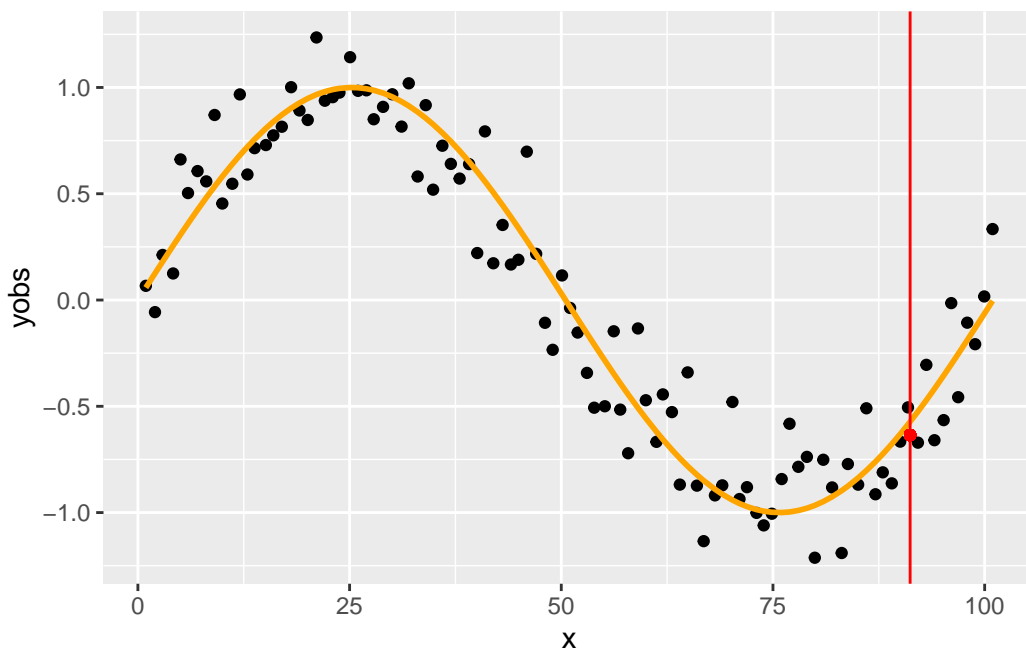


Ezt használva természetesen kényelmesen kiszámíthatjuk ezt bármely más értékre is:

```
p + geom_vline(xintercept = 48.3, color = "red") +  
  geom_point(x = 48.3, y = loessfun(48.3, SimData$x, SimData$yobs, 0.75), color="red")
```



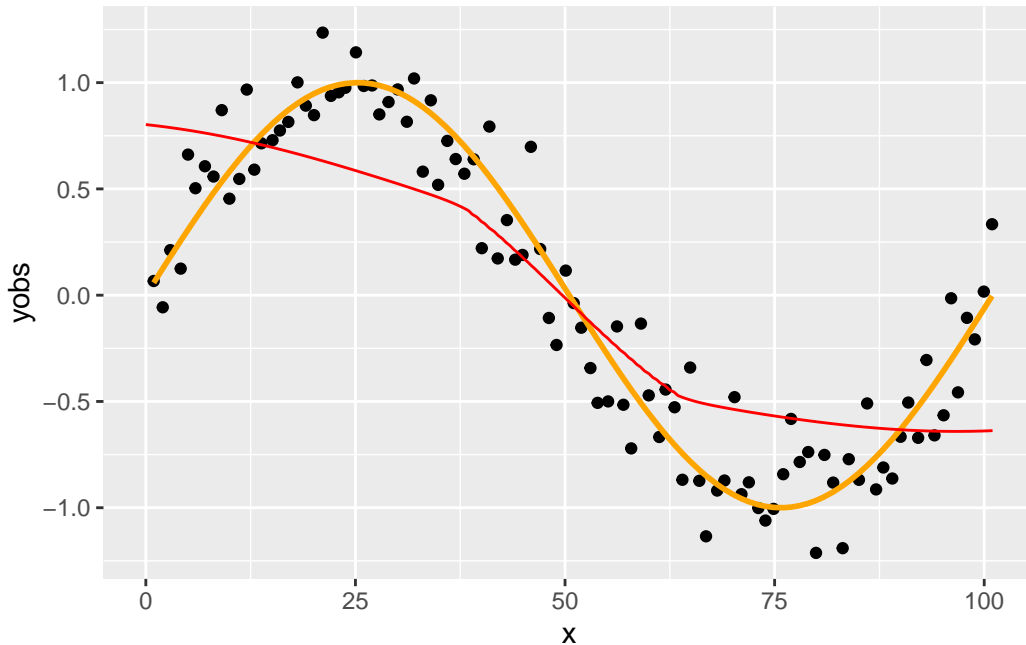
```
p + geom_vline(xintercept = 91.2, color = "red") +  
  geom_point(x = 91.2, y = loessfun(91.2, SimData$x, SimData$yobs, 0.75), color="red")
```



1.5. Összerakva az építőelemeket: lokális polinomiális regressziókkal közelítés

Innen már értelemszerű a következő lépés, számítsuk ki ezeket a simított értékeket az x releváns tartományának minden pontjára:

```
SmoothData <- data.table(x = seq(0, 101, 0.1))  
SmoothData$value <- apply(SmoothData, 1, function(sm)  
  loessfun(sm["x"], SimData$x, SimData$yobs, 0.75))  
p + geom_line(data = SmoothData, aes(x = x, y = value), color = "red")
```



Ez lesz a LOESS simítás!

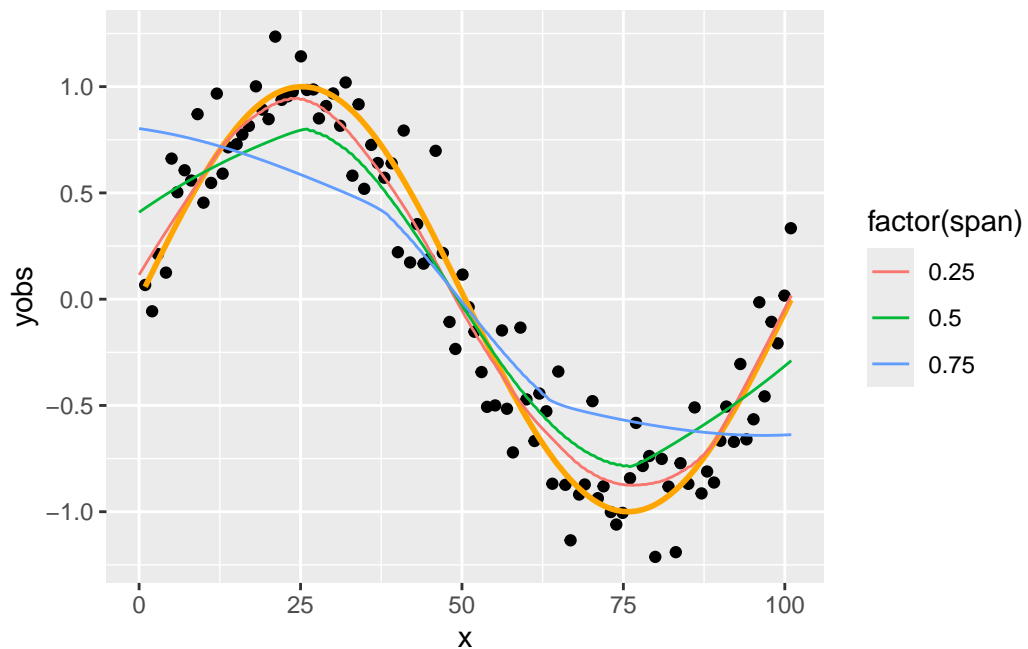
Min múltott az eredmény? Két paramétert használtunk: azt, hogy a pontok mekkora hányadát tartjuk meg, és azt, hogy hányadfokú polinomot illesztünk. A fenti példában ezek $\alpha = 0,75$ és $p = 1$. (Természetesen a súlyozófüggvény a harmadik paraméter, de azt most végig rögzítettnek fogjuk tekinteni.)

1.6. A paraméterek megválasztásának hatása: lokalitás

Kézenfekvő a kérdés, hogy vajon a simításra hogyan hatnak ezek a paraméterek (annál is inkább, mert a fenti simítás nem néz ki túl biztatóan!). Kezdjük a lokalitást szabályzó α paraméter hatásával:

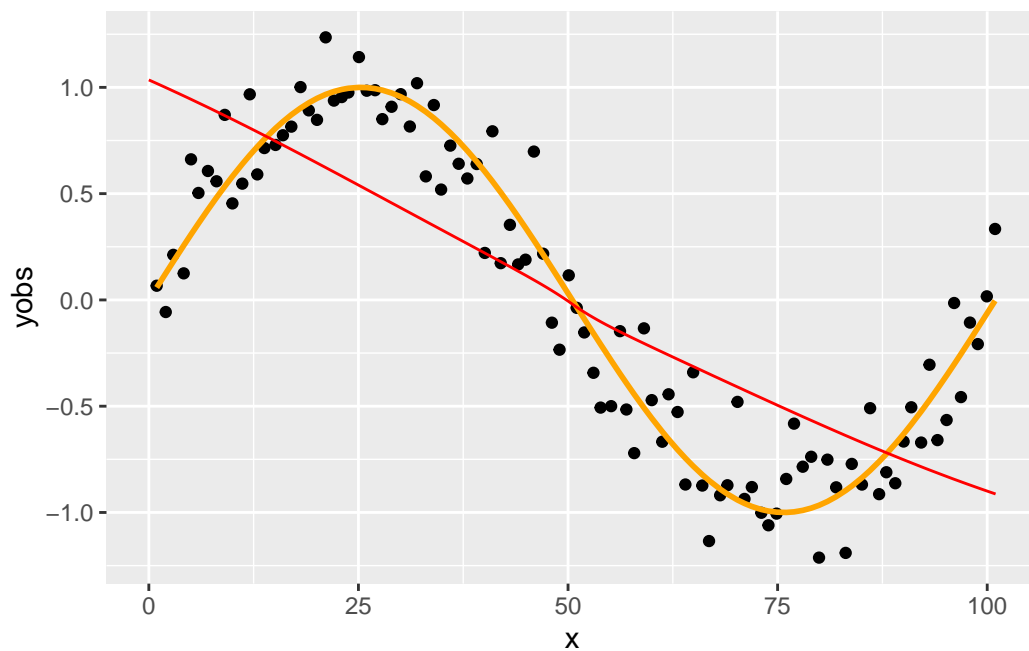
```
SmoothData <- CJ(x = seq(0, 101, 0.5), span = c(2/n+1e-10, 0.25, 0.5, 0.75, 1))
SmoothData$value <- apply(SmoothData, 1, function(sm)
  loessfun(sm["x"], SimData$x, SimData$yobs, sm["span"]))

p + geom_line(data = SmoothData[span%in%c(0.25, 0.5, 0.75)],
  aes(x = x, y = value, color = factor(span)))
```



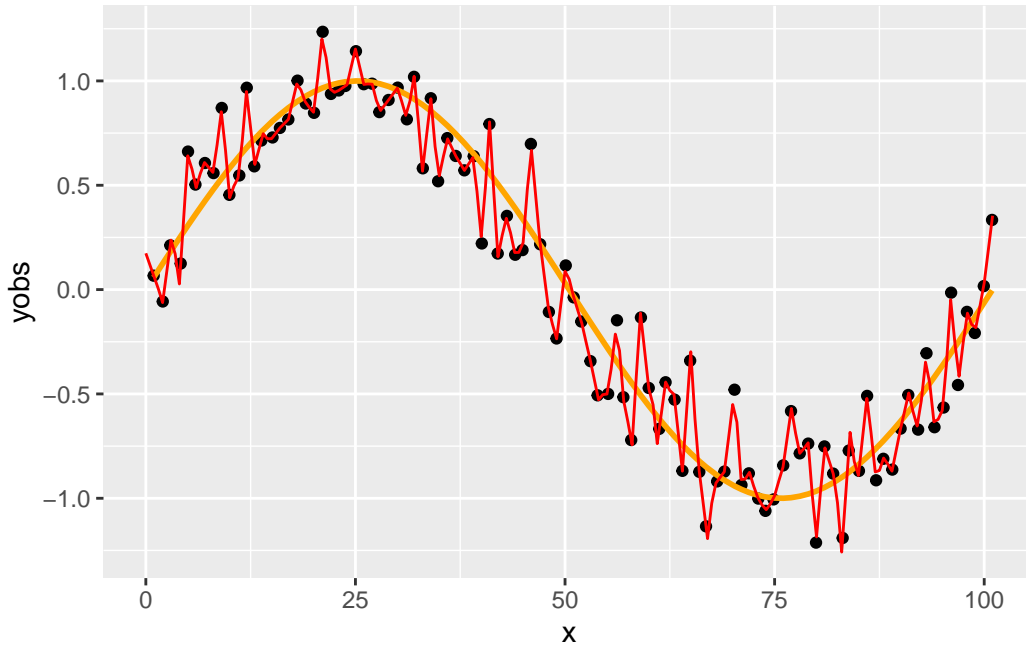
Még szemléletesebb, ha megnézzük a két szélső értéket is. Ha minden pontot figyelembe veszünk (nincs lokális):

```
p + geom_line(data = SmoothData[span==1], aes(x = x, y = value), color = "red")
```



Ha semennyi pontot nem veszünk figyelembe, a legközelebbi kettő kivételével értelemszerűen, hogy legyen mire illeszteni a görbét (teljes lokális):

```
p + geom_line(data = SmoothData[span==2/n+1e-10], aes(x = x, y = value), color = "red")
```



Az első esetet szokták úgy hívni, hogy túlsimítás, a másodikat úgy, hogy alulsimítás. Vajon hogyan tudjuk a simítási paraméter (ennél a módszernél az α) értékét optimálisan megválasztani?

1.7. A paraméterek megválasztásának hatása: a polinom fokszáma

Mielőtt az előbbi kérdésre válaszolunk, meg kell nézni még egy kérdést, mert vissza fog hatni a válasza: az illesztett polinom p fokszámát. Vajon mi történik, ha lineáris regresszió helyett magasabb fokszámú polinomot használunk?

1.7.1. Kitérő: polinomiális regresszió illesztésének szintaktikája R alatt

Érdemes kitérni arra a kérdésre, hogy a polinomiális regressziót hogyan kell R alatt specifikálni (az `lm`-nek megadni).

A dolognak van ugyanis egy szintaktikai trükkje. Az ugyanis, ami a legkézenfekvőbbnek tünne, nem működik:


```
lm(y ~ x + x^2, data = SimData)
```

Call:

```
lm(formula = y ~ x + x^2, data = SimData)
```

Coefficients:

(Intercept)	x
0.96485	-0.01892

A probléma oka, hogy az `lm` formula interfészében a műveleti jelek speciálisan viselkednek. A `^` nem a hatványozás jele, hanem interakciót specifikál, azaz az $(x+y)^2$ ugyanaz mint az $x+y+x:y$, viszont egy tagnál nincs mivel interakciót képezni (az $x:x$ nem az x saját magával vett szorzata lesz, ami nekünk jó lenne, hanem simán x !), így az x^2 ugyanaz lesz mint az x .

A megoldást az `I()` függvény jelenti, ami azt mondja az R-nek, hogy a beleírt kifejezésben szereplő operátorokat a szokásos aritmetikai értelemmel értékelje ki:

```
lm(y ~ x + I(x^2), data = SimData)
```

Call:

```
lm(formula = y ~ x + I(x^2), data = SimData)
```

Coefficients:

(Intercept)	x	I(x^2)
1.014e+00	-2.178e-02	2.806e-05

Ez már működik, de eljárhatunk egyszerűbben is, a `poly` függvény ugyanis pont erre szolgál:

```
lm(y ~ poly(x, 2), data = SimData)
```

Call:

```
lm(formula = y ~ poly(x, 2), data = SimData)
```

Coefficients:

(Intercept)	poly(x, 2)1	poly(x, 2)2
-0.0001279	-5.5423654	0.2142741

Látszólag mást kaptunk, de valójában csak a parametrizálásban van eltérés, a predikciók azonosak:

```
predict(lm(y ~ x + I(x^2), data = SimData), data.table(x = 43.9))
```

```
1
0.1119441
```

```
predict(lm(y ~ poly(x, 2), data = SimData), data.table(x = 43.9))
```

```
1
0.1119441
```

A magyarázat, hogy a `poly` alapjáraton ortogonalizálja a tagokat (azaz olyan másodfokú polinomot szolgáltat, melynek elemei korrelálatlanok egymással). Nézzük is meg, a kapott vektorok csakugyan ortogonálisak, sőt, sortonormáltak:

```
t(cbind(1, poly(SimData$x, 3)))%*%cbind(1, poly(SimData$x, 3))
```

```

              1              2              3
1 1.010000e+02 2.498002e-16 2.470246e-15 1.609823e-15
1 2.498002e-16 1.000000e+00 -3.191891e-16 -5.551115e-17
2 2.470246e-15 -3.191891e-16 1.000000e+00 1.249001e-16
3 1.609823e-15 -5.551115e-17 1.249001e-16 1.000000e+00
```

Ha szeretnénk, ezt kikapcsolhatjuk, és akkor visszkapjuk a kézel létrehozott eredményt:

```
lm(y ~ poly(x, 2, raw = TRUE), data = SimData)
```

Call:

```
lm(formula = y ~ poly(x, 2, raw = TRUE), data = SimData)
```

Coefficients:

```

(Intercept)  poly(x, 2, raw = TRUE)1  poly(x, 2, raw = TRUE)2
      1.014e+00                -2.178e-02                2.806e-05
```

Az alapértelmezett persze nem véletlenül az, ami: az ortogonális polinomok becslése sokkal jobb numerikus szempontból. Például a modellmátrix kondíciós számát nézve:

```
kappa(cbind(1, poly(SimData$x, 3)), exact = TRUE)
```

```
[1] 10.04988
```

```
kappa(cbind(1, poly(SimData$x, 3, raw = TRUE)), exact = TRUE)
```

```
[1] 1651776
```

A `poly` használata nem csak elegánsabb és numerikusan szerencsésebb, de jóval kényelmesebb is (gondoljunk bele mi volna, ha véletlenül tizedfokú polinomot akarnánk specifikálni, vagy változó lenne, hogy hányadfokú polinomról van szó).

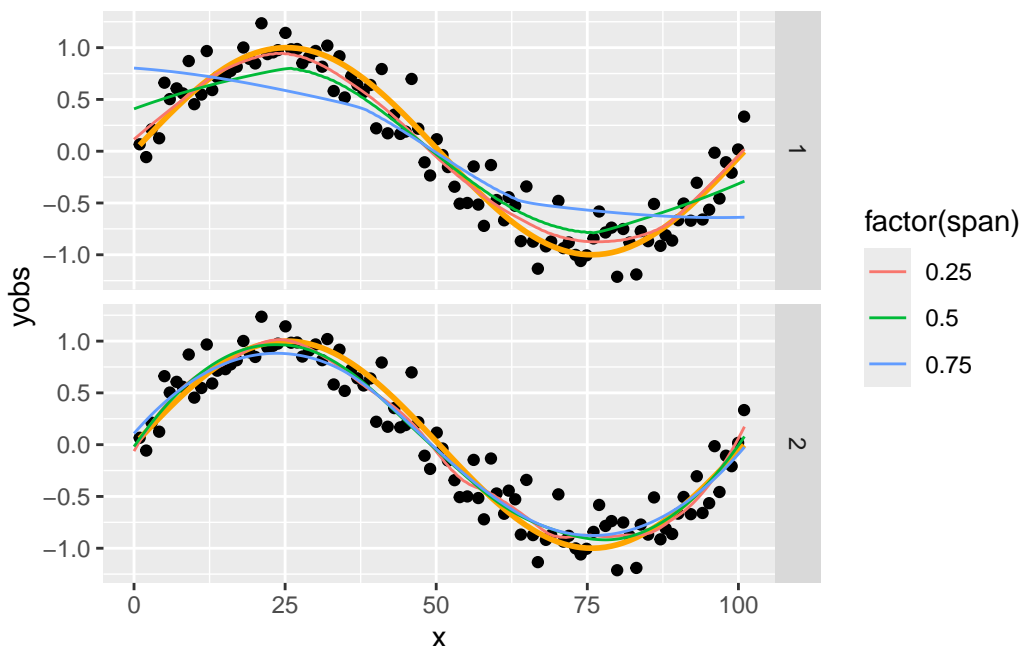
1.7.2. Polinom fokszámának változtatása

Most már könnyedén megoldhatjuk, hogy a fokszám is változtatható legyen:

```
loessfun <- function(xin, x, yobs, span, degree) {  
  n <- length(x)  
  w <- tricube(abs(x-xin), sort(abs(x-xin))[ceiling(n*span)])  
  fit <- lm(yobs ~ poly(x, degree), weights = w)  
  predict(fit, data.table(x = xin))  
}
```

Ezt használva immár különböző fokszámokkal és simítási paraméterrel is próbálkozhatunk:

```
SmoothData <- CJ(x = seq(0, 101, 0.5), degree = c(1, 2),  
                 span = (5:99)/100)  
SmoothData$value <- apply(SmoothData, 1, function(sm)  
  loessfun(sm["x"], SimData$x, SimData$yobs, sm["span"], sm["degree"]))  
p + geom_line(data = SmoothData[span%in%c(0.25, 0.5, 0.75)],  
              aes(x = x, y = value, color = factor(span))) +  
  facet_grid(rows = vars(degree))
```



Egy nagyon fontos dolgot látunk: ha áttérünk a másodfokú polinom használatára, akkor gyakorlatilag a simítási paramétertől függetlenül szinte tökéletes simítást kapunk!

1.8. A paraméterek megválasztása

Adja magát a kérdés, hogy a paramétereket hogyan választhatjuk meg egy valódi helyzetben (értsd: ahol mi sem tudjuk mi az igazi függvény).

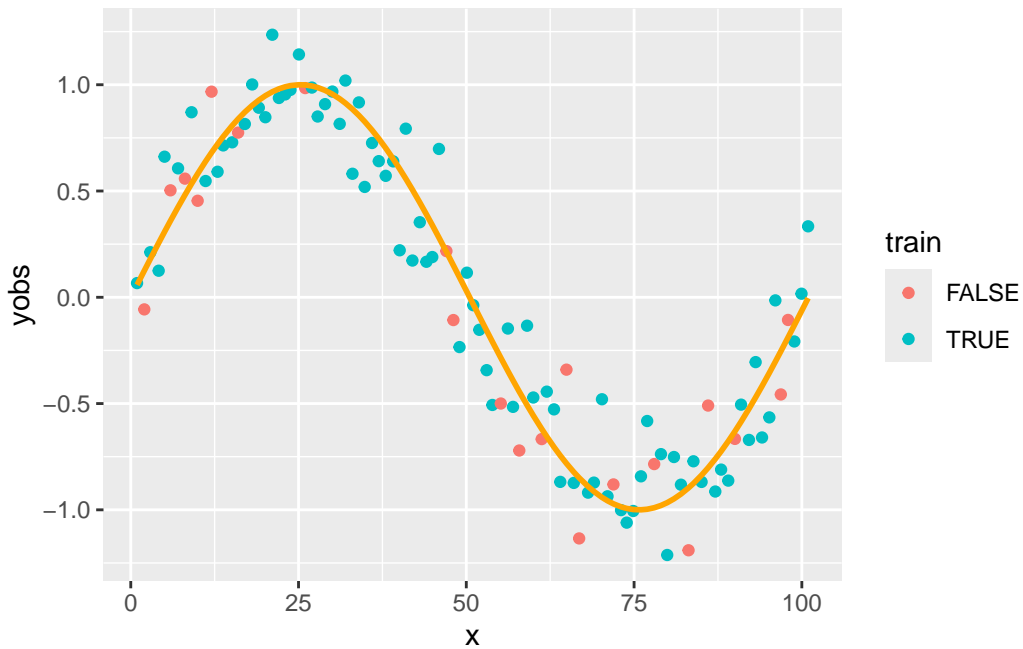
Itt most csak az érzékeltesítés kedvéért mutatunk meg egy nagyon egyszerű módszert (megjegyezve, hogy ennél okosabban is el lehet járni, de ez is szemléltetni fogja, hogy a probléma kezelhető).

Amit meg fogunk nézni az lényegében egy hold-out set validáció. A simítás jóságát azzal fogjuk mérni, hogy a simítógörbe és a pontok között mekkora a négyzetes eltérésösszeg. Ennek minimalizálása természetesen mindig alulsimított megoldást eredményezne, hiszen ez a célfüggvény nullába is vihető. Éppen ezért cselebben járunk el: a pontokat véletlenszerűen két részre osztjuk, az egyik alapján határozzuk meg a simítógörbét (tanítóhalmaz), de a hibát a másik halmazon (teszthalmaz) mérjük le! Így ha elkezdünk túlsimítani, akkor a tanítóhalmazon ugyan csökken a hiba, de a teszthalmazon elkezdi nőni. Azt a simítást választjuk tehát, ami a teszthalmazon mért hibát minimalizálja.

```

SimData$train <- FALSE
SimData$train[sample(1:101, 80)] <- TRUE
ggplot(SimData, aes(x = x, y = yobs, color = train)) + geom_point() +
  geom_line(aes(y = y), color = "orange", lwd = 1)

```



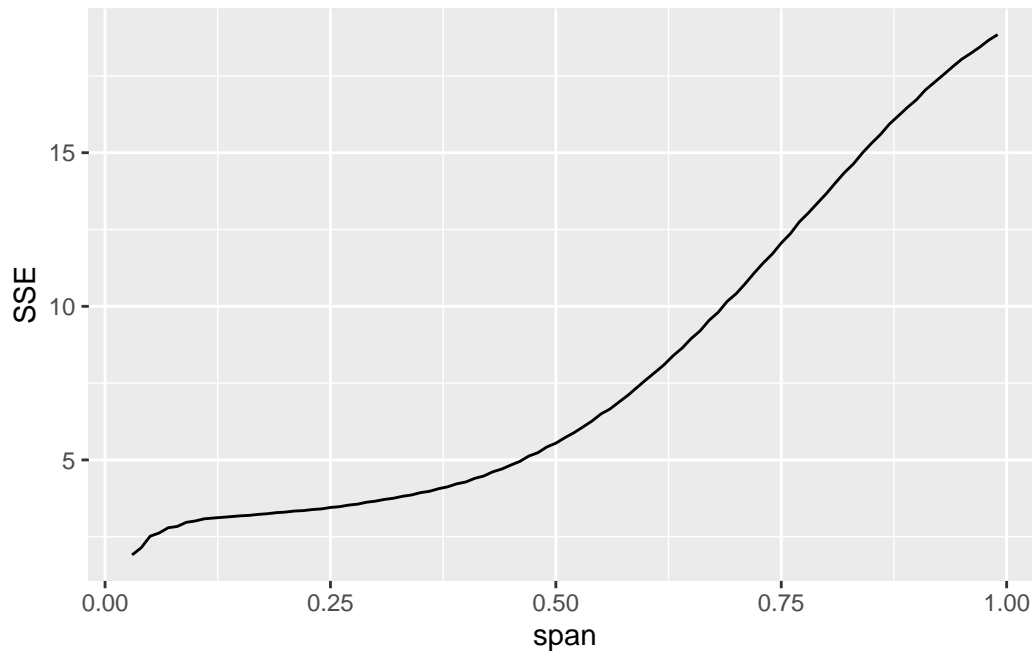
Nézzük meg hogyan alakul a hiba a simítási paraméter változtatásával, ha az összes pontra illesztünk (az egyszerűség kedvéért a foksám legyen fixen 1, tehát csak az α hatását vizsgáljuk – a foksám, vagy bármilyen más paraméter ugyanígy lenne kezelhető):

```

SmoothData2 <- merge(SimData, CJ(x = unique(SimData$x), degree = 1,
                                     span = (3:99)/100), by = "x")
SmoothData2$value <- apply(SmoothData2, 1, function(sm)
  loessfun(sm["x"], SimData$x, SimData$yobs, sm["span"], sm["degree"]))

ggplot(SmoothData2[, .(SSE = sum((value-yobs)^2)) , .(span)],
  aes(x = span, y = SSE)) + geom_line()

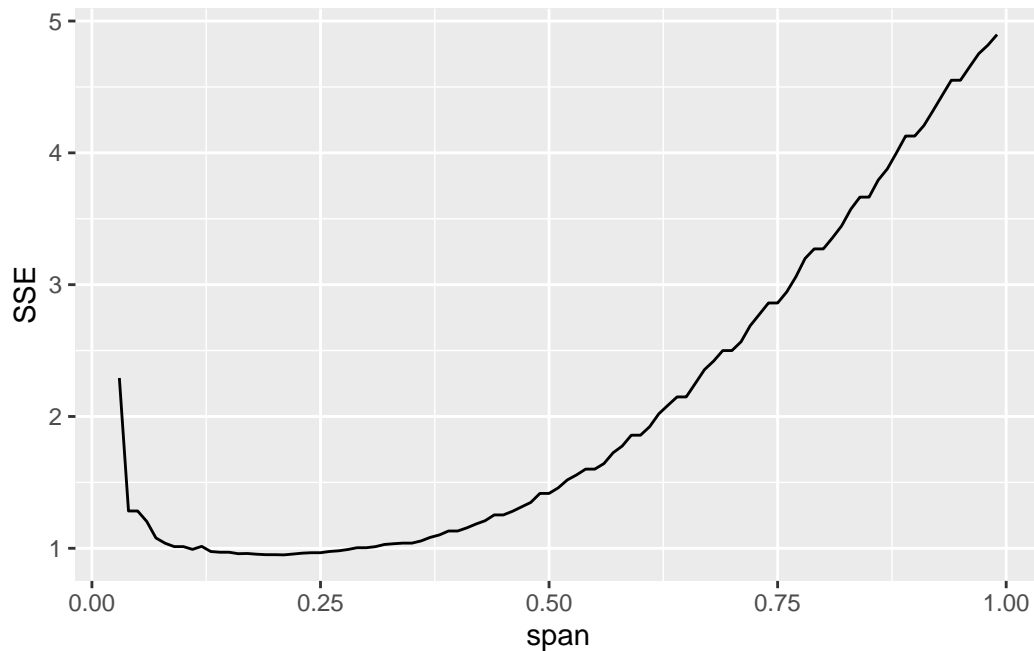
```



Ahogy vártuk, a hiba folyamatosan csökken, az alulsimított megoldás tűnik a legjobbnak. Jól látható, hogy az alulsimítás a túlilleszkedés analóg fogalma!

Most vessük be a trükköt: csak a tanítóhalmazra illesztünk, miközben a teszhalmazon mérjük a hibát. Íme az eredmény:

```
SmoothData3 <- merge(SimData[train==FALSE],
                     CJ(x = unique(SimData[train==FALSE]$x), degree = 1,
                        span = (3:99)/100), by = "x")
SmoothData3$value <- apply(SmoothData3, 1, function(sm)
  loessfun(sm["x"], SimData[train==TRUE]$x, SimData[train==TRUE]$yobs,
           sm["span"], sm["degree"]))
ggplot(SmoothData3[, .(SSE = sum((value-yobs)^2)) , .(span)],
       aes(x = span, y = SSE)) + geom_line()
```



Pontosan a várakozásainknak megfelelően így már szép, értelmes optimum van: mind a túl-, mind az alulsimítást észre tudjuk venni ezzel a validációval.

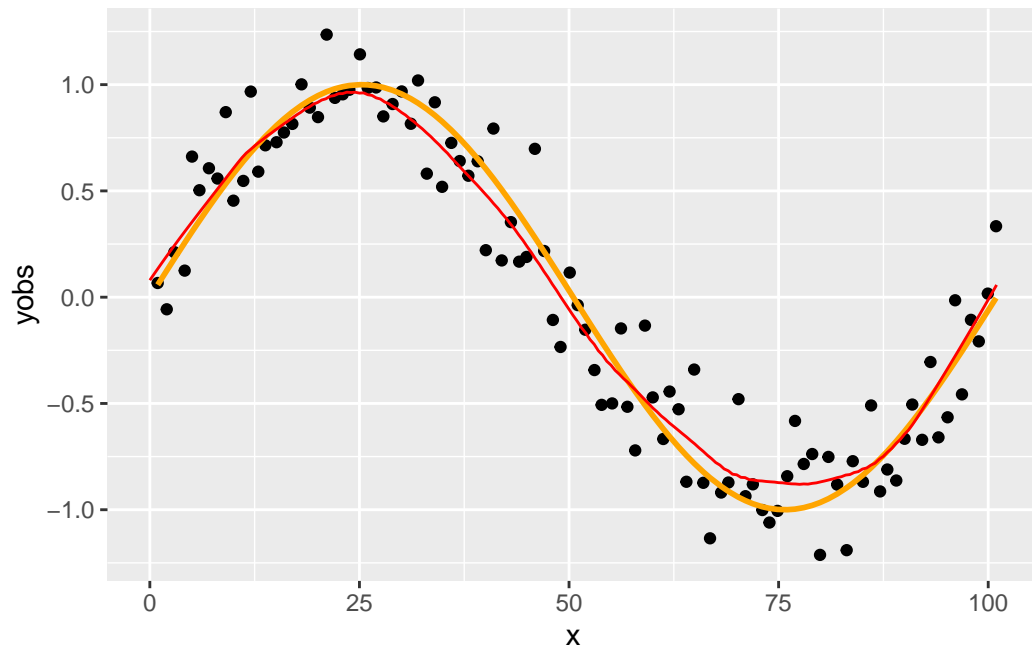
Az optimális simítási paraméter értéke számszerűen is meghatározható:

```
optspan <- SmoothData3[, .(SSE = sum((value-yobs)^2)) , .(span)][order(SSE)][1]
optspan
```

	span	SSE
	<num>	<num>
1:	0.21	0.9498537

A simítás ezzel:

```
p + geom_line(data = SmoothData[span==optspan$span&degree==1],
              aes(x = x, y = value), color = "red")
```



2 Spline fogalma, lineáris regressziótól a spline-regresszióig

2.1. A regresszió

A regresszió legtöbb alkalmazott statisztikai terület talán legfontosabb eszköze

Regresszió: változók közti kapcsolat (illetve annak becslése minta alapján)

„Kapcsolat” formalizálása: függvény a matematikai fogalmával, tehát keressük az

$$Y = f(X_1, X_2, \dots, X_p) + \varepsilon = f(\mathbf{X})$$

függvényt

(Y eredményváltozó, X_i -k a magyarázó változók)

2.2. Regresszió becslése mintából

Paraméteres regresszió: ha *a priori* feltételezzük, hogy az f függvény valamilyen – paraméterek erejéig meghatározott – függvényformájú (az „alakja” ismert), és így a feladat e paraméterek becslésére redukálódik

Tipikus példa a **lineáris regresszió:** $f(\mathbf{X}) = \beta_0 + \beta_1 X_1 + \beta_2 X_2 + \dots + \beta_p X_p = \mathbf{X}^T \boldsymbol{\beta}$, így $Y = \mathbf{X}^T \boldsymbol{\beta} + \varepsilon$

Ha rendelkezésre állnak az $\{y_i, \mathbf{x}_i\}_{i=1}^n$ megfigyeléseink a háttéreloszlásra, akkor e mintából megbecsülhetjük a paramétereket például **hagyományos legkisebb négyzetek** (OLS) módszerével:

$$\hat{\boldsymbol{\beta}} = \arg \min_{\mathbf{b}} \sum_{i=1}^n [Y_i - \mathbf{X}_i^T \mathbf{b}]^2 = \|\mathbf{Y} - \mathbf{X}\mathbf{b}\|^2$$

Itt tehát \mathbf{X} az a mátrix, amiben a magyarázó változók elé egy csupa 1 oszlopot szúrtunk, a neve **modellmátrix** vagy design mátrix

2.3. Paraméteres és nem-paraméteres regresszió

De cserében mindig ott lebeg felettünk a kérdés, hogy a függvényformára *jó feltételezést* tettünk-e (hiszen ez nem az adatokból következik, ezt „ráerőszakoljuk” az adatokra)

(Persze ezért van a modelldiagnosztika)

A nem-paraméteres regresszió *flexibilis*, olyan értelemben, hogy minden a priori megkötés nélkül követi azt, ami az adatokból következik (a valóság ritkán lineáris?)

Cserében nehezebb becsülni, és nem kapunk analitikus – jó esetben valamire hasznosítható – regressziós függvényt, nem lehet értelmesen interpolálni és extrapolálni („fordul a kocka” a paraméteres esethez képest)

2.4. A lineáris regresszió kibővítése, nemlinearitások

Maradva a paraméteres keretben, arra azért mód van, hogy a függvényformát kibővítsük (és így flexibilisebbé tegyük)

Ezzel a különféle **nemlineáris regressziókhoz** jutunk el

E nemlinearitásoknak két alaptípusa van

- Változójában nemlineáris modell (pl. $\beta_0 + \beta_1 x + \beta_2 x^2$): csak a szó „matematikai értelmében” nemlineáris, ugyanúgy becsülhető OLS-sel
- Paraméterében nemlineáris modell (pl. $\beta_0 x_1^{\beta_1} x_2^{\beta_2}$): felrúgja a lineáris struktúrát, így érdemileg más, csak linearizálás után, vagy NLS-sel becsülhető

Mi most az első esettel fogunk foglalkozni

Az itt látott „polinomiális regresszió” valóban nagyon gyakori módszer a flexibilitás növelésére

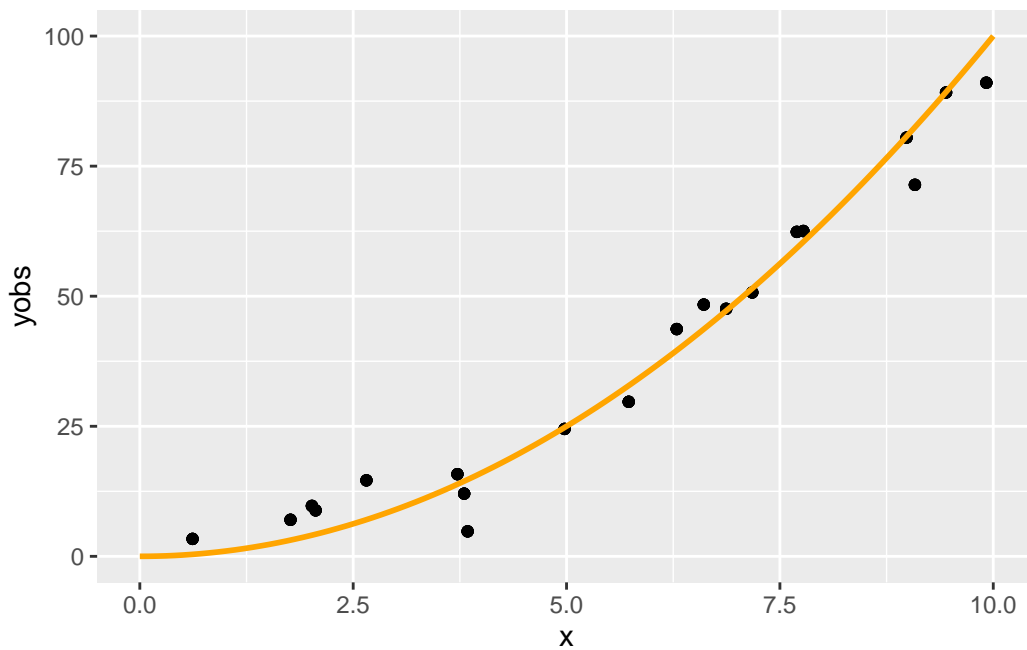
2.5. Egy példa

Tekintsünk most egy másik példát, egy zajos másodfokú függvényt, kevesebb pontból:

```

n <- 20
x <- runif(n, 0, 10)
xgrid <- seq(0, 10, length.out = 100)
ygrid <- xgrid^2
yobs <- x^2 + rnorm(n, 0, 5)
SimData <- data.frame(x, xgrid, ygrid, yobs)
p <- ggplot(SimData) + geom_point(aes(x = x, y = yobs)) +
  geom_line(aes(x = xgrid, y = ygrid), color = "orange", lwd = 1)
p

```

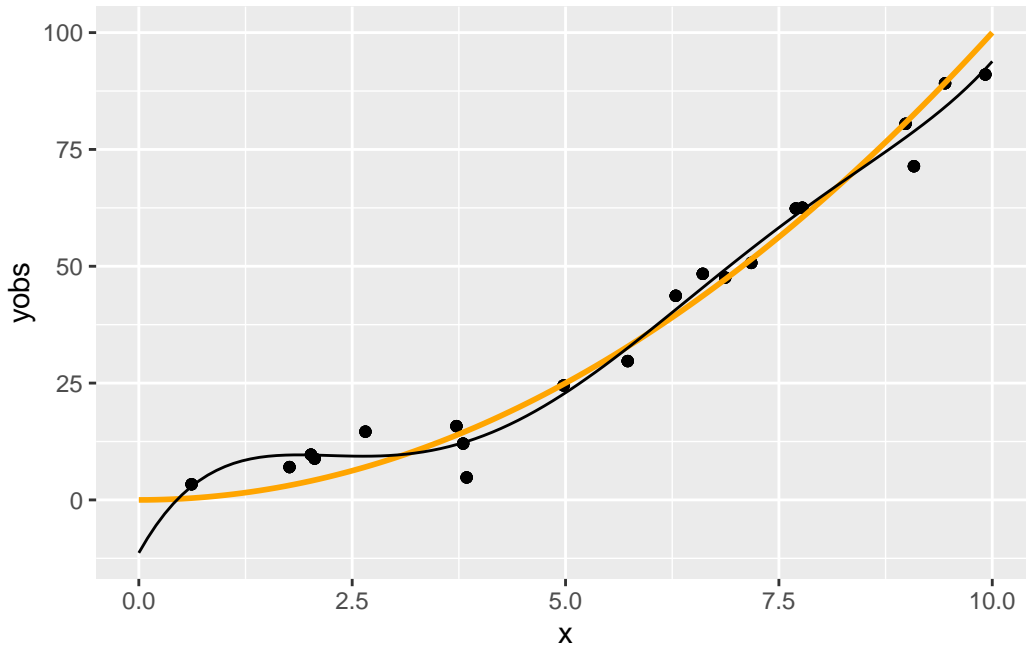


2.6. Regresszió ötödfokú polinommal

```

fit5 <- lm(yobs ~ poly(x, 5), data = SimData)
p + geom_line(data = data.frame(xgrid, pred = predict(fit5, data.frame(x = xgrid))),
  aes(x = xgrid, y = pred))

```



2.7. Módosítás

Mondjuk, hogy nagyobb flexibilitásra vágyunk

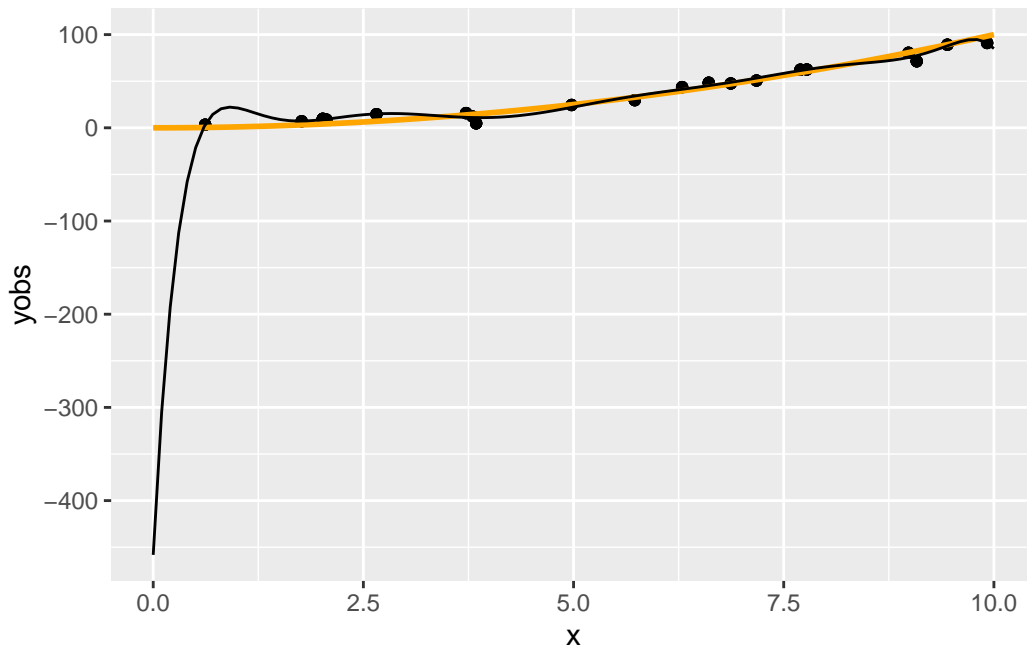
- Például figyelembe akarjuk venni, hogy ez nem tűnik teljesen lineárisnak, vagy meg akarjuk ragadni a finomabb tendenciákat is

Emeljük a polinom fokszámát (ez nyilván növeli a flexibilitást, hiszen a kisebb fokszám nyilván speciális eset lesz), például 10-re

Szokás azt mondani, hogy a rang 5 illetve 10 (a polinom fokszáma, a becslendő paraméterek száma nyilván egyezik a modellmátrix rangjával, de ez a fogalom később, amikor nem is polinomunk van, akkor is használható)

2.8. Regresszió tizedfokú polinommal

```
fit10 <- lm(yobs ~ poly(x, 10), data = SimData)
p + geom_line(data = data.frame(xgrid, pred = predict(fit10, data.frame(x = xgrid))),
              aes(x = xgrid, y = pred))
```



2.9. Mi a jelenség oka?

Szokás azt mondani, hogy *túlilleszkedés*, ami persze igaz is, de itt többről van szó

A polinomok elsősorban *lokálisan* tudnak jól közelíteni (a Taylor-sorfejtéses érvelés miatt), de nekünk arra lenne szükségünk, hogy *globálisan* jól viselkedő függvényformát találjunk

Pedig a polinomokat amúgy szeretjük, többek között azért is, mert szép sima görbét írnak le (matematikai értelemben véve a simaságot: végtelenszer folytonosan deriválhatóak, C^∞ -beliek)

Mi lehet akkor a megoldás?

2.10. Mi lehet a megoldás?

Egy lehetséges megközelítés: „összerakjuk a globálisat több lokálisból”

Azaz szakaszokra bontjuk a teljes intervallumot, és mindegyiket *külön-külön* polinommal igyekszünk modellezni

Így próbáljuk kombinálni a két módszer előnyeit

Persze a szakaszosan definiált polinomok önmagában még nem jók: a szakaszhatárokon találkozniuk kell (e találkozóponthoz neve: **knot**, „csomópont”, a számukat $q - 2$ -val jelöljük, a pozíciójukat x_i^* -vel)

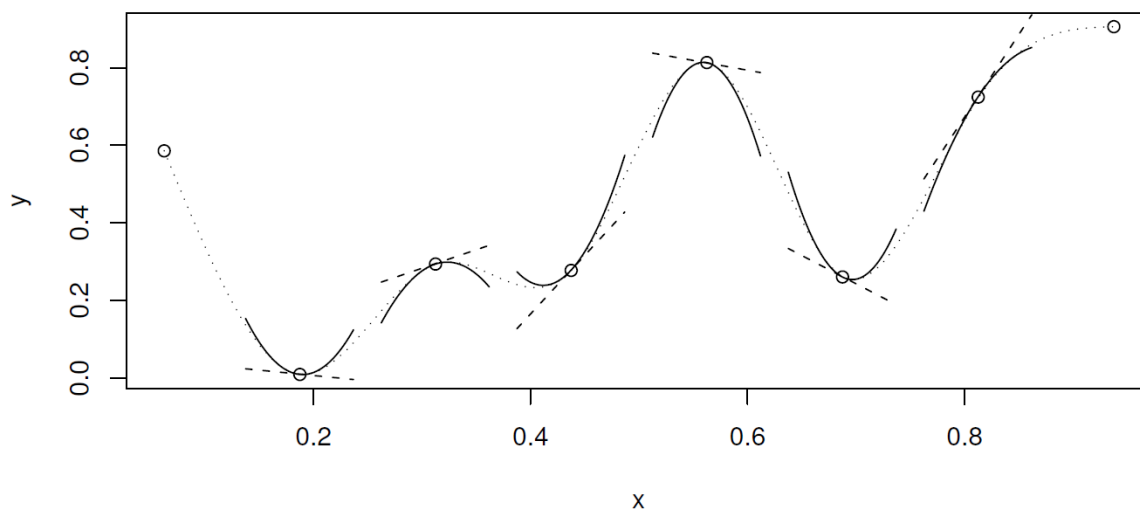
Sőt, ha a simasági tulajdonságokat is át akarjuk vinni, akkor az érintkezési pontokban a deriváltaknak (magasabbrendűeknek is) is egyezniük kell

Ha p -edfokú polinomokat használunk, akkor az első $p - 1$ derivált – és persze a függvényérték – egyezését kell kikötnünk a knot-okban (és esetleg még valamit a végpontokra)

Ez így már jó konstrukció lesz, a neve: **spline**

2.11. Természetes köbös spline

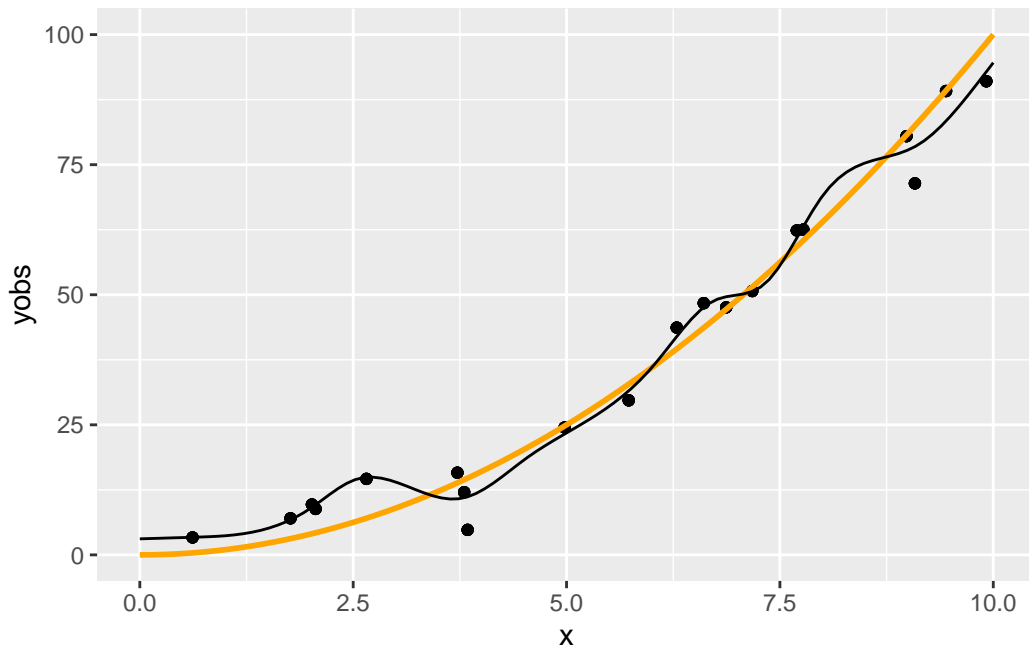
(Azért köbös, mert harmadfokúak a polinomok, és azért természetes, mert azt kötöttük ki, hogy a végpontokban nulla legyen a második derivált)



2.1. ábra. Természetes köbös spline

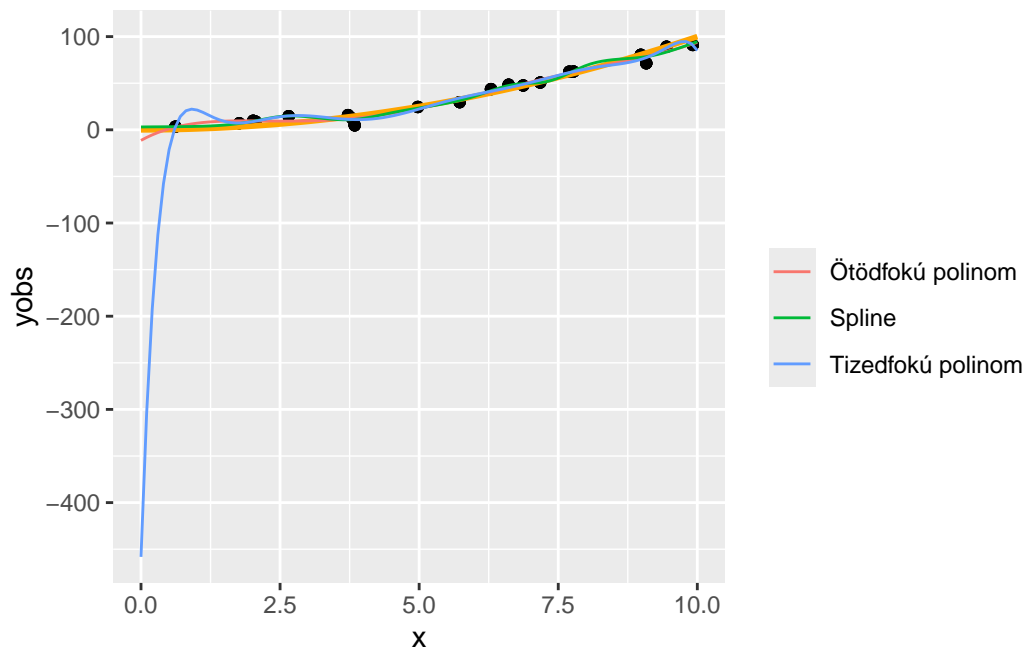
2.12. A példa regressziója természetes köbös spline-nal

```
fitSpline <- lm(yobs ~ splines::ns(x, 10), data = SimData)
p + geom_line(data = data.frame(xgrid, pred = predict(fitSpline, data.frame(x = xgrid))),
              aes(x = xgrid, y = pred))
```



2.13. Mi az előbbiben a fantasztikus?

```
p + geom_line(data = rbind(data.frame(type = "Ötödfokú polinom",
                                     pred = predict(fit5, data.frame(x = xgrid)), xgrid),
                        data.frame(type = "Tizedfokú polinom",
                                     pred = predict(fit10, data.frame(x = xgrid)), xgrid),
                        data.frame(type = "Spline",
                                     pred = predict(fitSpline, data.frame(x = xgrid)),
                                     xgrid)),
              aes(x = xgrid, y = pred, color = type)) + labs(color = "")
```



2.14. A spline-regresszió ereje

Nem csak az a jó, hogy szépen illeszkedik (tulajdonképpen még annál is jobban, mint a tizedfokú polinom, még ott is, ahol az jól illeszkedik amúgy)

...hanem, hogy – most már elárulhatom – *ez is ugyanúgy 10 rangú* mint a tizedfokú polinom!

Mégis: nyoma nincs túlilleszkedésnek

3 Spline-regresszió becslése bázisfüggvényekkel, penalizáltan

3.1. Bázisfüggvényekkel felírás

3.1.1. Hogyan becsüljük meg a spline-regressziót?

Amiről nem beszéltünk eddig: ez mind szép, de hogyan tudunk ténylegesen is megbecsülni egy ilyen spline-regressziót?

Ehhez visszalépünk pár lépést, és bevezetünk egy első kicsit absztraktnak tűnő, de később rendkívül jó szolgálatot tevő megközelítést

Bár a célunk a spline-regresszió becslésének a megoldása, de a dolog – értelemszerűen – alkalmazható polinomiális regresszióra is (legfeljebb nincs sok értelme, mert az hagyományos módszerekkel is jól kézbentartható), úgyhogy először azon fogjuk illusztrálni

3.1.2. Polinomok tere mint függvénytér

A másodfokú polinomok – mint függvények – összessége **függvényteret** alkot

Ez egy olyan *vektortér*, aminek az elemei a függvények, a skalárok a valós számok, a két művelet pedig

- Skalárral szorzás: $(cf)(x) = cf(x)$
- Vektorok (azaz függvények) összeadása: $(f+g)(x) = f(x) + g(x)$, tehát pontonkénti összeadás

Belátható, hogy ez teljesíti a vektortéraxiómákat, mert zárt a két műveletre (másodfokú polinomok összege másodfokú polinom és másodfokú polinom konstansszorosa másodfokú polinom), illetve az összeadásra nézve kommutatív csoport, a szorzás és az összeadás mindkét irányból disztributív, van egységelem szorzásra nézve és a skalárszorítás valamint a valós számok szorzása kompatibilis

3.1.3. Polinomok terének bázisa

Szuper, de mindez mire jó?

Ha vektortér, akkor létezik **bázisa**, azaz olyan vektorok halmaza, melyekből lineáris kombinációval minden vektor – egyértelműen – előállítható (bázis: lineárisan független generátorrendszer)

A bázis nem feltétlenül egyértelmű, de az elemszáma igen, ez a vektortér **dimenziója**

Például a másodfokú polinomok jó bázisa $\{1, x, x^2\}$, nyilvánvaló, hogy ebből tényleg minden $ax^2 + bx + c$ másodfokú polinom előállítható lineáris kombinációval (triviálisan, a súlyok c , b és a)

Függvényterek esetében a bázis elemeit **bázisfüggvényeknek** is szokás nevezni, az $\{1, x, x^2\}$ tehát a másodfokú polinomok bázisfüggvényei

3.1.4. A polinomok terének dimenziója

Mivel mutattunk egy konkrét bázist, így a dimenzió nyilván 3, de a későbbiek szempontjából jól jön egy másik módszer is

Azzal, hogy az $ax^2 + bx + c$ polinomot megfeleltettük az (a, b, c) valós számhármashoz, a polinomok tere és a valós számhármashoz (az \mathbb{R}^3) között létesítettünk egy izomorfizmust (a leképezés művelettartó és kölcsönösen egyértelmű)

Emiatt a polinomok terének ugyanaz a dimenziója, mint az \mathbb{R}^3 -nak, ami viszont természetesen 3

Ez a módszer általában is használható: a dimenzió a felíráshoz szükséges paraméterek száma (feltéve, hogy ezek valós számok, valamint mindegyikhez tartozik egy polinom és viszont)

3.1.5. Spline-ok függvénytere

Mindez a spline-okra is igaz!

Érthető: minden pontban két polinomot adunk össze, vagy polinomot szorzunk skalárral, az eredmény polinom (már láttuk) – így tud spline adott pontja lenni!

Azaz: spline-okat is elő tudunk állítani bázisfüggvények lineáris kombinációjaként!

3.1.6. Hány dimenziós a spline-ok tere?

Mielőtt megkeressük a spline-ok terének egy bázisát (azaz a konkrét bázisfüggvényeket), tisztázni kellene, hogy hány bázisfüggvényt keresünk egyáltalán, azaz hány dimenziós a spline-ok függvénytere

Naiv ötlet (kübös spline-okat használva példaként): van $q-1$ szakasz ($q-2$ knot, ami meghatároz $q-3$ szakaszt meg a két vége; úgy is felfogható, hogy a két végével együtt q knot van, ami meghatároz $q-1$ szakaszt) és mindegyiken egy harmadfokú polinom (aminek 4 paramétere van), akkor az $4q-4$ paraméter

Igen ám, de vannak megkötések: a knotokban a függvényérték és az első két derivált egyezik

Minden megkötés minden pontban 1 egyenlet, az 1-gyel csökkenti a paraméterek számát: van $q-2$ knot és 3 megkötés, az $3q-6$ csökkentés, marad $q+2$ paraméter

De mivel természetes, így a végpontokban is van 1-1 megkötés: marad q paraméter, azaz q dimenziós a természetes kübös spline-ok tere (ezért neveztük a knot-ok számát $q-2$ -nek!)

3.1.7. Mik a spline-ok bázisfüggvényei?

Természetesen itt is igaz, hogy adott, rögzített spline-osztályra (pl. természetes kübös) is végtelen sok bázis van

Köztük célszerűség alapján választhatunk

A részletek nélkül két példa:

- $b_1(x) = 1, b_2(x) = x, b_i(x) = |x - x_{i-2}^*|^3$ ($i = 3, 4, \dots, q$)
- $b_1(x) = 1, b_2(x) = x, b_i(x) = R(x, x_{i-2}^*)$ ($i = 3, 4, \dots, q$), ahol R egy nevezetes – elég hosszú, bár nem túl bonyolult – függvény (hamar látni fogjuk, hogy ez miért előnyös), annyi fontos, hogy x a $[0, 1]$ intervallumban essen (egyszerű átskalázással mindig elérhető)

Most már csak a regresszió kivitelezését kell kitalálnunk

3.2. Modellmátrix előállítás

3.2.1. A bázisfüggvények használatának ereje

A bázisfüggvények használatának két hatalmas előnye van:

- A probléma visszavezethető velük a sima lineáris regresszióra
- Sőt, ehhez a modellmátrix is könnyen előállítható

3.2.2. Bázisfüggvények használata másodfokú polinomnál

Legyen $b_1(x) = 1$, $b_2(x) = x$ és $b_3(x) = x^2$ a bázisunk

Az eredeti regresszió:

$$y_i = \beta_1 + \beta_2 x_i + \beta_3 x_i^2 + \varepsilon_i$$

Átírva bázisokra (lényegében transzformált magyarázó változók):

$$y_i = \beta_1 b_1(x_i) + \beta_2 b_2(x_i) + \beta_3 b_3(x_i) + \varepsilon_i$$

Ez már tiszta lineáris regresszió

3.2.3. Bázisfüggvények használatának előnye

Ez úgy tűnik, hogy csak egy nagyon nyakatekert felírás egy amúgy egyszerű problémára

Valójában viszont egy elképesztően erőteljes dolgot nyertünk: *minden* olyan függvény, legyen bármilyen komplikált is, ami felírható bázisfüggvényekkel (azaz az osztálya függvényosztályt alkot), az berakható egy *kutyaközhírséges* regresszióba (azaz lehet ő a regressziós függvény) a fenti transzformációval, tehát

$$\sum_{i=1}^q \beta_i b_i(x)$$

alakban

(Azaz minden függvény, ami egy függvénytér eleme)

3.2.4. A bázisfüggvények ereje, 1. felvonás

Még egyszer: *minden* függvény, ami felírható bázisfüggvényekkel

Azaz: *minden*

...és az összesnek *pontosan ugyanúgy* az lesz az alakja, hogy

$$\sum_{i=1}^q \beta_i b_i(x),$$

egyedül a bázisfüggvényt kell az adott esetnek megfelelően megválasztani

Tehát a spline is mehet ugyanígy (csak megfelelő b_i -kkel)!

És ha ez az alak megvan, akkor onnantól természetesen *sima lineáris regresszióval* elintézhető

3.2.5. A bázisfüggvények ereje, 2. felvonás

Ráadásul az \mathbf{X} modellmátrix (design mátrix) előállítás is nagyon könnyű lesz: az i -edik sora

$$[b_1(x_i), b_2(x_i), \dots, b_q(x_i)]$$

Így maga a mátrix az \mathbf{x} és az $[1, 2, \dots, q]$ vektor *külső szorzata* (tenzorszorzata), ha a művelet alatt az oszlopban szereplő érték által meghatározott bázisfüggvény sorbeli elemre történő alkalmazását értjük, tehát $i \otimes j := b_j(x_i)$, és így

$$\begin{pmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 2 & \dots & q \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} b_1(x_1) & b_2(x_1) & \dots & b_q(x_1) \\ b_1(x_2) & b_2(x_2) & \dots & b_q(x_2) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ b_1(x_n) & b_2(x_n) & \dots & b_q(x_n) \end{bmatrix}$$

Így, a teljes modellmátrix egy lépésben megkapható...

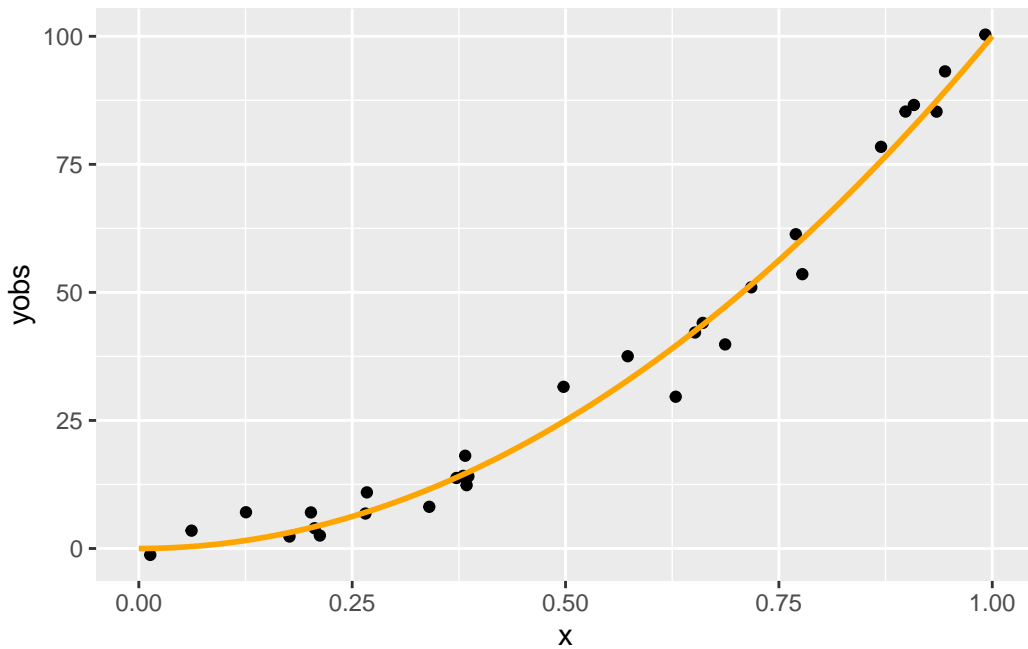
... majd közvetlenül rakható is bele a sima lineáris regresszióba (ld. 1. előny):

$$\hat{\beta} = (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{y}$$

3.2.6. Megvalósítás R alatt

Folytassuk az előző fejezet példáját, csak az egyszerűség kedvéért a $[0, 1]$ intervallumon lévő x -szel (ha nem is így lenne, ez átskálázással mindig elérhető):

```
n <- 30
x <- runif(n, 0, 1)
xgrid <- seq(0, 1, length.out = 100)
ygrid <- 100*xgrid^2
yobs <- 100*x^2 + rnorm(n, 0, 5)
p <- ggplot(data.frame(x, yobs)) + geom_point(aes(x = x, y = yobs)) +
  geom_line(data = data.frame(xgrid, ygrid), aes(x = xgrid, y = ygrid),
    color = "orange", lwd = 1)
p
```



A csomópontokat egyenletesen vesszük fel, számuk $q - 2$:

```
xk <- 1:4/5
q <- length(xk) + 2
```

A bázisfüggvényeknél említett R függvény:

```
rk <- function( x, z ) {
  ((z-0.5)^2-1/12)*((x-0.5)^2-1/12)/4-((abs(x-z)-0.5)^4-(abs(x-z)-0.5)^2/2+7/240)/24
}
```

A modellmátrixot csupa 1-gyel inicializáljuk, így az első oszlop rendben is lesz:

```
X <- matrix(1, n, q)
```

Beállítjuk a második oszlopot is:

```
X[, 2] <- x
```

És most jön a trükk: az `outer` tetszőleges függvénnyel tud „külső szorzatot” képezni:

```
X[, 3:q] <- outer(x, xk, FUN = rk)
```

Mindezeket a későbbiekre tekintettel egy függvénybe is összefoghatjuk:

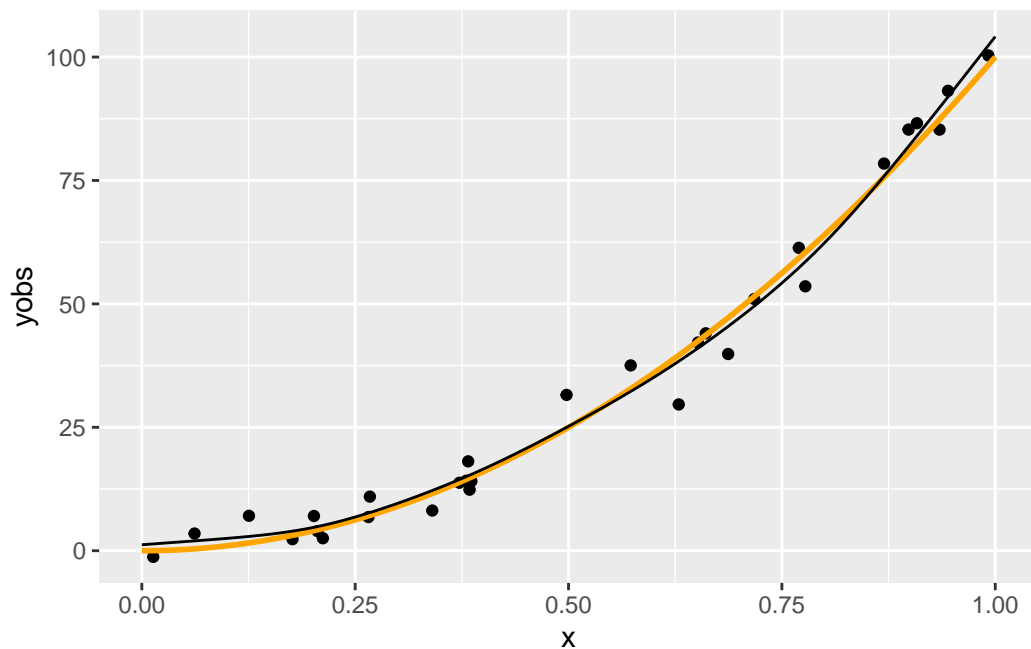
```
spl.X <- function(x, xk) {  
  q <- length(xk) + 2  
  n <- length(x)  
  X <- matrix(1, n, q)  
  X[, 2] <- x  
  X[, 3:q] <- outer(x, xk, FUN = rk)  
  X  
}
```

Ezzel a modellmátrixszal végrehajthatjuk a regressziót (ne felejtsük, tengelymetszetre nincs szükség, pontosabban külön tengelymetszre nincs, hiszen az már benne van az így összerakott X-ben):

```
fit <- lm(yobs ~ X - 1 )
```

Az eredmény szemléltetéséhez az `xgrid` pontjait is kifejtjük a spline-nal:

```
Xp <- spl.X(xgrid, xk)  
yp <- Xp*%coef(fit)  
p + geom_line(data = data.frame(xgrid, yp), aes(x = xgrid, y = yp))
```

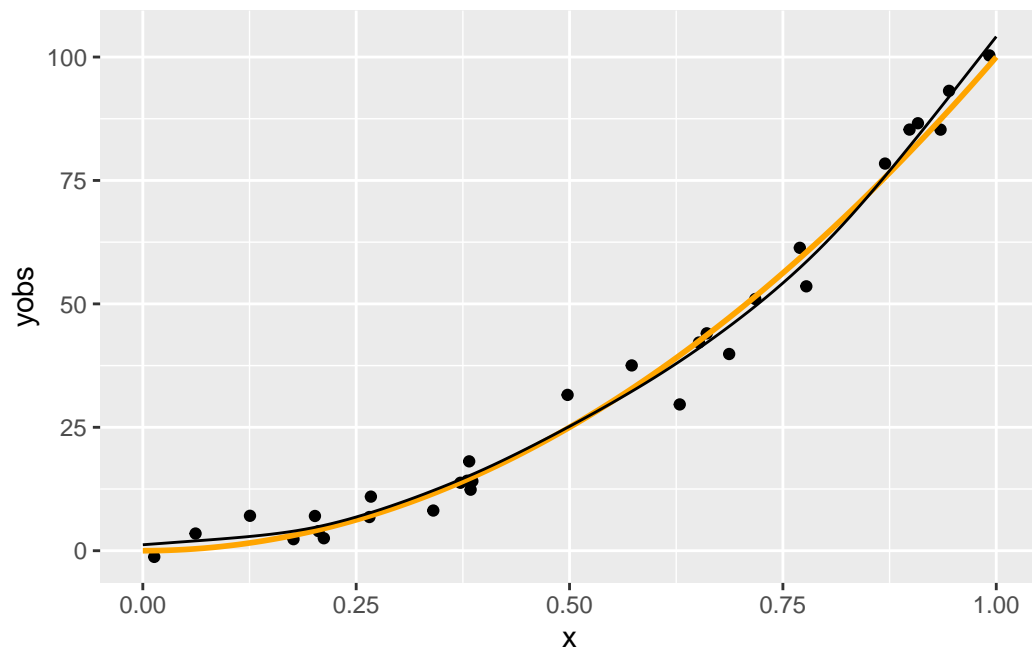


Még egy kicsit automatizáljunk:

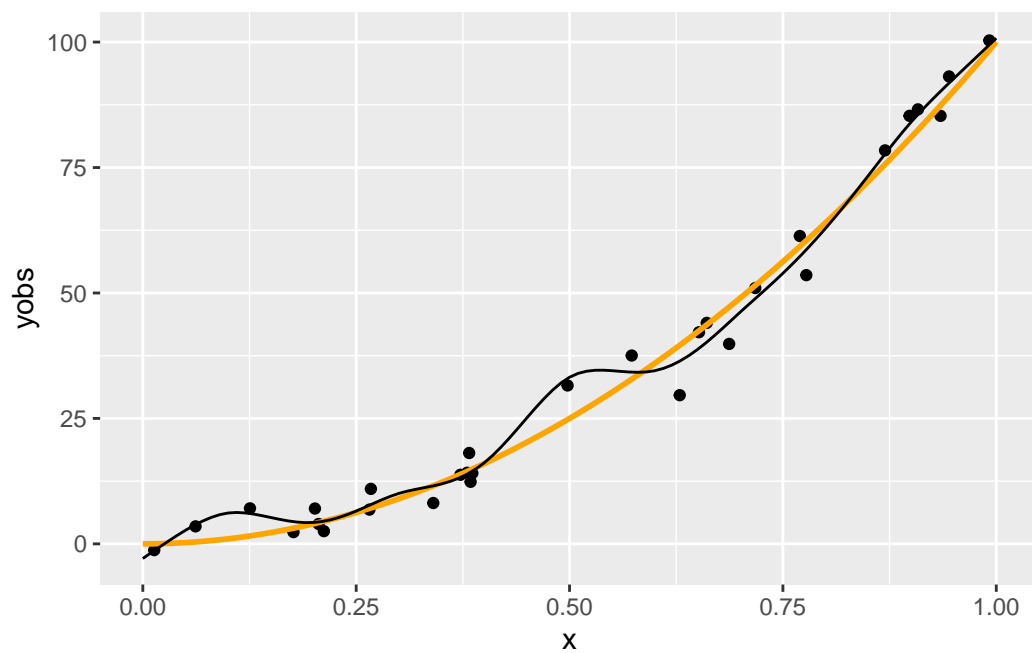
```
predspline <- function(x, y, q) {
  xk <- (1:(q-2))/(q-1)
  X <- spl.X(x, xk)
  fit <- lm(y ~ X - 1)
  xp <- 0:100/100
  Xp <- spl.X(xp, xk)
  yp <- Xp%*%coef(fit)
  list(fit = fit, xp = xp, yp = yp)
}
```

Így például könnyen megnézhetjük az eredményt különböző q -kkal:

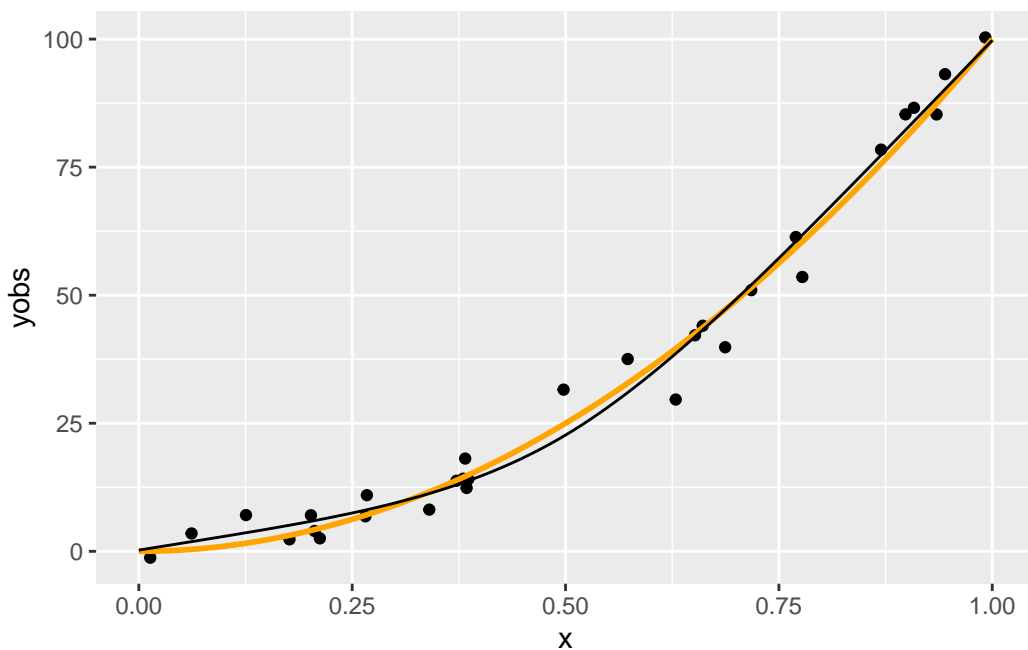
```
p + geom_line(data = with(predspline(x, yobs, 6), data.frame(xp, yp)),
  aes(x = xp, y = yp))
```

```
p + geom_line(data = with(predspline(x, yobs, 11), data.frame(xp, yp)),
              aes(x = xp, y = yp))
```



```
p + geom_line(data = with(predspline(x, yobs, 3), data.frame(xp, yp)),
              aes(x = xp, y = yp))
```



Látszik, hogy a $q = 6$ nagyjából megfelelő, a 11 kicsit sok, a 3 pedig egy lehetetnyit mintha kevés lenne. (Most persze könnyű dolgunk van, hiszen tudjuk mi az igazság!) Erre a kérdésre nemsokára visszatérünk.

3.3. Penalizálás

3.3.1. Dimenzió meghatározása

A q dimenzió tehát az illeszkedés szabadságát határozza meg

Valahogy ezt is meg kellene határozni

Jön a fő kérdéskör: a túlilleszkedés elleni védekezés

Milyen legyen a „simítás foka”?

3.3.2. Simítás fokának meghatározása

Tehát q -t kellene valahogy jól belőni

Egyszerű *modellszelekció*?

- Vagy nem beágyazott modellek szelekciója, vagy nem ekvidisztáns knot-ok, egyik sem túl szerencsés

Alternatív ötlet: q legyen inkább rögzített (elég nagy értéken, kicsit a várható fölé löve), de a függvényformát nem engedjük teljesen szabadon alakulni

Hogyan? Büntetjük a túl „zizegős” függvényt!

Ez épp a **penalizált regresszió** alapötlete

És ami rendkívül fontos: így már jellemzően sem q pontos megválasztása, sem a knot-ok pontos helye nem bír nagy jelentőséggel (választhatjuk például egyenletesen)!

3.3.3. Penalizált regresszió

Klasszikus megoldás: a második derivált jelzi adott pontban a „zizegősséget”, ezt kiintegrálva kapunk egy összesített mértéket az egész függvényre

Valamilyen súllyal ezt vegyük figyelembe:

$$\|\mathbf{y} - \mathbf{X}\beta\|^2 + \lambda \int_0^1 [f''(x)]^2 dx$$

A λ a *simítási paraméter*, ez határozza meg a trade-off-ot a jó illeszkedés és a simaság között

- $\lambda = 0$: penalizálatlan becslés, $\lambda \rightarrow \infty$: egyenes regressziós függvény

3.3.4. A simasági büntetőtag meghatározása

A regressziós függvény alakja: $f(x) = \sum_{i=1}^q \beta_i b_i(x)$

Kétszer deriválva: $f''(x) = \sum_{i=1}^q \beta_i b_i''(x)$

Négyzetre emelve: $[f''(x)]^2 = \sum_{i=1}^q \sum_{j=1}^q \beta_i b_i''(x) b_j''(x) \beta_j$

Kiintegrálva: $\int_0^1 [f''(x)]^2 dx = \sum_{i=1}^q \sum_{j=1}^q \beta_i \left(\int_0^1 b_i''(x) b_j''(x) dx \right) \beta_j$

De hát ez épp egy *kvadratikus alak*! $(\sum_{i=1}^q \sum_{j=1}^q x_i a_{ij} x_j = \mathbf{x}^T \mathbf{A} \mathbf{x})$

Legyen $S_{ij} = \int_0^1 b_i''(x) b_j''(x) dx$ és \mathbf{S} az ezekből alkotott mátrix, akkor tehát a simítási büntetőtag:

$$\lambda \beta^T \mathbf{S} \beta$$

Az előbb definiált R -rel \mathbf{S} alakja nagyon egyszerű lesz: $S_{i+2,j+2} = R(x_i^*, x_j^*)$, az első két oszlop és sor pedig csupa nulla

3.3.5. Megvalósítás R alatt

Az \mathbf{xk} szokásosan a knot-ok helye; a mátrixot pedig csupa nullával inicializáljuk, hogy az első két oszlop és sor egyből jó is legyen és csak a többi kitölteni:

```
spl.S <- function(xk) {
  q <- length(xk) + 2
  S <- matrix(0, q, q)
  S[3:q, 3:q] <- outer(xk, xk, FUN = rk)
  S
}
```

3.3.6. A simítási büntetőtag beépítése a regressziós célfüggvénybe

Kényelmes lenne, ha $\|\mathbf{y} - \mathbf{X}\beta\|^2 + \lambda \beta^T \mathbf{S} \beta$ helyett írhatnánk egyetlen normát célfüggvényként

Ez nem nehéz, ha a második tagot át tudjuk normává alakítani, hiszen (innentől némi blokk-mátrix műveletekre szükség lesz)

$$\|\mathbf{a}\|^2 + \|\mathbf{b}\|^2 = \left\| \begin{pmatrix} \mathbf{a} \\ \mathbf{b} \end{pmatrix} \right\|^2$$

Legyen \mathbf{B} olyan, hogy $\mathbf{B}^T \mathbf{B} = \mathbf{S}$ (pl. spektrális dekompozícióval, vagy Cholesky-dekompozícióval megtalálható a mátrix ilyen „négyzetgyöke”), ekkor

$$\lambda \beta^T \mathbf{S} \beta = \lambda \beta^T \mathbf{B}^T \mathbf{B} \beta = \lambda (\mathbf{B} \beta)^T \mathbf{B} \beta = (\sqrt{\lambda} \mathbf{B} \beta)^T (\sqrt{\lambda} \mathbf{B} \beta)$$

Ezzel meg is vagyunk, hiszen a norma egyszerűen $\|\mathbf{a}\|^2 = \mathbf{a}^T \mathbf{a}$, így

$$\lambda \beta^T \mathbf{S} \beta = \|\sqrt{\lambda} \mathbf{B} \beta\|^2$$

ahonnan

$$\|\mathbf{y} - \mathbf{X}\beta\|^2 + \lambda\beta^T \mathbf{S}\beta = \|\mathbf{y} - \mathbf{X}\beta\|^2 + \|\sqrt{\lambda}\mathbf{B}\beta\|^2$$

és így, az előzőek szerint

$$\|\mathbf{y} - \mathbf{X}\beta\|^2 + \|\sqrt{\lambda}\mathbf{B}\beta\|^2 = \left\| \begin{pmatrix} \mathbf{y} - \mathbf{X}\beta \\ \sqrt{\lambda}\mathbf{B}\beta \end{pmatrix} \right\|^2$$

Jó lenne β -t kiemelni; ez nem is túl nehéz, hiszen \mathbf{a} és $-\mathbf{a}$ normája ugyanaz:

$$\left\| \begin{pmatrix} \mathbf{y} - \mathbf{X}\beta \\ \sqrt{\lambda}\mathbf{B}\beta \end{pmatrix} \right\|^2 = \left\| \begin{pmatrix} \mathbf{y} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} \mathbf{X} \\ \sqrt{\lambda}\mathbf{B} \end{pmatrix} \beta \right\|^2$$

3.3.7. Regresszió megoldása a penalizálással

Innentől a regresszió játszi könnyedséggel (értsd: a szokványos, nem is penalizált eszköztárral) megoldható, csak \mathbf{X} szerepét $\begin{pmatrix} \mathbf{X} \\ \sqrt{\lambda}\mathbf{B} \end{pmatrix}$, \mathbf{y} szerepét $\begin{pmatrix} \mathbf{y} \\ \mathbf{0} \end{pmatrix}$ játssza

Így az „ $\mathbf{X}^T \mathbf{X}$ ” épp $\mathbf{X}^T \mathbf{X} + \lambda \mathbf{B}^T \mathbf{B} = \mathbf{X}^T \mathbf{X} + \lambda \mathbf{S}$ lesz

Az „ $\mathbf{X}^T \mathbf{y}$ ” pedig $\mathbf{X}^T \mathbf{y}$ (a kiegészített eredményváltozóban lévő nullák épp a magyarázó változók kiegészítését ütik ki)

Így az OLS megoldás:

$$\hat{\beta} = (\mathbf{X}^T \mathbf{X} + \lambda \mathbf{S})^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{y}$$

(Persze a gyakorlatban ennek közvetlen számítása helyett célszerűbb az augmentált eredmény- és magyarázóváltozókat berakni egy hatékonyabb lineáris regressziót megoldó módszerbe)

3.3.8. Megvalósítás R alatt

Mátrix „gyökének” a számítása (spektrális felbontással):

```
mat.sqrt <- function(S) {  
  d <- eigen(S, symmetric = TRUE)  
  d$vectors %*% diag(d$values^0.5) %*% t(d$vectors)  
}
```

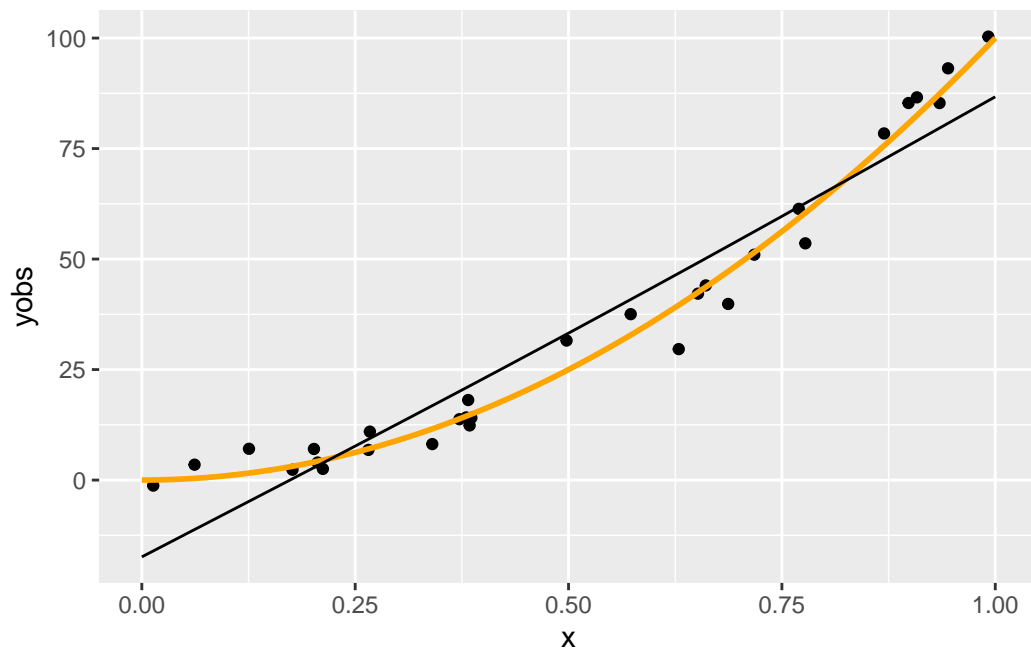
Ahogy volt róla, penalizálás mellett a q pontos értéke nem túl fontos, csak ne legyen túl kicsi, ezért használjunk most $q = 20$ -at.

A penalizált becslés az augmentált modellmátrix használatával (kihasználjuk, hogy ha nem létező elemre hivatkozunk, az R automatikusan kiegészíti a vektort):

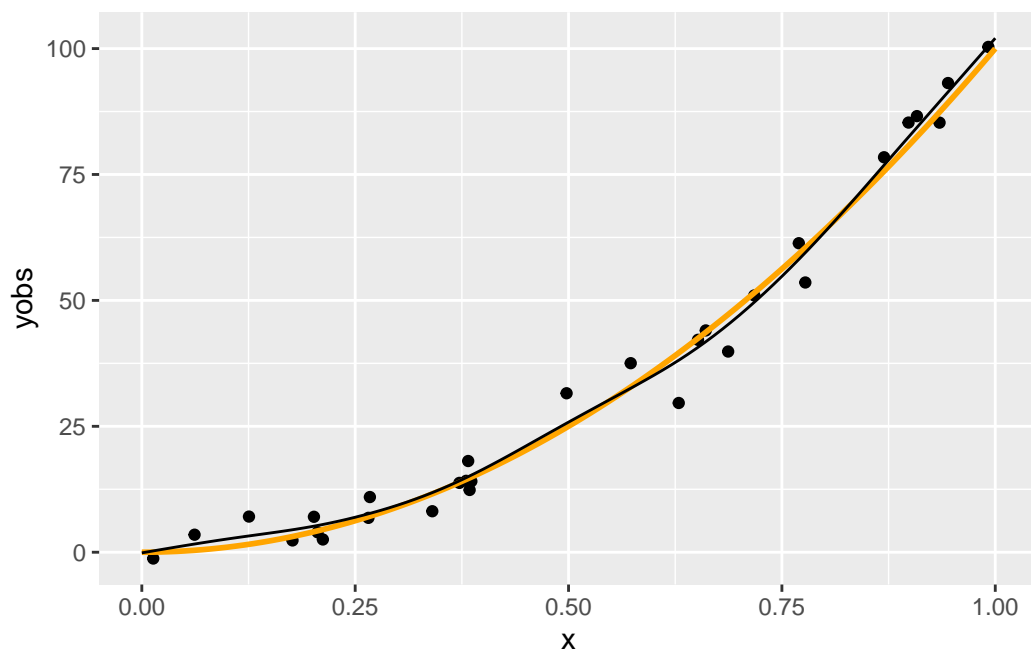
```
predsplinepen <- function(x, y, q, lambda) {  
  xk <- (1:(q-2))/(q-1)  
  Xa <- rbind(spl.X(x, xk), sqrt(lambda) * mat.sqrt(spl.S(xk)))  
  ya <- c(y, rep(0, q))  
  fit <- lm(ya ~ Xa - 1)  
  xp <- 0:100/100  
  Xp <- spl.X(xp, xk)  
  yp <- Xp %*% coef(fit)  
  list(fit = fit, xp = xp, yp = yp)  
}
```

Ezzel könnyen meghatározhatjuk az eredményt különböző λ -kra:

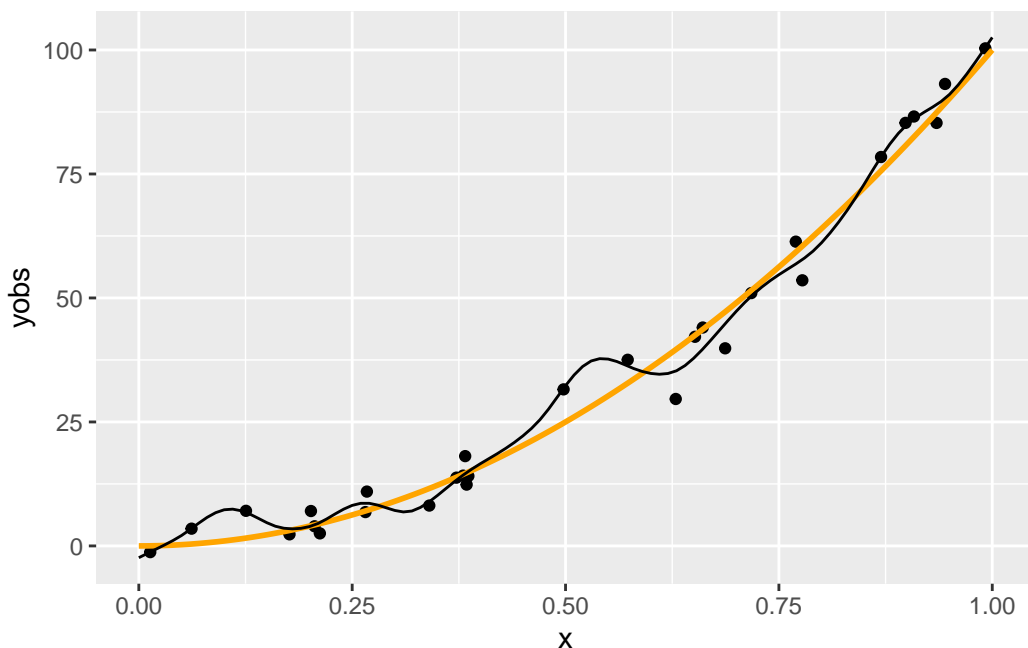
```
p + geom_line(data = with(predsplinepen(x, yobs, 20, 1), data.frame(xp, yp)),  
              aes(x = xp, y = yp))
```



```
p + geom_line(data = with(predsplinepen(x, yobs, 20, 0.001), data.frame(xp, yp)),
              aes(x = xp, y = yp))
```



```
p + geom_line(data = with(predsplinepen(x, yobs, 20, 0.000001), data.frame(xp, yp)),
              aes(x = xp, y = yp))
```



Látható, hogy a $\lambda = 1$ túl nagy, a 0,001 jónak tűnik, a 0,000001 túl kicsi.

3.4. Simítási paraméter meghatározása

3.4.1. A simítási paraméter meghatározása

Kérdés még a λ értéke

Sima OLS-jellegű eljárással, tehát a reziduális négyzetösszeg minimalizálást tűzve ki célul nyilván nem határozható meg (hiszen az mindig 0-t adna)

Épp az a lényeg, hogy a túlilleszkedésre is tekintettel legyünk

Ötlet: keresztvalidáció

3.4.2. Keresztvalidációs módszerek: OCV

Mindig egy pontot hagyunk ki, és így számolunk hibát: OCV

(Szokták egy-kihagyásos keresztvalidációnak, LOOCV-nek is nevezni)

Tehát:

$$E_{OCV} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left(\hat{f}_i^{[-i]} - y_i \right)^2$$

Szerencsére nem kell ténylegesen n -szer lefuttatni a regressziót mert belátható, hogy

$$E_{OCV} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left(y_i - \hat{f}_i \right)^2 / (1 - A_{ii})^2,$$

ahol \mathbf{A} az influence mátrix

3.4.3. Keresztvalidációs módszerek: GCV

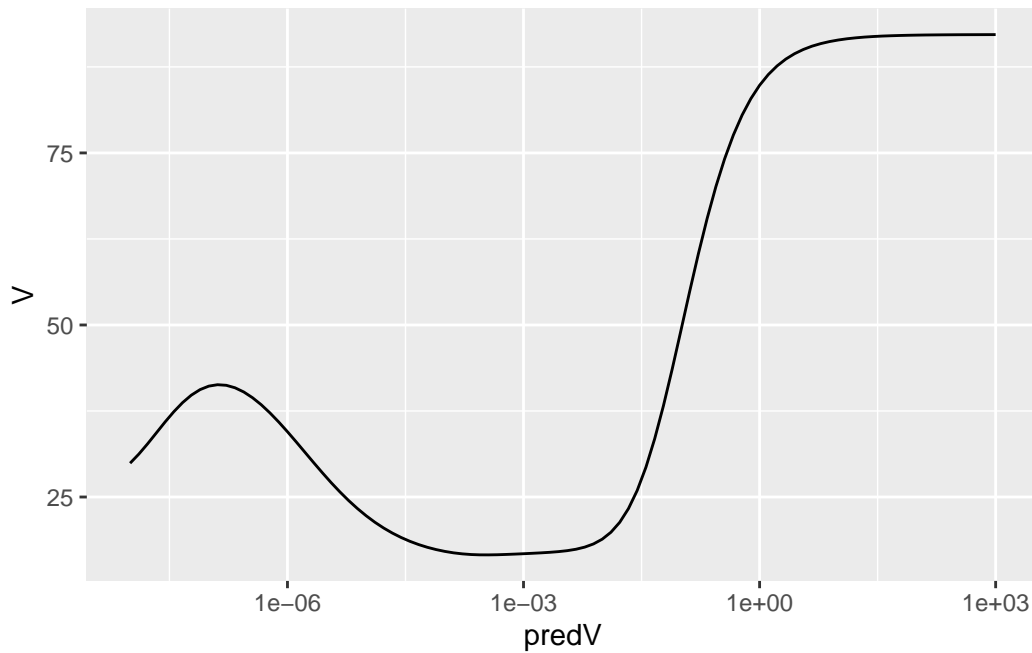
Ha az A_{ii} -ket az átlagukkal helyettesítjük, akkor az általánosított keresztvalidációhoz jutunk (GCV)

Tehát:

$$E_{GCV} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left(y_i - \hat{f}_i \right)^2 / [\text{tr}(\mathbf{I} - \mathbf{A})]^2$$

3.4.4. Megvalósítás R alatt

```
predV <- 10^(seq(-8, 3, length.out = 100))
V <- sapply(predV, function(lambda) {
  fit <- predsplinepen(x, yobs, 20, lambda)$fit
  trA <- sum(influence(fit)$hat[1:n])
  rss <- sum((yobs - fitted(fit)[1:n])^2)
  n*rss/(n - trA)^2
})
ggplot(data.frame(predV, V), aes(x = predV, y = V)) + geom_line() + scale_x_log10()
```



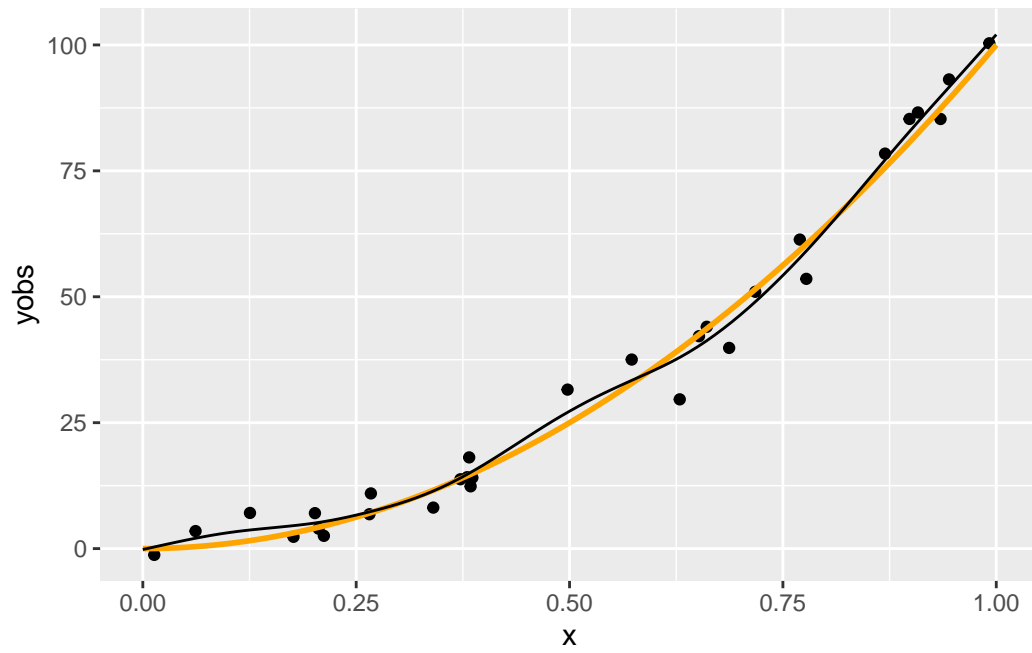
A legjobb λ konkrét érték:

```
predV[which.min(V)]
```

```
[1] 0.0003593814
```

És az – ilyen értelemben – optimális spline ezzel:

```
p + geom_line(data = with(predsplinepen(x, yobs, 20, predV[which.min(V)]),
                           data.frame(xp, yp)), aes(x = xp, y = yp))
```



4 Additív modellek

4.1. Több magyarázó változó

Eddig egy magyarázó változó esetével foglalkoztunk