統計学II

早稲田大学政治経済学術院 西郷 浩

本日の講義の目標

- ・ (線形)回帰モデル
 - 回帰モデルの仕組み

回帰モデルの仕組み(1)

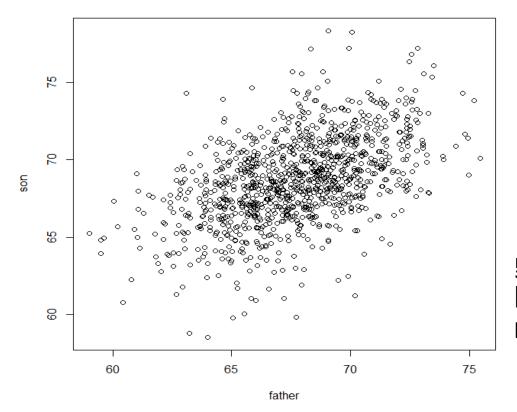


図1:父親の身長

と息子の身長の

散布図

野口·西郷(2014) 『基本 統計学』 p. 196

回帰モデルの仕組み(2)

- 図1から読み取れる特徴(2つ)
 - 一般的な傾向
 - おおよそ右上がり
 - 父親の身長(x)が高ければ、息子の身長(Y)も高いという傾向がある。
 - » 原因:遺伝の影響、その他
 - 個々の観察点にみられる現象
 - 縦軸方向のバラつき
 - 父親の身長(x)が同じでも、息子の身長(Y)が同じであるとはかぎらない。
 - » 原因:父親の身長以外の要因
- これら2つの特徴を同時に表現できる、データ発生の 仕組み(統計モデル)
 - 回帰モデル

回帰モデルの仕組み(3)

- (一般の)回帰モデル
 - $-Y_i = f(x_i) + u_i \ (i = 1, 2, ..., n)$
 - Y_i : 被説明変数(従属変数、応答変数、結果変数、...)
 - x_i : 説明変数(独立変数、回帰子、原因変数、...)
 - u_i : 誤差項(攪乱項、撹乱項、[残差項]、...)

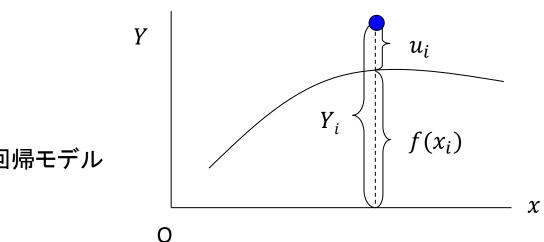


図2:回帰モデル

回帰モデルの仕組み(4)

- 誤差項の必要性
 - 被説明変数 Y_i に影響を及ぼす要因
 - 多数ある。
 - » 例:母親の身長、栄養状態、...
 - すべてを取り入れて測定することは不可能である。
 - 主要なものは説明要因に取り入れる。
 - それ以外の種々雑多な説明要因を誤差項に一括する。
 - » 上記はひとつの説明である。他の説明もある。実際問題として、被説明変数を説明変数の関数(説明変数の値が 定まれば、被説明変数の値がひとつに定まる)では表現できない。

回帰モデルの仕組み(5)

- (線形)回帰モデル
 - 回帰関数 $f(x_i)$ の選択
 - $E(Y_i|x_i) = f(x_i)$
 - ただし、 $E(u_i|x_i)=0$ を仮定している。
 - 回帰関数 は、x の値を条件としたときに、Yの条件付き期待値と解釈できる。
 - どんな関数形を想定すべきか
 - 近似的な関係式をあらかじめ指定する。
 - $-1次式: f(x_i) = \beta_0 + \beta_1 x_i$
 - 2次式、指数関数、対数関数、その他。
 - ある程度単純で、かつ、データの全体的な傾向を捉える
 - » 父親の身長と息子の身長データについては、1次式で十分である ように見える。
 - 近似的な関係式をデータから探す。
 - この講義ではあつかわない。

回帰モデルの仕組み(6)

・線形回帰モデル

$$-Y_i = \beta_0 + \beta_1 x_i + u_i \quad (i = 1, 2, ..., n)$$

- 回帰係数
 - 定数項: eta_0 、傾き: eta_1

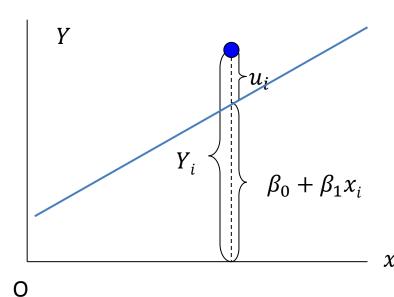


図3:線形回帰モデル

最小2乗法(復習)(1)

- 最小2乗法
 - $-\sum_{i=1}^{n} \{Y_i (\hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 x_i)\}^2$ が最小になるような $\hat{\beta}_0$ と $\hat{\beta}_1$ を回帰係数の最小2乗推定量と呼ぶ。
 - 解

•
$$\begin{cases} \sum_{i=1}^{n} \{Y_i - (\hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 x_i)\} = 0 \\ \sum_{i=1}^{n} x_i \{Y_i - (\hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 x_i)\} = 0 \end{cases} \Leftrightarrow \begin{cases} \hat{\beta}_1 = \frac{\sum_{i=1}^{n} (x_i - \bar{x})(Y_i - \bar{Y})}{\sum_{i=1}^{n} (x_i - \bar{x})^2} \\ \hat{\beta}_0 = \bar{Y} - \hat{\beta}_1 \bar{x} \end{cases}$$

最小2乗法(復習)(2)

- 例:
 - Pearson の親子の身長のデータ
 - 回帰係数の推定値

$$-\hat{\beta}_1 = 0.51, \hat{\beta}_0 = 33.9$$

• 決定係数

$$-R^2 = 0.25$$

- ・記述統計学(統計学)の学習範囲)では、回帰係数の 推定値と決定係数を計算して終わり。
 - 推測統計学(統計学||の学習範囲)では、その先を考える。

最小2乗法(復習)(3)

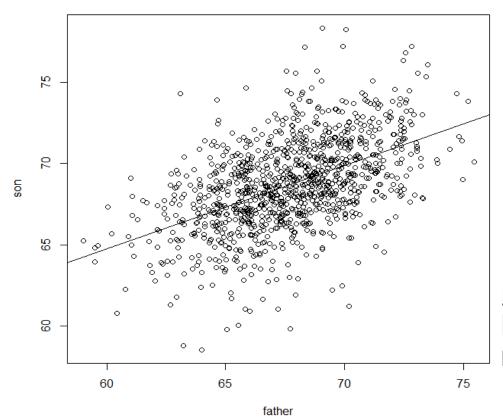


図4:推定され

た回帰直線

野口·西郷(2014) 『基本 統計学』 p. 196

回帰係数とその推定量の関係(1)

• (母)回帰直線

$$-y = \beta_0 + \beta_1 x$$

- 確定(偶然的な変動をふくまない)。
 - しかし、観察不可能(未知母数をふくむ)。
- ・ 最小2乗法で推定された回帰直線

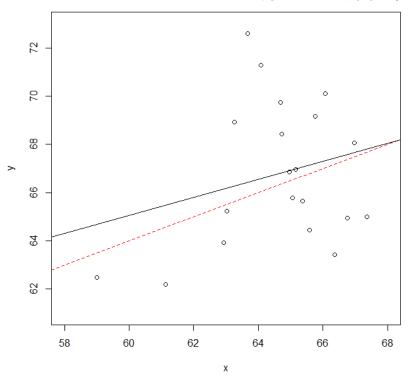
$$-y = \hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 x$$

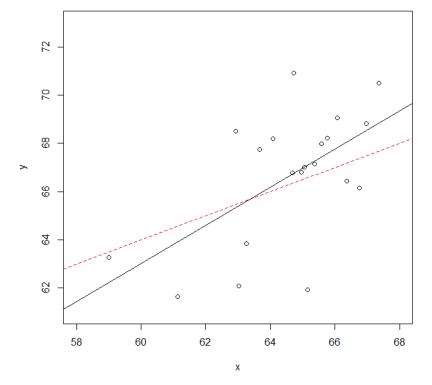
- 観察可能。
 - しかし、不確定(偶然的な変動をふくむ)。
- 両者の関係は?

回帰係数とその推定量の関係(2)

図5:(母)回帰直線と推定された回帰直線

(赤:母回帰直線 黒:推定回帰直線)





回帰係数とその推定量の関係(3)

- ・誤差の出方
 - 推定された回帰直線の位置に影響
 - ・ つまり、最小2乗推定量 $\hat{\beta}_0$ と $\hat{\beta}_1$ に影響
 - 誤差項の確率的な性質によって、最小2乗推定量 $\hat{\beta}_0$ と $\hat{\beta}_1$ の性質が決まる。
- 誤差項の性質(それに課される条件)を明示する必要あり。

誤差項に課される条件(1)

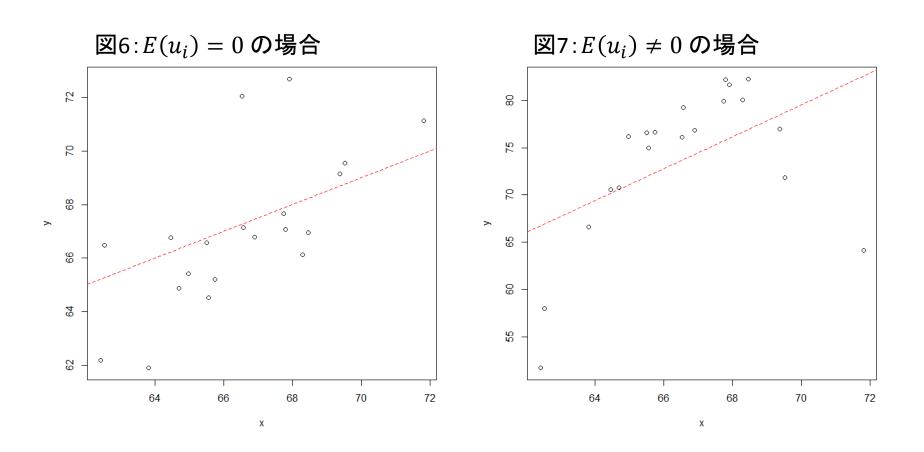
- 1. 期待値が0である: $E(u_i) = 0$
- 2. 分散が均一である: $V(u_i) = \sigma^2$
- 3. 相互に相関をもたない: $Cov(u_i, u_j) = E(u_i u_j) = 0$
- 4. 正規分布にしたがう。
- 5. 説明変数 x と無関係である。

誤差項に課される条件(2)

1. 期待値が0である:

- $-E(u_i)=0$
- $-E(Y_i) = E(\beta_0 + \beta_1 x_i + u_i)$ = $E(\beta_0 + \beta_1 x_i) + E(u_i) = \beta_0 + \beta_1 x_i$
 - 所与の x のもとで、回帰直線が観察値の平均的な値をあらわす。
 - つまり、「回帰直線によって、被説明変数 Y と説明変数 x と の関係が適切に捉えられている」ということを

誤差項に課される条件(3)



誤差項に課される条件(4)

2. 分散が均一である:

- $-V(u_i) = \sigma^2$
- $-V(Y_i) = V(\beta_0 + \beta_1 x_i + u_i) = V(u_i) = \sigma^2$
 - 説明変数 x の値によらず、縦軸方向の散らばりが一 定である。
 - どの誤差も、回帰直線からの乖離の度合いとして、直接的に 大小を比較できる。
 - » 不均一分散の場合を参照

誤差項に課される条件(5)

図8:均一分散の場合

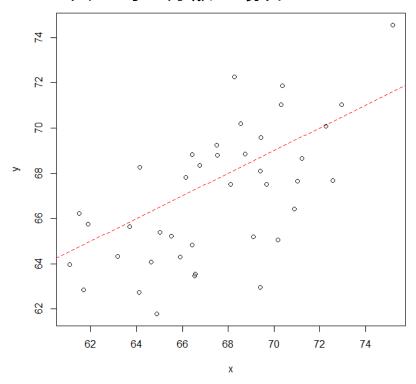
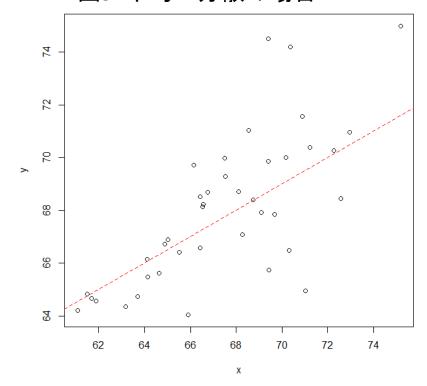


図9:不均一分散の場合



誤差項に課される条件(6)

3. 相互に相関をもたない:

- $-Cov(u_i, u_j) = E(u_i u_j) = 0$
 - *i*番目の観察値の誤差がプラスだろうとマイナスだろうと、*j*番目の観察値の誤差はそれと無関係に符号•値が定まる。
- $-Cov(Y_i, Y_j)$ $= Cov(\beta_0 + \beta_1 x_i + u_i, \beta_0 + \beta_1 x_j + u_j)$ $= Cov(u_i, u_j) = 0$

誤差項に課される条件(7)

図10:相互に無相関の場合

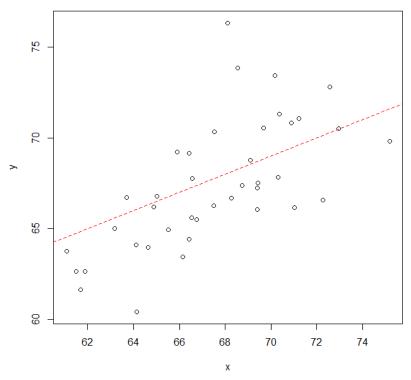
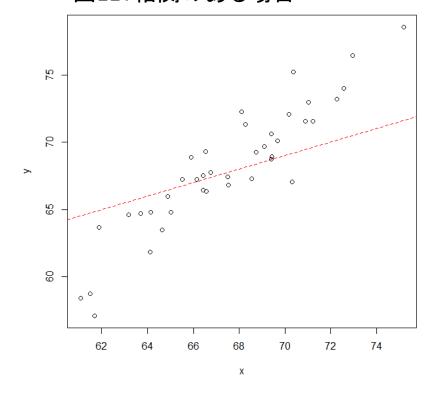


図11:相関のある場合



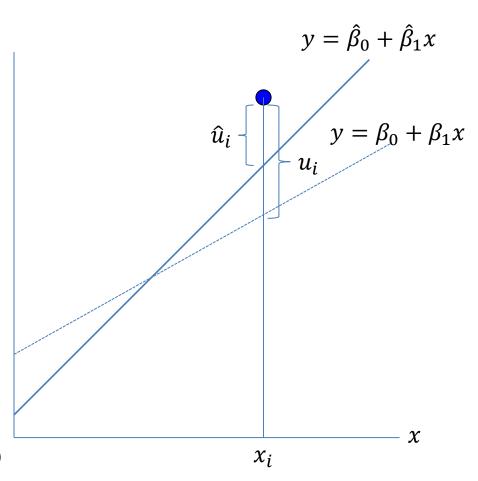
誤差項に課される条件(8)

- 4. 正規分布にしたがう。
 - 「主要な説明要因以外の種々雑多の説明要因を一括したものが誤差」であるなら、誤差の分布は正規分布で近似できると想定される。
- 5. 説明変数 x と無関係である。
 - 説明変数 x が大きくても小さくても、誤差の分布は同じである。

誤差項の分散の推定(1)

・ 誤差項と残差

- 誤差項
 - $u_i = Y_i (\beta_0 + \beta_1 x_i)$ - 観察不可能
- 残差
 - $\hat{u}_i = Y_i (\hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 x_i)$
 - 観察可能
 - ・ 残差の性質
 - $-\sum_{i=1}^n \hat{u}_i = 0$
 - $-\sum_{i=1}^n x_i \hat{u}_i = 0$



誤差項の分散の推定(2)

・ 誤差項の分散の推定量

$$-\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n-2} \sum_{i=1}^n \hat{u}_i^2$$

- ・誤差項の分散の推定量の性質
 - 誤差項の分散の不偏推定量: $E(\hat{\sigma}^2) = \sigma^2$
 - もし、誤差 u_i そのものが観察できれば、以下のように不偏推定量が求められる。

$$-\tilde{\sigma}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n u_i^2$$

• しかし、誤差 u_i は観察不可能である。その代わりに残差 \hat{u}_i を利用する。ただし、その際は、n-2 を分母に使う。

誤差項の分散の推定(3)

- 例
 - Pearson の親子の身長データ
 - $\hat{\sigma}_{obs}^2 = 5.94$