回帰分析 - 予測と発展的なモデル

数理科学続論J

(Press? for help, n and p for next and previous slide)

村田昇

2019.11.01

講義の予定

- 第1日: 回帰モデルの考え方と推定
- 第2日: モデルの評価
- 第3日: モデルによる予測と発展的なモデル

回帰分析の復習

線形回帰モデル

- 目的変数 を 説明変数 で説明する関係式を構成:
 - 説明変数: *x*₁,...,*x*_p (p次元)
 - 目的変数: y (1次元)
- 回帰係数 $\beta_0, \beta_1, \ldots, \beta_p$ を用いた一次式:

$$y = \beta_0 + \beta_1 x_1 + \dots + \beta_p x_p$$

• **誤差項** を含む確率モデルで観測データを表現:

$$y_i = \beta_0 + \beta_1 x_{i1} + \dots + \beta_p x_{ip} + \epsilon_i \quad (i = 1, \dots, n)$$

問題設定

確率モデル:

$$y = X\beta + \epsilon$$

• 式の評価: 残差平方和 の最小による推定

$$S(\boldsymbol{\beta}) = (\mathbf{y} - \mathbf{X}\boldsymbol{\beta})^{\top} (\mathbf{y} - \mathbf{X}\boldsymbol{\beta})$$

解

• 解の条件: **正規方程式**

$$X^{\top}X\beta = X^{\top}y$$

解の一意性: Gram 行列 X^TX が正則

$$\hat{\boldsymbol{\beta}} = (\boldsymbol{X}^{\top} \boldsymbol{X})^{-1} \boldsymbol{X}^{\top} \boldsymbol{y}$$

寄与率

• 決定係数 (R-squared):

$$R^{2} = 1 - \frac{\sum_{i=1}^{n} \hat{\epsilon}_{i}^{2}}{\sum_{i=1}^{n} (y_{i} - \bar{y})^{2}}$$

• 自由度調整済み決定係数 (adjusted R-squared):

$$\bar{R}^2 = 1 - \frac{\frac{1}{n-p-1} \sum_{i=1}^n \hat{\epsilon}_i^2}{\frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2}$$

t-統計量による検定

- 回帰係数 β_i が回帰式に寄与するか否かを検定する
 - 帰無仮説: $\beta_i = 0$
 - 対立仮説: $\beta_j \neq 0$ (β_j は役に立つ)
- t-統計量: 各係数ごと, ξ は $(X^TX)^{-1}$ の対角成分

$$t = \frac{\hat{\beta}_j}{\hat{\sigma}\sqrt{\xi_j}}$$

● p-値: 自由度 n-p-1 の t 分布を用いて計算

F-統計量による検定

- 説明変数のうち1つでも役に立つか否かを検定する
 - 帰無仮説: $\beta_1 = \cdots = \beta_p = 0$
 - 対立仮説: $\exists j \beta_j \neq 0$ (少なくとも1つは役に立つ)
- F-統計量: 決定係数(または残差)を用いて計算

$$F = \frac{n - p - 1}{p} \frac{R^2}{1 - R^2}$$

p -値: 自由度 p, n−p−1 の F 分布で計算

演習: 回帰分析とその評価

• 06-wine.ra を確認してみよう

回帰モデルによる予測

予測

• 新しいデータ (説明変数) x に対する予測値

$$\hat{y} = (1, \mathbf{x}^{\mathsf{T}})\hat{\boldsymbol{\beta}}, \qquad \hat{\boldsymbol{\beta}} = (\mathbf{X}^{\mathsf{T}}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{\mathsf{T}}\mathbf{y}$$

• 予測値は元データの目的変数の重み付け線形和

$$\hat{y} = w(x)^{\mathsf{T}} y$$

• 重みは元データと新規データの説明変数で決定

$$\boldsymbol{w}(\boldsymbol{x})^{\top} = (1, \boldsymbol{x}^{\top})(\boldsymbol{X}^{\top}\boldsymbol{X})^{-1}\boldsymbol{X}^{\top}$$

予測値の分布

• 推定量は以下の性質をもつ多変量正規分布

$$\mathbb{E}[\hat{\boldsymbol{\beta}}] = \boldsymbol{\beta}$$
$$Cov(\hat{\boldsymbol{\beta}}) = \sigma^2 (\boldsymbol{X}^{\mathsf{T}} \boldsymbol{X})^{-1}$$

• この性質を利用して以下の3つの値の違いを評価

$$\hat{y} = (1, \mathbf{x}^{\mathsf{T}})\hat{\boldsymbol{\beta}}$$
 (回帰式による予測値)
 $\tilde{y} = (1, \mathbf{x}^{\mathsf{T}})\boldsymbol{\beta}$ (最適な予測値)
 $y = (1, \mathbf{x}^{\mathsf{T}})\boldsymbol{\beta} + \epsilon$ (観測値)

(ŷとyは独立な正規分布に従うことに注意)

最適な予測値との差

• 差の分布は以下の平均・分散の正規分布

$$\mathbb{E}[\tilde{y} - \hat{y}] = \mathbf{x}^{\mathsf{T}} \boldsymbol{\beta} - \mathbf{x}^{\mathsf{T}} \mathbb{E}[\hat{\boldsymbol{\beta}}] = 0$$

$$\operatorname{Var}(\tilde{y} - \hat{y}) = \sigma^{2} \mathbf{x}^{\mathsf{T}} (\mathbf{X}^{\mathsf{T}} \mathbf{X})^{-1} \mathbf{x} = \sigma^{2} \gamma_{c}(\mathbf{x})^{2}$$

$$\hat{\boldsymbol{\beta}}$$

$$\hat{\boldsymbol{\beta}}$$
の推定誤差の分散

• 正規化による表現

$$\frac{\tilde{y} - \hat{y}}{\sigma \gamma_c(x)} \sim \mathcal{N}(0, 1)$$

信頼区間

• 未知の分散を不偏分散で推定

$$Z = \frac{\tilde{y} - \hat{y}}{\hat{\sigma}\gamma_c(x)} \sim \mathcal{T}(n-p-1) \quad (t-分布)$$

• 確率 α の信頼区間 (最適な予測値 \tilde{y} が入ることが期待される区間)

$$(\hat{y} - C_{\alpha}\hat{\sigma}\gamma_{c}(x), \hat{y} + C_{\alpha}\hat{\sigma}\gamma_{c}(x))$$

ただし C_{α} は以下を満たす定数

$$P(|Z| < C_{\alpha}|Z \sim \mathcal{T}(n-p-1)) = \alpha$$

観測値との差

• 差の分布は以下の平均・分散の正規分布

$$\mathbb{E}[y - \hat{y}] = x^{\mathsf{T}} \beta - x^{\mathsf{T}} \mathbb{E}[\hat{\beta}] = 0$$

$$\operatorname{Var}(y - \hat{y}) = \sigma^{2} x^{\mathsf{T}} (X^{\mathsf{T}} X)^{-1} x + \sigma^{2} = \sigma^{2} \gamma_{p}(x)^{2}$$

$$\hat{\beta}$$

$$\hat{\beta}$$
が推定誤差の分散

• 正規化による表現

$$\frac{y - \hat{y}}{\sigma \gamma_p(\mathbf{x})} \sim \mathcal{N}(0, 1)$$

予測区間

• 未知の分散を不偏分散で推定

$$Z = \frac{y - \hat{y}}{\hat{\sigma}\gamma_p(x)} \sim \mathcal{T}(n-p-1) \quad (t-分布)$$

• 確率 α の予測区間 (観測値 y が入ることが期待される区間)

$$(\hat{y} - C_{\alpha}\hat{\sigma}\gamma_{p}(x), \hat{y} + C_{\alpha}\hat{\sigma}\gamma_{p}(x))$$

ただし C_{α} は以下を満たす定数

$$P(|Z| < C_{\alpha}|Z \sim \mathcal{T}(n-p-1)) = \alpha$$

• $\gamma_p > \gamma_c$ なので信頼区間より広くなる

演習: 信頼区間と予測区間

● 06-interval.ra を確認してみよう

演習: モデルの更新

• 06-model.ra を確認してみよう

発展的なモデル

非線形な関係のモデル化

- 目的変数 Y
- 説明変数 X_1,\ldots,X_p
- 説明変数の追加で対応可能
 - 交互作用 (交差項): *X_iX_i* のような説明変数の積
 - 非線形変換: $\log(X_k)$ のような関数による変換

R: 線形でないモデル式の書き方

- 交互作用を記述するためには特殊な記法がある
- 非線形変換はそのまま関数を記述すればよい
- 1つの変数の多項式は関数 I() を用いる

```
## 目的変数 Y, 説明変数 X1,X2,X3
## 交互作用を含む式 (formula) の書き方
Y ~ X1 + X1:X2  # X1 + X1*X2
Y ~ X1 * X2  # X1 + X2 + X1*X2
Y ~ (X1 + X2 + X3)^2 # X1 + X2 + X3 + X1*X2 + X2*X3 + X3*X1
## 非線形変換を含む式 (formula) の書き方
Y ~ f(X1)  # f(X1)
Y ~ X1 + I(X1^2)  # X1 + X1^2
```

演習: 交互作用

● 06-cross.ra を確認してみよう

カテゴリデータ

- 悪性良性や血液型などの数値ではないデータ
- 適切な方法で数値に変換して対応:
 - 2値の場合は0,1を割り当てる
 - 悪性:1
 - 良性:0
 - 3値以上の場合は **ダミー変数** を利用する (カテゴリ数-1個)
 - A型: (1,0,0)
 - B型: (0,1,0)
 - 。 O型: (0,0,1)
 - AB型: (0,0,0)

R: カテゴリデータの取り扱い

- 通常は適切に対応してくれる
- カテゴリデータとして扱いたい場合は factor()を利用する

```
## データフレーム mydat1, mydat2, mydat3
## 変数名 X, Y, Z
mydat2 <- transform(mydat1, Y=as.factor(X))
mydat3 <- transform(mydat1, Z=as.factor(X > 0))
```

演習: ダミー変数

• 06-dummy.r♂を確認してみよう

car package の紹介

さまざまな評価

- 回帰モデルの評価
 - 与えられたデータの再現
 - 新しいデータの予測
- モデルの再構築のための視覚化
 - residual plots: 説明変数・予測値と残差の関係
 - marginal-model plots: 説明変数と目的変数・モデルの関係
 - added-variable plots: 説明変数・目的変数をその他の変数で回帰したときの残差の関係
 - component+residual plots: 説明変数とそれ以外の説明変数による残差の関係

などが用意されている

演習: car package の使用例

• 06-car.ra を確認してみよう

演習

- これまでに用いたデータでモデルを更新して評価してみよう
 - 変数間の線形回帰の関係について仮説を立てる
 - モデルのあてはめを行い評価する
 - 説明力があるのか? (F-統計量, t-統計量, 決定係数)
 - 。 残差に偏りはないか? (様々な診断プロット)
 - 変数間の線形関係は妥当か? (様々な診断プロット)
 - 検討結果を踏まえてモデルを更新する(評価の繰り返し)