# 回帰分析

予測と発展的なモデル

村田 昇

2020.10.23

# 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:  $x_1,\ldots,x_p$  (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

$$S(\boldsymbol{\beta}) = (\boldsymbol{y} - X\boldsymbol{\beta})^{\mathsf{T}} (\boldsymbol{y} - X\boldsymbol{\beta})$$

#### 解

• 解の条件: 正規方程式

$$X^\mathsf{T} X \boldsymbol{\beta} = X^\mathsf{T} \boldsymbol{y}$$

• 解の一意性: **Gram 行列** *X*<sup>T</sup>*X* が正則

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

## 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  $\beta_i$  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:  $\beta_i \neq 0$  ( $\beta_i$  は役に立つ)
- t-統計量: 各係数ごと, ξ は (X<sup>T</sup>X)<sup>-1</sup> 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:  $\exists j \beta_i \neq 0$  (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

# 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

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

• 予測値は元データの目的変数の重み付け線形和

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

• 重みは元データと新規データの説明変数で決定

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

#### 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

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

• この性質を利用して以下の3つの値の違いを評価

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

$$\check{\boldsymbol{x}}^\mathsf{T} = (1, \boldsymbol{x}^\mathsf{T})$$

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

$$\mathrm{Var}(\tilde{y} - \hat{y}) = \underbrace{\sigma^2 \check{\boldsymbol{x}}^\mathsf{T} (X^\mathsf{T} X)^{-1} \check{\boldsymbol{x}}}_{\hat{\boldsymbol{\beta}} \text{  $omiting theorem } \boldsymbol{\beta} \text{ of } \boldsymbol{\beta}$$$

• 正規化による表現

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

#### 信頼区間

• 未知の分散を不偏分散で推定

$$Z = rac{\tilde{y} - \hat{y}}{\hat{\sigma}\gamma_c(x)} \sim \Im(n-p-1)$$
 (t-分布)

• 確率  $\alpha$  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)

$$(\hat{y} - C_{\alpha}\hat{\sigma}\gamma_c(\boldsymbol{x}), \ \hat{y} + C_{\alpha}\hat{\sigma}\gamma_c(\boldsymbol{x}))$$

ただし  $C_{\alpha}$  は以下を満たす定数

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

#### 観測値との差

• 差の分布は以下の平均・分散の正規分布

• 正規化による表現

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

#### 予測区間

• 未知の分散を不偏分散で推定

$$Z = rac{y - \hat{y}}{\hat{\sigma}\gamma_p(m{x})} \sim \Im(n-p-1) \quad (t$$
-分布)

• 確率  $\alpha$  の予測区間 (観測値 y が入ることが期待される区間)

$$(\hat{y} - C_{\alpha}\hat{\sigma}\gamma_p(\boldsymbol{x}), \ \hat{y} + C_{\alpha}\hat{\sigma}\gamma_p(\boldsymbol{x}))$$

ただし  $C_{\alpha}$  は以下を満たす定数

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

•  $\gamma_p > \gamma_c$  なので信頼区間より広くなる

#### R: モデルからの予測

• 関数 predict() を用いた予測:

#### R: 予測の例

• 東京の気候データによる例:

#### 練習問題

- 東京の気候データを用いて以下の実験を試みなさい
  - 8月のデータで回帰式を推定する
  - 上記のモデルで9月のデータを予測する

• 人工データを作成してモデルの予測について検討しなさい (宿題)

# 非線形の関係

#### 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 \sim f(X1) # f(X1) (f は任意の関数)

Y \sim X1 + I(X2^2) # X1 + X2^2
```

#### 練習問題

- 東京の気候データ (9-11 月) を用いて気温を回帰する以下のモデルを検討しなさい
  - 日射量, 気圧, 湿度の線形回帰モデル
  - 湿度の対数を考えた線形回帰モデル
  - 最初のモデルにそれぞれの交互作用を加えたモデル
  - 更に3つの変数の積を加えたモデル
  - 自由にモデルを設定してみよ

# カテゴリカル変数

#### カテゴリカル変数

- 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: カテゴリカル変数の取り扱い

- 何も宣言しなくても通常は適切に対応してくれる
- 陽にカテゴリカル変数として扱いたい場合は関数 factor() を利用:

# 練習問題

- 東京の気候データ (1年分) を用いて気温を回帰する以下のモデルを検討しなさい
  - 降水の有無を表すカテゴリカル変数を用いたモデル (雨が降ると気温が変化することを検証するモデル)
  - 月をカテゴリカル変数として加えたモデル (月毎の気温の差を考慮して検証するモデル)