

回帰分析

回帰モデルの考え方と推定

村田 昇

講義概要

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

回帰分析の考え方

回帰分析

- ある変量を別の変量で説明する関係式を構成する
- 関係式: **回帰式** (regression equation)
 - 説明される側: **目的変数**, 被説明変数, 従属変数, 応答変数
 - 説明する側: **説明変数**, 独立変数, 共変量
- 説明変数の数による分類
 - 一つの場合: **単回帰** (simple regression)
 - 複数の場合: **重回帰** (multiple regression)

一般の回帰の枠組

- 説明変数: x_1, \dots, x_p (p 次元)
- 目的変数: y (1 次元)
- 回帰式: y を x_1, \dots, x_p で説明するための関係式

$$y = f(x_1, \dots, x_p)$$

- 観測データ: n 個の (y, x_1, \dots, x_p) の組

$$\{(y_i, x_{i1}, \dots, x_{ip})\}_{i=1}^n$$

線形回帰

- 任意の f では一般的すぎて分析に不向き
- f として **1 次関数** を考える
ある定数 $\beta_0, \beta_1, \dots, \beta_p$ を用いた式：

$$f(x_1, \dots, x_p) = \beta_0 + \beta_1 x_1 + \dots + \beta_p x_p$$

- 1 次関数の場合：**線形回帰** (linear regression)
- 一般の場合：**非線形回帰** (nonlinear regression)
- 非線形関係は新たな説明変数の導入で対応可能
 - 適切な多項式： $x_j^2, x_j x_k, x_j x_k x_l, \dots$
 - その他の非線形変換： $\log x_j, x_j^\alpha, \dots$
 - 全ての非線形関係ではない

回帰係数

- 線形回帰式

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

- $\beta_0, \beta_1, \dots, \beta_p$ ：**回帰係数** (regression coefficients)
- β_0 ：**定数項 / 切片** (constant term / intersection)
- 線形回帰分析 (linear regression analysis)
未知の回帰係数をデータから決定する分析方法

回帰の確率モデル

- 回帰式の不確定性
 - データは一般に観測誤差などランダムな変動を含む
 - 回帰式がそのまま成立することは期待できない
- 確率モデル：データのばらつきを表す項 ϵ_i を追加

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

- $\epsilon_1, \dots, \epsilon_n$ ：**誤差項 / 攪乱項** (error / disturbance term)
 - * 誤差項は独立な確率変数と仮定
 - * 多くの場合、平均 0、分散 σ^2 の正規分布を仮定
- **推定** (estimation)：観測データから $(\beta_0, \beta_1, \dots, \beta_p)$ を決定

回帰係数の推定

残差

- **残差** (residual)：回帰式で説明できない変動
- 回帰係数 $\beta = (\beta_0, \beta_1, \dots, \beta_p)^T$ を持つ回帰式の残差

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

- 残差 $e_i(\beta)$ の絶対値が小さいほど当てはまりがよい

最小二乗法

- 残差平方和 (residual sum of squares)

$$S(\boldsymbol{\beta}) = \sum_{i=1}^n e_i(\boldsymbol{\beta})^2$$

- 最小二乗推定量 (least squares estimator)

残差平方和 $S(\boldsymbol{\beta})$ を最小にする $\boldsymbol{\beta}$

$$\hat{\boldsymbol{\beta}} = (\hat{\beta}_0, \hat{\beta}_1, \dots, \hat{\beta}_p)^\top = \arg \min_{\boldsymbol{\beta}} S(\boldsymbol{\beta})$$

行列の定義

- デザイン行列 (design matrix)

$$X = \begin{pmatrix} 1 & x_{11} & x_{12} & \cdots & x_{1p} \\ 1 & x_{21} & x_{22} & \cdots & x_{2p} \\ \vdots & \vdots & \vdots & & \vdots \\ 1 & x_{n1} & x_{n2} & \cdots & x_{np} \end{pmatrix}$$

ベクトルの定義

- 目的変数, 誤差, 回帰係数のベクトル

$$\mathbf{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}, \quad \boldsymbol{\epsilon} = \begin{pmatrix} \epsilon_1 \\ \epsilon_2 \\ \vdots \\ \epsilon_n \end{pmatrix}, \quad \boldsymbol{\beta} = \begin{pmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_p \end{pmatrix}$$

行列・ベクトルによる表現

- 確率モデル

$$\mathbf{y} = X\boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\epsilon}$$

- 残差平方和

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

解の条件

- 解 $\boldsymbol{\beta}$ では残差平方和の勾配は零ベクトル

$$\nabla S(\boldsymbol{\beta}) = \left(\frac{\partial S}{\partial \beta_0}(\boldsymbol{\beta}), \frac{\partial S}{\partial \beta_1}(\boldsymbol{\beta}), \dots, \frac{\partial S}{\partial \beta_p}(\boldsymbol{\beta}) \right)^\top = \mathbf{0}$$

- 成分 ($j = 0, 1, \dots, p$) ごとの条件式

$$\frac{\partial S}{\partial \beta_j}(\boldsymbol{\beta}) = -2 \sum_{i=1}^n \left(y_i - \sum_{k=0}^p \beta_k x_{ik} \right) x_{ij} = 0$$

ただし $x_{i0} = 1$ ($i = 1, \dots, n$)

正規方程式

正規方程式

- 正規方程式 (normal equation)

$$X^T X \beta = X^T y$$

- $X^T X$: **Gram 行列** (Gram matrix)
 - $(p+1) \times (p+1)$ 行列 (正方行列)
 - 正定対称行列 (固有値が非負)

正規方程式の解

- 正規方程式の基本的な性質
 - 正規方程式は必ず解をもつ (一意に決まらない場合もある)
 - 正規方程式の解は最小二乗推定量であるための必要条件
- 解の一意性の条件
 - Gram 行列 $X^T X$ が **正則**
 - X の列ベクトルが独立 (後述)
- 正規方程式の解

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

実習

R : 関数 `lm()` による推定

- データフレームを用いる方法: (こちらを推奨)

```
lm(formula = y の変数名 ~ x1 の変数名 + ... + xp の変数名,
    data = データフレーム)
## formula: 目的変数名 ~ 説明変数名
## data: 目的変数, 説明変数を含むデータフレーム
```

- ベクトルを用いた場合の使い方:

```
lm(formula = y ~ x1 + ... + xp)
## formula: 目的変数 ~ 説明変数 (複数ある場合は + で並べる)
## y: 目的変数のベクトル
## x1, ..., xp: 各説明変数のベクトル
```

データセットの準備

- 回帰分析では以下のデータセットを使用します
 - `tokyo_weather.csv`
気象庁より取得した東京の気候データを回帰分析用に整理したもの
<https://www.data.jma.go.jp/gmd/risk/obsdl/index.php>
 - <https://www.statlearning.com/s/Advertising.csv>
広告費 (TV, radio, newspapers) と売上との関係を調べたもの
“Datasets in this presentation are taken from ”An Introduction to Statistical Learning, with applications in R“ (Springer, 2013) with permission from the authors: G. James, D. Witten, T. Hastie and R. Tibshirani ”
<https://www.statlearning.com>

練習問題

- 前掲のデータセットを用いて回帰式を構成しなさい
 - 東京の8月の気候データ
temp ~ solar + press
 - 広告費と売上データ
sales ~ TV
sales ~ radio
sales ~ TV + radio

最小二乗推定量の性質

解析の上での良い条件

- 最小二乗推定量がただ一つだけ存在する条件
 - $X^T X$ が正則
 - $X^T X$ の階数が $p+1$
 - X の階数が $p+1$
 - X の列ベクトルが **1 次独立**
- これらは同値条件

解析の上での良くない条件

- 説明変数が 1 次従属: **多重共線性** (multicollinearity)
- 多重共線性が強くないように説明変数を選択
 - X の列 (説明変数) の独立性を担保する
 - 説明変数が互いに異なる情報をもつように選ぶ
 - 似た性質をもつ説明変数の重複は避ける

推定の幾何学的解釈

- あてはめ値 / 予測値 (fitted values / predicted values)

$$\hat{y} = X\hat{\beta} = \hat{\beta}_0 X_{\text{第0列}} + \cdots + \hat{\beta}_p X_{\text{第p列}}$$

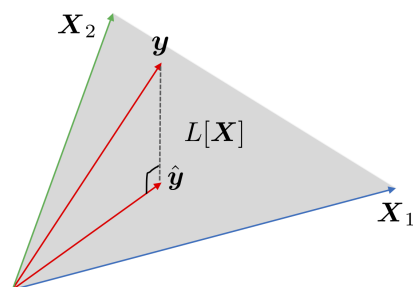


図 1: $n = 3, p + 1 = 2$ の場合の最小二乗法による推定

- 最小二乗推定量 $\hat{\mathbf{y}}$ の幾何学的性質
 - $L[X]$: X の列ベクトルが張る \mathbb{R}^n の部分線形空間
 - X の階数が $p+1$ ならば $L[X]$ の次元は $p+1$ (解の一意性)
 - $\hat{\mathbf{y}}$ は \mathbf{y} の $L[X]$ への直交射影
 - 残差 (residuals) $\hat{\boldsymbol{\epsilon}} = \mathbf{y} - \hat{\mathbf{y}}$ はあてはめ値 $\hat{\mathbf{y}}$ に直交

$$\hat{\boldsymbol{\epsilon}} \cdot \hat{\mathbf{y}} = 0$$

線形回帰式と標本平均

- $\mathbf{x}_i = (x_{i1}, \dots, x_{ip})^T$: 説明変数の i 番目の観測データ
- 説明変数および目的変数の標本平均

$$\bar{\mathbf{x}} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \mathbf{x}_i, \quad \bar{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i,$$

- $\hat{\boldsymbol{\beta}}$ が最小二乗推定量のとき以下が成立

$$\bar{y} = (1, \bar{\mathbf{x}}^T) \hat{\boldsymbol{\beta}}$$

実習

R : 推定結果からの情報の取得

- 関数 `lm()` の出力には様々な情報が含まれる

```
## lm の出力を引数とする関数の例
coef(lm の出力)      # 推定された回帰係数
fitted(lm の出力)     # あてはめ値
resid(lm の出力)      # 残差
model.frame(lm の出力) # model に必要な変数の抽出 (データフレーム)
model.matrix(lm の出力) # デザイン行列
```

R : 行列とベクトルの計算

- $X^T Y$ および $X^T X$ の計算

```
crossprod(X, Y) # cross product の略
## X: 行列 (またはベクトル)
## Y: 行列 (またはベクトル)
crossprod(X) # 同じものを掛ける場合は引数は 1 つで良い
```

- 行列 A, B の積 AB およびベクトル a, b の内積 $a \cdot b$

```
A %*% B # 行列の大きさは適切である必要がある
a %*% b # ベクトルは同じ長さである必要がある
```

- 正行列 A の逆行列 A^{-1}

```
solve(A) # 他にもいくつか関数はある
```

練習問題

- 前問の推定結果を用いて最小二乗推定量の性質を確認しなさい
 - 推定された係数が正規方程式の解

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

となること

- あてはめ値と残差が直交すること
- 回帰式が標本平均を通ること

残差の分解

最小二乗推定量の残差

- 観測値と推定値 $\hat{\beta}$ による予測値の差

$$\hat{\epsilon}_i = y_i - (\hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 x_{i1} + \cdots + \hat{\beta}_p x_{ip}) \quad (i = 1, \dots, n)$$

- 誤差項 $\epsilon_1, \dots, \epsilon_n$ の推定値
 - 全てができるだけ小さいほど良い
 - 予測値とは独立に偏りが無いほど良い
- 残差ベクトル

$$\hat{\epsilon} = y - \hat{y} = (\hat{\epsilon}_1, \hat{\epsilon}_2, \dots, \hat{\epsilon}_n)^T$$

平方和の分解

- $\bar{y} = \bar{y}\mathbf{1} = (\bar{y}, \bar{y}, \dots, \bar{y})^T$: 標本平均のベクトル
- いろいろなばらつき
 - $S_y = (y - \bar{y})^T (y - \bar{y})$: 目的変数のばらつき
 - $S = (y - \hat{y})^T (y - \hat{y})$: 残差のばらつき ($\hat{\epsilon}^T \hat{\epsilon}$)
 - $S_r = (\hat{y} - \bar{y})^T (\hat{y} - \bar{y})$: あてはめ値 (回帰) のばらつき
- 3つのばらつき (平方和) の関係

$$(y - \bar{y})^T (y - \bar{y}) = (y - \hat{y})^T (y - \hat{y}) + (\hat{y} - \bar{y})^T (\hat{y} - \bar{y})$$

$$S_y = S + S_r$$

実習

練習問題

- 前問の結果を用いて残差の性質を確認しなさい
 - 以下の分解が成り立つこと

$$(y - \bar{y})^T (y - \bar{y}) = (y - \hat{y})^T (y - \hat{y}) + (\hat{y} - \bar{y})^T (\hat{y} - \bar{y})$$

$$S_y = S + S_r$$

決定係数

回帰式の寄与

- ばらつきの分解

$$S_y \text{ (目的変数)} = S \text{ (残差)} + S_r \text{ (あてはめ値)}$$

- 回帰式で説明できるばらつきの比率

$$(\text{回帰式の寄与率}) = \frac{S_r}{S_y} = 1 - \frac{S}{S_y}$$

- 回帰式のあてはまり具合を評価する代表的な指標

決定係数 (R^2 値)

- 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)

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

- 不偏分散で補正している

実習

練習問題

- 決定係数を用いてモデルの比較を行いなさい
 - 東京の 8 月の気候データ
 - temp ~ solar
 - temp ~ solar + press
 - temp ~ solar + press + cloud
 - 広告費と売上データ
 - sales ~ TV
 - sales ~ radio
 - sales ~ TV + radio

次回の予定

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