

# 第三章 回归分析

# 处理变量与变量之间的统计相关关系

星系 氢含量、色指数、光度 太阳耀斑、黑子、太阳射电辐射流量

统计相关关系 不完全确定

观测误差 深入了解

函数关系

完全确定

实质:概率统计+最小二乘法





# § 一元线性回归

# 一 一元线性回归模型及参数估计

$$y_k = \beta_0 + \beta x_k + \varepsilon_k$$
 一元线性回归模型

$$E(y_k) = \beta_0 + \beta x_k$$
  $\varepsilon_k \sim N(0, \sigma^2)$ 

$$D(y_k) = \sigma^2$$
 正态误差回归模型

寻找 0, 的好的估计值,得到最能描述y和x关系的回归直线

$$\hat{y}_k = b_0 + bx_k$$

利用最小二乘法给出 $b_0$ , b的计算公式

$$Q = \sum (y_k - \hat{y}_k)^2 = \sum (y_k - b_0 - bx_k)^2 = \min$$

$$\frac{\partial Q}{\partial b_0} = 0 \quad \to \quad b_0 = \frac{1}{n} (\sum y_k - b \sum x_k) = \overline{y} - b\overline{x}$$

$$\frac{\partial Q}{\partial b} = 0 \quad \to \quad b = \frac{\sum (x_k - \overline{x})(y_k - \overline{y})}{\sum (x_k - \overline{x})^2} = \frac{l_{xy}}{l_{xx}}$$

# 9

## 回归分析

$$E(b_0) = \beta_0$$

$$E(b) = \beta$$

$$D(b_0) = \sigma^2 \left[ \frac{1}{n} + \frac{\overline{x}^2}{\sum (x_k - \overline{x})^2} \right]$$

$$D(b) = \sigma^2 \left[ \frac{1}{\sum (x_k - \overline{x})^2} \right]$$

# 二 回归方程的显著性检验

$$\sum (y_k - \bar{y})^2 = \sum (y_k - \hat{y}_k + \hat{y}_k - \bar{y})^2$$

$$= \sum (y_k - \hat{y}_k)^2 + \sum (\hat{y}_k - \bar{y})^2 + 2\sum (y_k - \hat{y}_k)(\hat{y}_k - \bar{y})$$

$$= \sum (y_k - \hat{y}_k)^2 + \sum (\hat{y}_k - \bar{y})^2$$

$$= Q + U$$

Q: 残差平方和 剩余平方和

*U*: 回归平方和 自变量变化引起



## 1. 相关系数的检验

$$r^2 = U/l_{yy} \implies r = l_{xy}/\sqrt{l_{xx}l_{yy}} \implies 0 \le |r| \le 1$$

|r|大 y与x线性相关密切

|r|小 y与x线性相关较弱

r=1 y与x完全线性相关

r=0 y与x毫无线性关系

r > 0 b > 0 正相关

r < 0 b < 0 负相关

 $r > r_{\alpha}$  r在 $\alpha$ 水平上显著

# 2. F检验(方差分析)

$$l_{yy}/\sigma^2 \sim \chi^2(n-1)$$

$$U/\sigma^2 \sim \chi^2(1)$$

$$Q/\sigma^2 \sim \chi^2(n-2)$$

# 9

## 回归分析

$$\frac{U(n-2)}{Q} \sim F(1,n-2)$$

 $F > F_{\alpha}(1, n-2)$  拒绝域 回归方程显著

相关系数显著性检验 ⇔ 回归方程的F检验

即 
$$r > r_a \iff F > F_a(1, n-2)$$

**III**: 
$$U = r^2 l_{yy}$$
  $Q = l_{yy} - U = (1 - r^2) l_{yy}$ 

$$F = \frac{U(n-2)}{Q} = \frac{(n-2)r^2}{1 - r^2}$$

$$r = \sqrt{\frac{F}{(n-2) + F}}$$

$$r_{\alpha} = \sqrt{\frac{F_{\alpha}(1, n-2)}{(n-2) + F_{\alpha}(1, n-2)}}$$



# 三 回归系数和回归值的精度估计

 $\beta_0$ 、 $\beta$ 的区间估计

# 1. 的置信区间

1) *6*已知

$$E(b) = \beta \quad D(b) = \sigma^2 / l_{xx}$$

$$\downarrow \downarrow$$

$$b \sim N(\beta, \sigma^2/l_{xx})$$

$$\frac{b - \beta}{\sigma} \sqrt{l_{xx}} \sim N(0,1)$$

$$P(-u_{\alpha} < \frac{b-\beta}{\sigma} \sqrt{l_{xx}} < u_{\alpha}) = 1-\alpha$$

$$\beta$$
的区间估计  $(b-\mu_a\sigma/\sqrt{l_{xx}},b+\mu_a\sigma/\sqrt{l_{xx}})$ 

# 9

## 回归分析



回归值的置信区间  
定义残差
$$\delta_{i} = y_{i} - \hat{y}_{i}$$
则
$$E(\delta_{i}) = E(\beta_{0} + \beta x_{i} + \varepsilon_{i} - b_{0} - b x_{i}) = 0$$

$$D(\delta_{i}) = D(y_{i} - b_{0} - b x_{i})$$

$$= D[y_{i} - \overline{y} - b(x_{i} - \overline{x})]$$

$$= D\left[y_{i} - \overline{y} - \sum_{k} \frac{(x_{k} - \overline{x})(x_{i} - \overline{x})}{\sum_{j} (x_{j} - \overline{x})^{2}} y_{k}\right]$$

$$= D\left\{y_{i} - \sum_{k} \left[\frac{1}{n} + \frac{(x_{k} - \overline{x})(x_{i} - \overline{x})}{\sum_{j} (x_{j} - \overline{x})^{2}}\right] y_{k}\right\}$$

$$= \left[1 + \frac{1}{n} + \frac{(x_i - \overline{x})^2}{\sum_{j} (x_j - \overline{x})^2}\right] \sigma^2$$

$$\delta \sim N(0, \sigma \sqrt{1 + \frac{1}{n} + \frac{(x_i - \overline{x})^2}{\sum_j (x_j - \overline{x})^2}})$$

$$P(-\delta_n < y - \hat{y} < \delta_n) = 1 - \alpha$$
 y的区间估计  $(y - \delta_n, \hat{y} + \delta_n)$ 

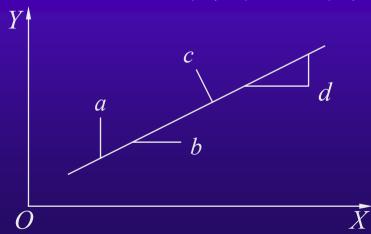
$$\delta_N = u_\alpha \sigma \sqrt{1 + \frac{1}{n} + \frac{(x_i - \overline{x})^2}{\sum_j (x_j - \overline{x})^2}}$$





# 四 五种一元线性回归及其在天文上的应用

- 1. 五种线性回归方法
  - 1) OLS(Y|X): 观测点和回归直线上同一 x 的 y 的差;
  - 2) 逆回归OLS(X|Y): 观测点和回归直线上同一 y 的 x 的差;
  - 3) 正交回归线OR:观测点到回归线的垂直距离;
  - 4) 简化主轴回归RMA:观测点对回归线在垂直、水平两个方向测量的距离;
  - 5) OLS平分线: OLS(Y|X)和OLS(X|Y)的平分线。





## 应用五种回归方法测椭圆星系速度弥散 和光学光度之间的关系 L~



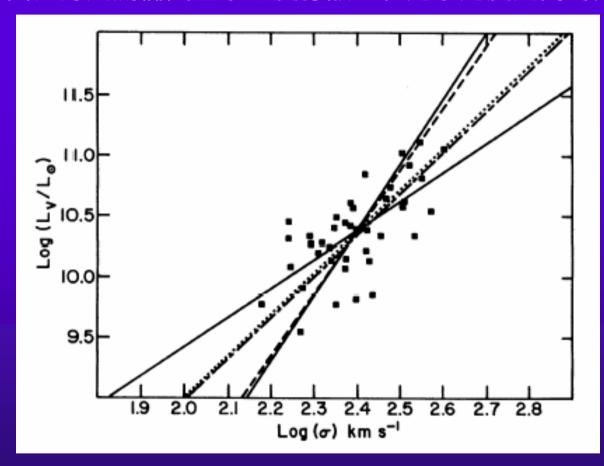


图: L和 的对数散点图及它们的五种回归线: 1. OLS(Y|X) 2. OLS(X|Y) 3. OLS平分线(点虚线) 4. OR(虚线) 5. RMA(点线)





# § 曲线回归分析

- 一 曲线回归类型的确定
  - 1. 散点图 利用观测数据的散点图,对比已知函数形式的各种曲线,选择 最为接近的曲线作为回归函数
  - 2. 多项式  $y = \beta_0 + \beta_1 x + \beta_2 x^2 + \dots + \beta_m x^m + \varepsilon$

# 二 曲线回归参数的确定

I 
$$\begin{cases} y = \beta_0 + \beta e^x & x' = e^x \\ y = \beta_0 + \beta \ln x & \Rightarrow y = \beta_0 + \beta x' & x' = \ln x \\ y = \beta_0 + \beta x^l & x' = x^l \end{cases}$$

II 
$$\begin{cases} y = \frac{1}{\beta_0 + \beta e^x} \\ y = \beta_0 e^{\beta x} \end{cases} \Rightarrow y' = \beta_0' + \beta x' \begin{cases} \beta_0' = \ln \beta_0 \\ y' = \ln y \end{cases} \\ \begin{cases} y' = \ln \beta_0 \\ y' = \ln y \end{cases} \end{cases}$$
$$\begin{cases} \beta_0' = \ln \beta_0 \\ x' = \ln x \\ y' = \ln y \end{cases}$$

$$III \quad y = e^{\beta_1 x} + e^{\beta_2 x}$$

Ⅰ、Ⅱ进行变换,转化为线性回归;Ⅲ泰勒级数展开,变为线性。

# 三 曲线回归的有效性检验

相关指数 
$$R = \sqrt{1 - \frac{\sum (y_i - \hat{y}_i)^2}{\sum (y_i - \bar{y}_i)^2}}$$
 标准剩余差  $S_y = \sqrt{\frac{\sum (y_i - \hat{y}_i)^2}{n-2}}$