# Regresja liniowa

## Komentarz do wykładu z 19. kwietnia

Dla zmiennej losowej (X,Y) znamy niezależne wartości  $(x_1,y_1),\ldots,(x_n,y_n)$ . Można też przyjąć, że rozważamy n niezależnych zmiennych  $(X_1,Y_1),\ldots,(X_n,Y_n)$  o tym samym rozkładzie każda. Szukamy liczb  $\beta_0,\beta_1$  minimalizujących wartość funkcji

$$f(\beta_0, \beta_1) = \sum_{i=1}^{n} (\beta_0 + \beta_1 x_i - y_i)^2.$$
 (1)

Innymi słowy, chcemy znaleźć prostą o równaniu  $y = \beta_0 + \beta_1 x$ , dla której suma odległości (kwadratów odległości) od punktów  $(x_i, y_i)$  jest minimalna. Odległość jest tutaj rozumiana jako odległość punktu od jego rzutu pionowego na prostą.

#### Metoda analityczna

Obliczmy pochodne cząstkowe funkcji  $f(\beta_0, \beta_1)$  względem zmiennych  $\beta_0, \beta_1$ . Jest

$$\begin{cases} \frac{\partial f}{\partial \beta_0} = 2 \cdot \sum_{i=1}^n (\beta_0 + \beta_1 x_i - y_i) = 0, \\ \frac{\partial f}{\partial \beta_1} = 2 \cdot \sum_{i=1}^n (\beta_0 + \beta_1 x_i - y_i) \cdot x_i = 0. \end{cases}$$

Po uporządkowaniu otrzymamy równania

$$\begin{cases}
 n \cdot \beta_0 + n \cdot \bar{x} \, \beta_1 = n \cdot \bar{y}, \\
 n \cdot \bar{x} \, \beta_0 + \beta_1 \sum_{i=1}^n x_i^2 = \sum_{i=1}^n x_i y_i.
\end{cases}$$
(2)

Z pierwszego z równań (2) znajdujemy zależność  $\beta_0 = \bar{y} - \beta_1 \bar{x}$ , i po podstawieniu do równania drugiego  $\beta_1 = \frac{\sum_{i=1}^n x_i y_i - n \cdot \bar{x} \bar{y}}{\sum_{i=1}^n x_i^2 - n \cdot \bar{x}^2}$ . Korzystając zadania 1.7 stwierdzamy, że  $\beta_1 = \frac{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) \cdot (y_i - \bar{y})}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2}$ .

Zmienna (X,Y) ma rozkład określony następująco:

Y	$x_1$	$x_2$		$x_n$	
$y_1$	1/n	0		0	. Przy takim
$y_2$	0	1/n		0	. 112y takiiii
:	:	÷	٠.	÷	
$y_n$	0	0		1/n	

interpretowaniu obserwacji otrzymujemy wzory

$$\beta_0 = \bar{y} - \beta_1 \bar{x}, \quad \beta_1 = \frac{\text{Cov}(X, Y)}{\text{V}(X)}. \tag{3}$$

**Definicja 1.** Prostą o równaniu  $Y = \beta_0 + \beta_1 \cdot X$ , gdzie  $\beta_0, \beta_1$  określone są wzorem (3), nazywamy prostą regresji zmiennej Y względem zmiennej X.

#### Uwaga:

W dotychczasowych rozważaniach znaleźliśmy ekstremum funkcji f we wzorze (1). Intuicyjnie: szukamy ekstremum wielowymiarowej paraboli o ramionach skierowanych ku górze. Formalnie, powinniśmy sprawdzić, że

$$\frac{\partial^2 f}{\partial \beta_0^2} > 0, \quad \begin{vmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial \beta_0^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial \beta_0 \partial \beta_1} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial \beta_1 \partial \beta_0} & \frac{\partial^2 f}{\partial \beta_1^2} \end{vmatrix} > 0.$$

Obliczając pochodne czastkowe drugiego rzędu otrzymujemy nierówności

$$\frac{\partial^2 f}{\partial \beta_0^2} = n > 0, \quad \left| \begin{array}{cc} n & \bar{x} \\ n & \bar{x} \end{array} \right| = n \cdot \sum_i x_i^2 - n^2 \, \bar{x}^2 = n \sum_i (x_i - \bar{x})^2 > 0.$$

#### Regresja zapisana macierzowo.

Znalezienie współczynników regresji polega na wyznaczeniu współczynników  $\beta_0, \beta_1$  takich, że

$$y_i \approx \beta_0 + \beta_1 x_i, \quad (i = 1, \dots, n). \tag{4}$$

Macierzowo, można równania (4) zapisać w postaci

$$\begin{bmatrix}
X & \beta & \approx & Y \\
1 & x_1 \\
1 & x_2 \\
\vdots & \vdots \\
1 & x_n
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
\beta_0 \\
\beta_1
\end{bmatrix}
\approx
\begin{bmatrix}
y_1 \\
y_2 \\
\vdots \\
y_n
\end{bmatrix}.$$
(5)

Na ogół układ równań (5) możemy rozwiązać tylko w sposób przybliżony. Wynika to z postawienia zadania regresji. Szukamy prostej położonej **blisko** punktów  $(x_k, y_k)$ , nie istnieje prosta przechodząca **przez** te punkty (chyba, że wszystkie  $y_k$  to jakaś wielokrotność  $x_k$ ).

Po pomnożeniu równości (5) prawostronnie przez macierz  $X^T$  otrzymujemy zależność w której można postawić już znak =, a mianowicie  $X_{2\times 2}^T X \cdot \beta = X_{2\times 1}^T Y$ . Przy założeniu, że macierz  $X^T X$  jest nieosobliwa daje to wzór

$$\beta = \left(X^T X\right)^{-1} X^T Y. \tag{6}$$

Jeżeli rk $(X^TX)$  = 1, to stąd wynika, że rk(X) = 1.¹ Dla wartości  $x_i$  jest zatem  $x_1$  = ... =  $x_n$ , czyli można pominąć zmienną X, a więc poszukujemy zależności o postaci Y =  $\beta_0$ . Drugi ze wzorów (3) miałby postać  $\frac{0}{0}$ .

#### Aproksymacja średniokwadratowa.

Elementami macierzy  $X^TX$  są iloczyny skalarne wierszy macierzy  $X^T$  i kolumn macierzy X, czyli iloczyny skalarne kolumn macierzy X (to znaczy  $\{1,X\}$ ). Układ równań (2) można zatem przepisać w postaci macierzowej jako

$$\begin{bmatrix} \langle \mathbb{1}, \mathbb{1} \rangle & \langle \mathbb{1}, X \rangle \\ \langle X, \mathbb{1} \rangle & \langle X, X \rangle \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \langle \mathbb{1}, Y \rangle \\ \langle X, Y \rangle \end{bmatrix}. \tag{7}$$

Ostatni wzór to współczynniki elementu najlepszej aproksymacji dla funkcji Y(X) z podprzestrzeni rozpiętej przez  $\{1, X\}$ .<sup>2</sup>. Układ równań (7) to układ równań normalnych.

### Regresja (względem) wielu zmiennych.

ZADANIE: Dane są niezależne obserwacje  $(x_{i1}, x_{i2}, \dots, x_{ik}, y_i)$ , dla  $i = 1, \dots, n$ . Znaleźć wektor  $\beta = [\beta_0, \beta_1, \dots, \beta_k]$  minimalizujący wartość funkcji

$$f(\beta) = \sum_{i=1}^{n} (\beta_0 + \beta_1 x_1 + \dots + \beta_k x_k - y_i)^2.$$
 (8)

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Notatki z algebry – lemat 4.20

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>Analiza numeryczna: n-ty wielomian optymalny dla funkcji f(x) to wielomian z przestrzeni rozpiętej przez funkcje  $\{x^0, x^1, \dots, x^n\}$ 

W podejściu analitycznym należy rozwiązać układ równań

$$\frac{\partial f}{\partial \beta_0} = \frac{\partial f}{\partial \beta_1} = \dots = \frac{\partial f}{\partial \beta_k} = 0,$$

niezbyt skomplikowany, ale trudno poddający się zwięzłej notacji. Przejdźmy zatem do notacji macierzowej, podobnej do wzoru (5).

$$\begin{bmatrix}
1 & x_{11} & x_{12} & \dots & x_{1k} \\
1 & x_{21} & x_{22} & \dots & x_{2k} \\
\vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\
1 & x_{n1} & x_{n2} & \dots & x_{nk}
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
\beta_0 \\
\vdots \\
\beta_k
\end{bmatrix}
\approx
\begin{bmatrix}
y_1 \\
y_2 \\
\vdots \\
y_n
\end{bmatrix}.$$
(9)

Mnożąc powyższą równość, lewostronnie przez  $X^T$  otrzymujemy **równość**  $X^T X \beta = X^T Y$ , identyczną z równością (6). Podobnie też, – jak poprzednio – spełnienie warunku  $\operatorname{rk}(X^T X) < k+1$  oznacza iż [któraś/któreś] ze zmiennych  $X_1, \ldots, X_k$  [jest/są] [zbędna/zbędne], jako kombinacja liniowa pozostałych.<sup>3</sup>

Nawiązując do aproksymacji średniokwadratowej – szukamy elementu najlepszej aproksymacji dla funkcji Y z przestrzeni (podprzestrzeni "regularnych" funkcji) rozpiętej przez funkcje  $\{1, X_1, \ldots, X_k\}$ .

Podsumowanie w jednym zdaniu:  $\beta = (X^T X)^{-1} X^T Y$ .

#### Regresja kwadratowa i wielomianowa.

ZADANIE: Dane są niezależne obserwacje  $(x_i, y_i)$ , dla i = 1, ..., n. Znaleźć wektor  $\beta = [\beta_0, \beta_1, \beta_2]^T$  minimalizujący wartość funkcji

$$f(\beta) = \sum_{i=1}^{n} (\beta_0 + \beta_1 x_i + \beta_2 x_i^2 - y_i)^2.$$
 (10)

Sposób analityczny to rozwiązanie układu trzech równań z trzema niewiadomymi  $\beta_1, \beta_1, \beta_2$ :

$$\frac{\partial f}{\partial \beta_0} = \frac{\partial f}{\partial \beta_1} = \frac{\partial f}{\partial \beta_2} = 0.$$

Prostszym sposobem jest notacja macierzowa. Zamiast zmiennej X wprowadźmy dwie zmienne  $X_1 = X$ ,  $X_2 = X^2$ . Oznacza to iż mamy do czynienia z zadaniem regresji zmiennej Y względem zmiennych  $X_1, X_2$ . Niech  $x_{i1} \leftrightarrow x_i$  oraz  $x_{i2} \leftrightarrow x_i^2$ . Równanie macierzowe (9) można przepisać w postaci

$$\begin{bmatrix}
1 & x_{11} & x_{12} \\
1 & x_{21} & x_{22} \\
\vdots & \vdots & \vdots \\
1 & x_{n1} & x_{n2}
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
\beta_0 \\
\beta_1 \\
\beta_2
\end{bmatrix}
\approx
\begin{bmatrix}
y_1 \\
y_2 \\
\vdots \\
y_n
\end{bmatrix}.$$
(11)

Stąd, ponownie, podsumowanie w jednym zdaniu:  $\beta = (X^T X)^{-1} X^T Y$ .

Zadanie regresji wielomianowej jest określone następująco:

ZADANIE: Dane są niezależne obserwacje  $(x_i, y_i)$ , dla i = 1, ..., n. Znaleźć wektor  $\beta = [\beta_0, ..., \beta_k]^T$ 

 $<sup>^{3}</sup> Dodanie nawiasów \left[\right] oznacza utworzenie wektora, \\ ^{algebra \ raz \ jeszcze.} \left[\begin{array}{c} któraś \\ któreś \\ \end{array}\right] \sim \left[\begin{array}{c} jest \\ sa \\ \end{array}\right] + \left[\begin{array}{c} zbędna \\ zbędne \\ \end{array}\right]$ 

minimalizujący wartość funkcji

$$f(\beta) = \sum_{i=1}^{n} (\beta_0 + \beta_1 x_i + \dots + \beta_k x_i^k - y_i)^2.$$
 (12)

Równanie macierzowe (9) ponownie okazuje się najbardziej intuicyjne. Jest mianowicie

$$\begin{bmatrix}
1 & x_1 & x_1^2 & \dots & x_1^k \\
1 & x_2 & x_2^2 & \dots & x_2^k \\
\vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\
1 & x_n & x_n^2 & \dots & x_n^k
\end{bmatrix}
\begin{bmatrix}
\beta & \approx & Y \\
\beta_0 \\
\vdots \\
\beta_k
\end{bmatrix}
\approx
\begin{bmatrix}
y_1 \\
y_2 \\
\vdots \\
y_n
\end{bmatrix}.$$
(13)

Ponownie, po raz kolejny, podsumowanie w jednym zdaniu:  $\beta = (X^T X)^{-1} X^T Y$ . Zauważmy również, że oprócz potęg wartości  $x_k$  można dołączyć do równania regresji zmienne  $\log(x_k)$ ,  $\exp(x_k)$ ,  $\sin(x_k)$  i różne inne przekształcenia  $x_k$ . W efekcie – regresje: wielomianowa, logarytmiczna, wykładnicza, trygonometryczna i nie\_wiadomo\_jaka sprowadzają się do regresji wielu zmiennych.

 $\leftarrow$ 

Z poważaniem, Witold Karczewski