

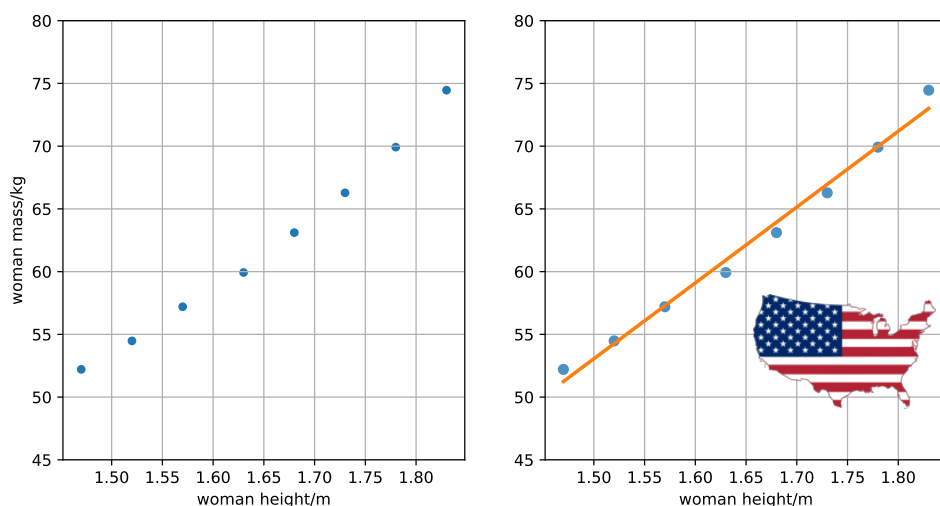
Regresja liniowa

Keywords: kombinatoryka, prawdopodobieństwo, statystyka, wektory, iloczyn skalarny, regresja liniowa, uczenie maszynowe, przetwarzanie danych

W praktyce często spotykamy się z sytuacjami, w których wartości jednej zmiennej determinują wartości drugiej. Na podstawie zestawu zmierzonych lub statystycznie uzyskanych danych próbujemy następnie znaleźć model matematyczny, który opisuje funkcjonalną zależność między dwiema zmiennymi. Na przykład rozważmy dane wskazujące wzrost i wagę amerykańskich kobiet w wieku od 30 do 39 lat (źródło: https://en.wikipedia.org/wiki/Simple_linear_regression, dostęp 12 kwietnia 2024 r.; dla zwięzłości wykorzystano tylko połowę danych).

wzrost/m	1,47	1,52	1,57	1,63	1,68	1,73	1,78	1,83
waga/kg	52,21	54,48	57,20	59,93	63,11	66,28	69,92	74,46

Dane zostały przedstawione na rysunku po lewej stronie. Z rysunku jasno wynika, że wraz ze wzrostem wzrostu rośnie również waga. W takim przypadku możliwe jest znalezienie modelu matematycznego, który wyraża wagę jako funkcję wzrostu. Taki model matematyczny przedstawiono w kolorze na rysunku po prawej stronie. Pozwala on przewidzieć wagę kobiety na podstawie jej wzrostu.



Rysunek 1: Po lewej stronie wyświetlane są dane pokazujące, jak waga amerykańskich kobiet zależy od ich wzrostu. Po prawej stronie do danych dodano linię regresji reprezentującą matematyczny model funkcjonalnej zależności między wzrostem a wagą.

Opisany powyżej typ problemu nazywany jest *regresją liniową*.

Regresja liniowa jest jedną z podstawowych metod *uczenia maszynowego*. Polega ona na identyfikacji zależności funkcjonalnej ukrytej w zestawie danych. Po uzyskaniu tej relacji możemy użyć jej do

przewidywania wartości funkcji dla danych wejściowych, które nie są zawarte w oryginalnym zbiorze danych.

W poniższej sekcji pokażemy, w jaki sposób regresja liniowa jest powiązana z kombinacjami liniowymi wektorów, i jak można znaleźć linię regresji za pomocą operacji na wektorach. Będziemy postępować krok po kroku:

- Najpierw sprawdzimy, jak wyrazić wektor jako liniową kombinację danych wektorów.
- Następnie zobaczymy, jak można uprościć to zadanie, jeśli jeden z wektorów jest prostopadły do pozostałych.
- Następnie zbadamy, jak znaleźć przybliżone rozwiązanie, gdy dokładne nie istnieje.
- Wreszcie, wykorzystamy te pomysły do rozwiązania problemu regresji liniowej - czyli skonstruujemy model matematyczny oparty na danych, który ujawni podstawowy trend i pozwoli nam przewidywać wartości nieobecne w zbiorze danych.

Kombinacja liniowa wektorów

Zadanie 1. Wyraż wektor $\vec{c} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \end{pmatrix}$ jako kombinację liniową wektorów $\vec{a} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix}$ i $\vec{b} = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \end{pmatrix}$.

Zadanie 2. Wyraż wektor $\vec{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ jako kombinację liniową wektorów

$$\vec{u}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \vec{u}_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}, \quad \vec{u}_3 = \begin{pmatrix} 3 \\ -1 \\ -4 \end{pmatrix}.$$

Kombinacja liniowa z wykorzystaniem iloczynu skalarny

Jeśli przynajmniej jeden z podanych wektorów jest prostopadły do pozostałych wektorów, możemy użyć sprytnej sztuczki, aby uzyskać prostszy układ równań.

Wróćmy do poprzedniego zadania. Możemy zauważyć, że wektor $\vec{u}_3$ jest prostopadły do wektorów $\vec{u}_1$ i $\vec{u}_2$. Oznacza to, że jest on również prostopadły do płaszczyzny wyznaczonej przez te dwa wektory. Możemy to łatwo zweryfikować, obliczając iloczyn skalarny:

$$\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_3 = 2 \cdot 3 + 2 \cdot (-1) + 1 \cdot (-4) = 0$$

i

$$\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_3 = 3 \cdot 3 + 1 \cdot (-1) + 2 \cdot (-4) = 0.$$

Dzięki tej właściwości warto pomnożyć równanie (1) za pomocą iloczynu kropkowego przez wektory od $\vec{u}_1$ do $\vec{u}_3$. W ten sposób otrzymujemy następujące trzy równania.

$$t_1(\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_1) + t_2(\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_1) + t_3(\vec{u}_3 \cdot \vec{u}_1) = \vec{w} \cdot \vec{u}_1$$

$$t_1(\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_2) + t_2(\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_2) + t_3(\vec{u}_3 \cdot \vec{u}_2) = \vec{w} \cdot \vec{u}_2$$

$$t_1(\vec{u}_1 \cdot \vec{u}_3) + t_2(\vec{u}_2 \cdot \vec{u}_3) + t_3(\vec{u}_3 \cdot \vec{u}_3) = \vec{w} \cdot \vec{u}_3$$

Obliczając iloczyny kropkowe, otrzymujemy układ, który jest znacznie prostszy niż układ (2).

$$\begin{aligned}9t_1 + 10t_2 &= 7 \\10t_1 + 14t_2 &= 7 \\26t_3 &= -3\end{aligned}$$

Z ostatniego równania możemy bezpośrednio wyznaczyć jedną z niewiadomych, a pierwsze dwa równania tworzą układ dwóch równań z dwiema niewiadomymi, t_1 i t_2 .

Kombinacje liniowe i niespójne układy równań

Przypomnijmy, że układ równań liniowych jest niespójny, jeśli nie ma rozwiązania.

Zmodyfikujemy teraz nasze poprzednie zadanie polegające na wyrażeniu wektora jako kombinacji liniowej podanych wektorów. Tym razem pominiemy jeden z wektorów, których używaliśmy poprzednio. W rezultacie problem stanie się nierozwiązywalny w klasycznym sensie.

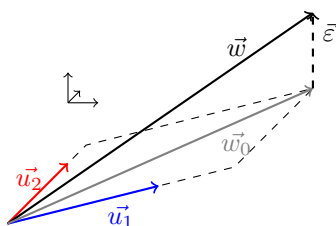
Zadanie 3. Wyrazić wektor $\vec{w} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}$ jako kombinację liniową wektorów

$$\vec{u}_1 = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix}, \quad \vec{u}_2 = \begin{pmatrix} 3 \\ 1 \\ 2 \end{pmatrix}.$$

Rozwiązywanie niespójnych układów równań

Wprowadźmy teraz rozsądne uogólnienie tego, co uważamy za rozwiązanie. Zamiast szukać wartości niewiadomych, które sprawiają, że lewa i prawa strona będą dokładnie równe, będziemy szukać wartości, które sprawiają, że obie strony będą jak najbliższe siebie.

Przez rozwiązanie niespójnego układu równań będziemy rozumieć taki wybór niewiadomych, dla którego długość wektora wyrażającego różnicę między lewą i prawą stroną układu jest minimalna. Załączony rysunek pomaga nam zrozumieć, co reprezentuje ten system i jak zwizualizować jego rozwiązanie w osłabionym sensie opisanym powyżej.



Rysunek 2: Wektory $\vec{u}_1$ i $\vec{u}_2$ wyznaczają płaszczyznę, do której wektor $\vec{w}$ nie należy. Wektor $\vec{w}$ nie może zatem zostać przedstawiony jako kombinacja liniowa wektorów $\vec{u}_1$ i $\vec{u}_2$. Projekcję ortogonalną wektora $\vec{w}$ na tę płaszczyznę, oznaczoną przez $\vec{w}_0$, można jednak wyrazić jako kombinację liniową wektorów $\vec{u}_1$ i $\vec{u}_2$. Spośród wszystkich kombinacji liniowych tych wektorów, wektor $\vec{w}_0$ jest najbliższy wektorowi $\vec{w}$. Miara tej odległości jest długość wektora $\vec{e}$. Własność, iż wektor $\vec{w}_0$ jest najbliższy wektorowi $\vec{w}$ spośród wszystkich wektorów należących do danej płaszczyzny, wynika z prostopadłości wektora $\vec{e}$ do płaszczyzny wyznaczonej przez wektory $\vec{u}_1$ i $\vec{u}_2$.

Ta kombinacja jest reprezentowana przez wektor $\vec{w}_0$, a różnica między $\vec{w}$ i $\vec{w}_0$ jest reprezentowana przez wektor $\vec{e}$. Naszym celem jest, aby długość wektora $\vec{e}$ była jak najmniejsza.

Z wizualnego punktu widzenia i właściwości geometrycznych łatwo zauważyć, że dzieje się tak, gdy wektor $\vec{e}$ jest prostopadły do płaszczyzny wyznaczonej przez wektory $\vec{u}_1$ i $\vec{u}_2$. To prowadzi nas do tej samej sytuacji, którą napotkaliśmy w alternatywnym rozwiązaniu zadania 3. Tam również użyliśmy sztuczki, aby znaleźć współczynniki $\vec{u}_1$ i $\vec{u}_2$ bez rozwiązywania pełnego układu równań - wzięliśmy iloczyn kropkowy układu z wektorami $\vec{u}_1$ i $\vec{u}_2$. W rzeczywistości do tych obliczeń nie potrzebowaliśmy nawet znać wektora $\vec{e}$.

Ponieważ długość wektora $\vec{e}$ jest wyrażona w postaci kwadratów jego składowych, metoda ta nazywana jest *metodą najmniejszych kwadratów*.

Zademonstrujemy całą procedurę na poniższym przykładzie.

Regresja liniowa

Rozważmy dane w poniższej tabeli:

x	2	3	4
y	1	5	7

Szukamy linii $y = ax + b$, która najlepiej oddaje trend w tym zbiorze danych i służy jako odpowiedni model matematyczny dla danych. Podstawiając każdy z trzech punktów do równania prostej, otrzymujemy układ trzech równań z dwiema niewiadomymi.

$$2a + b = 1$$

$$3a + b = 5$$

$$4a + b = 7$$

Jest to układ równań, który jest niespójny - znany również jako układ nadmiernie zdeterminowany - i nie ma rozwiązania w klasycznym sensie. Postać wektorowa układu to:

$$a \begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix} + b \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 5 \\ 7 \end{pmatrix}$$

Biorąc iloczyn skalarny obu stron z wektorami $\begin{pmatrix} 2 \\ 3 \\ 4 \end{pmatrix}$ i $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}$ otrzymujemy następujący układ dwóch równań:

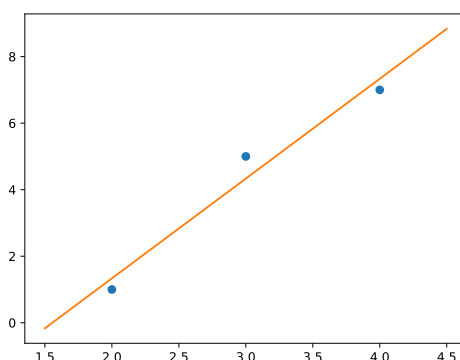
$$29a + 9b = 45$$

$$9a + 3b = 13$$

Rozwiązaniem tego układu jest $a = 3$ i $b = -\frac{14}{3}$. Modelem regresji dla podanych danych jest zatem linia

$$y = 3x - \frac{14}{3}.$$

Wykres zawierający podane dane i linię regresji przedstawiono na rysunku.



Rysunek 3: Trzy punkty, które nie leżą na jednej prostej i prosta, która jest modelem regresji dla danego zestawu trzech punktów..

Regresja dla większych zestawów danych

Procedurę opisaną w poprzedniej sekcji dla trzech punktów można uogólnić na dowolną liczbę punktów. Nierzadko zdarza się pracować z zestawami danych zawierającymi setki punktów.

Jeśli wektor $\vec{X}$ zawiera wartości zmiennej niezależnej¹, a wektor $\vec{Y}$ zawiera wartości zmiennej zależnej, rozważamy model²

$$\vec{Y} = a\vec{X} + b.$$

Wyznaczamy współczynniki a i b przepisując to równanie jako równanie wektorowe:

$$\vec{Y} = a\vec{X} + b\vec{1},$$

¹Będziemy używać notacji powszechnie stosowanej w przetwarzaniu danych, w której zbiory danych (wektory) są oznaczane dużymi literami, a wektor, którego wszystkie składowe są równe tej samej liczbie, jest zapisywany jako dana liczba ze strzałką wskazującą wektor.

²Ściśle mówiąc, operacja ta nie ma sensu matematycznego, ponieważ dodajemy wektor do liczby rzeczywistej. Ta operacja musi być interpretowana składniowo, gdzie to dodawanie oznacza, że liczba rzeczywista jest zmieniana na wektor o odpowiednim wymiarze, aby operacja była zdefiniowana. Adaptację tę nazywamy *broadcasting*. W rezultacie dodajemy wartość b do każdej składowej wektora $a\vec{X}$.

gdzie $\vec{I}$ jest wektorem składającym się z jedynek. Następnie bierzemy iloczyn kropkowy obu stron z wektorami $\vec{X}$ i $\vec{I}$. W ten sposób otrzymujemy układ:

$$\begin{aligned} a(\vec{X} \cdot \vec{X}) + b(\vec{X} \cdot \vec{I}) &= \vec{X} \cdot \vec{Y} \\ a(\vec{I} \cdot \vec{X}) + b(\vec{I} \cdot \vec{I}) &= \vec{I} \cdot \vec{Y} \end{aligned} \quad (3)$$

Podczas pracy z więcej niż trzema punktami mamy do czynienia z wektorami o wymiarze większym niż trzy. W rezultacie tracimy wizualną interpretację geometryczną. Poza tym procedura pozostaje niezmienną. Iloczyn skalarny dwóch wektorów jest nadal obliczany przez pomnożenie odpowiednich składników, a następnie zsumowanie iloczynów.

Zadanie 4. Znajdź odpowiedni model liniowy dla tabeli danych z sekcji wprowadzającej.

Zadanie 5. Znajdź linię regresji dla podanych danych.

x	1,0	2,0	3,0	4,0
y	2,3	2,5	3,1	3,3

Uwagi końcowe

- W statystyce opisana powyżej metoda jest jednym z podstawowych narzędzi wykorzystywanych do przewidywania, czy jedna zmienna wpływa na wartości innej. Z tego powodu istnieją metody, które oceniają jakość aproksymacji i oceniają, czy wybrany model jest odpowiedni dla danego zestawu punktów danych.
- Istnieją również wielozmienne (wielowymiarowe) wersje metody najmniejszych kwadratów, w których przewidywana wartość zależy nie od jednej, ale od kilku niezależnych zmiennych.
- Problem rozwiązywania niespójnego układu równań liniowych pojawia się również w rekonstrukcji obrazu w *tomografii akustycznej*. Pozwala to na badanie składu warstw geologicznych lub stanu drewna lub drzewa na podstawie informacji o prędkości, z jaką fale odkształceń sprężystych przechodzą przez materiał. Seria artykułów na blogu <https://tomroelandts.com/> może służyć jako wprowadzenie do zagadnienia.
- Możliwe jest również wyprowadzenie bezpośrednich wzorów do obliczania współczynników regresji liniowej z podanych danych – takie podejście pozwala uniknąć obliczania iloczynów kropkowych i rozwiązywania układów równań. Zobacz na przykład https://en.wikipedia.org/wiki/Simple_linear_regression#Expanded_formulas.

Literatura i odniesienia

Literatura

- Wikipedie, Simple linear regression, https://en.wikipedia.org/wiki/Simple_linear_regression, 12.4.2024
- Tom Roelandts, <https://tomroelandts.com/articles/tomography-part-1-projections>, <https://tomroelandts.com/articles/sirt-algorithm>, 13.4.2024

Źródła danych liczbowych

- https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Flag-map_of_the_United_States.pdf