

# SASによるノンパラメトリック回帰

SAS インスティテュートジャパン  
小野 裕亮 小玉 奈津子 泉水 克之

*The Power to Know.*

## はじめに

- ◆ 発表の内容
  - ノンパラメトリック回帰について
  - SASでノンパラメトリック回帰を行うプロシジャの紹介
    - ◆ Loess回帰を行う LOESSプロシジャ
    - ◆ 薄板平滑化回帰を行う TPSLINEプロシジャ
    - ◆ 一般化加法モデルを実行する GAMプロシジャ

## ノンパラメトリック回帰について

## 線形回帰

- ◆ モデル式
- 応答変数  $Y$ 、説明変数を  $X$  とした場合の線形回帰の場合

$$Y = \beta_0 + \beta_1 X + \varepsilon$$

誤差  $\varepsilon$  が  $N(0, \sigma^2)$  の正規分布に従う場合は、回帰パラメータ  $\beta_0$ 、 $\beta_1$  を最小2乗法を利用して推定する。

## ノンパラメトリック回帰(1)

- ◆ モデル式
  - 応答変数  $Y$  を説明変数を  $X$  とした場合

$$Y = g(X) + \epsilon$$

- $g(x) \rightarrow$
- 1 滑らかな関数
  - 2 関数の型は未知

5

## ノンパラメトリック回帰(2)

- ◆ 既存の方法 (Version6でも可能)
  - 多項式回帰 (REGプロシジャ、GLMプロシジャ)
  - 区分多項式 (TRANSREGプロシジャ)
  - モデルを指定した非線形回帰 (NLINプロシジャ)  
(ニューラルネットワーク (Enterprise Miner))

6

## ノンパラメトリック回帰(3)

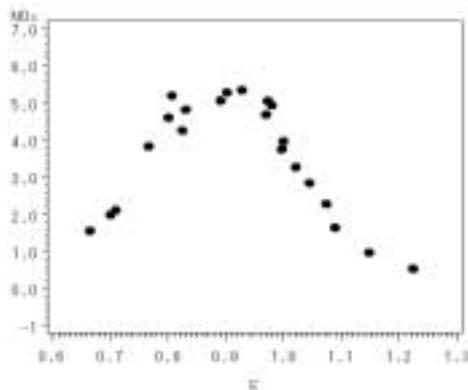
### ◆ 追加された新機能(Version8から)

- Loess(局所)回帰 (LOESSプロシジャ)
- 薄板平滑化回帰 (TPSPLINEプロシジャ)
- 一般化加法モデル(GAMプロシジャ)  
\* Version 8.1では、評価版 Version8.2から製品版

7

## ノンパラメトリック回帰の例(1)

### ◆ Gas データ(Brinkman 1981)の例



排気ガスに含まれる窒素酸化物の濃度(Nox)と、当量比(E)の関係に対して**多項式回帰**とLoess回帰を当てはめてみる。

#### ・説明変数 当量比

当量比(エンジンで燃焼させるガスの空気とエタノールの混合比率)

#### ・応答変数 窒素酸化物の濃度

8

## ノンパラメトリック回帰の例(2)

- ◆ 多項式回帰

- モデル式

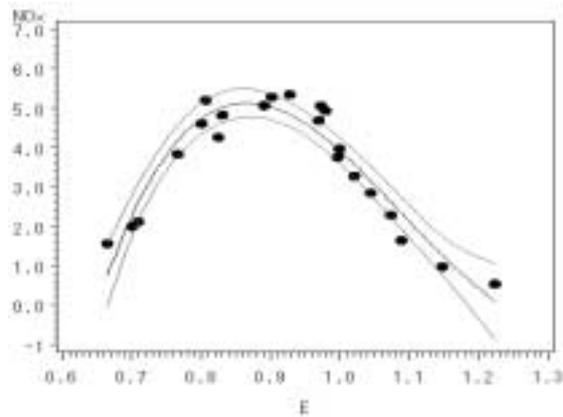
$$NOx = \beta_0 + \beta_1 E + \beta_2 E^2 + \beta_3 E^3 + \dots$$

データの曲線の関係を示す為に、3次の項までの多項式回帰を行なう。

9

## ノンパラメトリック回帰の例(3)

- 多項式回帰の結果(1)

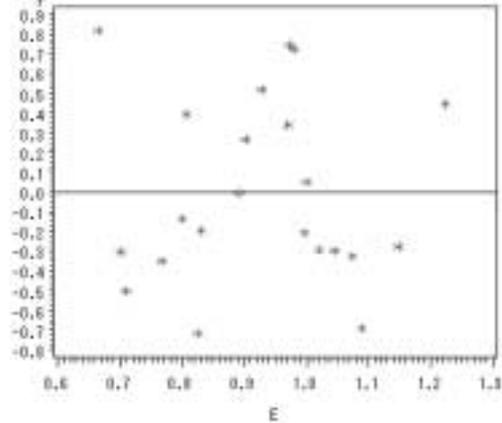


10

### ノンパラメトリック回帰の例(3)

- 多項式回帰の結果(2)

(残差と説明変数のプロット)



11

### ノンパラメトリック回帰の例(4)

- ◆ Loess回帰

- モデル式

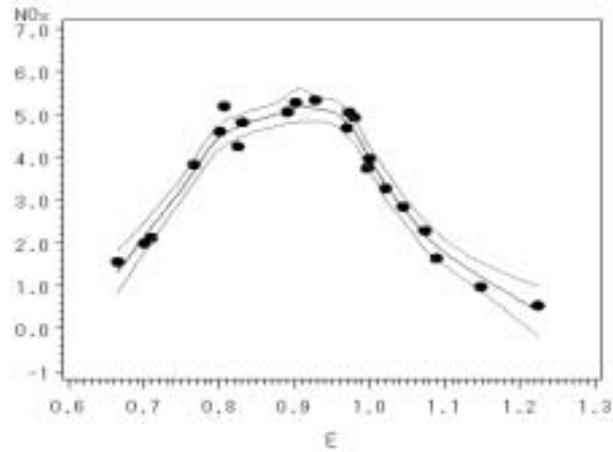
$$NOx = g(E) +$$

滑らかな関数  $g(\ )$  を、Loess回帰を利用して推定する。

12

### ノンパラメトリック回帰の例(5)

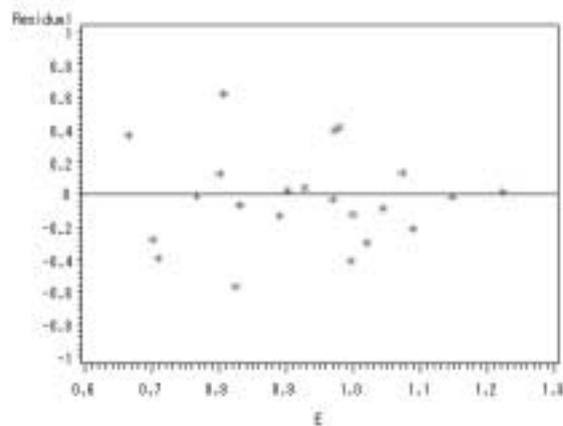
- Loess 回帰の結果(1)



13

### ノンパラメトリック回帰の例(5)

- Loess 回帰の結果(2)  
(残差と説明変数のプロット)



14

## 既存の方法

- ◆ 長所
  - 計算が簡単である
  - 結果の解釈が容易である
- ◆ 短所
  - モデル式を明示的に指定する必要がある
  - 1つのデータ点がモデル全体に影響を与える

15

## ノンパラメトリック回帰

- ◆ 長所
  - モデルを明示的に指定しなくてすむ。  
(但し、滑らかさの度合いを決めなくてはいけない)
- ◆ 短所
  - モデルの解釈が複雑である
  - 大量なデータでは計算時間がかかる
  - 外挿ができない(補間のみ)

16

## Loess (局所) 回帰を行うLOESSプロシジャ

## LOESSプロシジャ(1)

- ◆ LOESSプロシジャについて
  - Loess回帰 (局所回帰)
  - 平滑化パラメータ
  - 平滑化パラメータの自動選択
  - 外れ値の存在や裾の重い誤差分布に対する工夫
  - 大容量データに対する工夫
  - データの標準化

## LOESSプロシジャ(2)

◆ Loess回帰(局所回帰)

$$y_i = g(x_i) + \epsilon_i$$

説明変数  $x_i$  は行ベクトル

非説明変数  $y_i$

近くの点ほど**大きな重み**を与えて、**各点ごと**に回帰分析を行う。  
重みつけの方法によって、曲面の滑らかさが変化する。

19

## LOESSプロシジャ(3)

◆ 平滑化パラメータ

- ある点  $x$  において、回帰分析を行う時に  $x_i$  に対して与える重み  $w_i$

平滑化パラメータ  $s \leq 1$  の時

$$w_i = \begin{cases} \frac{32}{5} \left(1 - \left(\frac{d_i(x)}{d_{(ns)}(x)}\right)^3\right)^3 & d_i(x) \leq d_{(ns)}(x) \\ 0 & d_i(x) > d_{(ns)}(x) \end{cases}$$

・  $d_i(x)$  は、 $x$  と  $x_i$  の距離

・  $d_{(ns)}(x)$  は、 $x$  から  $ns$  番目のデータまでの距離

この関数は、近くに位置するものほど、重みが大きな値になる。

$s$  を 0 に近づけていくと、より近くのデータしか利用しなくなる。

20

### LOESSプロシジャ(4)

平滑化パラメータ  $S > 1$  の時

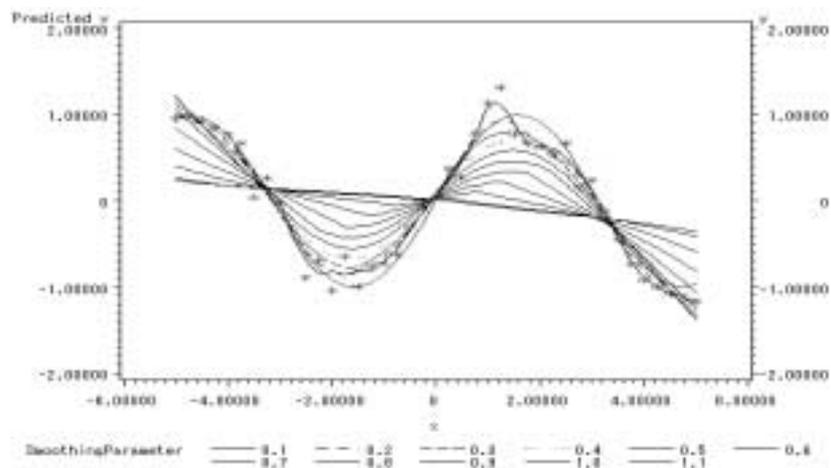
$$w_i = \frac{32}{5} \frac{\left(1 - \left(\frac{d_i(x)}{d_{(n)}(x)}\right)^3\right)^3}{s^n}$$

$S$  の値を大きくすると、すべての重みが一定になっていき、通常の回帰分析に近づいていく。

21

### LOESSプロシジャ(5)

◆ 平滑化パラメータと滑らかさ



22

## LOESSプロシジャ(6)

### ◆ 平滑化パラメータの自動選択 (v8.2)

#### ● 平滑化パラメータの選択基準

##### ・ GCV(一般化クロスバリデーション)による選択

(データ数が少なく、誤差(ノイズ)が大きいようなデータに対しては、over fitting (= under smoothig)する傾向がある。)

##### ・ AIC<sub>C1</sub>による選択

##### ・ AIC<sub>C</sub>による選択

23

## LOESSプロシジャ(7)

### ◆ 自由度による指定 (v8.2)

予測値  $\hat{y}$  は、行列Lを利用して実測値  $y$  の

$$\hat{y} = Ly$$

通常の線形回帰の場合

$$L = X(X'X)^{-1}X'$$

となる。

LOESSプロシジャでは、3種類の自由度をこの行列Lから計算する。

$$\cdot df1 = trace(L)$$

$$\cdot df2 = trace(\hat{L}L)$$

$$\cdot df3 = 2trace(L) - trace(\hat{L}L)$$

24

## LOESSプロシジャ(8)

- ◆ 外れ値の存在や裾の重い誤差

MODELステートメントの  
ITERATIONS= オプションで  
最大反復回数を指定

最小2乗基準を最小にする推定の外に、Tukeyの双加重関数 (biweight function) が最小となるように反復推定を行い、外れ値や、誤差の裾が重い場合に頑健性のある回帰を行なうことができる。

25

## LOESSプロシジャ(5)

- ◆ 大容量データに対する工夫

データすべての点に対して局所回帰を行なうのではなく、kd Tree法にもとづいて選択した点に対して、局所回帰を行なう。

MODELステートメントの  
BUCKET= オプションで  
点の数を指定

26

## LOESSプロシジャ(6)

### ◆ データの標準化

Loess回帰の重み $W_i$ は、距離によって決められる。

説明変数が複数ある場合は、標準化するか、しないかによって結果が変化する。

LOESSプロシジャでは、元データのまま利用するか分析をするかが選択することが可能。

MODELステートメントの  
SCALE=SD( )  
オプションでトリムする  
割合を指定

標準化には、トリム化標準偏差が使われる。

27

## LOESSプロシジャ(9)

### ◆ LOESSプロシジャで平滑化パラメータを自動選択する 実行例

#### ● データ → Sinカーブに誤差を加えて作成したデータ

```
data sample;
  do x=-5 to 5 by 0.25;
    y=sin(x)+rannor(12345)*0.4;
  output;
end;
run;
```

28

## LOESSプロシジャ(10)

---

- プログラム1

**/\*\* GCVによる平滑化パラメータの選択\*\*/**

```
proc loess data=sample;  
  model y=x /select=gcv ;  
  ods output OutputStatistics=statsgcv;  
run;
```

29

## LOESSプロシジャ(11)

---

- プログラム2

**/\*\* 平滑化パラメータをAIC<sub>c</sub>基準により選択\*\*/**

```
proc loess data=sample;  
  model y=x /select=aicc;  
  ods output OutputStatistics=statsaicc;  
run;
```

30

## TPSPLINEプロシジャ(1)

### キーワード

- ◆ Thin-Plate Spline (薄板スプライン)
- ◆ ペナルティ付き最小2乗法
- ◆ セミパラメトリック
- ◆ GCV functionを用いたパラメータ選択

31

## TPSPLINEプロシジャ(2)

### ◆ 最小2乗法

$$y_i = \beta_0 + \sum_{i=1}^p \beta_i x_i + \varepsilon_i, \quad \varepsilon_i : i.i.d. N(0, \sigma^2)$$

残差平方和  $\sum_{i=1}^n (y_i - \beta_0 - \sum_{i=1}^p \beta_i x_i)^2$  を最小とする

$\beta_0, \beta_1, \dots, \beta_p$  を求める

32

### TPSPLINEプロシジャ(3)

◆ ペナルティ付き(罰則付き)最小2乗法(1)

$$y_i = f(x_i) + z_i\beta + \varepsilon_i$$

$x_i, z_i$  説明変数(ベクトル)

$y_i$  被説明変数

$f$  滑らかな関数(未知)

$\beta$  パラメータ(ベクトル)

33

### TPSPLINEプロシジャ(4)

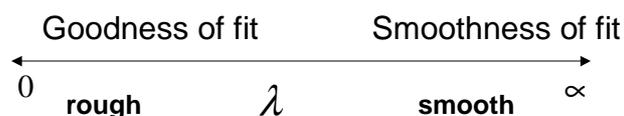
◆ ペナルティ付き(罰則付き)最小2乗法(2)

“ペナルティ付き残差平方和”

$$D^\alpha f(x) = \sum \frac{\alpha}{\alpha_1! \cdots \alpha_d!} \left[ \frac{\partial^\alpha}{\partial x_1^{\alpha_1} \cdots \partial x_d^{\alpha_d}} f(x) \right]$$

無限の面積を持つ弾性薄板を凹ますときのエネルギーがこの形

$$S_\lambda(\beta, f) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \underbrace{(y_i - z_i\beta - f(x_i))^2}_{\text{Goodness of fit}} + \lambda \int \underbrace{(D^m f(x))^2 dx}_{\text{Smoothness of fit}}$$



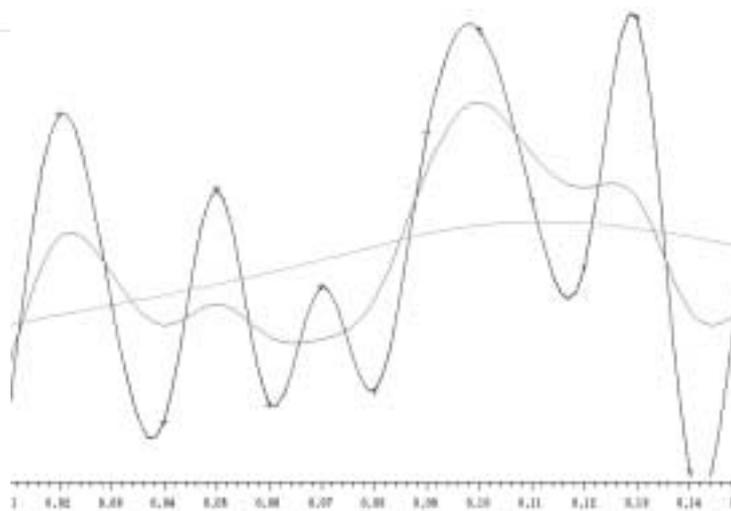
34

TPSPLINEプロシジャ(5)

◆ ペナルティ付き(罰則付き)最小2乗法(3)

m=2, d=1,  $\lambda \downarrow 0$ のとき  
 結果はcubic spline!  
 (SAS/IMLのSPLINE関数,  
 SAS/INSIGHT,  
 PROC GPLOT)

35



36

## TPSPLINEプロシジャ(6)

◆ ペナルティ付き(罰則付き)最小2乗法(4)

$\lambda$  はgiven

$S_\lambda(\beta, f)$  を最小化する!

37

## TPSPLINEプロシジャ(7)

◆  $\beta$  と  $f$  の決め方(roughly)

$$1. f(x_i) = \theta_0 + \theta \cdot x_i + \sum_{j=1}^n \delta_j E(x_i - x_j)$$

$$E(y) = \text{const} \cdot \|y\|^2 \log(\|y\|)$$

と書ける

2.  $S_\lambda(\beta, f)$  は行列の形に落ちる

38

## TPSPLINEプロシジャ(8)

### 問題

λをどうやって決めればいいの???

### PROC TPSPLINEにおける回答

⇒⇒⇒GCV function

(一般化クロスバリデーション関数)

39

## TPSPLINEプロシジャ(9)

### ◆ GCV(Generalized Cross Validation)function

$$GCV(\lambda) = \frac{\sum_{i=1}^n (y_i - f_{\lambda}(x_i))^2}{(n - \text{Trace}(A(\lambda)))^2}$$

$A(\lambda)$ は $\hat{y} = A(\lambda)y$  を満たす行列

GCVの値を最小にするλを選択する

$$GCV \approx CV$$

$$CV(\lambda) = \sum_{i=1}^n (y_i - f_{\lambda}^{(-i)}(x_i))^2 = \sum_{i=1}^n \frac{(y_i - f_{\lambda}(x_i))^2}{(1 - a_{ii})^2}$$

40

余話

---

GCVで選択しても、余りよろしくない結果が  
出してしまう、との報告もある(Hurvich, Simonoff, and Tsai, 1998)

**AICC??**

**AICC<sub>1</sub>???**

TPSPLINEプロシジャ(10)

---

- ◆ TPSPLINEプロシジャの実行例
- ◆ データ～「米国における硫酸塩の堆積量」
- ◆ 説明変数～観測地点の緯度(latitude)と  
経度(longitude)
- ◆ 非説明変数～硫酸イオンの濃度(  $g / m^2$  )

TPSPLINEプロシジャ(11)

```
/*ノンパラメトリックモデル*/
proc tpspline data=so4;
  model so4 = (latitude longitude);
  score data=pred out=tp_out;
run;
```

43

TPSPLINEプロシジャ(12)

```
/*セミパラメトリックモデル*/
proc tpspline data=so4;
  model so4 = latitude (longitude);
  score data=pred out=tp_out;
run;
```

線形項  
はこちら

ノンパラメトリック  
な効果は( )の中

44

## GAMプロシジャ(1)

- ◆ **Generalized Additive Models**  
(一般化加法モデル)
- ◆ **Local Scoring Algorithms**
- ◆ **GCV**

45

## GAMプロシジャ(2)

- ◆ **Generalized Additive Models**
  - イメージ—
  - 一般化線形モデル(GENMOD)
  - +
  - 加法モデル
  - +
  - LOESS,TPSPLINE

46

### GAMプロシジャ(3)

◆ 加法モデル

$$Y = \beta_0 + s_1(X_1) + s_2(X_2) + \dots + s_p(X_p) + \varepsilon$$

$s_i(x), i = 1, 2, \dots, p$  は任意の関数



◆ (線形モデル)

$$Y = \beta_0 + \beta_1 X_1 + \beta_2 X_2 + \dots + \beta_p X_p + \varepsilon$$

47

### GAMプロシジャ(4)

◆ 一般化線形モデル

$$\eta = \beta_0 + \beta_1 X_1 + \dots + \beta_p X_p$$

$\mu = E[Y]$   $Y \sim$  指数分布族

$\eta = g(\mu)$   $g(x)$  は link 関数  $g(x) = x, \text{logit}(x), \log(x), \dots$

48

### GAMプロシジャ(5)

SPLINE, LOESSを指定  
できる

◆ 一般化加法モデル(GAM)

$$\eta = \beta_0 + s_1(X_1) + \dots + s_p(X_p)$$

$s_i(x)$  は *smoothing function*

$$E[s_i(X_i)] = 0$$

$\mu = E[Y]$   $Y \sim$  指数分布族

$\eta = g(\mu)$   $g(x)$  は 'canonical' link関数

### GAMプロシジャ(6)

◆ 推定法

#### Local Scoring Algorithms

#### 動機~ Backfitting Algorithms

+ 重み付き反復最小2乗法

"B.A" - - - idea

$$R_j \stackrel{def}{=} Y - s_0 - \sum_{k \neq j} s_k(X_k) \text{ と定めると、 } E[R_j | X_j] = s(X_j)$$

## GAMプロシジャ(7)

◆  $\lambda$  の決め方

⇒⇒GCV

51

## GAMプロシジャ(8)

```
/*GAMプロシジャ*/
PROC GAM data=so4;
model so4=spline(longitude)
      spline(latitude)/method=gcv;
score data=pred out=gam_out;
run;
```

関数として  
SPLINE,SPLINE2,  
LOESSを指定できる

52

## GAMプロシジャ(9)

~まとめ~

LOESS,TPSPLINEと比較して

- ◆ 結果の解釈が比較的行いやすい  
~その「加法性」より
- ◆ 計算時間が相対的に短い
- ◆ 得られる結果が芳しくない時があるので注意!!

53

終わりに

- ◆ ノンパラメトリック回帰を行うことにより、次のことが可能でしょう。
  - A) 特定のモデルを指定せずに、予測や補間を行う。
  - B) より精度の高い予測式の構築
- ◆ 課題
  - 平滑化パラメータの選択方法
  - 大規模データへの適用

54

### 参考文献(1)

---

- ◆ **LOESS、TPSPLINE、GAMプロシジャ  
の開発者による紹介**  
[http://www.sas.com/rnd/app/papers/papers\\_da.html](http://www.sas.com/rnd/app/papers/papers_da.html)
- ◆ **Generalized Additive Models**  
Hastie&Tibshirani, Chapman&Hall
- ◆ **Nonparametric Regression and  
Generalized Linear Models**  
Green&Silverman, Chapman&Hall

55

### 参考文献(2)

---

- ◆ **平滑化とノンパラメトリック回帰への招待**  
S・シモノフ著 竹澤 & 大森訳  
農林統計協会

56



*The Power to Know™*