統計量:多変量解析 BICによるstepwise重回帰分析

(1)	統計量 グラフ モデル 分布 ツール ヘルプ
0	要約 分割表 平均
	比率 分散 ノンパラメトリック検定 次元解析
	モデルへの適合 ・ 相関の検定 ・ 美の検定 ・
(2)	多変量解析 BICによるstepwise重回帰分析 Power Analysis AICによるstepwise多重ロジスティック回帰分析 分散分析 AICによるrepwise【多項】ロジスティック回帰分析 多重比較法 AICによるstepwise【順序】ロジスティック回帰分析 POC キャンクロ・フォーカト
	R BICによるstepwise重回帰分析 ×
4	モデル名を入力: RegModel.3 目的変数(1つ選択) 説明変数(1つ以上選択) 展座位体前屈平均 SLR 立位体前屈1回目 SLRカテゴリ 立位体前屈2回目 下肢長 立位体前屈平均 レ 方形未高切表現 マングス 5
	ヘルプ

- BICによるstepwise法を用いた重回帰分析を行います
- <u>立位体前屈データ</u>を選びます
- ①[統計量]-②[多変量解析]-③[BICによるstepwise重回帰 分析]を選びます
- ダイアログボックスの④[目的変数(1つ選択)]にて結果と なる変数(影響を受ける変数)をクリックして選びます
- ✓ ここでは「立位体前屈平均」を選んでいます
- ⑤[説明変数(1つ以上選択)]から、原因となる変数(影響 を与える変数)を1つ以上選びます
- ✓ ここでは多重共線性を確認した後に「SLR, TMD, 性別, 足 背屈角度, 腹幅」を選んでいます
- ✓ CtrlキーやShiftキーを使うと複数選択できます
- 目的変数, 説明変数ともに数値変数のみを対象とします
- ✓ 因子変数は選択できませんので、必要に応じてあらかじめ数値変数
 △の変換などを行ってください
- ⑥[OK]をクリックします
- なお,目的変数=従属変数,説明変数=独立変数,で同じ 意味を表す用語です

統計量:多変量解析 BICによるstepwise重回帰分析 結果



統計量:多変量解析 AICによるstepwise多重ロジスティック回帰分析

統計量 (1) モデル 分布 ツール ヘルプ	■ AICによるstepwise法を用いた多重ロジスティック回帰分析を
Gamma A Structure Structu	
平均	
	■ <u>転倒テータ</u> を選びま 9
→ 取 ノンパラメトリック検定 ▶	■ ①[統計量]-②[多変量解析]-③[AICによるstepwise多重ロジ
次元解析	スティック回帰分析]を選びます
モデルへの適合	■ ダイアログボックスの④[変数(ダブルクリックして式に入れ
伯関の使定 ▶	ス) 1で、まず結果とたろ日的変数(従属変数)をクリック」
2 多変量解析 BICによるstepwise重回帰分析	
Power Analysis AICによるstepwise多重ロジスティック回帰分析	3 CEULY
R 一般化線形モデル(AICによるStepwise多重ロジスティック回帰分析) ×	■ ⑤のところに目的変数が入っていることを確認します
王子儿·名友 3 力 : GIM 10	✓ 目的変数は因子変数である必要があります
変数(ダブルクリックして式に入れる) 転倒経験[因子] ヘ	✓ ここでは「転倒経験」を選んでいます
	■ ダブルクリックを続けると、⑥のところに原因となる説明変数
」 「年日朝食を食べるか 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二 二	(独立変数)が1つずつ追加されていきます
マンちのの経験	✓ 変数のうち (毎日相合を含べるかしについて) 転倒経験0群と1群の
Operators (click to formula): + * : / %in% - ^ () スプライン/多項式: B-soline 自然 直交 通常の スプラインの自由度: 5 ÷	うち1群は全症例「毎日朝食を食べている」ため説明変数へは選ばず
	ゆすべての変数(「観察打ち切り ヵ日」は除く)を選んでいます
部分集合の表現 <全ての有効なケース>	◆ 読つし指定してしまつに変数は、Delete+-またはDackSpace+-で
リンク関数族 (ダブルクリックで選択) リンク関数	別际ではより
gaussian binomial probit	■ (7[OK]をクリックします
poisson cloglog Gamma V	■ 欠損値がある場合は解析できないことがあるため、その場合は
	データを削除する、もしくは目的変数、説明変数へ入れないよ
	うにする必要があります

統計量: 多変量解析 AICによるstepwise多重ロジスティック回帰分析 結果

出力	300 ₹11
Exponentiated Coefficients and Confidence Bounds \$`【1】モデルカイ2乗検定(尤度比検定) Analysis of Deviance Table	
Model 1: 転倒経験 ~ 1 Model 2: 転倒経験 ~ 1 Resid. Df Resid. Dev Df Deviance Pr(>Chi) 1 74 77.751 2 70 39.996 4 37.755 0.0000001259 *** Signif. codes: 0 '***' 0.001 '**' 0.05 '.' 0.1 ' ' 1	
\$`【2】係数とオッズ比,95%信頼区間 Estimate Std. Error z valu Pr(> z) odds-ratio 2.5%CI (Intercept) 4.6591257 2.36668338 1.96866 0.048995509 05.5437629 1 7310705 20 片足立ち -0.1047225 0.03768581 -2.77883 0.005455486 0.9005744 0 8254453 入院歴 1.9446581 0.96831501 2.00829 0.044612402 6.9812412 1 1567236 運動習慣・1週間の日数・-0.5581643 0.30751948 -1.81505 0.068515673 0.5722586 0 2892353 握力 -0.1427070 0.09405528 -1.51726 0.129199223 0.8670081 0	97.5%CI 903.3251902 0.9580272 57.8151340 0.9986524 1.0202748
\$`【3】Hosmer-Lemeshowの検定(pは0.05以上が望ましい Hosmer and Lemeshow goodness of fit (GOF) test	
data: stepwise.data\$y, stepwise.data\$iiited.vilu X-squared = 1.7499, df = 8 p-value = 0.9877	
\$`【4】VIF値(各重共線性は10以上でほぼ確定に、5以上で一般的に、2,78以上で経わし、 片足立ち、入院歴運動習慣・1週間の日数・ 1.186233 1.083785 1.075009 1	、)、 握力 .071801
\$実測値と予測値の分割表 \$実測値と予測値の分割表\$、 予測群 転倒経験01 0554 179	
\$実測値と予測値の分割表\$`判別的中率(%)` [1] ~85.33333333333333 %″	

- 結果は、【1】モデルカイ2乗検定(尤度比検定),【2】
 係数とオッズ比,95%信頼区間,【3】Hosmer-Lemeshow
 の検定,【4】VIF値,の順に見ます
- ①モデルカイ2乗検定(尤度比検定)の結果を見ます.
 p<0.05でなければなりません
- ②odds-ratio (オッズ比)の[Intercept]以外を見ます.1
 より大きいときは正の影響,1より小さいときは負の影響となります
- ✓ この例では、指定した説明変数のうち「片足立ち、入 院歴、運動習慣、握力」が選ばれ、それぞれオッズ比 が出力されています
- ✓ オッズ比は各変数の単位に依存します
- ③各変数のp値です. [Intercept]以外のp値を見ます
- ✓ Wald検定なので、多重ロジスティック回帰分析では重要ではありません
- Hosmer-Lemeshowの検定は④p≥0.05が望ましくなります
- ⑤ VIF値は10以上の変数は多重共線性が疑わしいため、 独立変数から外して検定します