# Modèles Linéaires Appliqués

Arthur Charpentier

Automne 2020

OLS #6 (le modèle linéaire multiple - 1)



Nous supposons que les données collectées suivent le modèle suivant

$$y_i = \beta_0 + \beta_1 x_{i1} + \cdots + \beta_k x_{ik} + \varepsilon_i,$$

οù

- $\triangleright$   $x_{ii}$  sont des nombres déterministes (connus).  $\beta_0$  représente la constante (intercept dans les logiciels). On notera souvent  $x_{i0} = 1$ .
- $\triangleright$   $\beta_i$ , j = 0, 1, ..., k paramètres réels à estimer. On pose p = k + 1
- les variables  $\varepsilon_i$  sont des fluctuations aléatoires (erreur de mesures, mauvaise spécification du modèle,...).

On peut reformuler le modèle en:

$$\underbrace{\mathbf{Y}}_{(n\times 1)} = \underbrace{\mathbf{X}}_{(n\times p)} \underbrace{\boldsymbol{\beta}}_{(p\times 1)} + \underbrace{\boldsymbol{\varepsilon}}_{(n\times 1)}$$





On peut reformuler le modèle en: 
$$\underbrace{\mathbf{Y}}_{(n\times 1)} = \underbrace{\mathbf{X}}_{(n\times p)} \underbrace{\boldsymbol{\beta}}_{(p\times 1)} + \underbrace{\boldsymbol{\varepsilon}}_{(n\times 1)}$$
 où

 $1 \le p = 1 + k \le n$  et

$$\mathbf{Y} = \begin{pmatrix} Y_1 \\ \vdots \\ Y_n \end{pmatrix}, \mathbf{X} = \begin{pmatrix} x_{10} & x_{11} & \dots & x_{1k} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ x_{n0} & x_{n1} & \dots & x_{nk} \end{pmatrix}, \boldsymbol{\beta} = \begin{pmatrix} \beta_0 \\ \vdots \\ \beta_k \end{pmatrix}, \boldsymbol{\varepsilon} = \begin{pmatrix} \varepsilon_1 \\ \vdots \\ \varepsilon_n \end{pmatrix}$$

 $\boldsymbol{\beta} \in \mathbb{R}^p$  et  $\mathbf{x}_i = (x_{1i}, \dots, x_{ni})^{\mathsf{T}}$ . Lorsque p = 2, ce modèle s'appelle un modèle de régression linéaire simple. On notera

- $\triangleright$   $\mathbf{x}_i$  le vecteur de taille  $(n \times 1)$  des n observations de la jème covariable.
- $\mathbf{x}'_i$  le vecteur de taille  $(1 \times p)$  des valeurs des p covariables pour l'individu i.
- **Y** vecteur réponse;  $\varepsilon$  vecteur aléatoire (centré sans perte de généralité).



Ainsi, la matrice X appelée matrice de design (ou de plan d'expérience) s'écrit également:  $\mathbf{X} = (\mathbf{x}_0, \dots, \mathbf{x}_k) = \begin{pmatrix} \mathbf{x}_1' \\ \vdots \\ \vdots \end{pmatrix}$ .

 $\mathcal{H}_1$ : La matrice de design **X** est de plein rang. Puisque  $p \le n$ ,  $\mathcal{H}_1 \Rightarrow \operatorname{rg}(\mathbf{X}) = p$ ,  $\mathbf{X}^{\mathsf{T}}\mathbf{X}$  de taille (p, p) est symétrique, définie positive et donc inversible.



Comment estimer  $\beta$ ?

L'idée consiste à minimiser une certaine norme de  $\mathbf{Y} - \mathbf{X}\boldsymbol{\beta}$ .

Plusieurs méthodes pourraient être envisagées: tenter de minimiser

$$\sum_{i=1}^{n} (Y_i - \beta_1 x_{i1} - \dots - \beta_p x_{ip})^2 = ||\mathbf{Y} - \mathbf{X}\boldsymbol{\beta}||^2.$$

#### (méthode des moindres carrés)

$$\sum_{i=1}^{n} \rho(Y_{i} - \beta_{1} x_{i1} - \dots - \beta_{p} x_{ip}), \, \rho(\cdot) \geq 0, \, \rho(0) = 0, \, \text{e.g.}$$

$$\rho(t) = |t|, |t| \mathbf{1}(|t| \leq M), \dots$$

#### (M-estimation)

▶  $\sum_{i=1}^{n} d_i^2$ , où  $d_i$  est la distance la plus proche du point  $(x_{i1}, \dots, x_{ip}, y_i)$  sur le plan d'équation  $\beta_1 x_1 + \dots + \beta_p x_p$  (régression orthogonale)

On appelle estimateur des moindres carrés ordinaires (noté MCO ou OLS)  $\widehat{\boldsymbol{\beta}}$  de  $\boldsymbol{\beta}$  la valeur suivante:

$$\widehat{\boldsymbol{\beta}} = \operatorname*{argmin}_{\beta_0,\beta_1,\dots,\beta_k} \sum_{i=1}^n (Y_i - \beta_0 - \beta_1 x_{i1} - \dots - \beta_p x_{ik})^2 = \operatorname*{argmin}_{\boldsymbol{\beta} \in \mathbb{R}^p} ||\mathbf{Y} - \mathbf{X}\boldsymbol{\beta}||^2.$$

Sous l'hypothèse  $\mathcal{H}_1$ , l'estimateur des MCO existe et vaut

$$\widehat{\boldsymbol{\beta}} = (\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{\top}\mathbf{Y}.$$

Par calcul matriciel, en calculant le gradient et la matrice hessienne de  $S(\boldsymbol{\beta}) = ||\mathbf{Y} - \mathbf{X}\boldsymbol{\beta}||^2$ :

$$\frac{\partial S(\boldsymbol{\beta})}{\partial \boldsymbol{\beta}} = -2\mathbf{X}^{\mathsf{T}}\mathbf{Y} + 2\mathbf{X}^{\mathsf{T}}\mathbf{X}\boldsymbol{\beta} \quad \text{ et } \quad \frac{\partial^2 S(\boldsymbol{\beta})}{\partial \boldsymbol{\beta} \partial \boldsymbol{\beta}^{\mathsf{T}}} = 2\mathbf{X}^{\mathsf{T}}\mathbf{X}.$$





## Régression Linéaire Simple

L'estimateur des MCO du modèle de régression linéaire simple  $Y_i = \beta_0 + \beta_1 x_i + \varepsilon_i$  (sous l'hypothèse que  $\widehat{Var}(\mathbf{x}) \neq 0$ ) est donné par

$$\hat{eta}_1 = rac{\widehat{\mathrm{Cov}}(\mathbf{x}, \mathbf{Y})}{\widehat{\mathrm{Var}}(\mathbf{x})} \quad ext{ et } \quad \hat{eta}_0 = \overline{Y} - \hat{eta}_1 \overline{x}$$

où 
$$\widehat{\mathrm{Cov}}(\mathbf{a},\mathbf{b}) = (n-1)^{-1} \sum (a_i - \overline{a})(b_i - \overline{b})$$



On suppose que l'on a un modèle homoscédastique

 $\mathcal{H}_2$ : Les erreurs sont centrées, de même variance et non corrélées  $\Leftrightarrow \mathbb{E}(\varepsilon) = \mathbf{0}$  et  $\mathrm{Var}(\varepsilon) = \sigma^2 \mathbb{I}_n$ .

Sous les hypothèses  $\mathcal{H}_1 - \mathcal{H}_2$ , l'estimateur  $\hat{\beta}$  des MCO est un estimateur sans biais de  $\beta$  et  $Var(\hat{\beta}) = \sigma^2 (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1}$ .

$$\mathbb{E}(\hat{\boldsymbol{\beta}}) = \mathbb{E}((\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{\top}\mathbf{Y}) = \mathbb{E}((\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{\top}[\mathbf{X}\boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\varepsilon}])$$

$$\mathbb{E}(\hat{\boldsymbol{\beta}}) = \underbrace{(\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X}}_{=\mathbb{I}}\boldsymbol{\beta} + \mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{\top}\underbrace{\mathbb{E}(\boldsymbol{\varepsilon})}_{=0} = \boldsymbol{\beta}.$$

$$\operatorname{Var}(\hat{\boldsymbol{\beta}}) = \mathbb{E}((\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{\top}[\boldsymbol{\varepsilon}][\boldsymbol{\varepsilon}]^{\top}\mathbf{X}(\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1})$$

$$\operatorname{Var}(\hat{\boldsymbol{\beta}}) = (\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{\top}\underbrace{\mathbb{E}(\boldsymbol{\varepsilon}\boldsymbol{\varepsilon}^{\top})}_{=\sigma^{2}\mathbb{I}}\mathbf{X}(\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1} = \sigma^{2}(\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1}$$

### Régression Linéaire, Gauss-Markov

Si p=2, les estimateurs  $\hat{\beta}_0$  et  $\hat{\beta}_1$  sont sans biais et

$$\operatorname{Var}(\hat{\beta}_1) = \frac{\sigma^2}{\sum (x_i - \overline{x})^2}, \ \operatorname{Var}(\hat{\beta}_0) = \frac{\sigma^2 \sum x_i^2}{n \sum (x_i - \overline{x})^2},$$
$$\operatorname{Cov}(\hat{\beta}_0, \hat{\beta}_1) = -\frac{\sigma^2 \overline{x}}{\sum (x_i - \overline{x})^2}$$

Sous les hypothèses  $\mathcal{H}_1 - \mathcal{H}_2$ , l'estimateur des MCO est optimal (sans biais et de variance minimale) dans la classe des estimateurs linéaires sans biais de  $\beta$ .



Si *n* augmente,  $Var(\hat{\beta})$  dépend de  $\mathbf{X}^{\mathsf{T}}\mathbf{X}$ , donc sans hypothèse supplémentaire, il est impossible d'établir une convergence pour  $\hat{B}$ .  $\mathcal{H}_3$ : La matrice de design **X** est telle que lorsque  $n \to \infty$ 

$$\frac{1}{n}(\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X}) \to \mathbf{Q}$$

où **Q** est une matrice définie positive.

Sous les hypothèses,  $\mathcal{H}_1 - \mathcal{H}_3$  l'estimateur des MCO  $\hat{B}$  est convergent en movenne quadratique

```
1 > data(apartments, package = "DALEX")
2 > n = nrow(apartments)
3 > X = matrix(c(rep(1,n), apartments$construction.year,
      apartments$surface,
4 apartments$no.rooms),n,4)
5 > Y = matrix(apartments$m2.price,n,1)
6 > head(cbind(Y,X))
    [,1] [,2] [,3] [,4] [,5]
8 [1,] 5897 1 1953 25
9 [2,] 1818 1 1992 143 5
10 [3,] 3643 1 1937 56 2
11 [4,] 3517 1 1995 93 3
12 [5,] 3013 1 1992 144 5
13 [6,] 5795 1 1926 61
```

Ici  $n = 1,000, Y \in \mathbb{R}^n$  et X est une matrice  $(n \times (1+3))$ .

$$\widehat{m{eta}} = \ (m{\mathsf{X}}^{ op}m{\mathsf{X}})^{-1}m{\mathsf{X}}^{ op}m{\mathsf{Y}}$$
 est l'estimateur par moindres carrés

$$\hat{\mathbf{Y}} = \mathbf{X}\hat{\boldsymbol{\beta}} = \mathbf{X}(\mathbf{X}^{\top}\mathbf{X})^{-1}\mathbf{X}^{\top}\mathbf{Y}$$
 et  $\hat{\boldsymbol{\varepsilon}} = \mathbf{Y} - \hat{\mathbf{Y}}$ . On note  $\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n-p}\sum \hat{\varepsilon}_i^2$ 

```
1 > ypred = X %*% solve(t(X)%*%X)%*%(t(X)%*%Y)
2 > residus = Y-ypred
3 > (sigma2 = sum(residus^2)/(n-4))
4 [1] 611175.7
5 > sqrt(sum(residus^2)/(n-4))
6 [1] 781.7772
```

$$\mathrm{Var}(\widehat{\pmb{eta}}) = \sigma^2(\mathbf{X}^{ op}\mathbf{X})^{-1}$$
 peut être estimée par  $\hat{\sigma}^2(\mathbf{X}^{ op}\mathbf{X})^{-1}$ 

#### Comme auparavant, on obtient directement ces informations via

```
1 > reg = lm(m2.price~construction.year+surface+no.rooms
    , data=apartments)
2 > summary(reg)
```

On retrouve les  $\hat{\boldsymbol{\beta}}_j$ , et un estimateur des  $\operatorname{Var}(\hat{\boldsymbol{\beta}}_j)$ 

```
1 > summary(reg)
 Coefficients:
              Estimate Std. Error t value Pr(>t)
4
 (Intercept) 6295.7095 1884.1995 3.341 0.000865 ***
6 const.year -0.8829 0.9599 -0.920 0.357920
7 surface -9.3827 1.6007 -5.862 6.22e-09 ***
8 no.rooms -80.6139 43.8440 -1.839 0.066264 .
9
10 Residual standard error: 781.8, 996 degrees of freedom
11 Multiple R-squared: 0.2588, Adjusted R-squared: 0.2566
12 F-statistic: 115.9 on 3 and 996 DF, p-value: < 2.2e-16
```

et un estimateur de  $\sigma$ , l'écart-type des résidus  $\varepsilon_i$ .

#### **Note** On a un estimateur de $Var(\hat{\beta})$ avec

```
> vcov(reg)
         (Intercept) const.year surface
                                          no.rooms
             3550207 -1.80e+03 152.91300 -3277.9508
(Intercept)
             -1807 9.21e-01 -0.07991
                                            1.1709
construc.year
surface
                 152 -7.99e-02 2.56217 -64.0464
              -3277 1.17e+00 -64.04648 1922.2996
no.rooms
```

