

## Régression linéaire simple

### Postulats

- H<sub>1</sub>** Linéarité :  $E[\varepsilon_i] = 0$   
**H<sub>2</sub>** Homoscédasticité :  $\text{Var}(\varepsilon_i) = \sigma^2$   
**H<sub>3</sub>** Indépendance :  $\text{Cov}(\varepsilon_i, \varepsilon_j) = 0$   
**H<sub>4</sub>** Normalité :  $\varepsilon_i \sim \mathcal{N}(0, \sigma^2)$

### Modèle

- $Y_i$  : Valeurs observées d'une variable **aléatoire**.  
 $x_i$  : Valeurs **connues**  
 $\beta_i$  : Paramètres **fixés** mais **inconnus** à **estimer**  
 $\varepsilon_i$  : Réalisations **inconnues** d'une variable **aléatoire**.

$$E[Y_i|x_i] = \beta_0 + \beta_1 x_i$$

$$\text{Var}(Y_i|x_i) = \sigma^2$$

$$Y_i|x_i \stackrel{H_4}{\sim} \mathcal{N}(\beta_0 + \beta_1 x_i, \sigma^2)$$

### Estimation des paramètres

$$\hat{\beta}_0 = \bar{Y} - \hat{\beta}_1 \bar{x}$$

$$\hat{\beta}_1 = \frac{\sum_{i=1}^n x_i Y_i - \bar{Y} \sum_{i=1}^n x_i}{\sum_{i=1}^n x_i^2 - \bar{x} \sum_{i=1}^n x_i} = \frac{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) Y_i}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2}$$

$$= \frac{S_{XY}}{S_{XX}}$$

$S_{XY}$  : La somme des produits croisés corrigée.

$S_{XX}$  : La somme des carrés corrigée.

$\beta_0$  : On peut interpréter  $\beta_0$  comme la vidange pour tout biais dont le modèle ne tient pas compte.

On peut visualiser en imaginant la droite de régression monter ou descendre jusqu'à un point où la moyenne des résidus est de zéro.

### Estimation de $\sigma^2$

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{\sum_{i=1}^n \varepsilon_i^2}{n}$$

$$s^2 = \frac{\sum_{i=1}^n \varepsilon_i^2}{n - p'} = \frac{\sum_{i=1}^n (Y_i - \hat{Y}_i)^2}{n - 2} = \text{MSE}$$

où  $\frac{(n-2)s^2}{\sigma^2} \sim \chi_{(n-2)}^2$   
 où  $p' = 2$  en régression linéaire simple.

### Propriété des estimateurs

$E[\hat{\beta}_j]$	$V(\hat{\beta}_j)$	Sous l'hypothèse de normalité
$\beta_0$	$\sigma^2 \left( \frac{1}{n} + \frac{\bar{x}^2}{S_{XX}} \right)$	$\hat{\beta}_0 \stackrel{H_4}{\sim} \mathcal{N} \left( \beta_0, \sigma^2 \left[ \frac{1}{n} + \frac{\bar{x}^2}{S_{XX}} \right] \right)$
$\beta_1$	$\frac{\sigma^2}{S_{XX}}$	$\hat{\beta}_1 \stackrel{H_4}{\sim} \mathcal{N} \left( \beta_1, \frac{\sigma^2}{S_{XX}} \right)$

### Tests d'hypothèse sur les paramètres

Hypothèses	$t_{obs}$	C
$H_0 : \hat{\beta} = \theta_0$	$\frac{\hat{\beta} - \theta_0}{\sqrt{V(\hat{\beta})}} \stackrel{H_1}{\sim} T_{(n-2)}$	$ t_{obs}  >  t_{(n-2), \frac{k}{2}} $
$H_1 : \hat{\beta} \neq \theta_0$		

$\therefore$  rejete  $H_0$  si  $|t_{obs}| > |t_{(n-2), \frac{k}{2}}|$ .

### Intervalle de confiance

Pour les paramètres  $\hat{\beta}_0$  et  $\hat{\beta}_1$

$$\left[ \hat{\beta}_0 \pm t_{(n-2), \frac{k}{2}} s \sqrt{\frac{1}{n} + \frac{\bar{x}^2}{S_{XX}}} \right]$$

$$\left[ \hat{\beta}_1 \pm t_{(n-2), \frac{k}{2}} \frac{s}{\sqrt{S_{XX}}} \right]$$

### Prévisions

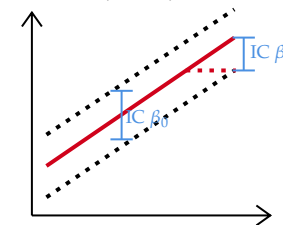
2 types de prévisions possibles pour une valeur  $x_0$  donnée

1. Prévoir la valeur moyenne  
 $E[Y_0|x_0] = \beta_0 + \beta_1 x_0$
2. Prévoir la 'vraie' valeur de  $Y_0$   
 $Y_0 = \beta_0 + \beta_1 x_0 + \varepsilon$

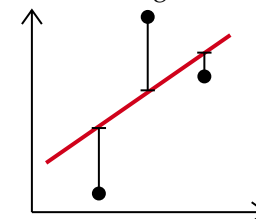
$$\therefore E[\varepsilon] = 0 \therefore E[\widehat{Y|x_0}] = \hat{Y}_0 = \beta_0 + \beta_1 x_0$$

### 2 sources d'erreur dans nos prévisions

1. **Parameter risk** pour  $E[Y|x_0]$  et  $Y_0$ .  
*alias* l'incertitude liée à l'estimation des paramètres  $\beta_0$  et  $\beta_1$ .



2. **Process risk** pour  $Y_0$ .  
*alias*  $\varepsilon$  qui est la fluctuation des valeurs de la variable endogène  $Y$  autour de sa moyenne.



### Intervalle de confiance de niveau $1 - \kappa$

$$E[Y|x_0] \in \left[ \hat{Y}_0 \pm t_{(n-2), \frac{k}{2}} \sqrt{s^2 \left( \frac{1}{n} + \frac{(x_0 - \bar{x})^2}{S_{XX}} \right)} \right]$$

$$Y_0 \in \left[ \hat{Y}_0 \pm t_{(n-2), \frac{k}{2}} \sqrt{s^2 \left( 1 + \frac{1}{n} + \frac{(x_0 - \bar{x})^2}{S_{XX}} \right)} \right]$$

## Analyse de la variance (ANOVA)

Pour déterminer la proportion de la variabilité de  $Y$  expliquée par le modèle

Source	dl	SS	MS	F
Model	$p$	$\sum_{i=1}^n (\hat{Y}_i - \bar{Y})^2$ (SSR)	$SSR/dl_1$ (MSR)	$\frac{MSR}{MSE}$
Residual error	$n - p'$	$\sum_{i=1}^n (Y_i - \hat{Y}_i)^2$ (SSE)	$SSE/dl_2$ (MSE = $s^2$ )	
Total	$n - 1$	$\sum_{i=1}^n (Y_i - \bar{Y})^2$ (SST)		

Où :

$p$  : Nombre de variables explicatives dans le modèle.

$p'$  : Nombre de variables estimées dans le modèle.

**SSR** : Quantifie la variabilité des prévisions  $\hat{Y}_i$  expliquée par le modèle car elles ne sont pas tous égales à la moyenne  $\bar{Y}_i$ . **SSE** : Quantifie la variabilité des  $Y_i - \hat{Y}_i$  pas expliquée par le modèle car il n'explique pas parfaitement  $Y_i$ .

### Coefficient de détermination

Représente la proportion de la variation de la variable endogène  $Y$  qui est expliquée par le modèle.

$$R^2 = \frac{SSR}{SST} = 1 - \frac{SSE}{SST}$$

### Test F de Fisher pour la validité globale de la régression

On rejette  $H_0 : \beta_1 = \beta_2 = \dots = \beta_p = 0$  si

$$F_{obs} = \frac{MSR}{MSE} \geq F_{p, n-p'}(1 - \alpha)$$

À noter qu'on peut réécrire  $F_{obs} = \frac{1-R^2}{R^2}$

## Distribution d'un résidu $\varepsilon$

$E[\hat{\varepsilon}_i]$	0	$\mathcal{H}_1$
$V(\hat{\varepsilon}_i)$	$\sigma^2(1 - h_{ii})$	$\mathcal{H}_2$
$Cov(\hat{\varepsilon}_i, \hat{\varepsilon}_j)$	$-\sigma^2 \left( \frac{1}{n} + \frac{(x_i - \bar{x})(x_j - \bar{x})}{S_{xx}} \right)$	$\mathcal{H}_3$
$\hat{\varepsilon}_i$	$\sim \mathcal{N}(0, \sigma^2(1 - h_{ii}))$	$\mathcal{H}_4$

où  $h_{ii} = \frac{1}{n} + \frac{(x_i - \bar{x})^2}{S_{xx}}$ .

On peut interpréter  $h_{ii}$  comme étant la "proportion" de la variabilité du modèle  $\sigma^2$  "expliquée" par la  $i^e$  observation.

Pour mieux le voir :  $h_{ii} = \frac{1}{n} + \frac{(x_i - \bar{x})^2}{\sum_{j=1}^n (x_j - \bar{x})^2}$ .

Donc,  $h_{ii}$  est une des  $n$  observations et  $(x_i - \bar{x})^2$  est une des  $n$  erreurs au carré; en multipliant par  $\sigma^2$  on obtient la "proportion" de la variabilité du résidu attribué au  $i^e$  résidu  $\hat{\varepsilon}_i$ .

## Vérification des postulats

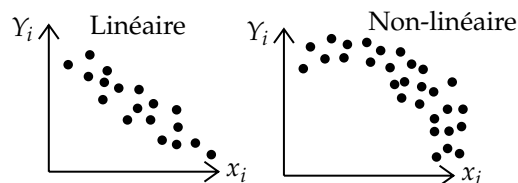
Les résidus studentisés sont définis par

$$r_i = \frac{\hat{\varepsilon}_i}{\sqrt{s^2(1 - h_{ii})}}$$

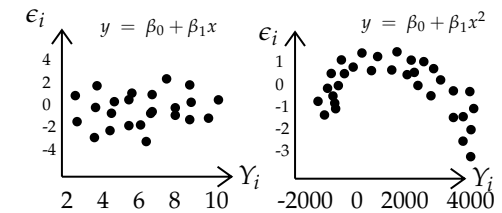
### Linéarité

Utilise 3 types de graphiques (en nuage de points).

> graphique  $Y_i | x_i$  : On veut que l'allure de la relation ait l'air linéaire.



> graphique  $\hat{\varepsilon}_i | \hat{Y}_i$  : On veut que les points soient centrés verticalement en 0. Il ne devrait pas avoir de tendances discernables du nuage de points (il devrait avoir l'air aléatoire).

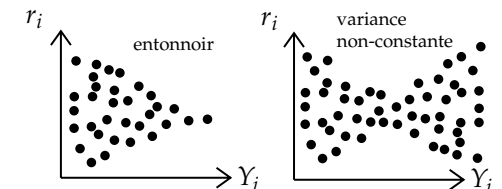


> graphique  $\hat{\varepsilon}_i | x_i$  : Le graphique est l'interprétation est la même que  $\hat{\varepsilon}_i | Y_i$ .

### Homoscédasticité

Signifie que la variance des résidus n'est pas constante. Si un modèle de régression linéaire simple est approprié, les  $r_i$  sont issus d'une distribution normale centrée réduite et devraient généralement se situer entre -3 et 3.

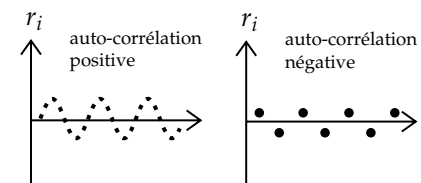
> Graphique  $r_i | \hat{Y}_i$  : La dispersion des résidus doit être constante, pas de forme d'entonnoir ou de résidus absolus supérieurs à 3 (données aberrantes ou manque de normalité).



### Indépendance

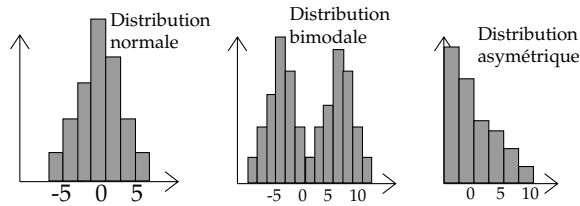
Puisque c'est difficile à tester, on peut faire la graphique des résidus en fonction du numéro d'observation pour des données chronologiques.

> Graphique  $r_i | i$  : Si il y a un pattern, présence d'auto-corrélation (le postulat  $H_3$  n'est donc pas respecté).

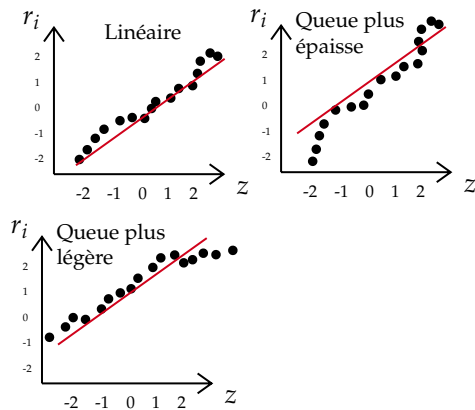


## Normalité

› Histogramme des  $r_i$ .



› Q-Q Plot Normal : les résidus du modèle doivent suivre la droite des quantiles normaux théoriques.



## Transformation des données

1.  $V(\epsilon_i) \propto E[Y_i]$  et les données de type Poisson.  
 $g(Y) = \sqrt{Y}$
2.  $V(\epsilon_i) \propto (E[Y_i])^2$  avec la situation la plus efficace étant si  $Y$  possède une très grande étendue.  
 $g(Y) = \log(Y)$
3.  $V(\epsilon_i) \propto (E[Y_i])^4$ .  
 $g(Y) = 1/Y$
4.  $V(\epsilon_i) \propto E[Y_i](1 - E[Y_i])$ ,  $Y \in [0, 1]$  et  $Y \sim \text{Bern}$ .  
 $g(Y) = \arcsin(\sqrt{Y})$

## Prévision sous transformation

$$E[g(Y)] \neq g(E[Y])$$

Soit une transformation  $g(Y) \in [a, b]$

En appliquant la transformation inverse, on peut trouver un intervalle pour  $Y \in [g^{-1}(a), g^{-1}(b)]$ .

Alias, le théorème de la fonction quantile pour une fonction monotone :

$$\Pr(a \leq g(Y) \leq b) = \Pr(g^{-1}(a) \leq Y \leq g^{-1}(b))$$

## 3 Régression linéaire multiple

### Le modèle et ses propriétés

$$\mathbf{Y}_{n \times 1} = \mathbf{X}_{n \times p'} \boldsymbol{\beta}_{p' \times 1} + \boldsymbol{\epsilon}_{n \times 1}$$

$$E[\mathbf{Y}] = \mathbf{X}\boldsymbol{\beta}$$

$$V(\mathbf{Y}) = \sigma^2 \mathbf{I}_{n \times n}$$

$$Y \stackrel{H_4}{\sim} \mathcal{N}_n(\mathbf{X}\boldsymbol{\beta}, \sigma^2 \mathbf{I}_{n \times n})$$

### Matrice d'incidence

$$\underbrace{\begin{pmatrix} Y_1 \\ Y_2 \\ \vdots \\ Y_n \end{pmatrix}}_{n \times 1} = \underbrace{\begin{pmatrix} 1 & x_{11} & x_{12} & \dots & x_{1p} \\ 1 & x_{21} & x_{22} & \dots & x_{2p} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_{n1} & \dots & x_{np} & x_{np} \end{pmatrix}}_{n \times p'} \underbrace{\begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \vdots \\ \beta_p \end{pmatrix}}_{p' \times 1} + \underbrace{\begin{pmatrix} \epsilon_1 \\ \epsilon_2 \\ \vdots \\ \epsilon_n \end{pmatrix}}_{n \times 1}$$

Types de variables exogènes possible :

- **Dichotomiques** e.g. : présence / absence.
- **Discrètes** e.g. : une classe de revenu.
- **Continues** e.g. : le poids d'une personne.
- **Qualitatives** e.g. : le sexe.

## Paramètres du modèle

### Estimation et propriétés des paramètres

$$\hat{\boldsymbol{\beta}} = \overbrace{(\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^\top \mathbf{Y}}^{\text{"S}_{XX"} \quad \text{"S}_{XY"}}$$

$$E[\hat{\boldsymbol{\beta}}] = \boldsymbol{\beta}$$

$$\text{Var}(\hat{\boldsymbol{\beta}}) = \sigma^2 (\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1}$$

$$\hat{\boldsymbol{\beta}} \stackrel{H_4}{\sim} \mathcal{N}_p(\boldsymbol{\beta}, \sigma^2 (\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1})$$

### Intervalle de confiance sur les paramètres

$$V(\beta_j) = \sigma^2 v_{jj}$$

$$\beta_j \in \left[ \hat{\beta}_j \pm t_{n-p'} \left( 1 - \frac{\alpha}{2} \right) \sqrt{s^2 v_{jj}} \right]$$

où  $v_{jj}$  est l'élément  $(j, j)$  de la matrice  $(\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1}$ .

### Estimation de $\sigma^2$

À noter que  $s^2 \perp \boldsymbol{\beta}$  et le Biais( $s^2$ ) = 0.

$$s^2 = \frac{\hat{\boldsymbol{\epsilon}}^\top \hat{\boldsymbol{\epsilon}}}{n - p'} \quad \text{où} \quad \frac{\hat{\boldsymbol{\epsilon}}^\top \hat{\boldsymbol{\epsilon}}}{\sigma^2} \sim \chi_{n-p'}^2$$

### Test d'hypothèse sur un paramètre du modèle

On rejette  $H_0 : \beta_j = 0$  si

$$|t_{obs,j}| = \frac{\hat{\beta}_j}{\sqrt{s^2 v_{jj}}} > t_{n-p'} \left( 1 - \frac{\alpha}{2} \right)$$

### Propriétés de la droite de régression

$$\hat{\mathbf{Y}} = \mathbf{X}\hat{\boldsymbol{\beta}} \quad \hat{\boldsymbol{\epsilon}} = \mathbf{Y} - \hat{\mathbf{Y}}$$

$$= \mathbf{X}(\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^\top \mathbf{Y} \quad = (\mathbf{I}_n - \mathbf{X}(\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^\top) \mathbf{Y}$$

$$= \mathbf{H}\mathbf{Y} \quad = (\mathbf{I}_n - \mathbf{H})\mathbf{Y}$$

où  $\mathbf{H} = \mathbf{X}(\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^\top$  est la *hat matrix*.

On a aussi que

$$E[\hat{\mathbf{Y}}] = \mathbf{X}\boldsymbol{\beta}$$

$$V(\hat{\mathbf{Y}}) = \sigma^2 \mathbf{H}$$

$$\hat{\mathbf{Y}} \stackrel{H_4}{\sim} N_n(\mathbf{X}\boldsymbol{\beta}, \sigma^2 \mathbf{H})$$

Pour les résidus de la droite de régression, on a

$$E[\hat{\varepsilon}] \stackrel{H_1}{=} 0$$

$$V(\hat{\varepsilon}) = \sigma^2 (\mathbf{I}_n - \mathbf{H})$$

$$\hat{\varepsilon} \stackrel{H_4}{\sim} \mathcal{N}_n(0, \sigma^2 (\mathbf{I}_n - \mathbf{H}))$$

## Matrice de projection

Les matrices  $\mathbf{H}$  et  $\mathbf{I}_n - \mathbf{H}$  peuvent être vues comme des matrices de projection. Ces deux opérateurs possèdent plusieurs propriétés :

1.  $\mathbf{H}^\top = \mathbf{H}$  (symétrie)
2.  $\mathbf{H}\mathbf{H} = \mathbf{H}$  (idempotence)
3.  $\mathbf{H}\mathbf{X} = \mathbf{X}$
4.  $(\mathbf{I}_n - \mathbf{H}) = (\mathbf{I}_n - \mathbf{H})^\top$  (symétrie)
5.  $(\mathbf{I}_n - \mathbf{H})(\mathbf{I}_n - \mathbf{H}) = (\mathbf{I}_n - \mathbf{H})$
6.  $(\mathbf{I}_n - \mathbf{H})\mathbf{X} = 0$
7.  $(\mathbf{I}_n - \mathbf{H})\mathbf{H} = 0$

## Intervalle de confiance pour la prévision

### Théorème de Gauss-Markov

Selon les postulats  $H_1$  à  $H_4$ , l'estimateur

$$\mathbf{a}^\top \hat{\boldsymbol{\beta}} = \mathbf{a}^\top (\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^\top \mathbf{Y} \\ \sim \mathcal{N}(\mathbf{a}^\top \boldsymbol{\beta}, \sigma^2 \mathbf{a}^\top (\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1} \mathbf{a})$$

est le meilleur estimateur pour  $\mathbf{a}^\top \boldsymbol{\beta}$  où  $\mathbf{a}^\top = \mathbf{c}^\top \mathbf{X}$  (BLUE : Best linear unbiased estimator).

**I.C. pour la prévision de la valeur moyenne  $E[\mathbf{Y}|\mathbf{x}^*]$**

$$\left[ \mathbf{x}^{*\top} \hat{\boldsymbol{\beta}} \pm t_{n-p'} \left( 1 - \frac{\alpha}{2} \right) \sqrt{s^2 \mathbf{x}^{*\top} (\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1} \mathbf{x}^*} \right]$$

**I.C. pour la valeur prédite  $\hat{\mathbf{Y}}|\mathbf{x}^*$**

$$\left[ \mathbf{x}^{*\top} \hat{\boldsymbol{\beta}} \pm t_{n-p'} \left( 1 - \frac{\alpha}{2} \right) \sqrt{s^2 (1 + \mathbf{x}^{*\top} (\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1} \mathbf{x}^*)} \right]$$

## Analyse de la variance

### Tableau ANOVA

- › On utilise le même tableau ANOVA qu'en régression linéaire simple.
- ›  $SSR_{\text{régression}} = \sum_{i=1}^p SSR_i$ , où  $SSR_i$  représente le SSR individuel de la variable explicative  $i$  calculé par R. On peut ensuite trouver  $MSR$  et la statistique  $F_{obs}$ .
- ›  $SSR(x)$  SSR pour le modèle incluant la variable  $x$ .

### Test F pour la validité globale de la régression

Même test qu'en régression linéaire simple.

### Test F partiel pour la réduction du modèle

Avec  $k < p$ , on va rejeter le modèle réduit :

$$H_0 : Y_i = \beta_0 + \beta_1 x_{i1} + \dots + \beta_{ik} x_{ik} + \epsilon_i$$

Pour le modèle complet :

$$H_1 : Y_i = \beta_0 + \beta_1 x_{i1} + \dots + \beta_{ip} x_{ip} + \epsilon_i$$

Si

$$F_{obs} = \frac{(SSE^{(0)} - SSE^{(1)}) / \Delta dl}{SSE^{(1)} / (n - p')} \geq F_{p-k, n-p'}(1 - \alpha)$$

où :

$$\Delta dl = p - k.$$

$$SSE^{(0)} \text{ pour le modèle réduit } (H_0)$$

$$SSE^{(1)} \text{ pour le modèle complet } (H_1)$$

À noter que  $\therefore SST^{(0)} = SST^{(1)} \therefore$

$$F_{obs} \Leftrightarrow \frac{(SSR^{(1)} - SSR^{(0)})}{\Delta dl \text{ MSE}^{(1)}}$$

## Régression avec variables qualitatives

Coder sous forme d'indicatrice :

$$x_i = \begin{cases} 1, & \text{si } \dots \\ 0, & \text{sinon} \end{cases}$$

S'il y a  $n \geq 2$  états, alors créer  $n - 1$  variables.

Exemple avec 3 états (*rouge, bleu, vert*).

$$x_{i1} = \begin{cases} 1, & \text{si rouge} \\ 0, & \text{sinon} \end{cases}$$

$$x_{i2} = \begin{cases} 1, & \text{si bleu} \\ 0, & \text{sinon} \end{cases}$$

$$x_{i3} = \begin{cases} 1, & \text{si vert} \\ 0, & \text{sinon} \end{cases}$$

*compléter cette section*

## Multicollinéarité

Soit une combinaison de constantes (*pas toutes égales à 0*)  $d_1, \dots, d_p$ .

**Multicollinéarité exacte** Une variable est la combinaison linéaire d'une, ou plusieurs, autres variables.

$$\sum_{j=1}^p d_j X_j = 0$$

**Multicollinéarité au sens large** Lorsque ce l'est presque. Plus fréquente et difficile à détecter.

$$\sum_{j=1}^p d_j X_j \approx 0$$

### Problèmes potentiels

- › Instabilité de  $(\mathbf{X}^\top \mathbf{X})^{-1}$ , i.e. une petite variation de  $\mathbf{Y}$  peut changer de grandes variations en  $\hat{\boldsymbol{\beta}}$  et  $\hat{\mathbf{Y}}$ .
- ›  $\hat{\beta}_i$  de signes contre-intuitif. Pour exemple, le taux de chômage avec  $\hat{\beta}_i > 0$  et le taux d'emploi avec  $\hat{\beta}_k < 0$ .
- ›  $V(\hat{\beta}_i)$  et  $V(\hat{\mathbf{Y}})$  très grandes.
- › Les méthodes de sélection de variable ne concordent pas.

- Conclusions erronées sur la significativité de certains paramètres, malgré une forte corrélation avec  $Y$ .

### Détection

- Si  $r_{ij}$  dans la matrice de corrélation  $\mathbf{X}^{*\top} \mathbf{X}^*$  est élevée, où  $\mathbf{X}^* = \begin{bmatrix} \frac{x_1 - \bar{x}_1}{s_1} & \dots & \frac{x_p - \bar{x}_p}{s_p} \end{bmatrix}_{1 \times p}$

- Si le facteur d'inflation de la variance ( $VIF_j$ ) est élevé où :

$$VIF_j = \frac{1}{1 - R_j^2}$$

$VIF_j$  : Pour évaluer le degré de dépendance de chaque variable exogène sur les autres variables exogènes.

Pour la  $j^{\text{e}}$  variable exogène ( $x_j$ ), on mesure le niveau de dépendance en effectuant une régression ayant  $x_j$  comme variable explicative (*endogène*) et les  $(p - 1)$  variables restantes comme variables explicatives (*exogènes*).

$R_j^2$  mesurera la proportion de la variabilité de  $x_j$  expliquée par les autres variables explicatives, s'il est élevé il semblerait avoir un problème.

Le nom "facteur d'inflation" vient du fait que la variance de  $\hat{\beta}_j$  s'exprime en fonction du VIF :

$$V(\hat{\beta}_j) = \frac{\sigma^2}{(\mathbf{X}^{*\top} \mathbf{X}^*)_{jj}} VIF_j$$

### Solution

- On retire les variables ayant un VIF élevé (une à la fois).
- On combine des variables exogènes redondantes

### Problèmes et détails

- Généralement, on peut considérer un  $VIF > 10$  comme un point ou considérer la présence de la multicollinéarité.
- Incapable de détecter des multicollinéarités de la colonne de 1.

- Incapable de cerner le nombre de *quasi* dépendances linéaires dans les données.
- Incapable de pointer une valeur précise du VIF où l'on doit vraiment commencer à s'inquiéter (10 est une valeur *ad hoc*).

## Validation du modèle et des postulats

### Linéarité

- On trace les **graphiques à variable ajoutée** ( $\hat{\epsilon}_{Y|X_{-j}}$  en fonction de  $\hat{\epsilon}_{x_j|X_{-j}}$ ).

$\hat{\epsilon}_{Y|X_{-j}}$  : Vecteur des résidus de la régression de  $Y$  sur toutes les variables sauf  $x_j$ .

$\hat{\epsilon}_{x_j|X_{-j}}$  : Vecteur des résidus de la régression avec  $x_j$  comme variable endogène sur toutes les autres variables exogènes.

- Ces graphiques doivent normalement donner une droite de pente  $\beta_j$ .
  - Si le graphique ressemble à un graphique de résidus normaux,  $x_j$  est **inutile**.
  - Si il y a une courbe,  $x_j$  est **non-linéaire**.

### Homogénéité des variances

- Graphique  $r_i | \hat{Y}_i$

### Normalité des erreurs

- Graphique Q-Q plot normal.

### Indépendance entre les observations

- Graphique  $\hat{\epsilon}_i | i$
- Test de Durbin-Watson pour détecter la présence d'autocorrélation positive entre les résidus.
- S'il y a autocorrélation, alors  $V(\epsilon) \neq \sigma^2 \mathbf{I}_n$  puisque les éléments autres que la diagonale ne sont pas toutes 0. Toutes nos procédures (test d'hypothèses, intervalles de confiance, etc.) dépendent sur ce fait

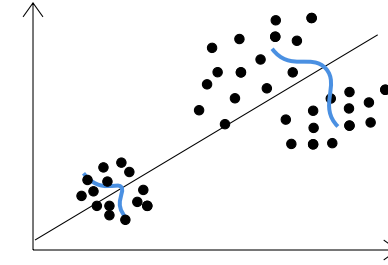
et donc des conclusions erronées pourraient être obtenues.

## Hétéroscédasticité et régression pondérée

Jusqu'à date, les procédures sont adéquates seulement si  $\epsilon_i, \dots, \epsilon_n$  sont (iid) telle que  $\epsilon \sim \mathcal{N}(\mathbf{0}, \sigma^2 \mathbf{I}_n)$ .

Que doit-on faire si  $\epsilon \sim \mathcal{N}(\mathbf{0}, \text{diag}(\sigma_1^2, \dots, \sigma_n^2))$  ?

On appelle ceci l'**hétéroscédasticité**, c'est à dire que la variance n'est pas la même pour tous les résidus.



On utilise la méthode du **moindre carré pondéré** (MCP) pour trouver  $\hat{\beta}$  tel que :

$$\sum_{i=1}^n \omega_i (Y_i - \hat{Y}_i)^2 \Leftrightarrow \hat{\epsilon}^\top \mathbf{V}^{-1} \hat{\epsilon}$$

est minimale et qu'on pose :

$$\omega_i \propto 1/\sigma_i^2$$

$$\mathbf{V} = \text{diag}(\sigma_1^2, \dots, \sigma_n^2)$$

On obtient alors :

$$\hat{\beta} = (\mathbf{X}^\top \mathbf{V}^{-1} \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^\top \mathbf{V}^{-1} \mathbf{Y}$$

$$V(\beta) = (\mathbf{X}^\top \mathbf{V}^{-1} \mathbf{X})^{-1}$$

On peut faire le test  $H_0 : \beta_j = \beta_{j,0}$  avec la statistique :

$$t = \frac{\hat{\beta}_j - \beta_{j,0}}{\sqrt{(\mathbf{X}^\top \mathbf{V}^{-1} \mathbf{X})_{jj}^{-1}}}$$

Et utiliser  $V = V^* \sigma^2$  en estimant  $\sigma^2$  par :

$$s^2 = \frac{\sum_{i=1}^n \omega_i (Y_i - \hat{Y}_i)^2}{n - p'}$$

On peut contruire une table d'**analyse de la variance** avec la décomposition :

$$\underbrace{\mathbf{Y}^\top \mathbf{V}^{-1} \mathbf{Y}}_{SST_Y} = \underbrace{\hat{\beta}^\top \mathbf{X}^\top \mathbf{V}^{-1} \mathbf{Y}}_{SSR_Y} + \underbrace{(\mathbf{Y} - \mathbf{X}\hat{\beta})^\top \mathbf{V}^{-1} (\mathbf{Y} - \mathbf{X}\hat{\beta})}_{SSE_Y}$$

## 4 Sélection de modèle et régression régularisée

En présence de beaucoup de variable exogènes, on court le danger d'en garder trop ou pas assez

- **Trop** : On augmente inutilement la variance des estimations ( $\hat{\beta}$ ).
- **Moins** : On simplifie notre modèle trop en augmentant inutilement le biais des estimations ( $\hat{\beta}$ ).

ajouter information sur début du chapitre pour l'examen

### Critères de comparaison classiques

- Coefficient de détermination (pour mesurer la qualité globale du modèle) :

$$R_2 = \frac{SSR}{SST}$$

Si on ajoute une variable exogène, il est certain que  $R^2$  augmentera, on utilise donc ce critère pour valider si la régression est utile pour prédire  $Y$ , mais pas pour critère de sélection des variables exogènes.

- Coefficient de détermination ajusté :

$$R_a^2 = \frac{SSE/p}{SST/(n-1)} = \frac{MSE}{MST}$$

Ce critère permet de valider l'ajout de nouvelles variables exogènes. De plus, **il peut diminuer avec l'ajout de nouvelles variables.**

Ces deux critères sont inutiles pour comparer des modèles avec des transformations différentes et pour des modèles avec/sans ordonnée à l'origine.

### Méthode basées sur la puissance de prévision

Ce critère maximise l'habileté du modèle à prédire de nouvelles données.

### Principe de la validation croisée

#### Algorithme de validation croisée classique

1. Pour  $i = 1, \dots, n$ ,
  - 1.1 Enlever la  $i^e$  observation du jeu de données.
  - 1.2 Estimer les paramètres du modèle à partir des  $n - 1$  données restantes.
  - 1.3 Prédire  $Y_i$  à partir de  $x_i$  et du modèle obtenu en 2, noté  $\hat{Y}_{i,-i}$
2. Calculer la somme des carrés des erreurs de prévision  $PRESS = \sum_{i=1}^n (Y_i - \hat{Y}_{i,-i})^2$

On cherche à minimiser le PRESS ou, à maximiser le **coefficient de détermination de prévision** :

$$R_p^2 = 1 - \frac{PRESS}{SST} = 1 - \frac{\sum_{i=1}^n (Y_i - \hat{Y}_{i,-i})^2}{\sum_{i=1}^n (Y_i - \bar{Y})^2}$$

#### Les résidus PRESS

Il est possible de trouver la statistique PRESS sans devoir calculer  $n$  régressions :

$$PRESS = \sum_{i=1}^n \left( \frac{\hat{\varepsilon}_i}{1 - h_{ii}} \right)^2$$

Le  $i^{\text{ème}}$  résidu PRESS est le  $i^{\text{ème}}$  terme de la sommation.

$$\hat{\varepsilon}_{i,-i} = \frac{\hat{\varepsilon}_i}{1 - h_{ii}}$$

C'est pratique de l'observer dans le cas où qu'il n'aurait qu'un seul résidu mauvais qui biaise la sommation.

### Échantillon de test et validation croisée par $k$ ensemble

Le **dernier recourt** après avoir essayé tous les autres tests.

Lorsqu'on a un très grand jeu de données, on peut les séparer en deux :

**Training set** : Utilisé pour ajuster le modèle et faire la sélection de variables explicatives.

**Test set** : Échantillon sur lequel on effectue des prévisions.

La puissance de prévision est donc calculé avec :

$$MSEP = \frac{1}{n_{\text{test}}} \sum_{i \in \text{test}} (Y_i - \hat{Y}_i)^2$$

#### Algorithme de validation croisée par $K$ ensembles

1. Pour  $k = 1, \dots, K$ ,
  - 1.1 Enlever le  $k^e$  ensemble du jeu de donnée.
  - 1.2 Estimer les paramètres du modèle à partir des données des  $k - 1$  échantillons restants.
  - 1.3 Prédire les observations du  $k^e$  ensemble ( $\hat{Y}_{i,-k}$ ) et calculer
 
$$MSEP_k = \frac{1}{n_k} \sum_{i \in \text{group } k} (Y_i - \hat{Y}_{i,-k})^2$$
2. Calculer la moyenne des sommes des carrés des erreurs de prévision
 
$$\frac{1}{K} \sum_{k=1}^K MSEP_k$$

On choisit le modèle qui minimise  $\frac{1}{K} \sum_{k=1}^K MSEP_k$

### Le $C_p$ de Mallows

$$\begin{aligned} C_p &= p' + \frac{(s_p^2 - \hat{\sigma}^2)(n - p')}{\hat{\sigma}^2} \\ &= \frac{SSE}{\hat{\sigma}^2} + 2p' - n \end{aligned}$$

On cherche le modèle pour lequel  $C_p \approx p'$

### Critère d'information d'akaike et critère bayésien de Schwarz

- Ce critère est le plus utilisé dans la pratique et permet d'évaluer la qualité de l'ajustement d'un



modèle.

$$AIC = n \cdot \ln \left( \frac{SSE}{n} \right) + 2p'$$

AIC prend en compte à la fois la qualité des prédictions du modèle et sa complexité.

- ▷ BIC est similaire à AIC, mais la pénalité des paramètres dépend de la taille de l'échantillon.

$$BIC = n \cdot \ln \left( \frac{SSE}{n} \right) + \ln(n)p'$$

- ▷ On cherche donc à minimiser ces 2 critères.

## Méthode algorithmiques

### Méthode d'inclusion (*forward*)

1. On commence avec le modèle le plus simple (i.e.  $\hat{Y}_i = \beta_0$ )
2. On essaie d'ajouter la variable qui, en l'incluant dans le modèle, permet de réduire le plus la SSE du modèle.

3. On valide si la variable diminue de façon significative les résidus avec un test  $F$ , où

$$F_{obs} = \frac{SSE_{\text{petit modèle}} - SSE_{\text{grand modèle}}}{SSE_{\text{grand modèle}} / (n - p')}$$

On ajoute la variable au modèle si

$$F_{obs} > F_{1,n-p'}(1 - \alpha)$$

4. On répète jusqu'à ce qu'aucune variable ne vaille la peine d'être ajoutée.

### Méthode d'exclusion (*backward*)

1. On débute avec le modèle complet
2. On veut enlever la variable exogène qui, en l'excluant du modèle, permet de minimiser l'augmentation du SSE de la régression.
3. Même test  $F$  qu'à l'étape 3 de la méthode *forward*, sauf qu'on enlève la variable seulement si

$$F_{obs} < F_{1,n-p'}(1 - \alpha)$$

4. On répète jusqu'à ce qu'aucune variable ne vaille la peine d'être enlevée.

### Méthode pas à pas (*step-wise*)

1. On débute avec la méthode d'inclusion
2. Après l'ajout d'une variable au modèle, on effectue la méthode d'exclusion pour les variables qui sont actuellement dans le modèle (on remet constamment le modèle en question).

## Régression Ridge

- ▷ Les coefficients de la régularisation sont réduits (*shrunk*) car on applique une pénalité sur leur taille totale avec la norme  $\ell_2 = \sqrt{\sum_{i=1}^p \beta_j^2}$

- ▷ On veut minimiser l'équation suivante :

$$R^{\text{Ridge}}(\beta) = \sum_{i=1}^n \left( Y_i - \beta_0 - \sum_{j=1}^p \beta_j x^{ij} \right)^2 + \lambda \sum_{j=1}^p \beta_j^2$$

Et on trouve que

$$\hat{\beta}^{\text{Ridge}} = \left( \mathbf{X}^T \mathbf{Y} + \lambda \mathbf{I}_{p \times p} \right)^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{Y}$$

- ▷ Cette méthode est très utile **Lorsqu'il y a beaucoup de variables explicatives**. On choisit la valeur optimale pour le coefficient de régularisation  $\lambda$  avec une validation croisée.
- ▷ Si la valeur de  $\lambda$  augmente, le modèle perd en flexibilité et donc la variance des estimateurs diminue. Par contre, le biais augmente.
- ▷ Le modèle de régression Ridge est plus difficile à interpréter, car plusieurs coefficients des paramètres peuvent être près de 0.

## Régression Lasso (*Least Absolute Shrinkage and Selection Operator*)

- ▷ Très similaire à la régression Ridge, sauf qu'on utilise la norme  $\ell_1$  pour appliquer une contrainte à l'équation à minimiser :  $\ell_1 = \sum_{j=1}^p |\beta_j|$
- ▷ L'équation à minimiser est donc

$$S^{\text{Lasso}}(\beta) = \sum_{i=1}^n \left( Y_i - \beta_0 - \sum_{j=1}^p \beta_j x_{ij} \right)^2 + \lambda \sum_{j=1}^p |\beta_j|$$

- ▷ La différence avec Ridge est que les paramètres peuvent être égaux à zéro (**il y a donc une sélection des variables**).

## 5 Modèles linéaires généralisés (GLM)

### Famille exponentielle linéaire

#### Définition

Une loi de probabilité fait partie de la famille exponentielle linéaire si

- ▷ On peut exprimer la fonction de densité (ou masse) de probabilité comme

$$f(y; \theta, \phi) = \exp \left( \frac{y\theta - b(\theta)}{a(\phi)} + c(y; \phi) \right)$$

où  $\theta$  est le paramètre canonique et  $\phi$  est le paramètre de dispersion.

- ▷ la fonction  $c$  ne dépend pas du paramètre  $\theta$ .
- ▷ Le support de  $Y$  ne dépend pas des paramètres  $\theta$  ou  $\phi$ .

#### Propriétés

Soit  $\mu = b(\theta) = \frac{\partial}{\partial \theta} b(\theta)$  et  $V(\mu) = \ddot{b}(\theta) = \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} b(\theta)$ . Alors, si  $Y$  fait partie de la famille exponentielle linéaire, on peut exprimer l'espérance et la variance comme

$$E[Y] = b(\theta) = \mu$$

$$\text{Var}(Y) = a(\phi) \ddot{b}(\theta) = a(\phi) V(\mu)$$

#### Lemme de la Log-vraisemblance

Soit  $\ell(\theta, \phi; Y) = L(\theta, \phi; Y)$  la log-vraisemblance. Alors,

$$E \left[ \frac{\partial}{\partial \theta} \ell(\theta, \phi; Y) \right] = 0$$

et

$$E \left[ \left( \frac{\partial}{\partial \theta} \ell(\theta, \phi; Y) \right)^2 \right] = -E \left[ \frac{\partial^2}{\partial \theta^2} \ell(\theta, \phi; Y) \right]$$

## Fonction de lien

Soit  $\eta = \mathbf{X}\beta$ . La fonction de lien est la transformation qu'on applique à  $\eta$  afin de limiter le support de  $Y$ .

**Lien log**  $\eta = \ln \mu \leftrightarrow \mu = e^\eta$

**Lien logistique**  $\eta = \ln \left( \frac{\mu}{1-\mu} \right) \leftrightarrow \mu = \frac{e^\eta}{1+e^\eta}$

**Lien probit**  $\eta = \Phi^{-1}(\mu) \leftrightarrow \mu = \Phi(\eta)$

**Lien log-log complémentaire**  $\eta = \ln(-\ln(1-\mu)) \leftrightarrow \mu = 1 - e^{-e^\eta}$

**Lien canonique**  $\eta = \theta$

## Estimation des paramètres

- On estime  $\hat{\beta}$  avec la méthode du maximum de vraisemblance (EMV ou MLE en anglais)

- L'EMV est cohérent, i.e.

$$\hat{\beta} \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} \beta$$

- L'estimateur a une normalité asymptotique, i.e. lorsque  $n \rightarrow \infty$ ,

$$\hat{\beta} \sim \mathcal{N} \left( \beta, \frac{\mathcal{I}(\beta)^{-1}}{n} \right)$$

où  $\mathcal{I}(\beta)_{(p' \times p')}$  est la matrice d'information de Fisher :

$$\begin{aligned} \mathcal{I}(\beta) &= E \left[ \dot{\ell}(\beta; Y_1, \dots, Y_n) \dot{\ell}(\beta; Y_1, \dots, Y_n)^\top \right] \\ &= -E \left[ \ddot{\ell}(\beta; Y_1, \dots, Y_n) \right] \end{aligned}$$

- On peut estimer la matrice d'information de Fisher avec l'information observée :

$$\mathcal{I}(\hat{\beta}) = - \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2}{\partial \beta^2} \ell(\beta; Y_i) \Big|_{\hat{\beta}}$$

## Algorithme de Newton-Raphson

L'objectif est de trouver  $\hat{\beta}$  qui maximise  $\ell(\hat{\beta})$ , ce qui revient à trouver  $\dot{\ell}(\hat{\beta}) = 0$ . On utilise l'approximation de Taylor de premier ordre dans l'algorithme :

- Choisir des valeurs de départ pour le vecteur  $\hat{\beta}^{H_0}$
- Pour  $k = 1, 2, \dots$

$$(2.1) \quad \hat{\beta}^{(k)} = \hat{\beta}^{(k-1)} + \left\{ -\ddot{\ell}(\hat{\beta}^{(k-1)}) \right\}^{-1} \dot{\ell}(\hat{\beta}^{(k-1)})$$

(2.2) Si  $|\dot{\ell}(\hat{\beta}^{(k)})| < \varepsilon$ , on converge vers les paramètres optimaux pour le modèle et on arrête.

(2.3) Répéter les étapes (2.1) et (2.2) jusqu'à une convergence.

## Méthode du score de Fisher

Cette méthode est la même que l'algorithme de Newton-Raphson, à l'exception qu'on remplace  $\ddot{\ell}(\hat{\beta})$  par  $-E \left[ \ddot{\ell}(\hat{\beta}) \right]$  à l'étape (2.1)

## Construction d'IC sur les paramètres

- Lorsqu'on prédit des données, on peut aussi créer un I.C de confiance pour le prédicteur linéaire  $\eta_i$ . Par les propriétés du maximum de vraisemblance, quand  $n \rightarrow \infty$ , on a que  $\hat{\beta}$  est asymptotiquement normal. Alors, puisque  $\eta$  est une combinaison linéaire de v.a. *approximativement* normales, alors

$$\eta_i \approx \mathcal{N} \left( \eta_i, \widehat{\text{Var}}(\hat{\eta}_i) \right)$$

- Et on a que (dans le cas simple où le modèle est  $\beta_0 + \beta_1 x_{i1}$ ,

$$\begin{aligned} \text{Var}(\hat{\eta}_i) &= \text{Var}(\hat{\beta}_0 + \hat{\beta}_1 x_{i1}) \\ &= \text{Var}(\hat{\beta}_0) + x_{i1}^2 \text{Var}(\hat{\beta}_1) \\ &\quad + 2x_{i1} \text{Cov}(\hat{\beta}_0, \hat{\beta}_1) \end{aligned}$$

- Dans le cas multivarié, on a

$$\text{Var}(\hat{\eta}_i) = \mathbf{X}^\top \mathcal{I}(\hat{\beta})^{-1} \mathbf{X}$$

- L'intervalle de confiance pour  $\eta_i$  est

$$\hat{\eta}_i \pm z_{1-\alpha/2} \sqrt{\widehat{\text{Var}}(\hat{\eta}_i)}$$

- Un intervalle de confiance (non-centré) pour  $\mu_i$ , en utilisant la fonction de lien inverse  $g^{-1}(\eta)$  se-rait

$$\mu_i \in \left[ g^{-1}(\hat{\eta}_i^{(L)}), g^{-1}(\hat{\eta}_i^{(U)}) \right]$$

- En utilisant la méthode Delta, on obtient un I.C qui est centré pour  $\mu_i$ , on a

$$\mu_i \in z_{1-\frac{\alpha}{2}} \sqrt{\widehat{\text{Var}}(\hat{\mu}_i)}$$

où

$$\text{Var}(\hat{\mu}_i) = \left( \frac{\partial}{\partial \eta_i} g^{-1}(\eta_i) \Big|_{\eta_i=\hat{\eta}_i} \right)^2 \text{Var}(\hat{\eta}_i)$$

## Statistique de Wald

Test d'hypothèse pour tester  $H_0 : \beta_j = 0$ ,  $H_1 : \beta_j \neq 0$ . On a que

$$Z = \frac{\hat{\beta}_j}{\sqrt{\widehat{\text{Var}}(\hat{\beta}_j)}} \sim \mathcal{N}(0, 1)$$

On rejette donc  $H_0$  si  $Z > z_{1-\frac{\alpha}{2}}$ .

**Note** On obtient  $\widehat{\text{Var}}(\hat{\beta}_j)$  sur les éléments de la diagonale de  $\{\mathcal{I}(\hat{\beta})\}^{-1}/n$ .

## Test du rapport de vraisemblance

On teste  $H_0 : \beta \in \beta_0$  et  $H_1 : \beta \in \beta_1$ , où  $\beta_1$  est le complément de l'espace  $\beta_0$ , qui est une sélection réduite des variables explicatives disponibles. On teste

$$\lambda(y) = \frac{L(\hat{\beta}^{(H_0)})}{L(\hat{\beta})}$$

$\lambda(y)$  sera assurément plus petit que 1 (il y a moins de variables explicatives). Mais on veut tester si  $\lambda(y)$  est plus petit qu'une certaine valeur critique.

- Si  $H_0$  spécifie tous les paramètres du modèle, on a  $-2 \ln \lambda(y) \sim \chi_{p'}^2$ , Sous  $H_0$
- Si  $H_0$  spécifie partiellement les paramètres du modèle, on a  $-2 \ln \lambda(y) \sim \chi_{k_2-k_1}^2$ , Sous  $H_0$  où  $k_1$  est le nombre de paramètres non-spécifiés dans  $H_0$  et  $k_2$  le nombre de paramètres non-spécifiés dans  $H_1$ .
- Avec le TRV, on peut seulement comparer des modèles qui sont liés ( $\hat{\beta}^{(H_0)}$  doit être un sous-ensemble de  $\hat{\beta}$ ).



## Adéquation du modèle

### Statistiques $\chi^2$ de Pearson

On peut valider l'adéquation du modèle avec la statistique  $X^2$ , où

$$X^2 = \sum_{i=1}^n \left( \frac{y_i - \hat{\mu}_i}{\sqrt{V(\hat{\mu}_i)}} \right)^2 \sim \chi_{n-p'}^2$$

Avec  $X^2 \leq \chi_{n-p', 1-\frac{\alpha}{2}}^2$  si le modèle est adéquat. Si  $\phi$  est inconnu, on peut l'estimer avec  $\hat{\phi} = \frac{X^2}{n-p'}$

### Déviance

On a

$$2(\ell(\tilde{\theta}) - \ell(\hat{\theta})) \sim \chi_{n-p'}^2$$

avec  $\tilde{\theta}$  est le modèle nul,  $\hat{\theta}$  le modèle à l'étude et  $\tilde{\theta}$  le modèle complet, où  $\hat{\mu}_i = y_i$ . Cette expression représente la déviance  $D(y; \hat{\mu})$ :

$$\begin{aligned} 2(\ell(\tilde{\theta}) - \ell(\hat{\theta})) &= 2 \sum_{i=1}^n \frac{w_i}{\phi} (y_i \tilde{\theta} - b(\tilde{\theta}) - y_i \hat{\theta} + b(\hat{\theta})) \\ &= 2 \sum_{i=1}^n \frac{w_i}{\phi} y_i (\tilde{\theta} - \hat{\theta}) - (b(\tilde{\theta}) - b(\hat{\theta})) \\ &= \frac{D(y; \hat{\mu})}{\phi} \end{aligned}$$

Si  $\phi$  est inconnu, on peut l'estimer avec  $\hat{\phi} = \frac{D(y; \hat{\mu})}{n-p'}$

### Comparaison de modèles

Les critères classiques AIC et BIC peuvent être utilisés pour comparer des modèles. On peut aussi faire une analyse de la déviance

### Analyse de la déviance

On compare le modèle  $A$  et le modèle  $B$  (où  $A$  est une simplification de  $B$ ). Le modèle  $A$  sera une bonne simplification de  $B$  si

$$\frac{D(y; \hat{\mu}_A) - D(y; \hat{\mu}_B)}{\phi} \sim \chi_{p_B - p_A}^2$$

1. Ce modèle est celui qui prédit le mieux, mais n'est d'aucune utilité car il a autant de paramètres qu'on a d'observations. On essaie donc de voir si le modèle d'indépendance partielle est une bonne simplification.

Il est certain que la déviance va augmenter en diminuant le nombre de paramètres. On veut valider si la déviance augmente *significativement* au point de ne pas pouvoir simplifier  $B$ . On rejette  $H_0$  que  $A$  est une bonne simplification de  $B$  si la différence est déviance réduite est supérieure à  $\chi_{p_B - p_A, 1-\frac{\alpha}{2}}^2$

### Analyse des résidus

#### Résidus de Pearson

$$r_{P_i} = \frac{y_i - \hat{\mu}_i}{\sqrt{V(\hat{\mu}_i)}}$$

Aussi, les résidus d'Anscombe et les résidus de la déviance.

## 6 Modélisation de données de comptage

### Terme offset

On veut souvent modéliser le taux de réclamation, cela se fait avec un terme *offset*  $t_i$  qui représente l'exposition au risque (i.e. le nombre d'années qu'on a assuré la personne):

$$\ln \left( \frac{\mu_i}{t_i} \right) = x_i \beta$$

$$\ln(\mu_i) = x_i \beta + \ln(t_i)$$

$$\mu_i = t_i e^{x_i \beta}$$

le terme *offset* peut être vu comme une variable explicative additionnelle (où le coefficient est toujours 1)

### Notation pour les interactions

Lorsqu'on utilise des variables catégoriques qui ont plusieurs niveaux, on peut utiliser une notation abrégée. Prenons un modèle quelconque  $A * B$  avec la variable  $A$  qui a  $I = 3$  niveaux et  $B$  qui a  $J = 2$  niveaux.

Alors, on aurait

$$\ln(\mu_{i,j}) = \alpha + \beta_i^A + \beta_j^B + \gamma_{i,j} \quad i = 1, 2, 3 \text{ et } j = 1, 2$$

Où on impose les contraintes telles que  $\beta_1^A = \beta_1^B = 0$  et  $\gamma_{1,j} = \gamma_{j,1} = 0$ .

### Approximation de la Binomiale par une Poisson

Si la variable qu'on veut modéliser obéit à une  $Bin(m, \pi)$  avec  $m$  grand et  $\pi$  petit, alors on peut l'approximer avec une loi de Poisson en prenant le modèle

$$\ln(\mu_i) = \ln(m_i) + \ln(\pi_i)$$

où  $\ln(m_i)$  est un terme *offset*

### Tableau de contingence

Lorsque toutes les variables sont des catégorielles, on peut créer un tableau de contingence, où on veut modéliser le nombre dans chaque case avec un GLM Poisson.

On a 3 modèles dans les tableaux de contingence (illustré avec des modèles simples qui ont les variables explicatives  $A, B$  et  $C$  avec  $J, K$  et  $L$  niveaux):

- > Modèle d'indépendance:  $A + B + C$
- > Modèle d'indépendance partielle (celui qu'on veut tester):  
 $A + B * C$
- > Modèle d'indépendance conditionnelle (aussi appelé le *modèle saturé*<sup>1</sup>):  
 $A * B * C$

On peut alors tester l'indépendance de certaines variables en faisant une **Analyse de la déviance** (section 5).

### Cote

La cote de  $A$  est définie par

$$\text{Cote}(A) = \frac{\Pr(A)}{\Pr(\bar{A})} = \frac{\Pr(A)}{1 - \Pr(A)}$$

## Sousdispersion et surdispersion

Avec le modèle Poisson, on suppose que  $E[Y_i|x_i] = \text{Var}(Y_i|x_i)$ . Toutefois, les données peuvent être **sous-dispersées** si

$$E[Y_i|x_i] > \text{Var}(Y_i|x_i)$$

On détecte aussi la sous-dispersion si  $D(y;\hat{\mu})/dl < 0.6$  ou  $X^2 < 0.6$ . On peut régler les problèmes de sous-dispersion en utilisant une distribution binomiale. Les données peuvent être **surdispersées** si

$$E[Y_i|x_i] < \text{Var}(Y_i|x_i)$$

On le détecte lorsque  $D(y;\hat{\mu})/dl > 1.7$  ou  $X^2 > 1.7$

## Binomiale négative

Lorsque les données sont surdispersées, on peut utiliser la distribution binomiale négative dans notre modélisation. Soit  $Y|Z = z \sim \text{Pois}(\mu z)$  et  $Z \sim \Gamma(\theta_z, \theta_z)$ , alors  $E[Y] = \mu$  et  $\text{Var}(Y) = \mu + \frac{\mu^2}{\theta_z}$  et on a que  $Y \sim \text{BinNeg}(\mu, \theta_z)$  telle que

$$f_Y(y) = \frac{\Gamma(\theta_z + y)}{\Gamma(\theta_z)y!} \left( \frac{\mu}{\mu + \theta_z} \right)^y \left( \frac{\theta_z}{\mu + \theta_z} \right)^{\theta_z}$$

Lorsque  $\theta_z \rightarrow \infty$ , on retombe sur le modèle Poisson. On peut faire un TRV pour valider si le modèle Poisson est une bonne simplification du modèle binomiale négative :

$$\Pr \left( 2 \left( \ell^{\text{Pois}}(\hat{\beta}) - \ell^{\text{NB}}(\hat{\beta}) \right) > x \right) = \frac{1}{2} \Pr \left( \chi_{(1)}^2 > x \right)$$

## Modèle Poisson gonflée à zéro

Lorsqu'on a une masse de probabilité à zéro plus importante à 0, on peut utiliser la loi de Poisson *gonflée à zéro*, en modélisant à la fois la probabilité  $\pi_i$  que la fréquence soit égale à zéro (avec un modèle binomial logistique) et  $\lambda_i$  la fréquence avec un modèle Poisson avec fonction de lien log.

## 7 Modélisation de données binomiales

### 7.1 Cas Bernoulli

Tableau de mauvaise classification

	Prédiction $\hat{Y}_i$	
Vrai $Y_i$	0	1
0	a	b
1	c	d

En forçant  $\hat{Y}_i$  tel que

$$\hat{Y}_i = \begin{cases} 0 & , \hat{\pi}_i < \tau \\ 1 & , \hat{\pi}_i \geq \tau \end{cases}$$

On peut calculer la statistique de **sensitivité** (i.e. le taux de bonne classification des vrais 1) et de **spécificité** (i.e. le taux de bonne classification des vrais 0) :

$$\text{Sensitivité} = \alpha(\tau) = \frac{d}{c + d}$$

$$\text{Spécificité} = \beta(\tau) = \frac{a}{a + b}$$