$$QQ + Q = \begin{pmatrix} 1.0 & 0.01 & 0.97 & 0.44 & 0.0 \\ 0.01 & 1.0 & 0.11 & 0.79 & 0.91 \\ 0.97 & 0.11 & 1.0 & 0.53 & 0.11 \\ 0.44 & 0.79 & 0.53 & 1.0 & 0.81 \\ 0.0 & 0.91 & 0.11 & 0.81 & 1.0 \end{pmatrix}$$

y esta última matriz está muy cercana a la matriz de correlación muestral Pe. Las comunalidades (0.98, 0.88, 0.98, 0.89, 0.93) nos indican que los dos factores explican en forma adequade la varianza muestral de cada una de las variables XI, X2,...,X5. Se puede aprovechar la no unicidad de los pesos de los factores, para encontrar una rotación que permite una mejor interpretación.

METODO VARIMAX PARA ENCONTRAR ROTACION (Kaiser, 1985)

Supóngase que la matriz $\mathcal{Y} = \mathcal{Y}(0)$ representa una rotación, en el sentido de las manecillas del reloj, de los ejes de coordenadas, donde o es el ángulo que detine la rotación. Los pesos transformados (rotados) con $\mathcal{Y}(0)$ estén dados par $\hat{Q}_{0}^{*} = \hat{Q}_{0}^{*}(0)$. Sea \hat{q}_{ij}^{*} el elemento i en la columna j de \hat{Q}_{0}^{*} y sec $\hat{q}_{ij}^{*} = (\hat{q}_{ij}^{*})^{2}$, la varianza de los cuadrados de los pesos en la columna 1 de \hat{Q}_{0}^{*} , 1=1,2,...,k es

 $\widehat{VAR}(\widehat{\mathbf{q}}_{1}) = \frac{1}{P} \sum_{j=1}^{P} \widehat{\mathbf{q}}_{j1}^{2} - \left(\overline{\mathbf{q}}_{.1}\right)^{2},$

donde $\overline{q}_{1} = \frac{1}{P} \sum_{j=1}^{P} \overline{q}_{j1}$.

Al sumar estas varianzas para 1=1,2,...,K, tenemos $V_0 = \sum_{j=1}^{K} \widehat{VAR(\vec{q}_2)} = \frac{1}{p} \sum_{j=1}^{K} \left\{ \sum_{j=1}^{p} (\hat{q}_{j1}^*)^4 - \left(\frac{1}{p} \sum_{j=1}^{p} (\hat{q}_{j1}^*)^2 \right)^2 \right\}$.

Kaiser (1985), propuso seleccionar 0, donde Ve alconza un máximo.

Para el conjunto de datos correspondiente a las preferencias de los consumidores, los pesos de los factores 1 y 2 tienen magnitudes que

(1) $y_1, ..., y_n$ obs. $VAR(Y) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (y_i - \overline{y})^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} y_i^2 - \overline{y}^2$

no facilitan una interpretación de estos factores. Al aplicar una rotación determinada por el método varimax obtenemos

	91	9,	
1 Gusto	0.02	0.99	
2 Relación Calidad-Premo	0.94	- 0.01	
3 Sabor	0.13	0.98	
4 Posibilidad uso botana	0.84	0.43	,
5 Grado de energia	0.97	-0.02	

Podemos interpreter ahora, que el primer factor está determinado por las veriables 2,4 45. (este factor parece ser más bien notricional).

Por otra parte, el segundo factor está determinado por las variables 1 y 3 (este factor parece ser más bien relacionado al gusto de los consumidores)

Factor Scores (estimación de los Factores)
Los values estimados de los factores suelen llamarse

"factor scores" y pueden ser de utilided para analisis y diagnosticos en los modelos. Los scores son estimaciones de los factores F_1, \ldots, F_{K_1} para cada individuo en una muestra x_{i_1}, \ldots, x_{i_n} .

Supresto: La distribución conjunta de (X-1M) 4

F es normal multivariada.

Del modelo IV, payine 7, la matriz de varianzas covarianzas conjunta de (X-IM) y IF es

$$(10) \dots VAR \begin{pmatrix} X-\mu \\ F \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} QQ^1+\psi & Q \\ Q^1 & Ik \end{pmatrix} = \dim (p+k)x(p+k)$$

la submatriz QQ+P de dimensiones pxp equivole a la verionze de X-1M, es decir ZI. Del supresto de normalidad conjunta de (X-1M) y F, se tienen resultados sobre la distribución de IF condicional a X (véase, por ej. Wikipedia, payma sobre el tema "Multivariate Normal Distribution", o bien cualquier texto sobre

Analisis Multivariado), esta distribución condicional (filix) es normal multivariada con vector de medias dado por

así como con matriz de verienzas-covarianzas $VAR(E|X=x_{k}) = I_{K} - Q^{t} \Xi^{-1}Q$.

Para construir el estimador fi de Fi, reemplezomos a, Zi y IN por sus correspondientes estimadores

$$\hat{f}_{i} = \hat{Q}^{i} \hat{\Sigma}^{-1} (x_{i} - x_{n}) ; i = 1, 2, ..., n$$

La misma îdea se puede seguir si se quiere user \widehat{R} en lugar de $\widehat{\Xi}$, en tal caso $\overline{Z} = \overline{\mathcal{D}}^{1/2}(X-\underline{\mathcal{U}})$ con $\mathcal{D} = \text{dieg}(VAR(X_1), ..., VAR(X_P))$ y en lugar de (10) tenemos

$$(8) \cdots VAR \begin{pmatrix} Z_{1} \\ F \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_{1}Q_{2} + Q_{2} & Q_{2} \\ Q_{2} & I_{K} \end{pmatrix}$$

Los estimadores \hat{f}_i en este coso son $\hat{f}_i = \hat{Q}^i \hat{R}^{-1} z_i$,

donde $Z_i = \hat{\mathcal{D}}^{-1/2}(x_i - \overline{x_i})$, $\hat{\mathcal{Q}}$ es la matriz de pesos obtenida a partir de $\hat{\mathcal{R}}$ y $\hat{\mathcal{D}} = \text{diag}(\hat{v}_{AR}(x_i), ..., \hat{v}_{AR}(x_p))$

nota: Si se usa une rotación es para mejurar la interpretación de los factores IF, entonces se debe rotar a los factor scores

 $\hat{f}_{i}^{*} = g\hat{f}_{i}$