ME720 - Modelos Lineares Generalizados

Parte 9 - Inferência em MLGs

Profa. Larissa Avila Matos

Estimação dos parâmetros

Uma vez definido cada componente do meodelo, obteremos expressões gerais para a função de verossimilhança e para as distribuições assintóticas dos estimadores de máxima verossimilhança dos parâmetros para os MLGs.

Para n observações independentes, temos que a função de verossimilhança do modelo é dada por $\ell(\beta, \phi) = \sum_{i=1}^{n} \ell_i(\beta, \phi)$, onde

$$\ell_i(\boldsymbol{\beta}, \phi) = \frac{[y_i \theta_i - b(\theta_i)]}{a(\phi)} + c(y_i, \phi).$$

Então,

$$\ell(\boldsymbol{\beta}, \phi) = \sum_{i=1}^{n} \frac{[\mathbf{y}_i \boldsymbol{\theta}_i - b(\boldsymbol{\theta}_i)]}{a(\phi)} + \sum_{i=1}^{n} c(\mathbf{y}_i, \phi).$$

Para um GLM $\eta_i = \sum_{j=1}^p \beta_j x_{ij} = g(\mu_i)$ com função de ligação g, o sistema de equações de verossimilhança para β são

$$\frac{\partial \ell(\beta, \phi)}{\partial \beta_j} = \sum_{i=1}^n \frac{\partial \ell_i}{\partial \beta_j} = 0, \quad \forall j.$$

Para diferenciar a log-verossimilhança, usamos a regra da cadeia,

$$\frac{\partial \ell_i}{\partial \beta_j} = \frac{\partial \ell_i}{\partial \theta_i} \frac{\partial \theta_i}{\partial \mu_i} \frac{\partial \mu_i}{\partial \eta_i} \frac{\partial \eta_i}{\partial \beta_j}.$$

Uma vez que,

$$\frac{\partial \ell_i}{\partial \theta_i} = \frac{[y_i - b'(\theta_i)]}{a(\phi)} \quad e \quad \mu_i = b'(\theta_i), \quad Var(Y_i) = b''(\theta_i)a(\phi),$$

temos que

$$\frac{\partial \ell_i}{\partial \theta_i} = \frac{(\mathbf{y}_i - \mu_i)}{a(\phi)} \quad \mathbf{e} \quad \frac{\partial \mu_i}{\partial \theta_i} = b''(\theta_i) = \frac{\mathrm{Var}(Y_i)}{a(\phi)}.$$

Também uma vez que $\eta_i = \sum_{j=1}^p \beta_j x_{ij}$, então $\frac{\partial \eta_i}{\partial \beta_j} = x_{ij}$.

Finalmente, $\eta_i = g(\mu_i) \Rightarrow \frac{\partial \mu_i}{\partial \eta_i}$, depende da função de ligação para o modelo escolhido.

Resumindo, temos que

$$\frac{\partial \ell_{i}}{\partial \beta_{j}} = \frac{\partial \ell_{i}}{\partial \theta_{i}} \frac{\partial \theta_{i}}{\partial \mu_{i}} \frac{\partial \mu_{i}}{\partial \eta_{i}} \frac{\partial \eta_{i}}{\partial \beta_{j}}
= \frac{(y_{i} - \mu_{i})}{a(\phi)} \frac{a(\phi)}{\text{Var}(Y_{i})} \frac{\partial \mu_{i}}{\partial \eta_{i}} x_{ij} = \frac{(y_{i} - \mu_{i}) x_{ij}}{\text{Var}(Y_{i})} \frac{\partial \mu_{i}}{\partial \eta_{i}}$$

A soma das n observações produz o sistema de equações de verossimilhança para um MLG.

Equações de verossimilhança para um MLG

Equações de verossimilhança para um MLG:

$$\frac{\partial \ell(\beta, \phi)}{\partial \beta_j} = \sum_{i=1}^n \frac{(y_i - \mu_i) x_{ij}}{\operatorname{Var}(Y_i)} \frac{\partial \mu_i}{\partial \eta_i} = 0, \quad j = 1, 2, \dots, p, \quad e$$

$$\frac{\partial \ell(\beta, \phi)}{\partial \phi} = 0,$$

onde $\eta_i = \sum_{j=1}^p \beta_j x_{ij} = g(\mu_i)$ para uma função de ligação g.

Seja V a matriz diagonal de variâncias das n observações, e seja D uma matriz diagonal com os elementos de $\frac{\partial \mu_i}{\partial \eta_i}$.

Para as expressões GLM $\eta=X\beta$ com matriz de planejamento X, as equações de verossimilhança têm a forma

$$XDV^{-1}(y - \mu) = 0.$$

Apesar de β não aparecer nessas equações, ele aparece implicitamente através de $\mu_i = g^{-1}(\sum_{j=1}^p \beta_j x_{ij})$.

Diferentes funções de ligação gera diferentes conjuntos de equações.

Essas equações são funções não lineares de β , e esse problema deve ser resolvido iterativamente. Há várias opções de algoritmos numéricos para resolução de sistemas não lineares: Newton-Raphson, Escore de Fisher (EF), Nelder-Mead, BFGS entre outros.

Exercício

■ Encontrar as equações de máxima verossimilhança para o Modelo Poisson Log Linear.

Relação entre média e variância

Os sistema de equações de máxima verossimilhança depende da distribuição de Y_i somente pela média $(\mathbb{E}(Y_i))$ e pela variância $(\text{Var}(Y_i))$.

Além disso, a variância depende da média pela forma

$$Var(Y_i) = V(\mu_i),$$

para alguma função $V(\cdot)$.

Ou seja, a relação entre a média e a variância caracteriza a distribuição de Y_i .

Exemplo: Se Y_i tem distribuição pertencente a família exponencial e $Var(Y_i) = \mu_i$, então necessariamente Y_i tem distribuição de Poisson.

Distribuição Assintótica de $\hat{\beta}$

Através das propriedades de máxima verossimilhança, e sob condições de regularidade, para n grande o estimador de máxima verossimilhança $\widehat{\boldsymbol{\beta}}$ de $\boldsymbol{\beta}$ para um MLG é eficiente e tem distribuição Normal.

Temos que a matrix de informação \boldsymbol{I} , tem elementos dados por

$$\mathbb{E}\left(-\frac{\partial^{2} \ell_{i}}{\partial \beta_{j} \partial \beta_{k}}\right) = \mathbb{E}\left(\frac{\partial \ell_{i}}{\partial \beta_{j}} \frac{\partial \ell_{i}}{\partial \beta_{k}}\right) \\
= \mathbb{E}\left(\frac{(Y_{i} - \mu_{i}) x_{ij}}{\operatorname{Var}(Y_{i})} \frac{\partial \mu_{i}}{\partial \eta_{i}} \frac{(Y_{i} - \mu_{i}) x_{ik}}{\operatorname{Var}(Y_{i})} \frac{\partial \mu_{i}}{\partial \eta_{i}}\right) \\
= \frac{x_{ij} x_{ik}}{\operatorname{Var}(Y_{i})^{2}} \left(\frac{\partial \mu_{i}}{\partial \eta_{i}}\right)^{2} \underbrace{\mathbb{E}\left((y_{i} - \mu_{i})^{2}\right)}_{= \operatorname{Var}(Y_{i})} = \frac{x_{ij} x_{ik}}{\operatorname{Var}(Y_{i})} \left(\frac{\partial \mu_{i}}{\partial \eta_{i}}\right)^{2}.$$

A matriz \boldsymbol{I} é chamada de matriz de informação esperada.

Então,

$$\mathbb{E}\left(-\frac{\partial^2 \ell}{\partial \beta_j \partial \beta_k}\right) = \sum_{i=1}^n \frac{x_{ij} x_{ik}}{\operatorname{Var}(Y_i)} \left(\frac{\partial \mu_i}{\partial \eta_i}\right)^2$$

Seja, W uma matriz diagonal com elementos dados por

$$w_i = \frac{\left(\partial \mu_i / \partial \eta_i\right)^2}{\operatorname{Var}(Y_i)}$$

$$\Rightarrow I = X'WX$$

A forma de W depende da função de ligação $g(\cdot)$, uma vez que $\partial \mu_i/\partial \eta_i = g'(\mu_i)$.

Portanto, a matriz de covariância de $\widehat{\pmb{\beta}}$ é dada pela inversa da matriz de informação $\pmb{I}.$

Distribuição Assintótica de $\widehat{\beta}$ para um MLG $\eta = X\beta$:

 $\hat{\boldsymbol{\beta}}$ tem distribuição aproximadamente normal $N(\boldsymbol{\beta}, (\boldsymbol{X}'\boldsymbol{W}\boldsymbol{X})^{-1})$,

onde W é a matriz diagonal com elementos $w_i = \frac{(\partial \mu_i/\partial \eta_i)^2}{\operatorname{Var}(Y_i)}$.

A matriz de covariância assintótica é estimada por $\widehat{\mathrm{Var}}(\hat{\boldsymbol{\beta}}) = (\boldsymbol{X}'\widehat{\boldsymbol{W}}\boldsymbol{X})^{-1}$, onde $\widehat{\boldsymbol{W}}$ é \boldsymbol{W} avaliado em $\hat{\boldsymbol{\beta}}$.

Obs:

- \blacksquare Para a FE com parâmetro de escala, θ e ϕ são parâmetros ortogonais.
- $\widehat{\boldsymbol{\beta}}$ e $\widehat{\phi}$ são assintoticamente independentes.

Matriz de covariância para os valores ajustados

O preditor linear estimado é dado por

$$\widehat{\boldsymbol{\eta}} = \boldsymbol{X}\widehat{\boldsymbol{\beta}}.$$

Para n grande, temos

$$\operatorname{Var}(\widehat{\boldsymbol{\eta}}) = \boldsymbol{X}' \operatorname{Var}(\widehat{\boldsymbol{\beta}}) \boldsymbol{X} \approx \boldsymbol{X}' (\boldsymbol{X}' \boldsymbol{W} \boldsymbol{X})^{-1} \boldsymbol{X}.$$

Podemos obter a variância assintótica de $\widehat{\boldsymbol{\mu}}$ (Var($\widehat{\boldsymbol{\mu}}$)) por Var($\widehat{\boldsymbol{\eta}}$), através do método delta. Então,

$$\operatorname{Var}(\widehat{\boldsymbol{\mu}}) \approx \boldsymbol{D}' \operatorname{Var}(\widehat{\boldsymbol{\eta}}) \boldsymbol{D} \approx \boldsymbol{D} \boldsymbol{X}' (\boldsymbol{X}' \boldsymbol{W} \boldsymbol{X})^{-1} \boldsymbol{X} \boldsymbol{D},$$

onde D é uma matriz diadonal com elementos $\partial \mu_i/\partial \eta_i$.

Exercício: Pesquisar sobre o método delta.

Exercício

 \blacksquare Voltando ao exemplo da Poisson, encontre os elementos da matriz $\boldsymbol{W}.$

Estimação de $\boldsymbol{\beta}$

Como encontramos os estimadores de máxima verossimilhança dos parâmetros de um MLG?

Problema: O sistema de equações são geralmente não-lineares em β .

Solução: Métodos iterativos para resolver sistema de equações não lineares. Focaremos em dois métodos:

- Newton-Raphson
- Escore de Fisher

Método de Newton-Raphson

O algoritmo Newton-Raphson, método de Newton-Raphson, foi desenvolvido por Isaac Newton e Joseph Raphson e tem o objetivo estimar as raízes de uma função.

Suponha que queremos encontrar a solução da equação $g(x_0) = 0$, onde g é uma função diferenciável. Dado um numero x próximo de x0, segue da expansão em série de Taylor em torno de x que

$$0 = g(x_0) \approx g(x) + g'(x)(x_0 - x).$$

Resolvendo para x_0 , temos

$$x_0 \approx x - \frac{g(x)}{g'(x)}.$$

Assim, dado um valor estimado x_t , então podemos ter um novo valor estimado x_{t+1} por

$$x_{t+1} \approx x_t - \frac{g(x_t)}{g'(x_t)}.$$

Este procedimento é repetido para t = 1, 2, 3, ... até $|g(x_t)/g'(x_t)|$ ser suficientemente pequeno.

Método de Newton-Raphson

Voltando ao nosso problema, queremos encontrar a solução da equação $\frac{\partial \ell(\beta)}{\partial \beta}=0.$

No passo t, o processo iterativo $(t=0,1,2,\ldots)$ aproxima $\ell(\beta)$ próximo de $\beta^{(t)}$ pela expansão em série de Taylor de segunda ordem,

$$\ell(\boldsymbol{\beta}) \approx \ell(\boldsymbol{\beta}^{(t)}) + \boldsymbol{u}^{(t)}(\boldsymbol{\beta} - \boldsymbol{\beta}^{(t)}) + \left(\frac{1}{2}\right)(\boldsymbol{\beta} - \boldsymbol{\beta}^{(t)})'\boldsymbol{H}^{(t)}(\boldsymbol{\beta} - \boldsymbol{\beta}^{(t)}),$$

onde $\boldsymbol{u}^{(t)}$ e $\boldsymbol{H}^{(t)}$ são \boldsymbol{u} e \boldsymbol{H} avaliados em $\boldsymbol{\beta}^{(t)}$ respectivamente, com

■ H a matrix Hessiana, onde $H_{ij} = \frac{\partial^2 \ell(\beta)}{\partial \beta_i \partial \beta_j}$.

Obs: $\beta^{(o)}$ valor inicial (chute inicial).

Resolvendo, $\frac{\partial \ell(\beta)}{\partial \beta} \approx \boldsymbol{u}^{(t)} + \boldsymbol{H}^{(t)}(\beta - \beta^{(t)}) = \boldsymbol{0}$, temos a seguinte aproximação

$$\boldsymbol{\beta}^{(t+1)} = \boldsymbol{\beta}^{(t)} - (\boldsymbol{H}^{(t)})^{-1} \boldsymbol{u}^{(t)},$$

assumindo que $H^{(t)}$ é não singular.

O procedimento descrito é repetido até que mudanças em $\ell(\beta^{(t)})$ entre ciclos sucessivos são suficientemente pequenas.

Para muitos MLGs, a matriz Hessian é negativa definida, e a log verossimilhança é uma função estritamente côncava. Então, as estimativas de máxima verossimilhança dos parâmetros do modelo existem e são únicas sob condições bastante gerais. A convergência de $\boldsymbol{\beta}^{(t+1)}$ para $\hat{\boldsymbol{\beta}}$ na vizinhança de $\hat{\boldsymbol{\beta}}$ é rápida.

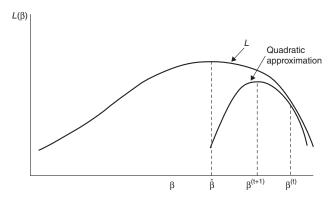


Figure 4.2 Illustration of a cycle of the Newton–Raphson method.

Figura ilustrativa do livro texto (Agresti, A. (2015)).

Método de Escore de Fisher

O método de Escore de Fisher é um método iterativo alternativo para resolver o sistema de equações de verossimilhança.

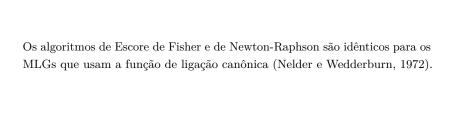
A diferença entre o método de Escore de Fisher e o método de Newton-Raphson está na maneira como escolhe a matriz *Hessiana*.

O método de Escore de Fisher usa o valor esperado da matriz *Hessiana*, chamada de matriz de informação esperada, enquanto método de Newton-Raphson usa a própria matriz hessiana, chamada de matriz de informação observada.

Portanto, temos a seguinte aproximação

$$\boldsymbol{\beta}^{(t+1)} = \boldsymbol{\beta}^{(t)} - (\boldsymbol{I}^{(t)})^{-1} \boldsymbol{u}^{(t)},$$

onde $\boldsymbol{I}^{(t)}$ é \boldsymbol{I} avaliado em $\boldsymbol{\beta}^{(t)}$, ou seja $\boldsymbol{I}^{(t)}$ tem elementos $-\mathbb{E}(\frac{\partial^2 \ell(\boldsymbol{\beta})}{\partial \beta_i \partial \beta_j})$ avaliado em $\boldsymbol{\beta}^{(t)}$.



Estimação do parâmetro de escala

- Maximizar $\ell(\beta, \phi)$ com respeito a ϕ . (Muito sensível a suposição da distribuição)
- 2 Sabemos que $Var(Y_i) = a(\phi)V(\mu_i)$, então

$$\frac{\mathbb{E}((Y_i - \mu_i)^2)}{V(\mu_i)} = a(\phi)$$

$$\Rightarrow \widehat{a}(\phi) = \frac{1}{n-p} \sum_{i=1}^{n} \frac{\mathbb{E}((Y_i - \widehat{\mu_i})^2)}{\operatorname{Var}(\widehat{\mu_i})}.$$

Referência

- Notas de aula do Prof. Gilberto de Paula.
- Agresti, A. (2015). Foundations of Linear and Generalized Linear Models. Wiley series in probability and statistics.