

MAP 433 : Introduction aux méthodes statistiques. Cours 6

21 mars 2014

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

1 Sélection de variables

- Backward Stepwise Regression
- LASSO

2 Régression non-linéaire

3 Comparaison d'estimateurs

- Risque et admissibilité
- Approche asymptotique

4 Modèles réguliers et information de Fisher

- Construction de l'information de Fisher
- Modèle régulier
- Cadre général et interprétation géométrique
- Exemples, applications

Régression linéaire multiple (= Modèle linéaire)

- La fonction de régression est $r(\vartheta, \mathbf{x}_i) = \vartheta^T \mathbf{x}_i$. On observe

$$(\mathbf{x}_1, Y_1), \dots, (\mathbf{x}_n, Y_n)$$

avec

$$Y_i = \vartheta^T \mathbf{x}_i + \xi_i, \quad i = 1, \dots, n$$

où $\vartheta \in \Theta = \mathbb{R}^k$, $\mathbf{x}_i \in \mathbb{R}^k$.

- Matriciellement

$$\mathbf{Y} = \mathbf{M}\vartheta + \boldsymbol{\xi}$$

avec $\mathbf{Y} = (Y_1 \cdots Y_n)^T$, $\boldsymbol{\xi} = (\xi_1 \cdots \xi_n)^T$ et \mathbf{M} la matrice $(n \times k)$ dont les **lignes** sont les \mathbf{x}_i .

EMC en régression linéaire multiple

- Estimateur des **moindres carrés** en régression linéaire multiple : tout estimateur $\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}$ satisfaisant

$$\sum_{i=1}^n (Y_i - (\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}})^T \mathbf{x}_i)^2 = \min_{\vartheta \in \mathbb{R}^k} \sum_{i=1}^n (Y_i - \vartheta^T \mathbf{x}_i)^2.$$

- En notation matricielle :

$$\begin{aligned} \|\mathbf{Y} - \mathbf{M} \hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}\|^2 &= \min_{\vartheta \in \mathbb{R}^k} \|\mathbf{Y} - \mathbf{M} \vartheta\|^2 \\ &= \min_{v \in V} \|\mathbf{Y} - v\|^2 \end{aligned}$$

où $V = \text{Im}(\mathbf{M}) = \{v \in \mathbb{R}^n : v = \mathbf{M} \vartheta, \vartheta \in \mathbb{R}^k\}$.
Projection orthogonale sur V .

- L'EMC vérifie

$$\mathbb{M} \hat{\vartheta}_n^{\text{mc}} = P_V \mathbf{Y}$$

où P_V est le projecteur orthogonal sur V .

- Mais $\mathbb{M}^T P_V = \mathbb{M}^T P_V^T = (P_V \mathbb{M})^T = \mathbb{M}^T$. On en déduit
les équations normales des moindres carrés :

$$\mathbb{M}^T \mathbb{M} \hat{\vartheta}_n^{\text{mc}} = \mathbb{M}^T \mathbf{Y}.$$

- Remarques.

- L'EMC est un Z-estimateur.
- Pas d'**unicité** de $\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}$ si la matrice $\mathbb{M}^T \mathbb{M}$ n'est pas inversible.

Proposition

Si $\mathbf{M}^T \mathbf{M}$ (matrice $k \times k$) inversible, alors $\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}$ est unique et

$$\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}} = (\mathbf{M}^T \mathbf{M})^{-1} \mathbf{M}^T \mathbf{Y}$$

- Contient la droite de régression simple.
- Résultat géométrique, non stochastique.

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Cadre gaussien : loi des estimateurs

- Hyp. 1 : $\xi \sim \mathcal{N}(0, \sigma^2 \text{Id}_n)$.
- Hyp. 2 : $\mathbb{M}^T \mathbb{M} > 0$.

Proposition

- (i) $\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}} \sim \mathcal{N}(\vartheta, \sigma^2 (\mathbb{M}^T \mathbb{M})^{-1})$
- (ii) $\|\mathbf{Y} - \mathbb{M} \hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}\|^2 \sim \sigma^2 \chi^2(n - k)$ *loi du Chi 2 à $n - k$ degrés de liberté*
- (iii) $\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}$ et $\mathbf{Y} - \mathbb{M} \hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}$ sont indépendants.

- Preuve : **Thm. de Cochran** (Poly, page 18). Si $\xi \sim \mathcal{N}(0, \text{Id}_n)$ et A_j matrices $n \times n$ projecteurs t.q. $A_j A_i = 0$ pour $i \neq j$, alors : $A_j \xi \sim \mathcal{N}(0, A_j)$, **indépendants**, $\|A_j \xi\|^2 \sim \chi^2(\text{Rang}(A_j))$.

Propriétés de l'EMC : cadre gaussien

Estimateur de la variance σ^2 :

$$\hat{\sigma}_n^2 = \frac{\|\mathbf{Y} - \mathbf{M}\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}\|^2}{n - k} = \frac{1}{n - k} \sum_{i=1}^n (Y_i - (\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}})^T \mathbf{x}_i)^2$$

D'après la dernière Proposition :

- $\hat{\sigma}_n^2/\sigma^2 \sim \chi^2(n - k)$ loi du Chi 2 à $n - k$ degrés de liberté
- C'est un estimateur sans biais :

$$\mathbb{E}_{\vartheta} [\hat{\sigma}_n^2] = \sigma^2.$$

- $\hat{\sigma}_n^2$ est indépendant de $\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}$.

Propriétés de l'EMC : cadre gaussien

- Lois des coordonnées de $\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}$:

$$(\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}})_j - \vartheta_j \sim \mathcal{N}(0, \sigma^2 b_j)$$

où b_j est le j ème élément diagonal de $(\mathbb{M}^T \mathbb{M})^{-1}$.

$$\frac{(\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}})_j - \vartheta_j}{\hat{\sigma}_n \sqrt{b_j}} \sim t_{n-k}$$

loi de Student à $n - k$ degrés de liberté.

$$t_q = \frac{\xi}{\sqrt{\eta/q}}$$

où $q \geq 1$ un entier, $\xi \sim \mathcal{N}(0, 1)$, $\eta \sim \chi^2(q)$ et ξ **indépendant** de η .

Exemple de données de régression

Données de diabète

Patient	age	sex	bmi	map	tc	ldl	hdl	tch	ltg	glu	Response
1	59	2	32.1	101	157	93.2	38	4	4.9	87	151
2	48	1	21.6	87	183	103.2	70	3	3.9	69	75
3	72	2	30.5	93	156	93.6	41	4	4.7	85	141
4	24	1	25.3	84	198	131.4	40	5	4.9	89	206
5	50	1	23.0	101	192	125.4	52	4	4.3	80	135
6	23	1	22.6	89	139	64.8	61	2	4.2	68	97
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮	⋮
441	36	1	30.0	95	201	125.2	42	5	5.1	82	220
442	36	1	19.6	71	250	132.2	97	3	4.6	92	57

$n=442, k=10$

bmi = Body Mass Index

map = Blood Pressure

tc, ldl, tch, ltg, glu = Blood Serum Measurements

Response Y = a quantitative measure of disease
progression 1 year after baseline

MAP 433 :

Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Résultats de traitement statistique initial

	Estimate	Std. Error	t value	Pr(> t)
(Intercept)	152.133	2.576	59.061	$< 2e - 16$ ***
age	-10.012	59.749	-0.168	0.867000
sex	-239.819	61.222	-3.917	0.000104 ***
bmi	519.840	66.534	7.813	$4.30e - 14$ ***
map	324.390	65.422	4.958	$1.02e - 06$ ***
tc	-792.184	416.684	-1.901	0.057947
ldl	476.746	339.035	1.406	0.160389
hdl	101.045	212.533	0.475	0.634721
tch	177.064	161.476	1.097	0.273456
ltg	751.279	171.902	4.370	$1.56e - 05$ ***
glu	67.625	65.984	1.025	0.305998

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

- **Sélection de variables.** Lesquelles parmi les 10 variables :

age, sex, bmi, map, tc, ldl, hdl, tch, ltg, glu

sont significatives ? Formalisation mathématique : trouver (estimer) l'ensemble $N = \{j : \vartheta_j \neq 0\}$.

- **Prévison.** Un nouveau patient arrive avec son vecteur des 10 variables $\mathbf{x}_0 \in \mathbb{R}^{10}$. Donner la prévison de la réponse Y = état du patient dans 1 an.

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

RSS (Residual Sum of Squares)

Modèle de régression

$$Y_i = r(\vartheta, \mathbf{x}_i) + \xi_i, \quad i = 1, \dots, n.$$

- **Résidu** : si $\hat{\vartheta}_n$ est un estimateur de ϑ ,

$$\hat{\xi}_i = Y_i - r(\hat{\vartheta}_n, \mathbf{x}_i) \text{ résidu au point } i.$$

- **RSS** : **Residual Sum of Squares**, somme résiduelle des carrés. Caractérise la qualité d'approximation.

$$\text{RSS}(= \text{RSS}_{\hat{\vartheta}_n}) = \|\hat{\xi}\|^2 = \sum_{i=1}^n (Y_i - r(\hat{\vartheta}_n, \mathbf{x}_i))^2.$$

- En régression **linéaire** : $\text{RSS} = \|\mathbf{Y} - \mathbb{M}\hat{\vartheta}_n\|^2.$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Backward
Stepwise
Regression
LASSO

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Sélection de variables : Backward Stepwise Regression

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

- On se donne un critère d'élimination de variables (plusieurs choix de critère possibles...).
- On élimine une variable, la moins significative du point de vue du critère choisi.
- On calcule l'EMC $\hat{v}_{n,k-1}^{\text{mc}}$ dans le nouveau modèle, avec seulement les $k - 1$ paramètres restants, ainsi que le RSS :

$$\text{RSS}_{k-1} = \|\mathbf{Y} - \mathbb{M} \hat{v}_{n,k-1}^{\text{mc}}\|^2.$$

- On continue à éliminer des variables, une par une, jusqu'à la stabilisation de RSS : $\text{RSS}_m \approx \text{RSS}_{m-1}$.

Sélection de
variables

Backward
Stepwise
Regression
LASSO

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Données de diabète : Backward Regression

- Sélection "naïve" : {sex,bmi,map,ltg}

- Sélection par Backward Regression :

Critère d'élimination : plus grande valeur de $\Pr(> |t|)$.

	Estimate	Std. Error	t value	$\Pr(> t)$
(Intercept)	152.133	2.576	59.061	$< 2e - 16 ***$
age	-10.012	59.749	-0.168	0.867000
sex	-239.819	61.222	-3.917	0.000104 ***
bmi	519.840	66.534	7.813	4.30e - 14 ***
map	324.390	65.422	4.958	1.02e - 06 ***
tc	-792.184	416.684	-1.901	0.057947
ldl	476.746	339.035	1.406	0.160389
hdl	101.045	212.533	0.475	0.634721
tch	177.064	161.476	1.097	0.273456
ltg	751.279	171.902	4.370	1.56e - 05 ***
glu	67.625	65.984	1.025	0.305998

Données de diabète : Backward Regression

Backward Regression : Itération 2.

Critère d'élimination : plus grande valeur de $\Pr(> |t|)$.

	Estimate	Std. Error	t value	$\Pr(> t)$
(Intercept)	152.133	2.573	59.128	$< 2e - 16$
sex	-240.835	60.853	-3.958	0.000104
bmi	519.905	64.156	5.024	$8.85e - 05$
map	322.306	65.422	4.958	$7.43e - 07$
tc	-790.896	416.144	-1.901	0.058
ldl	474.377	338.358	1.402	0.162
hdl	99.718	212.146	0.470	0.639
tch	177.458	161.277	1.100	0.272
ltg	749.506	171.383	4.373	$1.54e - 05$
glu	67.170	65.336	1.013	0.312

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Backward
Stepwise
Regression
LASSO

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Données de diabète : Backward Regression

Backward Regression : Itération 5 (dernière).

Variables sélectionnées :

$\{\text{sex}, \text{bmi}, \text{map}, \text{tc}, \text{ldl}, \text{ltg}\}$

	Estimate	Std. Error	t value	Pr(> t)
(Intercept)	152.133	2.572	59.159	$< 2e - 16$
sex	-226.511	59.857	-3.784	0.000176
bmi	529.873	65.620	8.075	$6.69e - 15$
map	327.220	62.693	5.219	$2.79e - 07$
tc	-757.938	160.435	-4.724	$3.12e - 06$
ldl	538.586	146.738	3.670	0.000272
ltg	804.192	80.173	10.031	$< 2e - 16$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Backward
Stepwise
Regression
LASSO

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Sélection de variables : Backward Regression

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Discussion de Backward Regression :

- Méthode de sélection purement empirique, pas de justification théorique.
- Application d'autres critères d'élimination en Backward Regression peut amener aux résultats différents.

Exemple. Critère C_p de Mallows–Akaike : on élimine la variable j qui réalise

$$\min_j \left(\text{RSS}_{m,(-j)} + 2\hat{\sigma}_n^2 m \right).$$

Sélection de
variables

Backward
Stepwise
Regression
LASSO

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Sélection de variables : LASSO

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

LASSO = Least Absolute Shrinkage and Selection Operator

- **Estimateur LASSO** : tout estimateur $\hat{\vartheta}_n^L$ vérifiant

$$\hat{\vartheta}_n^L \in \arg \min_{\vartheta \in \mathbb{R}^k} \left(\sum_{i=1}^n (Y_i - \vartheta^T \mathbf{x}_i)^2 + \lambda \sum_{j=1}^k |\vartheta_j| \right) \text{ avec } \lambda > 0.$$

- Si $\mathbf{M}^T \mathbf{M} > 0$, l'estimateur LASSO $\hat{\vartheta}_n^L$ est unique.
- Estimateur des moindres carrés **pénalisé**. Pénalisation par $\sum_{j=1}^k |\vartheta_j|$, la norme ℓ_1 de ϑ .

Sélection de
variables

Backward
Stepwise
Regression
LASSO

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Sélection de variables : LASSO

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

- Deux utilisations de LASSO :
 - **Estimation de ϑ** : alternative à $\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}}$ si $k > n$.
 - **Sélection de variables** : on ne retient que les variables qui correspondent aux coordonnées non-nulles du vecteur $\hat{\vartheta}_n^L$.
- LASSO admet une **justification théorique** : sous certaines hypothèses sur la matrice \mathbb{M} ,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}\{\hat{N}_n = N\} = 1,$$

où $N = \{j : \vartheta_j \neq 0\}$ et $\hat{N}_n = \{j : \hat{\vartheta}_{n,j}^L \neq 0\}$.

Sélection de
variables

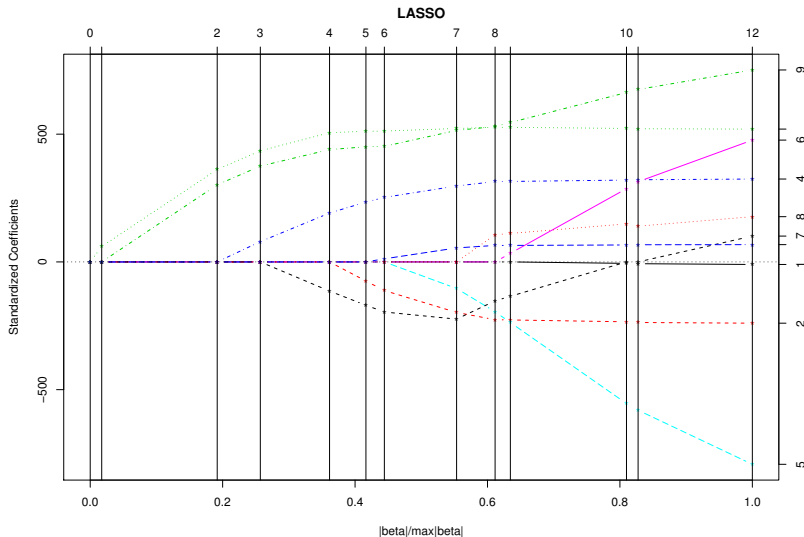
Backward
Stepwise
Regression
LASSO

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Application de LASSO : "regularization path"



MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Backward
Stepwise
Regression
LASSO

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Données de diabète : LASSO

Application aux données de diabète.

- L'ensemble de variables sélectionné par LASSO :

$$\{\text{sex}, \text{bmi}, \text{map}, \text{tc}, \text{hdl}, \text{ltg}, \text{glu}\}$$

- Backward Regression :

$$\{\text{sex}, \text{bmi}, \text{map}, \text{tc}, \text{ldl}, \text{ltg}\}$$

- Sélection naïve :

$$\{\text{sex}, \text{bmi}, \text{map}, \text{tc}\}$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Backward
Stepwise
Regression
LASSO

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Limites des moindres carrés et du cadre gaussien

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

- Calcul **explicite** (et efficace) de l'EMC limité à une fonction de régression **linéaire**.
- Modèle linéaire donne un cadre assez général :
 - Modèle polynomial,
 - **Modèles avec interactions...**
- **Hypothèse de gaussianité** = cadre asymptotique implicite.
- Besoin d'outils pour les modèles à réponse **Y discrète**.

Sélection de
variables

Backward
Stepwise
Regression
LASSO

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Régression linéaire non-gaussienne

Modèle de régression linéaire

$$Y_i = \vartheta^T \mathbf{x}_i + \xi_i, \quad i = 1, \dots, n.$$

- Hyp. 1' : ξ_i i.i.d., $\mathbb{E}[\xi_i] = 0$, $\mathbb{E}[\xi_i^2] = \sigma^2 > 0$.
- Hyp. 2' : $\mathbb{M}^T \mathbb{M} > 0$, $\lim_n \max_{1 \leq i \leq n} \mathbf{x}_i^T (\mathbb{M}^T \mathbb{M})^{-1} \mathbf{x}_i = 0$.

Proposition (Normalité asymptotique de l'EMC)

$$\sigma^{-1} (\mathbb{M}^T \mathbb{M})^{1/2} (\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}} - \vartheta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, \text{Id}_k), \quad n \rightarrow \infty.$$

- A comparer avec le cadre gaussien :

$$\sigma^{-1} (\mathbb{M}^T \mathbb{M})^{1/2} (\hat{\vartheta}_n^{\text{mc}} - \vartheta) \sim \mathcal{N}(0, \text{Id}_k) \text{ pour tout } n.$$

Régression non-linéaire

- On observe

$$(\mathbf{x}_1, Y_1), \dots, (\mathbf{x}_n, Y_n),$$

où

$$Y_i = r(\vartheta, \mathbf{x}_i) + \xi_i, \quad i = 1, \dots, n$$

avec

$$\mathbf{x}_i \in \mathbb{R}^k, \quad \text{et} \quad \vartheta \in \Theta \subset \mathbb{R}^d.$$

- Si $\xi_i \sim_{\text{i.i.d.}} \mathcal{N}(0, \sigma^2)$,

$$\mathcal{L}_n(\vartheta, Y_1, \dots, Y_n) \propto \exp \left(-\frac{1}{2\sigma^2} \sum_{i=1}^n (Y_i - r(\vartheta, \mathbf{x}_i))^2 \right)$$

et l'estimateur du **maximum de vraisemblance** est obtenu en minimisant la fonction

$$\vartheta \rightsquigarrow \sum_{i=1}^n (Y_i - r(\vartheta, \mathbf{x}_i))^2.$$

Moindre carrés non-linéaires

Définition

- *M-estimateur associé à la **fonction de contraste***

$\psi : \Theta \times \mathbb{R}^k \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : \text{tout estimateur } \hat{\vartheta}_n \text{ satisfaisant}$

$$\sum_{i=1}^n \psi(\hat{\vartheta}_n, \mathbf{x}_i, Y_i) = \max_{a \in \Theta} \sum_{i=1}^n \psi(a, \mathbf{x}_i, Y_i).$$

- *Estimateur des **moindres carrés non-linéaires** : associé au contraste $\psi(a, \mathbf{x}, y) = -(y - r(a, \mathbf{x}))^2$.*

- **Extension** des résultats en densité \rightarrow théorèmes limites pour des sommes de v.a. indépendantes **non-équidistribuées**.

Modèle à réponse binaire

- On observe

$$(\mathbf{x}_1, Y_1), \dots, (\mathbf{x}_n, Y_n), \quad Y_i \in \{0, 1\}, \quad \mathbf{x}_i \in \mathbb{R}^k.$$

- Modélisation **via la fonction de régression**

$$\mathbf{x} \rightsquigarrow p_{\mathbf{x}}(\vartheta) = \mathbb{E}_{\vartheta} [Y | \mathbf{X} = \mathbf{x}] = \mathbb{P}_{\vartheta} [Y = 1 | \mathbf{X} = \mathbf{x}]$$

- **Représentation**

$$\begin{aligned} Y_i &= p_{\mathbf{x}_i}(\vartheta) + (Y_i - p_{\mathbf{x}_i}(\vartheta)) \\ &= r(\vartheta, \mathbf{x}_i) + \xi_i \end{aligned}$$

avec $r(\vartheta, \mathbf{x}_i) = p_{\mathbf{x}_i}(\vartheta)$ et $\xi_i = Y_i - p_{\mathbf{x}_i}(\vartheta)$.

- $\mathbb{E}_{\vartheta} [\xi_i] = 0$ mais structure des ξ_i **compliquée** (dépendance en ϑ).

Modèle à réponse discrète

- Y_i v.a. de Bernoulli de paramètre $p_{\mathbf{x}_i}(\vartheta)$.

Vraisemblance

$$\mathcal{L}_n(\vartheta, Y_1, \dots, Y_n) = \prod_{i=1}^n p_{\mathbf{x}_i}(\vartheta)^{Y_i} (1 - p_{\mathbf{x}_i}(\vartheta))^{1-Y_i}$$

→ méthodes de résolution numérique.

- **Régression logistique** (très utile dans les applications)

$$p_{\mathbf{x}}(\vartheta) = \psi(\mathbf{x}^T \vartheta),$$

$$\psi(t) = \frac{e^t}{1 + e^t}, \quad t \in \mathbb{R} \quad \text{fonction logistique.}$$

Régression logistique et modèles latents

- Représentation équivalente de la régression logistique : on observe

$$Y_i = 1_{\{Y_i^* > 0\}}, \quad i = 1, \dots, n$$

(les \mathbf{x}_i sont donnés), et Y_i^* est une **variable latente** ou cachée,

$$Y_i^* = \boldsymbol{\vartheta}^T \mathbf{x}_i + U_i, \quad i = 1, \dots, n$$

avec $U_i \sim \text{i.i.d. } F$, où

$$F(t) = \frac{1}{1 + e^{-t}}, \quad t \in \mathbb{R}.$$

■

$$\begin{aligned} \mathbb{P}_{\boldsymbol{\vartheta}} [Y_i^* > 0] &= \mathbb{P}_{\boldsymbol{\vartheta}} [\mathbf{x}_i^T \boldsymbol{\vartheta} + U_i > 0] \\ &= 1 - \mathbb{P}_{\boldsymbol{\vartheta}} [U_i \leq -\mathbf{x}_i^T \boldsymbol{\vartheta}] \\ &= 1 - (1 + \exp(-\mathbf{x}_i^T \boldsymbol{\vartheta}))^{-1} = \psi(\mathbf{x}_i^T \boldsymbol{\vartheta}). \end{aligned}$$

Bilan provisoire : modèles paramétriques dominés

- Modèle de densité : on observe

$$X_1, \dots, X_n \sim_{\text{i.i.d.}} \mathbb{P}_\vartheta, \quad \vartheta \in \Theta \subset \mathbb{R}^d.$$

Estimateurs : moments, Z - et M -estimateurs, **EMV**.

- Modèle de régression : on observe

$$Y_i = r(\vartheta, \mathbf{x}_i) + \xi_i, \quad i = 1, \dots, n, \quad \xi_i \text{ i.i.d.}, \quad \vartheta \in \Theta \subset \mathbb{R}^d.$$

Estimateurs :

- Si $r(\vartheta, \mathbf{x}) = \mathbf{x} \vartheta^T$, EMC (coïncide avec l'**EMV** si les ξ_i gaussiens)
- Sinon, M -estimateurs, **EMV**...
- Autres méthodes selon des **hypothèses** sur le « design »...

$\hat{\vartheta}_n$ estimateur de ϑ : **précision, qualité** de $\hat{\vartheta}_n$? En pratique, on a « souvent »

- une information **non-asymptotique** de type

$$\mathbb{E} [\|\hat{\vartheta}_n - \vartheta\|^2] \leq c_n(\vartheta)^2,$$

- ou bien **asymptotique** de type

$$v_n(\hat{\vartheta}_n - \vartheta) \xrightarrow{d} Z_\vartheta, \quad v_n \rightarrow \infty.$$

Permet « souvent » de construire un(e) région-intervalle de confiance...

Region-intervalle de confiance : définition formelle

$\{\mathbb{P}_{\vartheta}^n, \vartheta \in \Theta\}$, $\Theta \subset \mathbb{R}^d$, engendrée par l'observation $Z^{(n)}$.

- **Densité** : $Z^{(n)} = (X_1, \dots, X_n)$, $\mathbb{P}_{\vartheta}^n = \mathbb{P}_{\vartheta} \otimes \dots \otimes \mathbb{P}_{\vartheta}$
- **Régression** (à design déterministe) : $Z^{(n)} = (Y_1, \dots, Y_n)$, $\mathbb{P}_{\vartheta}^n = \mathbb{P}_{\vartheta, \mathbf{x}_1} \otimes \dots \otimes \mathbb{P}_{\vartheta, \mathbf{x}_n}$, où $\mathbb{P}_{\vartheta, \mathbf{x}_i}$ loi de $Y_i = r(\vartheta, \mathbf{x}_i) + \xi_i$.

Définition

Région de confiance de niveau $1 - \alpha$, $\alpha \in (0, 1)$, (resp. asymptotiquement de niveau α) : sous-ensemble **observable** $\mathcal{C}_{n,\alpha}(Z^{(n)})$ de \mathbb{R}^d t.q.

$$\forall \vartheta \in \Theta : \mathbb{P}_{\vartheta}^n [\vartheta \in \mathcal{C}_{n,\alpha}(Z^{(n)})] \geq 1 - \alpha$$

resp.

$$\forall \vartheta \in \Theta : \liminf_{n \rightarrow \infty} \mathbb{P}_{\vartheta}^n [\vartheta \in \mathcal{C}_{n,\alpha}(Z^{(n)})] \geq 1 - \alpha.$$

Comparaison d'estimateurs

Etant donné $\{\mathbb{P}_\vartheta^n, \vartheta \in \Theta\}$ comment **construire** le **meilleur** estimateur ? Dans quel sens ?

- **Intuitivement** : $\hat{\vartheta}_n$ fournit une précision optimale si on peut lui associer une région de confiance de longueur (moyenne) minimale.
- Différence entre point de vue **asymptotique** et **non-asymptotique**.
- **Dans ce cours**, nous étudions les deux points de vue sous un angle –un peu réducteur– particulier :
 - Non-asymptotique : contrôle du **risque quadratique**
 - Asymptotique : comparaison des estimateurs **asymptotiquement normaux**.

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Risque et
admissibilité
Approche
asymptotique

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Risque quadratique, admissibilité

Situation : $\hat{\vartheta}_{n,i} = \hat{\vartheta}_{n,i}(Z^{(n)})$, $i = 1, 2$ deux estimateurs basés sur l'observation $Z^{(n)}$ qui engendre l'expérience $\{\mathbb{P}_{\vartheta}^n, \vartheta \in \Theta\}$, $\Theta \subset \mathbb{R}^1$.

Définition

Risque quadratique de l'estimateur $\hat{\vartheta}_n$ au point $\vartheta \in \Theta$:

$$\mathcal{R}(\hat{\vartheta}_n, \vartheta) = \mathbb{E}_{\vartheta}^n [(\hat{\vartheta}_n - \vartheta)^2].$$

Définition

L'estimateur $\hat{\vartheta}_{n,1}$ est *préférable* – au sens du risque quadratique – à l'estimateur $\hat{\vartheta}_{n,2}$ si

$$\forall \vartheta \in \Theta, \quad \mathcal{R}(\hat{\vartheta}_{n,1}, \vartheta) \leq \mathcal{R}(\hat{\vartheta}_{n,2}, \vartheta).$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Risque et
admissibilité
Approche
asymptotique

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Absence d'optimalité

- Existe-t-il un estimateur **optimal** ϑ_n^* au sens où

$$\forall \vartheta \in \Theta, \mathcal{R}(\vartheta_n^*, \vartheta) \leq \inf_{\hat{\vartheta}_n} \mathcal{R}(\hat{\vartheta}_n, \vartheta) ?$$

- Si $\Theta = \{\vartheta_1, \vartheta_2\}$ et **s'il n'existe pas d'événement observable A tel que, simultanément :**

$$\mathbb{P}_{\vartheta_1}^n[A] = 0 \text{ et } \mathbb{P}_{\vartheta_2}^n[A] = 1,$$

(on dit que $\mathbb{P}_{\vartheta_1}^n$ et $\mathbb{P}_{\vartheta_2}^n$ ne sont **pas étrangères**), alors **il n'existe pas d'estimateur optimal**.

- Condition suffisante pour que $\mathbb{P}_{\vartheta_1}^n$ et $\mathbb{P}_{\vartheta_2}^n$ ne soient pas étrangères : $\mathbb{P}_{\vartheta_1}^n \ll \mathbb{P}_{\vartheta_2}^n$ et $\mathbb{P}_{\vartheta_2}^n \ll \mathbb{P}_{\vartheta_1}^n$.

Absence d'optimalité (cont.)

- Preuve : Pour tout estimateur ϑ_n^* , on a

$$\max \{ \mathcal{R}(\vartheta_n^*, \vartheta_1), \mathcal{R}(\vartheta_n^*, \vartheta_2) \} > 0 \quad (\star).$$

- Supposons ϑ_n^* estimateur optimal et $\mathcal{R}(\vartheta_n^*, \vartheta_1) > 0$. Alors $\hat{\vartheta}_n^{\text{trivial}} := \vartheta_1$ vérifie

$$0 = \mathcal{R}(\hat{\vartheta}_n^{\text{trivial}}, \vartheta_1) < \mathcal{R}(\vartheta_n^*, \vartheta_1) \quad \text{contradiction !}$$

et contredit l'optimalité de ϑ_n^* .

Absence d'optimalité (fin.)

- Preuve de (\star) : si $\mathcal{R}(\vartheta_n^*, \vartheta_1) = \mathcal{R}(\vartheta_n^*, \vartheta_2) = 0$, alors

$$\vartheta_n^* = \vartheta_1 \quad \mathbb{P}_{\vartheta_1}^n - \text{p.s.} \quad \text{et} \quad \vartheta_n^* = \vartheta_2 \quad \mathbb{P}_{\vartheta_2}^n - \text{p.s.}$$

Soient $A = \{\omega, \vartheta_n^*(\omega) = \vartheta_1\}$ et $B = \{\omega, \vartheta_n^*(\omega) = \vartheta_2\}$.
Alors $\mathbb{P}_{\vartheta_1}^n[A] = 1$ et donc $\mathbb{P}_{\vartheta_2}^n[A] > 0$. Aussi, $\mathbb{P}_{\vartheta_2}^n[B] = 1$.
Donc $A \cap B \neq \emptyset$. Il existe ω_0 tel que $\vartheta_1 = \vartheta_n^*(\omega_0) = \vartheta_2$
contradiction !

- Attention ! La propriété $\mathbb{P}_{\vartheta_1}^n$ et $\mathbb{P}_{\vartheta_2}^n$ non étrangères est **minimale**. Mais elle disparaît en général lorsque $n \rightarrow \infty$.

Notions d'optimalité

- **Différentes notions existent.** Deux exemples extrêmes :

Définition (Admissibilité et critère minimax)

- Un estimateur ϑ_n^* est **admissible** s'il **n'existe pas** d'estimateur $\hat{\vartheta}_n$ **préférable** à ϑ_n^* tel que, pour **un point** $\vartheta_0 \in \Theta$

$$\mathcal{R}(\hat{\vartheta}_n, \vartheta_0) < \mathcal{R}(\vartheta_n^*, \vartheta_0).$$

- Un estimateur ϑ_n^* est **minimax** si

$$\sup_{\vartheta \in \Theta} \mathcal{R}(\vartheta_n^*, \vartheta) = \inf_{\hat{\vartheta}_n} \sup_{\vartheta \in \Theta} \mathcal{R}(\hat{\vartheta}_n, \vartheta).$$

- **Admissibilité** : permet d'éliminer des estimateurs absurdes (mais pas tous).
- **Minimaxité** : notion très **robuste mais conservatrice**, à suivre...

Approche asymptotique

- Hypothèse simplificatrice : $\vartheta \in \Theta \subset \mathbb{R}$. On se restreint aux **estimateurs asymptotiquement normaux** c'est-à-dire vérifiant

$$\sqrt{n}(\hat{\vartheta}_n - \vartheta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, v(\vartheta))$$

cf. théorèmes limites obtenus pour les Z -, M -estimateurs.

- Si $\hat{\vartheta}_{n,1}$ et $\hat{\vartheta}_{n,2}$ as. normaux de variance asymptotique $v_1(\vartheta) \leq v_2(\vartheta)$, alors la précision de $\hat{\vartheta}_{n,1}$ est **asymptotiquement meilleure** que celle de $\hat{\vartheta}_{n,2}$ au point ϑ :

$$\hat{\vartheta}_{n,1} = \vartheta + \sqrt{\frac{v_1(\vartheta)}{n}} \xi^{(n)}$$

$$\hat{\vartheta}_{n,2} = \vartheta + \sqrt{\frac{v_2(\vartheta)}{n}} \zeta^{(n)}$$

où $\xi^{(n)}$ et $\zeta^{(n)} \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, 1)$.

Comparaison d'estimateurs : cas asymptotique

- Si $v_1(\vartheta) < v_2(\vartheta)$, et si $\vartheta \rightsquigarrow v_i(\vartheta)$ est continue, on pose

$$C_{n,\alpha}(\hat{\vartheta}_{n,i}) = \left[\hat{\vartheta}_{n,i} \pm \sqrt{\frac{v_i(\hat{\vartheta}_{n,i})}{n}} \Phi^{-1}(1 - \alpha/2) \right], \quad i = 1, 2$$

où $\alpha \in (0, 1)$ et $\Phi(\cdot)$ est la fonction de répartition de la loi normale standard.

- $C_{n,\alpha}(\hat{\vartheta}_{n,i})$, $i = 1, 2$ sont deux **intervalles de confiance asymptotiquement de niveau $1 - \alpha$** et on a

$$\frac{|C_{n,\alpha}(\hat{\vartheta}_{n,1})|}{|C_{n,\alpha}(\hat{\vartheta}_{n,2})|} \xrightarrow{\mathbb{P}_{\vartheta}^n} \sqrt{\frac{v_1(\vartheta)}{v_2(\vartheta)}} < 1.$$

- La notion de **longueur minimale possible d'un intervalle de confiance** est en général difficile à manipuler.

Conclusion provisoire

- Il est **difficile en général** de comparer des estimateurs.
- Cadre asymptotique + normalité asymptotique \rightarrow comparaison de la **variance asymptotique** $\vartheta \rightsquigarrow v(\vartheta)$.
- Sous des hypothèses de régularité du modèle $\{\mathbb{P}_{\vartheta}^n, \vartheta \in \Theta\}$ alors
 - Il **existe** une variance asymptotique $v^*(\vartheta)$ **minimale** parmi les variances de la classe des M -estimateurs as. normaux.
 - Cette fonction est associée à une **quantité d'information intrinsèque** au modèle.
 - La variance asymptotique de l'**EMV** est $v^*(\vartheta)$.
- Ceci règle **partiellement** le problème de l'optimalité.

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Risque et
admissibilité
Approche
asymptotique

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Régularité d'un modèle statistique et information

- Cadre simplificateur : modèle de densité

$$X_1, \dots, X_n \text{ i.i.d. de loi } \mathbb{P}_\vartheta$$

dans la famille $\{\mathbb{P}_\vartheta, \vartheta \in \Theta\}$ avec $\Theta \subset \mathbb{R}$ pour simplifier.

- Notation :

$$f(\vartheta, x) = \frac{d\mathbb{P}_\vartheta}{d\mu}(x), \quad x \in \mathbb{R}, \vartheta \in \Theta.$$

- Hypothèse : la quantité

$$\mathbb{I}(\vartheta) = \mathbb{E}_\vartheta \left[(\partial_\vartheta \log f(\vartheta, X))^2 \right]$$

est bien définie.

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique
Exemples,
applications

Définition

- $\mathbb{I}(\vartheta) = \mathbb{E}_{\vartheta} [(\partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X))^2]$ s'appelle *l'information de Fisher* de la famille $\{\mathbb{P}_{\vartheta}, \vartheta \in \Theta\}$ au point ϑ . Elle ne dépend pas de la mesure dominante μ .

- Le cadre d'intérêt est celui où

$$0 < \mathbb{I}(\vartheta) < +\infty.$$

- $\mathbb{I}(\vartheta)$ quantifie « l'information » qu'apporte chaque observation X_i sur le paramètre ϑ .

Remarque : on a $\mathbb{P}_{\vartheta} [f(\vartheta, X) > 0] = 1$, donc la quantité $\log f(\vartheta, X)$ est bien définie.

Information dans quel sens ? Origine de la notion

- Supposons l'EMV $\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}}$ bien défini et **convergent**.
- Supposons l'application $(\vartheta, x) \rightsquigarrow f(\vartheta, x)$ possédant **toutes les propriétés de régularité et d'intégrabilité** voulues.
- Alors

$$\sqrt{n}(\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}} - \vartheta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}\left(0, \frac{1}{\mathbb{I}(\vartheta)}\right)$$

en loi sous \mathbb{P}_{ϑ} , où encore

$$\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}} \stackrel{d}{\approx} \vartheta + \frac{1}{\sqrt{n\mathbb{I}(\vartheta)}} \mathcal{N}(0, 1)$$

en loi sous \mathbb{P}_{ϑ} .

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique
Exemples,
applications

Construction de l'information + jeu d'hypothèses attendant

- Heuristique : on établira un jeu d'hypothèses justifiant **a posteriori** le raisonnement.
- Etape 1 : l'EMV $\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}}$ **converge** :

$$\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}} \xrightarrow{\mathbb{P}_{\vartheta}} \vartheta$$

via le théorème de convergence des M -estimateurs.

- Etape 2 : l'EMV $\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}}$ est un **Z-estimateur** :

$$0 = \partial_{\vartheta} \left(\sum_{i=1}^n \log f(\vartheta, X_i) \right)_{\vartheta = \hat{\vartheta}_n^{\text{mv}}}.$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique
Exemples,
applications

Construction de $\mathbb{I}(\vartheta)$ cont.

- Etape 3 : développement asymptotique **autour de ϑ** :

$$0 \approx \sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X_i) + (\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}} - \vartheta) \sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta}^2 \log f(\vartheta, X_i),$$

soit

$$\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}} - \vartheta \approx - \frac{\sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X_i)}{\sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta}^2 \log f(\vartheta, X_i)}$$

- Etape 4 : le numérateur. Normalisation et convergence de $\frac{\sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X_i)}{\sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta}^2 \log f(\vartheta, X_i)}$?

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique
Exemples,
applications

Numérateur

Lemme

On a

$$\mathbb{E}_{\vartheta} [\partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X)] = 0.$$

Preuve.

$$\begin{aligned}\mathbb{E}_{\vartheta} [\partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X)] &= \int_{\mathbb{R}} \partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, x) f(\vartheta, x) \mu(dx) \\ &= \int_{\mathbb{R}} \frac{\partial_{\vartheta} f(\vartheta, x)}{f(\vartheta, x)} f(\vartheta, x) \mu(dx) \\ &= \int_{\mathbb{R}} \partial_{\vartheta} f(\vartheta, x) \mu(dx) \\ &= \partial_{\vartheta} \int_{\mathbb{R}} f(\vartheta, x) \mu(dx) = \partial_{\vartheta} 1 = 0.\end{aligned}$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique
Exemples,
applications



Dénominateur

De même $\int_{\mathbb{R}} \partial_{\vartheta}^2 f(\vartheta, x) \mu(dx) = 0$. **Conséquence :**

$$\mathbb{I}(\vartheta) = \mathbb{E}_{\vartheta} [(\partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X))^2] = -\mathbb{E}_{\vartheta} [\partial_{\vartheta}^2 \log f(\vartheta, X)]$$

En effet

$$\begin{aligned} & \mathbb{E}_{\vartheta} [\partial_{\vartheta}^2 \log f(\vartheta, X)] \\ &= \int_{\mathbb{R}} \frac{\partial_{\vartheta}^2 f(\vartheta, x) f(\vartheta, x) - (\partial_{\vartheta} f(\vartheta, x))^2}{f(\vartheta, x)^2} f(\vartheta, x) \mu(dx) \\ &= \int_{\mathbb{R}} \partial_{\vartheta}^2 f(\vartheta, x) \mu(dx) - \int_{\mathbb{R}} \frac{(\partial_{\vartheta} f(\vartheta, x))^2}{f(\vartheta, x)} \mu(dx) \\ &= 0 - \int_{\mathbb{R}} \left(\frac{\partial_{\vartheta} f(\vartheta, x)}{f(\vartheta, x)} \right)^2 f(\vartheta, x) \mu(dx) = -\mathbb{E} [(\partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X))^2]. \end{aligned}$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique
Exemples,
applications

Conséquences

- Les $\partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X_i)$ sont i.i.d. et $\mathbb{E}_{\vartheta} [\partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X)] = 0$.
TCL :

$$\frac{1}{\sqrt{n}} \sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X_i) \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, \mathbb{E}_{\vartheta} [(\partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X))^2]) \\ = \mathcal{N}(0, \mathbb{I}(\vartheta)).$$

- Les $\partial_{\vartheta}^2 \log f(\vartheta, X_i)$ sont i.i.d. LGN :

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta}^2 \log f(\vartheta, X_i) \xrightarrow{\mathbb{P}_{\vartheta}} \mathbb{E}_{\vartheta} [\partial_{\vartheta}^2 \log f(\vartheta, X)] \\ \stackrel{\text{conséquence}}{=} -\mathbb{I}(\vartheta).$$

Conclusion

- En combinant les deux estimations + lemme de Slutsky :

$$\begin{aligned}\sqrt{n}(\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}} - \vartheta) &\approx -\frac{\frac{1}{\sqrt{n}} \sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X_i)}{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta}^2 \log f(\vartheta, X_i)} \\ &\xrightarrow{d} \frac{\mathcal{N}(0, \mathbb{I}(\vartheta))}{\mathbb{I}(\vartheta)} \\ &\stackrel{\text{loi}}{=} \mathcal{N}\left(0, \frac{1}{\mathbb{I}(\vartheta)}\right).\end{aligned}$$

- Le raisonnement est **rigoureux dès lors que** : i) on a la convergence de $\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}}$, ii) on peut justifier le lemme et sa conséquence, iii) $\mathbb{I}(\vartheta)$ est bien définie et non dégénérée et iv) on sait contrôler le terme de reste dans le développement asymptotique, **partie la plus difficile**.

Modèle régulier

Définition

La famille de densités $\{f(\vartheta, \cdot), \vartheta \in \Theta\}$, par rapport à la mesure dominante μ , $\Theta \subset \mathbb{R}$, est **régulière** si

- Θ ouvert et $\{f(\vartheta, \cdot) > 0\} = \{f(\vartheta', \cdot) > 0\}$, $\forall \vartheta, \vartheta' \in \Theta$.
- μ -p.p. $\vartheta \rightsquigarrow f(\vartheta, \cdot)$, $\vartheta \rightsquigarrow \log f(\vartheta, \cdot)$ sont \mathcal{C}^2 .
- $\forall \vartheta \in \Theta, \exists \mathcal{V}_\vartheta \subset \Theta$ t.q. pour $a \in \mathcal{V}_\vartheta$

$$|\partial_a^2 \log f(a, x)| + |\partial_a \log f(a, x)| + (\partial_a \log f(a, x))^2 \leq g(x)$$

où

$$\int_{\mathbb{R}} g(x) \sup_{a \in \mathcal{V}(\vartheta)} f(a, x) \mu(dx) < +\infty.$$

- L'information de Fisher est non-dégénérée :

$$\forall \vartheta \in \Theta, \mathbb{I}(\vartheta) > 0.$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique
Exemples,
applications



Résultat principal

Proposition

- Si l'expérience engendrée par l'observation $X_1, \dots, X_n \sim_{i.i.d.} \mathbb{P}_\vartheta$ est associée à une famille de probabilités $\{\mathbb{P}_\vartheta, \vartheta \in \Theta\}$ sur \mathbb{R} **régulière** au sens de la définition précédente, alors

$$\sqrt{n}(\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}} - \vartheta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}\left(0, \frac{1}{\mathbb{I}(\vartheta)}\right).$$

- Si $\hat{\vartheta}_n$ est un Z -estimateur **régulier** asymptotiquement normal de variance $v(\vartheta)$, alors

$$\forall \vartheta \in \Theta, \quad v(\vartheta) \geq \frac{1}{\mathbb{I}(\vartheta)}.$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique
Exemples,
applications

Preuve de la proposition

- Le premier point consiste à **rendre rigoureux** le raisonnement précédent. **Point délicat** : le contrôle du terme de reste.
- **Optimalité de la variance de l'EMV parmi celle des Z-estimateurs** : on a vu que si $\hat{\vartheta}_n$ est un Z-estimateur régulier associé à la fonction ϕ , alors, sa variance asymptotique $v(\vartheta) = v_\phi(\vartheta)$ vaut

$$v_\phi(\vartheta) = \frac{\mathbb{E}_\vartheta [\phi(\vartheta, X)^2]}{(\mathbb{E}_\vartheta [\partial_\vartheta \phi(\vartheta, X)])^2}.$$

- **A montrer** : pour toute fonction ϕ :

$$\boxed{\frac{\mathbb{E}_\vartheta [\phi(\vartheta, X)^2]}{(\mathbb{E}_\vartheta [\partial_\vartheta \phi(\vartheta, X)])^2} \geq \frac{1}{\mathbb{I}(\vartheta)}}.$$

Preuve de l'inégalité

■ Par construction

$$\partial_a \mathbb{E}_\vartheta [\phi(a, X)]|_{a=\vartheta} = 0.$$

■ (avec $\dot{\phi}(\vartheta, x) = \partial_\vartheta \phi(\vartheta, x)$)

$$\begin{aligned} 0 &= \int_{\mathbb{R}} [\dot{\phi}(\vartheta, x) f(\vartheta, x) + \phi(\vartheta, x) \partial_\vartheta f(\vartheta, x)] \mu(dx) \\ &= \int_{\mathbb{R}} [\dot{\phi}(\vartheta, x) f(\vartheta, x) + \phi(\vartheta, x) \partial_\vartheta \log f(\vartheta, x) f(\vartheta, x)] \mu(dx). \end{aligned}$$

■ Conclusion

$$\mathbb{E}_\vartheta [\dot{\phi}(\vartheta, X)] = - \mathbb{E}_\vartheta [\phi(\vartheta, X) \partial_\vartheta \log f(\vartheta, X)]$$

Preuve de l'inégalité (fin)

- On a

$$\mathbb{E}_{\vartheta} [\dot{\phi}(\vartheta, X)] = -\mathbb{E}_{\vartheta} [\phi(\vartheta, X) \partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X)]$$

- Cauchy-Schwarz :

$$(\mathbb{E}_{\vartheta} [\dot{\phi}(\vartheta, X)])^2 \leq \mathbb{E}_{\vartheta} [\phi(\vartheta, X)^2] \mathbb{E}_{\vartheta} [(\partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X))^2],$$

c'est-à-dire

$$v_{\phi}(\vartheta)^{-1} = \frac{(\mathbb{E}_{\vartheta} [\dot{\phi}(\vartheta, X)])^2}{\mathbb{E}_{\vartheta} [\phi(\vartheta, X)^2]} \leq \mathbb{I}(\vartheta).$$

Information de Fisher dans un modèle général

Définition

- **Situation** : suite d'expériences statistiques

$$\mathcal{E}^n = (\mathfrak{Z}^n, \mathcal{Z}^n, \{\mathbb{P}_{\vartheta}^n, \vartheta \in \Theta\})$$

dominées par μ_n , associées à l'observation $Z^{(n)}$,

$$f_n(\vartheta, z) = \frac{d\mathbb{P}_{\vartheta}^n}{d\mu^n}(z), \quad z \in \mathfrak{Z}^n, \vartheta \in \Theta \subset \mathbb{R}.$$

- **Information de Fisher** (si elle existe) de l'expérience au point ϑ :

$$\mathbb{I}(\vartheta | \mathcal{E}_n) = \mathbb{E}_{\vartheta}^n [(\partial_{\vartheta} \log f_n(\vartheta, Z^{(n)}))^2]$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier

Cadre général et
interprétation
géométrique

Exemples,
applications

Le cas multidimensionnel

- **Même contexte** que précédemment, avec $\Theta \subset \mathbb{R}^d$, et $d \geq 1$.
- **Matrice d'information de Fisher**

$$\mathbb{I}(\vartheta) = \mathbb{E}_{\vartheta} \left[\nabla_{\vartheta} \log f(\vartheta, Z^n) \nabla_{\vartheta} \log f(\vartheta, Z^n)^T \right]$$

matrice symétrique positive.

- Si $\mathbb{I}(\vartheta)$ définie et si \mathcal{E}^n **modèle de densité**, en généralisant à la dimension d les conditions de régularité, on a

$$\sqrt{n}(\hat{\vartheta}_n^{\text{mv}} - \vartheta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}(0, \mathbb{I}(\vartheta)^{-1}).$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique
Exemples,
applications

Interprétation géométrique

- On pose $\mathbb{D}(a, \vartheta) = \mathbb{E}_{\vartheta} [\log f(a, X)]$. On a vu (inégalité d'entropie) que

$$\begin{aligned}\mathbb{D}(a, \vartheta) &= \int_{\mathbb{R}} \log f(a, x) f(\vartheta, x) \mu(dx) \\ &\leq \int_{\mathbb{R}} \log f(\vartheta, x) f(\vartheta, x) \mu(dx) = \mathbb{D}(\vartheta, \vartheta).\end{aligned}$$

- On a

$$\mathbb{I}(\vartheta) = \partial_a^2 \mathbb{D}(a, \vartheta) \big|_{a=\vartheta}.$$

- Si $\mathbb{I}(\vartheta)$ est « petite », le **rayon de courbure de $a \rightsquigarrow \mathbb{D}(a, \vartheta)$ est grand** dans un voisinage de ϑ : la stabilisation d'un maximum empirique (l'EMV) est plus difficile, rendant moins précis l'estimation.
- Si $\mathbb{I}(\vartheta)$ est « grande », le **rayon de courbure est petit** et le maximum de l'EMV est mieux localisé.

Information de Fisher et régression

- \mathcal{E}^n expérience engendrée par $(\mathbf{x}_1, Y_1), \dots, (\mathbf{x}_n, Y_n)$ avec

$$Y_i = r(\vartheta, \mathbf{x}_i) + \xi_i,$$

ξ_i : densité **g par rapport à la mesure de Lebesgue** +
« design » déterministe.

- Observation : $Z^n = (Y_1, \dots, Y_n)$, $\mu^n = dy_1 \dots dy_n$,
 $z = (y_1, \dots, y_n)$ et

$$f_n(\vartheta, Z^n) = \prod_{i=1}^n g(Y_i - r(\vartheta, \mathbf{x}_i))$$

- **Information de Fisher**

$$\mathbb{I}(\vartheta | \mathcal{E}^n) = \mathbb{E}_{\vartheta} [(\partial_{\vartheta} \log f_n(\vartheta, Z^n))^2]$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier

Cadre général et
interprétation
géométrique

Exemples,
applications

Information de Fisher et régression

- **Formule explicite** pour la log-vraisemblance

$$\partial_{\vartheta} \log f_n(\vartheta, Z^n) = \sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta} \log g(Y_i - r(\vartheta, \mathbf{x}_i))$$

- **Propriété analogue avec le modèle de densité :**
 $\mathbb{E}_{\vartheta} [\partial_{\vartheta} \log g(Y_i - r(\vartheta, \mathbf{x}_i))] = 0.$
- **Information de Fisher** par indépendance + centrage :

$$\begin{aligned} \mathbb{I}(\vartheta | \mathcal{E}^n) &= \sum_{i=1}^n \mathbb{E}_{\vartheta}^n [(\partial_{\vartheta} \log g(Y_i - r(\vartheta, \mathbf{x}_i)))^2] \\ &= \dots \end{aligned}$$

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique

Exemples,
applications

Exemples et applications

MAP 433 :
Introduction
aux méthodes
statistiques.
Cours 6

A **titre d'exercice**, savoir calculer l'information de Fisher pour :

- L'estimation du paramètre d'une loi de Poisson dans le modèle de densité.
- L'estimation de la moyenne-variance pour un échantillon gaussien.
- **La régression logistique**
- L'estimation du paramètre d'une loi exponentielle **avec ou sans** censure.

Sélection de
variables

Régression
non-linéaire

Comparaison
d'estimateurs

Modèles
réguliers et
information de
Fisher

Construction de
l'information de
Fisher

Modèle régulier
Cadre général et
interprétation
géométrique

Exemples,
applications

Efficacité à un pas

- Dans un modèle régulier, le **calcul numérique** de l'EMV peut être difficile à réaliser.
- Si l'on dispose d'un estimateur $\hat{\vartheta}_n$ **asymptotiquement normal** et si les évaluations

$$\ell'_n(\vartheta) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta} \log f(\vartheta, X_i), \quad \ell''_n(\vartheta) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \partial_{\vartheta}^2 \log f(\vartheta, X_i)$$

sont **faciles**, alors on peut **corriger** $\hat{\vartheta}_n$ de sorte d'avoir le même comportement asymptotique que l'EMV :

$$\tilde{\vartheta}_n = \hat{\vartheta}_n - \frac{\ell'_n(\hat{\vartheta}_n)}{\ell''_n(\hat{\vartheta}_n)} \quad (\text{algorithme de Newton})$$

satisfait

$$\sqrt{n}(\tilde{\vartheta}_n - \vartheta) \xrightarrow{d} \mathcal{N}\left(0, \frac{1}{\mathbb{I}(\vartheta)}\right)$$