# 第二十三讲. 广义最小二乘(GLS)

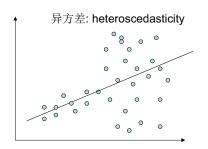
如果回归诊断发现线性回归模型假设不成立:

(1) 误差异方差(heteroscedasticity):

解决方案:数据变换,GLS(广义最小二乘),GLM(广义线性模型)

(2) 均值非线性(非正态)

解决方案:数据变换,非线性回归,GLM



 $Y = X\beta + \varepsilon$ ,  $\varepsilon$  ~ 误差方差矩阵 G.

- (1) 如果G完全未知,仍可应用LS方法,LS估计无偏但方差过大。
- (2) 如果G完全已知,则应用GLS方法;
- (3) 如果G结构已知,仅含少数未知参数,应用IRLS方法. 比如上图 $G = diag(\sigma_1^2,...,\sigma_1^2,\sigma_2^2,...,\sigma_2^2)$

# GLS (Generalized LS): 误差方差不等但已知情况

OLS: 通常的(ordinary)最小二乘(等方差情形)

GLS: 广义最小二乘法(Generalized Least Squares), 也称做加权LS, 应用于异方差heteroscedasticity) 或各次观察不独立情形。

例1. 若  $y_1,...,y_n$ 独立,  $y_i \sim N(\mu, \sigma_i^2)$ ,  $\mu$ 未知。假设 $\sigma_i^2$ 已知,则极大似然估计

maxL ⇔ min 
$$\sum \frac{(y_i - \mu)^2}{\sigma_i^2}$$
,解为 $\hat{\mu}_{GLS} = \frac{\sum y_i / \sigma_i^2}{\sum 1 / \sigma_i^2}$ 称为GLS 但 $\hat{\mu}_{OLS} = \overline{y} = \operatorname{argmin} \sum (y_i - \mu)^2$ ,称为OLS 两者都是无偏估计,但:  $\operatorname{var}(\hat{\mu}_{OLS}) = \frac{1}{\sum \sigma_i^2} = \operatorname{var}(\hat{\mu}_{OLS})$ 

两者都是无偏估计,但:  $\operatorname{var}(\hat{\mu}_{GLS}) = \frac{1}{\sum 1/\sigma_i^2} \le \frac{\sum \sigma_i^2}{n^2} = \operatorname{var}(\hat{\mu}_{OLS})$ 

## 模型: $Y = X\beta + \varepsilon$ , $E(\varepsilon \mid X) = 0$ , $var(\varepsilon \mid X) = G \ge 0$ (G已知), $\varepsilon \perp X$

GLS方法:

首先 $Y = X\beta + \varepsilon$ 两边同乘 $G^{-1/2}$ :

$$Y^* = G^{-1/2}Y = G^{-1/2}X\beta + G^{-1/2}\varepsilon = X^*\beta + \varepsilon^*$$
 (\*)

误差项 $\varepsilon^* = G^{-1/2}\varepsilon$ 满足:  $E(\varepsilon^* \mid X) = 0$ ,  $var(\varepsilon^* \mid X) = I_n$ 

对模型(\*)应用OLS方法,即

$$\min(Y^* - X^*\beta)'(Y^* - X^*\beta) = \min(Y - X\beta)'G^{-1}(Y - X\beta)$$

$$\{ \hat{\beta}_{GLS} = (X^* X^*)^{-1} X^* Y^* = [(G^{-1/2}X)'(G^{-1/2}X)]^{-1}(G^{-1/2}X)'G^{-1/2}Y$$

$$= (X'G^{-1}X)^{-1} X'G^{-1}Y$$

5

模型(\*)满足Gauss - Markov假设,由GM定理知其OLS估计 $\hat{eta}_{GLS}$ 是BLUE,即

$$\operatorname{var}(\hat{\beta}_{\operatorname{OLS}} \mid X) \ge \operatorname{var}(\hat{\beta}_{\operatorname{GLS}} \mid X) \quad \Leftrightarrow \quad (X'X)^{-1} X' G X (X'X)^{-1} \ge (X'G^{-1}X)^{-1}$$

直接证明该矩阵不等式:

只需证 $(X'X)(X'G^{-1}X)^{-1}(X'X) \le X'GX$ 

左端 =  $X'G^{1/2}G^{-1/2}X(X'G^{-1}X)^{-1}X'G^{-1/2}G^{1/2}X \le X'G^{1/2}G^{1/2}X = X'GX$ 其中下划线部分(投影阵)  $G^{-1/2}X(X'G^{-1}X)^{-1}X'G^{-1/2} \le I_v$ 。

综上,线性回归模型的等方差假设不是本质的,即使不满足等方差假设,OLS估计也是无偏的,但OLS估计效率偏低。

容易验证:

- (1)  $E(\hat{\beta}_{GLS} \mid X) = \beta$ ,
- (2)  $\operatorname{var}(\hat{\beta}_{GLS} \mid X) = (X'G^{-1}X)^{-1}$

另外一种做法是不管G是否具有形式 $G = \sigma^2 I_n$ ,直接应用通常的最小二乘法(OLS):

$$\operatorname{argmin} \| Y - X\beta \|^2 \Rightarrow \hat{\beta}_{OLS} = (X'X)^{-1}X'Y$$

- (1)  $E(\hat{\beta}_{OLS} | X) = \beta$ , 无偏。
- (2)  $\operatorname{var}(\hat{\beta}_{OLS} \mid X) = (X'X)^{-1} X' \operatorname{var}(Y \mid X) X (X'X)^{-1}$ =  $(X'X)^{-1} X' GX (X'X)^{-1}$

6

G未知情形: 迭代加权最小二乘方法
(Iteratively reweighted least squares, IRLS)

G通常是未知的。

如果G完全未知,因其含有n(n+1)/2个参数,不可估计。 所以需要根据具体问题假设G具有某种简单结构,即参数化。

一种最简单的方差结构 假设是 $G = \sigma^2 I_n$ (误差独立同分布),此时 $\hat{\beta}_{GLS} = (X'G^{-1}X)^{-1}X'G^{-1}Y = (X'(\sigma^2 I_n)^{-1}X)^{-1}X'(\sigma^2 I_n)^{-1}Y = (X'X)^{-1}X'Y = \hat{\beta}_{OLS}$ 不依赖于未知参数  $\sigma^2$ 。此时GLS即OLS,即不需要估计 $\sigma^2$ 也能估计 $\sigma^2$ 

对于其它形式的G, $\hat{\beta}_{GIS}$ 涉及G,所以必须同时估计 $\beta$ 和G。

同时估计β和G,计算上不再像OLS,GLS那么简单。 一种策略是分步估计: 即先估计G, 再计算GLS估计。

但估计G必定用到残差,而残差与 $\beta$ 的估计有关...

IRLS方法是一个迭代算法:

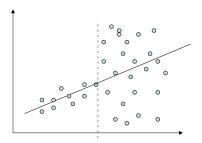
给定初始G,

由GLS方法得到回归系数估计,并得到残差, 基于残差更新G的估计,

循环。

例1.对于下图所示的独立样本情形,异方差(heteroscedasticity)模型  $Y = X\beta + \varepsilon, \varepsilon \sim (0, G), G = diag(\sigma_1^2, \sigma_2^2, ..., \sigma_n^2)$ 

假设
$$\sigma_1^2 = \sigma_2^2 = \dots = \sigma_m^2 = \sigma^2$$
(未知), $\sigma_{m+1}^2 = \dots = \sigma_n^2 = \tau^2$ (未知)



GLS最小化:

$$\min_{\beta,\sigma^{2},\tau^{2}} (Y - X\beta)' G^{-1} (Y - X\beta) = \min_{\beta,\sigma^{2},\tau^{2}} \left( \sum_{i=1}^{m} \frac{(y_{i} - \widetilde{x}_{i}\beta)^{2}}{\sigma^{2}} + \sum_{i=m+1}^{n} \frac{(y_{i} - \widetilde{x}_{i}\beta)^{2}}{\tau^{2}} \right)$$

IRLS解法:

Step 0. k = 0, 初始化 $G^{(0)} = \sigma^2 I_n$ .

Step1. k = k + 1,

计算GLS估计 $\hat{\beta}^{(k)} = \hat{\beta}_{GLS} = (X'G^{(k-1)^{-1}}X)^{-1}X'G^{(k-1)^{-1}}Y$ , 计算残差 $e = Y - X\hat{\beta}^{(k)}$ 

Step2. 
$$\hat{\sigma}^2 = \sum_{i=1}^m e_i^2 / (m-p), \quad \hat{\tau}^2 = \sum_{i=m+1}^n e_i^2 / (n-m-p)$$
 $\Rightarrow G^{(k)} = diag(\hat{\sigma}^2, ..., \hat{\sigma}^2, \hat{\tau}^2, ..., \hat{\tau}^2)$ 
goto Step1, 重复至收敛。

例2. 假设模型 $Y = X\beta + \varepsilon, \varepsilon \sim (0, G),$ 其中 $G = (\sigma^2 \rho^{|i-j|})_{1 \le i,j \le n}$ 

注意: 与以往不同, 这里我们各个观察之间是相依的

IRLS:

Step0. 由OLS方法得到  $\beta$ 的无偏估计  $\hat{\beta}^{(0)}$ ,计算  $e = Y - X\hat{\beta}^{(0)}$ 

Step 1. 
$$\hat{\sigma}^2 = \sum_{i=1}^n e_i^2 / (n-p), \quad \hat{\rho} = \sum_{i=1}^{n-1} e_i e_{i+1} / \sum_{i=1}^n e_i^2$$
 $\Rightarrow G$ 的估计  $\hat{G} = (\hat{\sigma}^2 \hat{\rho}^{|i-j|})_{1 \le i, j \le n}$ 

更新 $\beta$ 的估计

$$\hat{\beta}^{(1)} = (X'\hat{G}^{-1}X)^{-1}X'\hat{G}^{-1}Y$$

Step2. 计算新的残差  $e = Y - X\hat{\beta}^{(1)}$ goto Step1, 重复直至收敛。

矩估计,当然也 可使用任何其它 合理的估计

### 一般地,如果G未知(但具有简单结构), IRLS:

(0) 首先由OLS得到 $\beta$ 的一个无偏估计

$$\hat{\boldsymbol{\beta}}^{(0)} = \hat{\boldsymbol{\beta}}_{OLS}$$
, 计算残差e=Y-X $\hat{\boldsymbol{\beta}}^{(0)}$ 

- (1) 考虑到G的特殊结构,由残差得到G的估计Ĝ(0)
- (2) 由GLS方法更新 $\beta$ 的估计:

$$\hat{\beta}^{(1)} = (X'\hat{G}^{(0)^{-1}}X)^{-1}X'\hat{G}^{(0)^{-1}}Y$$

(3) 由此得到更新的残差 $e = Y - X\hat{\beta}^{(1)}$ 

goto (1) , 重复至收敛

IRLS常用于如下优化问题:

$$\min \sum w_i(\beta,\theta) (y_i - x_i'\beta)^2$$

其中一般*θ*代表与方差有关的参数。比如稳健回归、广义线性模型(GLM)似然函数的最大化可以转化为上述优化问题。

#### IRLS:

(1) 初始化 $\beta^{(0)}$ : 比如 $\beta^{(0)} = OLS估计(视w为常数)$ 

利用残差得到 $\theta$ 的估计 $\theta^{(0)}$ 【根据具体问题设计,如例1,2红色下划线部分】

(2) 计算 $w_i(\beta^{(0)}, \theta^{(0)})$ 

$$i \exists G^{(0)} = diag(w_1(\beta^{(0)}, \theta^{(0)}), ..., w_n(\beta^{(0)}, \theta^{(0)}))$$

(3)更新 $\beta^{(1)} = \arg\min\sum w_i(\beta^{(0)}, \theta^{(0)})(y_i - x_i\beta)^2 = (X'G^{(0)}X)^{-1}X'G^{(0)}Y,$ 

$$(4)\beta^{(0)} \leftarrow \beta^{(1)}$$

goto (2)

. . .

例3 (线性模型的M - 估计). 模型:  $Y = X\beta + \varepsilon$ ,  $\varepsilon \sim (0, \sigma^2 I_n)$ , min  $\sum \rho(y_i - x_i\beta)$   $\rho(e) \ge 0$ 关于0对称, $\rho(0) = 0$ .

 $\rho(e) = |e|^p$  时:

$$\min ||Y - X\beta||_p = \min \sum |y_i - x_i\beta|^p$$

称为最小 $L_p$ 方法,p=1时称为最小一乘法(LAD: least absolute deviation).

对于最小L,方法,改写目标函数:

$$\sum |y_i - x_i \beta|^p = \sum w_i(\beta) |y_i - x_i \beta|^2$$
,  $\not = \psi_i(\beta) = |y_i - x_i \beta|^{p-2}$ 

# Probit模型及广义线性模型

数据 $(y_i, x_i)$ , i = 1,...,n. 响应变量取值 0,1, 如何建立回归模型?

#### Probit 模型

假设均值函数 $p_i = P(y_i = 1 | \mathbf{x}_i) = E(y_i | \mathbf{x}_i)$ 具有如下结构  $p_i = \Phi(\mathbf{x}_i' \boldsymbol{\beta})$ 

 $\Phi$ 为N(0,1)的累积分布函数。

解释: 假设有一个隐变量(latent)  $z_i$ , 连续, 但只能观察到

$$y_i = \begin{cases} 1, & z_i \ge 0 \\ 0, & z_i < 0 \end{cases}$$

假设 $z_i = \mathbf{x}_i ' \boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\varepsilon}_i, \boldsymbol{\varepsilon}_i \text{ iid} \sim N(0,1), \ \mathbb{M}$   $p_i = \mathbf{P}(y_i = 1 | \mathbf{x}_i) = \mathbf{P}(\mathbf{x}_i ' \boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\varepsilon}_i \ge 0) = \Phi(\mathbf{x}_i ' \boldsymbol{\beta})$ 

13

#### 似然函数:

$$L(\alpha, \beta) = \prod p_i^{y_i} (1 - p_i)^{1 - y_i} = \prod \Phi(\mathbf{x}_i ' \beta)^{y_i} (1 - \Phi(\mathbf{x}_i ' \beta))^{1 - y_i}$$
  
 $\log L = \sum [y_i \log \Phi(\mathbf{x}_i ' \beta) + (1 - y_i) \log (1 - \Phi(\mathbf{x}_i ' \beta))]$   
极大化logL需要数值解法,比如 (1) Newton - Raphson 算法;  
(2) Fisher scoring 算法;(3) IRLS; (4) EM 算法

其中Newton算法最快,但可能会因 出现二阶导数矩阵不可 逆而不收敛 Fisher scoring 算法将二阶导数矩阵换 成Fisher信息阵(正定) EM算法通常用于计算 latent variable或缺失数据 模型的极大似然估计,因为Probit模型是一个 latent variable 模型,所以我们介绍 EM算法

17

### Logisitc回归模型

假设均值函数
$$p_i = P(y_i = 1 | \mathbf{x}_i) = E(y_i | \mathbf{x}_i)$$
具有如下结构
$$p_i = \frac{e^{\alpha + \mathbf{x}_i ' \beta}}{1 + e^{\alpha + \mathbf{x}_i ' \beta}}$$

注:

- (1) Probit模型容易解释,在社会学、经济学、心理学中较为常见,但Logistic回归模型应用更为广泛;两个模型分析结果通常差异不大。
- (2) logistic 回归的似然函数:

$$L(\alpha, \beta) = \prod p_i^{y_i} (1 - p_i)^{1 - y_i},$$
  $\sharp + p_i = \frac{e^{\alpha + x_i \cdot \beta}}{1 + e^{\alpha + x_i \cdot \beta}}$ 

极大化似然函数求出参 数估计。

EM算法基于下述两步:

(M) 如果 z's能观察到,那么由  $z_i = x_i'\beta + \varepsilon_i$ ,可得LS估计

$$\hat{\beta} = (\sum \mathbf{x}_i \mathbf{x}_i')^{-1} \sum \mathbf{x}_i \mathbf{z}_i$$

(E) 如果 $\beta$  已知,那么我们可以预测 $z_i$ :  $\hat{z}_i = E(z_i | \mathbf{x}_i, \mathbf{y}_i, \boldsymbol{\beta})$ ,细节如下:

曲
$$z_i = x_i'\beta + \varepsilon_i, \varepsilon_i \text{ iid} \sim N(0,1), 得到 $z_i$ 的条件分布:
$$P(z_i \mid x_i, y_i, \beta) = P(y_i \mid z_i, x_i, \beta)P(z_i \mid x_i, \beta)/P(y_i \mid x_i, \beta)$$

$$= y_i \phi (z_i - x_i'\beta)/\Phi(x_i'\beta)^{y_i} (1 - \Phi(x_i'\beta))^{1-y_i}$$

$$= \begin{cases} \phi (z_i - x_i'\beta)/\Phi(x_i'\beta), & y_i = 1 \\ 0, & y_i = 1 \end{cases}$$

$$\Rightarrow \hat{z}_i = E(z_i \mid x_i, y_i, \beta) = \begin{cases} x_i'\beta + \phi (x_i'\beta)/\Phi(x_i'\beta), & y_i = 1 \\ x_i'\beta - \phi (x_i'\beta)/[1 - \Phi(x_i'\beta)], & y_i = 0 \end{cases}$$$$

EM算法: 选取初始值  $\beta_0$ , 预测 z, 使用 z求LS估计作为  $\beta$ 的更新, 重复 (E) - (M) - (E) - (M)...., 至  $\beta$ 收敛。

18