1 Le modèle

On a un modèle génératif M complexe qui se décompose en trois morceaux $M = (M_1, M_2, M_3)$ comme suit :

$$M_1: Y|X^{I_1}, X^{I_2}, Z \sim X^{I_1}A_{I_1} + X^{I_2}A_{I_2} + \varepsilon$$
 (1)

$$M_2: X^{I_2}|X^{I_1}, Z \sim X^{I_1}B_{I_1}^{I_2} + \varepsilon_{X^{I_2}}$$
 (2)

$$M_3: X^{I_1}|Z \sim GM(\alpha)$$
 (3)

On pose $\theta=(\alpha,\Sigma,\Sigma_{X^{I_2}},B^{I_2}_{I_1},A_{I_1},A_{I_2})$ Pour un Z donné on a donc

$$P_{M,Z}(Y,X^{I_1},X^{I_2}|\theta) = P_{M,Z}(X^{I_1}|\theta)P_{M,Z}(X^{I_2}|X^{I_1};\theta)P_{M,Z}(Y|X^{I_2},X^{I_1};\theta)$$

$$\tag{4}$$

$$= P_{M_3,Z}(X^{I_1}|\alpha)P_{M_1,M_2,Z}(X^{I_2}|X^{I_1};\Sigma,\Sigma_{X^{I_2}},B_{I_1}^{I_2},A_{I_1},A_{I_2})P_{M_1,M_2,Z}(Y|X^{I_2},X^{I_1};\Sigma,\Sigma_{X^{I_2}},B_{I_1}^{I_2},A_{I_1},A_{I_2})$$

$$(5)$$

 $P_{M_3,Z}(X^{I_1}|\alpha)$ vit tout seul et est estimé par Mixmod. On sait également que

$$P_{M_2,Z}(X^{I_2}|X^{I_1};\Sigma,\Sigma_{X^{I_2}},B^{I_2}_{I_1},A_{I_1},A_{I_2}) = P_{M_2,Z}(X^{I_2}|X^{I_1};\Sigma_{X^{I_2}},B^{I_2}_{I_1}) \text{ et}$$

$$(6)$$

$$P_{M_1,Z}(Y|X^{I_2},X^{I_1};\Sigma,\Sigma_{X^{I_2}},B^{I_2}_{I_1},A_{I_1},A_{I_2}) = P_{M_1,Z}(Y|X^{I_2},X^{I_1};\Sigma,A_{I_1},A_{I_2})$$

$$(7)$$

De manière générale les gens s'arrêtent là, et obtiennent le modèle complet... qui ne tient pas compte de la structure. Mais nous, nous ne sommes pas juste sous M_2 pour les sous-régression ni juste sous M_1 pour Y. Donc la dépendance persiste (c'est ce qui permet que la contrainte aie une utilité, sinon elle serait inutile).

Du coup, il faut définir proprement $P_{M_1,M_2,Z}(X^{I_2}|X^{I_1};\Sigma,\Sigma_{X^{I_2}},B^{I_2}_{I_1},A_{I_1},A_{I_2})$ et $P_{M_1,M_2,Z}(Y|X^{I_2},X^{I_1};\Sigma,\Sigma_{X^{I_2}},B^{I_2}_{I_1},A_{I_1},A_{I_2})$. Or il semble que ces vraisemblances ne soient pas explicites.

Vu que $P_{M_1,M_2,Z}(X^{I_2}|X^{I_1};\theta) \neq P_{M_2,Z}(X^{I_2}|X^{I_1};\theta)$ et $P_{M_1,M_2,Z}(Y|X^{I_2},X^{I_1};\theta) \neq P_{M_1,Z}(Y|X^{I_2},X^{I_1};\theta)$, on se limite donc à une décomposition partielle de la vraisemblance et on obtient :

$$P_{M,Z}(Y,X^{I_1},X^{I_2}|\theta) = P_{M_3,Z}(X^{I_1}|\alpha)P_{M_1,M_2,Z}(Y,X^{I_2}|X^{I_1};\Sigma,A_{I_1},A_{I_2},\Sigma_{X^{I_2}},B_{I_1}^{I_2})$$
(8)

Le second membre suit une loi normale mulivariée :

$$(Y, X^{I_2}|X^{I_1}) \sim \mathcal{N} \left(\begin{pmatrix} X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2} A_{I_2}) \\ (X^{I_1}B_{I_1}^{I_2})^t \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} \sigma_Y^2 + \sum_{i \in I_2} (\sigma_i^2 a_i^2) & \dots & a_j \sigma_j^2 & \dots \\ \vdots & \ddots & 0 & 0 \\ a_j \sigma_j^2 & 0 & \sigma_j^2 & 0 \\ \vdots & 0 & 0 & \ddots \end{pmatrix} \right) = \mathcal{N} \left(\begin{pmatrix} X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2} A_{I_2}) \\ (X^{I_1}B_{I_1}^{I_2})^t \end{pmatrix}; \begin{pmatrix} \sigma_Y^2 + \sum_{i \in I_2} (\sigma_i^2 a_i^2) & \dots a_j \sigma_j^2 & \dots \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ a_j \sigma_j^2 & \Sigma_X^{I_2} \\ \vdots & \ddots & \ddots \end{pmatrix} \right)$$

$$(9)$$

On note $\bar{\Sigma}$ la matrice de variance-covariance correspondante Avec par conséquent une vraisemblance de la forme :

$$P_{M_1,M_2,Z}(Y,X^{I_2}|X^{I_1};\Sigma,A_{I_1},A_{I_2},\Sigma_{X^{I_2}},B_{I_1}^{I_2}) = \mathcal{L}_{M_1,M_2,Z}(\Sigma,A_{I_1},A_{I_2},\Sigma_{X^{I_2}},B_{I_1}^{I_2});Y,X^{I_2}|X^{I_1})$$

$$(10)$$

$$= \frac{1}{(2\pi)^{\frac{p_2+1}{2}}|\bar{\Sigma}|^{\frac{1}{2}}} \exp\left(-\frac{1}{2} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1} (A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2} A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1} B_{I_1}^{I_2})^t \end{array} \right)^t \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1} (A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2} A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1} B_{I_1}^{I_2})^t \end{array} \right) \right)$$

$$(11)$$

avec $|\bar{\Sigma}|$ le déterminant de $\bar{\Sigma}$.

On passe à la log-vraisemblance :

$$L_{M_1,M_2,Z}(\Sigma, A_{I_1}, A_{I_2}, \Sigma_{X^{I_2}}, B_{I_1}^{I_2}); Y, X^{I_2}|X^{I_1}) = -\frac{1}{2} \left[(p_2+1)\ln(2\pi) + \ln(|\bar{\Sigma}|) + \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1}B_{I_1}^{I_2})^t \end{array} \right)^t \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1}B_{I_1}^{I_2})^t \end{array} \right)^t \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1}B_{I_1}^{I_2})^t \end{array} \right)^t \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1}B_{I_1}^{I_2})^t \end{array} \right)^t \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1}B_{I_1}^{I_2})^t \end{array} \right)^t \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1}B_{I_1}^{I_2})^t \end{array} \right)^t \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1}B_{I_2}^{I_2})^t \end{array} \right)^t \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1}B_{I_2}^{I_2})^t \end{array} \right)^t \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_1}B_{I_2}^{I_2})^t \end{array} \right)^t \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_2}B_{I_2}^{I_2})^t \end{array} \right)^{t} \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_2}B_{I_2}^{I_2})^t \end{array} \right)^{t} \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_2}B_{I_2}^{I_2})^t \end{array} \right)^{t} \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_2}B_{I_2}^{I_2})^t \right)^{t} \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_2}B_{I_2}^{I_2})^t \right)^{t} \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_2}B_{I_2}^{I_2})^t \right)^{t} \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_2}B_{I_2}^{I_2})^t \right)^{t} \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_1}(A_{I_1} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_2}B_{I_2}^{I_2})^t \right)^{t} \bar{\Sigma}^{-1} \left(\begin{array}{c} Y - X^{I_2}(A_{I_2} + B_{I_2}^{I_2}A_{I_2}) \\ (X^{I_2} - X^{I_2}B_{I_2}^{I_2}A_{I_2} + B_{I_2}^{I_2}A_{$$

2 estimation

On veut maximiser la vraisemblance sous la contrainte $A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2} A_{I_2} = \hat{A}_{I_1}$ où \hat{A}_{I_1} a été préalablement calculé lors de l'étape explicative. Cette contrainte n'est pas linéaire mais devient linéaire si on se limite à A ou à B. On va donc procéder par optimisation alternée, en maximisant la vraisemblance pour un B fixé puis en recommençant avec le A obtenu, et ainsi de suite. La contrainte étant d'égalité, on utilisera le théorème de Lagrange. La partie de la vraisemblance relative à X^{I_1} ne dépend pas de la contrainte ni de l'autre membre et on la maximise donc en amont par Mixmod.

On commence par expliciter la matrice $\bar{\Sigma}^{-1}$

$$\bar{\Sigma} = \begin{pmatrix} E & C^t \\ C & \Sigma_{X^{I_2}} \end{pmatrix} \tag{13}$$

$$E = \sigma_Y^2 + \sum_{i \in I_2} (\sigma_i^2 A_i^2) = \sigma_Y^2 + A_{I_2}^t \Sigma_{X^{I_2}} A_{I_2} \text{ scalaire}$$
(14)

$$C = \begin{pmatrix} \vdots \\ a_i \sigma_i^2 \\ \vdots \end{pmatrix} = \Sigma_{X^{I_2}} A_{I_2} \text{ de taille } p_2 \times 1$$

$$(15)$$

$$C^{t} = A_{I_{2}}^{t} \Sigma_{X^{I_{2}}}^{t} = A_{I_{2}}^{t} \Sigma_{X^{I_{2}}} \text{ de taille } 1 \times p_{2}$$
(16)

On a donc à l'aide du complément de Schur :

$$\bar{\Sigma}^{-1} = \begin{pmatrix} [E - C^t \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} C]^{-1} & \cdot \\ -\Sigma_{X^{I_2}}^{-1} C (E - C^t \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} C)^{-1} & [\Sigma_{X^{I_2}}^{-1} + \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} C (E - C^t \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} C)^{-1} C^t \Sigma_{X^{I_2}}^{-1}] \end{pmatrix} \text{ matrice symétrique}$$
(17)

Le complément de Schur est récurrent, on le note $S = E - C^t \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} C$. Après calculs on obtient $S^{-1} = \frac{1}{\sigma_V^2}$ On obtient alors :

$$-\Sigma_{X^{I_2}}^{-1}C(E - C^t\Sigma_{X^{I_2}}^{-1}C)^{-1} = -\Sigma_{X^{I_2}}^{-1}CS^{-1} = -\Sigma_{X^{I_2}}^{-1}\Sigma_{X^{I_2}}A_{I_2}S^{-1} = -\frac{1}{\sigma_V^2}A_{I_2} \text{ de taille } p_2 \times 1$$
(18)

et enfin:

$$\left[\Sigma_{X^{I_2}}^{-1} + \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} C(E - C^t \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} C)^{-1} C^t \Sigma_{X^{I_2}}^{-1}\right] = \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} + \frac{1}{\sigma_Y^2} A_{I_2} A_{I_2}^t \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} = \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} + \frac{1}{\sigma_Y^2} A_{I_2} A_{I_2}^t \text{ matrice symétrique pleine}$$
(19)

On a donc:

$$\bar{\Sigma}^{-1} = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sigma_Y^2} & -\frac{1}{\sigma_Y^2} A_{I_2}^t \\ -\frac{1}{\sigma_Y^2} A_{I_2} & [\Sigma_{X^{I_2}}^{-1} + \frac{1}{\sigma_Y^2} A_{I_2} A_{I_2}^t] \end{pmatrix} \text{ matrice symétrique pleine}$$
 (20)

On note $\Sigma_{X^{I_2}(-k)}$ la matrice $\Sigma_X^{I_2}$ dépourvue de la lignek et de la colonne k. On note $\bar{\Sigma}(-1,-k)$ la matrice $\bar{\Sigma}$ dépourvue de sa prémière colonne et de sa ligne k. On a alors

$$|\bar{\Sigma}| = (\sigma_Y^2 + A_{I_2}^t \Sigma_{X^{I_2}} A_{I_2}) |\Sigma_X^{I_2}| + \sum_{k=1}^{p_2} (-1)^k A_{I_2(k)} \sigma_{I_2(k)}^2 |\bar{\Sigma}(-1, -(k+1))| \text{ développement 1 colonne}$$

$$= (\sigma_Y^2 + A_{I_2}^t \Sigma_{X^{I_2}} A_{I_2}) |\Sigma_X^{I_2}| + \sum_{k=1}^{p_2} (-1)^k A_{I_2(k)} \sigma_{I_2(k)}^2 [(-1)^{k+1} A_{I_2(k)} \sigma_{I_2(k)}^2 \frac{1}{\sigma_{I_2(k)}^2} \prod_{i \in I_2} \sigma_j^2] \text{ developpements k colonne}$$

$$(21)$$

$$= \sigma_Y^2 \prod_{j \in I_2} \sigma_j^2 + \sum_{k=1}^{p_2} A_{I_2(k)}^2 \sigma_{I_2(k)}^2 \prod_{j \in I_2} \sigma_j^2 - \sum_{k=1}^{p_2} A_{I_2(k)}^2 \sigma_{I_2(k)}^2 \prod_{j \in I_2} \sigma_j^2$$

$$(23)$$

$$= \sigma_Y^2 \prod_{i \in I} \sigma_j^2 \tag{24}$$

On peut donc calculer plus finement la vraisemblance :

$$L_{M,Z}(\Sigma, A_{I_{1}}, A_{I_{2}}, \Sigma_{X^{I_{2}}}, B_{I_{1}}^{I_{2}}); Y, X^{I_{2}}|X^{I_{1}}) = -\frac{1}{2} \left[(p_{2}+1)\ln(2\pi) + \ln(|\bar{\Sigma}|) + \left(\frac{Y - X^{I_{1}}(A_{I_{1}} + B_{I_{1}}^{I_{2}}A_{I_{2}})}{(X^{I_{2}} - X^{I_{1}}B_{I_{1}}^{I_{2}})^{t}} \right)^{t} \bar{\Sigma}^{-1} \left(\frac{Y - X^{I_{1}}(A_{I_{1}} + B_{I_{1}}^{I_{2}}A_{I_{2}})}{(X^{I_{2}} - X^{I_{1}}B_{I_{1}}^{I_{2}})^{t}} \right) \right]$$

$$= \dots$$

$$= -\frac{1}{2} \left[(p_{2}+1)\ln(2\pi) + \ln(|\bar{\Sigma}|) + (X^{I_{2}} - X^{I_{1}}B_{I_{1}}^{I_{2}})\Sigma_{X^{I_{2}}}^{-1}(X^{I_{2}} - X^{I_{1}}B_{I_{1}}^{I_{2}})^{t} + \frac{1}{\sigma_{Y}^{2}}(Y - XA)^{2} \right]$$

$$(25)$$

2.1 initialisation

On commence par choisir une valeur de B. On pourrait en prendre une arbitraire, mais on choisit de commencer par le B obtenu par estimation indépendante des sous-régressions (par maximisation de $P_{M_2,Z}(X^{I_2}|X^{I_1};\Sigma_{X^{I_2}},B^{I_2}_{I_1})$). Cela peut se faire par moindres carrés classiques appliqués de manière indépendante à chacune des sous-régressions.

2.2 étape A

pour cette étape, les paramètres $\Sigma_{X^{I_2}}$ et $B_{I_1}^{I_2}$) sont fixés (la connaissance de $B_{I_1}^{I_2}$) permet d'obtenir directement le $\Sigma_{X^{I_2}}$ associé. On se ramène à la maximisation de

$$\max_{A} f(A) = \max_{A} L_{M_1, M_2, Z}(\Sigma, A_{I_1}, A_{I_2}, \Sigma_{X^{I_2}}, B_{I_1}^{I_2}); Y, X^{I_2} | X^{I_1})$$
(28)

$$s.c. A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2} A_{I_2} - \hat{A}_{I_1} = 0 (29)$$

En notant $\psi(A) = A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2} A_{I_2} - \hat{A}_{I_1} = B_{I_1} A - \hat{A}_{I_1}$ la contrainte, le théorème de Lagrange permet de dire qu'il existe un unique λ pour lequel résoudre notre maximisation sous contrainte revient à résoudre :

$$g(A,\lambda) = \nabla f(A) + \lambda \nabla \psi(A) = 0 \tag{30}$$

pour $i \in I$:

$$\frac{\partial g(A,\lambda)}{\partial A_i} = \frac{\partial}{\partial A_i} \left(-\frac{1}{2\sigma_Y^2} (Y - XA)^2 + \lambda (B_{I_1}A - \hat{\bar{A}}_{I_1}) \right)$$
(31)

$$= -\frac{1}{2\sigma_Y^2} \left(-2YX^i + 2X^i XA \right) + \lambda B_{I_1}^i \tag{32}$$

$$= \frac{1}{\sigma_Y^2} X^i (Y - XA) + \lambda B_{I_1}^i \tag{33}$$

On a pour $i \in I_1$: $\lambda B_{I_1}^i = \lambda_i$ et pour $i \in I_2$: $\lambda B_{I_1}^i = \sum_{j \in I_1} \lambda_j B_{j,i}$ et $\forall i \in I_1$ on a :

$$\frac{\partial g(A,\lambda)}{\partial \lambda_i} = \frac{\partial \lambda \psi(A)}{\partial \lambda_i} = (B_i A - \hat{A}_i) = A_i + \sum_{j \in I_2} B_{i,j} A_j - \hat{A}_i$$
(34)

On a donc un système à résoudre de la forme (individus iid+log-vraisemblance)

$$B_{I_1}A - \hat{\hat{A}}_{I_1} = 0 (35)$$

$$\sum_{k=1}^{n} \left(\frac{1}{\sigma_Y^2} X_k^i (Y_k - X_k A) + \lambda B_{I_1}^i \right) = 0 \ \forall i \in I$$
 (36)

(37)

$$\sum_{k=1}^{n} \left(\frac{1}{\sigma_Y^2} X_k^i (Y_k - X_k A) + \lambda B_{I_1}^i \right) = n B_i^{I_1} \lambda^t + \frac{1}{\sigma_Y^2} (X^i)^t Y - \frac{1}{\sigma_Y^2} (X^i)^t X A$$
(38)

$$= \left(-\frac{1}{\sigma_Y^2} (X^i)^t X \ nB_i^{I_1}\right) \left(\begin{array}{c} A\\ \lambda^t \end{array}\right) + \frac{1}{\sigma_Y^2} (X^i)^t Y \tag{39}$$

Matriciellement, on obtient donc le système

$$B_{I_1}A = \hat{\tilde{A}}_{I_1} \tag{40}$$

$$\left(-\frac{1}{\sigma_Y^2}X^tX \ nB_{I_1}^t\right)\left(\begin{array}{c}A\\\lambda^t\end{array}\right) = -\frac{1}{\sigma_Y^2}X^tY \tag{41}$$

et donc au final

$$\begin{pmatrix} -\frac{1}{\sigma_Y^2} X^t X & B_{I_1}^t \\ B_{I_1} & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} A \\ n\lambda^t \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sigma_Y^2} X^t Y \\ \hat{A}_{I_1} \end{pmatrix}$$
(42)

On aura donc \hat{A} en p premières coordonnées du vecteur :

$$\begin{pmatrix} -\frac{1}{\sigma_Y^2} X^t X & B_{I_1}^t \\ B_{I_1} & 0 \end{pmatrix}^{-1} \begin{pmatrix} -\frac{1}{\sigma_Y^2} X^t Y \\ \hat{A}_{I_1} \end{pmatrix}$$

$$\tag{43}$$

2.3 étape B

Pour cette étape, les paramètres Σ, A_{I_1} et A_{I_2} sont fixés (ici aussi, la connaissance de A permet d'obtenir le Σ associé). Comme pour l'étape A, on va résoudre :

$$\nabla f(B) + \lambda \nabla \psi(B) = 0 \tag{44}$$

où $f(B) = L_{M_1,M_2,Z}(\Sigma, A_{I_1}, A_{I_2}, \Sigma_{X^{I_2}}, B_{I_1}^{I_2}); Y, X^{I_2}|X^{I_1})$

$$g(B,\lambda) = \nabla f(B) + \lambda \nabla \psi(B) = 0 \tag{45}$$

pour $i \in I_1, j \in I_2$ et $Z_{i,j} \neq 0$:

$$\frac{\partial g(B,\lambda)}{\partial B_{i,j}} = \frac{\partial}{\partial B_{i,j}} \left(-\frac{1}{2} [(X^{I_2} - X^{I_1} B_{I_1}^{I_2}) \Sigma_{X^{I_2}}^{-1} (X^{I_2} - X^{I_1} B_{I_1}^{I_2})^t] \right) + \frac{\partial}{\partial B_{i,j}} \left(\lambda (B_{I_1} A - \hat{A}) \right)$$
(46)

$$= -\frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial B_{i,j}} \left(\sum_{l \in I_2} \frac{1}{\sigma_l^2} (X^l - \sum_{k \in I_1} X^k B_{k,l})^2 \right) + \lambda_i A_j \tag{47}$$

$$= \frac{X^i}{\sigma_j^2} (X^j - \sum_{k \in I_1} X^k B_{k,j}) + \lambda_i A_j \tag{48}$$

et pour tout $i \in I_1$:

$$\frac{\partial g(B,\lambda)}{\partial \lambda_i} = \frac{\partial \lambda \psi(B)}{\partial \lambda_i} = (B_i A - \hat{\tilde{A}}_i) = A_i + \sum_{j \in I_2} B_{i,j} A_j - \hat{\tilde{A}}_i = 0 \tag{49}$$

Et donc matriciellement on obtient le système :

$$\Sigma_{X^{I_2}}^{-1} (X^{I_2} - X^{I_1} B_{I_1}^{I_2})^t X^{I_1} + A_{I_2} \lambda = 0 {50}$$

$$A_{I_1} + B_{I_1}^{I_2} A_{I_2} = \hat{A}_{I_1} \tag{51}$$

On a donc

$$\Sigma_{X_{I_2}}^{-1}(X^{I_2})^t X^{I_1} - \Sigma_{X_{I_2}}^{-1}(B_{I_1}^{I_2})^t (X^{I_1})^t X^{I_1} + A_{I_2}\lambda = 0$$

$$(52)$$

$$(B_{I_1}^{I_2})^t (X^{I_1})^t X^{I_1} = (X^{I_2})^t X^{I_1} + \sum_{X^{I_2}} A_{I_2} \lambda$$
(53)

$$(X^{I_1})^t X^{I_1} B_{I_1}^{I_2} = (X^{I_1})^t X^{I_2} + \lambda^t A_{I_2}^t \Sigma_{X^{I_2}}$$

$$(54)$$

$$B_{I_1}^{I_2} = \left((X^{I_1})^t X^{I_1} \right)^{-1} \left[(X^{I_1})^t X^{I_2} + \lambda^t A_{I_2}^t \Sigma_{X^{I_2}} \right]$$
 (55)

On peut donc écrire la contrainte sous la forme

$$A_{I_1} + \left((X^{I_1})^t X^{I_1} \right)^{-1} \left[(X^{I_1})^t X^{I_2} + \lambda^t A_{I_2}^t \Sigma_{X^{I_2}} \right] A_{I_2} = \hat{\hat{A}}_{I_1}$$
 (56)

d'où

$$(X^{I_1})^t X^{I_2} A_{I_2} + \lambda^t \underbrace{A_{I_2}^t \Sigma_{X^{I_2}} A_{I_2}}_{\in \mathbf{R}} = \left((X^{I_1})^t X^{I_1} \right) (\hat{\tilde{A}}_{I_1} - A_{I_1})$$
(57)

$$\lambda^{t} = \frac{1}{A_{I_{2}}^{t} \Sigma_{X^{I_{2}}} A_{I_{2}}} (X^{I_{1}})^{t} \left[X^{I_{1}} (\hat{\tilde{A}}_{I_{1}} - A_{I_{1}}) - X^{I_{2}} A_{I_{2}} \right]$$
(58)

Ce qui donne finalement la formule d'estimation de B :

$$\hat{B}_{I_{1}}^{I_{2}} = \left((X^{I_{1}})^{t} X^{I_{1}} \right)^{-1} (X^{I_{1}})^{t} \left[X^{I_{2}} + \frac{1}{A_{I_{2}}^{t} \Sigma_{X^{I_{2}}} A_{I_{2}}} X^{I_{1}} (\tilde{A}_{I_{1}} - A_{I_{1}}) A_{I_{2}}^{t} \Sigma_{X^{I_{2}}} - \frac{1}{A_{I_{2}}^{t} \Sigma_{X^{I_{2}}} A_{I_{2}}} X^{I_{2}} A_{I_{2}} A_{I_{2}}^{t} \Sigma_{X^{I_{2}}} \right]$$

$$(59)$$

L'idée serait d'utiliser le $\Sigma_{X^{I_2}}$ de l'étape précédente. On alternerait donc les étapes estimation de B et les étapes estimation de A et $\Sigma_{X^{I_2}}$. étape A: estimation de $\varepsilon_{X^{I_2}} = X^{I_2} - X^{I_1}B^{I_2}_{I_1}$ (au passage on calcule $\Sigma_{X^{I_2}}$), puis estimation de A_{I_2} puis identification de A_{I_1} . (\tilde{A}_{I_1} ne change jamais) étape B: estimation de B.