# MAT02035 - Modelos para dados correlacionados

Modelos lineares de efeitos mistos

Rodrigo Citton P. dos Reis citton.padilha@ufrgs.br

Universidade Federal do Rio Grande do Sul Instituto de Matemática e Estatística Departamento de Estatística

Porto Alegre, 2021



# Introdução

Nas aulas anteriores introduzimos modelos para dados longitudinais em que mudanças na resposta média, e as suas relações com covariáveis, podem ser expressas como

$$\mathsf{E}\left(Y_{i}|X_{i}\right)=X_{i}\beta.$$

- Nosso objetivo principal tem sido a inferência sobre os **parâmetros populacionais** de regressão  $\beta$ .
- Ainda, discutimos como a especificação deste modelo de regressão para dados longitudinais podem ser completada através de suposições adicionais a respeito da **estrutura** de Cov  $(Y_i|X_i) = \text{Cov}(e_i) = \Sigma_i$ .
- Nesta aula nós vamos considerar uma abordagem alternativa, mas proximamente relacionada, para analisar dados longitudinais utilizando modelos lineares de efeitos mistos.

#### Ideia básica

Algum subconjunto dos parâmetros de regressão varia aleatoriamente de um indivíduo para outro, respondendo assim por fontes de heterogeneidade natural na população.

#### Característica distintiva

A resposta média é modelada como uma combinação de **características** da **população**  $\beta$  (**efeitos fixos**), que se supõe serem compartilhadas por todos os indivíduos, e **efeitos indivíduo-específicos** (**efeitos aleatórios**) que são exclusivos para um indivíduo em particular.

 O termo misto é usado neste contexto para denotar que o modelo contém efeitos fixos e aleatórios.

Apesar de ser uma combinação de efeitos populacionais e individuais, o modelo linear de efeitos mistos nos conduz a um modelo para a resposta média marginal (média sobre a distribuição dos efeitos aleatórios) que pode ser expresso na forma familiar

$$\mathsf{E}\left(Y_{i}|X_{i}\right)=X_{i}\beta.$$

- No entanto, a introdução de efeitos aleatórios **induz covariância entre as respostas** e Cov $(Y_i|X_i) = \Sigma_i$  possui uma estrutura de efeitos aleatórios distinta.
  - Os modelos lineares de efeitos mistos distinguem explicitamente as fontes de variação entre indivíduos e intra-indivíduo.
- Além disso, a estrutura de covariância de efeitos aleatórios induzida pode frequentemente ser descrita com relativamente poucos parâmetros, independentemente do número e do momento das ocasiões de medição.

#### Comentários

- Permitem a análise de fontes de variação entre indivíduos e intra-indivíduo nas respostas longitudinais.
- Também é possível prever como as trajetórias de resposta individuais mudam ao longo do tempo.
  - Ex: trajetórias de crescimentos individuais.
- Flexibilidade em acomodar qualquer grau de desbalanceamento nos dados longitudinais, juntamente com sua capacidade de explicar a covariância entre as medidas repetidas de maneira relativamente parcimoniosa.

Exemplo: o modelo de intercepto aleatório

Exemplo: o modelo de intercepto aleatório

Neste modelo, presume-se que cada indivíduo tenha um nível de resposta subjacente que persiste ao longo do tempo

$$Y_{ij} = X'_{ij}\beta + b_i + \epsilon_{ij}, \tag{1}$$

em que  $b_i$  é o **efeito individual aleatório** e  $\epsilon_{ij}$  é o erro amostral (ou de medição).

**b**  $b_i$  e  $\epsilon_{ij}$  são ambos assumidos serem **aleatórios**, **independentes um do outro**, com **média zero**, e **com variâncias**,  $Var(b_i) = \sigma_b^2$  e  $Var(\epsilon_{ij}) = \sigma^2$ , **respectivamente**.

 Observe que este modelo descreve a trajetória média da resposta ao longo do tempo para qualquer indivíduo (média condicional)

$$\mathsf{E}\left(Y_{ij}|b_i\right) = X'_{ii}\beta + b_i.$$

 E também descreve o perfil médio de resposta na população (média marginal)

$$\mathsf{E}(Y_{ij}) = X'_{ii}\beta,$$

em que a média é com respeito a todos os indivíduos da população.

#### Atenção na notação!

- Solution Os erros de medição ou amostragem em (1) são indicados por  $\epsilon_{ij}$  (epsilon) e não  $e_{ii}$ .
  - Essa alteração na notação é intencional e reflete diferenças nas interpretações de ε<sub>ii</sub> e e<sub>ii</sub>.
- Nas aulas anteriores, o erro e<sub>ij</sub> representa o desvio de Y<sub>ij</sub> para a resposta média na população, X'<sub>ii</sub>β.
- Nesta aula, o erro intra-indivíduo  $\epsilon_{ij}$  representa o desvio de  $Y_{ij}$  para a resposta média específica do indivíduo,  $X'_{ii}\beta + b_i$ .
  - Ou seja, ε<sub>ij</sub> representa o desvio da resposta para a média condicional do modelo especificado em (1).
  - ▶ Os erros aleatórios,  $e_{ij}$ , foram **decompostos** em dois **componentes aleatórios**,  $e_{ij} = b_i + \epsilon_{ij}$ , um componente **entre indivíduos** e um componente **intra-indivíduo**.

#### Interpretação dos parâmetros no modelo (1)

- Os parâmetros de regressão  $\beta$  descrevem padrões de mudança na resposta média ao longo do tempo (e suas relações com covariáveis) na população de interesse;
- O b<sub>i</sub> descreve como a tendência ao longo do tempo para i-ésimo indivíduo desvia da média da população.
  - O b<sub>i</sub> representa um desvio individual do intercepto da média da população, depois que os efeitos das covariáveis foram contabilizados
  - Quando combinado com os efeitos fixos, bi descreve a trajetória média da resposta ao longo do tempo para qualquer indivíduo.

 Essa interpretação é aparente se expressarmos o modelo dado por (1) como

$$Y_{ij} = X'_{ij}\beta + b_i + \epsilon_{ij}$$

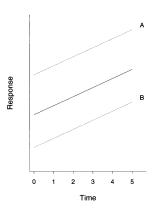
$$= \beta_1 X_{ij1} + \beta_2 X_{ij2} + \dots + \beta_p X_{ijp} + b_i + \epsilon_{ij}$$

$$= \beta_1 + \beta_2 X_{ij2} + \dots + \beta_p X_{ijp} + b_i + \epsilon_{ij}$$

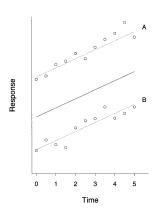
$$= (\beta_1 + b_i) + \beta_2 X_{ij2} + \dots + \beta_p X_{ijp} + \epsilon_{ij},$$

em que  $X_{ij1}=1$  para todo i e j, e  $\beta_1$  é um termo de intercepto fixo no modelo.

Como a média do efeito aleatório  $b_i$  é assumida como zero,  $b_i$  representa o desvio do intercepto do *i*-ésimo indivíduo  $(\beta_1 + b_i)$  para o intercepto da população,  $\beta_1$ .



- O indivíduo A responde "mais alto" que a média da população e, portanto, possui um b<sub>i</sub> positivo.
- O indivíduo B responde "mais baixo" que a média da população e tem um b<sub>i</sub> negativo.



 A inclusão dos erros de medição, ε<sub>ij</sub>, permite a resposta em qualquer ocasião variar aleatoriamente acima e abaixo das trajetórias indivíduo-específicas.

- Considere a covariância marginal entre as medidas repetidas no mesmo indivíduo.
- Quando calculada a média dos efeitos específicos do indivíduo, a média marginal de Y<sub>ij</sub> é dada por

$$\mathsf{E}(Y_{ij}) = \mu_{ij} = X'_{ij}\beta.$$

- A covariância marginal entre  $Y_{ij}$  é definida em termos de desvios de  $Y_{ij}$  para a média marginal  $\mu_{ij}$ .
  - Por exemplo, na última figura, esses desvios são positivos em todas as ocasiões de medição para o indivíduo A e negativos em todas as ocasiões de medição para o indivíduo B, **indicando uma forte correlação positiva** (marginalmente) entre as respostas ao longo do tempo.

▶ Para o modelo com interceptos aleatórios, a variância marginal de cada resposta é dada por

$$\begin{aligned} \mathsf{Var}\left(Y_{ij}\right) &= \mathsf{Var}\left(X'_{ij}\beta + b_i + \epsilon_{ij}\right) \\ &= \mathsf{Var}\left(b_i + \epsilon_{ij}\right) \left(\mathsf{pois} \ X'_{ij}\beta \ \acute{\mathsf{e}} \ \mathsf{fixo}\right) \\ &= \mathsf{Var}\left(b_i\right) + \mathsf{Var}\left(\epsilon_{ij}\right) \left(\mathsf{pois} \ b_i \ \mathsf{e} \ \epsilon_{ij} \ \mathsf{s\~{ao}} \ \mathsf{indep.}\right) \\ &= \sigma_b^2 + \sigma^2. \end{aligned}$$

Similarmente, a covariância marginal entre qualquer par de respostas  $Y_{ij}$  e  $Y_{ik}$  é dada por

$$\begin{aligned} \mathsf{Cov}\left(Y_{ij},Y_{ik}\right) &= \mathsf{Cov}\left(X'_{ij}\beta + b_i + \epsilon_{ij}, X'_{ik}\beta + b_i + \epsilon_{ik}\right) \\ &= \mathsf{Cov}\left(b_i + \epsilon_{ij}, b_i + \epsilon_{ik}\right) \\ &= \mathsf{Cov}\left(b_i, b_i\right) + \mathsf{Cov}\left(b_i, \epsilon_{ik}\right) + \mathsf{Cov}\left(\epsilon_{ij}, b_i\right) + \mathsf{Cov}\left(\epsilon_{ij}, \epsilon_{ik}\right) \\ &= \mathsf{Var}\left(b_i\right) + 0 + 0 + 0 \\ &= \sigma_b^2. \end{aligned}$$

Assim, a matriz de covariância marginal das medidas repetidas tem o seguinte padrão de **simetria composta**:

$$\mathsf{Cov}(Y_i) = \begin{pmatrix} \sigma_b^2 + \sigma^2 & \sigma_b^2 & \sigma_b^2 & \cdots & \sigma_b^2 \\ \sigma_b^2 & \sigma_b^2 + \sigma^2 & \sigma_b^2 & \cdots & \sigma_b^2 \\ \sigma_b^2 & \sigma_b^2 & \sigma_b^2 + \sigma^2 & \cdots & \sigma_b^2 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \sigma_b^2 & \sigma_b^2 & \sigma_b^2 & \sigma_b^2 & \cdots & \sigma_b^2 + \sigma^2 \end{pmatrix}.$$

Este é o único modelo de covariância que aparece tanto na abordagem de modelos de padrão de covariância<sup>1</sup> e na "abordagem de efeitos aleatórios".

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Consulte a última aula!

Dado que a covariância entre qualquer par de medidas repetidas é  $\sigma_b^2$ , a correlação é

$$Corr(Y_{ij}, Y_{ik}) = \frac{\sigma_b^2}{\sigma_b^2 + \sigma^2}.$$

- Essa expressão simples para a correlação enfatiza um aspecto importante dos modelos de efeitos mistos: a introdução de um efeito individual aleatório, b<sub>i</sub>, pode ser visto como induzir correlação entre as medidas repetidas.
- ▶ Embora o modelo de interceptos aleatórios seja o exemplo mais simples de um modelo linear de efeitos mistos, e a estrutura de covariância resultante geralmente não é apropriada para dados longitudinais, as ideias básicas podem ser generalizadas para fornecer um modelo muito versátil para a análise de dados longitudinais.

A classe dos modelos lineares de efeitos mistos

# A classe dos modelos lineares de efeitos mistos

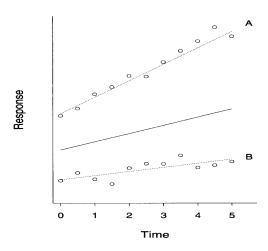
## O modelo de intercepto e inclinação aleatórios

 Considere um modelo com intercepto e inclinação que variam aleatoriamente entre indivíduos,

$$Y_{ij} = \beta_1 + \beta_2 t_{ij} + b_{1i} + b_{2i} t_{ij} + \epsilon_{ij}, \ j = 1, \dots, n_i,$$

em que  $t_{ij}$  indica o tempo da j-ésima resposta do i-ésimo indivíduo.

## O modelo de intercepto e inclinação aleatórios



- Nos exemplos anteriores, introduzimos interceptos e inclinações aleatórias.
- No entanto, o modelo linear de efeitos mistos pode ser generalizado (i) para incorporar coeficientes de regressão adicionais variando aleatoriamente e (ii) para permitir que as médias dos efeitos aleatórios dependem de covariáveis.
- Assumindo que N indivíduos com  $n_i$  medidas repetidas cada um, com variável resposta  $Y_{ij}$  mensurada em  $t_{i1}, \ldots, t_{in_i}$ .

 Usando a notação vetorial, o modelo linear de efeitos mistos pode ser expresso como

$$Y_i = X_i \beta + Z_i b_i + \epsilon_i, \tag{2}$$

- $\triangleright \beta$  é um vetor  $(p \times 1)$  de **efeitos fixos**;
- ▶  $b_i$  é um vetor  $(q \times 1)$  de **efeitos aleatórios**;
- $ightharpoonup X_i$  é uma matriz de covariáveis  $(n_i \times p)$ ;
- $ightharpoonup Z_i$  é uma matriz de covariáveis  $(n_i \times q)$ , em que  $q \leq p$ .

Aqui  $Z_i$  é uma matriz de delineamento que ligam o vetor de efeitos aleatórios  $b_i$  a  $Y_i$ .

- Em particular, para muitos modelos em análise longitudinal as colunas de  $Z_i$  serão **um subconjunto** de  $X_i$ .
- Em geral, qualquer componente de  $\beta$  pode variar aleatoriamente simplesmente incluindo a covariável correspondente de  $X_i$  em  $Z_i$ .

Ainda, supõe-se que os efeitos aleatórios, b<sub>i</sub>, tenham uma distribuição normal multivariada com média zero e matriz de covariância denotada por G,

$$b_i \sim N(0, G)$$
.

- ► Em princípio, qualquer distribuição multivariada para *b<sub>i</sub>* pode ser assumida; na prática, assume-se que *b<sub>i</sub>* tenha distribuição normal multivariada.
- Se, no modelo (2), o vetor de efeitos aleatórios, b<sub>i</sub>, tem média zero, os efeitos aleatórios tem interpretação em termos de como o subconjunto de parâmetros de regressão para o *i*-ésimo indivíduo desviam dos respectivos parâmetros da média populacional.

#### Médias condicionais e marginais

A média condicional ou indivíduo-específica de  $Y_i$ , dado  $b_i$ , é

$$\mathsf{E}\left(Y_{i}|b_{i}\right)=X_{i}\beta+Z_{i}b_{i},$$

e a **média marginal** de  $Y_i$  é

$$E(Y_i) = \mu_i$$

$$= E[E(Y_i|b_i)]$$

$$= E(X_i\beta + Z_ib_i)$$

$$= X_i\beta + Z_iE(b_i)$$

$$= X_i\beta \text{ (pois } E(b_i) = 0).$$

Por fim, supõe-se que o vetor  $(n_i \times 1)$  de erros intra-individuais,  $\epsilon_i$ , tenha uma distribuição normal multivariada com média zero e matriz de covariância denotada por  $R_i$ ,

$$\epsilon_i \sim N(0, R_i).$$

- **Nota:** geralmente, assume-se que  $R_i = \sigma^2 I_{n_i}$ , em que  $I_{n_i}$  é uma matriz identidade  $(n_i \times n_i)$ .
- Ou seja,  $\epsilon_{ij}$  e  $\epsilon_{ik}$  são não-correlacionados, com variância constante, e os  $\epsilon_{ij}$ 's podem ser interpretados como erros de medição ou amostrais.
- Em princípio, um modelo de padrão de covariância (como aqueles vistos na aula anterior) pode ser adotado para  $R_i$ .
  - Na prática, isto traz problemas de interpretação dos ε<sub>ij</sub>'s e de identificação do modelo.

Para clarificar a notação matricial introduzida até agora, considere o seguinte modelo linear de efeitos mistos com interceptos de inclinações aleatórias:

$$Y_{ij} = \beta_1 + \beta_2 t_{ij} + b_{1i} + b_{2i} t_{ij} + \epsilon_{ij}, \ j = 1, \dots, n_i.$$

▶ Usando a notação de matrizes e vetores, o modelo pode ser reexpresso como

$$Y_i = X_i \beta + Z_i b_i + \epsilon_i$$

em que

$$X_i = Z_i = \begin{pmatrix} 1 & t_{i1} \\ 1 & t_{i2} \\ \vdots & \vdots \\ 1 & t_{ini} \end{pmatrix}.$$

Aqui q = p = 2.

- Este modelo postula que os indivíduos variam não apenas no nível de resposta da linha de base (quando  $t_{i1} = 0$ ), mas também em termos de alterações na resposta ao longo do tempo.
- Os efeitos das covariáveis (por exemplo, devido a tratamentos, exposições) podem ser incorporados permitindo que a média de interceptos e inclinações dependa das covariáveis.
- ► Por exemplo, considere o estudo de dois grupos comparando um tratamento e um grupo controle:

$$Y_{ij} = \beta_1 + \beta_2 t_{ij} + \beta_3 grupo_i + \beta_4 t_{ij} \times grupo_i + b_{1i} + b_{2i} t_{ij} + \epsilon_{ij},$$

em que  $grupo_i = 1$  se o *i*-ésimo indivíduo é atribuído ao grupo de tratamento e  $grupo_i = 0$  caso contrário.

 Neste modelo a matriz de delineamento X<sub>i</sub> tem a seguinte forma para o grupo controle

$$X_i = \begin{pmatrix} 1 & t_{i1} & 0 & 0 \\ 1 & t_{i2} & 0 & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & t_{in_i} & 0 & 0 \end{pmatrix},$$

e para o grupo de tratamento a matriz de delineamento é dada por

$$X_i = \left(\begin{array}{cccc} 1 & t_{i1} & 1 & t_{i1} \\ 1 & t_{i2} & 1 & t_{i2} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ 1 & t_{ini} & 1 & t_{ini} \end{array}\right).$$

Note que a matriz de delineamento  $Z_i$  tem a mesma forma para ambos os grupos tratamento e controle,

$$Z_i = \left(egin{array}{ccc} 1 & t_{i1} \ 1 & t_{i2} \ dots & dots \ 1 & t_{in_i} \end{array}
ight).$$

#### Covariância induzida pela introdução de efeitos aleatórios

- ightharpoonup Seja  $Var(b_{1i})=g_{11}$ ,  $Var(b_{2i})=g_{22}$ ,  $Cov(b_{1i},b_{2i})=g_{12}$ .
  - Estes são os três únicos elementos da matriz  $(2 \times 2)$  de covariância  $G = \text{Cov}(b_i)$ .
- Se também assumirmos que  $R_i = \text{Cov}(\epsilon_i) = \sigma^2 I_{n_i}$ , então

$$\begin{aligned} \mathsf{Var} \left( Y_{ij} \right) &= \mathsf{Var} \left( b_{1i} + b_{2i} t_{ij} + \epsilon_{ij} \right) \\ &= \mathsf{Var} \left( b_{1i} \right) + 2 t_{ij} \mathsf{Cov} \left( b_{1i}, b_{2i} \right) + t_{ij}^2 \mathsf{Var} \left( b_{2i} \right) + \mathsf{Var} \left( \epsilon_{ij} \right) \\ &= g_{11} + 2 t_{ij} g_{12} + t_{ij}^2 g_{22} + \sigma^2. \end{aligned}$$

▶ Da mesma forma, pode ser demonstrado² que

$$Cov(Y_{ij}, Y_{ik}) = g_{11} + (t_{ij} + t_{ik})g_{12} + t_{ij}t_{ik}g_{22}.$$

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>Exercício: demonstre este último resultado.

#### Covariância induzida pela introdução de efeitos aleatórios

- Neste modelo, as variâncias e correlações (covariância) são expressas como uma função explícita do tempo, t<sub>ii</sub>.
- Em particular, com a inclusão de interceptos e inclinações aleatórios, a variância pode crescer ou decrescer ao longo do tempo como uma uma função quadrática dos tempos de mensuração.
- Por exemplo, a expressão quadrática para  $Var(Y_{ij})$  dada acima implica que
  - ▶ a variância é crescente ao longo do tempo (para  $t_{ij} \ge 0$ ) quando Cov  $(b_{1i}, b_{2i}) \ge 0$ ,
  - ightharpoonup mas pode decrescer ao longo do tempo quando Cov  $(b_{1i},b_{2i})<0$ .
- Similarmente a magnitude da covariância (e correlação) entre um par de respostas, Y<sub>ij</sub> e Y<sub>ik</sub>, depende do tempo de separação entre estas (t<sub>ij</sub> e t<sub>ik</sub>).

# Estrutura de covariância de efeitos aleatórios

► No modelo linear de efeitos mistos,

$$Y_i = X_i \beta + Z_i b_i + \epsilon_i$$

 $R_i = \text{Cov}(\epsilon_i)$  descreve a covariância entre as observações longitudinais ao focar no perfil de resposta média condicional de um indivíduo **específico**.

 Ou seja, é a covariância dos desvios do i-ésimo indivíduo com respeito ao seu perfil de resposta média,

$$\mathsf{E}\left(Y_{i}|b_{i}\right)=X_{i}\beta+Z_{i}b_{i}.$$

- $\blacktriangleright$  É usualmente assumido que  $R_i$  é uma matriz diagonal,  $\sigma^2 I_{n_i}$ , em que  $I_{n_i}$  denota uma matriz identidade  $n_i \times n_i$ .
- Esta suposição é comumente referida como a "suposição de independência condicional".
- Ou seja, dado os efeitos aleatórios  $b_i$ , os erros de medição são distribuídos independentemente com uma variância comum  $\sigma^2$ .

Como comentamos anteriormente, no modelo linear de efeitos mistos podemos distinguir a média condicional de  $Y_i$ , dado  $b_i$ ,

$$\mathsf{E}\left(Y_{i}|b_{i}\right)=X_{i}\beta+Z_{i}b_{i},$$

da **média marginal** de  $Y_i$ ,

$$\mathsf{E}(Y_i) = X_i \beta.$$

- ▶ De forma similar podemos distinguir entre as covariância condicional e marginal.
- ► A covariância condicional de Y<sub>i</sub>, dado b<sub>i</sub>, é

$$Cov(Y_i|b_i) = Cov(\epsilon_i) = R_i,$$

enquanto a covariância marginal de  $Y_i$  é

$$Cov(Y_i) = Cov(Z_ib_i) + Cov(\epsilon_i)$$
  
=  $Z_iCov(b_i)Z'_i + Cov(\epsilon_i)$   
=  $Z_iGZ'_i + R_i$ .

- Mesmo quando  $R_i = \text{Cov}(\epsilon_i) = \sigma^2 I_{n_i}$  (uma matriz diagonal com todas as correlações duas-a-duas iguais a zero), a matriz  $\text{Cov}(Y_i)$  possui elementos fora da diagonal diferentes de zero, deste modo levando em consideração a correlação entre as observações repetidas no mesmo indivíduo em um estudo longitudinal.
- Isto é, a introdução de efeitos aleatórios, b<sub>i</sub>, induz correlação entre os componentes de Y<sub>i</sub>.

#### Comentários

- O modelo linear de efeitos mistos permite a análise explícita das fontes de variação nas respostas:
  - entre indivíduos (G);
  - ightharpoonup e intra-indivíduo ( $R_i$ ).
- A covariância marginal de Y<sub>i</sub> é uma função do tempo de medição.
- A estrutura de covariância induzida por efeitos aleatórios  $[Cov(Y_i) = Z_i G Z_i' + \sigma^2 I_{n_i}]$  pode ser contrastada com os modelos de padrão de covariância apresentados na aula anterior.
  - ► Modelos de padrão de covariância não distinguem as diferentes fontes de variabilidade, enquanto que modelos lineares de efeitos mistos distinguem as fontes de variabilidade entre indivíduos e intra-indivíduo.

#### Comentários (continuação)

- Para os modelos lineares com respostas contínuas, as duas abordagens (padrão de covariância e efeitos mistos) produzem o mesmo modelo para a média marginal de Y<sub>i</sub> [E (Y<sub>i</sub>) = X<sub>i</sub>β], e diferem somente em termos do modelo assumido para a covariância.
- A estrutura de covariância de efeitos aleatórios não requer delineamento balanceado.
- Ainda, o número de parâmetros de covariância é o mesmo independente do número e as ocasiões de medições.
- ► Finalmente, ao contrário de muitos dos modelos de padrão de covariância que fazem suposições fortes sobre a homogeneidade da variância ao longo do tempo, a estrutura de covariância de efeitos aleatórios permite que a variância e a covariância aumentem ou diminuam em função dos tempos de medição.

Estimação via máxima verossimilhança

## Estimação via máxima verossimilhança

## Estimação via máxima verossimilhança

- Note, que pelas propriedades da distribuição normal, temos que  $Y_i \sim N(X_i\beta, Z_iGZ_i' + \sigma^2 I_{n_i})$ .
- Logo, podemos escrever a função de verossimilhança com base no modelo normal multivariado.
- Como esperado, o estimador de máxima verossimilhança de  $\beta$  é o estimador de mínimos quadrados generalizados (MQG) e depende da covariância marginal entre as medidas repetidas [Cov ( $Y_i$ ) =  $Z_i$   $GZ_i'$  +  $\sigma^2 I_{n_i}$ ]

$$\hat{\beta} = \left\{ \sum_{i=1}^{N} (X_i'[\mathsf{Cov}(Y_i)]^{-1} X_i) \right\}^{-1} \sum_{i=1}^{N} (X_i'[\mathsf{Cov}(Y_i)]^{-1} y_i).$$

- ▶ Em geral, não há expressão simples para o estimador de máxima verossimilhança dos componentes de covariância [G e  $\sigma^2$  (ou  $R_i$ )] e requer técnicas iterativas.
- Porque a estimativa de covariância de máxima verossimilhança é enviesada em amostras pequenas, usa-se a estimação de máxima verossimilhança restrita (REML);
  - e a resultante estimativa REML de  $\beta$  é dada por  $\hat{\beta}$  substituindo Cov  $(Y_i)$  pela sua estimativa REML.

#### **Avisos**

- Próxima aula: Modelos lineares de efeitos mistos (formulação em dois estágios).
- ▶ Para casa: ler o Capítulo 8 do livro "Applied Longitudinal Analysis".
  - Caso ainda não tenha lido, leia também os Caps. 1, 2, 3, 4, 5, 6 e 7.

#### Bons estudos!

