CE225 - Modelos Lineares Generalizados

Cesar Augusto Taconeli

11 de julho, 2018

Aula 3 - Modelo linear com erros heterocedásticos

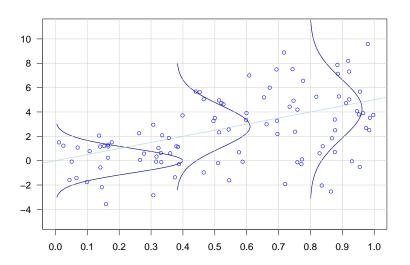


Figura 1: Regressão com erros normais - I

• Uma das pressuposições dos modelos lineares é que $Var(y_i|\mathbf{x}_i) = \sigma^2$, ou seja, variância constante quaisquer que sejam os valores das covariáveis.

 Em algumas situações em que essa pressuposição não é verificada, pode ser razoável admitir que as variâncias sejam proporcionais, de forma que:

$$Var(y_i|\mathbf{x}_i) = \sigma_i^2 = \frac{\sigma^2}{\omega_i},$$
 (1)

sendo ω_i , i=1,2,...,n as constantes de proporcionalidade, particulares a cada observação.

Método de mínimos quadrados ponderados

• O estimador de mínimos quadrados para os parâmetros de um modelo de regressão linear:

$$\hat{\boldsymbol{\beta}} = (\boldsymbol{X}'\boldsymbol{X})^{-1}\boldsymbol{X}'\boldsymbol{y},\tag{2}$$

na situação em que os erros são heterocedásticos já não apresenta variância mínima (ineficiente).

 Como alternativa, podemos incorporar pesos no processo de ajuste do modelo, atribuindo maior peso a observações sujeitas a menor variabilidade.

Método de mínimos quadrados ponderados

 O método de mínimos quadrados ponderados baseia-se na minimização da seguinte soma de quadrados:

$$SQE = \sum_{i=1}^{n} \omega_i (y_i - \beta_0 - \sum_j \beta_j x_{ij})^2 = (\mathbf{y} - \beta \mathbf{X})' \mathbf{W} (\mathbf{y} - \beta \mathbf{X}), \quad (3)$$

em que

$$\mathbf{W} = \begin{bmatrix} \omega_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \omega_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \omega_n \end{bmatrix}$$

é a matriz diagonal de pesos.

Método de mínimos quadrados ponderados

• Estimador de mínimos quadrados ponderados:

$$\hat{\boldsymbol{\beta}}_{\omega} = (\boldsymbol{X}' \boldsymbol{W} \boldsymbol{X})^{-1} \boldsymbol{X}' \boldsymbol{W} \boldsymbol{y}. \tag{4}$$

• Estimador de σ^2 :

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{(\mathbf{y} - \hat{\beta}\mathbf{X})'\mathbf{W}(\mathbf{y} - \hat{\beta}\mathbf{X})}{n - p - 1}.$$
 (5)

• Matriz de covariâncias de $\hat{\beta}$:

$$Var(\hat{\boldsymbol{\beta}}) = \sigma^2(\boldsymbol{X}' \boldsymbol{W} \boldsymbol{X})^{-1}, \tag{6}$$

que é estimada substituindo-se σ^2 por $\hat{\sigma}^2$.

- Na sequência são apresentadas diferentes situações em que há alguma razão para a utilização de mínimos quadrados ponderados, e a forma como o método deveria ser aplicado.
- Suponha que as observações sejam, na verdade, médias de amostras de n_i observações, ou seja:

$$y_i = \bar{u}_i = \sum_{k=1}^{n_i} u_{ik}, \quad i = 1, 2, ..., n.$$
 (7)

- Adicionalmente, vamos considerar que as observações individuais $(u_i$'s) satisfazem $Var(u_i|\mathbf{x}_i) = \sigma^2$, constante para todo \mathbf{x}_i .
- Neste caso:

$$Var(y_i|\mathbf{x}_i) = \frac{\sigma^2}{n_i}, \quad i = 1, 2, ..., n,$$
 (8)

de tal forma que deveríamos adotar $\omega_i = n_i$.

② Suponha que o padrão não constante da variância possa ser descrito por alguma função de uma ou mais covariáveis. Como exemplo:

$$Var(y_i|\mathbf{x}_i) = x_{ij}\sigma^2, \tag{9}$$

ou seja, a variância está linearmente relacionada à variável x_i .

- Neste caso, os pesos ficam definidos por $\omega_i = \frac{1}{x_{ij}}$.
- De maneira semelhante, se tivéssemos $Var(y_i|x_i) = x_{ij}^2\sigma^2$, poderíamos definir $\omega_i = \frac{1}{x_{ii}^2}$.

Em muitos estudos as observações estão sujeitas a erros de medida que podem assumir diferentes distribuições para o conjunto de observações.

 Como exemplo, considere um experimento em que cada observação seja medida por um de três equipamentos disponíveis (A, B e C);

• Considere que os três equipamentos têm diferentes níveis de precisão, sendo as respectivas variâncias dadas por σ_A^2 , σ_B^2 e σ_C^2 .

 Neste caso, os pesos poderiam ser determinados pelo inverso das variâncias (estimadas) de cada equipamento.

- No R: pesos incorporados por meio do argumento weights da função lm.
- Para situações mais gerais (envolvendo até mesmo erros correlacionados) pode-se usar a função gls do pacote nlme.

- Como exemplo de aplicação, vamos considerar a base de dados cars do R. Os dados correspondem a resultados de testes de frenagem de 50 automóveis. Duas variáveis estão disponíveis:
 - Speed: velocidade do automóvel no momento da frenagem (mph);
 - Dist: distância percorrida do momento da frenagem até o automóvel parar completamente.
- O objetivo é ajustar um modelo para a distância até parada completa em função da velocidade no momento de frenagem.