

ESTIMABILITÉ (C5, G, H, J)

(10 / 06 / 2020, © Monfort, Dicostat2005, 2005-2020)

(i) Soit $(\mathcal{X}, \mathcal{B}, P_\theta^X)_{\theta \in \Theta}$ un **modèle statistique (modèle image)**, paramétré par un ensemble Θ , et $g : \Omega \mapsto \mathbf{R}^Q$ une fonction mesurable (cf **application mesurable**).

On dit que le **paramètre (vectoriel) transformé** $\tau = g(\theta)$ est un **paramètre estimable**, ou encore que g est une **fonction estimable**, ssi il existe une **statistique** $s : \mathcal{X} \mapsto \mathbf{R}^Q$ tq :

$$(1) \quad E_\theta s(X) = g(\theta), \quad \forall \theta \in \Theta.$$

Autrement dit, si $S = s \circ X : \Omega \mapsto \mathbf{R}^Q$ est la **va** (ou la statistique) associée à s , on dit que $g(\theta)$ (ou g) est **estimable** ssi S est centrée (au sens de l'**espérance**) en $\tau = g(\theta)$, quelle que soit la valeur de θ .

(ii) Cette définition rencontre notamment une large application dans le **contexte** du **modèle linéaire**. En effet, si le modèle suivant (écrit dans un **espace d'observations**) :

$$(2) \quad y = Xb + u, \quad \text{avec } E u = 0, \quad V u = \sigma^2 \cdot I_N,$$

n'est pas de plein **rang** (ie si $\text{rg } X < K$), la **méthode des mco** ne permet pas d'estimer directement $b \in \mathbf{R}^K$, puisque la **matrice** $X'X$ n'est pas inversible.

On peut cependant estimer certaines fonctions (linéaires) de b .

On dit ainsi que la valeur $\lambda' b$ de la **forme linéaire** $\lambda : b \mapsto \lambda' b$ est **estimable** (ou parfois **identifiable**) (R.C. BOSE) ssi :

$$(3) \quad X b_1 = X b_2 \Rightarrow \lambda' b_1 = \lambda' b_2, \quad \forall (b_1, b_2) \in \mathbf{R}^K \times \mathbf{R}^K.$$

En particulier, si $\lambda' e_K = 0$ (somme des coefficients nulle), avec $e_K = (1, \dots, 1)' \in \mathbf{R}^K$ (premier vecteur bissecteur), la valeur $\lambda' b$ est appelée **contraste** (sur b).

On montre, dans ce cadre, que $\lambda' b$ (ou la forme λ) est estimable ssi l'une des conditions suivantes est vraie :

(a) $\lambda \in \text{Im } X'$ (image de la transposée X' de X) ;

(b) il existe un **estimateur sans biais** de $\lambda' b$ qui est linéaire pr à y , ie $\exists a \in \mathbf{R}^N$ tq :

$$(4) \quad E a' y = \lambda' b, \quad \forall b \in \mathbf{R}^K,$$

ssi $\text{rg } X' b = \text{rg } [X', \lambda]$, avec $X' \in M_{K,N}(\mathbf{R})$ et $\lambda \in \mathbf{R}^K$.

Plus généralement, pour estimer le **paramètre** :

$$(5) \quad c = L b, \quad \text{avec } L \in M_{JK}(\mathbf{R}),$$

on dit que c (ou L) est **estimable** ssi il existe une **matrice** $A \in M_{JN}(\mathbf{R})$ (dépendant en général de X) tq :

$$(6) \quad E A y = c.$$

On montre que c est estimable ssi l'une des conditions suivantes est vérifiée :

$$(a) \quad \exists A \in M_{JN}(\mathbf{R}) \text{ tq } L = A X ;$$

(b) $\text{rg} [X \parallel L] = \text{rg} X$, où $[X \parallel L]$ désigne la matrice colonne dont le premier bloc est X et le second L (désigne un saut de ligne) ;

(c) il existe une g-inverse (cf **matrice inverse généralisée**) L^- de L tq : $\text{rg} X (I - L^- L) = \text{rg} X - \text{rg} L$;

$$(d) \quad \text{il existe une g-inverse } X^- \text{ de } X \text{ tq : } L X^- X = L ;$$

$$(e) \quad \text{rg} [X' X \parallel A] = \text{rg} (X' X) ;$$

$$(f) \quad \text{il existe une g-inverse } L^- \text{ de } L \text{ tq : } \text{rg} (X' X)(I - L^- L) = \text{rg} (X' X) - \text{rg} L ;$$

$$(g) \quad \text{il existe une g-inverse } (X' X)^- \text{ de } X' X \text{ tq : } L (X' X)^- X' X = L.$$

(iii) Le **modèle d'analyse de la variance** et le **modèle d'analyse de la covariance** font souvent usage des concepts (estimabilité, contraste) et propriétés précédents.

(iv) La notion d'estimabilité ci-dessus est la plus courante, notamment à raison de la simplicité des calculs linéaires auxquels elle s'associe naturellement.

Elle peut, en principe, s'étendre et se définir au sens d'une autre **caractéristique** de **centralité** que l'espérance : eg au sens du **mode** ou de la **médiane**.