

MATRICE SINGULIÈRE (A3, J)

(26 / 11 / 2019, © Monfort, Dicostat2005, 2005-2019)

(i) Une **matrice singulière** est une matrice qui n'est pas une **matrice régulière**.

(ii) A titre d'exemple, soit $y = X b + u$, avec $E u = 0$ et $V u = \Sigma$, un **modèle de régression linéaire** écrit dans l'**espace des observations** :

(a) si X est singulière et si $V u = \sigma^2 \cdot I_N$ (**matrice scalaire**), l'**estimateur des moindres carrés ordinaires** \hat{b} de b ne peut pas être calculé à l'aide des **équations normales** usuelles $X' X \hat{b} = X' y$, car il existe une infinité de solutions, de la forme :

$$(1) \quad \hat{b}(A, z) = A^- X' y + (I_K - G X' X) z,$$

où A^- désigne une **matrice inverse généralisée** quelconque de $A = X' X$ et où $z \in \mathbf{R}^K$ est un vecteur arbitraire. En général (cf eg **modèle d'analyse de la variance**), on impose une **contrainte** sur b en sorte que $\hat{b}(A, z)$ soit unique (cf **contrainte sur les paramètres**) ;

(b) si Σ est singulière, l'**estimateur des moindres carrés généralisés** $b_{\hat{g}}$ de b ne peut pas être calculé à l'aide des équations normales généralisées $X' \Sigma^{-1} X b = X' \Sigma^{-1} y$. On utilise les équations normales suivantes :

$$(2) \quad X' \Sigma^- X b \sim = X' \Sigma^- y,$$

où Σ^- désigne une matrice inverse généralisée ou une **matrice inverse conditionnelle** de Σ (ie une matrice tq $\Sigma \Sigma^- \Sigma = \Sigma$).