

MÉTHODE DES MOINDRES CARRÉS ORDINAIRES (H3, J1)

(19 / 12 / 2019, © Monfort, Dicostat2005, 2005-2019)

La **méthode des moindres carrés ordinaires** (mco) est une **méthode des moindres carrés** très utilisée pour estimer les paramètres d'une **régression** (cf **régression linéaire**, **régression non linéaire**) dont la **perturbation aléatoire** est homoscédastique (cf **homoscédasticité**) et intervient sous forme additive (cf **additivité**). Cette méthode peut s'adapter à divers **contextes statistiques**.

Elle consiste à minimiser la **distance** (ou la **norme**) euclidienne entre une **variable endogène** y et la partie certaine (**espérance conditionnelle**) z de la régression, laquelle est astreinte à parcourir une partie spécifiée de l'**espace d'observation**. Autrement dit, elle minimise la norme euclidienne de la perturbation du modèle (cf aussi **méthode de moindre norme**).

Il s'agit d'un cas particulier du **théorème de la projection orthogonale** dans un **espace de HILBERT**.

(i) On considère un **modèle de régression** à perturbation additive, exprimé dans l'**espace des variables** $\mathbf{R}^K \times \mathbf{R}$ (K exogènes, $G = 1$ endogène) :

$$(1) \quad \eta = \zeta + \varepsilon, \quad \text{avec } E \varepsilon = 0, \quad V \varepsilon = \sigma^2,$$

et « observé » dans l'**espace des observations** selon :

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

où l'espace ambiant des observations y est \mathbf{R}^N .

La **méthode des moindres carrés ordinaires** (mco), ou **méthode de C.F. GAUSS - A.A. MARKOV**, consiste à minimiser $q(z) = \|y - z\|^2 = (y - z)'(y - z)$ (ie à minimiser $\|u\|^2$) pr à $z \in \mathcal{V}$ (sous-**espace vectoriel** de \mathbf{R}^N).

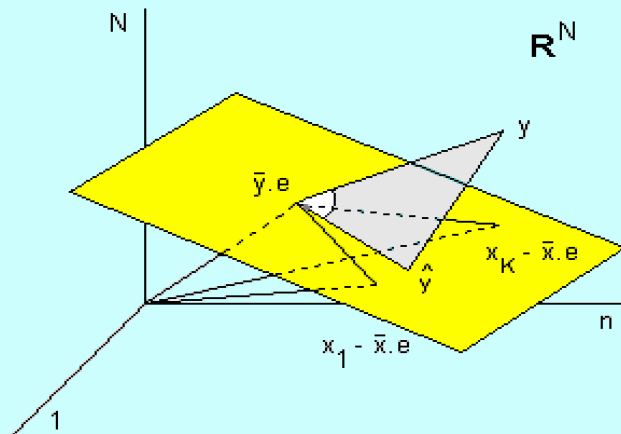
L'interprétation graphique de la méthode peut s'effectuer dans l'**espace des variables** (qui correspond à une « loi scientifique »), mais le plus souvent dans l'**espace des observations**.

La solution ainsi obtenue est appelée **solution des moindres carrés ordinaires** du problème d'optimisation précédent. On la note généralement \hat{z} .

(ii) Si le modèle est linéaire, $z = X b$ est l'équation, paramétrée par $b \in \mathbf{R}^K$, de la variété linéaire \mathcal{V} (de dimension K dans \mathbf{R}^N). La méthode revient à minimiser pr à b la **forme quadratique** non homogène (cf représentation graphique ci-dessous) :

$$(3) \quad q(b) = \|y - X b\|^2 = (y - X b)'(y - X b).$$

méthode des moindres carrés ordinaires
(espace des observations)



Cette méthode s'associe à l'hypothèse (stochastique) du second ordre selon laquelle il y a **homoscédasticité** de la perturbation u , ie :

$$(4) \quad V u = \sigma^2 \cdot I_N \quad (\text{matrice scalaire}),$$

Elle équivaut à minimiser par à $b \in \mathbf{R}^K$ la forme quadratique (3) exprimée dans la **métrique** définie par $\Sigma = V u = \sigma^2 \cdot I_N$, soit formellement :

$$(5) \quad q_\sigma(b) = \|y - X b\|_q^2 = (y - X b)' (\sigma^{-2} I_N^{-1}) (y - X b).$$

Il s'agit donc d'un cas particulier de la **méthode des moindres carrés généralisés**.

On appelle **estimateur des moindres carrés ordinaires linéaire**, ou **estimateur de C.F. GAUSS - A.A. MARKOV linéaire**, de b la solution du problème d'optimisation précédent, notée \hat{b} (ou encore β).

(iii) Si le modèle de régression est non linéaire, alors (dans l'espace des variables) $\eta = f(\xi, b) + \varepsilon$, avec $E \varepsilon = 0$, $V \varepsilon = \sigma^2$. Dans l'espace \mathbf{R}^N des observations, l'écriture est la suivante $z = F(b) + u$. Par suite, $z = F(b)$ est l'équation, paramétrée par $b \in \mathbf{R}^Q$, de la sous-variété (hyper-surface) \mathcal{V} de \mathbf{R}^N (parfois notée \mathcal{V}_F). Cette variété est généralement supposée être localement de dimension Q , ie $\text{rg } D F(b) = Q$ dans un voisinage de la **vraie valeur** b^* de b .

La **méthode des moindres carrés ordinaires non linéaire**, ou **méthode de C.F. GAUSS - A.A. MARKOV non linéaire**, consiste alors à minimiser par à b la fonction :

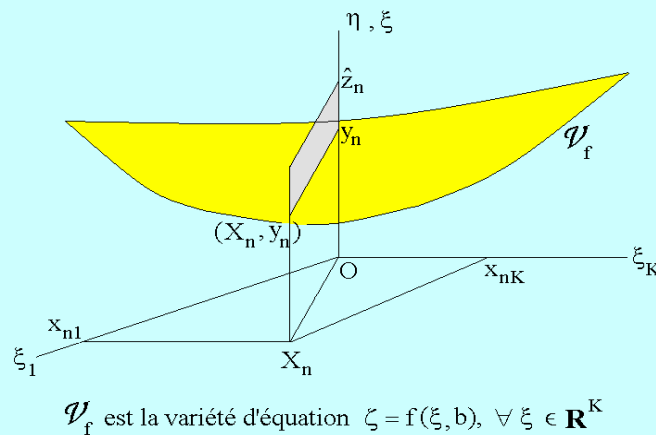
$$(6) \quad q(b) = \|y - F(b)\|_q^2 = (y - F(b))' (y - F(b)),$$

ce qui revient encore à supposer (4) et à minimiser par à b la fonction (cf graphiques ci-après) :

$$(7) \quad q_\sigma(b) = \|y - F(b)\|_q^2 = (y - F(b))' (\sigma^{-2} I_N^{-1}) (y - F(b)).$$

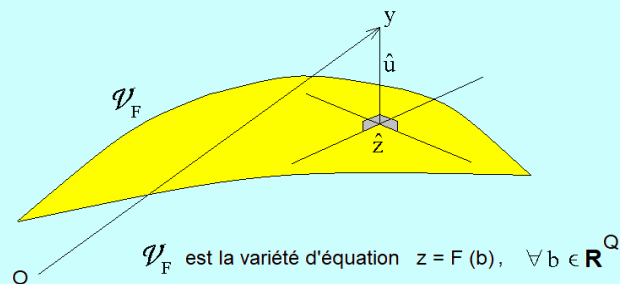
Géométrie de la méthode des mco dans l'espace des variables

interprétation géométrique de la méthode des moindres carrés ordinaires
 espace des variables \mathbf{R}^{K+1}



Géométrie de la méthode des mco dans l'espace des observations

interprétation géométrique de la méthode des moindres carrés ordinaires
 espace des observations \mathbf{R}^N



Il s'agit encore d'un cas particulier de la **méthode des mco** non linéaire.

Le minimum obtenu :

$$(8) \quad q(\hat{b}) = \|y - F(\hat{b})\|^2 = \|u\|^2$$

pour la fonction q est appelé **somme des carrés des résidus** u_n ($n = 1, \dots, N$) (cf **forme quadratique résiduelle**).

(iv) En particulier, si F est linéaire (ie si $Q = K$ et $F = X \in M_{NK}(\mathbf{R})$), on montre que :

$$(9) \quad E q(\hat{b}) = (N - K) \sigma^2,$$

$$V q(\hat{b}) = \sigma^4 \cdot \{ (N - K) (\beta - 1) + (\beta - 3) \cdot (\sum_{n=1}^N g_{nn} - K) \},$$

où $\beta \sigma^4$ désigne le moment d'ordre 4 de ε (avec $\beta > 0$) et où $G = X (X' X)^{-1} X' = (g_{\alpha\beta})_{(\alpha,\beta)}$.

(v) Dans le cas d'un **modèle de régression non linéaire implicite**, l'équation s'écrit :

$$(10) \quad g(\xi, \eta, b) = \varepsilon, \quad \text{avec } E \varepsilon = 0,$$

dans laquelle η est la variable endogène, ξ le vecteur des K variables exogènes, $b \in \mathbf{R}^Q$ le **paramètre principal** (à estimer) et ε une **vars** (inobservable), et lorsque l'équation (10) est « observée » selon :

$$(11) \quad g(X_n, y_n, b) = u_n, \quad \forall n \in N_N^*,$$

où y_n est la n -ième observation de η (ou la n -ième coordonnée d'un **vecteur aléatoire** y à valeurs dans \mathbf{R}^N), X_n celle de ξ (n -ième ligne d'une matrice $X \in M_{NK}(\mathbf{R})$) et u_n la n -ième **copie** de la va ε (n -ième coordonnée d'un vecteur aléatoire u , inobservable et à valeurs dans \mathbf{R}^N), on peut écrire (notations évidentes) :

$$(12) \quad G(X, y, b) = u.$$

La méthode des moindres carrés ordinaires (non linéaire) consiste alors à estimer b en minimisant $\|u\|^2 = \sum_{n=1}^N (g(X_n, y_n, b))^2$ par à b . On note encore \hat{b} la solution des mco de ce **problème d'optimisation**, ie l'estimateur du même nom de b .