

## MÉTHODE DES MOINDRES ÉCARTS ABSOLUS (H3, J1)

(24 / 10 / 2019, © Monfort, Dicostat2005, 2005-2019)

La **méthode des moindres écarts absolus** est une méthode d'**estimation** robuste qui permet de se prémunir contre une trop forte influence des observations aberrantes sur la valeur d'un **estimateur** (cf **aberration**, **courbe d'influence**, **robustesse**), eg celui d'une **régression**.

(i) Soit un **modèle de régression** non linéaire (cf **régression non linéaire**) :

$$(1) \quad \eta = f(\xi, b) + \varepsilon,$$

dans lequel  $f : \mathbf{R}^K \times \mathbf{R}^Q \mapsto \mathbf{R}$  est une fonction donnée (ie connue).

On note  $y$  le vecteur des  $N$  réalisations de  $\eta$ ,  $X$  la  $(N,K)$ -**matrice des observations**  $X_n$  de  $\xi$  et l'on pose  $u = y - F(b)$  (**perturbation aléatoire** vectorielle), où  $F : \mathbf{R}^Q \mapsto \mathbf{R}^N$  ne dépend que de  $X$ .

On appelle alors **estimateur des moindres écarts absolus** de  $b$  la solution  $b_N^\#$ , supposée unique, du problème de **programmation mathématique** suivant :

$$(2) \quad \min_{b \in \mathbf{R}^Q} \|u\|_1,$$

où  $\|u\|_1 = \sum_{n=1}^N |u_n| = \sum_{n=1}^N |y_n - f(X_n, b)|$  (norme dans  $l^1$ ) et où  $\mathbf{R}^Q$  désigne (par commodité)  $\mathbf{R}^Q$ .

(ii) Lorsque les observations  $(y, X)$  de  $(\eta, \xi)$  forment une **suite iid**, l'estimateur  $b_N^\#$  de  $b$  est aussi l'**estimateur du maximum de vraisemblance** laplacienne. En effet, si  $\varepsilon \sim \mathcal{L}(0, \beta)$  (« première » **loi de LAPLACE**), avec  $\beta > 0$ , la **vraisemblance** associée au **vecteur aléatoire**  $u$  s'écrit :

$$(3) \quad L_u(b, \beta) = (2\beta)^{-N} \cdot \exp\{-\|u\|_1 / \beta\},$$

et celle de  $y = F(b) + u$  est donnée par :

$$(4) \quad L_y(b, \beta) = (2\beta)^{-N} \cdot \exp(-\|y - F(b)\|_1 / \beta).$$

Donc, maximiser  $L_y$  pr à  $b$  équivaut à minimiser  $\|u\|_1$  pr à  $b$ .

(iii) La méthode des moindres écarts absolus est une **méthode de moindre norme** particulière.

Dans (2), chaque composante  $|y_n - f(X_n, b)|$  intervient ici sous forme de puissance d'exposant 1, au lieu de 2 dans la **méthode des moindres carrés**.