

THÉORÈME DE AITKEN - GAUSS - MARKOV (H3, J1, J3)

(13 / 11 / 2019, © Monfort, Dicostat2005, 2005-2019)

Le **théorème de AITKEN - GAUSS - MARKOV** est un théorème fondamental associé à la **méthode des moindres carrés généralisés**, appliquée à un **modèle de régression linéaire** multiple « standard ».

(i) Soit $y = X b + u$, avec $E u = 0$ et $V u = \Sigma$, un modèle de régression linéaire multiple exprimé dans l'**espace des observations** et mis sous forme standard ($\Sigma = \sigma^2 \Omega$), et soit $b_{\hat{g}}$ ou $b^{\#} = (X' \Omega^{-1} X)^{-1} X' \Omega^{-1} y$ l'**estimateur des mcg** de b .

On veut estimer le « nouveau » **paramètre** :

(1) $a = L b$, où $L \in M_{JK}(\mathbf{R})$ est donnée et $J \in \mathbf{N}^*$ est quelconque.

On note :

(2) $\mathcal{L}_a = \{a_C = C y : C \in M_{JN}(\mathbf{R})\}$

la classe des estimateurs linéaires (par rapport à y) a_C de a et :

(3) $L_a = \{a_C \in \mathcal{L}_a : E a_C = a\}$

la (sous-)classe des **estimateurs sans biais**.

Alors, le **théorème de A.C. AITKEN - C.F. GAUSS - A.A. MARKOV** établit que l'estimateur suivant de a :

(4) $a^{\#\#} = L b^{\#\#} \in L_a$

est l'unique estimateur tel que la matrice $V a_C - V a^{\#\#}$ soit semi-définie positive (cf **matrice définie positive**).

Autrement dit, le **programme linéaire quadratique** suivant :

(5)
$$\begin{aligned} \min h' (V a_C) h, & \quad \text{avec } h \in \mathbf{R}^J, \\ \text{sous } a_C \in L_a, & \end{aligned}$$

admet une solution unique donnée en (4).

(ii) Le **théorème de AITKEN-GAUSS-MARKOV** précédent généralise le **théorème de GAUSS-MARKOV**.