

Modelo Lineal General

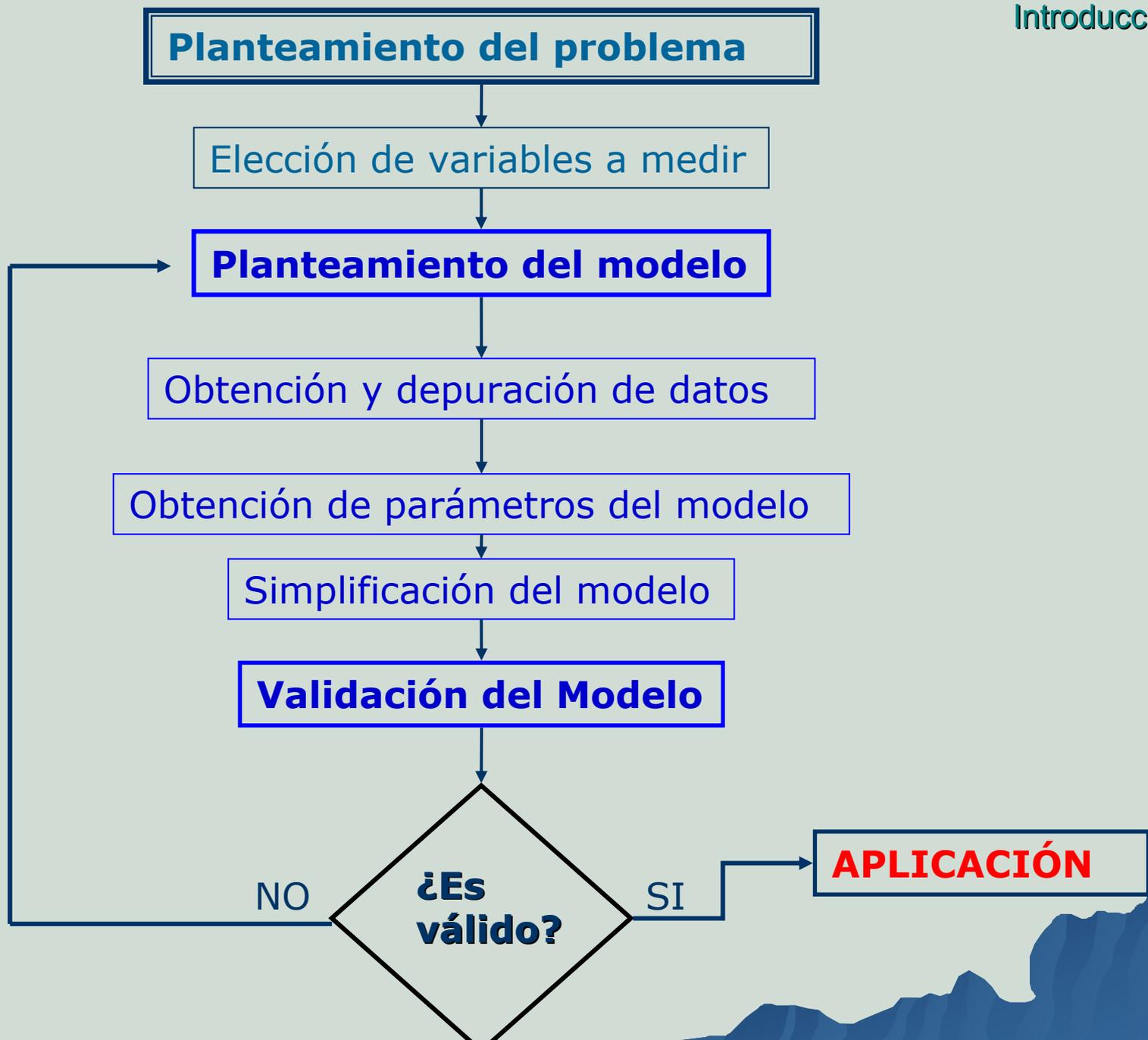
Prof. Susana Martín
Fernández

Índice

- ◆ Introducción
 - ◆ Modelo Lineal General
 - ◆ Análisis de la Varianza
 - ◆ Regresión Lineal
- 

Introducción

- ◆ Un **modelo lineal** es una relación entre variables matemáticas cuantitativas y/o cualitativas (explicativas) y un vector aleatorio de interés.



Métodos Estadísticos de Inferencia

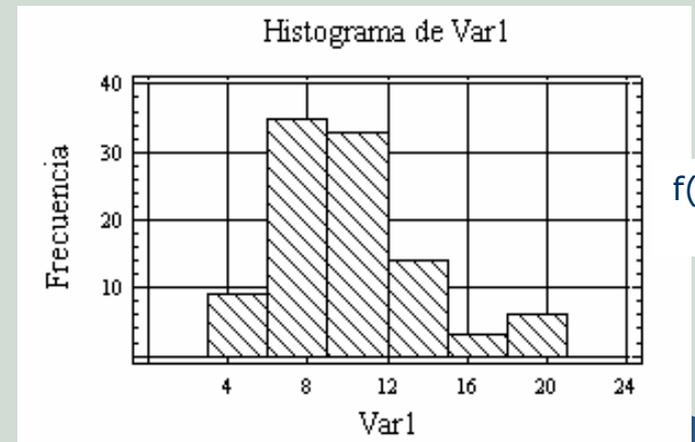
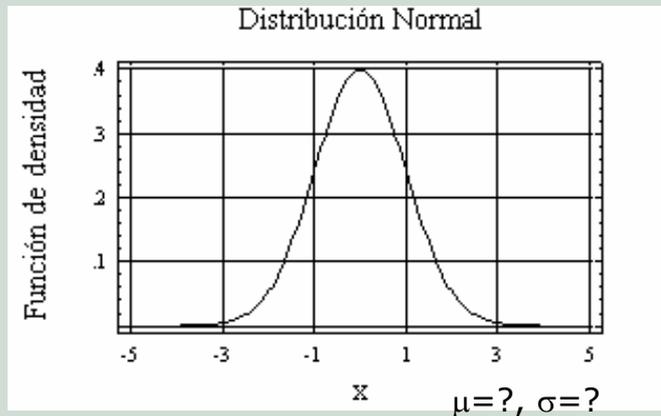
Dada la V.A. X ¿Se conoce su Función de Distribución excepto un n° de parámetros?

SI

Inferencia Paramétrica

NO

Inferencia no Paramétrica



Modelo Lineal General

Sea $X = (X_1, X_2, \dots, X_n)$ un vector aleatorio, sea A una matriz $n \times k$ / $k < n$ de constantes conocidas a_{ij} (valores de las variables explicativas), $i=1, \dots, n$; $j=1, \dots, k$. Y sea β un vector **desconocido** de escalares, el vector $X = (X_1, X_2, \dots, X_n)$ sigue un modelo lineal si se puede escribir de la siguiente forma:

$$X = \beta A' + \varepsilon$$

Donde $\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n)$ es un vector de variables aleatorias no medibles y además cumplen que $E[\varepsilon_i] = 0$ (media cero).

Luego **otra definición** de modelo lineal sería la siguiente:

Sea $X = (X_1, X_2, \dots, X_n)$ un vector aleatorio, sea A una matriz $n \times k$ / $k < n$ de constantes conocidas a_{ij} $i=1, \dots, n$; $j=1, \dots, k$. Y sea β un vector **desconocido** de escalares, el vector $X = (X_1, X_2, \dots, X_n)$ sigue un modelo lineal si cumple:

$$E[X] = \beta A'$$

Modelo lineal de forma matricial:

$$(X_1, X_2, \dots, X_n) = (\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_k) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & \dots & a_{n1} \\ a_{12} & a_{22} & \dots & a_{n2} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ a_{1k} & a_{2k} & \dots & a_{nk} \end{pmatrix} + (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n)$$

D

Por tanto:

$$X_1 = \beta_1 a_{11} + \dots + \beta_k a_{1k} + \varepsilon_1$$

$$X_2 = \beta_1 a_{21} + \dots + \beta_k a_{2k} + \varepsilon_2$$

...

$$X_i = \beta_1 a_{i1} + \dots + \beta_j a_{ij} + \dots + \beta_k a_{ik} + \varepsilon_i$$

...

$$X_n = \beta_1 a_{n1} + \dots + \beta_k a_{nk} + \varepsilon_n$$

¿Qué representan estas expresiones?

$$X_1 = \beta_1 a_{11} + \dots + \beta_k a_{1k} + \varepsilon_1$$

$$X_2 = \beta_1 a_{21} + \dots + \beta_k a_{2k} + \varepsilon_2$$

...

$$X_i = \beta_1 a_{i1} + \dots + \beta_j a_{ij} + \dots + \beta_k a_{ik} + \varepsilon_i$$

...

$$X_n = \beta_1 a_{n1} + \dots + \beta_k a_{nk} + \varepsilon_n$$

Muestra de tamaño n de una variable X

Datos de las k variables numéricas o explicativas medidas en las n unidades muestrales

EJEMPLO:

Queremos modelizar los sólidos en suspensión (**ss**) de una depuradora en función del caudal, **Q**, y del **pH**.

Datos:

$$ss = (376, 364, 360)$$

$$Q = (28.1, 28.9, 30.1)$$

$$pH = (7.75, 7.53, 7.9)$$

Por tanto $n=3$;

El vector X es:

$$X=(X_1, X_2, X_3)=(376, 364, 360)$$

$K=2$, hay 2 variables numéricas

$$Q=(28.1, 28.9, 30.1)$$

$$\text{pH}=(7.75, 7.53, 7.9)$$

El modelo de forma matricial:

$$(X_1, X_2, X_3) = (\beta_1, \beta_2) \begin{pmatrix} a_{11} & a_{21} & a_{31} \\ a_{12} & a_{22} & a_{32} \end{pmatrix} + (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$$

Caudal

pH

$$(376, 364, 360) = (\beta_1, \beta_2) \begin{pmatrix} 28.1 & 28.9 & 30.1 \\ 7.75 & 7.53 & 7.9 \end{pmatrix} + (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \varepsilon_3)$$

Se **asume** que las variables del vector $\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n)$ cumplen:

- Son independientes
- Siguen una distribución normal
- Todas tienen la misma varianza σ^2 (homocedasticidad).
- $E[\varepsilon_i] = 0$ (media cero). Condición que ya cumplían por definición.

Bajo estas condiciones se deduce que las variables del vector $X=(X_1, X_2, \dots, X_n)$ siguen una distribución normal, son independientes y con varianza constante σ^2 .

Objetivo:

El objetivo es encontrar el “mejor” vector de estimadores de los parámetros:

$$\beta = (\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_k)$$

Consistente. Al aumentar el tamaño de la muestra el estimador converge en probabilidad en el parámetro estimado.

D

Invariante. Sea G un grupo de transformaciones que deja a las funciones de distribución $\{F_\theta : \theta \in \Theta\}$ invariantes. Un estimador U se dice que es invariante bajo G , si: $U(g(x_1), g(x_2), \dots, g(x_n))) = U(x_1, x_2, \dots, x_n), \forall g \in G$.

Con varianza mínima. Se dice que U es el estimador de varianza mínima de un parámetro θ , si para cualquier otro estimador U_i de dicho parámetro se cumple que:

$$\text{var}(U) < \text{var}(U_i)$$

Insesgado. $E[U] = \theta$

Obtención del vector de parámetros β :

Para la estimación de los parámetros se pueden utilizar dos métodos:

Error cuadrático mínimo.

$$\min \quad \varepsilon\varepsilon' = (X - \beta A')(X - \beta A')' = \sum \varepsilon_i^2$$

Método de máxima verosimilitud.

$$f_{\beta, \sigma}(x_1, \dots, x_n) = \frac{1}{(\sqrt{2\pi} \sigma)^n} \exp\left(-\frac{1}{2\sigma^2} \sum_{i=1}^n (x_i - \beta_1 a_{i1} - \dots - \beta_k a_{ik})^2\right)$$

◆ Simplificación del modelo-Hipótesis lineal general

El modelo se simplificará si se puede aceptar que alguno de los coeficientes β_i es 0.

Forma teórica y compleja de plantear la simplificación del modelo

$$H_0 : \beta H' = 0$$

$$(\beta_1, \beta_2, \dots, \beta_k) \begin{pmatrix} h_{11} & h_{21} & \dots & h_{r1} \\ h_{12} & h_{22} & \dots & h_{r2} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ h_{1k} & h_{2k} & \dots & h_{rk} \end{pmatrix} = (0, 0, \dots, 0)$$

Teorema

Sea el modelo lineal

$$X = \beta A' + \varepsilon$$

donde A es una matriz $n \times k$ conocida y de rango $k < n$, sea β un vector desconocido de escalares, y sea $\varepsilon = (\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n)$ un vector de variables aleatorias no observables independientes de forma que todas ellas siguen una distribución Normal $N(0, \sigma^2)$. El coeficiente obtenido por máxima verosimilitud F (estadístico) para contrastar la hipótesis lineal $H_0: \beta H' = 0$, donde H es una matriz $r \times k$ con rango $r \leq k$, hará que se rechace la hipótesis nula para un nivel de significación α si $F \geq F_0$, donde

$P_{H_0}(F \geq F_0)$, es decir la probabilidad de rechazar la hipótesis nula cuando ésta es cierta en la realidad es α . Y se demuestra que F es una variable aleatoria cuya expresión es:

$$F = \frac{(X - \check{\beta}_0 A')(X - \check{\beta}_0 A')' - (X - \hat{\beta} A')(X - \hat{\beta} A')'}{(X - \hat{\beta} A')(X - \hat{\beta} A)'}$$

Donde $\hat{\beta}$ es el estimador de máxima verosimilitud de β y $\check{\beta}_0$ es el estimador máximo verosímil bajo la hipótesis nula.

La variable aleatoria $[(n-k)/r]F$ tiene una distribución F-snedecor con $(r, n-k)$ grados de libertad bajo.