

**Contrôle des connaissances du cours
« Bruits et Signaux »
de l'École Doctorale d'Astrophysique.**

Corrigé

Le mercredi 15 décembre 1999 de 14h à 16h amphithéâtre de l'IAP.

Le contrôle est noté sur 20, le barème est indiqué à la fin de chaque question. Le
polycopié du cours et les notes de cours sont les seuls documents autorisés.

Un modèle à 2 paramètres.

L'interprétation d'une observation a été faite à partir de l'ajustement des données par la méthode des moindres carrés. Le modèle qui a permis cet ajustement dépend de deux paramètres : θ_1 et θ_2 (voir à titre d'exemple la photocopie, jointe en annexe, d'une page du dernier *Astrophysical Journal Letters*). On notera \mathbf{y} les données et $\boldsymbol{\mu}$ le modèle et on supposera que $\mathbf{y} = \boldsymbol{\mu} + \boldsymbol{\epsilon}$, où $\boldsymbol{\epsilon}$ est un bruit normal (gaussien) de moyenne nulle. Les symboles \mathbf{y} , $\boldsymbol{\mu}$ et $\boldsymbol{\epsilon}$ représentent des vecteurs colonnes :

$$\mathbf{y} = \begin{pmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_n \end{pmatrix}, \quad \boldsymbol{\mu} = \begin{pmatrix} \mu_1 \\ \mu_2 \\ \vdots \\ \mu_n \end{pmatrix}, \quad \boldsymbol{\epsilon} = \begin{pmatrix} \epsilon_1 \\ \epsilon_2 \\ \vdots \\ \epsilon_n \end{pmatrix}.$$

1. Que vaut la matrice des variances-covariances \mathbf{V} du bruit $\boldsymbol{\epsilon}$ si on suppose que ce bruit n'est pas corrélé et que les erreurs sur les mesures y_i (composant le vecteur \mathbf{y}) ont toutes le même écart type σ ?

[1 point]

Réponse :

$$\mathbf{V} = \sigma^2 \mathbf{I}, \quad \text{où } \mathbf{I} \text{ est la matrice identité.}$$

2. Même question pour le vecteur \mathbf{y} représentant les mesures ?

[1 point]

Réponse :

Pour la moyenne :

$$E\{\mathbf{y}\} = E\{\boldsymbol{\mu} + \boldsymbol{\epsilon}\} = \boldsymbol{\mu} + E\{\boldsymbol{\epsilon}\} = \boldsymbol{\mu},$$

et pour la matrice des variances-covariances :

$$E\{(\mathbf{y} - \boldsymbol{\mu})^t (\mathbf{y} - \boldsymbol{\mu})\} = E\{\boldsymbol{\epsilon}^t \boldsymbol{\epsilon}\} = \mathbf{V} = \sigma^2 \mathbf{I}.$$

3. Les mesures y_i sont elles des variables aléatoires indépendantes ? Justifiez brièvement votre réponse.

[1 point]

Réponse :

Oui, car des variables aléatoires normales et non corrélées sont indépendantes, c'est une propriété caractéristique des variables aléatoires normales.

4. On suppose de plus que le modèle μ dépend linéairement des paramètres θ et ceci de façon non singulière. Quelle est, au sens des moindres carrés, l'expression de la meilleure estimation $\hat{\theta}$ de θ ?

[1 point]

Réponse :

C'est une simple question de cours :

$$\hat{\theta} = (\mathbf{X}^t \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^t \mathbf{y} \quad \text{où} \quad \mu = \mathbf{X} \theta .$$

5. Peut-on dire que $\hat{\theta}$ est une combinaison linéaire des observations ?

[1 point]

Réponse :

Oui, car on obtient $\hat{\theta}$ par $\hat{\theta} = \mathbf{T} \mathbf{y}$ où $\mathbf{T} = (\mathbf{X}^t \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^t$ est une matrice rectangulaire (k, n) et où k est le nombre de paramètres (ici égal à deux) et n est le nombre de données.

6. Les valeurs estimées $\hat{\theta}_1$ et $\hat{\theta}_2$ des paramètres θ_1 et θ_2 sont des variables aléatoires car elles dépendent des \mathbf{y} qui sont elles-mêmes des variables aléatoires. Quelles sont la moyenne et la matrice des variances-covariances Σ de $\hat{\theta}$?

[2 points]

Réponse :

$$E\{\hat{\theta}\} = \theta \quad \text{et} \quad \Sigma = \sigma^2 (\mathbf{X}^t \mathbf{X})^{-1} .$$

On a :

$$\mathbf{X}^t \mathbf{X} = \begin{pmatrix} x_{11} & x_{21} & \dots & x_{n1} \\ x_{12} & x_{22} & \dots & x_{n2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_{11} & x_{12} \\ x_{21} & x_{22} \\ \vdots & \vdots \\ x_{n1} & x_{n2} \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^n x_{i1}^2 & \sum_{i=1}^n x_{i1} x_{i2} \\ \sum_{i=1}^n x_{i1} x_{i2} & \sum_{i=1}^n x_{i2}^2 \end{pmatrix} ,$$

$$\Delta = \sum_{i=1}^n x_{i1}^2 \sum_{j=1}^n x_{j2}^2 - \left(\sum_{i=1}^n x_{i1} x_{i2} \right)^2 ,$$

$$\Sigma = \sigma^2 (\mathbf{X}^t \mathbf{X})^{-1} = \frac{\sigma^2}{\Delta} \begin{pmatrix} \sum_{i=1}^n x_{i2}^2 & - \sum_{i=1}^n x_{i1} x_{i2} \\ - \sum_{i=1}^n x_{i1} x_{i2} & \sum_{i=1}^n x_{i1}^2 \end{pmatrix} .$$

7. Quelle est la loi suivie par le couple $(\hat{\theta}_1, \hat{\theta}_2)$?

[1 point]

Réponse : Le vecteur $\hat{\theta} = \mathbf{T} \mathbf{y}$ est une combinaison linéaire de variables aléatoires normales, il est donc lui-même normal, on a :

$$\hat{\theta} = \mathcal{N}(\theta, \Sigma) .$$

8. Quelles sont les lois (marginales) suivies par $\hat{\theta}_1$ et $\hat{\theta}_2$?

[1 point]

Réponse :

Ce sont aussi des lois normales (à une dimension cette fois-ci) :

$$\hat{\theta}_1 = \mathcal{N}(\theta_1, \Sigma_{11}), \quad \hat{\theta}_2 = \mathcal{N}(\theta_2, \Sigma_{22}).$$

9. Les variables $\hat{\theta}_1$ et $\hat{\theta}_2$ sont elles indépendantes ?

[1 point]

Réponse :

En général non, il n'y a aucune raison pour que $\Sigma_{12} = 0$.

10. Si les erreurs de mesure ϵ ne sont pas normales, à quelle(s) condition(s) peut-on dire que les $\hat{\theta}_i$ suivent approximativement une loi normale.

[2 points]

Réponse :

On a $\theta_i = \sum_{j=1}^n T_{ij} y_j$. Les θ_i sont donc la somme des variables aléatoires $y'_j = T_{ij} y_j = T_{ij}(\mu_j + \epsilon_j)$. Si les variables aléatoires ϵ_j possèdent une moyenne, sont deux à deux indépendantes et si, de plus, elles possèdent un moment absolu supérieur à 2 (condition de Liapounov) alors les θ_i convergent en loi vers la loi normale (il s'agit d'une version du théorème central limite).

11. On suppose de nouveau que les variables aléatoires ϵ_i suivent une loi normale, sont indépendantes et possèdent toutes le même écart type σ . Comme on le sait, les $\hat{\theta}_i$ sont obtenus en cherchant le minimum de l'expression :

$$S(\theta) = (\mathbf{y} - \boldsymbol{\mu})^t (\mathbf{y} - \boldsymbol{\mu}) = \sum_{i=1}^n (y_i - \mu_i)^2.$$

Montrer par un calcul direct que le résidu d'ajustement : $\hat{\epsilon} = \mathbf{y} - \hat{\boldsymbol{\mu}}$ est orthogonal au sous espace des modèles. C'est-à-dire : $\boldsymbol{\mu}^t \hat{\epsilon} = 0$ quelque soit $\boldsymbol{\mu}$.

[2 points]

Réponse :

$$\begin{aligned} \boldsymbol{\mu}^t \hat{\epsilon} &= (\mathbf{X}\boldsymbol{\theta})^t (\mathbf{y} - \mathbf{X}\hat{\boldsymbol{\theta}}), \\ &= \boldsymbol{\theta}^t \mathbf{X}^t (\mathbf{I} - \mathbf{X}(\mathbf{X}^t \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^t) \mathbf{y}, \\ &= \boldsymbol{\theta}^t \mathbf{X}^t \mathbf{y} - \boldsymbol{\theta}^t \mathbf{X}^t \mathbf{X} (\mathbf{X}^t \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^t \mathbf{y}, \\ &= 0. \end{aligned}$$

12. En déduire que l'on peut écrire :

$$S(\hat{\boldsymbol{\theta}} + \Delta\boldsymbol{\theta}) = S(\hat{\boldsymbol{\theta}}) + \Delta\boldsymbol{\theta}^t \mathbf{X}^t \mathbf{X} \Delta\boldsymbol{\theta}.$$

C'est-à-dire :

$$\frac{S(\hat{\boldsymbol{\theta}} + \Delta\boldsymbol{\theta})}{\sigma^2} = \frac{S(\hat{\boldsymbol{\theta}})}{\sigma^2} + \Delta\boldsymbol{\theta}^t \boldsymbol{\Sigma}^{-1} \Delta\boldsymbol{\theta}.$$

On a posé : $\Delta\boldsymbol{\theta} = \boldsymbol{\theta} - \hat{\boldsymbol{\theta}}$.

[1 point]

Réponse :

Le calcul est immédiat :

$$\begin{aligned} S(\widehat{\theta} + \Delta\theta) &= [\mathbf{y} - \mathbf{X}(\widehat{\theta} + \Delta\theta)]^t [\mathbf{y} - \mathbf{X}(\widehat{\theta} + \Delta\theta)], \\ &= [(\mathbf{y} - \mathbf{X}\widehat{\theta}) - \mathbf{X}\Delta\theta]^t [(\mathbf{y} - \mathbf{X}\widehat{\theta}) - \mathbf{X}\Delta\theta], \\ &= [\widehat{\epsilon} - \mathbf{X}\Delta\theta]^t [\widehat{\epsilon} - \mathbf{X}\Delta\theta], \\ &= \widehat{\epsilon}^t \widehat{\epsilon} - \underbrace{\widehat{\epsilon}^t \mathbf{X}\Delta\theta}_{=0} - \underbrace{\Delta\theta^t \mathbf{X}^t \widehat{\epsilon}}_{=0} + \Delta\theta^t \mathbf{X}^t \mathbf{X}\Delta\theta, \\ &= S(\widehat{\theta}) + \Delta\theta^t \mathbf{X}^t \mathbf{X}\Delta\theta. \end{aligned}$$

On pose souvent :

$$\chi^2(\theta) = \frac{S(\theta)}{\sigma^2},$$

ce qui autorise l'écriture :

$$\Delta\chi^2 = \Delta\theta^t \Sigma^{-1} \Delta\theta.$$

13. Quelle est la loi suivie par la variable aléatoire $\Delta\theta^t \Sigma^{-1} \Delta\theta$?

[1 point]

Réponse :

Une loi du χ^2 à deux degrés de liberté (à k degrés de liberté en général). Voir cours sur les lois normales à plusieurs dimensions.

14. On cherche à délimiter une zone de confiance autour de $\widehat{\theta}$ qui contienne le vrai paramètre θ avec la probabilité γ . Dans un premier temps, on se place en θ et on cherche à déterminer la zone où se situe $\widehat{\theta}$ avec la probabilité γ .

Si on délimite cette zone par une frontière où la densité de probabilité de $\widehat{\theta}$ est constante, quelle est l'allure de cette zone ?

[1 point]

Réponse :

La variable aléatoire $\widehat{\theta}$ suivant une loi normale de moyenne θ et de matrice des variances-covariances Σ sa densité de probabilité est proportionnelle à $\exp\{-\frac{1}{2}\chi^2\}$, avec $\chi^2 = \Delta\theta^t \Sigma^{-1} \Delta\theta$. La zone où se trouve $\widehat{\theta}$ est une ellipse centré sur θ car l'équation $\chi^2 = \text{constante}$ est celle d'une ellipse.

15. Que vaut l'expression $\Delta\theta^t \Sigma^{-1} \Delta\theta$ lorsque γ vaut respectivement : 0,68 ; 0,90 et 0,99 ?

[1 point]

Réponse :

Comme dit plus haut, la forme quadratique $\Delta\chi^2 = \Delta\theta^t \Sigma^{-1} \Delta\theta$ suit une loi du χ^2 à deux degrés de liberté, par définition de la fonction de répartition, on a :

$$\Pr\{\Delta\chi^2 \leq k^2\} = F_{\chi^2}(k^2).$$

Sur la frontière qui englobe la probabilité γ on a :

$$\Pr\{\Delta\chi^2 \leq k_\gamma^2\} = F_{\chi^2}(k_\gamma^2) = \gamma,$$

soit $k_\gamma^2 = F_{\chi^2}^{-1}(\gamma)$. On obtient ici pour deux degrés de liberté :

$$k_{0,68}^2 = (1.51317)^2 \approx 2,28$$

$$k_{0,9}^2 = (2.14597)^2 \approx 4,61$$

$$k_{0,99}^2 = (3.03485)^2 \approx 9,21$$

d'après la table 6.4 p. 103 du cours.

16. Quel est l'ensemble des θ (zone de confiance) qui sont susceptibles d'englober $\hat{\theta}$ dans la zone d'erreur qui leur est associée ?

[1 point]

Réponse :

Tous les θ possibles sont ceux qui sont à la distance $\Delta\chi^2 \leq k_\gamma^2$. L'expression $\Delta\chi^2 = \Delta\theta^t \Sigma^{-1} \Delta\theta$ est symétrique par rapport à θ et $\hat{\theta}$, de plus Σ^{-1} est constant, par conséquent la zone de confiance est délimitée par la même ellipse mais centrée autour de $\hat{\theta}$.

17. Que vaut l'accroissement de $\frac{S(\theta)}{\sigma^2}$ sur la frontière de la zone de confiance (au niveau de confiance γ) par rapport à sa valeur minimum ?

[1 point]

Réponse :

Nous avons vu que cet accroissement $\Delta\chi^2 = \frac{S(\theta)}{\sigma^2} - \frac{S(\hat{\theta})}{\sigma^2}$ est égal à $\Delta\theta^t \Sigma^{-1} \Delta\theta$, il est donc identique aux valeurs calculées plus haut. Soit : 2,28 ; 4,61 et 9,21 pour une confiance de $\gamma = 0,68$; 0,90 et 0,99 respectivement. Ce sont les valeurs que l'on trouve dans la légende de la Fig, 1 de l'article donné en exemple.