

Estimation de la matrice d'échelle des distributions à symétrie elliptique

Mohamed Anis HADDOUCHE¹

7 Mai 2020

¹INSA de Rouen Normandie, France

- 1. Introduction**
- 2. Estimateurs de forme générale**
- 3. Estimateurs orthogonalement invariants**
- 4. Estimateurs de type Efron et Morris**
- 5. Synthèse et perspectives**

Introduction

1. Introduction

1.1 Distributions à symétrie elliptique

1.2 Estimation de la matrice d'échelle

1.3 Problématique

2. Estimateurs de forme générale

2.1 Estimation sous un coût quadratique

2.2 Estimation sous un coût basée sur les données

3. Estimateurs orthogonalement invariants

3.1 Estimateurs de type Haff

3.2 Estimateur de Konno

4. Estimateurs de type Efron et Morris

5. Synthèse et perspectives

5.1 Synthèse

5.2 Perspectives

C'est une classe de distributions qui contient entre autres :

- Normale
- Student
- Kotz
- Laplace
- Cauchy

Différentes manières de définir cette classe :

- Fonction caractéristique
- Représentation stochastique
 - [3] *K.T. Fang and Y.T. Zhang, Generalized multivariate analysis. Science Press, Springer-Verlag, Beijing, 1990.*
- Invariance par transformation orthogonales
 - [5] *D. Fourdrinier, W.E. Strawderman and M.T. Wells, Shrinkage Estimation. Springer, 2018.*

- Finance, gestion de portefeuille

[6] *M. Hamada and Valdez E. A. , CAPM and Option Pricing With Elliptically Contoured Distributions. Journal of Risk and Insurance , 75(2) :387-409, 2008.*

- Si le vecteur aléatoire $Y \in \mathbb{R}^p$

Matrice
d'échelle

$$Y \sim E(\theta, \Sigma)$$

admet une densité $f(\cdot)$ par rapport à la mesure de Lebesgue, alors

$$f(y) = |\Sigma|^{-1/2} g[(y - \theta)^T \Sigma^{-1} (y - \theta)]$$

- où

la fonction $g(\cdot)$ est appelée **fonction générative**,

$$E_{\theta, \Sigma}[Y] = \theta \quad \text{et} \quad \text{Cov}[Y] = \frac{E_{\theta, \Sigma}[(y - \theta)^T \Sigma^{-1} (y - \theta)]}{p} \Sigma.$$

$E_{\theta, \Sigma}$ désigne l'espérance par rapport à la densité $f(\cdot)$.

Exemples de fonctions génératives

Normale

$$g(u) \propto \exp(-u/2).$$

Student

$$g(u) \propto \left[1 + \frac{u}{m}\right]^{-(p+m)/2}, \quad m > 0.$$

Laplace

$$g(u) \propto \exp(-|u|).$$

Cauchy

$$g(u) \propto (1 + u)^{-(p+1)/2}.$$

1. Introduction

1.1 Distributions à symétrie elliptique

1.2 Estimation de la matrice d'échelle

1.3 Problématique

2. Estimateurs de forme générale

2.1 Estimation sous un coût quadratique

2.2 Estimation sous un coût basée sur les données

3. Estimateurs orthogonalement invariants

3.1 Estimateurs de type Haff

3.2 Estimateur de Konno

4. Estimateurs de type Efron et Morris

5. Synthèse et perspectives

5.1 Synthèse

5.2 Perspectives

Cas gaussien (matrice d'échelle = matrice de covariance)

- Si

$$Y \sim \mathcal{N}(\theta, \Sigma),$$

- où

$$\text{Cov}[Y] = \frac{E_{\theta, \Sigma}((y - \theta)^T \Sigma^{-1} (y - \theta))}{p} \Sigma.$$

- Alors

$$\text{Cov}[Y] = \Sigma,$$

- car

$$(y - \theta)^T \Sigma^{-1} (y - \theta) \sim \chi_p^2.$$

- Pour estimer Σ , on a besoin de plusieurs copies du vecteur elliptique, soit

$$Y_{(1)}, \dots, Y_{(m)},$$

dans \mathbb{R}^p . En pratique, on forme la matrice $m \times p$

$$Y = (Y_{(1)}, \dots, Y_{(m)})^T.$$

- Les estimateurs **usuels** de Σ sont de la forme

$$\hat{\Sigma}_a = a Y^T Y,$$

où a est une constante positive.

Matrice d'échelle empirique

Dans le cas gaussien, la matrice de d'échelle (covariance) empirique $\hat{\Sigma}_{1/m-1}$ est un estimateur de **référence**.

- Le contexte en **petite** dimension ($p \leq m$) :
 - sans biais
 - convergent
 - inversible
 - ses valeurs propres sont de bons estimateurs de ceux de Σ
- Le contexte en **grande** dimension ($p > m$) :
 - n'est pas inversible
 - ses valeurs propres sont des estimateurs **biaisés** pour ceux de Σ
 - Il est **inadmissible**

Comment les améliorer (Théorie de la décision)

- Un estimateur $\hat{\Sigma}$ est évalué au travers d'une fonction de coût

$$L(\Sigma, \hat{\Sigma})$$

et son risque associé

$$R(\Sigma, \hat{\Sigma}) = E_{\theta, \Sigma} [L(\Sigma, \hat{\Sigma})] .$$

- Un estimateur $\hat{\Sigma}_1$ est dit **meilleur** que $\hat{\Sigma}_2$ si

$$R(\Sigma, \hat{\Sigma}_1) \leq R(\Sigma, \hat{\Sigma}_2) \quad \forall \Sigma ,$$

avec inégalité stricte pour au moins un Σ .

- L' estimateur $\hat{\Sigma}_2$ est dit **inadmissible**.

Phénomène Stein (cas gaussien)

- Dans le cas gaussien, James et Stein

[7] *W. James and C. Stein, Estimation with Quadratic Loss. Proceedings of the Fourth Berkeley Symposium on Mathematical Statistics and Probability, 1961.*

montrent que les estimateurs usuels

$$\hat{\Sigma}_a = a Y^T Y \quad \text{où} \quad a > 0,$$

sont **inadmissibles** dans

- le contexte en **grande** dimension ($p > m$)
- le contexte en **petite** dimension ($p \leq m$) lorsque $p \approx m$
- Ce phénomène persiste dans le cadre des distributions à symétrie elliptique.

1. Introduction

1.1 Distributions à symétrie elliptique

1.2 Estimation de la matrice d'échelle

1.3 Problématique

2. Estimateurs de forme générale

2.1 Estimation sous un coût quadratique

2.2 Estimation sous un coût basée sur les données

3. Estimateurs orthogonalement invariants

3.1 Estimateurs de type Haff

3.2 Estimateur de Konno

4. Estimateurs de type Efron et Morris

5. Synthèse et perspectives

5.1 Synthèse

5.2 Perspectives

Considérons le modèle additif

$$Y = M + \mathcal{E}, \quad \mathcal{E} \sim E(0_{mp}, I_m \otimes \Sigma) \quad (1.1)$$

où

- $Y \in \mathbb{R}^{m \times p}$ est une matrice d'observation
- M est une matrice de paramètres inconnus avec

$$\text{rang}(M) = q < m \wedge p. \quad (1.2)$$

- \mathcal{E} est un bruit elliptique de matrice d'échelle Σ **inversible**.

La forme canonique du modèle additif

D'après (1.2), il existe une matrice semi-orthogonale $Q_2 \in \mathbb{R}^{m \times (m-q)}$ (i.e. $Q_2^T Q_2 = I_{m-q} \neq Q_2 Q_2^T$) telle que

$$Q_2^T M = 0.$$

On complète Q_2 par $Q_1 \in \mathbb{R}^{m \times q}$ pour former une matrice orthogonale $Q = (Q_1 Q_2)$

$$Q^T Y = \begin{pmatrix} Q_1^T \\ Q_2^T \end{pmatrix} Y = \begin{pmatrix} Z \\ U \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} Q_1^T \\ Q_2^T \end{pmatrix} M + Q^T \varepsilon = \begin{pmatrix} \theta \\ 0 \end{pmatrix} + Q^T \varepsilon.$$

- La densité de $Q^T \varepsilon$ est la même que celle de ε .
- Il s'ensuit que la densité de $(Z^T U^T)^T = Q^T Y$ est

$$(z, u) \mapsto |\Sigma|^{-m/2} f \left[\text{tr} \{ (z - \theta) \Sigma^{-1} (z - \theta)^T \} + \text{tr} \{ \Sigma^{-1} u^T u \} \right]. \quad (1.3)$$

Rappelons

$$\begin{pmatrix} Q_1^T \\ Q_2^T \end{pmatrix} Y = \begin{pmatrix} Z \\ U \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \theta \\ 0 \end{pmatrix} + Q^T \varepsilon.$$

- Exploiter **uniquement** l'information contenue dans la matrice résiduelle $U \in \mathbb{R}^{(m-q) \times p}$, qui est de plus **petite dimension** que $Y \in \mathbb{R}^{m \times p}$, pour estimer Σ .
- Dans ce cas, les estimateurs usuels sont de la forme

$$\hat{\Sigma}_a = a U^T U = a S \quad \text{où} \quad a > 0,$$

Notons dans la suite, $n = m - q$.

Soit

$$F^*(t) = \frac{1}{2} \int_t^\infty f(\nu) d\nu \quad \text{et} \quad F^{**}(t) = \frac{1}{2} \int_t^\infty F^*(\nu) d\nu.$$

Notons $E_{\theta, \Sigma}$ l'espérance par rapport à la densité (1.3), $E_{\theta, \Sigma}^*$ l'espérance par rapport à

$$(z, u) \mapsto \frac{1}{K^*} |\Sigma|^{-m/2} F^* \left[\text{tr} \{ (z - \theta) \Sigma^{-1} (z - \theta)^\top \} + \text{tr} \{ \Sigma^{-1} u^\top u \} \right]$$

et $E_{\theta, \Sigma}^{**}$ l'espérance par rapport à

$$(z, u) \mapsto \frac{1}{K^{**}} |\Sigma|^{-m/2} F^{**} \left[\text{tr} \{ (z - \theta) \Sigma^{-1} (z - \theta)^\top \} + \text{tr} \{ \Sigma^{-1} u^\top u \} \right]$$

où K^* et K^{**} sont des constantes de normalisation.

Sous classe de densités de type Berger

Nous considérons la sous classe de densités telles que

$$0 < c \leq \frac{F^*(t)}{f(t)} \leq b,$$

Exemples :

- la loi de type logistique

$$f(t) \propto \frac{\exp(-\beta t - \gamma)}{(1 + \exp(-\beta t - \gamma))^2}$$

où $\beta > 0$ et $\gamma > 0$. Dans ce cas

$$c = \frac{1}{2\beta} \quad b = \frac{(1 + e^{-\gamma})}{2\beta}.$$

- la loi normale : $c = b = 1$ puisque $F^* = f$.

[4] *D. Fourdrinier, F. Mezoued, and W. E. Strawderman. Bayes minimax estimators of a location vector for densities in the Berger class. Electronic Journal of Statistics. 6 :783–809, 2012.*

- Dans une approche **unifiée** ($p > n$ et $p \leq n$), on veut améliorer

$$\hat{\Sigma}_a = a S \quad \text{où} \quad a > 0,$$

par des estimateurs alternatifs de la forme

$$\hat{\Sigma}_{a,G} = a (S + SS^+ G(Z, S)),$$

où S^+ est l'inverse de Moore-Penrose S et $SS^+ G(Z, S)$ une matrice de correction.

- Sous le coût **quadratique**

$$L(\Sigma, \hat{\Sigma}) = \text{tr}(\Sigma^{-1} \hat{\Sigma} - I_p)^2.$$

- Sous le coût **basé sur les données**

$$L_S(\Sigma, \hat{\Sigma}) = \text{tr}(S^+ \Sigma (\Sigma^{-1} \hat{\Sigma} - I_p)^2).$$

Estimateurs de forme générale

1. Introduction

1.1 Distributions à symétrie elliptique

1.2 Estimation de la matrice d'échelle

1.3 Problématique

2. Estimateurs de forme générale

2.1 Estimation sous un coût quadratique

2.2 Estimation sous un coût basée sur les données

3. Estimateurs orthogonalement invariants

3.1 Estimateurs de type Haff

3.2 Estimateur de Konno

4. Estimateurs de type Efron et Morris

5. Synthèse et perspectives

5.1 Synthèse

5.2 Perspectives

Estimateurs alternatifs

- Considérons le risque quadratique

$$R(\hat{\Sigma}, \Sigma) = E_{\theta, \Sigma}[\text{tr}(\Sigma^{-1} \hat{\Sigma} - I_p)^2].$$

- Pour $\hat{\Sigma} = \hat{\Sigma}_a = aS$, la meilleur constante a est

$$a_0 = \frac{1}{K^{**}(n+p+1)}.$$

- Considérons des estimateurs alternatifs de la forme

$$\hat{\Sigma}_{a_0, G} = a_0 (S + SS^+ G(Z, S)),$$

où $SS^+ G(Z, S)$ est une matrice de correction **symétrique**.

- Les estimateurs $\hat{\Sigma}_{a_0, G}$ **améliorent** $\hat{\Sigma}_{a_0}$ si

$$\Delta(G) = R(\hat{\Sigma}_{a_0, G}, \Sigma) - R(\hat{\Sigma}_{a_0}, \Sigma) \leq 0.$$

Différence des risques

- La proposition suivante assure la **finitude** de la diff. des risques $\Delta(G)$.

Proposition 1

Supposons $E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S)^2] < \infty$ et $E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S S^+ G)^2] < \infty$.

Alors

$$\Delta(G) = a_0^2 E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S S^+ (2S + G) \Sigma^{-1} S S^+ G)] \\ - 2 a_0 E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S S^+ G)] < \infty.$$

- **Sous quelles conditions sur G** , les estimateurs $\hat{\Sigma}_{a_0, G}$ **améliorent-ils $\hat{\Sigma}_{a_0} = a_0 S$?**

Une nouvelle identité de type Stein-Haff

Lemme

Soit $V(z, s)$ une fonction matricielle $p \times p$ tel que, pour tout $z \in \mathbb{R}^{q \times p}$ fixé, la fonction $V(z, s)$ soit faiblement différentiable par rapport à $s \in \mathbb{R}^{p \times p}$. Supposons que $E_{\theta, \Sigma} [|\text{tr}(\Sigma^{-1} S S^+ V)|] < \infty$.

Alors

$$E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S S^+ V)] = K^* E_{\theta, \Sigma}^* [\text{tr}((n - (p \wedge n) - 1) S^+ V + 2 S S^+ \mathcal{D}_S \{S S^+ V\}^T)].$$

Ici, \mathcal{D}_S est l'opérateur différentiel de Haff dont le terme générique est

$$d_{ij} = \frac{1}{2}(1 + \delta_{ij}) \frac{\partial}{\partial S_{ij}}$$

avec $\delta_{ij} = 1$ quand $i = j$ et $\delta_{ij} = 0$ quand $i \neq j$.

Rappelons que

$$\Delta(G) = a_0^2 E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S S^+ (2S + G) \Sigma^{-1} S S^+ G)] \\ - 2 a_0 E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S S^+ G)].$$

On applique l'identité de type Stein-Haff

- **une fois** pour $E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S S^+ G)]$
- **deux fois** pour $E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S S^+ (2S + G) \Sigma^{-1} S S^+ G)]$

Théorème 1

- Soit une densité de la forme (1.3) telle que $c \leq F^*(t)/f(t) \leq b$.
- Si

$$\text{tr} [2 S^+ S \mathcal{D}_S \{ S S^+ G \} - S^+ G] \geq 0 ,$$

- alors les estimateurs $\hat{\Sigma}_{a_0, G}$ améliorent $\hat{\Sigma}_{a_0}$ dès que

$$\begin{aligned} & \text{tr} [2 S^+ S \mathcal{D}_S \{ S S^+ T^* \}^\top - S^+ T^* \\ & \quad - 2(p+n+1) \frac{c^2}{b^2} (2 S^+ S \mathcal{D}_S \{ S S^+ G \} - S^+ S)] \leq 0 , \end{aligned}$$

où

$$T^* = 4(S + G) \mathcal{D}_S \{ S S^+ G \} + G (2nI_p - (p - n + 1)S^+ G) .$$

- Difficile à manipuler car on applique l'opérateur de Haff \mathcal{D}_S deux fois.
- Impose de fortes conditions sur SS^+G , ce qui rend difficile la constructions d'estimateurs améliorés.

D'où viennent ces difficultés ?

Limites du coût quadratique et remède

- Le coût quadratique peut être réécrit sous la

$$\begin{aligned}L(\Sigma, \hat{\Sigma}) &= \text{tr}((\Sigma^{-1} \hat{\Sigma} - I_p)^2) \\ &\quad \text{Deux fois } \Sigma^{-1} \\ &= \text{tr}(\Sigma^{-1} \hat{\Sigma} \Sigma^{-1} \hat{\Sigma}) - 2 \text{tr}(\Sigma^{-1} \hat{\Sigma}) + p.\end{aligned}$$

- Nécessite une **double** application de l'identité de Stein-Haff.

Comment y remédier ?

- On introduit de la **donnée** dans ce coût, ce qui nous mène au **coût basé sur les données**

$$\begin{aligned}L_S(\Sigma, \hat{\Sigma}) &= \text{tr}(S^+ \Sigma (\Sigma^{-1} \hat{\Sigma} - I_p)^2) \\ &\quad \text{Une fois } \Sigma^{-1} \\ &= \text{tr}(\Sigma^{-1} \hat{\Sigma} S^+ \hat{\Sigma}) - 2 \text{tr}(S^+ \hat{\Sigma}) + \text{tr}(S^+ \Sigma).\end{aligned}$$

1. Introduction

1.1 Distributions à symétrie elliptique

1.2 Estimation de la matrice d'échelle

1.3 Problématique

2. Estimateurs de forme générale

2.1 Estimation sous un coût quadratique

2.2 Estimation sous un coût basée sur les données

3. Estimateurs orthogonalement invariants

3.1 Estimateurs de type Haff

3.2 Estimateur de Konno

4. Estimateurs de type Efron et Morris

5. Synthèse et perspectives

5.1 Synthèse

5.2 Perspectives

Estimateurs alternatifs

- Considérons le risque basé sur les données

$$R_S(\hat{\Sigma}, \Sigma) = E_{\theta, \Sigma}[\text{tr}(S^+ \Sigma (\Sigma^{-1} \hat{\Sigma} - I_p)^2)],$$

- Pour $\hat{\Sigma} = \hat{\Sigma}_a = a S$, la meilleur constante a est

$$a_o = \frac{1}{K^* (p \vee n)}.$$

- Considérons des estimateurs alternatifs de la forme

$$\hat{\Sigma}_{a_o, G} = a_o (S + SS^+ G(Z, S)) ,$$

où $SS^+ G(Z, S)$ une matrice de correction **non nécessairement symétrique**.

- Les estimateurs $\hat{\Sigma}_{a_o, G}$ **améliorent** $\hat{\Sigma}_{a_o}$ si

$$\Delta(G) = R_S(\hat{\Sigma}_{a_o, G}, \Sigma) - R_S(\hat{\Sigma}_{a_o}, \Sigma) \leq 0.$$

La proposition suivante assure la **finitude** de la diff. des risques $\Delta(G)$.

Proposition 2

Supposons $E_{\theta, \Sigma} [\|S^+ G\|_F^2]$, $E_{\theta, \Sigma} [\|\Sigma^{-1} S S^+ G\|_F^2]$, $E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma S^+)]$ et $E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S)]$ soient des espérances finies.

Alors

$$\Delta(G) = a_0^2 E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(\Sigma^{-1} S S^+ G \{I_p + S^+ G + S S^+\})] - 2 a_0 E_{\theta, \Sigma} [\text{tr}(S^+ G)] < \infty.$$

Théorème 2

- Soit une densité de la forme (1.3) telle que $c \leq F^*(t)/f(t) \leq b$.
- Si

$$\text{tr}(S^+ G) \geq 0,$$

- alors les estimateurs $\hat{\Sigma}_{a_0, G}$ améliorent $\hat{\Sigma}_{a_0}$ dès que

$$\text{tr} \left[(n - (p \wedge n) - 1)(S^+ G S S^+ + (S^+ G)^2) + \alpha S^+ G \right. \\ \left. + 2 S S^+ \mathcal{D}_S \{ S S^+ G + S S^+ G S^+ G + S S^+ G S S^+ \}^T \right] \leq 0,$$

où

$$\alpha = (n - (p \wedge n) - 2 \frac{c}{b} (p \vee n) - 1).$$

Estimateurs orthogonalement invariants

Estimateurs orthogonalement invariants

- Considérons la décomposition en valeurs propres de S , soit

$$S = H_1 L H_1^T$$

où

$H_1 \in \mathbb{R}^{p \times (p \wedge n)}$ est une matrice semi-orthogonale

et

$$L = \text{diag}(l_1, \dots, l_{(p \wedge n)}) \quad \text{avec} \quad l_1 > l_2 > \dots > l_{(p \wedge n)} > 0.$$

- Les estimateurs **orthogonalement invariants** sont de la forme

$$\hat{\Sigma} = H_1 \Phi(L) H_1^T$$

où

$$\Phi(L) = \text{diag}(\phi_1(L), \dots, \phi_{(p \wedge n)}(L)) \quad \text{avec} \quad \phi_1(L) > \dots > \phi_{(p \wedge n)}(L).$$

Matrice d'échelle empirique dans le cas gaussien

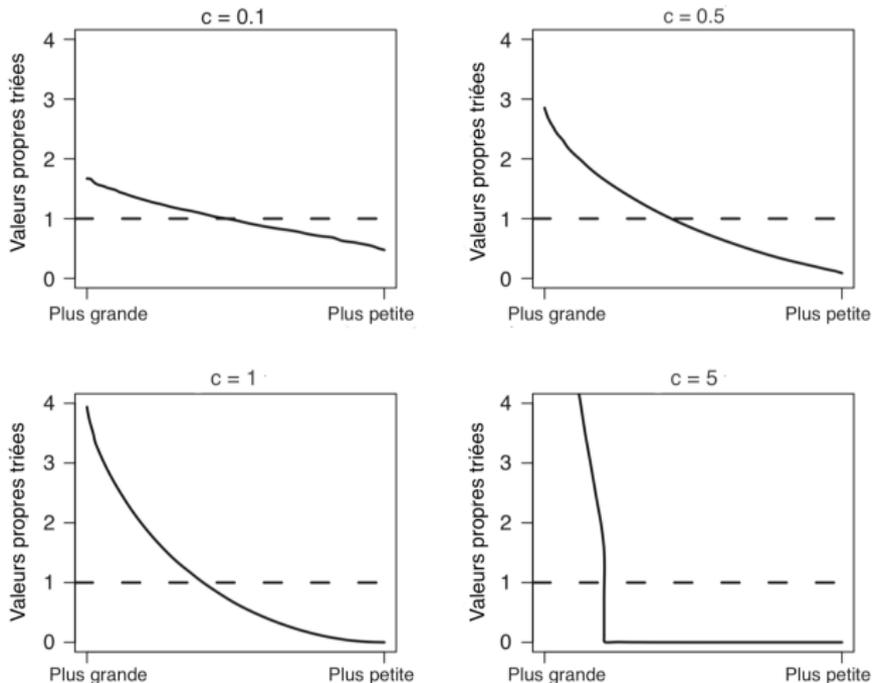


FIGURE 1 – Estim. des v.p. de $\Sigma = I_p$ par $\hat{\Sigma}_{1/n-1} = \frac{1}{n-1} H_1 L H_1^T$ où $c = p/n$

1. Introduction

1.1 Distributions à symétrie elliptique

1.2 Estimation de la matrice d'échelle

1.3 Problématique

2. Estimateurs de forme générale

2.1 Estimation sous un coût quadratique

2.2 Estimation sous un coût basée sur les données

3. Estimateurs orthogonalement invariants

3.1 Estimateurs de type Haff

3.2 Estimateur de Konno

4. Estimateurs de type Efron et Morris

5. Synthèse et perspectives

5.1 Synthèse

5.2 Perspectives

Forme des estimateurs de type Haff

- Rappelons que

$$\hat{\Sigma}_{a_0, G} = a_0 (S + S S^+ G(Z, S)) .$$

- Posant

$$G(Z, S) = \nu t(\nu) H_1 H_1^T$$

où

$$\nu = 1/\text{tr}(S^+)$$

et $t(\cdot)$ est une fonct. convexe, str. positive, décroissante et deux fois différentiable.

- Les estimateurs de type Haff sont de la forme

$$\hat{\Sigma}_{Haff} = a_0 H_1 \text{diag}(l_1 + \nu t(\nu), l_2 + \nu t(\nu), \dots, l_{p \wedge n} + \nu t(\nu)) H_1^T .$$

Haff sous coût quadratique

Proposition 3

Soit une densité de la forme (1.3) telle que $c \leq F^*(t)/f(t) \leq b$ et

$$\frac{p+n-(p \wedge n)+2}{p+n+1} \leq \frac{c^2}{b^2} \leq \frac{2p+2n-5(p \wedge n)-3}{p+n+1}.$$

Alors tout $\hat{\Sigma}_{Haff}$ améliore $\hat{\Sigma}_{a_0}$ dès que

(i) $(p+n-2(p \wedge n)+1)t(\nu) + 2\nu t'(\nu) \geq 0,$

(ii) $0 \leq t(\nu) \leq \frac{2(p+n-2(p \wedge n)-1) \left((p+n+1) \frac{c^2}{b^2} - p-n+p \wedge n-2 \right)}{(p+n-2(p \wedge n)+1)(p+n-2(p \wedge n)+3)}$

(iii) $\left\{ 2(p+n-4(p \wedge n)+3)t(\nu) + 2\nu t'(\nu) \right.$
 $\left. + \left[2p+2n-5(p \wedge n)+5 - (p+n+1) \frac{c^2}{b^2} \right] t'(\nu) \right.$
 $\left. + 2 \{ t(\nu) + (p \wedge n)^2 \} \nu t''(\nu) \leq 0. \right.$

Proposition 4

Soit une densité de la forme (1.3) telle que $c \leq F^*(t)/f(t) \leq b$ et

$$\frac{c}{b} \geq \frac{(p \vee n) - (p \wedge n) + 1}{(p \vee n)}.$$

Alors $\hat{\Sigma}_{Haff}$ améliore $\hat{\Sigma}_{a_0}$ dès que

$$0 \leq t(\nu) \leq 2 \frac{((p \wedge n) - 1) + (p \vee n)(c/b - 1)}{(p \vee n) - (p \wedge n) + 1}.$$

1. Introduction

1.1 Distributions à symétrie elliptique

1.2 Estimation de la matrice d'échelle

1.3 Problématique

2. Estimateurs de forme générale

2.1 Estimation sous un coût quadratique

2.2 Estimation sous un coût basée sur les données

3. Estimateurs orthogonalement invariants

3.1 Estimateurs de type Haff

3.2 Estimateur de Konno

4. Estimateurs de type Efron et Morris

5. Synthèse et perspectives

5.1 Synthèse

5.2 Perspectives

Forme de l'estimateur de Konno

- Rappelons que

$$\hat{\Sigma}_{a_0, G} = a_0 (S + SS^+ G(Z, S)) .$$

- Posant

$$G(Z, S) = \nu t H_1 H_1^T$$

où

$$\nu = 1/\text{tr}(S^+)$$

et

t constante positive,

- l'estimateur de **Konno** est de la forme

$$\hat{\Sigma}_{Kon.} = a_0 H_1 \text{diag}(l_1 + \nu t, l_2 + \nu t, \dots, l_{p \wedge n} + \nu t) H_1^T .$$

Proposition 5

Soit une densité de la forme (1.3) telle que $c \leq F^*(t)/f(t) \leq b$ et

$$\frac{p+n-(p \wedge n)+2}{p+n+1} \leq \frac{c^2}{b^2} \leq \frac{2p+2n-5(p \wedge n)-3}{p+n+1}.$$

Alors $\hat{\Sigma}_{Kon.}$ améliore $\hat{\Sigma}_{a_0}$ dès que

$$0 \leq t \leq \frac{2(p+n-2(p \wedge n)-1)((p+n+1)c^2/b^2 - p-n+p \wedge n-2)}{(p+n-2(p \wedge n)+1)(p+n-2(p \wedge n)+3)}$$

Résultat qui n'est plus restreint à la condition $c \leq F^*(t)/f(t) \leq b$.

Proposition 6

Soit une densité de la forme (1.3).

Alors $\hat{\Sigma}_{Kon.}$ améliore $\hat{\Sigma}_{a_0}$ dès que

$$0 \leq t \leq \frac{2((p \wedge n) - 1)}{(p \vee n) - (p \wedge n) + 1}.$$

Comparaison numérique pour l'estimateur de Konno

- Pour chaque coût nous allons évaluer le pourcentage d'amélioration de $\hat{\Sigma}_{Kon.}$ par rapport à $\hat{\Sigma}_{a_0}$.
- Ce pourcentage d'amélioration¹ est définie par

$$PRIAL = \frac{\text{coût moyen de } \hat{\Sigma}_{a_0} - \text{coût moyen de } \hat{\Sigma}_{Kon.}}{\text{coût moyen de } \hat{\Sigma}_{a_0}} \times 100.$$

- Notons $PRIAL_Q$ (resp. $PRIAL_S$) le pourcentage d'amélioration par rapport au coût quadratique (resp. coût basé sur les donnés).

1. Percentage Relative Improvement in Average Loss.

Comparaison numérique pour l'estimateur de Konno

Résultat de 1000 simulations de type Monte Carlo pour deux valeurs de p fixées, la valeur de n variant et

$$(\Sigma)_{ij} = 0.9^{|i-j|}.$$

p	n	$PRIAL_Q\%$	$PRIAL_S\%$
20	4	0.91	15.00
20	8	2.56	18.56
20	12	5.05	25.56
20	16	4.17	47.03
100	20	0.40	3.39
100	40	1.24	4.19
100	60	1.56	5.76
100	80	1.531	10.42

Estimateurs de type Efron et Morris

Estimateurs de type Efron et Morris

- Rappelons que

$$\hat{\Sigma}_{a_o, G} = a_o (S + SS^+ G(Z, S)).$$

- Soit $Q \in \mathbb{R}^{(p \wedge n) \times q}$ une matrice de constantes telle que

$$\text{Rang}(Q) = q \leq p \wedge n.$$

- Soit la matrice de projection orthogonale

$$Q_o = Q(Q^T Q)^{-1} Q^T.$$

- Pour

$$G(Z, S) = \frac{t}{\text{tr}(L^{-1} Q_o)} H_1 Q_o H_1^T, \quad t > 0,$$

- les estimateurs de type Efron et Morris sont

$$\hat{\Sigma}_{EM} = a_o \left(S + \frac{t}{\text{tr}(L^{-1} Q_o)} H_1 Q_o H_1^T \right)$$

-

Proposition 7

Soit une densité de la forme (1.3).

Alors tout $\hat{\Sigma}_{EM}$ améliore $\hat{\Sigma}_{a_0}$ dès que

$$0 \leq t \leq \frac{2((p \wedge n) - 1)}{(p \vee n) - (p \wedge n) + 1}.$$

Synthèse et perspectives

1. Introduction

1.1 Distributions à symétrie elliptique

1.2 Estimation de la matrice d'échelle

1.3 Problématique

2. Estimateurs de forme générale

2.1 Estimation sous un coût quadratique

2.2 Estimation sous un coût basée sur les données

3. Estimateurs orthogonalement invariants

3.1 Estimateurs de type Haff

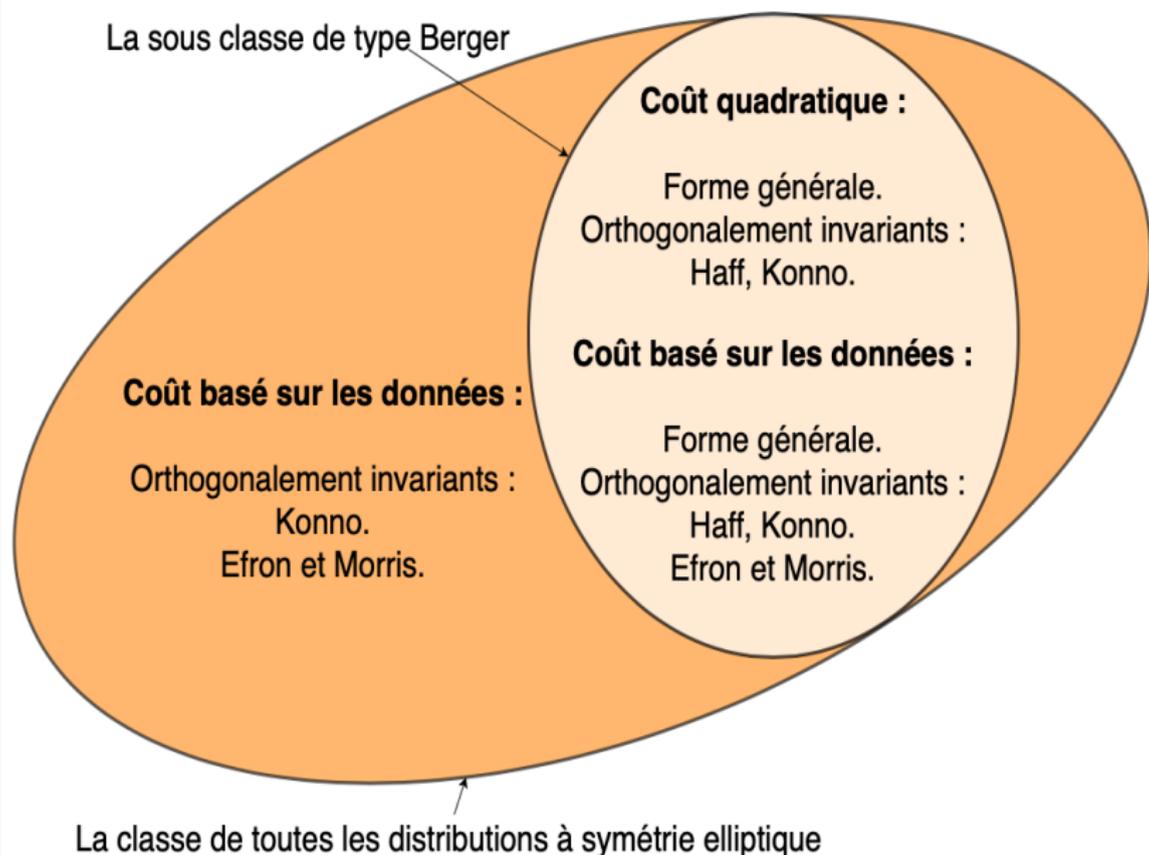
3.2 Estimateur de Konno

4. Estimateurs de type Efron et Morris

5. Synthèse et perspectives

5.1 Synthèse

5.2 Perspectives



1. Introduction

1.1 Distributions à symétrie elliptique

1.2 Estimation de la matrice d'échelle

1.3 Problématique

2. Estimateurs de forme générale

2.1 Estimation sous un coût quadratique

2.2 Estimation sous un coût basée sur les données

3. Estimateurs orthogonalement invariants

3.1 Estimateurs de type Haff

3.2 Estimateur de Konno

4. Estimateurs de type Efron et Morris

5. Synthèse et perspectives

5.1 Synthèse

5.2 Perspectives

Considérons

$$Y = M + \mathcal{E}, \quad \mathcal{E} \sim \text{ES}(0_{mp}, I_m \otimes \Sigma)$$

où Σ une matrice d'échelle de Rang = $r < p$.

Le bruit \mathcal{E} n'admet pas de densité par rapport à la mesure de Lebesgue

[2] *J.A Díaz-García, V. Leiva-Sánchez and M. Galea. Singular Elliptical Distribution : Density and Applications. Communications in Statistics - Theory and Methods. 5 :665–681, 2002.*

Estimation de Σ sous le coût quadratique

$$L(\hat{\Sigma}, \Sigma) = \text{tr} \left(\hat{\Sigma} \Sigma^+ - \Sigma \Sigma^+ \right)^2.$$

Estimation de la matrice de précision Σ^+ sous le coût de Frobenius

$$L(\hat{\Sigma}^+, \Sigma^+) = \|\hat{\Sigma}^+ - \Sigma^+\|_F^2.$$

Le cas orthogonalement invariant

[1] *D. Chételat, M. T. Wells. Improved second order estimation in the singular multivariate normal model. Journal of Multivariate Analysis, 147 :11 – 19, 2016.*

Une identité de type Stein-Haff de la forme

$$E [\text{tr} (\Sigma^+ H_1 \Phi(L) H_1^T)] = E \left[\sum_{i=1}^{n \wedge r} \left\{ (|n - r| - 1) \frac{\phi_i}{l_i} + 2 \frac{\partial \phi_i}{\partial l_i} + 2 \sum_{j>i} \frac{\phi_i - \phi_j}{l_i - l_j} \right\} \right]$$

où $\text{Rang}(S) = n \wedge r$.

- Comment élaborer une nouvelle identité de type Stein-Haff dans le cas des estimateurs orthogonalement invariants
- Comment élaborer une identité de la forme

$$E [\text{tr} (\Sigma^+ S S^+ G(Z, S))] = ?$$

Merci pour votre attention !

Pour les références et autres détails, vous pouvez m'écrire à
mohamed.haddouche@insa-rouen.fr



D. Chételat and M.T. Wells.

Improved second order estimation in the singular multivariate normal model.

Journal of Multivariate Analysis, 147(C), 2016.



J.A. Díaz-García, V. Leiva-Sánchez, and M. Galea.

Singular elliptical distribution : Density and applications.

Communications in Statistics - Theory and Methods, 31(5) :665–681, 2002.



K.T. Fang and Y.T. Zhang.

Generalized multivariate analysis. 1990.

Science Press, Springer-Verlag, Beijing, 1990.



D. Fourdrinier, F. Mezoued, and W.E. Strawderman.

Bayes minimax estimators of a location vector for densities in the Berger class.

Electronic Journal of Statistics, 6 :783–809, 2012.



D. Fourdrinier, W.E. Strawderman, and M.T. Wells.

Shrinkage Estimation.

Springer, 2018.



M. Hamada and E. A. Valdez.

Capm and option pricing with elliptically contoured distributions.

Journal of Risk and Insurance, 75(2) :387–409, 2008.



W. James and C. Stein.

Estimation with quadratic loss.

In *Proceedings of the Fourth Berkeley Symposium on Mathematical Statistics and Probability, Volume 1 : Contributions to the Theory of Statistics*, pages 361–379, Berkeley, Calif., 1961. University of California Press.