

# Optimisation à finalité statistique

Salim Lardjane

*Université de Bretagne-Sud*

Cours 8 - Applications Statistiques :  
Données incomplètes et algorithme EM

## **Données incomplètes**

---

De nombreux problèmes d'estimation font intervenir des *données manquantes*. Une approche générale de ces problèmes d'estimation peut être développée en associant la méthode du maximum de vraisemblance avec un algorithme particulier, appelé *algorithme EM*.

## Exemple classique

---

Considérons par exemple une variable multinômiale  $x = (x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)'$  de loi

$$\mathcal{M}(N, p_1, p_2, p_3, p_4, p_5)$$

où les  $p_i$  dépendent d'un paramètre  $\pi$  de la façon suivante

$$\begin{aligned} p_1 &= 1/2 \\ p_2 &= \pi/4 \\ p_3 &= \frac{1 - \pi}{4} \\ p_4 &= \frac{1 - \pi}{4} \\ p_5 &= \pi/4 \end{aligned}$$

Des modèles tels que celui-ci sont notamment utilisés en génétique des populations.

## Exemple classique

---

Etant donnée une observation

$$(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)'$$

on peut déterminer l'estimation de  $\pi$  par maximum de vraisemblance en écrivant

$$\mathcal{L}(\pi) \propto \left(\frac{1}{2}\right)^{x_1} \left(\frac{\pi}{4}\right)^{x_2} \left(\frac{1-\pi}{4}\right)^{x_3} \left(\frac{1-\pi}{4}\right)^{x_4} \left(\frac{\pi}{4}\right)^{x_5}$$

avec un coefficient de proportionnalité égal à

$$\frac{N!}{x_1!x_2!x_3!x_4!x_5!}$$

## Exemple classique

---

Par conséquent, la log-vraisemblance s'écrit

$$\begin{aligned}\ell(\pi) &= Cste + x_1 \log\left(\frac{1}{2}\right) + x_2 \log\left(\frac{\pi}{4}\right) \\ &\quad + x_3 \log\left(\frac{1-\pi}{4}\right) \\ &\quad + x_4 \log\left(\frac{1-\pi}{4}\right) \\ &\quad + x_5 \log\left(\frac{\pi}{4}\right)\end{aligned}$$

d'où

$$4 \frac{d\ell}{d\pi}(\pi) = \frac{x_2 + x_5}{\pi} - \frac{x_3 + x_4}{1-\pi}$$

## Exemple classique

---

On en déduit l'estimation de  $\pi$  par maximum de vraisemblance

$$\hat{\pi} = \frac{x_2 + x_5}{x_2 + x_3 + x_4 + x_5}.$$

*Supposons à présent, qu'au lieu de*

$$(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)'$$

*on observe  $(y_1, y_2, y_3, y_4)'$  où*

$$y_1 = x_1 + x_2$$

$$y_2 = x_3$$

$$y_3 = x_4$$

$$y_4 = x_5$$

## **Exemple classique**

---

On ne dispose plus des *données complètes* permettant d'estimer  $\pi$  par maximum de vraisemblance direct.

*Est-il néanmoins possible d'estimer  $\pi$  ?*

Oui. Cela peut être fait à l'aide de l'algorithme suivant :

## Exemple classique

---

1. Etant donnée une valeur courante de  $\pi$ , notons-la  $\pi^i$ , initialisée arbitrairement, utiliser les données observées pour *estimer les données complètes*  $(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)'$ .

Comme  $x_3$ ,  $x_4$  et  $x_5$  sont connues, on n'a besoin d'estimer que  $x_1$  et  $x_2$ . Cela peut être fait en posant

$$\hat{x}_1 = y_1 \frac{1/2}{1/2 + \pi^i/4} \quad \hat{x}_2 = y_1 \frac{\pi^i/4}{1/2 + \pi^i/4}$$

(admis).

2. Utiliser les données complètes estimées pour obtenir une nouvelle estimation  $\pi^{i+1}$  de  $\pi$
3. Alternner les étapes 1) et 2) jusqu'à ce qu'un critère de convergence soit vérifié.



## Exemple classique

---

**Exercice 9.** Implémenter l'algorithme ci-dessus pour les données incomplètes  $y_1 = 125$ ,  $y_2 = 18$ ,  $y_3 = 20$ ,  $y_4 = 34$  et la valeur initiale  $\pi^0 = 0.5$ .

Adopter comme critère de convergence de l'algorithme

$$|\pi^{i+1} - \pi^i| < \varepsilon = 10^{-7}$$

## Mélange de deux gaussiennes

---

Intéressons-nous à présent à l'estimation des cinq paramètres du mélange de deux lois normales univariées.

La fonction de densité correspondante est de la forme

$$f(x) = pf_1(x) + (1 - p)f_2(x)$$

avec

$$f_i(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi} \sigma_i} \exp \left\{ -\frac{(x - \mu_i)^2}{2\sigma_i^2} \right\} \quad (i = 1, 2)$$

## Mélange de deux gaussiennes

Etant donné un échantillon  $x_1, \dots, x_n$  issu de la loi de mélange, la log-vraisemblance s'écrit

$$\ell(\mu_1, \mu_2, \sigma_1, \sigma_2, p) = \sum_i \log(pf_1(x_i) + (1-p)f_2(x_i))$$

En dérivant cette expression par rapport à chacun des paramètres, en égalant les dérivées obtenues à zéro et moyennant quelques calculs relativement directs, on obtient

## Mélange de deux gaussiennes

---

$$\begin{aligned}\hat{p} &= \frac{1}{n} \sum_i \hat{P}(C_1|x_i) \\ \hat{\mu}_j &= \frac{\sum_i \hat{P}(C_j|x_i) x_i}{\sum_i \hat{P}(C_j|x_i)} \quad (j = 1, 2) \\ \hat{\sigma}_j^2 &= \frac{\sum_i \hat{P}(C_j|x_i) (x_i - \hat{\mu}_j)^2}{\sum_i \hat{P}(C_j|x_i)} \quad (j = 1, 2)\end{aligned}$$

où l'on a noté

$$\hat{P}(C_1|x_i) = \hat{p} \frac{f_1(x_i)}{f(x_i)}, \quad \hat{P}(C_2|x_i) = 1 - \hat{P}(C_1|x_i)$$

les *probabilités a posteriori estimées* d'appartenance aux composantes du mélange.

## **Mélange de deux gaussiennes**

---

Dans ce cas également, on peut considérer que *les données sont incomplètes* en ce sens que l'on ne sait pas à quelle composante parmi les deux composantes du mélange est associée chaque observation  $x_i$ .

Cependant, grâce à un algorithme analogue à celui décrit dans l'exemple précédent, on peut déterminer les estimations requises de la façon suivante :

## Mélange de deux gaussiennes

---

1. Etant données les valeurs courantes de  $p$ ,  $\mu_1$ ,  $\mu_2$ ,  $\sigma_1$ ,  $\sigma_2$ , utiliser les données observées pour estimer les probabilités a posteriori  $\hat{P}(C_1|x_i)$ ,  $\hat{P}(C_2|x_i)$ .
2. Injecter les probabilités a posteriori estimées dans le système d'équations précédent de façon à obtenir de nouvelles estimations des paramètres.
3. Alternner les étapes 1) et 2) jusqu'à ce qu'un critère de convergence adapté soit vérifié.

## Mélange de deux gaussiennes

---

**Exercice 10.** Générer cinquante observations selon la loi de mélange

$$f(x) = pf_1(x) + (1 - p)f_2(x)$$

avec  $p = 0.4$ ,  $\mu_1 = 0$ ,  $\mu_2 = 3$ ,  $\sigma_1^2 = 0.5$ ,  $\sigma_2^2 = 1$ .

Implémenter ensuite l'algorithme précédent en partant des valeurs initiales  $p^0 = 0.2$ ,  $\mu_1^0 = 1$ ,  $\mu_2^0 = 2$ ,  $(\sigma_1^0)^2 = 1$ ,  $(\sigma_2^0)^2 = 0.5$ .

## Mélange de deux gaussiennes

On adoptera comme critère de convergence que la distance euclidienne entre deux estimations successives des paramètres soit inférieure à  $\varepsilon = 10^{-4}$ .

On représentera la densité réelle et la densité estimée sur un même graphique.

On résoudra également le problème à l'aide des algorithmes du simplexe de Nelder-Mead, de quasi-Newton BFGS, des gradients conjugués et de Newton-Raphson avec évaluation des gradient et hessienne par différences finies (implémentation par défaut sous R avec la fonction **optim()**).

On comparera les résultats obtenus à ceux obtenus par l'algorithme précédent (algorithme EM).