

Chap II -

Paramètres d'un nuage de points.

exemple.

prix de 3 produits x, y, z dans 3 magasins différents, 1, 2, 3.

	x	y	z
magasin 1	3	1,2	5
magasin 2	4	2	6
magasin 3	3	1,8	6

x : lait
 y : eau
 z : lait.

I. Paramètres statistiques.

A: matrice des données

$$A = \begin{pmatrix} 3 & 1,2 & 5 \\ 4 & 2 & 6 \\ 3 & 1,8 & 6 \end{pmatrix}$$

n : nombre d'individus.

Paramètres	Définition	Exemple
Moyenne	$\bar{X} = E(X) = \frac{1}{n} \sum x$	$\bar{X} = \frac{10}{3}$
Variance	$V(X) = E[(X - \bar{X})^2]$ $= \frac{1}{n} \sum (x - \bar{x})^2$	$V(X) = \frac{8}{9}$
Covariance	$Cov(X, Y) = \sum ((x - \bar{x})(y - \bar{y}))$ $= \frac{1}{n} \sum (x - \bar{x})(y - \bar{y})$	$Cov(X, Y) = \frac{1}{15}$
Corrélation	$\rho(X, Y) = \frac{Cov(X, Y)}{\sigma_x \times \sigma_y}$	

→ variables centrées

$$X^c = X - \bar{X} \Rightarrow \bar{X}^c = 0$$

→ variables centrées et réduites (unités différentes)

$$X^d = \frac{X - \bar{X}}{\sigma_X} \Rightarrow \bar{X}^d = 0$$
$$V(X^d) = 1$$

II - Approche géométrique.

a. matrice de variance-covariance.

Soit A : matrice des variables

A^c : matrices des variables centrées

On appelle matrice de variance-covariance, la matrice $\Sigma = \frac{1}{n} A^c \cdot A^c$.

$$A = \begin{pmatrix} x_1 & y_1 & z_1 \\ x_2 & y_2 & z_2 \\ x_3 & y_3 & z_3 \end{pmatrix} \quad A^c = \begin{pmatrix} x_1 - \bar{X} & y_1 - \bar{Y} & z_1 - \bar{Z} \\ x_2 - \bar{X} & y_2 - \bar{Y} & z_2 - \bar{Z} \\ x_3 - \bar{X} & y_3 - \bar{Y} & z_3 - \bar{Z} \end{pmatrix}$$

$$\Sigma = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} x_1 - \bar{X} & x_2 - \bar{X} & x_3 - \bar{X} \\ y_1 - \bar{Y} & y_2 - \bar{Y} & y_3 - \bar{Y} \\ z_1 - \bar{Z} & z_2 - \bar{Z} & z_3 - \bar{Z} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_1 - \bar{X} & y_1 - \bar{Y} & z_1 - \bar{Z} \\ x_2 - \bar{X} & y_2 - \bar{Y} & z_2 - \bar{Z} \\ x_3 - \bar{X} & y_3 - \bar{Y} & z_3 - \bar{Z} \end{pmatrix}$$

$$\Sigma = \frac{1}{3} \begin{pmatrix} (x_1 - \bar{X})^2 + (x_2 - \bar{X})^2 + (x_3 - \bar{X})^2 & (y_1 - \bar{Y})(x_1 - \bar{X}) + (y_2 - \bar{Y})(x_2 - \bar{X}) + (y_3 - \bar{Y})(x_3 - \bar{X}) & (z_1 - \bar{Z})(x_1 - \bar{X}) + (z_2 - \bar{Z})(x_2 - \bar{X}) + (z_3 - \bar{Z})(x_3 - \bar{X}) \\ (y_1 - \bar{Y})(x_1 - \bar{X}) + (y_2 - \bar{Y})(x_2 - \bar{X}) + (y_3 - \bar{Y})(x_3 - \bar{X}) & (y_1 - \bar{Y})^2 + (y_2 - \bar{Y})^2 + (y_3 - \bar{Y})^2 & (z_1 - \bar{Z})(y_1 - \bar{Y}) + (z_2 - \bar{Z})(y_2 - \bar{Y}) + (z_3 - \bar{Z})(y_3 - \bar{Y}) \\ (z_1 - \bar{Z})(x_1 - \bar{X}) + (z_2 - \bar{Z})(x_2 - \bar{X}) + (z_3 - \bar{Z})(x_3 - \bar{X}) & (z_1 - \bar{Z})(y_1 - \bar{Y}) + (z_2 - \bar{Z})(y_2 - \bar{Y}) + (z_3 - \bar{Z})(y_3 - \bar{Y}) & (z_1 - \bar{Z})^2 + (z_2 - \bar{Z})^2 + (z_3 - \bar{Z})^2 \end{pmatrix}$$

$$\Sigma = \begin{pmatrix} V(X) & \text{cov}(X, Y) & \text{cov}(X, Z) \\ \text{cov}(Y, X) & V(Y) & \text{cov}(Y, Z) \\ \text{cov}(Z, X) & \text{cov}(Z, Y) & V(Z) \end{pmatrix}$$

Remarque : * Σ est une matrice carrée et symétrique

* $\text{tr}(\Sigma)$: somme des variances
C'est ce que l'on appelle la variance totale.

b. matrice des corrélations

Soit A : matrice des variables

A^{\wedge} : matrice des variables centrées et réduites

On appelle matrice des corrélations, la

matrice $R = \frac{1}{n} A^{\wedge} \cdot A^{\wedge}$

$$R = \begin{pmatrix} 1 & \rho(X, Y) & \rho(X, Z) \\ \rho(X, Y) & 1 & \rho(Y, Z) \\ \rho(X, Z) & \rho(Z, Y) & 1 \end{pmatrix}$$

Remarque : * R est carrée et symétrique

* R possède une diagonale de 1

* la trace de R = nombre de variables