

Chap. La régression ^{linéaire} simple

I/ Introduction

Etant donné un couple de v. a. numériques (X, Y) . Si X et Y ne sont pas indépendantes, la connaissance de la valeur prise par X change notre incertitude concernant la réalisation de Y : elle la diminue généralement, car la variance de la distribution de $Y/X=x$ est en moyenne inférieure à la variance de Y : $E(V(Y/X)) \leq V(Y)$ (théorème de la var totale) lorsqu'on peut admettre que X peut servir pour ~~repr~~ prédire Y on doit alors chercher une formule de prédiction de Y par X de type de $\hat{Y} = f(X)$ sans biais $E(\hat{Y} - Y) = 0$, ainsi qu'à évaluer l'ordre de grandeur de l'erreur de prévision qui est mesurée par $\text{Var}(E) = \text{Var}(Y - \hat{Y})$. On cherche bientôt à minimiser $\text{Var}(E)$.

Dans ce chap nous cherchons la formule de prévision "idéale", au sens des moindres carrés, particulièrement, le cas où cette formule est linéaire avec un écart type conditionnel E

$\sigma(E/X=x) = \sigma < \infty$ dit homocédasté

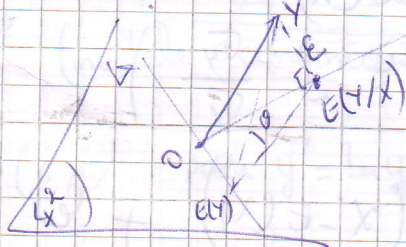
X est dite variable explicative ou prédictive

Y est dite variable à expliquer ou critère

II) Méthode de régression simple.

II.1) Approximation conditionnelle.

Considérons deux v. a. Y et X , pour trouver la meilleure formule qui est le plus proche possible de Y en moyenne quadratique il vient à minimiser $E([Y - f(X)]^2)$



L_X^2 est l'espace des v. a. de type $f(X)$
 $E(Y/X)$ est la projection de Y sur L_X^2
 Δ des C^2

La qualité de l'approximation de Y par $E(Y/X)$ est mesurée par le rapport de

$$\eta_{Y/X}^2 = \frac{\text{Var}(E(Y/X))}{\text{Var}(Y)} = \frac{\text{variance expliquée}}{\text{variance totale}} = \cos^2 \theta$$

Pour une valeur x de X , on associe $E(Y/X=x)$ dite fonction de régression de Y en X son graphe est la courbe de régression de Y en X

on peut donc poser $Y = E(Y/X) + \varepsilon$

où ε est un résidu; v.a pas tjrs négligeable.

on a $E(Y) = E(E(Y/X)) \Rightarrow E(\varepsilon) = 0$

de plus ε est non corréli linéairement avec X et avec $E(Y/X)$ car ε est orthogonale à \mathcal{L}_X .

La variance de ε , ou variance résiduelle est alors $V(\varepsilon) =$

$$\text{Var}(\varepsilon) = \text{Var}(Y) - \text{Var}(E(Y/X))$$

et d'après (*) $\text{Var}(E(Y/X)) = \eta_{Y/X}^2 \cdot \text{Var}(Y)$

$$V(\varepsilon) = \text{Var}(Y) - \eta_{Y/X}^2 \cdot \text{Var}(Y) = (1 - \eta_{Y/X}^2) \text{Var}(Y)$$

II.2) cas de la régression linéaire

En générale, en pratique, on utilise le cas où $E(Y/X) = \alpha + \beta X$ (ce qui se produit en particulier si X et $Y \sim$ une loi normale à deux dimensions)

on a donc $Y = \alpha + \beta X + \varepsilon$. (1)

$$E(Y) = \alpha + \beta E(X) \quad (2)$$

La droite de régression passe donc par le p^t $(E(X), E(Y))$

(1)-(2) on a $Y - E(Y) = \beta(X - E(X)) + \varepsilon$ (3)

$$\Rightarrow (Y - E(Y))(X - E(X)) = \beta (X - E(X))^2 + \varepsilon (X - E(X))$$

et $E((Y - E(Y))(X - E(X))) = \beta E(X - E(X))^2 + E(\varepsilon) \cdot E(X - E(X))$

(\Rightarrow) $\text{cov}(Y, X) = \beta \text{Var}(X)$

$$(F) \quad \beta = \frac{\text{cov}(Y, X)}{\text{Var}(X)} = \rho \frac{\sigma_Y}{\sigma_X}$$

(3) devient $Y - E(Y) = \rho \frac{\sigma_Y}{\sigma_X} (X - E(X)) + \varepsilon$

ce qui fait $Y = E(Y) + \rho \frac{\sigma_Y}{\sigma_X} (X - E(X)) + \varepsilon$

$$\text{Var}(Y) = \text{Var}\left(E(Y) + \rho \frac{\sigma_Y}{\sigma_X} (X - E(X)) + \varepsilon\right)$$

$$= \rho^2 \frac{\sigma_Y^2}{\sigma_X^2} \text{Var}(X - E(X)) + \text{Var}(\varepsilon)$$

$$= \rho^2 \frac{\sigma_Y^2}{\sigma_X^2} \text{Var}(X) + \text{Var}(\varepsilon)$$

$$= \rho^2 \frac{\sigma_Y^2}{\sigma_X^2} + (1 - \eta_{Y/X}^2) \text{Var}(Y)$$

$$\Leftrightarrow 1 = \rho^2 + 1 - \eta_{Y/X}^2$$

$$\Leftrightarrow \boxed{\rho^2 = \eta_{Y/X}^2}$$

II-3 / Ajustement de la régression linéaire par des données expérimentales

Soient n couple de la v.a. $(X, Y): (x_i, y_i) \quad i=1, \dots, n$ échantillon de (X, Y)

On suppose qu'on $E(Y/X) = \alpha + \beta X$

Le pb est donc d'estimer les coefficients réels α et β ainsi que la variance des résidus. σ^2

Re Cette méthode s'applique aussi lorsque la v. X n'est pas aléatoire mais contrôlée par l'expérimentateur.

comme exp, mesurer la grandeur Y à des instants x_i fixés

Y est aléatoire grâce aux erreurs ε mais X non aléatoire.

on a alors $y_i = a + bx_i + \varepsilon_i \quad i=1, \dots, n$

où ε_i sont des réalisations indépendantes de moyenne nulle et de variance $\sigma^2 < \infty$. On parle alors de modèle linéaire plutôt que de régression linéaire.

Re on parle de corrélation entre Y et X que lorsque X est aléatoire

• De nombreux modèles non linéaires se ramènent facilement au modèles linéaire par une simple transformation tel que

- $y \neq \alpha x^\beta$ (modèle économique) en passe $\ln \quad y' = \ln y = \ln \alpha + \beta \ln x = \alpha' + \beta x'$

- $y \approx \alpha \exp(\beta x)$ passer $y' = \ln y \Rightarrow y' = \ln \alpha + \beta x$. modèle croissance expo

$$y = \frac{\exp(\alpha + \beta x)}{1 + \exp(\alpha + \beta x)} \quad \text{on pose } y' = \ln \frac{y}{1-y}$$

modèle logistique

alors $y' = \alpha + \beta x$.

En effet, on a $\frac{y}{1-y} = \exp(y') \Leftrightarrow \frac{\exp(\alpha + \beta x)}{[1 + \exp(\alpha + \beta x)]} = \exp(y')$

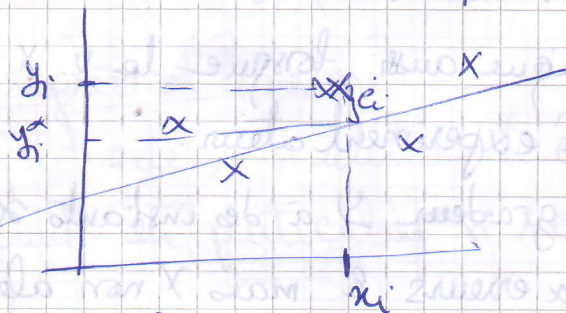
$$y = (1-y) \exp(y') \Leftrightarrow y + y \exp(y') = \exp(y')$$

D'autre part, $\frac{e^{y'}}{1 + e^{y'}} = \frac{e^{\alpha + \beta x}}{1 + \exp(\alpha + \beta x)}$

$$y' = \alpha + \beta x$$

a) Estimation des paramètres α, β et σ^2

On utilise le critère des moindres carrés, sachant que $E(Y/X) = \alpha + \beta x$ est la meilleure approximation de Y par X en moyenne quadratique on cherche donc à ajuster le nuage (x_i, y_i) par une droite d'équation $y^\alpha = \hat{a} + \hat{b}x$ de sorte que $\sum_{i=1}^n (y_i - y_i^\alpha)^2$ soit minimal.



$$\Delta(a,b) = \sum_{i=1}^n e_i^2 = \sum_{i=1}^n (y_i - y_i^\alpha)^2 = \sum_{i=1}^n (y_i - a - b x_i)^2$$

$$\min \Delta(a,b) \Rightarrow \begin{cases} \frac{\partial \Delta(a,b)}{\partial a} = 0 \\ \frac{\partial \Delta(a,b)}{\partial b} = 0 \end{cases}$$

La solution

$$\hat{b} = \frac{\sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})(x_i - \bar{x})}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2} = r \frac{S_y}{S_x} = \frac{\text{cov}(x,y)}{S_x^2}$$

$$\hat{a} = \bar{y} - \hat{b} \bar{x}$$

$$\boxed{y^\alpha = \bar{y} + r \frac{S_y}{S_x} (x - \bar{x})}$$

Rq: la droite des moindres carrés passe par le centre de gravité de nuage $G = (\bar{x}, \bar{y})$ et sa pente est l'analogue "valeur" empirique de la pente de droite de régression $\rho \frac{\sigma_y}{\sigma_x}$

Théorème 1

\hat{a} , \hat{b} , et y^* sont des estimateurs sans biais de α , β et $E(Y/X=x)$

$\hat{b} = \frac{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})(y_i - \bar{y})}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2}$ est la réalisation de la v.a. $B = \frac{\sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})(x_i - \bar{x})}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2}$

$$E(B/X=x_i) = \frac{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) E(y_i - \bar{y} / X_i = x_i)}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2}$$

comme $E(Y/X=x_i) = \alpha + \beta x_i$
 $E(\bar{Y}/X=x_i) = \alpha + \beta \bar{x} \Rightarrow E(y_i - \bar{y} / X_i = x_i) = \beta(x_i - \bar{x})$

Alors
$$E(B/X=x_i) = \frac{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) \beta (x_i - \bar{x})}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2} = \beta \frac{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2} = \beta$$

Donc $E(E(B/X_i=x_i)) = E(B) = \beta$

comme $a = \bar{y} - b\bar{x}$ donc a est la réalisation de la v.a. $A = \bar{Y} - B\bar{X}$ et par le même procédé

$$\begin{aligned} E(A/X_i=x_i) &= E(\bar{Y}/X_i=x_i) - E(B\bar{X}/X_i=x_i) \\ &= \alpha + \beta \bar{x} - \bar{x} E(B/X_i=x_i) \\ &= \alpha + \beta \bar{x} - \bar{x} \beta = \alpha \end{aligned}$$

Et $E(E(A/X_i=x_i)) = E(A) = \alpha$

comme $E(Y/X=x) = \alpha + \beta x$ et $y^* = \hat{a} + \hat{b}x$

$$E(Y/X=x) = E(\alpha + \beta x) = \alpha + \beta x \quad E(y^*) = E(\hat{a}) + E(\hat{b}) \cdot x = \alpha + \beta x$$

Ainsi $\alpha + \beta x$ estimateur sans biais de y^*

Proposition

B non corrélé avec \bar{Y} en effet,

$$\hat{b} = \frac{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})(y_i - \bar{y})}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2} = \frac{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) y_i}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2} - \frac{\bar{y} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2}$$

$$\begin{aligned} \text{cov}(B, \bar{Y}) &= \text{cov}\left(\frac{\sum (x_i - \bar{x}) y_i}{\sum (x_i - \bar{x})^2}, \bar{Y}\right) \\ &= \frac{1}{\sum (x_i - \bar{x})^2} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) \text{cov}(y_i, \bar{Y}) \\ &= \frac{1}{\sum (x_i - \bar{x})^2} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) \text{cov}\left(y_i, \frac{1}{n} \sum_{j=1}^n y_j\right) \end{aligned}$$

(y_1, \dots, y_n) indep^s alors $\text{cov}(y_i, y_j) = 0$ sauf pour $i=j$

$$\begin{aligned} \text{cov}(B, \bar{Y}) &= \frac{1}{\sum (x_i - \bar{x})^2} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) \frac{1}{n} \text{cov}(y_i, y_i) \\ &= \frac{\sigma^2}{n \sum (x_i - \bar{x})^2} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) = 0 \end{aligned}$$

D'où B et \bar{Y} non corrélés.

Théorème de Gauss - Markov

A et B sont des estimateurs sans biais de a et b de variance minimale.

Preuve ultérieurement.

Calcul de la variance conditionnelle de B pour X fixe.

$$V(B / X = x_i) = V\left(\frac{\sum (x_i - \bar{x}) y_i}{\sum (x_i - \bar{x})^2}\right) = \frac{\sum (x_i - \bar{x})^2 V(y_i / X = x_i)}{\left[\sum (x_i - \bar{x})^2\right]^2} = \frac{\sum (x_i - \bar{x})^2 \sigma^2}{\left[\sum (x_i - \bar{x})^2\right]^2}$$

$$V(B) = \frac{\sigma^2}{\sum (x_i - \bar{x})^2}$$

car pour X fixe $V(y_i / X = x_i) = V(a + b x_i + \epsilon_i) = V(\epsilon_i) = \sigma^2$

D'autre part $A = \bar{Y} - \bar{X} B$

$$V(A) = V(\bar{Y} - \bar{X} B) \quad \text{et} \quad V(A / X = x_i) = V(\bar{Y}) + \bar{x}^2 V(B) = \frac{\sigma^2}{n} + \bar{x}^2 \frac{\sigma^2}{\sum (x_i - \bar{x})^2}$$

$$V(A) = \sigma^2 \left(\frac{1}{n} + \frac{\bar{x}^2}{\sum (x_i - \bar{x})^2} \right)$$

Pour estimer la variance σ^2 des résidus ϵ , il est naturel de penser à estimer la variance des résidus $e_i = y_i - \hat{y}_i^*$

Théorème

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{\sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i^*)^2}{(n-2)}$$
 est un estimateur sans biais de σ^2

Propriété des écarts résiduels

$e_i = y_i - \hat{y}_i^*$ écart résiduel.

1) Théorème.

$E(e_i) = 0$ et e_i de moyenne nulle.

Preuve.

$$\hat{y}_i^* = \bar{y} + b(x_i - \bar{x})$$

$$\sum e_i = \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i^*) = \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y}) - b \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) = 0$$

ceci prouve que les résidus e_i ne sont pas des réalisations ^{indépendants} d'une v.a.

Variance empirique des résidus

$$\begin{aligned} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n e_i^2 &= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y} + b(x_i - \bar{x}))^2 \\ &= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2 + \frac{b^2}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2 + \frac{2b}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})(x_i - \bar{x}) \\ &= S_y^2 + \frac{b^2}{n} S_x^2 - 2b \operatorname{cov}(x, y) \\ &= S_y^2 + \frac{b^2}{n} S_x^2 \end{aligned}$$

avec $b = r \frac{S_y}{S_x} = \frac{\operatorname{cov}(x, y)}{S_x^2}$

$$\begin{aligned} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n e_i^2 &= S_y^2 + r^2 \frac{S_y^2}{S_x^2} S_x^2 - 2r \frac{S_y}{S_x} \cdot r \frac{S_y}{S_x} S_x^2 \\ &= S_y^2 + r^2 S_y^2 - 2r^2 \frac{S_y^2}{S_x^2} = \boxed{(1 - r^2) S_y^2} \end{aligned}$$

III / Cas où ϵ suit une loi normale.

Tout les résultats établis précédemment supposent uniquement

que $E(Y/X) = a + bX$

supposant de plus que $\epsilon \sim N(0, \sigma)$

On a :

$$a) Y/[X=x] \sim N(a+bx, \sigma)$$

b) B, A et Y^* suivent des lois pour les x_i fixés, gaussiennes car ils sont combinaisons linéaires des lois de Gauss.

$$B \sim N\left(b, \frac{\sigma}{\sqrt{\sum (x_i - \bar{x})^2}}\right)$$

$$A \sim N\left(a, \sigma \sqrt{\frac{1}{n} + \frac{\bar{x}^2}{\sum (x_i - \bar{x})^2}}\right)$$

$$Y^* \sim N\left(a+bx, \sigma \sqrt{\frac{1}{n} + \frac{(x_i - \bar{x})^2}{\sum (x_i - \bar{x})^2}}\right)$$

e) A, B et $\hat{\sigma}^2$ sont des estimateurs de variance minimale de a, b, σ^2

d) $\frac{(n-2)\hat{\sigma}^2}{\sigma^2} = \frac{\sum (y_i - y_i^*)^2}{\sigma^2} = \frac{n S_{Y/X}^2}{\sigma^2} \sim \chi_{n-2}^2$ indépendante de \bar{Y}, B et de A .

Rq :

A et B ne sont pas indépendants.

de b) on a :

$$\frac{B - b}{\frac{\sigma}{\sqrt{\sum (x_i - \bar{x})^2}}} \sim N(0, 1) \quad \text{et} \quad \frac{n S_{Y/X}^2}{\sigma^2} \sim \chi_{n-2}^2$$

alors :

$$\frac{(B - b) S_{Y/X}}{\frac{\sigma}{\sqrt{\sum (x_i - \bar{x})^2}} \sqrt{n-2}} \sim T_{n-2}$$

Ce qui permet de construire des intervalles de confiance pour b

de même

$$\frac{A - a}{\sigma \sqrt{\frac{1}{n} + \frac{\bar{x}^2}{\sum (x_i - \bar{x})^2}}} \sim N(0, 1)$$

$$\frac{A - a}{\frac{\sigma}{\sqrt{\frac{1}{n} + \frac{\bar{x}^2}{\sum (x_i - \bar{x})^2}}} \cdot \frac{\sigma}{\sqrt{n} S_{Y/X}} \sqrt{n-2} \sim T_{n-2}$$

II / Intervalles de confiance

On a

$$T = \frac{(B-b) S_x}{S_{y/x} \sqrt{n-2}} \sim T_{n-2}$$

$$u \leq T \leq v \Leftrightarrow \frac{S_{y/x}}{S_x \sqrt{n-2}} u \leq B-b \leq \frac{S_{y/x}}{S_x \sqrt{n-2}} v$$

$$\Leftrightarrow B - \frac{S_{y/x}}{S_x \sqrt{n-2}} v \leq b \leq -\frac{S_{y/x}}{S_x \sqrt{n-2}} u + B$$

tp $P(u \leq T \leq v) = 1 - \alpha$; u et v donnés par la table T_{n-2}

$$\text{et } B = \frac{\sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})(x_i - \bar{x})}{\sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2}$$

e) On a

$$U = \frac{A-a}{\sqrt{\frac{1}{n} + \frac{x}{\sum (x_i - \bar{x})^2}}} \frac{\sqrt{n-2}}{\sqrt{n} S_{y/x}} \sim T_{n-2}$$

$$u \leq U \leq v \Leftrightarrow u \sqrt{\frac{1}{n} + \frac{x}{\sum (x_i - \bar{x})^2}} \frac{\sqrt{n} S_{y/x}}{\sqrt{n-2}} \leq A-a \leq v \sqrt{\frac{1}{n} + \frac{x}{\sum (x_i - \bar{x})^2}} \frac{\sqrt{n} S_{y/x}}{\sqrt{n-2}}$$

$$\text{et } A - v \sqrt{\frac{1}{n} + \frac{x}{\sum (x_i - \bar{x})^2}} \frac{\sqrt{n} S_{y/x}}{\sqrt{n-2}} < a < A - u \sqrt{\frac{1}{n} + \frac{x}{\sum (x_i - \bar{x})^2}} \frac{\sqrt{n} S_{y/x}}{\sqrt{n-2}}$$

u et v donnés par la table de Student T_{n-2}

III / Erreurs d'estimation

$$\text{Soit } \hat{y}_i = \hat{a} + \hat{b} x_i$$

Les résidus quadratiques est la quantité ^{moyen} donnée par :

$$\eta^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)^2$$

On a :

$$\begin{aligned} y_i - \hat{y}_i &= y_i - \hat{a} - \hat{b} x_i = y_i - \left(\bar{y} - \frac{S_{xy}}{S_x^2} \bar{x} \right) - \left(\frac{S_{xy}}{S_x^2} \right) x_i \\ &= y_i - \bar{y} + \frac{S_{xy}}{S_x^2} (\bar{x} - x_i) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\eta^2 &= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)^2 \\
&= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left[(y_i - \bar{y}) - \frac{S_{xy}}{S_x^2} (x_i - \bar{x}) \right]^2 \\
&= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2 + \frac{S_{xy}^2}{S_x^4} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2 - 2 \frac{S_{xy}}{S_x^2} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})(x_i - \bar{x}) \\
&= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2 + \frac{S_{xy}^2}{S_x^4} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2 - 2 \frac{S_{xy}}{S_x^2} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})(x_i - \bar{x}) \\
&= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2 + \frac{S_{xy}^2}{S_x^4} S_x^2 - 2 \frac{S_{xy}}{S_x^2} \cdot S_{xy} \\
\eta^2 &= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2 - \frac{S_{xy}^2}{S_x^2}
\end{aligned}$$

$$\boxed{\eta^2 = S_y^2 - \frac{S_{xy}^2}{S_x^2}}$$

On pose $r = \frac{S_{xy}}{S_x S_y}$ alors $\eta^2 = S_y^2 (1 - r^2)$

r est appelé coefficient de corrélation empirique entre x et y

Prop: Si $\eta^2 = 0 \Leftrightarrow y_i = \hat{y}_i$ i.e les points (x_i, y_i) sont alignés

Interprétation du coefficient de corrélation empirique

Proposition

$$\sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2 = \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)^2 + \sum_{i=1}^n (\hat{y}_i - \bar{y})^2$$

Preuve

$$\begin{aligned}
(y_i - \bar{y})^2 &= (y_i - \hat{y}_i + \hat{y}_i - \bar{y})^2 \\
&= (y_i - \hat{y}_i)^2 + (\hat{y}_i - \bar{y})^2 + 2 (y_i - \hat{y}_i)(\hat{y}_i - \bar{y})
\end{aligned}$$

$$\sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2 = \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)^2 + \sum_{i=1}^n (\hat{y}_i - \bar{y})^2 + 2 \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)(\hat{y}_i - \bar{y})$$

$$\begin{aligned}
\sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)(\hat{y}_i - \bar{y}) &= \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i) \hat{y}_i - \bar{y} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i) \\
&= \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i) \left(\bar{y} - \frac{S_{xy}}{S_x^2} \bar{x} + \frac{S_{xy}}{S_x^2} x_i \right) - \bar{y} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i) \\
&= \bar{y} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i) - \frac{S_{xy}}{S_x^2} \bar{x} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i) + \frac{S_{xy}}{S_x^2} \sum_{i=1}^n x_i (y_i - \hat{y}_i) - \bar{y} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i) \\
&= \frac{S_{xy}}{S_x^2} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})(y_i - \hat{y}_i) \\
&= \frac{S_{xy}}{S_x^2} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x}) \left(y_i - \bar{y} + \frac{S_{xy}}{S_x^2} \bar{x} - \frac{S_{xy}}{S_x^2} x_i \right) \\
&= \frac{S_{xy}}{S_x^2} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})(y_i - \bar{y}) + \left(\frac{S_{xy}}{S_x^2} \right)^2 \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2 \\
&= n \frac{S_{xy}^2}{S_x^2} - n \frac{S_{xy}^2}{S_x^2} = 0
\end{aligned}$$

cqfd.

Comme $\eta^2 = S_y^2 (1 - r^2)$

$$(\Rightarrow) 1 - r^2 = \frac{\eta^2}{S_y^2} = \frac{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)^2}{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2}$$

Ainsi $r^2 = 1 - \frac{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)^2}{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2}$

Et $\sum_{i=1}^n (y_i - \hat{y}_i)^2 = \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2 - \sum_{i=1}^n (\hat{y}_i - \bar{y})^2$

$$r^2 = 1 - \frac{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2 - \sum_{i=1}^n (\hat{y}_i - \bar{y})^2}{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2} = \frac{\sum_{i=1}^n (\hat{y}_i - \bar{y})^2}{\sum_{i=1}^n (y_i - \bar{y})^2}$$

$r^2 = \frac{\text{Écart expliqué}}{\text{Écart total}}$

est une mesure de la quantité d'ajustement des moindres carrés par la droite de régression

qd $r^2 \rightarrow 1$ (\Rightarrow) \hat{y}_i est très proche de $y_i \Rightarrow$ la droite est un bon ajustement du nuage de pts (x_i, y_i)

si $r^2 \rightarrow 0 \Leftrightarrow \hat{y}$ loin de y \Rightarrow la droite n'est pas la
bonne modélisation