

Utilisation des méthodes d'apprentissage automatique pour le traitement de la non-réponse totale dans les enquêtes

David Haziza

Département de mathématiques et de statistique
University of Ottawa

En collaboration avec
Khaled Larbi (ENSAE)

et

Mehdi Dagdoug (Université de Bourgogne Franche-Comté)

Séminaire du groupe Enquêtes, Modèles et Applications

20 Octobre 2022

Effets de la non-réponse

- **Principal problème:** biais introduit quand les répondants sont différents des non-répondants en ce qui a trait aux variables d'intérêt.
- **Composante de variance additionnelle:** due à la taille d'échantillon observée, n_r , qui est plus petite que la taille d'échantillon planifiée, n .
- **Solution:** utiliser des méthodes de pondération qui mettent à profit une information auxiliaire disponible à la fois pour les répondants et les non-répondants.

Estimation en l'absence de non-réponse

- Soit $U = \{1, 2, \dots, N\}$ une population de taille N .
- Y : Variable d'intérêt
- **Objectif**: estimer le total

$$t_y = \sum_{k \in U} y_k.$$

- On sélectionne un échantillon $S \subset U$, avec $\pi_k = \mathbb{P}(k \in S) > 0$ et $\pi_{kl} = \mathbb{P}(k, l \in S) > 0$, $k, l \in U$.
- **Estimateur prototype de t_y (Estimateur de Horvitz-Thompson)**:

$$\hat{t}_{y,\pi} = \sum_{k \in S} \frac{y_k}{\pi_k} = \sum_{k \in S} d_k y_k.$$

- **Sans biais par rapport au plan de sondage**: $\mathbb{E}_p(\hat{t}_{y,\pi}) = t_y$ quelque soit la variable d'intérêt y .

Mécanisme de non-réponse

- Soit r_k l'indicateur de réponse associé à l'unité k tel que $r_k = 1$ si l'unité k est répondante et $r_k = 0$, sinon.
- L'ensemble des répondants, S_r , est le sous-ensemble de S qui contient toutes les unités $k \in S$ telles que $r_k = 1$.
- Nous supposons que le vrai mécanisme de non-réponse inconnu dépend d'un certain vecteur de variables v_k , $k \in S$.
- La probabilité de réponse pour l'unité k est $p_k = P(r_k = 1 | S, v_k)$.
- Nous supposons aussi que les unités répondent indépendamment les unes des autres.
- Nous supposons que $0 < p_k \leq 1$ pour tout k .
- Mécanisme de non-réponse:

$$r_k \sim B(p_k), \quad k = 1, \dots, n.$$

Erreur totale

- Soit $\hat{t}_{y,NR}$ un estimateur de t_y après traitement.
- Erreur totale de $\hat{t}_{y,NR}$:

$$\hat{t}_{y,NR} - t_y = (\hat{t}_{y,\pi} - t_y) + (\hat{t}_{y,NR} - \hat{t}_{y,\pi}).$$

- Le terme $\hat{t}_{y,\pi} - t_y$ désigne l'erreur due à l'échantillonnage.
- Le terme $\hat{t}_{y,NR} - \hat{t}_{y,\pi}$ désigne l'erreur due à la non-réponse.
- **Objectif du traitement:** réduire le biais de non-réponse et contrôler la variance de non-réponse.

Estimateur non-ajusté

- Estimateur non-ajusté de t_y :

$$\hat{t}_{y,naif} = N\hat{Y}_r \quad \text{avec} \quad \hat{Y}_r = \frac{\sum_{k \in S_r} d_k y_k}{\sum_{k \in S_r} d_k}$$

- Erreur de non-réponse de $\hat{t}_{y,naif}$:

$$\hat{t}_{y,naif} - \hat{t}_{y,\pi} = N \left\{ \frac{\hat{N}_m}{\hat{N}_\pi} \left(\hat{Y}_r - \hat{Y}_m \right) \right\},$$

- L'erreur de non-réponse de $\hat{t}_{y,naif}$ tend à être grande si:
 - le taux de non-réponse est important;
 - et/ou
 - \hat{Y}_r (moyenne des répondants) est loin de \hat{Y}_m (moyenne des non-répondants).

La repondération par l'inverse de la probabilité de réponse estimée

- Si les p_k sont connues, un estimateur sans biais de t_y est l'estimateur par double dilatation :

$$\tilde{t}_{y,DE} = \sum_{k \in S_r} \frac{d_k}{p_k} y_k = \sum_{k \in S_r} \frac{1}{\pi_k} \frac{1}{p_k} y_k.$$

- En pratique, les p_k sont inconnues \Rightarrow elles doivent être estimées.
- Ce problème est souvent résolu en choisissant un modèle pour les indicateurs de la réponse r_k , appelé modèle de non-réponse, et en obtenant ensuite les probabilités estimées \hat{p}_k ; par exemple, Särndal et Swensson (1987) et Ekholm et Laaksonen (1991).

Adjusted estimators

- Système de pondération ajusté pour la non-réponse:

$$\{w_k^* = d_k/\hat{p}_k = 1/(\pi_k \hat{p}_k); k \in S_r\}.$$

- Estimateurs ajustés:

$$\hat{t}_{y,PSA} = \sum_{k \in S_r} w_k^* y_k \quad \text{et} \quad \hat{t}_{y,HA} = \frac{N}{\hat{N}_{PSA}} \hat{t}_{y,PSA},$$

où $\hat{N}_{PSA} = \sum_{k \in S_r} w_k^*$.

- Deux étapes dans la modélisation:

- ▶ Sélection de variables v_k qui sont prédictrices de r_k
- ▶ Choix d'un modèle afin de décrire la relation entre r_k et v_k

Comment choisir les prédicteurs?

- L'utilisation de variables explicatives v_k qui sont fortement prédictives de la réponse tend à produire:
 - ▶ certaines probabilités de réponse estimées petites et donc de grands ajustements aux poids \hat{p}_k^{-1}
 - ▶ estimateurs instables (avec une grande variance)
- **Recommandation:** le vecteur v_k devrait être lié à la fois à r_k et aux variables d'intérêt; par exemple, Little et Vartivarian (2005), Beaumont (2005) et Kim et al. (2019)
- **Des prédicteurs qui sont liés à r_k mais pas aux variables d'intérêt devraient être exclus:**
 - ▶ Ne contribueront pas à réduire le biais de non-réponse ;
 - ▶ risque d'augmenter la variance de non-réponse de manière significative.

Estimation paramétrique de p_k

- Nous supposons que les $v_k, k \in S$ ne contiennent aucune valeur manquante.
- Sous cette hypothèse, les données sont dites **Missing At Random (MAR)**.
- Nous commençons par une estimation paramétrique des p_k . Un modèle de non-réponse paramétrique général peut s'écrire comme suit:

$$p_k = f(v_k, \gamma),$$

pour une certaine fonction prédéterminée $f(\cdot, \gamma)$, où γ est un vecteur de paramètres.

- La probabilité de réponse estimée est : $\hat{p}_k = f(v_k, \hat{\gamma})$, où $\hat{\gamma}$ est un estimateur de γ .
- L'estimateur PSA de t_y qui en résulte est convergent pour t_y **si le modèle de non-réponse est correctement spécifié.**

Estimation paramétrique de p_k

- Il existe de nombreuses fonctions possibles $f(\cdot)$.
- Par exemple, avec la régression logistique, la probabilité de réponse est modélisée comme :

$$p_k = f(v_k, \gamma) = \frac{e^{v_k^\top \gamma}}{1 + e^{v_k^\top \gamma}}.$$

- Il existe de nombreuses méthodes pour estimer γ .
- **Méthode du maximum de vraisemblance (ML)** : $\hat{\gamma}$ est solution de l'équation :

$$\sum_{k \in S} [r_k - f(v_k, \hat{\gamma})] v_k = 0.$$

- **Pseudo ML (pondéré par les poids de sondage)** :

$$\sum_{k \in S} d_k [r_k - f(v_k, \hat{\gamma})] v_k = 0.$$

Estimation paramétrique des probabilités de réponse

- Défis liés à l'utilisation d'un modèle paramétrique : non-robuste à une mauvaise spécification du modèle
 - ▶ La fonction $f(v_k; \cdot)$ peut ne pas être appropriée pour décrire la relation entre l'indicateur de réponse et les variables explicatives.
 - ▶ Il peut manquer des interactions dans le modèle, qui n'ont pas été détectées lors de la sélection du modèle.
 - ▶ Il peut manquer des prédicteurs qui prennent en compte la courbure (termes quadratiques, cubiques, etc.).
 - ▶ Les modèles paramétriques comme la régression logistique peuvent produire de très petites probabilités de réponse estimées, \hat{p}_k , \rightarrow très grands ajustements de poids $\hat{p}_k^{-1} \rightarrow$ estimateurs potentiellement instables.

Estimation non-paramétrique des probabilités de réponse

- **Estimation non-paramétrique** : nous ne sommes pas prêts à faire des hypothèses sur la forme de la fonction $f(v_k; \cdot)$:
 - ▶ **Méthode par noyau**: Giommi (1984) et Da Silva et Opsomer (2006)
 - ▶ **Polynômes locaux** : Da Silva et Opsomer (2008).
 - ▶ Classes de pondération formées sur les probabilités de réponse estimées: Little (1986) ; Eltinge et Yansaneh (1997) et Haziza et Beaumont (2007) → **la méthode du score**.
 - ▶ **Détection automatique des interaction Khi-carré (CHI square Automatic Interaction Detection, ou CHAID)**: Kass (1980).
 - ▶ **Arbres de régression**: par exemple, Phipps et Toth (2012).
- Les méthodes non-paramétriques fournissent une certaine robustesse si la forme de $f(v_k; \cdot)$ est mal spécifiée et protéger (dans une certaine mesure) contre la non-inclusion de prédicteurs prenant en compte la courbure ou les interactions.

Estimation non-paramétrique: La méthode du score

- Les étapes pour former les classes sont les suivantes :
 - ▶ **Étape 1** : Obtenir une estimation préliminaire des probabilités de réponse, \hat{p}_k^{LR} , $k \in S$, à partir d'une régression logistique.
 - ▶ **Étape 2** : Former les classes sur la base des probabilités de réponse estimées, \hat{p}_k^{LR} , en utilisant l'une des méthodes suivantes:
 - **méthode des quantiles égaux** : consiste à ranger l'échantillon de la probabilité de réponse estimée en ordre croissant et à diviser l'échantillon ordonné en C classes de taille approximativement égale.
 - **Algorithme de classification** basé sur les \hat{p}_k^{LR} pour former les classes.
 - ▶ **Étape 3** : Ajuster le poids des répondants au sein de chaque classe (c'est-à-dire diviser le poids de base d_k par le taux de réponse observé au sein de cette même classe).

Estimation vs. prédiction: Illustration

- Nous avons généré une population de taille $N = 10,000$ avec 7 variables: une variable d'intérêt Y et 6 prédicteurs v_1-v_6 .
- Les variables v_1-v_6 ont été générées à partir de différentes distributions Gamma.
- Étant donné v_1-v_6 , nous avons généré la variable Y selon le modèle

$$y_k = 2 - 2v_{1k} + 4v_{2k} + \epsilon_k$$

- De la population, nous avons sélectionné $B = 10,000$ échantillons, de taille $n = 1000$, selon un plan aléatoire simple sans remise.

Estimation vs. prédiction: Illustration

- Dans chaque échantillon, les unités se sont vues assignées une probabilité de réponse p_k selon la fonction logistique:

$$p_k = \{1 + \exp(-0.05v_{1k} + 0.05v_{2k} - 0.05v_{3k} + 0.05v_{4k} - 0.05v_{5k} + 0.02v_{6k})\}^{-1}.$$

- Taux de réponse global: approximativement égal à 50% dans chaque échantillon.
- Dans chaque échantillon, nous avons généré les indicatrices r_k à partir d'une loi de Bernoulli avec probabilité p_k .
- **But:** estimer $t_y = \sum_{k \in U} y_k$.
- Les v_1 - v_6 sont observées pour toutes les unités échantillonnées (répondants et non-répondants)

Utilisation de variables superflues: Illustration

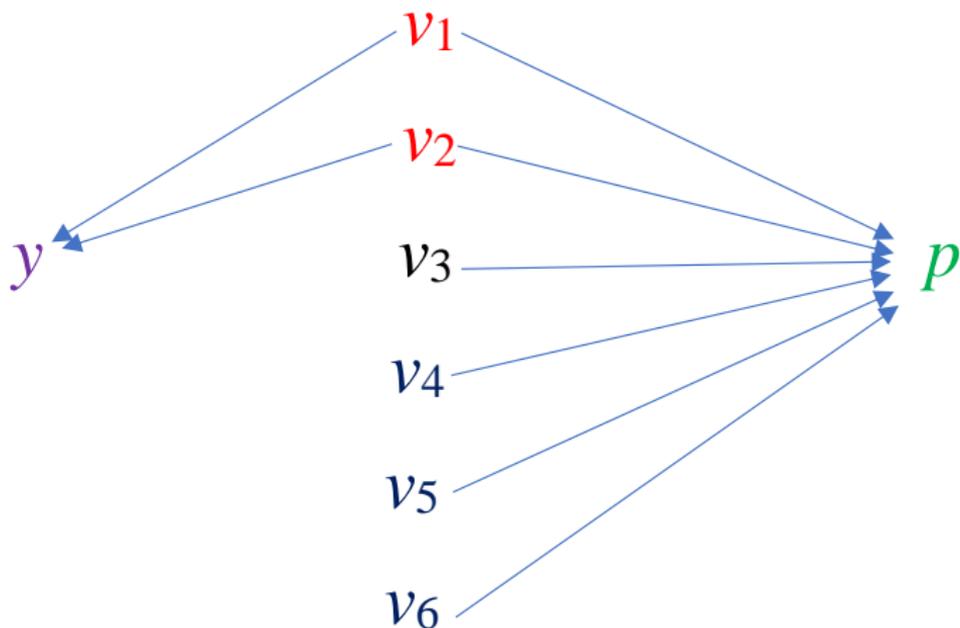


Figure 1: Relations entre les variables

Estimation vs. prédiction: Illustration

- Nous avons calculé deux estimateurs de t_y :
 - ▶ L'estimateur non-ajusté $\hat{t}_{y,naif} = N\hat{Y}_r$;
 - ▶ L'estimateur $\hat{t}_{y,PSA} = \sum_{k \in S_r} \frac{d_k}{\hat{p}_k} y_k$, où \hat{p}_k a été obtenu au moyen de la méthode des scores (avec 20 classes) et de différents sous-ensembles de v_1-v_6 .
- Nous avons calculé les mesures Monte Carlo suivantes:
 - ▶ Biais relatif Monte Carlo (en %):

$$BR_{MC}(\hat{t}) = \frac{1}{10,000} \sum_{b=1}^{10,000} \frac{(\hat{t}_{(b)} - t_y)}{t_y} \times 100.$$

- ▶ Erreur quadratique moyenne Monte Carlo:

$$EQM_{MC}(\hat{t}) = \frac{1}{10,000} \sum_{b=1}^{10,000} (\hat{t}_{(b)} - t_y)^2.$$

Estimation vs. prédiction: Illustration

- Nous avons également calculé le coefficient de variation (en %) des poids ajustés $w_k^* = d_k / \hat{p}_k$:

$$CV_{MC}(w_k^*) = 100 \times \frac{1}{10,000} \sum_{b=1}^{10,000} \frac{s_{w^*(b)}}{\bar{w}^*(b)},$$

où

$$s_{w^*}^2 = \frac{1}{n_r - 1} \sum_{k \in S_r} (w_k^* - \bar{w}^*)^2$$

avec $\bar{w}^* = n_r^{-1} \sum_{k \in S_r} w_k^*$.

- Nous avons calculé l'erreur quadratique moyenne Monte Carlo des prédictions:

$$EQM_{MC}(\hat{p}) = 100 \times \frac{1}{10,000} \sum_{b=1}^{10,000} \frac{1}{n_r} \sum_{k \in S_r} (\hat{p}_{k(b)} - p_k)^2.$$

Estimation vs. prédiction: Illustration

Estimateur	$\hat{t}_{y,naif}$	$\hat{t}_{y,PSA}$ v_1	$\hat{t}_{y,PSA}$ v_1-v_2	$\hat{t}_{y,PSA}$ v_1-v_3	$\hat{t}_{y,PSA}$ v_1-v_4	$\hat{t}_{y,PSA}$ v_1-v_5	$\hat{t}_{y,PSA}$ v_1-v_6
$BR_{MC}(\hat{t})$ (%)	-14.1	-13.0	-1.7	-1.8	-0.7	-1.1	-0.8
$ER_{MC}(\hat{t})$	540	480	112	118	117	149	218
$CV_{MC}(w^*)$ (%)	0	17.4	19.6	21.7	30.1	46.7	64.2
$EQM_{MC}(\hat{p})$	4.8	5.4	5.3	5.1	4.6	1.7	0.9

Table 1: Biais relatif Monte Carlo et efficacité relative pour plusieurs estimateurs de t_y basés sur la méthode des scores avec 20 classes

Note: $ER_{MC}(\hat{t}) = 100 \times \frac{EQM_{MC}(\hat{t})}{EQM_{MC}(\hat{t}_{y,\pi})}$

Même expérience avec les arbres de régression

- Nous avons répété les mêmes simulations mais, cette fois, avec des arbres de régression. Nous avons calculé :
 - ▶ L'estimateur non ajusté $\hat{t}_{y,naif} = N\hat{Y}_r$;
 - ▶ L'estimateur ajusté du score de propension $\hat{t}_{y,PSA} = \sum_{k \in S_r} \frac{d_k}{\hat{p}_k} y_k$, où \hat{p}_k a été obtenu en utilisant un arbre de régression basé sur différents sous-ensembles de v_1-v_6 comme prédicteurs.
- Nous avons fait varier différents paramètres :
 - ▶ La taille de l'échantillon n ;
 - ▶ n_0 : nombre minimal de répondants dans chaque nœud terminal ;
 - ▶ c : seuil du paramètre de complexité.
- **Remarque** : Une valeur de $c = 1$ se traduira toujours par un arbre sans split. Si un split n'augmente pas le R^2 global du modèle d'au moins c , alors le split ne vaut pas la peine d'être fait. **Valeur par défaut : $c = 0.01$.**

Même expérience avec les arbres de régression

	$BR_{MC}(\hat{t})$ (%)	$ER_{MC}(\hat{t})$	$EQM_{MC}(\hat{p})$	$CV_{MC}(w^*)$
$\hat{t}_{y,naïf}$	-14.4	865	3.0	0
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1)$	-11.1	572	4.0	29
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_2)$	-0.6	116	4.3	36
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_3)$	-1.6	140	3.9	43
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_4)$	-2.6	162	3.8	48
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_5)$	-4.0	206	3.4	53
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_6)$	-6.5	319	2.9	62

Table 2: Arbres de régression avec $n = 1000$, $c = 0$ et $n_0 = 10$

Note: Average number of nodes between 53-61

Même expérience avec les arbres de régression

	$BR_{MC}(\hat{t})$ (%)	$ER_{MC}(\hat{t})$	$EQM_{MC}(\hat{p})$	$CV_{MC}(w^*)$
$\hat{t}_{y,naïf}$	-14.4	866	3.0	0
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1)$	-11.2	577	3.9	29
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_2)$	-0.7	117	4.2	36
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_3)$	-1.8	142	3.8	43
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_4)$	-2.8	164	3.7	48
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_5)$	-4.1	209	3.3	53
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_6)$	-6.6	321	2.9	62

Table 3: Arbres de régression avec $n = 1000$, $c = 0.001$ et $n_0 = 10$

Note: Nombre moyen de noeuds terminaux 50-57

Même expérience avec les arbres de régression

	$BR_{MC}(\hat{t})$ (%)	$ER_{MC}(\hat{t})$	$EQM_{MC}(\hat{p})$	$CV_{MC}(w^*)$
$\hat{t}_{y,naïf}$	-14.4	866	3.1	0
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1)$	-13.7	803	3.0	4.7
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_2)$	-8.0	414	3.0	14
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_3)$	-7.3	360	2.9	23
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_4)$	-7.3	341	2.8	33
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_5)$	-7.8	364	2.6	39
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_6)$	-10.0	519	2.4	49

Table 4: Arbres de régression avec $n = 1000$, $c = 0.01$ et $n_0 = 10$

Note: Nombre moyen de noeuds terminaux 2-22

Même expérience avec les arbres de régression

	$BR_{MC}(\hat{t})$ (in %)	$ER_{MC}(\hat{t})$	$EQM_{MC}(\hat{p})$	$CV_{MC}(w^*)$
$\hat{t}_{y,naif}$	-14.4	866	3.0	0
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1)$	-13.4	779	3.0	4
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_2)$	-8.4	434	3.0	10
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_3)$	-7.6	352	2.7	18
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_4)$	-9.6	469	2.6	21
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_5)$	-10.4	534	2.4	25
$\hat{t}_{y,PSA}(v_1-v_6)$	-12.8	733	2.3	30

Table 5: Arbres de régression avec $n = 1000$, $c = 0$ et $n_0 = 50$

Note: Nombre moyen de noeuds terminaux 2-10

Méthodes d'agrégation

- Les méthodes d'agrégation consistent à :
 - ▶ Obtenir des probabilités de réponse estimées **en utilisant plusieurs procédures** (e.g., apprentissage automatique) ;
 - ▶ **Combiner ces probabilités** de manière à obtenir un ensemble de poids ajustés $w_k^* = d_k / \hat{p}_k$ ajusté pour la non-réponse ;
- Pourquoi utiliser une méthode d'agrégation ?
 - ▶ Il est très probable qu'aucune procédure d'apprentissage automatique ne surpasse toutes les autres concurrentes dans tous les scénarios ;
 - ▶ Une procédure d'apprentissage automatique peut donner de bons résultats pour un scénario particulier mais de moins bons résultats pour un autre scénario ;
 - ▶ Difficile de prédire à l'avance quelle procédure aura une bonne performance.
 - ▶ Une méthode d'agrégation, qui combine plusieurs procédures d'apprentissage automatique, peut être plus performante qu'une seule procédure.

Méthodes d'agrégation

- Trois méthodes d'agrégation:
 - (1) Calage ;
 - (2) Réajustement par régression linéaire ;
 - (3) Réajustement par régression linéaire suivi d'un calage.
- Supposons que nous utilisons M procédures d'apprentissage automatique ;
- Soit $\hat{p}_k = (\hat{p}_k^{(1)}, \dots, \hat{p}_k^{(M)})$ un vecteur M de probabilités de réponse estimées associées à l'unité k .
- La composante $\hat{p}_k^{(m)}$ dans \hat{p}_k correspond à une probabilité de réponse estimée sur la base de la m ième procédure d'apprentissage automatique, $m = 1, \dots, M$.

Méthodes d'aggrégation: Calage

- Nous cherchons un poids de calage w_k tel que

$$\sum_{k \in S_r} G(w_k, d_k)$$

est minimum sujet aux $M + 1$ contraintes de calage suivantes:

$$\sum_{k \in S_r} w_k = \sum_{k \in S} d_k \quad \text{et} \quad \sum_{k \in S_r} w_k \mathcal{L}(\hat{p}_k) = \sum_{k \in S} d_k \mathcal{L}(\hat{p}_k)$$

où $\mathcal{L}(\cdot)$ dépend de la méthode de calage utilisée.

- Les poids w_k peuvent être considérés comme un résumé scalaire de l'information contenue dans le vecteur \hat{p}_k .
- Estimateur de t_y :

$$\hat{t}_{y,cal} = \sum_{k \in S_r} w_k y_k.$$

Méthodes d'ensemble : Réajustement par régression linéaire

- Consiste à comprimer les informations contenues dans \hat{p}_k en ajustant un modèle de régression linéaire avec l'indicateur de réponse r_k comme variable dépendante et \hat{p}_k comme vecteur de variables explicatives:

$$r_k = \beta^{(1)}\hat{p}_k^{(1)} + \dots + \beta^{(M)}\hat{p}_k^{(M)} + \varepsilon_k.$$

- Estimateur des moindres carrés régression de $\beta = (\beta^{(1)}, \dots, \beta^{(M)})^\top$:
 $\hat{\beta} = (\hat{\beta}^{(1)}, \dots, \hat{\beta}^{(M)})^\top$.
- Score comprimé (ou résumé scalaire) pour l'unité k :

$$\hat{p}_k^{\text{comp}} = \hat{p}_k^\top \hat{\beta}.$$

- Estimateur de t_y :

$$\hat{t}_{y,\text{comp}} = \sum_{k \in \mathcal{S}_r} \frac{d_k}{\hat{p}_k^{\text{comp}}} y_k.$$

Méthodes d'ensemble : Réajustement par régression linéaire + calage

- Nous commençons par obtenir les scores comprimés \hat{p}_k^{com} comme décrit précédemment. Ensuite, nous cherchons des poids de calage w_k tels que

$$\sum_{k \in S_r} G(w_k, d_k)$$

est minimum sujet aux deux contraintes de calage suivantes :

$$\sum_{k \in S_r} w_k = \sum_{k \in S} d_k$$

et

$$\sum_{k \in S_r} w_k \mathcal{L}(\hat{p}_k^{\text{comp}}) = \sum_{k \in S} d_k \mathcal{L}(\hat{p}_k^{\text{comp}}).$$

- Estimateur de t_y :

$$\hat{t}_{y,\text{comp-cal}} = \sum_{k \in S_r} w_k y_k.$$

Étude par simulation: Générer les données

- Autres études par simulation: Lohr et al. (2015), Gelein (2017) et Kern et al. (2019).
- Nous avons effectué une étude par simulation afin d'évaluer les performances de plusieurs procédures d'apprentissage automatique en termes de biais et d'efficacité.
- Nous avons généré plusieurs populations finies de taille $N = 50000$.
- Chaque population est constituée d'une variable d'intérêt Y et de 7 variables auxiliaires (prédicteurs): 4 continues + 3 discrètes.
- Deux scénarios :
 - ▶ les prédicteurs ont été générés **indépendamment** ;
 - ▶ **Corrélation entre les prédicteurs** au moyen de copules gaussiennes.

Étude par simulation: Générer les données

- Étant donné les valeurs des prédicteurs, nous avons généré plusieurs variables Y selon les modèles suivants :

$$y_k = \gamma_0 + \gamma_1^{(s)} X_{1k}^{(s)} + \gamma_1^{(c)} X_{1k}^{(c)} + \gamma_2^{(c)} X_{2k}^{(c)} + \gamma_3^{(c)} X_{3k}^{(c)} + \sum_{j=2}^5 \gamma_{1j}^{(d)} (\mathbf{1}_{\{X_{1k}^{(d)}=j\}}) \\ + \gamma_2^{(d)} X_{2k}^{(d)} + \sum_{k=2}^5 \gamma_{3j}^{(d)} (\mathbf{1}_{\{X_{3k}^{(d)}=j\}}) + \varepsilon_k$$

et

$$y_k = \delta_1 X_{2k}^{(c)} + \delta_2 (X_{2k}^{(c)})^2 (1 - \mathbf{1}_{\{X_{3k}^{(d)}=2\} \cup \{X_{3k}^{(d)}=3\}}) + \log(1 + \delta_3 X_{2k}^{(c)}) (\mathbf{1}_{\{X_{3k}^{(d)}=2\} \cup \{X_{3k}^{(d)}=3\}}) + \varepsilon_k,$$

où $\varepsilon \sim \mathcal{N}(0, \sigma_\varepsilon^2)$.

- Deux types de modèles : linéaires et non linéaires.

Étude par simulation: Plans de sondage

- Chaque population a été divisée en dix strates sur la base de la variable auxiliaire $X^{(s)}$ en utilisant la méthode de déciles égaux.
- Dans chaque population, nous avons sélectionné $B = 1000$ échantillons selon un échantillonnage aléatoire simple stratifié sans remise de taille $n = 1000$ basé sur la répartition de Neyman.
- Deux plans de sondage:
 - ▶ **Non informatif**: aucune corrélation entre les poids d'échantillonnage n_h/N_h et la variable de l'enquête ;
 - ▶ **Informatif**: corrélation entre les poids d'échantillonnage n_h/N_h et la variable d'enquête fixée à 0.3 environ.
- Cela a conduit à 7 variables d'enquête différentes.

Étude par simulation: Mécanismes de non-réponse

Six mécanismes de non-réponse:

$$\text{NR1} : p_k^{(1)} = \text{logit}^{-1} \left\{ -0.8 - 0.05X_{1k}^{(s)} + 0.2X_{1k}^{(c)} + 0.5X_{2k}^{(c)} - 0.05X_{3k}^{(c)} + \sum_{k=2}^5 0.2(1_{\{X_{1k}^{(c)}=k\}}) + 0.2X_{2k}^{(d)} + \sum_{k=2}^5 0.3(1_{\{X_{3k}^{(d)}=k\}}) \right\}.$$

$$\text{NR2} : p_k^{(2)} = 0.1 + 0.9 \text{logit}^{-1} (0.5 + 0.3X_{1k}^{(s)} - 1.1X_{1k}^{(c)} - 1.1X_{2k}^{(c)} - 1.1X_{3k}^{(c)} + \sum_{k=2}^5 0.8(1_{\{X_{1k}^{(c)}=k\}}) + 0.8X_{2k}^{(d)} + \sum_{k=2}^5 0.8(1_{\{X_{3k}^{(d)}=k\}})).$$

$$\text{NR3} : p_k^{(3)} = 0.1 + 0.9 \text{logit}^{-1} \left\{ -1 + \text{sgn}(X_{1k}^c) (X_{1k}^c)^2 + 3 \times 1_{\{X_{1k}^{(d)} < 4\}} \cap \{X_{2k}^{(d)} = 1\} \right\}.$$

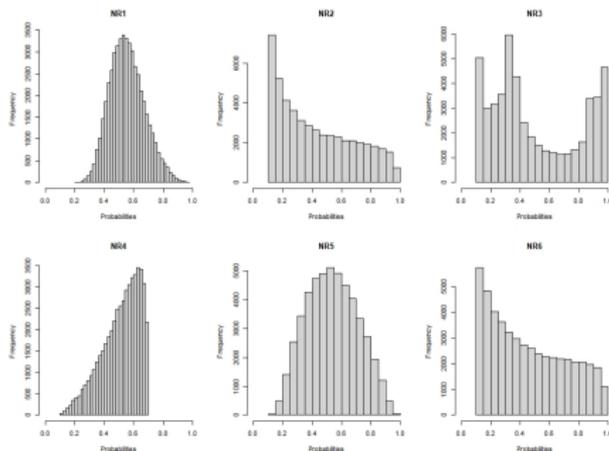
$$\text{NR4} : p_k^{(6)} = 0.1 + 0.6 \text{logit}^{-1} (0.85X_{1k}^{(s)} + 0.85X_{2k}^{(c)} - 0.85X_{3k}^{(c)} - \sum_{k=2}^5 0.2(1_{\{X_{1k}^{(c)}=k\}}) + 0.2X_{2k}^{(d)} - \sum_{k=2}^5 0.3(1_{\{X_{3k}^{(d)}=k\}})).$$

$$\text{NR5} : p_k^{(4)} = 0.55 + 0.45 \tanh(0.05y_k - 0.5).$$

$$\text{NR6} : p_k^{(5)} = 0.1 + 0.9 \text{logit}^{-1}(0.2y_k - 1.2).$$

Étude par simulation: Mécanismes de non-réponse

- Les paramètres de chaque modèle de non-réponse ont été fixés de manière à obtenir un taux de réponse approximativement égal à 50 %.
- Les indicateurs de réponse $r_k^{(j)}$ ont été générés à partir d'une distribution de Bernoulli avec une probabilité $p_k^{(j)}$, $j = 1, \dots, 6$.
- Les mécanismes de non-réponse (1)-(4) sont ignorables, tandis que les mécanismes de non-réponse (5) et (6) sont non-ignorables.



Étude par simulation: Méthodes d'apprentissage automatique

- (a) `logit`: Régression logistique;
- (b) `logit_lasso`: Régression logistique avec sélection de variables au moyen d'un LASSO (facteur de pénalisation λ obtenu au moyen d'une validation croisée 10-fold).
- (c) Arbres de régression et de classification:
 - ▶ `cart1` : Arbres élagués, au moins 10 observations dans chaque feuille.
 - ▶ `cart2` : Arbres élagués, au moins 20 observations dans chaque feuille.
 - ▶ `cart3` : Arbres élagués, au moins 30 observations dans chaque feuille.
 - ▶ `cart4` : Arbres non-élagués, au moins 20 observations dans chaque feuille.

Étude par simulation: Méthodes d'apprentissage automatique

(d) Forêts aléatoires:

- ▶ rf1 : au moins 10 observations dans chaque feuille, 100 arbres.
- ▶ rf2 : au moins 10 observations dans chaque feuille, 500 arbres.
- ▶ rf3 : au moins 30 observations dans chaque feuille, 100 arbres.
- ▶ rf4 : au moins 30 observations dans chaque feuille, 500 arbres.
- ▶ rf5 : au moins 30 observations dans chaque feuille, 500 arbres, variables du plan toujours sélectionnées.

(e) k -plus proche voisin:

- ▶ knn : k obtenu par validation croisée (10-fold) avec $k \in \{3, 12\}$;
- ▶ knn_reg : k obtenu par validation croisée (10-fold) avec $k \in \{3, 30\}$.

Étude par simulation: Méthodes d'apprentissage automatique

(f) Bayesian additive regression trees (BART):

- ▶ `bart` Bart: classification method with parameters described in the original paper for all priors.
- ▶ `bart_reg` : Bart as a regression method with parameters described in the original paper for all priors.

(g) Extreme Gradient Boosting (XGBoost).

- ▶ `xb1` : 500 arbres, learning rate: 0.5, max depth : 2.
- ▶ `xgb2` : 2000 arbres, learning rate: 0.5, max depth : 2.
- ▶ `xgb3` : 1000 arbres, learning rate: 0.01, max depth : 1.
- ▶ `xgb4` : 500 arbres, learning rate: 0.05, max depth : 3.

Étude par simulation: Méthodes d'apprentissage automatique

(h) Support vector machine:

- ▶ svm1 : ν -SVM avec noyau Gaussien.
- ▶ svm2 : ν -SVM avec noyau linéaire.

(i) Algorithme Cubist:

- ▶ cb1 : Unbiased, with extrapolation, 10 committees.
- ▶ cb2 : Unbiased, without extrapolation, 10 committees.
- ▶ cb3 : Biased, with extrapolation, 10 committees.
- ▶ cb4 : Unbiased, with extrapolation, 50 committees.
- ▶ cb5 : Unbiased, with extrapolation, 100 committees.

(j) Model-based recursive partitioning

(k) CAL: Méthode d'agrégation-Calage;

(l) COMPRESS: Méthode d'agrégation-Réajustement linéaire;

(m) COMPRESS-CAL: Méthode d'agrégation-Réajustement linéaire/calage.

Étude par simulation: Estimateurs ponctuels

- Dans chaque échantillon, nous avons calculé deux estimateurs :

(i) L'estimateur ajusté (PSA): $\hat{t}_{y,PSA} = \sum_{k \in S_r} \frac{d_k}{\hat{p}_k} y_k$;

(ii) L'estimateur de Hajek : $\hat{t}_{y,HA} = \frac{N}{\widehat{N}_{PSA}} \hat{t}_{y,PSA}$.

- Biais relatif Monte Carlo en pourcentage :

$$RB_{MC}(\hat{t}_y) = \frac{100}{B} \sum_{k=1}^B \frac{(\hat{t}_{y,k} - t_y)}{t_y}.$$

- Efficacité relative Monte Carlo, en utilisant l'estimateur de données complètes $\hat{t}_{y,\pi}$ comme référence :

$$RE_{MC}(\hat{t}_y) = 100 \times \frac{EQM_{MC}(\hat{t}_y)}{EQM_{MC}(\hat{t}_{y,\pi})}$$

Étude par simulation: Résultats

Méthode d'apprentissage	Min	Q1	Med	Q3	Max	Mean
xgb1	155	225	324	1 124	12 551	1 677
COMPRESS_CAL	139	208	328	798	7 772	908
xgb4	148	221	330	1 139	12 111	1 589
xgb3	143	239	344	928	11 581	1 394
cart3	175	259	345	1 506	9 627	1 393
cart2	175	256	348	1 464	9 472	1 376
COMPRESS	137	199	348	906	10 382	1 317
CART_reg	162	269	350	1 367	9 522	1 293
cart1	172	259	351	1 448	9 373	1 370
xgb2	148	215	368	1 016	11 479	1 405
cart4	145	262	369	1 382	8 881	1 231
bart	129	199	384	852	10 595	1 314
knn	172	282	392	921	11 513	1 621
Score method	134	216	392	1 252	9 998	1 359
svm1	129	280	407	780	12 482	1 639

Table 6: Efficacité relative Monte Carlo sur les 42 scénarios pour les estimateurs PSA : les 15 meilleures méthodes (sur 33)

Étude par simulation: Résultats

Méthode d'apprentissage	Min	Q1	Med	Q3	Max	Mean
xgb1	171	220	295	1 751	12 305	1 864
COMPRESS	158	196	296	1 470	10 144	1 443
xgb4	170	219	296	1 741	11 783	1 778
bart	159	202	306	1 417	10 201	1 457
xgb3	147	201	307	1 508	10 815	1 560
Score method	135	217	308	1 267	9 984	1 377
xgb2	148	206	315	1 520	10 817	1 567
COMPRESS_CAL	139	208	328	798	7 772	908
CART_reg	163	252	344	1 733	9 515	1 382
cb4	165	224	345	1 389	12 223	1 675
cb5	163	224	346	1 398	12 255	1 680
cart4	145	229	362	1 413	8 879	1 255
cb1	182	228	363	1 365	12 281	1 680
cb2	138	211	419	1 291	10 922	1 367
cart1	173	248	421	1 807	9 369	1 485
cart2	174	240	422	1 807	9 472	1 487

Table 7: Efficacité relative Monte Carlo sur les 42 scénarios pour les estimateurs de Hajek : les 15 meilleures méthodes (sur 33)

Étude par simulation: Résultats

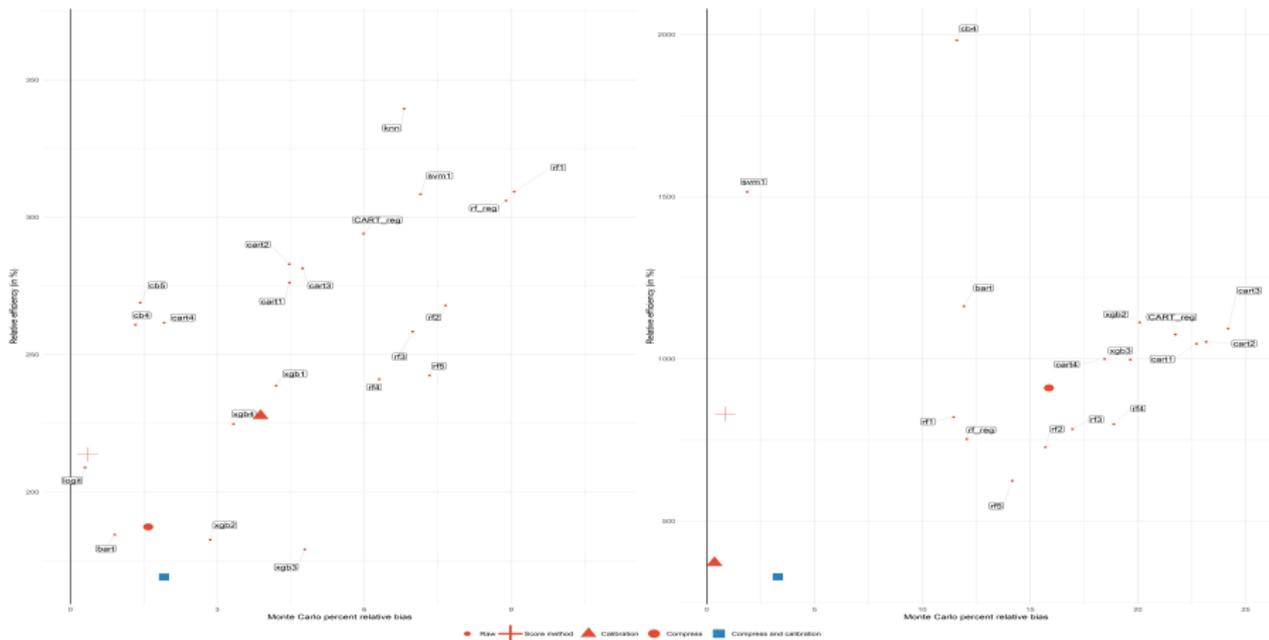


Figure 3: x (independant), y (linéaire), non-informatif, NR1 and NR2, estimateurs PSA

Étude par simulation: Résultats

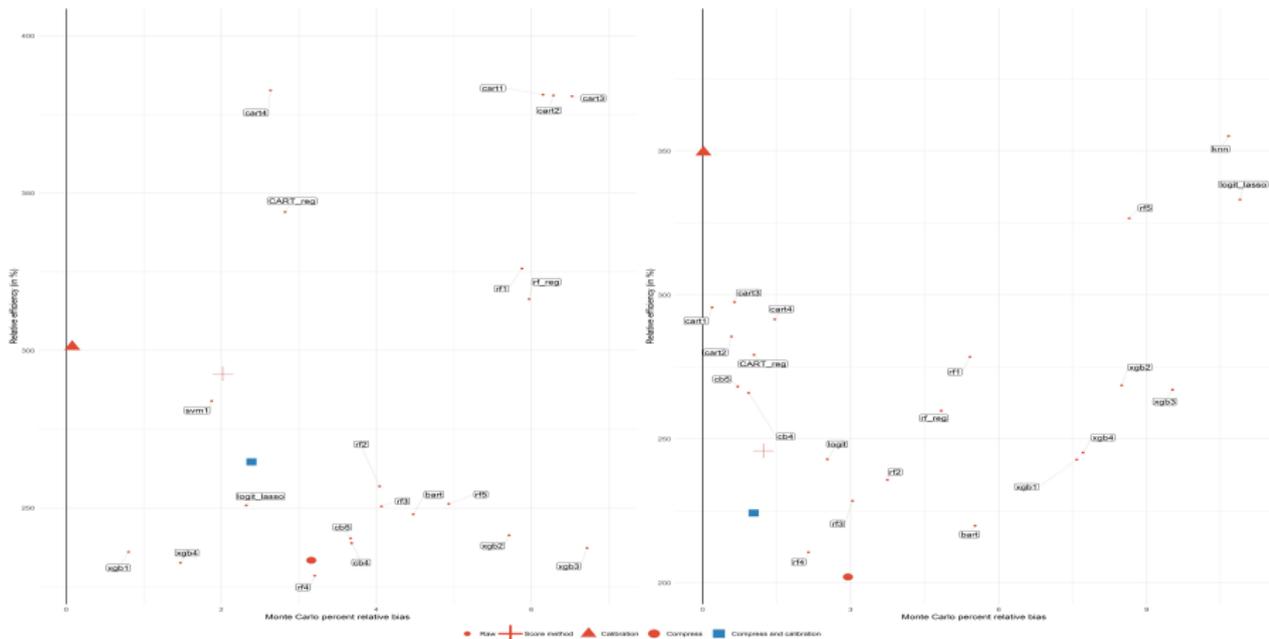


Figure 4: x (independent), y (linéaire), non-informatif, NR3 and NR4, estimateurs PSA

Étude par simulation: Résultats

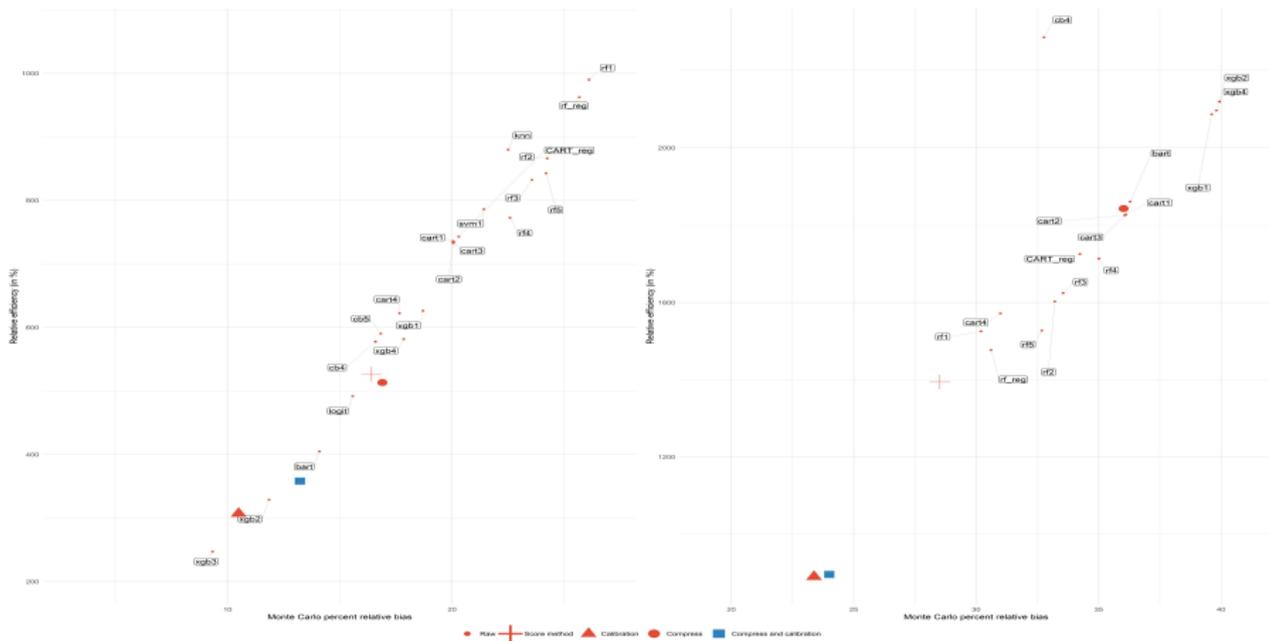


Figure 5: x (independant), y (linéaire), non-informatif, NR5 and NR6, estimateurs PSA

Étude par simulation: Résultats

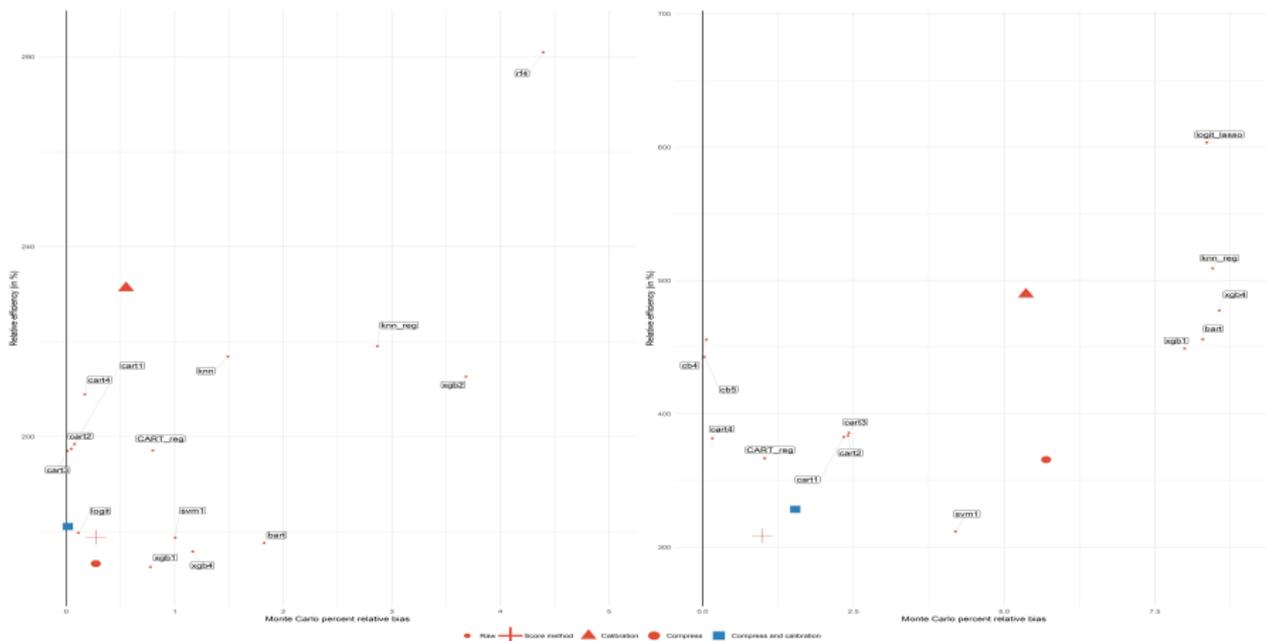


Figure 6: x (dépendant), y (non-linéaire), non-informatif, NR1 and NR2, estimateurs PSA

Étude par simulation: Résultats

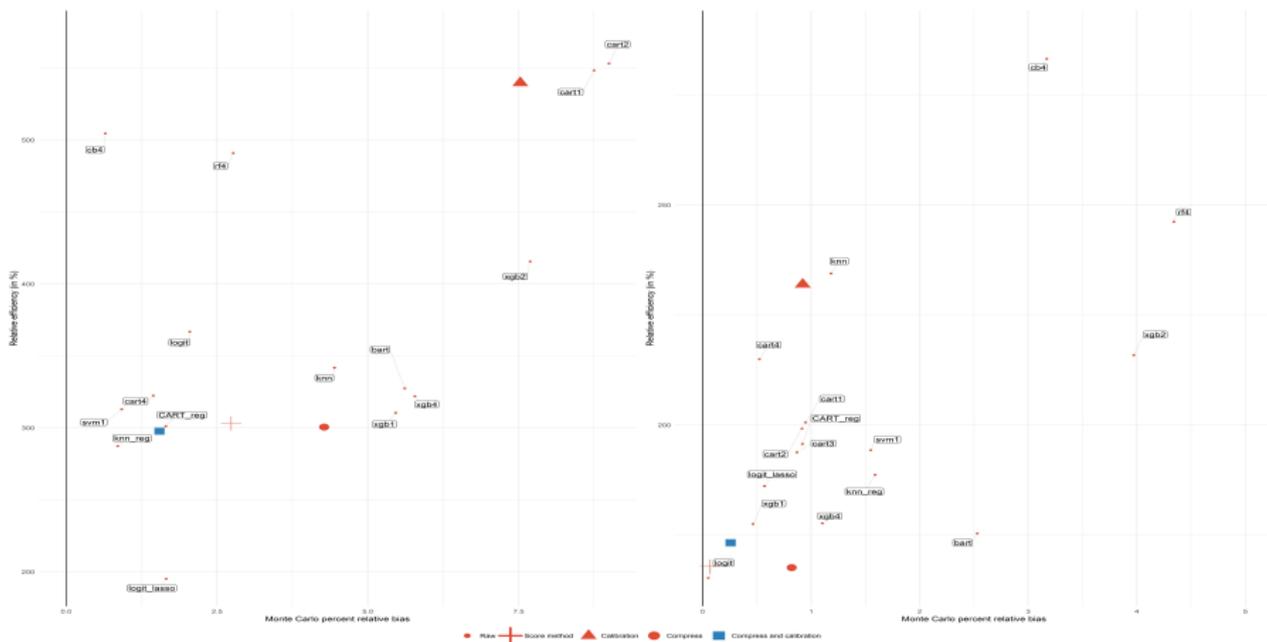


Figure 7: x (dépendant), y (non-linéaire), non-informatif, NR3 and NR4, estimateurs PSA

Étude par simulation: Résultats

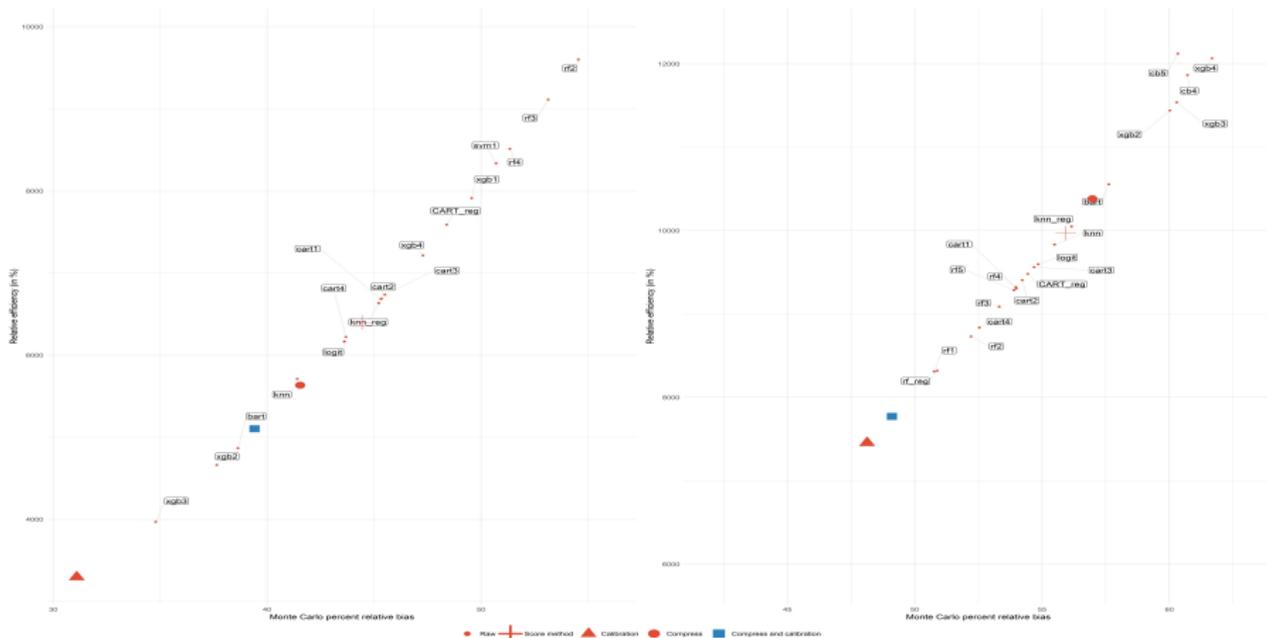


Figure 8: x (dépendant), y (non-linéaire), non-informatif, NR5 and NR6, estimateurs PSA

Conclusions

- L'utilisation de la méthode la plus prédictive ne conduit pas nécessairement au meilleur estimateur (le plus efficace) d'un total de population.
- Les méthodes d'agrégation se sont bien comportées dans nos expériences. Des travaux additionnels sont nécessaires.
- Méthodes d'ensemble liées à des procédures d'estimation à la multi-robustesse (par exemple, Han et Wang, 2013 ; Chen et Haziza, 2017) et à l'algorithme Superlearner (van der laan et al., 2007)
- Les résultats théoriques sur la convergence des estimateurs PSA feront l'objet de travaux futurs.
- Des critères différents pour, par exemple, les arbres de régression, sont actuellement sous étude.