ANÁLISES DA VARIÂNCIA E DA COVARIÂNCIA LINEAR DE DADOS DE UMA CLASSIFICAÇÃO DUPLA NÃO BALANCEADA

AMAURI DE ALMEIDA MACHADO Engenheiro Agrônomo

Orientador: Dr. Humberto de Campos

Dissertação apresentada à Escola Superior de Agricultura "Luiz de Queiroz", da Universidade de São Paulo, para obtenção do título de Mestre em Estatística e Experimentação Agronômica.

PIRACICABA Estado de São Paulo - Brasil Março, 1981

A meu pai (in memoriam)
A minha mãe,
A Dida e a Carolina,
D E D I C O.

AGRADECIMENTOS

Ao Prof. Dr. Humberto de Campos, pela amizade e orientação.

Ao Prof. Élio Paulo Zonta, a quem muito deve este trabalho.

Aos Professores Paulo Silveira Júnior e João Baptista da Silva, pela amizade e constante incentivo.

Aos Professores do Departamento de Matemática e Estatística da ESALQ, pelos ensinamentos.

À Universidade Federal de Pelotas, pela oportunidade concedida.

Ao Prof. Antonio C.S.A. Barros, pela versão do resumo para o inglês.

Aos colegas de curso, pelo excelente convívio.

À Maria Izalina Ferreira Alves e família, pela
amizade.

Aos funcionários do Departamento de Matemática e Estatística da ESALQ, pela constante colaboração.

I N D I C E

	Pāg
	vi
	vi:
1. INTR	ODUÇÃO
2. REVI	SÃO DE LITERATURA 3
3. DESE	NVOLVIMENTO TEÓRICO15
3.1.	Modelo matemático15
3.2.	Sistema de equações normais17
3.3.	Matriz de dispersão dos estimadores28
	3.3.1. Matriz de dispersão de â
	3.3.2. Matriz de dispersão de ĉ
3.4.	Distribuição dos estimadores30
3.5.	Médias ajustadas dos níveis dos fatores30
3.6.	Somas de quadrados31
	3.6.1. Soma de quadrados do residuo31
	3.6.2. Soma de quadrados para o teste da hipótese
	$H_1: a_i - a_i = 0$, para todo $i \neq i' \dots 33$
	3.6.3. Soma de quadrados para o teste da hipótese
	$H_{2}: c = 034$
	3.6.4. Soma de quadrados para o teste das sub-hi-
	põteses H_i : $k_i = 0$
3.7.	Variância de uma combinação linear de estimativas.37
3.8.	Esperança matemática das somas de quadrados38
	3.8.1. Esperança matemática da soma de quadrados
	do residuo ajustada para a regressão38
	3.8.2. Esperança matemática da soma de quadrados
	para A eliminando o fator B e a regressão40
	3.8.3. Esperança matemática de SQH,41
	3.8.4. Esperança matemática da soma de quadrados
	da regressão42
3.9.	Distribuição de formas quadráticas43
	3.9.1. Distribuição de â'Q*/o²43

	I	Pág.
	3.9.2. Distribuição de SQH;/o²	45
	3.9.3. Distribuição de $\hat{c}'R_2/\sigma^2$	
	3.9.4. Distribuição de SQR*/σ²	
	3.9.5. Distribuição da razão $\frac{\hat{a}'Q*/\rho(A_1)}{SQR*/\rho(A_3)}$	
	3.9.6. Distribuição de $\frac{SQH_{i}}{SQR^*/\rho(A_{3})}$	
	3.9.7. Distribuição da razão $\frac{\hat{c}'R_2/\rho(A_2)}{SQR*/\rho(A_3)}$	50
	3.10. Soma de quadrados e teste de significância para	
	a interação	50
4.	RESULTADOS E DISCUSSÃO	54
	4.1. Estimadores dos parâmetros,	54
	4.1.1. Estimador de c	54
	4.1.2. Estimador de a	
	4.2. Matriz de dispersão	
	4.2.1. Matriz de dispersão de ĉ	
	4.2.2. Matriz de dispersão de â	
	4.3. Médias ajustadas dos níveis dos fatores	
	4.4. Variância do contraste entre duas médias ajustadas	56
	4.5. Testes de hipéteses	57
	4.6. Exemplo numérico	65
5.	CONCLUSÕES	75
6.	LITERATURA CITADA	77
APÍ		7 9

ANÁLISES DA VARIÂNCIA E DA COVARIÂNCIA LINEAR DE DADOS DE UMA CLASSIFICAÇÃO DUPLA NÃO BALANCEADA

Autor: AMAURI DE ALMEIDA MACHADO

Orientador: Dr. Humberto de Campos

RESUMO

O objetivo do presente trabalho é estabelecer uma teoria para as análises da variância e da covariância em classificações duplas não balanceadas. Para tanto utilizou-se o Método do Ajustamento de Constante, introduzido por YATES (1934), como gerador de estimativas e somas de quadra dos.

O modelo linear básico é:

$$y_{ijk} = \mu + a_i + b_j + \gamma_{ij} + \sum_{g=1}^{p} c^{(g)} x_{ijk}^{(g)} + e_{ijk}$$

onde γ_{ij} representa a interação entre os níveis dos fatores A e B.

Entretanto, para maior facilidade nas deduções teóricas, utilizou-se o modelo sem interação, ou seja:

$$y_{ijk} = \mu + a_i + b_j + \sum_{g=1}^{p} c^{(g)} x_{ijk}^{(g)} + e_{ijk}$$

ou, na forma matricial,

$$y = j\mu + X_1 a + X_2 b + X_3 c + e$$

Mesmo assim, alem de um estudo completo acerca dos testes de significância para os efeitos principais e para a regressão, e apresentado, ainda, um procedimento no sentido de verificar a significância da interação. As principais conclusões deste trabalho são:

- a) nos casos onde a interação não está presente no modelo o teste de significância para os efeitos principais é um teste exato;
- b) a presença da interação no modelo dificulta sobremane<u>i</u> ra a interpretação das hipóteses, além de tornar aproximados os testes para os efeitos principais;
- c) as hipóteses devem ser formuladas, preferentemente, em termos de funções lineares estimáveis. Caso contrário, deverão ser associadas à essas funções as restrições não estimáveis que possibilitaram expressá-la como tal.

VARIANCE AND LINEAR COVARIANCE ANALYSES FOR AN UNBALANCED TWO-WAY CLASSIFICATION

Author:

AMAURI DE ALMEIDA MACHADO

Adviser:

Dr. Humberto de Campos

SUMMARY

The objective of this dissertation is to establish a theory for the Analyses of Variances and Covariances in unbalanced crossed classifications. For this the Fitting Constants Method, due to YATES (1934) was used as a generator for estimates sums of squares.

The basic linear model was

$$y_{ijk} = \mu + a_i + b_j + \gamma_{ij} + \sum_{g=i}^{p} c^{(g)} x_{ijk}^{(g)} + e_{ijk}$$

where γ_{ij} represents the interactions between factors A and B. However, for simplicity in theoretical developments, the model without interection parameters was first considered, that is

$$y_{ijk} = \mu + a_i + b_j + \sum_{g=1}^{p} c^{(g)} x_{ijk}^{(g)} + e_{ijk}$$

or, in matrix form,

$$y - j\mu + X_{1}a + X_{2}b + X_{3}c + e$$

In addition to a study on significance tests for main effects and regression, a proceding to test interaction is also presented.

The main conclusions of this work are:

- a) when the interaction is absent in the model, the test of significance for the main effects is sharp;
- b) the presence of the interaction in the model turn $di\underline{f}$ ficult the understanding of the hypothesis, turning the tests close for the main effects;
- c) the hypothesis must be formulated, mainly, in term of estimables linear functions. Otherwise, must be associated to those functions, the nonestimables conditions, that permited the expression such as.

1. INTRODUÇÃO

As classificações não balanceadas podem ser sub divididas em três categorias principais. A primeira é aquela onde cada observação pode ser representada, matematicamente, a través de um modelo de classificação simples. Neste caso, o número diferente de observações para cada tratamento, em nada modifica a análise tradicionalmente feita através dos totais mar ginais.

A segunda é aquela onde se tem um modelo de clas sificação dupla, cujo número de observações por tratamento é di ferente mas proporcional. A proporcionalidade entre o número de observações mantém a ortogonalidade das estimativas, obtidas através dos totais marginais, mantendo, consequentemente, a aditividade das somas de quadrados.

Finalmente, uma terceira categoria onde o número de observações, além de desigual, é desproporcional. Os dados aqui enquadrados, requerem um tipo especial de análise para que as estimativas obtidas não resultem confundidas.

Uma classificação é dita balanceada quando o nú mero de observações é constante para todas as combinações dos níveis dos fatores ou tratamentos, caso contrário, ela é dita não balanceada.

Nas classificações balanceadas, as estimativas e as somas de quadrados necessárias aos diversos testes de significância podem ser facilmente obtidas através dos totais marginais e, além do mais, existe um concenso geral sobre as hipóteses que estão sendo testadas.

Os métodos de análise de classificações não ba lanceadas são, geralmente, extensões da metodologia de análise das classificações balanceadas. Entretanto, essas extensões podem ser feitas de muitos modos, que, diga-se de passa gem, não convergem a resultados únicos, fato esse que pode conduzir a alguma confusão na interpretação dos resultados.

Em geral, tais métodos são mais complexos, se comparados àquele apropriado para a análise de classificações balanceadas, tanto na fase de cálculos como na interpretação das hipóteses testadas. Assim, o estudo de alguns desses metodos não pode estar, de forma nenhuma, desvinculado das hipóteses a esses métodos associadas.

O presente trabalho estabelece a teoria geral das análises da variância e da covariância de classificações duplas não balanceadas, pelo Método do Ajustamento de Constantes, considerando um modelo do tipo I, ou de efeitos fixos, e a presença de p variáveis auxiliares.

2. REVISÃO DE LITERATURA

YATES (1934) apresenta diversos métodos apropriados para a análise de classificações não balanceadas, conforme se verificam a seguir:

a) Método das Médias Não Ponderadas

Este método tem como pressuposição básica a homogeneidade entre as variâncias das médias das subclasses, a qual só é conseguida se o número de observações em cada subclasse ou célula não diferem muito entre si. A proposição des te método deve-se à sua facilidade de cálculo e tem como principal desvantagem o fato de que as suas somas de quadrados divididas por σ^2 (SQ/ σ^2) não tem distribuição χ^2 . O quadro da análise da variância pode ser resumido como na tabela 1.

Na notação utilizada na tabela 1,

$$\overline{n}_{h} = ab/(\sum_{ij} 1/n_{ij})$$

$$\bar{x}_{ij} = \bar{y}_{ij}$$
. = $\sum_{k} y_{ijk}/n_{ij}$

sendo \underline{a} o número de níveis de A, \underline{b} o número de níveis de B e SQR, a soma de quadrados do resíduo, constante para todos os métodos.

Tabela 1. Esquema de análise da variância associado ao Método das Médias Não Ponderadas.

Causas da Variação	Somas de Quadrados
A	$\overline{n}_{h} \stackrel{\Sigma}{i} (\overline{x}_{i} \overline{x}.)^{2}$
В	$\overline{n}_{h} (\overline{x}_{.j} - \overline{x}_{.j})^2$
AB	$\overline{n}_{h} \sum_{i,j} (\overline{x}_{ij} - \overline{x}_{i} - \overline{x}_{ij} + \overline{x}_{i})^{2}$
Residuo	SQR

b) Método da Soma de Quadrados de Médias Ponderadas

Este método, segundo o autor, é apropriado para a análise da variância de classificações dúplas não balancea das onde deva ser considerada a interação. Todas as somas de quadrados a ele associadas, divididas por σ^2 , têm distribuição χ^2 permitindo, dessa forma, testes exatos tanto para a interação como para os efeitos principais. O método é resumido na tabela 2, onde:

$$\overline{x}_{i} = \sum_{i} w_{i} \overline{x}_{i} / \sum_{i} w_{i}$$
, $\overline{x}_{2} = \sum_{j} v_{j} \overline{x}_{.j} / \sum_{j} v_{j}$,

$$w_{i} = b^{2} (\sum_{j} 1/n_{ij})^{-1}$$
 e $v_{j} - a^{2} (\sum_{i} 1/n_{ij})^{-1}$

Tabela 2. Esquema de análise da variância associado ao Método da Soma de Quadrados de Médias Ponderadas

Causas da Variação	Somas de Quadrados
Α	$\sum_{i} w_{i} (\overline{x}_{i} - \overline{x}_{i})^{2}$
В	$\sum_{j} v_{j} (\overline{x}_{j} - \overline{x}_{2})^{2}$
AB	R(γ/μ,α,β)

c) Método do Ajustamento de Constantes

O Método do Ajustamento de Constantes, também de nominado por alguns autores de Análise de Mínimos Quadrados, tem como vantagens o fato de ser um método rigoroso e proporcionar um teste exato para a interação e, caso não esteja presente, um teste exato para os efeitos principais. Na Tabela 3 vê-se as causas da variação e as somas de quadrados associadas a esse método, onde $R(\mu,\alpha)$, por exemplo, é a redução na soma de quadrados devida ao ajustamento do modelo

$$y_{ijk} = \mu + \alpha_i + e_{ijk}$$

SEARLE (1971) considera que a grande vantagem do Método das Somas de Quadrados de Médias Ponderadas é que somas de quadrados, por ele geradas, divididas por σ^2 , tem distribuição χ^2 permitindo assim, a utilização da estatística F nos testes de hipóteses. Segundo o autor

Tabela 3. Esquema de análise da variância associado ao Método do Ajustamento de Constantes

Causas da Variação	Somas de Quadrados	
A (nãó ajustado)	R(α/μ)	
A (ajustado p/B)	$R(\alpha/\mu,\beta)$	
B (não ajustado)	R(β/μ)	
B (ajustado p/A)	$R(\beta/\mu,\alpha)$	
AB	$R(\gamma/\mu,\alpha,\beta)$	

$$E(QMA) = \frac{1}{a-1} \sum_{i=1}^{a} w_{i} \left[\alpha_{i} + \overline{\gamma}_{i} - \frac{\sum_{i} w_{i} (\alpha_{i} + \overline{\gamma}_{i})}{\sum_{i} w_{i}} \right]^{2} + \sigma^{2}$$

$$E(QMB) = \frac{1}{b-1} \int_{j=1}^{b} v_{j} \left[\beta_{j} + \overline{\gamma}_{,j} - \frac{\sum_{j} v_{j} (\beta_{j} + \overline{\gamma}_{,j})}{\sum_{j} v_{j}} \right]^{2} + \sigma^{2}$$

De forma que a razão,

$$F = \frac{QMA}{OMR}$$

tem distribuição F e possibilita testar a hipótese:

$$H_0: \alpha_i + \overline{\gamma}_i = \alpha_i + \overline{\gamma}_i$$
, para todo $i \neq i'$.

Caso o modelo inclua a restrição γ_i . = γ_i = 0, a hipótese testada é:

$$H_0: \alpha_i = \alpha_i$$
, ; para todo $i \neq i$

Do mesmo autor $\tilde{\mathbf{e}}$ a notação R(), muito $\tilde{\mathbf{u}}$ til na representação de somas de quadrados, especialmente quando se trata de casos não balanceados.

O termo R() é definido, por SEARLE (1971), como sendo a redução na soma de quadrados devida ao ajustamento de um determinado modelo. Assim, considere-se o modelo

$$y = X\beta + e$$

Sejam $g' = [g_1', g_2']$ e X = $[X_1, X_2]$ partições convenientes de g e X, respectivamente.

Pela definição, para o modelo

$$y = X\beta + e$$

a redução na soma de quadrados será:

$$R(g) = \hat{g}' \chi' y$$

e para o modelo,

$$y = X_1\beta_1 + e$$

a redução será:

$$R(\beta_1) = \hat{\beta}_1' X_1' y$$

onde $\hat{\beta}$ e $\hat{\beta}_1$ são, respectivamente, uma das soluções dos sistemas

$$X'X\hat{\beta} = X'y$$

e
$$X_1'X_1\hat{\beta}_1 = X_1'y$$

Assegura o autor que, se y Ω $N(\mu,\sigma^2 I)$ então $R()/\sigma^2$ tem distribuição χ^2 não central independentemente de SQR.

Finalmente, o autor define que:

$$R(\beta_1/\beta_2) = R(\beta) - R(\beta_2)$$

ou
$$R(\underline{\beta}) = R(\underline{\beta}_1/\underline{\beta}_2) + R(\underline{\beta}_2)$$

donde se conclui que $R(\beta_1/\beta_2)/\sigma^2$ e $R(\beta_2)/\sigma^2$ têm, independentemente, distribuição χ^2 não central.

Segundo HOCKING e SPEED (1975), a análise de modelos lineares pelos processos usuais, embora esteja amparada por uma rigorosa teoria matemática, apresentam sérias lacunas, especialmente na área dos testes de hipóteses formuladas para a análise de classificações não balanceadas. Para tanto, os au tores propuseram a análise através do modelo

$$y = W\mu + e$$

sujeito a restrição

$$G\mu = 0$$

onde $G\underline{\mu}$ expressa relações conhecidas entre as médias que $% \mathbf{p}$ compoem o vetor μ .

Como exemplo, pode-se citar o modelo básico apropriado para análise de classificações duplas:

$$y_{ijk} = \mu + \alpha_i + \beta_j + \gamma_{ij} + e_{ijk}$$

onde γ representa a interação entre os effeitos principais A e B.

Considerando que $\mu_{ij} = \mu + \alpha_i + \beta_j + \gamma_{ij}$, o modelo anterior pode ser reescrito como:

$$y_{ijk} = \mu_{ij} + e_{ijk}$$

Caso haja evidências sobre a inexistência da interação, então esse modelo estará sujeito à restrição

$$\mu_{ij} - \mu_{i',j} - \mu_{ij}, + \mu_{i',j} = 0$$

que seria equivalente ao modelo

$$y_{ijk} = \mu + \alpha_i + \beta_j + e_{ijk}$$

SPEED <u>et alii</u> (1978); revendo os métodos para a análise de classificações não balanceadas, distinguem tais métodos pelas hipóteses a eles associadas e asseguram que a escolha do método deve basear-se somente nas hipóteses de interesse e não em facilidades de cálculo ou exigências de ortogonalidade de formas quadráticas. Assim, com relação ao Método das Médias Não Ponderadas, a simples facilidade de cálculo não justifica, de forma nenhuma, sua aplicação.

Num modelo de classificação dupla, as hipóteses comumente utilizadas na análise da variância, segundo esses \underline{au} tores, estão na tabela 4, colocadas sob a forma do modelo μ_{ij} .

Tabela 4. Hipóteses comumente utilizadas na análise da variância, tendo como base o modelo de classificação dupla

Fator A			
$H_i: \overline{\mu}_i = \overline{\mu}_i$			
$H_2: \sum_{j} n_{ij} \mu_{ij} / n_{i} = \sum_{j} n_{i'j} \mu_{i'j} / n_{i'}.$			
$H_{3}: \sum_{j} n_{ij} \mu_{ij} = \sum_{i} \sum_{j} n_{ij} n_{i'j} \mu_{i'j} / n_{i'j}$			
H_{μ} : $\mu_{ii} = \mu_{i'i}$			

Tabela 4. continuação

Fator B		
$H_{5}: \overline{\mu}_{.j} = \overline{\mu}_{.j'}$ $H_{6}: \sum_{i} n_{ij} \mu_{ij} / n_{.j} = \sum_{i} n_{ij'} \mu_{ij'} / n_{.j'}$ $H_{7}: \sum_{i} n_{ij} \mu_{ij} = \sum_{i} \sum_{j} n_{ij} n_{ij'} \mu_{ij'} / n_{i}.$ $H_{6}: \mu_{1j} = \mu_{1j'}$		
Interação AB		
H ₉ : μ _{ij} - μ _{i'j} - μ _{ij'} , + μ _{i'j'} = 0		

As hipóteses associadas aos efeitos principais A; B e à interação AB são, respectivamente, H_1 , H_5 e H_9 no Método das Somas de Quadrados de Médias Ponderadas. Pode-se notar perfeitamente que este método tem como exigência fundamental a existência de, pelo menos, uma observação em cada célula, ou seja, exige que n_{ij} > 0, para qualquer ij.

Porém a mesma exigência não é necessária para a aplicação do Método do Ajustamento de Constantes. As hipóte ses associadas aos efeitos principais e à interação, na exata ordem em que se encontram na tabela 4, são: H_2 , H_3 , H_6 , H_7 e H_9 . Assim, $R(\alpha/\mu)$, calculada através do ajustamento do modelo de classificação simples, é a soma de quadrados apropriada para o teste de H_2 . Alguns autores, entre eles SEARLE (1971), se referem a $R(\alpha/\mu)$ como "soma de quadrados para o fator A, igno rando o fator B e a interação AB".

Com relação à inclusão de variáveis auxiliares no modelo, FEDERER (1957) agrupa as análises da variância e da covariância em três casos: o primeiro é quando a interação

não é considerada no modelo, o segundo é quando a interação es tá presente e os efeitos são considerados fixos e, finalmente, um terceiro caso onde a interação está presente e pelo menos um dos efeitos principais que a compõe é considerado aleatório.

Para a análise dos dois primeiros casos o autor emprega, respectivamente, o Método do Ajustamento de Constantes, o Método da Soma de Quadrados de Médias Ponderadas e, para o terceiro caso, apresenta um procedimento baseado na estimação dos componentes de variância pelos métodos propostos por HENDERSON (1953). Todos os casos são ilustrados, pelo autor, considerando apenas o caso de uma variável auxiliar no modelo. Além disso, indica processos a serem aplicados à classificações mais complexas com p variáveis.

KATTI (1965) parte do modelo

$$y = X\beta + Zb + e$$

reescrevendo-o sob a forma:

$$y = X(\beta + \Delta b) + (Z - X\Delta)b + e =$$

$$= X\beta^* + (Z - X\Delta)b + e$$

onde Δ deve satisfazer o sistema X'(Z - X Δ) = ϕ .

Pondera o autor que, se X'X é não singular, então $\hat{\Delta} = (X'X)^{-1}X'Z$. No caso geral, entretanto, $\hat{\Delta} = (X'X)^{-1}X'Z$, é uma solução do sistema $X'(Z - X\Delta) = \Phi$.

As estimativas obtidas atrawes deste procedimento são:

$$\hat{\hat{g}} = \hat{g}^* - \hat{\Delta}\hat{\hat{g}} = (X'X)^T X' y - (X''X)^T X' Z \hat{g}$$

$$\hat{b} = \left[(Z - X \hat{\Delta})' (Z - X \hat{\Delta}) \right]^{-1} \left[(Z - X \hat{\Delta})' y \right]$$

enquanto que a redução na soma de quadrados devida ao ajusta

mento do modelo

е

$$y = X\beta + Zb + e$$

$$\hat{\mathbf{e}}$$
: $R(\beta, b) = R(\beta^*, b) = R(\beta^*) + R(b)$

onde $R(\underline{\beta}^*)$ e devida ao ajustamento de $\underline{y} = X\underline{\beta}^* + \underline{e}$ e, $R(\underline{b})$ devida ao ajustamento de $\underline{y} = (Z - X\Delta)b + e$.

SEARLE (1971) argumenta que a análise de covariância pode ser feita utilizando-se o modelo $y = X\beta + e$, onde X é uma matriz composta de valores 0 e 1 e dos valores observados das covariáveis.

No entanto, para uma melhor distinção entre os dois tipos de parâmetros, o mesmo autor subdividiu a matriz X e o vetor β em duas partes. O modelo, dessa forma, fica:

$$y = Xa + Zb + e$$

onde X é uma matriz composta de valores da variável binária e Z dos valores da variável auxiliar, suposta de posto coluna com pleto, cujas colunas são independentes das colunas de X. Final mente, o vetor a é o vetor que contem a média geral μ mais os níveis dos fatores e suas interações; b é o vetor dos coeficientes de regressão e e, o vetor dos erros, supostos independentes, com distribuição normal e variância comum σ^2 .

Os estimadores obtidos pelo Método dos Mínimos Quadrados são:

$$\hat{a} = a^* - (X'X)^T X'Z\hat{b}$$

$$\hat{b} = (Z'PZ)^{-1}Z'Py$$

sendo $a^* = (X'X)^TX'y$ e $P = I - X(X'X)^TX'$.

O mesmo estimador \hat{b} pode, segundo o mesmo au - tor, ser obtido através do modelo:

$$y = R_z b + e$$
ou seja,
$$\hat{b} = (R_z' R_z)^{-1} R_z' y$$

onde R'R é a matriz das somas de quadrados e produtos do resíduo, relativas às variáveis auxiliares.

Dessa forma, o vetor solução do sistema de equações normais, na análise de covariância, é:

$$\begin{bmatrix} \hat{a} \\ \hat{b} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a^* - (X'X)^\top X'Z\hat{b} \\ (R_Z'R_Z)^{-1}R_Z'Y \end{bmatrix}$$

As variâncias e a covariância entre os estimadores são dadas por:

$$V(\hat{a}) = [(X'X)^{-} + (X'X)^{-}X'Z(R_{z}^{'}R_{z}^{'})^{-1}Z'X(X'X)^{-}]\sigma^{2}$$

$$V(\hat{b}) = (R_{z}^{'}R_{z}^{'})^{-1}\sigma^{2}$$

$$Cov(\hat{a}, \hat{b}) = -(X'X)^{-}X'Z(R_{z}^{'}R_{z}^{'})^{-1}\sigma^{2}$$

A soma de quadrados do residuo, nesse caso, é:

$$SQR^* = \underline{y}'\underline{y} - R(\underline{a},\underline{b})$$
ou
$$SQR^* = \underline{y}'\underline{y} - \underline{y}'X(X'X)^TX'\underline{y} - \underline{y}'R_{\underline{z}}(R_{\underline{z}}'R_{\underline{z}})^{-1}R_{\underline{z}}'\underline{y}$$
ou
$$SQR^* = \underline{y}'\underline{y} - R(\underline{a}) - S.Q.Regr.$$

com N - $\rho(X)$ - $\rho(Z)$ graus de liberdade, sendo N o número de observações, $\rho(X)$ e $\rho(Z)$, respectivamente, os postos de X e de Z. O autor assegura, ainda, que as hipôteses H_1 : b = 0, H_2 : K'a = 0 e H_3 : $K'[a + (X'X)^TX'Zb] = 0$, são testadas, respectivamente, por:

$$F(H_1) = \frac{R(b/a)/\rho(Z)}{SQR^*/(N-\rho(X)-\rho(Z))} = \frac{S.Q.Regr./\rho(Z)}{QMR^*}$$

$$F(H_2) = -\frac{Q/\rho(X)}{QMR^*}$$

$$F(H_3) = -\frac{Q^*/\rho(X)}{QMR^*}$$

sendo,

$$Q = (K'\hat{a})'[K'(X'X)^{-}K + K'(X'X)^{-}X'Z(Z'PZ)^{-1}Z'X(X'X)^{-}K]^{-1}K'\hat{a}$$

$$e, Q^* = (K'\hat{a}^*)'[K'(X'X)^{-}K]^{-1}K'\hat{a}^*$$

DIAS (1981), estudando a análise de covariância intrablocos, com <u>p</u> variáveis auxiliares, no delineamento em blocos incompletos, caso particular dos ensaios equilibrados, considera o modelo matemático

$$y_{ij} = m + t_i + b_j + \sum_{w=1}^{p} a_w x_{ij}^{(w)} + e_{ij}$$

O principal objetivo do referido autor é justificar os fundamentos teóricos de tal análise. Assim sendo, de monstra que a soma de quadrados do resíduo, dividida por σ^2 , ajustada para a regressão, tem distribuição χ^2 central e as demais, χ^2 não central, já que o modelo é suposto de efeitos fixos. Ademais, afirma que é correta a utilização do teste F para o teste das hipóteses de que os efeitos de tratamentos e os coeficientes de regressão são todos nulos.

Finalmente, determina a matriz de dispersão para as estimativas dos efeitos de tratamentos ajustados para blocos e regressão. Determina, ainda, uma fórmula para o cálculo da variância média do contraste entre duas médias de tratamentos ajustadas para blocos e regressão.

3. DESENVOLVIMENTO TEÓRICO

3.1. Modelo matemático

Supondo uma relação linear entre as variáveis in dependentes e a variável dependente, o modelo matemático considerado neste trabalho é:

$$y_{ijk} = \mu + a_i + b_j + \sum_{g=1}^{p} c^{(g)} x_{ijk}^{(g)} + e_{ijk}$$
 (1)

onde,

y_{ijk}: valor da k-ésima observação relativa à combinação <u>ij</u>, (k = 0, 1, 2, ..., n_{ij});
μ: média geral teórica;

 a_i : efeito do nível <u>i</u> do fator A ou primeira clas sificação, (i = 1, 2, ..., v);

 b_j : efeito do nível <u>j</u> do fator B ou segunda clas sificação, (j = 1, 2, ..., r);

 $c^{(g)}$: coeficiente de regressão linear multipla , onde <u>g</u> representa o grupo de variáveis auxiliares, (g = 1, 2, ..., p);

 $x_{\mbox{ij}k}^{(g)}\colon$ desvio de cada observação X_{\mbox{ij}k}^{(g)} em relação à média geral do respectivo grupo, $\overline{X}^{(g)};$

e $_{ijk}$: erro experimental associado \hat{a} respectiva observação y $_{ijk}$, supostos independentes, normalmente distribuidos com média zero e variância constante σ^2 .

Esse modelo de análise de covariância linear multipla é o mesmo utilizado por FEDERER (1957) e semelhante aquele sugerido por ZELEN (1957), também utilizado por DIAS (1981). Estes ultimos, entretanto, consideraram o caso dos blo cos incompletos onde $n_{ij} = 0$ ou $n_{ij} = 1$, ou, de maneira mais completa, o caso dos blocos incompletos balanceados.

Optando-se pelo esquema matricial, o modelo (1) pode ser expresso como:

$$y = j\mu + X_1 a + X_2 b + X_3 c + e$$
 (2)

sendo,

y: vetor (n x 1) das observações da variável dependente;

j: vetor (n x 1) composto de 1's referentes aos coeficientes da média geral μ;

 X_1 : matriz (n x v) composta de 0's e de 1's , coeficientes de a_1 ;

a: vetor (v x 1) dos efeitos a;;

 X_2 : matriz (n.xr), semelhante a X_1 , relativa aos coeficientes de b_i ;

b: vetor (r x 1) dos efeitos b;;

 X_3 : matriz (n.x p) cujos componentes são os valores da variável independente ou covariável suposta de colunas independentes entre si e das colunas de X_1 e X_2 ;

c: vetor (p x 1) dos coeficientes de regressão;e: vetor (n x 1) dos erros experimentais.

Um procedimento que facilita as deduções teóricas é considerar o efeito da média somado ao efeito de uma das classificações. Embora a notação continue a mesma, supor-se-á,

sem perda de generalidade, que o efeito da média está ao efeito da segunda classificação ou ao fator B.

Assim, pode-se reescrever (2) da seguinte forma:

$$y = X_1 a + X_2 b + X_3 c + e$$
 (3)

Nos casos onde deva ser considerada a ção entre os fatores ou classificações, o modelo será:

$$y = X_1 a + X_2 b + X_3 c + X_4 \gamma + e$$
 (4)

onde X_4 é uma matriz (n.x s), de definição semelhante a X_1 e X_2 e γ \vec{e} o vetor (s x 1) das interações entre os níveis dos fa tores, sendo s o número de células da tabela de dupla entrada que contém pelo menos uma observação.

Como a soma de quadrados para a interação pode ser obtida por uma diferença entre somas de quadrados, pode ser visto no item 3.10 deste trabalho, todas as demais deduções serão feitas considerando o modelo (3).

3.2. Sistema de equações normais

Os modelos (2) e (3) podem ser postos na forma

$$y = X\beta + e \tag{5}$$

onde X = $[X_1, X_2, X_3]$ e $\beta' = [a', b', c']$.

Considerando o modelo (2), o sistema de equa ções normais $X'X\hat{\beta} = X'y$, obtido pelo Método dos Quadrados Mínimos, pode ser representado por:

$$\begin{bmatrix} \dot{j} \, \dot{j} & \dot{j} \, \dot{X}_{1} & \dot{j} \, \dot{X}_{2} & \dot{j} \, \dot{X}_{3} \\ X_{1}' \dot{j} & X_{1}' X_{1} & X_{1}' X_{2} & X_{1}' X_{3} \\ X_{2}' \dot{j} & X_{2}' X_{1} & X_{2}' X_{2} & X_{2}' X_{3} \\ X_{3}' \dot{j} & X_{3}' X_{1} & X_{3}' X_{2} & X_{3}' X_{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{\mu} \\ \hat{a} \\ \hat{b} \\ \hat{c} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{j} \, \dot{y} \\ X_{1}' \dot{y} \\ X_{2}' \dot{y} \\ X_{3}' \dot{y} \end{bmatrix}$$

A notação melhora sensivelmente se for considerado o esquema:

$$\begin{bmatrix} n & \vdots & \vdots & \ddots & 0 \\ \underline{r} & R & N & A \\ \underline{k} & N' & K & D \\ \underline{0} & A' & D' & E \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{\mu} \\ \hat{a} \\ \hat{b} \\ \hat{c} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} y & \ddots \\ \underline{T} \\ \underline{B} \\ \underline{P} \end{bmatrix}$$

$$(6)$$

As submatrizes de X'X têm a composição que se-

gue:

$$r' = (n_1, n_2, \dots, n_v)$$

$$k' = (n_1, n_2, \dots, n_r)$$

$$R = diag\{n_1, n_2, \dots, n_v\}$$

$$K = diag\{n_1, n_2, \dots, n_r\}$$

$$N = v^{n_{ij}}$$

sendo n_{ij} o número de observações que cada combinação \underline{ij} forne ce.

$$A = \begin{bmatrix} x_{1}^{(1)} & x_{1}^{(2)} & \dots & x_{1}^{(p)} \\ x_{2}^{(1)} & x_{2}^{(2)} & \dots & x_{2}^{(p)} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ x_{V}^{(1)} & x_{V}^{(2)} & \dots & x_{V}^{(p)} \end{bmatrix}$$

$$D = \begin{bmatrix} x_{\cdot 1}^{(1)} & x_{\cdot 1}^{(2)} & \dots & x_{\cdot 1}^{(p)} \\ x_{\cdot 2}^{(1)} & x_{\cdot 2}^{(2)} & \dots & x_{\cdot 2}^{(p)} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ x_{\cdot r}^{(1)} & x_{\cdot r}^{(2)} & \dots & x_{\cdot r}^{(p)} \end{bmatrix}$$

enquanto que

$$\widehat{\beta} = \begin{bmatrix} \widehat{\mu} \\ \widehat{a}_1 \\ \widehat{a}_2 \\ \vdots \\ \widehat{a}_V \\ \widehat{b}_1 \\ \widehat{b}_2 \\ \vdots \\ \widehat{b}_r \\ \widehat{c}_1 \\ \widehat{c}_2 \\ \vdots \\ \widehat{c}_p \end{bmatrix} \qquad e \qquad X.Y = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_{V_1} \\ y_{V_1} \\ y_{V_2} \\ \vdots \\ y_{V_1} \\ y_{V_2} \\ \vdots \\ y_{V_1} \\ y_{V_2} \\ \vdots \\ y_{V_1} \\ \vdots \\ y_{V_1} \\ y_{V_2} \\ \vdots \\ y_{V_1} \\ \vdots \\ y$$

sendo
$$n_i$$
. = $\sum_{j} n_{ij}$; $n_{ij} = \sum_{i} n_{ij}$ e $n_{ij} = \sum_{i} \sum_{j} n_{ij}$

Da mesma forma,

$$y_{i..} = \sum_{j=k}^{\Sigma} y_{i:jk}$$
, $y_{.j.} = \sum_{i=k}^{\Sigma} y_{i:jk}$ e $y_{...} = \sum_{i=j}^{\Sigma} \sum_{k} y_{i:jk}$

Através de (3) obtém-se o seguinte sistema de e quações normais:

$$R\hat{a} + N\hat{b} + A\hat{c} = T$$

$$N'\hat{a} + K\hat{b} + D\hat{c} = B$$

$$A'\hat{a} + D'\hat{b} + E\hat{c} = P$$

$$(9)$$

$$N'\hat{a} + K\hat{b} + D\hat{c} = B$$
 (8)

$$A'\hat{a} + D'\hat{b} + E\hat{c} = P \tag{9}$$

A estimação simultânea de todos os parâmetros frequentemente torna-se por demais trabalhosa devido à presenca de matrizes de ordem muito elevada. Pode-se lançar mão, entretanto, de um processo descrito em alguns textos como, exemplo, SEARLE (1971), HARVEY (1975), dentre outros, denomina do de "absorção de equações". Essa "absorção" é feita de forma que sejam "absorvidas" as equações referentes ao fator que tenha maior número de níveis. Supor-se-á, inicialmente, que a se gunda classificação ou fator B possui maior número de níveis.

Isolando \hat{b} em (8) e substituindo em (7) e (9),

tem-se:

$$\begin{bmatrix} R_{\hat{a}}^{\hat{a}} + NK^{-1}B - NK^{-1}D_{\hat{c}}^{\hat{c}} - NK^{-1}N'_{\hat{a}} + A_{\hat{c}}^{\hat{c}} = \underline{T} \\ A'_{\hat{a}}^{\hat{a}} + D'_{\hat{c}}^{\hat{c}} - D'_{\hat{c}}^{\hat{c}} - D'_{\hat{c}}^{\hat{c}} - D'_{\hat{c}}^{\hat{c}} + E_{\hat{c}}^{\hat{c}} = \underline{P} \end{bmatrix}$$

Reunindo os termos semelhantes, obtém-se:

$$\begin{bmatrix} (R - NK^{-1}N')\hat{a} + (A - NK^{-1}D)\hat{c} = \underline{T} - NK^{-1}\underline{B} \\ (A' - D'K^{-1}N')\hat{a} + (E - D'K^{-1}D)\hat{c} = \underline{P} - D'K^{-1}\underline{B} \end{bmatrix}$$

Fazendo,

$$C = R - NK^{-1}N'$$

$$Z = A - NK^{-1}D$$

$$W = E - D'K^{-1}D$$

$$Q = T - NK^{-1}B$$

$$S = P - D'K^{-1}B$$

o sistema fica:

$$\begin{bmatrix} \hat{Ca} + \hat{Zc} = Q \\ \hat{Z'a} + \hat{Wc} = S \end{cases}$$
 (10)

$$Z'\hat{a} + W\hat{c} = S \tag{11},$$

equivalente ao sistema (6), absorvida a equação,

$$j\hat{\mu} + \hat{b} = K^{-1} \left[B - N' \hat{a} - D\hat{c} \right]$$
 (12)

Supondo W não singular, obtém-se, através de

(11), que:

$$\hat{c} = W^{-1}S - W^{-1}Z'\hat{a}$$

Substituindo em (10) fica:

$$C\hat{a} + Z(W^{-1}S - W^{-1}Z'\hat{a}) = Q$$

Reunindo os termos semelhantes, tem-se:

$$(C - ZW^{-1}Z')\hat{a} = Q - ZW^{-1}S$$

Fazendo,

e,
$$C - ZW^{-1}Z' = C*$$

 $Q - ZW^{-1}S = Q*$

o sistema reduzido torna-se,

$$C^*\hat{a} = Q^* \tag{13}$$

As matrizes envolvidas nesse sistema têm a composição dada a seguir:

$\sum_{\substack{\Sigma\Sigma\Sigma: \mathbf{x}(1)\\ \mathbf{i}\mathbf{j}\mathbf{k}}} x_{\mathbf{i}\mathbf{j}\mathbf{k}}^{(p)} - \sum_{\mathbf{j}} \frac{x_{\mathbf{i}\mathbf{j}}^{(j)}\mathbf{x}(p)}{\mathbf{n}_{\mathbf{j}}}$	$\sum_{ijk} \sum_{xijk} x_{ijk}^{(2)} x_{ijk}^{(p)} - \sum_{j} \frac{x_{\cdot j}^{(2)} x_{\cdot j}^{(p)}}{x_{\cdot j} \cdot j}$	•	$\sum_{\substack{\Sigma\Sigma\dots x(p)\\ijk}} (p)_{x(p)-\Sigma} \frac{x(p)_{x(p)}}{\cdot j\cdot \cdot j\cdot}$
•	;		:
$\sum_{ijk} x_{ijk}^{(1)} x_{ijk}^{(2)} - \sum_{j} \frac{x_{ij}(j)}{n.j} x_{ij}^{(2)}$	$\sum_{ijk} \sum_{x,ijk=ijk=j} \frac{x^{(2)}(z)}{\sum_{ij} x^{(2)}}$	•	$\sum_{ijk} \sum_{xijk} x_{ijk}^{(2)} - \sum_{j} \frac{x(p)x(z)}{-j \cdot j}$
$\sum_{ijk} x_{ijk}^{(1)} x_{ijk}^{(1)} - \sum_{j} \frac{x_{ij}^{(1)} x_{ij}^{(1)}}{n}$	$\Sigma \Sigma X_{ijk}^{(2)} X_{ijk}^{(1)} - \Sigma X_{ijk}^{(2)} X_{ijk}^{(1)}$. :	$\sum_{ijk} \sum_{ijk} x_{ijk}^{(1)} - \sum_{j} \frac{x(p)x^{(1)}}{x_{ijk}}$

$$Q = \begin{bmatrix} y_{1} & -\sum \frac{n_{1}j^{y} \cdot j}{n} \\ y_{2} & -\sum \frac{n_{2}j^{y} \cdot j}{n} \\ \vdots \\ y_{v} & -\sum \frac{n_{v}j^{y} \cdot j}{n} \\ \vdots \\ y_{v} & -\sum \frac{n_{v}j^{y} \cdot j}{n} \\ \end{bmatrix}$$

$$\sum_{\substack{j \in \Sigma \\ j \neq k}} \sum_{\substack{j \in \Sigma \\ j \neq k}} x_{ijk}^{(1)} y_{ijk} - \sum_{j} \frac{x_{.j...j.}^{(1)} y_{.j.}}{n_{.j}}$$

$$\sum_{\substack{j \in \Sigma \\ j \neq k}} \sum_{\substack{j \in \Sigma \\ j \neq k}} x_{ijk}^{(2)} y_{ijk} - \sum_{j} \frac{x_{.j...j.}^{(2)} y_{.j.}}{n_{.j}}$$

$$\sum_{\substack{j \in \Sigma \\ j \neq k}} \sum_{\substack{j \in \Sigma \\ j \neq k}} x_{ijk}^{(p)} y_{ijk} - \sum_{j} \frac{x_{.j...j.}^{(p)} y_{.j.}}{n_{.j}}$$

Pela composição dessas matrizes pode-se notar perfeitamente que os vetores da matriz Z têm a mesma forma do vetor Q, com a diferença de que o último refere-se à variável dependente e os primeiros às variáveis independentes. Dessa forma, vê-se facilmente que:

De modo que (10) é um sistema consistente e inde terminado, já que j'C = 0' e j'(Q - $Z\hat{c}$) = 0.

Adotando, dentre os muitos existentes, o procedimento proposto por PIMENTEL GOMES (1968), seja Ä tal que:

- a) $\rho(\overline{A}) = 1$, onde $\rho(\overline{A})$ é o posto ou característica de \overline{A} .
- b) $\overline{A}\hat{a} = 0$.
- c) Aa não pode ser combinação linear estimável de parâmetros.

Assim sendo,

$$C\hat{a} = Q - Z\hat{c}$$

$$\overline{A}\hat{a} = 0$$
.

Efetuando-se a subtração, tem-se:

$$(C - \overline{A})\hat{a} = Q - Z\hat{c}$$

Fazendo C - \overline{A} = M, onde M ϵ suposta não singular, uma das infinitas soluções que satisfazem (10) ϵ :

$$\hat{a} = M^{-1}Q - M^{-1}Z\hat{c}$$

Substituindo em (11), fica:

$$(W - Z'M^{-1}Z)\hat{c} = S - Z'M^{-1}Q$$

Fazendo,

$$R_1 = W - Z'M^{-1}Z$$

 $R_2 = S - Z'M^{-1}Q$

o sistema fica:

$$R_1\hat{C} = R_2$$
.

Ora, facilmente se verifica que Z'M⁻¹Z é a matriz das somas de quadrados e produtos relativas à primeira classificação ou fator A, ajustadas para a segunda, considera das as variáveis auxiliares. De forma que $R_1 = E - D'K^{-1}D - Z'M^{-1}Z$ é a matriz dos resíduos das somas de quadrados e produtos, suposta não singular, relativas às variáveis auxilia res, enquanto que, $R_2 = P - D'K^{-1}B - Z'M^{-1}Q$ é o vetor dos resíduos das somas de produtos, consideradas as variáveis independentes e a variável dependente.

Adaptando o procedimento utilizado por PIMEN-TEL GOMES (1968), os sistemas (13) e (14) podem ser mais facilmente obtidos definindo:

$$V = \begin{bmatrix} V_1 \\ -- \\ V_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I_V & (ZW^{-1}D'K^{-1} - NK^{-1}) & -ZW^{-1} \\ -Z'M^{-1} & (Z'M^{-1}NK^{-1} - D'K^{-1}) & I_D \end{bmatrix}$$

Pré-multiplicando o sistema de equações normais $X'X\hat{\beta}=X'y$ por V, obtém-se:

$$VX'X\hat{\beta} = VX'y$$

donde se comprova que:

$$\begin{bmatrix} V_1 X' X \\ V_2 X' X \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} C^* & \Phi & \Phi \\ \Phi & \Phi & R_1 \end{bmatrix}$$
 (15)

sendo Φ uma matriz nula e C* e R₁ as matrizes definidas em (13) e (14), respectivamente.

Da mesma forma:

$$\begin{bmatrix} V_1 X' y \\ V_2 X' y \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} Q^* \\ R_2 \end{bmatrix}$$
(16)

Assim, através de:

$$V_1 X' X_2 = V_1 X' y$$

obtem-se o sistema $C*\hat{a} = Q*$, e de,

$$V_2 X' X \hat{\beta} = V_2 X' y$$

o sistema $R_1 \hat{c} = R_2$.

Como $\mathbf{R_i}$ é suposta não singular, o melhor estimador linear imparcial de c é:

$$\hat{c} = R_1^{-1} R_2$$
 (17)

Jā foi visto que j'C* = 0', logo ρ (C*) < v.Assim sendo, a só poderá ser estimado se for imposta uma restrição às estimativas \hat{a}_i . Logicamente, existem infinitas restrições mas, dentre elas, será escolhida a restrição j' $\hat{a}_i = \sum_{i=1}^{\infty} \hat{a}_i = 0$.

Assim, seja A*, uma matriz de propriedades semelhantes à \overline{A} , construída de maneira que a restrição j' \hat{a} = 0 seja satisfeita, ou seja,

$$A*\hat{a} = 0 .$$

Isto dito, uma das muitas soluções que satisfazem (13) e:

$$\hat{a} = M^{*-1}Q^{*}$$
 (18)

sendo $M^* = C^* - A^*$.

3.3. Matriz de dispersão dos estimadores

3.3.1.Matriz de dispersão de â

Por definição:

$$D(\hat{\underline{a}}) = E\{ [\hat{\underline{a}} - E(\hat{\underline{a}})] [\hat{\underline{a}} - E(\hat{\underline{a}})]' \}$$

Viu-se, em (18), que:

$$\hat{a} = M^{*-1}Q^*$$

Como $Q^* = V_1 X' y$, fica:

$$\hat{a} = M^{*-1}V_1X'y$$

ou

$$\hat{\mathbf{a}} = \mathbf{M}^{*-1} \mathbf{V}_{\mathbf{a}} \mathbf{X}' (\mathbf{X} \hat{\mathbf{g}} + \hat{\mathbf{e}})$$

donde

$$\hat{a} = M^{*^{-1}} V_1 X' X \hat{\beta} + M^{*^{-1}} V_1 X' \hat{e}$$

Logo,

$$E(\hat{a}) = M^{*^{-1}} V_1 X' X \hat{g}$$

ou ainda, por (15)

$$E(\hat{a}) = M^{*-1}C^*a$$

De forma que,

$$\hat{\underline{a}} - E(\hat{\underline{a}}) = M^{*-1}V_1X'\underline{e}$$

$$e \qquad \left[\hat{\underline{a}} - E(\hat{\underline{a}})\right]\left[\hat{\underline{a}} - E(\hat{\underline{a}})\right]' = M^{*-1}V_1X'\underline{e}\underline{e}'XV_1M^{*-1}'$$

Pela definição:

$$D(\hat{a}) = E[M^{*^{-1}}V_1X' ee'XV_1M^{*^{-1}}]$$

resultando

$$D(\hat{a}) = M^{*-1}C^{*}M^{*-1}, \sigma^{2}$$
 (19)

uma vez obedecidas as pressuposições sobre os erros e sabendo que $V_1X'XV_1'$ - C^* .

3.3.2. Matriz de dispersão de ĉ

Por (17),

$$\hat{c} = R_1^{-1} R_2$$

ou

$$\hat{c} = R_1^{-1} V_2 X' y$$

ou, ainda,

$$\hat{c} = R_1^{-1} R_1 c + R_1^{-1} V_2 X'e$$

resultando que,

$$E(\hat{c}) = c$$

À semelhança de â,

$$D(\hat{c}) = E[[\hat{c} - E(\hat{c})][\hat{c} - E(\hat{c})]']$$

$$D(\hat{c}) = E[R_1^{-1}V_2X'\underline{e}\underline{e}'XV_2'R_1^{-1}]$$

pois $\hat{c} - E(\hat{c}) = R_1^{-1}V_2X'e$.

que:

Como $V_2X'XV'_2 = R_1$ e $E(ee') = \sigma^2 I$, conclui-se que: $D(\hat{c}) = R_1^{-1} \sigma^2$

3.4. Distribuição dos estimadores

Considerando que, por hipótese, $\chi \Omega N(X_{\mathcal{L}}^{\beta}, \sigma^{2}I)$ e

$$\hat{a} = M^{*-1}Q^{*} = M^{*-1}V_{1}X'y$$

vê-se que â é uma função linear dos y, donde resulta que:

$$\hat{a} \Omega N(M^{*^{-1}}C^*a, M^{*^{-1}}C^*M^{*^{-1}}\sigma^2)$$
.

Do mesmo modo:

$$\hat{c} = R_1^{-1} R_2 = R_1^{-1} V_2 X' Y \Omega N(c, R_1^{-1} \sigma^2)$$
.

3.5. <u>Médias ajustadas dos níveis dos fatores</u>

Admitiu-se, inicialmente, sem perda de generalidade, que a segunda classificação ou fator B, tinha um número maior de níveis e, isto considerado, as equações absorvidas foram:

$$j\hat{\mu} + \hat{b} = K^{-1} \left[B - N'\hat{a} - D\hat{c} \right]$$
 (21)

que nada mais são que as equações das médias dos níveis de B ajustadas para os demais efeitos.

Pré-multiplicando ambos os membros por j',tem-se:

$$\mathbf{j}'\mathbf{j}\hat{\mu} + \mathbf{j}'\hat{b} = \mathbf{j}'K^{-1}[B - N'\hat{a} - D\hat{c}]$$

Considerada a restrição j' $\hat{b} = \sum_{j} \hat{b}_{j} = 0$, um estimador para μ é obtido facilmente, ou seja:

$$\hat{\mu} = \frac{1}{r} \dot{j}' K^{-1} \left[\underline{B} - N' \hat{\underline{a}} - D \hat{\underline{c}} \right]$$
 (22)

Obtidos $\hat{\mu}$, \hat{a} e \hat{c} , \hat{b} é imediatamente obtido através de:

$$\hat{\mathbf{b}} = \mathbf{K}^{-1} \left[\mathbf{B} - \mathbf{N}' \hat{\mathbf{a}} - \mathbf{D} \hat{\mathbf{c}} \right] - \mathbf{j} \hat{\mathbf{\mu}}$$
 (23)

De forma idêntica, são determinadas as médias dos níveis de A ajustadas para o fator B e para a regressão, ou seja:

$$j\hat{\mu} + \hat{a} = R^{-1} \left[T - N\hat{b} - A\hat{c} \right]$$
 (24)

3.6. Somas de quadrados

3.6.1. Soma de quadrados do resíduo

A soma de quadrados do residuo ajustada para a regressão, considerando o modelo (5), é dada por:

$$SQR* = y'y - \hat{g}'X'y$$

$$SQR* = y'y - \hat{a}'T - \hat{b}'B - \hat{c}'P$$

ou

Considerando que, por (8),

$$b' = B'K^{-2} - \hat{c}'D'K^{-1} - \hat{a}'NK^{-1}$$

resulta que:

$$SQR^* = \underline{y}'\underline{y} - \hat{\underline{a}}'(\underline{T} - NK^{-1}\underline{B}) - \underline{B}'K^{-1}\underline{B} - \hat{\underline{c}}'(\underline{P} - D'K^{-1}\underline{B})$$

ou, ainda,

$$SQR^* = y'y - \hat{a}'Q - B'K^{-1}B - \hat{c}'S$$

Mas, considerando que:

$$\hat{a}' = Q'M^{-1}' - \hat{c}'Z'M^{-1}'$$

e, pós-multiplicando por Q, fica:

$$\hat{a}'Q = Q'M^{-1}'Q - \hat{c}'Z'M^{-1}'Q$$

ou

$$\hat{a}'Q = Q*M^{-1}Q - Q'M^{-1}Z\hat{c}$$

Substituindo em SQR*,

$$SQR^* = y'y - Q'M^{-1}Q - B'K^{-1}B - (S' - Q'M^{-1}Z)\hat{c}$$

sendo o mesmo que:

$$SQR^* = y'y - Q'M^{-1}Q - B'K^{-1}B - \hat{c}'R_2$$
 (25)

Caso se queira, pode-se introduzir a correção para a média, fazendo:

$$SQR^* = (y'y - C) - Q'M^{-1}Q - (B'K^{-1}B - C) - \hat{c}'R_2$$
 (26)

onde:

$$C = (j'j)^{-1}(j'y)^{2} = \frac{1}{n \cdot \cdot \cdot} (\sum \sum y_{ijk})^{2}$$

y'y - C é a soma de quadrados total;

Q'M⁻¹Q é a soma de quadrados para A, ajustada para B, ignorando as covariáveis;

B'K⁻¹B - C é a soma de quadrados para B, ign<u>o</u> rando A e a regressão; e

ĉ'R₂ é a soma de quadrados da regressão.

3.6.2. Soma de quadrados para o teste da hipótese H_1 : $a_i - a_{i,i} = 0$, para todo $i \neq i'$

A soma de quadrados referente ao numerador do teste F apropriado para o teste da hipótese H_1 : $a_1 - a_1 = 0$, para todo $i \neq i'$, ou, de forma equivalente, H_1 : K'a = 0, \hat{e} :

$$SQH_1 = (K'\hat{a})'(K'M^{*-1}K)^{-1}K'\hat{a}$$
 (27)

onde K' é uma matriz de posto linha completo. Considerando a hipótese de igualdade entre os níveis de A, a matriz K' pode ter a forma:

$$K' = \begin{bmatrix} I_{v-1} & -j \end{bmatrix}$$

Assim, K'a = 0, expressa um conjunto de afirmações acerca dos níveis de A cuja validade se deseja testar. No caso presente, essas afirmações são:

$$H_1: a_i - a_v = 0$$
, para $i = 1, 2, ..., v-1$ (28)

Uma forma equivalente a (28), na notação matricial, é:

$$H_1: a - ja = 0$$

Substituindo em (27) a expressão de \hat{a} , dada em (18), obtém-se:

$$SQH_1 = Q*'M*^{-1}'K(K'M*^{-1}K)^{-1}K'M*^{-1}Q*$$

Partindo da igualdade,

$$M^{*-1}$$
'K(K' M^{*-1} K) $^{-1}$ K' M^{*-1} = M^{*-1} '

e, pos-multiplicando ambos os membros por K, resulta:

$$M^{*-1}$$
'K(K' M^{*-1} K) $^{-1}$ K' M^{*-1} K = M^{*-1} 'K

donde:

$$M^{*^{-1}}'K = M^{*^{-1}}'K$$

ou seja, a igualdade que representou o ponto de partida é verdadeira.

Portanto, (27) pode ser reescrita como:

$$SQH_{1} = Q*'M*^{-1}'Q*$$

ou

$$M^{*^{-1}}Q^*$$

ou, ainda,
$$SQH_1 = \hat{a}'Q^*$$
 (29)

3.6.3. Soma de quadrados para o teste da hipótese H_2 : c = 0

Neste caso, como R_1 é não singular, o vetor c é estimável, de maneira que H_2 pode ser expressa como $H_2: K' c = 0$, onde $K' = I_p$.

De maneira analoga a (27), facilmente se verifica que:

ou
$$SQH_2 = \hat{c}'R_2$$
 (30)

Pode-se notar aqui, uma perfeita identidade en tre a formula (30) e aquela obtida na determinação de SQR*.

De maneira que a soma de quadrados obtida em (30) será, algumas vezes, denominada de soma de quadrados para a regressão e a obtida em (29) de soma de quadrados para o fator A ajustado para B e para regressão.

3.6.4. Somas de quadrados para o teste das sub-hipóteses H: k¦a = 0

Viu-se em 3.6.2. que a soma de quadrados para o teste da hipótese H_1 : K'a = 0 é $SQH_1 = \hat{a}'Q^*$. No entanto, pode ser desejavel decompor H_1 em sub-hipóteses independentes do tipo H_1 : k'a = 0, $i = 1, 2, \ldots, \rho(K')$.

Sejam q_i a i-ésima e q_j a j-ésima parte de $\hat{a}'Q^*$. Por (27), tem-se que:

$$SQH_1 := \hat{a}'K(K'M^{*-1}K)^{-1}K'\hat{a}$$

Analogamente,

$$SQH_{i} = \hat{a}'k_{i}(k_{i}'M^{*^{-1}}k_{i})^{-1}k_{i}'\hat{a}$$
(31)

e
$$SQH_{j} = \hat{a}'k_{j}(k_{j}M^{*^{-1}}k_{j})^{-1}k_{j}\hat{a}$$
 (32)

Considerando (16) e (18) as duas somas de qua -drados ficam:

$$SQH_{i} = \underline{y}'XV_{i}^{1}M^{*-1}'\underline{k}_{i}(\underline{k}_{i}^{1}M^{*-1}\underline{k}_{i})^{-1}\underline{k}_{i}^{1}M^{*-1}V_{1}X'\underline{y}$$

$$SQH_{j} = \underline{y}'XV_{i}^{1}M^{*-1}'\underline{k}_{j}(\underline{k}_{j}^{1}M^{*-1}\underline{k}_{j})^{-1}\underline{k}_{j}^{1}M^{*-1}V_{1}X'\underline{y}$$

Assim, (31) e (32) são somas de quadrados apropriadas para o teste das sub-hipóteses H_i : $k_i'a = 0$ e H_j : $k_j'a=0$.

Essas formas quadráticas são independentes, suposto que y Ω N(X β,σ^2 I), se:

$$XV_{1}^{\prime}M^{*^{-1}} \overset{!}{\times}_{1}(\underbrace{k_{1}^{\prime}M^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{k_{1}^{\prime}}^{-1}\underbrace{k_{1}^{\prime}M^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{M^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{k_{1}^{\prime}}^{-1}\underbrace{k_{1}^{\prime}M^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{k_{1}^{\prime}M^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}M^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{k_{1}^{\prime}M^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}^{-1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_{1}\underbrace{v_{1}^{\prime}X^{\prime}}_{1}\underbrace{N^{*^{-1}}}_$$

Para tanto, é suficiente que:

$$k_{1}^{M^{*-1}}V_{1}X'XV_{1}^{M^{*-1}}'k_{j} = 0$$

Mas, por (15), $V_1X'XV'_1 = C^*$, o que resulta,

$$k_{i}^{!}M^{*^{-1}}C^{*}M^{*^{-1}}_{i} = 0$$

Ver-se-ā mais adiante, que se kļa é estimável, então kļ = λ 'C*, de maneira que:

$$k_{-1}^{!}M^{*-1}C^{*}M^{*-1}C^{*}\lambda = 0.$$

Ora, $M^{*^{-1}}$ e uma inversa generalizada de C*, PI-MENTEL GOMES (1968), logo $C^*M^{*^{-1}}C^* = C^*$, donde:

$$k_i M^{*-1} C^* \lambda = 0 .$$

Finalmente a condição se reduz a,

$$k_{i}M^{*-i}k_{j} = 0.$$

Not cases onde $M^* = C^* + A^*$ é uma matriz diagonal, (33) se reduz a:

$$\frac{1}{m} k! k = 0$$

onde <u>m</u> é uma constante. Ou seja, para que (33) ocorra é necessário e suficiente que k!k = 0.

Por esse motivo, kia e kia são, frequentemente, denominados contrastes ortogonais. A condição exigida, no entanto, é (33).

Se (33) se verifica, então,

$$(K'M^{*^{-1}}K)^{-1} = diag\{(k_i'M^{*^{-1}}k_i)^{-1}\}, i = 1, 2, ..., v-1$$
.

Substituindo em (27), fica:

$$\hat{a}'Q^* = (K'\hat{a})'diag\{(k_iM^{*1}k_i)^{-1}\}K'\hat{a}$$

ou
$$\hat{a}'Q^* = \sum_{i=1}^{v-1} \frac{(k_i'\hat{a})^2}{k_i'M^{*^{-1}}k_i}$$

ou, ainda, $\hat{a}'Q^* = \sum_{i=1}^{V-1} q_i$

3.7. Variância de uma combinação linear de estimativas

A variância de uma combinação linear de estimativas \underline{k} ' \hat{a} é dada por:

$$V(\underline{k}'\hat{a}) = \underline{k}'V(\hat{a})\underline{k}$$

ou, ainda,
$$V(\underline{k}'\hat{a}) = \underline{k}'D(\hat{a})\underline{k}$$

onde D(a) é obtida através de (19).

Se \underline{k} ' for tal que \underline{k} ' $\hat{\underline{a}}$ = \hat{a}_{i} - \hat{a}_{i} , então:

$$V(k'\hat{a}) = (d_{ii} + d_{i'i}, - 2d_{i'i})\sigma^2$$
 (34)

Entretanto, como $D(\hat{a}) = M^{*-1}C^*M^{*-1}\sigma^2$, verifica

-se que:

$$V(k'\hat{a}) = k'M^{*^{-1}}k\sigma^{2}$$

3.8. Esperança matemática das somas de quadrados

As esperanças das somas de quadrados serão toma das considerando que β , em (5), é um vetor de efeitos fixos e que e é um vetor de erros aleatórios, independentes, de média zero e homocedásticos.

3.8.1. Esperança matemática da soma de quadrados do resíduo ajustada para a regressão

Viu-se, anteriormente, que:

$$SQR* = y'y - \hat{\beta}'X'y$$

Seja $\hat{\beta}$ = (X'X) X'y, onde (X'X) $\hat{\epsilon}$ uma inversa generalizada de X'X. Assim,

$$SQR* = y'y - y'X(X'X)^TX'y$$

. ou

$$SQR* = y'[I - X(X'X)^{-}X']y$$
 (35)

Segundo SEARLE (1971), a esperança matemática de uma forma quadrática y'Qy é:

$$E(y'Qy) = E(y')QE(y) + tr(QV)$$
 (36)

sendo Q o núcleo da forma quadrática, V = V(y) e <u>tr</u> indica o operador traço de uma matriz. Se for considerado, em (5), que $E(y) = X\beta$ e $V = \sigma^2 I$, a expressão dada por (36)fica:

$$E(\underline{y}'Q\underline{y}) = \beta'X'QX\beta + \sigma^2 tr(Q)$$
 (37)

Dois casos particulares importantes se verifi - cam quando $Q = I_n$ e $Q = X(X'X)^TX'$. Nestes, tem-se:

$$E(\underline{y}'\underline{y}) = \underline{\beta}'X'X\underline{\beta} + \sigma^2 tr(I_{n_{..}})$$
 (38)

$$E\left[\underline{y}'X(X'X)^{T}X'\underline{y}\right] = \underline{\beta}'X'X(X'X)^{T}X'X\underline{\beta} + \sigma^{2}tr\left[X(X'X)^{T}X'\right] =$$

$$= \underline{\beta}'X'X\underline{\beta} + \sigma^{2}\rho(X)$$
(39)

$$j\bar{a}$$
 que $tr[X(X'X)^TX'] = \rho[X(X'X)^TX'] = \rho(X)$

por ser X(X'X) X' uma matriz idempotente.

No caso particular do modelo (3), obtém-se, então:

$$E(SQR^*) = [n - \rho(X)]\sigma^2.$$

Viu-se no item 3.2. deste trabalho que, partindo do sistema de equações normais $X'X\hat{\beta}=X'y$, pode-se determinar sistemas reduzidos perfeitamente equivalentes. Isso significa que:

Assim, vê-se perfeitamente que:

$$_{O}(X) = _{O}(X'X) = p + r + _{O}(C^{*})$$
.

Adaptando para este caso as conclusões de GRAY-BILL (1961) e, sabendo que todas as funções lineares dos c's são estimáveis, se todos os contrastes entre os níveis de A forem estimáveis, então $\rho(C^*)$ = v - 1, donde se conclui que:

$$\rho(X) = p + r + (v - 1) \tag{40}$$

Logo,

$$E(SQR^*) = (n - p - r - v + 1)\sigma^2$$
 (41)

De maneira que, um estimador imparcial de σ^2 , é:

QMR* =
$$\frac{1}{n_{\cdot \cdot} - \rho(X)} SQR* .$$

3.8.2. Esperança matemática da soma de quadrados para A eliminando o fator B e a regressão.

O passo inicial é reescrever $\hat{a}'Q^*$ como uma forma quadrática em y. Por (19), tem-se que:

$$\hat{a} = M^{*-1}Q^*$$

mas, por (16), $Q^* = V_1 X' y$, donde:

$$\hat{a}'Q^* = Q^*'M^{*-1}Q^* = y'XV'M^{*-1}V_1X'y$$

De acordo com (37),

$$E(\hat{a}'Q^*) = \beta'X'XV_1'M^{*-1}V_1X'X\beta + \sigma^2tr(XV_1'M^{*-1}V_1X').$$

Considerando que,

$$V_1 X' X \beta = C * a$$

e que,
$$tr(XV_1'M^{*^{-1}}V_1X') = tr(M^{*^{-1}}V_1X'XV_1') =$$

$$= tr(M^{*^{-1}}C^*) =$$

$$= \rho(M^{*^{-1}}C^*) = \rho(C^*)$$

jã que $M^{*-1}C^*$ é idempotente e $\rho(C^*) < \rho(M^{*-1})$.

Resulta que:

$$E(\hat{a}'Q^*) = a'C^*a + \sigma^2\rho(C^*).$$

Caso (40) se verifique,

$$E(\hat{a}'Q^*) = a'C^*a + (v - 1)\sigma^2$$
 (42)

3.8.3. Esperança matemática de SQH

Por (31), tem-se que:

$$SQH_{i} = \hat{a}' k_{i} (k_{i}' M^{*-1} k_{i})^{-1} k_{i}' \hat{a}$$

ou, ainda,

$$SQH_{i} = y'XV_{i}M^{*-1}'k_{i}(k_{i}M^{*-1}k_{i})^{-1}k_{i}M^{*-1}V_{i}X'y = y'A_{i}y$$

e, por (37),

$$E(SQH_{i}) = \beta_{i}'X'XV_{i}'M^{*^{-1}}k_{i}(k_{i}'M^{*^{-1}}k_{i})^{-1}k_{i}'M^{*^{-1}}V_{i}X'X\beta + \sigma^{2}tr[XV_{i}'M^{*^{-1}}k_{i}(k_{i}'M^{*^{-1}}k_{i})^{-1}k_{i}'M^{*^{-1}}V_{i}X']$$

mas, $V_1 X' X \tilde{\beta} = C \tilde{a} e$,

$$tr(A_{\hat{1}}) = tr[(\underline{k}_{i}'M^{*-1}\underline{k}_{i})^{-1}\underline{k}_{i}'M^{*-1}V_{1}X''XV'_{1}M^{*-1}'\underline{k}_{i}] =$$

$$= tr[(\underline{k}_{i}'M^{*-1}\underline{k}_{i})^{-1}\underline{k}_{i}'M^{*-1}C^{*}M^{*-1}'\underline{k}_{i}]$$

donde,

$$E(SQH_{i}) = \frac{1}{k_{i}!M^{*-1}k_{i}} \underbrace{a'C^{*}M^{*-1}k_{i}!k_{i}!M^{*-1}C^{*}a}_{+ \sigma^{2}tr[(k_{i}!M^{*-1}k_{i})^{-1}k_{i}!M^{*-1}C^{*}M^{*-1}k_{i}]}$$

Mas,

$$k_{i}^{\prime}M^{*-1}C^{*}a = k_{i}^{\prime}E(\hat{a}) = E(k_{i}^{\prime}\hat{a}) = k_{i}^{\prime}a$$

uma vez que kia é estimável e,

$$k_{i}^{\prime}M^{*-1}C^{*}M^{*-1}'k_{i} = k_{i}^{\prime}M^{*-1}k_{i}$$

resulta,

$$E(SQH_{i}) = \frac{1}{k_{i}^{!}M^{*-1}k_{i}}(k_{i}^{!}a)'(k_{i}^{!}a) + \sigma^{2}tr(I_{i})$$

ou, ainda,

$$E(SQH_{i}) = \frac{1}{k_{i}!M^{*-1}k_{i}} (k_{i}!a)'(k_{i}!a) + \sigma^{2}$$
(43)

para $i = 1, 2, ..., \rho(K')$.

3.8.4. Esperança matemática da soma de quadrados da regressão.

Por (17), tem-se,

$$\hat{c} = R_1^{-1} R_2$$

ou

$$\hat{c} = R_1^{-i} V_2 -$$

donde

$$\hat{\mathbf{g}}'\mathbf{R}_2 = \mathbf{y}'\mathbf{X}\mathbf{V}_2'\mathbf{R}_1^{-1}\mathbf{V}_2\mathbf{X}''\mathbf{y}.$$

Considerando (37), resulta:

$$E(\hat{\underline{c}}'R_2) = \underline{c}'R_1\underline{c} + \sigma^2 tr(R_p) = \underline{c}'R_1\underline{c} + p\sigma^2$$
 (44)

3.9. Distribuição de formas quadráticas

Os teoremas sobre a independência e distribuição de formas quadráticas podem ser reunidos da forma que segue.

Sejam y'A $_i$ y e y'A $_j$ y duas formas quadraticas com y Ω N(μ , σ^2 I), então:

a) $\chi' A_i \chi/\sigma^2$ e $\chi' A_j \chi/\sigma^2$ são χ^2 's não centrais, independentes, com parâmetros de não centralidade λ_i e λ_j , respectivamense e somente se:

$$A_{i}^{2} = A_{i};$$
 $A_{j}^{2} = A_{j}$ e $A_{i}A_{j} = A_{j}A_{i} = \Phi$ (45)

b) Se (45) ocorre e λ_j = 0, isto é, y'A $_j$ y/ σ^2 tem distribuição χ^2 central, então a razão,

$$\frac{\underline{y'A_{\underline{i}}\underline{y}/\rho(A_{\underline{i}})}}{\underline{y'A_{\underline{j}}\underline{y}/\rho(A_{\underline{j}})}}$$

tem distribuição F não central, com parâmetro de não centralida de λ .

3.9.1. Distribuição de $\hat{a}^{\dagger}Q^*/\sigma^2$

Viu-se anteriormente que:

$$\hat{\mathbf{a}}'\mathbf{Q}^* = \mathbf{y}'\mathbf{X}\mathbf{V}_{\mathbf{1}}'\mathbf{M}^{*^{-1}}\mathbf{V}_{\mathbf{1}}\mathbf{X}'\mathbf{y}$$

Fazendo $A_1 = XV_1M^{*-1}V_1X'$, então:

$$A_1^2 = XV_1^*M^{*-1}V_1X_1^*XV_1^*M^{*-1}V_1X_1^*$$

Lembrando que $V_1 X'XV'_1 = \mathbb{C}^*$ e que $C^* = M^* + A^*$,

fica:

$$A_{1}^{2} = XV_{1}'M^{*-1}(M^{*} + A^{*})M^{*-1}V_{1}X'$$

$$A_{1}^{2} = XV_{1}'M^{*-1}V_{1}X' + XV_{1}'M^{*-1}A^{*}M^{*-1}V_{1}X'.$$

Entretanto, sabe-se que:

$$A*\hat{a} = 0$$

ou

$$A*M*^{-1}V_1X'y = 0$$

Para que a igualdade seja válida para todo y, tem-se, obrigatoriamente, que:

$$A^*M^{*^{-1}}V_1X' = \Phi$$

donde se conclui, finalmente, que:

$$A_1^2 = XV_1^{\prime}M^{*-1}V_1X^{\prime} = A_1.$$

O número de graus de liberdade é dado por:

$$\rho(A_1) = tr(A_1)$$

por $\operatorname{ser} A_1$ idempotente. Assim:

$$tr(A_1) = tr(XV_1'M^{*-1}V_1X') =$$

$$= tr(M^{*-1}V_1X'XV_1') =$$

$$= tr(M^{*-1}C^*).$$

Sendo $M^{*^{-1}}C^*$ idempotente, fica:

$$tr(A_1) = \rho(M^{*^{-1}}C^*) = \rho(C^*) = v - 1$$

e o parâmetro de não centralidade, segundo GRAYBILL (1960), por:

$$\lambda_1 = \frac{1}{2\sigma^2} \, \underline{\mu} \, A_1 \, \underline{\mu}$$

como $\mu = E(y) = X\beta$, fica:

$$\lambda_1 = \frac{1}{2\sigma^2} \underbrace{\beta'X'XV'M^{*-1}}_{1} V_{1}X'X_{1}$$

e, sendo $V_1 X' X_2^{\mathfrak{g}} = C^* \underline{a}$, resulta, finalmente, que:

$$\lambda_1 = \frac{1}{2\sigma^2} \, \underline{a}' \, C^* \underline{a} .$$

De forma mais completa, pode-se dizer que:

$$SQH_{1}/\sigma^{2} = \hat{\underline{a}}'\dot{\underline{Q}}^{*}/\sigma^{2} \Omega \chi^{2} \left[\rho(A_{1}), \lambda_{1}\right]$$
 (46)

sendo $\rho(A_1) = v - 1 e \lambda_1 = \frac{1}{2\sigma^2} \underline{a}'C^*\underline{a}.$

3.9.2. Distribuição de SQH_{i}/σ^{2}

Escrevendo SQH como uma forma quadrática em \mathbf{y} , fica:

$$SQH_{i} = y'XV_{i}M^{*-1}'k_{i}(k_{i}M^{*-1}k_{i})^{-1}k_{i}M^{*-1}V_{i}X'y = y'A_{i}y$$

Como:

$$A_{1}^{2} = XV_{1}^{\prime}M^{*^{-1}} \stackrel{k}{\underset{}_{}}_{1} \stackrel{k}{\underset{}_{}}_{1} \stackrel{k}{\underset{}_{}}_{1} \stackrel{M}{\overset{-}}_{1} \stackrel{k}{\underset{}_{}}_{1} \stackrel{M}{\overset{-}}_{1} \stackrel{N}{\underset{}_{}}_{1} \stackrel{M}{\overset{-}}_{1} \stackrel{N}{\underset{}_{}}_{1} \stackrel{M}{\overset{-}}_{1} \stackrel{N}{\underset{}_{}}_{1} \stackrel{M}{\overset{-}}_{1} \stackrel{N}{\underset{}_{}}_{1} \stackrel{M}{\overset{-}}_{1} \stackrel{N}{\underset{}_{1}} \stackrel{N}{\underset{}_{1}} \stackrel{N}{\overset{N}}_{1} \stackrel{$$

pois

$$k_{i}^{'}M^{*-1}V_{1}X'XV_{1}M^{*-1}'k_{i} = k_{i}^{'}M^{*-1}k_{i}$$

se k¦a é estimável e,

$$\rho(A_{i}) = tr(A_{i}) = tr[XV_{i}M^{*^{-1}} k_{i}(k_{i}M^{*^{-1}}k_{i})^{-1}k_{i}M^{*^{-1}}V_{i}X'] = tr(I_{i}) = 1$$

e, ainda,

$$\lambda_{i} = \frac{1}{2\sigma^{2}} \, \underline{\mu} \, 'A_{i} \underline{\mu} = \frac{1}{2\sigma^{2}} \, \underline{\beta}' \, X' \, X V_{i}' M^{*^{-1}} \, '\underline{k}_{i} \, (\underline{k}_{i}' M^{*^{-1}} \underline{k}_{i})^{-1} \, \underline{k}_{i}' M^{*^{-1}} V_{i} \, X' \, X\underline{\beta}$$

ou

$$\lambda_{i} = \frac{1}{2\sigma^{2}k_{i}^{!}M^{*-1}k_{i}^{!}(k_{i}^{!}a)!(k_{i}^{!}a)}$$

como foi obtido no item 3.8.3., pode-se concluir que:

$$SQH_{i}/\sigma^{2} \Omega \chi^{2}[1, \lambda_{i}]$$
 (47)

3.9.3. Distribuição de $\hat{c}^{\dagger}R_2/\sigma^2$

De forma semelhante ao item 3.9.1.,

$$\hat{\mathbf{c}}' \hat{\mathbf{R}}_{2} = \mathbf{y}' \mathbf{X} \mathbf{V}_{2} \mathbf{R}_{1}^{-1} \mathbf{V}_{2} \mathbf{X}' \mathbf{y} = \mathbf{y}' \mathbf{A}_{2} \mathbf{y}$$

Como,

$$A_{2}^{2} = XV_{2}^{'}R_{1}^{-1}V_{2}X'XV_{2}^{'}R_{1}^{-1}V_{2}X' = XV_{2}^{'}R_{1}^{-1}V_{2}X' = A_{2}$$

$$e, \qquad \rho(A_{2}) = \rho(XV_{2}^{'}R_{1}^{-1}V_{2}X')$$

$$ou, \qquad \rho(A_{2}^{'}) = tr(XV_{2}^{'}R_{1}^{-1}V_{2}X')$$

que, pelas propriedades do operador traço, fica:

$$\rho(A_2) = tr(R_1^{-1}V_2X'XV_2') = tr(I_p)$$

ou, $\rho(A_2) = p$

e, ainda,

$$\lambda_2 = \frac{1}{2\sigma^2} \, \underline{\mu} \, A_2 \underline{\mu}$$

de onde, substituidos $\underline{\mu}$ e A_2 , obtém-se:

$$\lambda_2 = \frac{1}{2\sigma^2} c' R_1 c$$

Pode-se dizer, portanto, que:

$$SQH_{2}/\sigma^{2} = \hat{c} \cdot R_{2}/\sigma^{2} \Omega \chi^{2} \left[\rho(A_{2}), \lambda_{2}\right]$$
(48)

.3,9.4. Distribuição de $SQR*/\sigma^2$

Viu-se que:

$$SQR* = y'y - \hat{\beta}'X'y$$

ou, ainda, $SQR* = y'[I - X(X'X)^TX']y$.

Considerando que:

pois $X(X'X)^TX'X = X$, e que o número de graus de liberdade é:

$$\rho(A_3) = \rho[I_n - X(X'X)^TX'] = tr(I_n) - tr[X(X'X)^TX']$$

· que, por (40), fica:

$$\rho(A_3) = n \cdot - \rho(X) = n \cdot - p - r - v + 1$$

e, considerando, ainda, o parâmetro de não centralidade,

$$\lambda_3 = \frac{1}{2\sigma^2} \, \underline{\beta} \, X' \, [I - X(X'X) \, X'] \, X\underline{\beta}$$

ou,
$$\lambda_3 = 0$$

jã que X' $\left[I - X(X'X)^{\top} X' \right] = \Phi$, conclui-se que SQR^*/σ^2 tem distribuição χ^2 central com n. - p - r - w + 1 graus de liberda de ou, simbolicamente,

$$SQR*/\sigma^2 \Omega \chi^2[\rho(A_3), \emptyset]$$
 (49)

3.9.5. Distribuição da razão
$$\frac{\hat{a}' \mathbb{Q}^*/\rho(A_1)}{\hat{s}_{\mathbb{Q}R}^*/\rho(A_2)}$$

Viu-se que:

$$SOH_1 = \hat{a}'Q^* = y'XV'_1M^{*-1}V_1X'y$$

e que
$$SQR* = y'[I - X(X'X)^TX']_y$$

A condição necessária e suficiente para que SQH, e SQR* sejam independentes é:

$$A_1 A_3 = A_3 A_1 = \Phi.$$

Dessa forma, a condição exige que:

$$XV_1^{\prime}M^{\ast^{-1}}V_1X^{\prime}[I - X(X^{\prime}X)^{-}X^{\prime}] = \Phi$$

Ora, foi visto que:

$$X'[I - X(X'X)^TX'] = \Phi$$

· Logo,

$$A_1 A_3 = \Phi$$

Pode-se, então, concluir que:

$$\frac{\text{SQH}_{1}/\rho(A_{1})}{\text{SQR}^{*}/\rho(A_{3})} \Omega F[\rho(A_{1}), \rho(A_{3}), \lambda_{1}]$$
(50)

ou, ainda, o quociente tem distribuição F não central com $\rho(A_1) = v - 1$ e $\rho(A_3) = n$. - p - r - w + 1 graus de liberda de e parâmetro de não centralidade $\lambda_1 = \frac{1}{2\alpha^2}$ a'C*a.

3.9.6. Distribuição de
$$\frac{SQH_1}{SQR^*/\rho(A_3)}$$

A independência entre $\text{SQH}_{\hat{\textbf{1}}}$ e SQR* é facilmente verificada pois:

$$A_{i}A_{3} = XV_{i}M^{*^{-1}} \dot{x}_{i} (\dot{x}_{i}M^{*^{-1}}\dot{x}_{i})^{-1} \dot{x}_{i}M^{*^{-1}}V_{i}X'[I - X(X'X)^{-}X'] = \Phi$$
jā que X'[I - X(X'X)^{-}X'] = Φ .

Assim, pode-se dizer que:

$$\frac{SQH_{i}}{SQR^{*}/\rho(A_{3})} \Omega F[1, (n.. - p - r - v + 1), \lambda_{i}]$$
 (51)

ou seja, a razão tem distribuição F com l e n - p - r - v + 1 graus de liberdade e parâmetro de não centralidade λ_i .

3.9.7. Distribuição da razão
$$\frac{\hat{c}'R_2/\rho(A_2)}{SQR^*/\rho(A_3)}$$

De maneira semelhante ao item anterior pode-se verificar, facilmente, que:

$$A_2 A_3 = A_3 A_2 = \Phi.$$

Assim,

$$\frac{\operatorname{SQH}_{2}/\rho(A_{2})}{\operatorname{SQR}^{*}/\rho(A_{2})} \Omega F[\dot{\rho}(A_{2}), \rho(A_{3}), \lambda_{2}]$$
 (52)

isto \tilde{e} , a razão tem distribuição F não central com $\rho(A_2)$ = p e $\rho(A_3)$ = n.. - p - r - v + 1 graus de liberdade e parâmetro de não centralidade λ_2 = $\frac{1}{2\sigma^2}$ c' R_1 c.

3.10. <u>Soma de quadrados e teste de significância para a</u> interação

Caso haja necessidade de um teste de signifi - cância para a interação, a soma de quadrados apropriada para o numerador do teste F é:

S.Q. Int* =
$$R(\underline{a}, \underline{b}, \underline{\gamma}, \underline{c}) - R(\underline{a}, \underline{b}, \underline{c})$$

Lembrando que:

$$R(a, b, c) = O'M^{-1}O + B'K^{-1}B + \hat{c}'R$$

S.Q.Int* =
$$R(\underline{a}, \underline{b}, \underline{\gamma}, \underline{c}) - \underline{Q}'\underline{M}^{-1}\underline{Q} - \underline{B}'\underline{K}^{-1}\underline{B} - \hat{\underline{c}}'\underline{R}_2$$

ou, ainda,

S.Q. Int: =
$$\sum_{i=1}^{\infty} \frac{y_{ij}^2}{n_{ij}} + \hat{c}^* \cdot \hat{R}_2^* - \hat{Q}' M^{-1} Q - \hat{E}' K^{-1} \hat{E} - \hat{c}' \hat{R}_2$$
 (53)

Uma outra forma de escrever (53) é:

S.Q.Int* =
$$\left(\sum_{i=1}^{\infty} \frac{y_{ij}^2}{n_{ij}} - Q'M^{-1}Q - B'K^{-1}B\right) + \hat{c}^* R_2^* - \hat{c}' R_2$$

ou, ainda,

S.Q.Int* = S.Q.Int. +
$$\hat{c}^* R_2^* - \hat{c}^* R_2$$
 (54)

sendo que \hat{c}^* e R_2^* são obtidos de forma analoga à \hat{c} e R_2 , devendo, agora, ser considerada a interação para o cálculo das somas de quadrados e produtos referentes ao residuo, consideradas as covariáveis e o termo $\sum_{i=1}^{n} y_{ij}^2$, n_{ij} e a redução na soma de quadrados devido ao ajustamento das constantes a, b e γ .

O sistema $R_1^*\hat{c}^* = R_2^*$ pode ser obtido de maneira a náloga ao caso sem interação, ou seja, tomando R_1^* e R_2^* conforme dadas a seguir.

Admitindo que exista R₁*-1, então:

$$\hat{c}^* = R_1^{*-1} R_2^*$$

e, como essas reduções, divididas por σ^2 , têm, independentemente, distribuição $~\chi^2,$ pode-se concluir que a razão,

$$\frac{\text{S.Q.Int*/(s - r - v + 1)}}{\text{SQR*/(n. - s - p)}}$$
 (55)

tem distribuição F não central, sendo \underline{s} o múmero de células on-

$\Sigma\Sigma\Sigma_{ijk}^{(1)}$, $\Sigma_{ijk}^{(p)}$, $\Sigma_{ij}^{(1)}$, $\Sigma_{ij}^{(p)}$, $\Sigma_{ij}^{$	$\sum_{\substack{\Sigma\Sigma\Sigma x(2)\\ijk}} x(p) - \sum_{\substack{\Sigma\Sigma\\ij}} \frac{x(2)x(p)}{ij}$	•	$\sum_{ijk} \sum_{ij} x_{ijk}^{(p)} x_{ijk}^{(p)} - \sum_{ij} \frac{x_{ij}^{(p)} x_{ij}^{(p)}}{ij}$
•	•	•	•
$\Sigma\Sigma\Sigma_{ijk}^{(1)}(_{ijk}^{(2)})_{-\Sigma\Sigma_{ij}}^{(1)}(_{ij}^{(2)})_{-\Sigma\Sigma_{ij}}^{(1)}$	$\Sigma\Sigma\Sigma x^{(2)}(z)^{(2)}_{-\Sigma\Sigma} \frac{x^{(2)}(z)}{ij}_{ij}$:	$\sum_{\substack{\Sigma\Sigma\Sigma \\ ijk}} (p)_{x} (z)_{-\Sigma\Sigma} \frac{x_{ij}(p)_{x_{ij}}(z)}{x_{ij}}$
$\frac{\sum \sum \sum x_{ij}(1)}{1jk} x_{ijk}^{(1)} - \sum \sum \frac{x_{ij}^{(1)} x_{ij}^{(1)}}{1j}}{n_{ij}}$	$\sum_{\substack{\Sigma\Sigma\Sigma \\ \text{ijk}}} \sum_{\substack{ijk\\ \text{ij}}} \sum_{\substack{ijk\\ \text{ij}}} \sum_{\substack{ij\\ \text{ij}}} \sum_{\substack{ij\\ \text{ij}}} \sum_{\substack{ij\\ \text{nij}}} \sum_{ij\\ n$	•	$\sum_{\substack{\Sigma\Sigma\Sigma x(P)\\ijk}} x_{ijk}^{(1)} - \sum_{\substack{ij\\ij}} \frac{x_{ij}}{ij} x_{ij}^{(1)}}{ij}$

$$R_{2}^{*} = \begin{bmatrix} \sum \sum x_{ijk}^{(1)} y_{ijk} - \sum \sum \frac{x_{ij}^{(1)} y_{ij}}{n_{ij}} \\ \sum \sum \sum x_{ijk}^{(2)} y_{ijk} - \sum \sum \frac{x_{ij}^{(2)} y_{ij}}{n_{ij}} \\ \vdots \\ \sum \sum \sum x_{ijk}^{(p)} y_{ijk} - \sum \sum \frac{x_{ij}^{(p)} y_{ij}}{n_{ij}} \\ \vdots \\ \sum \sum \sum x_{ijk}^{(p)} y_{ijk} - \sum \sum \frac{x_{ij}^{(p)} y_{ij}}{n_{ij}} \end{bmatrix}$$

 $de n_{ij} > 0 e,$

$$SQR* = y'y - R(a, b, \gamma, c)$$

ou

$$SQR^* = y'y - \sum_{ij} \frac{y_{ij}^2}{n_{ij}} - \hat{c}^* \cdot R_2^*$$
 (56)

4. RESULTADOS E DISCUSSÃO

4.1. Estimadores dos parâmetros

4.1.1. Estimador de c

Por (17) vê-se que:

$$\hat{c} = R_1^{-1} R_2$$

onde R_1 é a matriz dos resíduos das somas de quadrados e produtos referentes às variáveis independentes e R_2 é o vetor dos resíduos referentes às somas de produtos das variáveis independentes e à variável dependente. Resultado idêntico foi obtido por SEARLE (1971) e DIAS (1981), dentre outros.

4.1.2. Estimador de a

O estimador de mínimos quadrados para a, obtido pelo Método do Ajustamento de Constantes, como se pode obser - var em (18) é:

$$\hat{a} = M^{*^{-1}}Q^*$$

sendo M* = C* + A* e A* uma matriz construida segundo uma restrição previamente estabelecida.

4.2. Matriz de Dispersão

4.2.1. Matriz de dispersão de Ĉ

Como se pode notar por (20), a matriz de dispersão de \hat{c} é:

$$D(\hat{c}) = R_1^{-1} \sigma^2.$$

Igual resultado foi obtido por ZELLEN (1957), SEAR LE (1971) e DIAS (1981), dentre outros.

4.2.2. Matriz de dispersão de â

A matriz de dispersão de â, conforme (19), ē:

$$D(\hat{a}) = M^{*-1}C^*M^{*-1}, \sigma^2.$$

4.3. Médias ajustadas dos níveis dos fatores

As médias dos níveis de A, ajustadas para o efeito do fator B e da regressão são obtidas de:

$$j\hat{\mu} + \hat{a} = R^{-1} [T - N\hat{b} - A\hat{c}]$$

enquanto que as dos níveis de B, ajustadas para o fator A e \underline{pa} ra a regressão, resultam de:

$$j\hat{\mu} + \hat{b} = K^{-1}[B - N'\hat{a} - D\hat{c}]$$

de acordo com (24) e (21), respectivamente.

O estimador $\hat{\mu}$ pode ser obtido por:

$$\hat{\mu} = \frac{1}{v} R^{-1} \left[\underline{T} - N \hat{\underline{b}} - A \hat{\underline{c}} \right]$$

ou por:

$$\hat{\mu} = \frac{1}{r} K^{-1} \left[\tilde{B} - N' \hat{a} - D \hat{c} \right]$$

conforme (22), desde que impostas as restrições Σ $\hat{a}_i = 0$ e Σ $\hat{b}_j = 0$, respectivamente.

Igual procedimento foi utilizado por FEDERER (1957)

4.4. Variância do contraste entre duas médias ajustadas

A variância do contraste entre as médias ajust \underline{a} das dos níveis do fator A, por exemplo, é:

$$V(\hat{a}_{i} - \hat{a}_{i}) = (d_{ii} + d_{i'i}, - 2d_{ii})\sigma^{2}$$

onde d_{ii} , $d_{i'i}$, e d_{ii} , são elementos da matriz de dispersão $D(\hat{a})$, dada por (19).

4.5. Testes de hipóteses

Discutir-se-ã, inicialmente, o caso onde $x_{ijk}^{=0}$, para todo <u>i</u>, <u>j</u> e <u>k</u> em (4), ou seja, serão discutidas as hipóte ses comumente testadas na análise da variância de classifica - ções duplas.

É importante tornar claro o conceito de hipótese se testável. Segundo SEARLE (1971), uma hipótese só é testável quando for expressa através de funções lineares estimáveis.

No modelo de classificação dupla, incluida a interação, a função linear estimável básica é μ_{ij} = $E(y_{ijk})$, ou ainda, μ_{ij} = μ + a_i + b_j + γ_{ij} . Dessa forma, todas as hipóteses serão formuladas em termos dos μ_{ij} pois, além de facilitar a compreensão sobre o que está sendo testado, toda combinação linear dos μ_{ij} é estimável, logo é testável.

Para o caso da análise da variância através do Método do Ajustamento de Constantes, as hipóteses comumente for muladas são:

$$H_1$$
. $\sum_{j}^{n} n_{ij} \mu_{ij} / n_{i}$. = $\sum_{j}^{n} n_{i,j} i \mu_{j} / n_{i,j}$.

$$H_{2} \quad \sum_{j}^{n} ij^{\mu} ij = \sum_{i,j}^{n} \sum_{i}^{n} ij^{n} i'j^{\mu} i'j^{/n}.j$$

$$H_3$$
. $\sum_{i}^{\Sigma} n_{ij}^{\mu}_{ij}^{j/n}$. $j = \sum_{i}^{\Sigma} n_{ij}^{\mu}_{ij}^{j/n}$. j

$$H_{\mu}: \sum_{i} n_{ij}^{\mu}_{ij} = \sum_{j} \sum_{i} n_{ij}^{n}_{ij}^{\mu}_{ij}^{\mu}_{ij}^{\eta}_{i}$$

$$H_5: \mu_{ij} - \mu_{i'j} - \mu_{ij'} + \mu_{i'j'} = 0$$

Substituindo $\mu_{i,j}$ em H_i , pela sua expressão, fi

$$H_1: a_i - a_i' + \frac{1}{n_i} \sum_{j} n_{ij}(b_j + \gamma_{ij}) - \frac{1}{n_{i'}} \sum_{j} n_{i'j}(b_j + \gamma_{i'j}) = 0$$

para todo $i \neq i'$.

Similarmente, em H, obtém-se:

$$H_{3}$$
: $b_{j} - b_{j}$, $+ \frac{1}{n_{.j}} \sum_{i} n_{ij} (a_{i} + \gamma_{ij}) - \frac{1}{n_{.j}} \sum_{i} n_{ij} (a_{i} + \gamma_{ij}) = 0$

De modo que, o teste F para H_1 , $F(H_1)$, testa a hipótese de que os níveis do fator A, na presença de uma média ponderada dos b's e γ 's, cujos pesos de ponderação são os valores n_{ij} , são iguais para todo <u>i</u>. Este teste recebe, de alguns autores, o nome de "teste para A ignorando B e a interação", e a soma de quadrados apropriada para o numerador de $F(H_1)$ é $R(a/\mu)$.

Segundo SEARLE (1971), o melhor estimador linear imparcial (MELI) de μ_{ij} é:

$$\hat{\mu}_{ij} = \hat{\mu} + \hat{a}_i + \hat{b}_j + \hat{\gamma}_{ij} = \bar{y}_{ij}.$$

onde
$$\overline{y}_{ij}$$
. = $\sum_{k} y_{ijk}/n_{ij}$

De maneira que o MELI da expressão associada $\hat{\mathbf{a}}$ $\mathbf{H_{13}}$ $\hat{\mathbf{e}}$:

$$\sum_{j} \frac{n_{ij}}{n_{i}} \hat{\mu}_{ij} - \sum_{j} \frac{n_{i'j}}{n_{i'}} \hat{\mu}_{i'j} = \overline{y}_{i..} - \overline{y}_{i'..}$$

 $\mbox{Em H_2, a substituição de $\mu_{\mbox{ij}}$ pela sua expressão faz com que:$

$$H_{2}: \sum_{j} n_{ij} (\mu + a_{i} + b_{j} + \gamma_{ij}) - \sum_{ij} \frac{n_{ij} n_{i'j}}{n_{ij}} (\mu + a_{i'} + b_{j} + \gamma_{i'j}) = 0$$

Desenvolvendo a expressão, obtém-se:

$$H_2: (n_{\mathbf{i}} - \sum_{\mathbf{j}} \frac{n_{\mathbf{i}\mathbf{j}}^2}{n_{\mathbf{j}}}) a_{\mathbf{i}} - \sum_{\mathbf{i}\neq\mathbf{i}} \sum_{\mathbf{j}} \frac{n_{\mathbf{i}\mathbf{j}}n_{\mathbf{i}'\mathbf{j}}}{n_{\mathbf{j}}} a_{\mathbf{i}'} +$$

$$+ \sum_{j} (n_{ij} - \frac{n_{ij}^2}{n_{ij}}) \gamma_{ij} - \sum_{i \neq i} \sum_{j} \frac{n_{ij}n_{i'j}}{n_{ij}} \gamma_{i'j} = 0$$

Analogamente, a substituição em H4, resulta:

$$H_{i}: (n_{i} - \sum_{j=1}^{n} \frac{n_{ij}^{2}}{n_{i}})b_{j} - \sum_{j\neq j} \sum_{i=1}^{n} \frac{n_{ij}^{n_{ij}}}{n_{i}}b_{j}, +$$

$$+ \sum_{i} (n_{ij} - \frac{n_{ij}^{2}}{n_{i}}) \gamma_{ij} - \sum_{i \neq j'} \sum_{i} \frac{n_{ij}^{n}_{ij'}}{n_{i}} \gamma_{ij'} = 0$$

As somas de quadrados apropriadas para os numeradores de $F(H_2)$ e $F(H_4)$ são $R(a/\mu,b)$ e $R(b/\mu,a)$, respectivamente, obtidas pelo ajustamento do modelo,

$$y_{ijk} = \mu + a_i + b_j + e_{ijk}$$
.

Finalmente, com relação a H_5 , tem-se:

$$H_s: \mu_{ij} - \mu_{i'j} - \mu_{ij}, + \mu_{i'j} = 0$$

ou, equivalentemente,

$$H_5: \gamma_{ij} - \gamma_{i'j} - \gamma_{ij'} + \gamma_{i'j'} = 0.$$

Através do exposto, questões interessantes podem ser levantadas. Caso se considere a interação no modelo, os contrastes do tipo a_i - a_i , ou b_j - b_j , não são estimáveis já que não existe nenhum contraste entre os μ_{ij} que os represente, ou seja, nenhum contraste entre os a_i , ou entre os b_j , é possível sem a presença, pelo menos, da interação.

Em nenhuma das hipôteses associadas ao Método do Ajustamento de Constantes, a não ser H_5 , exigem que $n_{ij} > 0$. A exigência de que $n_{ij} > 0$, em H_5 , é fundamental jã que μ_{ij} số é estimável nessas condições. Entretanto, mesmo existindo funções lineares não estimáveis, entre os μ_{ij} que compoem H_5 , poderá existir uma combinação linear estimável dessas funções. Assim, por exemplo, seja:

$$\Theta'_{11,22} = \mu_{11} - \mu_{12} - \mu_{21} + \mu_{22}$$

$$\Theta_{13,33} = \dot{\mu}_{11} - \mu_{13} - \mu_{31} + \mu_{33}$$

com n_{11} = 0. Ora, se n_{11} = 0, nem $\Theta_{11,22}$, nem $\Theta_{13,33}$ são estim<u>á</u> veis, já que μ_{11} não o é. Mas, tomando-se

$$\Theta_{11,22} - \Theta_{13,33} = \mu_{22} - \mu_{12} - \mu_{21} + \mu_{13} + \mu_{31} - \mu_{33}$$

verifica-se perfeitamente que $\theta_{11,22}$ - $\theta_{13,33}$ é estimável pois μ_{11} não está presente.

Um outro aspecto a ser considerado é o estabele cimento de restrições não estimáveis aos parâmetros do modelo. Sabe-se que estimativas de funções estimáveis e testes de hipóteses testáveis são invariantes à escolha de condições não estimáveis. No entanto, o estabelecimento de condições não estimá veis altera completamente a formulação das hipóteses. HARVEY (1975), cita o caso, também comentado por HOCKING e SPEED(1975), onde o estabelecimento de algumas condições não estimáveis mudam completamente a hipótese testada. Uma prática recomendávelé associar essas restrições, caso existam, às hipóteses formula -

das, ou, melhor ainda, formulā-las em termos de funções lineares estimáveis.

Pode-se notar, pelas hipóteses formuladas, que a interpretação dos resultados é grandemente facilitada caso não seja considerada a interação.

Em (42), vê-se que se x_{ijk} = 0, para todo $\underline{i,j}$ e \underline{k} , então:

$$E(\hat{a}'Q) = a'Ca + (v - 1)\sigma^2$$
.

A hipótese de igualdade dos efeitos dos níveis do fator A é dada por:

$$H_1: a_i - a_i$$
, = 0, para todo $i \neq i'$,

ou, de outra forma:

$$H_1: \underline{a} - \underline{j}a = \underline{0}.$$

Caso H, se verifique, tem-se que:

$$E(\hat{a}'Q) = a^2j'Cj + (v - 1)\sigma^2.$$

Como j'C = 0', pode-se verificar que $\hat{a}'Q/(v-1)$, sob H_1 , é um estimador imparcial de σ^2 . Ou seja, $F(H_1)$ testa a hipótese de que o efeito dos níveis de \mathbb{A} é constante. Raciocínio análogo vale para o fator B.

Jã, a soma de quadrados $\Re(a/\mu)$ estã associada a hipótese:

H:
$$a_i + \frac{1}{n_{i.}} \sum_{j} n_{ij} b_j$$
 são iguais para todo i,

ou seja, R(a/µ) é a soma de quadrados apropriada para o teste da hipótese em que os efeitos dos níveis de A, na presença de uma média ponderada dos efeitos dos níveis de B, são iguais para todo i.

Na análise de covariância, as hipóteses a serem testadas podem ser colocadas de maneira análoga às da análise da variância. Nesta discussão, o modelo básico a ser considera do será:

$$y_{ijk} = \mu + a_i + b_j + \sum_{g=1}^{p} c^{(g)} x_{ijk}^{(g)} + e_{ijk}$$

ou seja, o modelo sem interação. A significância desta poderá, se necessário, ser testada pelo procedimento indicado através de (55).

Conforme visto anteriormente, hipóteses testá - veis são aquelas expressas em termos de funções lineares esti-máveis. Torna-se interessante, portanto, verificar a estimabi-lidade de funções lineares de parâmetros na análise de covari-ância.

Sabe-se que, através da teoria das funções lineares estimáveis e considerando-se o sistema de equações normais $C*\hat{a} = Q*$, um conjunto de funções lineares K'a será estimável se houver uma matriz Λ tal que o sistema:

$$K' = \Lambda'C^* \tag{57}$$

tenha solução.

Ora, pelas características de C*, vê-se facil-mente que C*j = 0, de forma que (57) será compatível se K' sa tisfaz a condição:

$$K'j = 0$$
.

Assim, conclui-se que K'a é estimável sempre que for um contraste entre os níveis de A. Idêntico resultado pode ser estendido aos níveis de B.

Com relação ao parâmetro c, toda e qualquer função linear dos coeficientes de regressão é estimável já que c

também o é. Uma hipótese comumente formulada acerca desses coe ficientes é que K'c = 0, onde K' = I_p , o que corresponde a tor nar

$$H_2: c = 0.$$

Por (42), vê-se que:

$$E(\hat{a}'Q^*) = a'C^*a + (v - 1)\sigma^2$$

e, por (46),

$$\lambda_1 = \frac{1}{2\sigma^2} \cdot \underline{a} \cdot C^* \underline{a}$$

Caso H_1 : a - ja = 0 se verifique, pode-se notar que $\hat{a}'Q^*/(v-1)$ é um estimador imparcial de σ^2 e que a razão:

$$F(H_1) = \frac{\hat{a}'Q^*/(v-1)}{OMR^*}$$

tem distribuição F central com (v - 1) e $(n_{..} - r - p - v + 1)$ graus de liberdade.

Observando os resultados obtidos por DIAS(1981) pode-se notar, ressalvando-se a diferença de notação, que as somas de quadrados obtidas pelo Processo do Residuo Condicio - nal e pelo Método do Ajustamento de Constantes, testam a mesma hipótese. Nota-se ainda, que a hipótese de nulidade formulada por esse autor, é:

$$H_1: a = 0$$

se for utilizada a notação deste trabalho. Essa mesma hipótese poderia ser escrita como:

$$H_1: K' \underline{a} = \underline{0}$$

onde $K' = I_v$.

Ora, se observada a condição (57) de estimabilidade, observa-se que não existe Λ' tal que $\Lambda'C^* = I_V$, jã que C^* é uma matriz singular. De modo que a referida hipótese deve ser formulada sob a forma de funções lineares estimáveis, uma das quais é dada por (28).

Com relação à regressão, através de (44), tem--se:

$$E(\hat{c}'R_2) = c'R_2c + p\sigma^2$$

e, por (48),

$$\lambda_2 = \frac{1}{2\sigma^2} \, \underline{c}' \, R_2 \underline{c}$$

Da mesma forma, sob H_2 : c = 0, $c'R_2/p$ é um estimador imparcial do residuo e a razão:

$$F(H_2) = \frac{\hat{c}'R_2/p}{QMR^*}$$

tem distribuição. F central com \underline{p} e (n. - r - p - v + 1) graus de liberdade.

A soma de quadrados $\hat{a}'Q^*$, conforme se demonstrou no item 3.6.4., pode ser decomposta num conjunto de (v-1) par tes independentes, desde que a condição $k_i'M^{*-1}k_j = 0$ seja satisfeita. Como $\hat{a}'Q^*/\sigma^2$ tem distribuição χ^2 , cada q_i/σ^2 também se distribui independentemente como um χ^2 , o que permite dizer que a razão:

$$\frac{\text{S.Q.H}_{i}}{\text{QMR*}}$$

sob a hipótese $H_1: k!a = 0$ tem distribuição F central com $\underline{1}$ e $(n_1 - r - p - v + 1)$ graus de liberdade.

Se for observada a formulação das hipóteses na análise da covariância, nota-se que são as mesmas da análise da variância. Assim, por analogia, pode-se dizer que a hipóte se testada em (55) é:

$$H_5: \gamma_{ij} - \gamma_{i,j} - \gamma_{ij}, + \gamma_{i,j} = 0.$$

Da mesma forma, pode-se dizer aqui, que se $\rm H_5$ não se verifica, os testes de significância para os efeitos principais e para a interação podem ser obtidos pela análise da covariância através do Método das Somas de Quadrados de Médias Ponderadas.

4.6. Exemplo numérico

O exemplo que aqui será discutido refere-se a um experimento onde a variável dependente y é o número de rosas vendáveis, sendo que, cada repetição está localizada em uma estufa. A variável X⁽¹⁾ foi incluida com a finalidade de estabelecer um tipo de controle sobre a variabilidade dentro de cada repetição, de acordo com FEDERER (1957), de onde foram retirados os dados aqui apresentados. A variável X⁽²⁾ é fictícia e foi incluida a fim de melhor exemplificar as fórmu las propostas por este trabalho.

Na tabela 5 encontram-se os valores das variáveis y, $X^{\left(1\right)}$ e $X^{\left(2\right)}$, sendo que, na repetição I, foram tomadas duas medidas para o tratamento 1 e uma medida para os demais, enquanto que, na repetição II, no primeiro tratamento, fez-se apenas uma observação e duas para os restantes.

Tabela 5. Valores observados das variáveis y, $X^{(1)}$ e $X^{(2)}$.

Tratamentos	Repeta	ição I	Repeti	ção II
у,	27	18	19	
χ(1)	5	5	4	
χ(2)	4	4 .	3	
У ₂	31		52	57
χ(1)	3		5	5
χ(2)	2		4	4
Уз	34		52	33
χ(1)	2		1	1
χ(2)	1		5	3
Уц	38		60	45
χ(1)	4		2	2
_X (2)	3		2	1
У ₅	31		50	40
χ(1)	1		3	3
χ(2)	5		1	2

4.6.1. Sistema de equações normais

O sistema de equações normais $X'X\hat{\beta} = X'y$, desconsiderando a média, considerados os dados da tabela 5, é:

$$\begin{vmatrix} 3 & 0 & 0 & 0 & 0 & 2 & 1 & 4,8 & 2,2 \\ 0 & 3 & 0 & 0 & 0 & 1 & 2 & 3,8 & 1,2 \\ 0 & 0 & 3 & 0 & 0 & 1 & 2 & -5,2 & 0,2 \\ 0 & 0 & 0 & 3 & 0 & 1 & 2 & -1,2 & -2,8 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 3 & 1 & 2 & -2,2 & -0,8 \\ \hline 2 & 1 & 1 & 1 & 1 & 6 & 0 & 1,6 & 1,4 \\ 1 & 2 & 2 & 2 & 2 & 0 & 9 & -1,6 & -1,4 \\ \hline 4,8 & 3,8 & -5,2 & -1,2 & -2,2 & 1,6 & -1,6 & 32,93 & 5,06 \\ 2,2 & 1,2 & 0,2 & -2,8 & -0,8 & 1,4 & -1,4 & 5,06 & 26,93 \end{vmatrix} \begin{bmatrix} \hat{a}_1 \\ \hat{a}_2 \\ \hat{a}_3 \\ \hat{a}_4 \\ \hat{a}_5 \\ \hat{b}_1 \\ \hat{b}_2 \\ \hat{c}_1 \\ \hat{c}_2 \end{vmatrix} = \begin{bmatrix} 64 \\ 140 \\ 140 \\ 143 \\ \hat{a}_5 \\ \hat{b}_1 \\ \hat{b}_2 \\ \hat{c}_1 \\ \hat{c}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 64 \\ 140 \\ 149 \\ 143 \\ \hat{a}_5 \\ \hat{b}_1 \\ \hat{b}_2 \\ \hat{c}_1 \\ \hat{c}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 64 \\ 140 \\ 149 \\ 143 \\ \hat{a}_5 \\ \hat{b}_1 \\ \hat{b}_2 \\ \hat{c}_1 \\ \hat{c}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 64 \\ 140 \\ 149 \\ 143 \\ \hat{a}_5 \\ \hat{b}_1 \\ \hat{b}_2 \\ \hat{c}_1 \\ \hat{c}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 64 \\ 140 \\ 149 \\ 143 \\ \hat{a}_5 \\ \hat{b}_1 \\ \hat{b}_2 \\ \hat{c}_1 \\ \hat{c}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 64 \\ 140 \\ 149 \\ 143 \\ \hat{a}_5 \\ \hat{b}_1 \\ \hat{b}_2 \\ \hat{c}_1 \\ \hat{c}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 64 \\ 140 \\ 149 \\ 143 \\ \hat{a}_5 \\ \hat{b}_1 \\ \hat{b}_2 \\ \hat{c}_1 \\ \hat{c}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 64 \\ 140 \\ 149 \\ 149 \\ 143 \\ \hat{c}_1 \\ \hat{c}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 64 \\ 140 \\ 149$$

onde a linha pontilhada permite uma melhor visualização das \underline{ma} trizes e vetores representados anteriormente.

A partir do sistema geral X'X $\hat{\beta}$ = X'y poderão ser obtidos outros sistemas menores, perfeitamente equivalentes. Estes sistemas são:

a) Equações normais para estimação dos níveis de A ajustados para B, ignorando as variáveis auxiliares.

Esse sistema é obtido por (10) fazendo $x_{ijk} = 0$ para todo \underline{i} , \underline{j} e k.

b) Equações normais para estimação dos coeficientes de regressão.

Considerando (14), os coeficientes de regressão para o caso dos dados da tabela 5, são obtidos do sistema de equações:

$$\begin{bmatrix} 28 & -4 \\ -4 & 65, 6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{c}_1 \\ \hat{c}_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 27,333 \\ 32,600 \end{bmatrix}$$
 (59)

c) Equações normais para estimação dos efeitos dos níveis de A, ajustados para B e para a regressão.

Através de (13), esse sistema é:

$$\begin{bmatrix} 1,5460 & -1,1287 & 0,1008 & -0,2751 & -0,2430 \\ -1,1287 & 1,8982 & -0,0225 & -0,4031 & -0,3439 \\ 0,1008 & -0,0225 & 1,5407 & -0,6894 & -0,9296 \\ -0,2751 & -0,4031 & -0,6894 & 2,0945 & -0,7269 \\ -0,2430 & -0,3439 & -0,9296 & -0,7269 & 2,2434 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{a}_1 \\ \hat{a}_2 \\ \hat{a}_3 \\ \hat{a}_4 \\ \hat{a}_5 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -37,9300 \\ 22,1082 \\ -4,5208 \\ 21,2644 \\ -0,9219 \end{bmatrix}$$

$$(60)$$

Facilmente se verifica que os sistemas (58) e (60) não têm solução única, enquanto que (59) tem apenas uma solução. Estimativas únicas para a podem ser obtidas aplican do-se a restrição j'â = 0. Assim, os vetores das estimativas dos efeitos dos níveis de A, ajustados para B; dos níveis de A, ajustados para B e para a regressão e dos coeficientes de regressão são:

$$\hat{a} = \begin{bmatrix} -14,7600 \\ 6,7733 \\ -0,2266 \\ 7,7733 \\ 0,4400 \end{bmatrix}; \quad \hat{a} = \begin{bmatrix} -20,9758 \\ 2,0630 \\ 5,1318 \\ 10,5904 \\ 3,1907 \end{bmatrix}$$
 e $\hat{c} = \begin{bmatrix} 3,1692 \\ 1,6841 \end{bmatrix}$

4.6.2. Análise da variância

De acordo com as fórmulas apresentadas ante - riormente, tem-se que:

$$SQR^* = (\underline{y}'\underline{y} - C) - \underline{Q}'\underline{M}^{-1}\underline{Q} - (\underline{B}'\underline{K}^{-1}\underline{B} - C) - \underline{\hat{c}}'\underline{R}_2, \text{ por (26)}$$
donde,

$$SQR* = 2435,7333 - 912,70 - 864,8999 - 141,5251 = 516,6082$$

 $S.Q.A(ajust.para B e regr.) = \hat{a}^*Q^*, por (29)$

ou, S.Q.A(ajust.para B e regr.) = 1040,2786

Alternativamente, poderia ser feito:

$$S.Q.H_1 = \hat{a}'Q^* = (K'\hat{a})'(K'M^{*-1}K)^{-1}K'\hat{a}$$
, por (27)

cujos valores numéricos do exemplo são:

$$K'M^{*^{-1}}K = \begin{bmatrix} 1,357352078 & 0,888986525 & 0,094463972 & 0,380492090 \\ 0,888986525 & 1,137082600 & 0,127416521 & 0,377562975 \\ 0,094463972 & 0,127416521 & 0,775483303 & 0,292179261 \\ 0,384920900 & 0,377562975 & 0,292179261 & 0,696250730 \end{bmatrix}$$

$$(K'M*^{-1}K)^{-1} = \begin{bmatrix} 1,546042365 -1,128651060 & 0,100780379 -0,275139353 \\ -1,128651060 & 1,898216278 -0,225195118 -0,403121516 \\ 0,100780379 -0,022519512 & 1,540691194 -0,689409141 \\ -0,275139353 -0,403121516 -0,689409141 & 2,094537355 \end{bmatrix}$$

$$K'\hat{a} = \begin{bmatrix} -24, 166520230 \\ -1, 127709453 \\ 1, 941124787 \\ 7, 399677792 \end{bmatrix}$$

sendo que:

$$\mathbf{K'} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & -1 \end{bmatrix}$$

e $M^* = C^* - A^*$, onde A^* é a matriz de restrição, tomada como sendo:

$$A^* = (-1, \hat{1}2865106)J \tag{61}$$

onde J $\acute{\text{e}}$ uma matriz 5 x 5, cujos elementos constituintes s $\~{\text{a}}$ o todos iguais a unidade.

Efetuando o produto, obtém-se:

$$\hat{a}'Q^* = (K'\hat{a})'(K'M^{*-1}K)^{-1}(K'\hat{a}) = 1040,2786$$

A tabela 6 sumariza os resultados obtidos através da aplicação das fórmulas apresentadas anteriormente aos dados da tabela 5.

Se B fosse considerado um fator de interesse, a análise se faria de modo idêntico aquele feito para o fator A. A tabela 7 resume esses resultados.

Tabela 6. Analise da covariancia linear dos dados apresentados na tabela 5, onde o fator A refere-se à tratamentos e B à repetições.

Causas da Variação	GL	S.Q.	Q.M.	F	
B(não ajustado).	1	864,8999			
A(ajust.para B)	4	912,7000			
Regressão	2	141,5251	70,7625	0,958	ns
Residuo(ajust.p/regr.)	7	516,6082	73,8011		
A(aj.para B e p/regr.)	4	1040,2786	260,0696	3,523	ns
Total	14	2435,7333			

Tabela 7. Análise da covariância linear dos dados apresentados na tabela 5, sendo B o fator ajustado.

Causas da Variação	GL	s.q.	Q.M.	F
A(não ajustado)	4	1344,3999		
B(ajust.para A)	1	433,2000		
Regressão	2	141,5251	70,7625	0,958 ns
Residuo(ajust.p/regr.)	7	516,6082	73,8011	
B(aj.para A e p/regr.)	1	456,3692	456,3692	6,183 *
Total	14	2435,7333		

4.6.3. Médias ajustadas dos níveis dos fatores A e B

As médias ajustadas dos níveis de B são, por

(21):
$$j\hat{\mu} + \hat{b} = K^{-1} \left[B - N'\hat{a} - D\hat{c} \right]$$

$$B - N'\hat{a} - D\hat{c} = \begin{bmatrix} 192,5474517 \\ 394,4525483 \end{bmatrix}$$

donde,

$$\hat{j}\hat{\mu} + \hat{b} = \begin{bmatrix} 32,09124195 \\ 43,82806092 \end{bmatrix}$$
(62)

Consequentemente,

$$\hat{\mu} = 37,9597$$

е,

$$\hat{b} = \begin{bmatrix} -5, 8684 \\ 5, 8684 \end{bmatrix}$$

Pelo mesmo raciocícinio, obtém-se, por (24):

$$\frac{1}{2}\hat{\mu} + \hat{a} = \begin{vmatrix} 16,9838 \\ 40,0226 \\ 43,0914 \\ 48,5500 \\ 41,1503 \end{vmatrix} = R^{-1} \left[T - N\hat{b} - A\hat{c} \right]$$

Naturalmente,

$$\hat{\mu} = 16,9836 + ... + 41,1504 = 37,9596$$

e os $\hat{\mathbf{a}}_{\mathbf{i}}$ são os mesmos apresentados anteriormente.

4.6.4. Matriz de dispersão para â

De acordo com (19), a matriz de dispersão para $\hat{\mathbf{a}}$ $\hat{\mathbf{e}}$:

$$D(\hat{a}) = M^{*-1}C^*M^{*-1}\sigma^2$$
.

Para $M^* = C^* - A^*$, sendo A^* dada por (61) e C^* por (60), tem-se:

Assim, por exemplo, a variancia do contraste

$$\hat{Y} = \hat{m}_4 - \hat{m}_1 = 48,5503 - 16,9836 = 31,5667$$

ou, ainda,

$$\hat{Y} = \hat{a}_{4} - \hat{a}_{1} = 31,5667, \hat{e}:$$

$$V(\hat{Y}) = (d_{11} + d_{44} - 2d_{14})\sigma^{2}$$

$$\hat{V}(\hat{Y}) = (1,292618628)(73,8011) = 95,3967.$$

ou,

$$C*\tilde{\lambda} = \tilde{k}$$

tem solução, jã que 1,5460 + ... + (-0,2430) = 0 e
$$1 + 0 + ... - 1 + 0 = 0$$
, ou seja, j'ç* = 0 e j'k = 0.

4.6.5. Matriz de dispersão para ĉ

A matriz de dispersão para ĉ, considerando (20), é:

$$D(\widehat{c}) = R_1^{-1} \sigma^2$$

Considerando os dados do exemplo:

$$D(\hat{c}) = \begin{bmatrix} 0,108084359 & 0,006590510 \\ 0,0065905\cdot10 & 0,046133568 \end{bmatrix} \sigma^{2}$$

5. CONCLUSÕES

a) Caso seja (2) o modelo adequado, a interpretação das hipóteses testadas é feita sem grandes dificuldades tanto na análise da variância como da covariância, mesmo que exista algum $n_{ij} = 0$. Assim,

$$F(H_1) = \frac{\hat{a}'Q^*/(v-1)}{QMR^*}$$

testa a hipótese H_1 : $a_i - a_i$, = 0, para todo i \neq i',

$$F(H_2) = \frac{\hat{c}'R_2/p}{QMR^*}$$

testa a hipótese H_2 : c = 0

e, respeitadas as condições de estimabilidade e que:

 $k_i^!M^{*-1}k_j = 0$, para todo $i \neq j$, a razão

$$F(H_i) = \frac{S.Q.H_i}{OMR^*}$$

possibilita testar as sub-hipóteses H_1 : k!a=0, $i=1,2,\ldots,v-1$.

- b) A presença da interação no modelo altera completamente as hipóteses, tanto na sua formulação, como na sua utilidade prática. Assim, a única hipótese de interesse para ser aquela que expressa a não significância da interação, já que as demais, além de difícil compreensão, dificilmente se aplicam na prática. Além disso, H_5 depende de n_{ij} para que a estimabilida de se verifique, o que torna a hipótese extremamente dependente das condições particulares de cada ensaio.
- c) A formulação das hipóteses deve ser feita, de preferência, em termos de funções lineares estimáveis. Caso contr<u>á</u>rio, devem ser associadas à elas, as restrições não estimáveis que possibilitaram expressá-la como tal.
- d) O Método do Ajustamento de Constantes tem como única desvantagem, além da maior dificuldade de cálculo, o fato de produzir somas de quadrados viciadas para os efeitos principais. Entretanto, mesmo nos casos de classificações balanceadas, onde tal fato não ocorre, o estudo da interação é que, realmente, tem maior interesse.
- e) As hipoteses a serem testadas mos casos de classifica ções balanceadas são facilmente obtidas, bastando que se faça $n_{ij} = n$.

6. LITERATURA CITADA

- DIAS, J.F.S., 1981. Análise de Covariância Intrablocos, com <u>p</u> Variáveis Auxiliares, para Delineamentos em Blocos Incompletos Equilibrados. Piracicaba, ESALQ/USP, 96 p. (Te se de Doutoramento).
- FEDERER, R.A., 1957. Variance and covariance analyses for <u>un</u> balanced classifications. <u>Biometrics</u>, Raleigh, <u>13</u>: 333--362.
- GRAYBILL, F.A., 1961. An Introduction to Linear Statistical Models. Nova York, McGraw-Hill Book Company, Inc. Vol. 1. 463 p.
- HARVEY, W.R., 1975. <u>Least Squares Analysis of Data with Unequal Subclass Numbers</u>. ARS-20-8, U.S.D.A. Maryland.
- HENDERSON, C.R., 1953. Estimation of variance and covariance components. Biometrics, Raleigh, 9:226-252.

- HOCKING, R.R. e F.M. SPEED, 1975. A full rank analysis of some linear model problems. J. Amer. Stat. Assoc., Boston, 351:706-712.
- KATTI, S.K., 1965. Multiple covariate analysis. <u>Biometrics</u>, Raleigh, 21:957-974.
- PIMENTEL GOMES, F., 1968. The solution of normal equations of experiments in incomplete blocks. <u>Ciência e Cultura</u>, São Paulo, 20:733-746.
- SEARLE, S.R., 1971. <u>Linear Models</u>. Nova York, John Wiley & Sons, Inc., 532 p.
- SPEED, F.M., R.R. HOCKING e O.P. HACKNEY, 1978. Methods of analysis of linear models with unbalanced data. <u>J. Amer.</u> Stat. Assoc., Boston, 73:105-112.
- YATES, F., 1934. The analysis of multiple classifications with unequal numbers in the different classes. <u>J. Amer.</u> Stat. Assoc., Boston, 29:52-66.
- ZELEN, M., 1957. The analysis of covariance for incomplete block designs. Biometrics, Raleigh, 13:309-332.

APÊNDICE

 LISTAGEM DO PROGRAMA PARA AS ANÁLISES DA VARIÂNCIA E DA COVARIÂNCIA DE DADOS DE UMA CLASSIFICAÇÃO DUPLA.

```
191A 191B 191C 191D 191E
// JOB
                                                            1
LOG DRIVE
            CART SPEC
                        CART AVAIL
                                    PHY DRIVE
                                      0001
  0000
              191A
                          191A
              191B
                          1918
                                      0002
 0001
  0002
              191C
                          191C
                                      0003
  0003
              1910
                          1910
                                      0004
              191E
                                      0005
 0004
                          191E
         ACTUAL 16K' CONFIG 16K
V2 M11
*EQUAT (PRNTZ, PRNZ)
// FOR
*LIST SOURCE PROGRAM
*ONE WORD INTEGERS
*EXTENDED PRECISION
*IDCS(CARD, 1132PRINTER, DISK)
C
    ********************
C
C
    * ANALISES DA VAKIANCIA E DA COVARIANCIA LINEAR DE *
C
    * DADOS DE UMA CLASSIFICACAD DUPLA NAO BALANCEADA
C
C
    ******************************
C
    XNOME=TITULO DA ANALISE
С
    NTA=NUMERO DE TRATAMENTOS A
С
    NTB=NUMERO DE TRATAMENTOS B(OU NUMERO DE REPETICOES)
С
    NX=NUMERO DE VARIAVEIS X
С
    IA=CODIGO DE TRANSFORMACAO DA VARIAVEL Y DE ACORDO COM A
С
       SUBROTINA TRANS
С
    ALFA=CONSTANTE DE TRANSFORMACAO
С
    N(1,J)=NUMERO DE OBSERVACOES DOS FRATAMENTOS A E J
С
    Y(I,J)=VALORES DAS VARIAVEIS Y ESGOTANDO TODAS AS OBSERVAÇÕES DENTRO
С
           DOS TRATAMENTOS B
C
    NAB=O - QUANDO O FATOR B REPRESENTA BLOCOS AD ACASO
C
    NAB=1 - FATURIAL A X 8 EM DELINEAMENTO INTEL®AMENTE AD ACASO
C
    NTB=1. NAB=0 - DELINEAMENTO INTEIRAMENTE AD ACASO
С
    INT=0 - NAO CALCULA A INTERACAO
C
    INT=1 - CALCULA A INTERACAO
```

```
REAL M(10,10), MI(10,10)
   DIMENSION XNOME (20), N(10,12), NJ(12), P(5), B(12), D(12,5), AT(3), \chi(5,5)
   1) _{9}NI(10)_{9}YY(50)_{9}XX(5,50)_{9}A(10,5)_{9}T(18)_{9}Z(10,5)_{9}W(5,5)_{9}S(5)_{9}LX(10)_{9}
   2MX(10),C(10,10),ZW(10,5),YMED(10),O(10),TAL(10),WI(5,5),DA(10,10),
   3BETA(5),QQ(10),TALAS(10),CAV(19),R2A(5),R1A(5,5),CAST(5),XM(5)
    DATA CAV/"BLOCOS", "NAO ", "AJUST.", "TRATS.", "P/", "REGR.", "BL.", "E "
   1, 'RESIDU', 'O ', 'AJ. ', 'A ', 'B ', ' ', '
                                                     1.! I, TREGREI, ISSAI, I
    DATA AT/ NS 1, 1 * 1, 1 * * 1/
    DEFINE FILE 8(35,69, U, MV)
    DEFINE FILE 9(35, 69, U, MV)
    DEFINE FILE 10(35,63,U,KL)
  1 READ(2,2)(XNOME(J),J=1,20)
  2 FORMAT(20A4)
    READ(2,3)NTA, NTB, NX, IA, ALFA, NAB, INT
  3 FORMAT(415, F5.0, 215)
    DO 4 I=1, NTA
  4 READ(2,5)(N(I,J),J=1,NTB)
  5 FORMAT(1615)
    WRITE(3,6)(XNOME(J), J=1,20)
  6 FORMAT( 11, T21, 20A4)
    WRITE(3,7)
  7 FORMAT(T17,86(!-!))
    WRITE(3,8)NTA, NTB, NX, IA, ALFA, NAB, INT
  8 FORMAT(T21,415,F5,1,215)
    DO 9 [=1, NTA
 '9 WRITE(3,10)(N(I,J),J=1,NTB)
 10 FORMAT(T21, 1615)
    IF(NX)78,78,79
 78 NY=0
    NX = 1
    GO TO 121
 79 NY=NX
121 DO 11 I=1,NTB
    NJ(I)=0
    B(I)=0.
    DO 11 J=1,NX
    R2A(J)=0
    P(J)=0
    CAST(J)=0.
    D(I,J)=0.
    XM(J)=0.
    DO 11 K=1.NX
    R1A(J_{\bullet}K)=0
 11 X(J,K)=0.
    DO 19 I=1,NTA
    DO 19 J=1, NX
 19 A([,J)=0.
    SQINT=0.
    G=0.
    KV = 1
```

```
SQTQT=0
     NC = 0
     DO 21 I=1,NTA
     KK = 0
     DO 12 J=1,NT8
     KK = KK + N(I,J)
  12 NJ(J)=NJ(J)+N(I,J)
     NI(I)=KK
     READ(2,13)(YY(K),K=1,KK)
 13 FORMAT(8F10.0)
     IF(NY)74,74,75
  75 DO 14 J=1,NX
  14 READ(2,13)(XX{J,K},K), K=1,KK)
     GO TO 180
  74 DO 80 JJ=1,KK
  80 XX(1,JJ)=0.
 180 WRITE(3,15)(YY(K),K=1,KK)
  15 FORMAT(T17, 'Y', 8F10.3)
     IF(IA)182,182,181
- 181 CALL TRANS(YY, KK, [A, ALFA)
 182 IF(NY)76,76,77
  77 DO 16 J=1,NX
     KT = 1
     KV = 8
     IF(KK-KV)183,184,184
 183 KV=KK
 184 WRITE(3,17)J, (XX(J,K),K=KT,KV)
  17 FORMAT(T17, X, 11, 8F10.3)
     IF(KK-KV)16,16,185
 185 KT=KT+8
     KV = KV + 8
     IF(KK-KV)183,184,184
  16 CONTINUE
  76 TT=0.
     DO 18 J=1.KK
     TT = TT + YY(J)
  18 SQTOT=SQTOT+YY(J) **2
     T(I) = TT
     G=G+TT
     KT=0
     DO 21 J=1,NTB
     DO 275 JJ=1, NX
 275 QQ(JJ)=0.
     KK=N(I,J)
     IF(KK)21,21,190
 190 TT=0.
     NC = NC + 1
     DO 81 K=1,KK
     KT = KT + 1
     B(J)=B(J)+YY(KT)
     T = TT + YY(KT)
```

```
DO 20 L=1.NX
    QQ(L) = QQ(L) + XX(L \circ KT)
    XM(L) = XM(L) + XX(L_9KT)
    P(L)=P(L)+YY(KT)*XX(L,KT)
    A(I,L)=A(I,L)+XX(L,KT)
    D(J_{\bullet}L)=D(J_{\bullet}L)+XX(L_{\bullet}KT)
    DO 20 MM=1.NX
 20 X(L_0MM) = X(L_0MM) + XX(L_0KT) + XX(MM_0KT)
 81 CONTINUE
    IF(INT)21,21,257
257 DO 251 ML=1, NX
    R2A(ML)=R2A(ML)+QQ(ML)*TT/FLOAT(KK)
    DO 251 MM=1,NX
251 R1A(ML,MM)=R1A(ML,MM)+QQ(ML)*QQ(MM)/FLOAT(KK)
    SQINT=SQINT+TT**2/KK
 21 CONTINUE
    SQIN=SQINT
    IF(INT)259,259,258
258 DO 252 T=1.NX
    R2A(I)=P(I)-R2A(I)
    DO 252 J=1.NX
252 RIA(I,J)=X(I,J)-RIA(I,J)
    KK=0
    DO 253 I=1,NX
    DO 253 J=1,NX
    KK=KK+1
253 YY(KK)=R1A(I,J)
    CALL MINV(YY, NX, DELT, LX, MX)
    KK=0
    DO 254 I=1,NX
    DO 254 J=1.NX
    KK=KK+1
254 RIA(I,J)=YY(KK)
    DO 255 I=1.NX
    DO 255. J=1, NX
255 CAST(I)=CAST(I)+R1A(I,J)*R2A(J)
    SQREI=0.
    DO 256 I=1,NX
256 SQREI=SQREI+CAST(I)*R2A(I)
    QMREI=SQREI/FLOAT(NX)
259 NRO=0
    O = TOTM
    DO 22 I=1,NTA
 22 NTOT=NTOT+NI(I)
    CC=G**2/NTOT
    SQTOT=SQTOT-CC
    WRITE(3,7)
    DO 26 I = 1, NX
    P(I)=P(I)-XM(I)*G/NTOT
    DO 23 J=1,NX
 TOTIO(L)MX*(I)MX-(L_QJ)X=(L_QJ)X 23
```

```
DO 24 K=1+NTA
 24 A(K,I) = A(K,I) - NI(K) * XM(I) / NTOT
    DO 25 L=1.NTB
 25 D(L,I)=D(L,I)-NJ(L)*XM(I)/NTOT
 26 CONTINUE
143 DO 28 I=1,NTA
    DO 28 J=1,NX
    TT=0.
    DO 27 K=1,NTB
 27 TT=TT+N(I,K)*D(K,J)/NJ(K)
 28 Z(I,J)=A(I,J)-TT
    DO 30 I=1,NX
    DO 30 J=1.NX
    TT=0.
    DO 29 K=1,NTB
`29 TT=TT+D(K,I)*D(K,J)/NJ(K)
 30 W(I,J)=X(I,J)-TT
    DO 32 I=1,NX
    TT=0.
    DO 31 J=1,NTB
 31 TT=TT+D(J,I)*B(J)/NJ(J)
 32 S(I) = P(I) - TT
    KK=0.
    DO 33 I=1,NX
    DO 33 J=1,NX.
    KK=KK+1
 33 YY(KK)=W(I_9J)
    CALL MINV(YY, NX, DELT, LX, MX)
    KK=0.
    DO 34 I=1.NX
    DO 34 J=1,NX,
    KK=KK+1
 34 WI(I,J)=YY(KK)
    DO 38 I=1,NTA
    DO 38 J=1, NTA
    TT=0.
    DO 35 K=1, NTB
 35 TT=TT+FLOAT(N(I,K)*N(J,K))/FLOAT(NJ(K))
    IF(I-J)36,37,36
 36 C(I,J) = -TT
    GO TO 38
 37 C(I_{*}J) = NI(I) - TT
 38 CONTINUE
    DO 40 I=1,NTA
    DO 40 J=1,NX
    TT=0.
    DO 39 K = 1, NX
 39 TT=TT+Z([,K)*WI(K,J)
 40 ZW(I,J)=TT
    DO 42 I=1.NTA
    TT=0.
```

```
DO 41 J=1.NTB
 41 TT=TT+FLOAT(N(I,J))*B(J)/FLOAT(NJ(J))
 42 Q(I) = I(I) - II
    DO 43 I=1, NTA
    DO 43 J=1.NTA
 43 M(I,J)=C(1,J)-C(1,2).
    KK=0
    DO 44 I=1.NTA
    DO 44 J=1,NTA
    KK = KK + 1
 44 YY(KK)=M(I,J)
    CALL MINV(YY, NTA, DELT, LX, MX)
    KK=0
    DO 45 I=1,NTA
    DO 45 J=1.NTA
    KK = KK + 1
 45 MI(I,J)=YY(KK)
    DO 47 I=1, NTA
    TT=0.
    DO 46 J=1,NTA
\cdot 46 TT=TT+MI(I,J)*Q(J)
 47 TAL(I)=TT
    SQTAB=0.
    DO 48 I=1,NTA
 48 SQTAB=SQTAB+TAL(I)*Q(I)
    DO 50 I=1.NTA
    DO 50 J=1, NTA
    TT=0
    DO 49 K=1,NX
49 TT=TT+ZW(I,K)*Z(J,K)
 50 C(I,J)=C(I,J)-TT
    DO .52 I=1, NTA
    TT=0.
    DO 51 J=1, NX
 51 TT=TT+ZW(I,J)*S(J)
 52 QQ(I)=Q(I)-TT
    DO 54 I=1,NTA
    IF(C(1, I))53,54,54
 53 KK=I
    GO TO 55
 54 CONTINUE
 55 DO 56 I=1,NTA
    DO 56 J=1,NTA
 56 M(I_{f}J)=C(I_{f}J)-C(I_{f}KK)
    KK=0
    DO 57 I=1, NTA
    DO 57 J=1.NTA
    KK=KK+1
 57 YY(KK)=M(I,J)
    CALL MINV(YY, NTA, DELT, LX, MX)
    KK=0
```

```
DO 58 I=1,NTA
    DO. 58 J=1, NTA
    KK=KK+1
58 M(I_{\bullet}J)=YY(KK)
    DO 60 1=1,NTA
    TT=0.
    DO 59 J=1,NTA
59 TT=TT+M(I,J)*QQ(J)
60 TALAS(I)=TT
    SQTBR=0.
    DO 61 I=1.NTA
61 SQTBR=SQTBR+TALAS(1)*QQ(1)
    D0 63 I = 1.0 NX
    DO 63 J=1,NTA
    TT=0.
    DO 62 K=I, NTA
62 TT=TT+Z(K, I) *MI(K, J)
63 ZW(J,I')=TT
    DO 65.1=1,NX
    TT=0.
    DO 64 J=1.NTA
64 TT=TT+ZW(J, I)*●(J)
65 S(I) = S(I) - TT
    DO 67 I = 1, NX
    DO 67 J=1,NX
    TT=0.
    DO 66 K=1, NTA
66 TT=TT+ZW(K, I)*Z(K, J)
TT-((,1)W=((,1)W 73
    KK=0
    DO 68 I=1,NX
    DO 68 J=1.NX
    KK=KK+1
68 YY(KK)=W(I,J)
    CALL MINV(YY, NX, DELT, LX, MX)
    KK=0 '
    D0 69 I = 1.0 NX
    DO 69 J=1,NX
    KK=KK+1
69 W(I,J)=YY(KK)
    DO 71 I=1.NX
    TT=0.
    DO 70 J=1, NX
70 TT=TT+W(1,J)*S(J)
 71 BETA(I)=TT
    NGLTA=NTA-1
    NGLTO=NTOT-1
    SQBLO=0.
    IF(NTB-1)196,196,72
72 DO 73 I=1.NTB
73 SQBLD=SQBLD+B(I)**2/NJ(I)
    SQBLO=SQBLO-CC
196 NGLTB=NTB-1
```

```
NGL I N=0
    SQREG=0.
    NGLRE=0
    IF(NY)197,197,82
 82 NGLRE=NX
    DO 83 I=1,NX
 83 SQREG=SQREG+BETA(I)*S(I)
    OMREG=SQREG/NX
197 IF(INT)286,286,84
 84 NGLIN=NC-NTA-NTB+1
     IF(NRO)240,240,85
240 SQINT=SQINT-SQTAB-SQBLO-CC+SQRE1-SQREG
    QMINT=SQINT/NGLIN
    GO TO 85
286 SQINT=0.
 85 IF(INT)260,260,261
261 NGRAR=NTOT-NC-NY
     IF(NY)270,270,271
271 SORAR=SOTOT-SQIN-SOREI+CC
    GO TO 264
260 NGRAR=NGLTO-NGLTA-NGLTB-NGLIN-NGLRE
270 SQRAR=SQTOT-SQBLD-SQTAB-SQINT-SQREG
264 QMRAR=SQRAR/NGRAR
     QMTBR=SQTBR/NGLTA
     QMT=SQTAB/NGLTA
     DO 155 I=1,NTA
    DO 155 J=1,NTA
     TT=0.
     DO 154 K=1,NTA
154 TT=TT+C(I,K)*M(J,K)
155 MI(I,J)=TT
     DO 157 I=1, NTA
     DO 157 J=1.NTA
     TT=0.
     DO 156 K=1,NTA
156 TT=TT+M(I,K)*MI(K,J)
.157 DA(I,J)=TT
     CALL CABEC (TT)
     K1=12+NRO
     K2=13-NR0
     IF(NTB-1)86,86,87
 87 IF(NAB)88,88,90
 88 WRITE(3,89)NGLTB,SQBLU
 89 FORMAT(/: T19: *BLOCOS NAO AJUST. *; T44: 12: F19.4)
     GO TO 86
 90 IF(NRO)91,91,93
 91 WRITE(3,92)CAV(4), CAV(13), CAV(2), CAV(3), NGLTB, SQBLO
 92 FURMAT(/,T19,A6,A2,A4,A6,T44,12,F19,4)
     GO TO 86
 93 WRITE(3,92)CAV(4),CAV(12),CAV(2),CAV(3),NGLTB,SQBLO
 86 IF(NY)95,95,97
 95 FC=QMT/QMRAR
```

```
KK=TEFE(NGLTA, NGRAR, FC)
   IF(NTB-1)96,96,102
96 WRITE(3,94)CAV(4),CAV(3),CAV(14),CAV(15),NGLTA,SQTAB,QMT,FC,AT(KK)
94 FORMAT(/,T19,A6,A6,A2,A6,T44,I2,F19.4,F17.4,T87,F11.3,A2)
   GO TO 106
102 IF(NAB)98,98,99
98 WRITE(3,94)CAV(4),CAV(3),CAV(5),CAV(1),NGLTA,SQTAB,QMT,FC,AT(KK)
   GO TO 106
99 WRITE(3,100)CAV(4),CAV(K1),CAV(3),CAV(5),CAV(K2),NGLFA,SQTAB,QMT,F
   1C.AT(KK)
100 FORMAT(/,T19,A6,A2,A6,A2,A2,T44,I2,F19.4,F17.4,T87,F11.3,A2)
   GO TO 106
97 IF(NTB-1)101,101,103
101 WRITE(3,94)CAV(4),CAV(3),CAV(14),CAV(15),NGLTA,SQFAB
    GO TO 106
103 IF(NAB)104,104,105
104 WRITE(3,94)CAV(4),CAV(3),CAV(5),CAV(1),NGLTA,SQTAB
    GO TO 106
105 WRITE(3,100)CAV(4),CAV(K1),CAV(3),CAV(5),CAV(K2),NGLTA,SQTAB
106 IF(INT)109,109,107
107 FC=QMINT/QMRAR
    KK=TEFE(NGLIN, NGRAR, FC)
    WRITE(3,108)NGLIN, SQINT, QMINT, FC, AT(KK)
108 FORMAT(/, T19, 'INTERACAO A X 8', T44, 12, F19, 4, F17, 4, T87, F11, 3, A2,)
109 IF(NY)116,116,115
115 IF(INT)262,262,263
263 SQREG=SOREI
    QMREG=QMREI
262 FC=QMREG/QMRAR
    KK=TEFE(NGLRE, NGRAR, FC)
    WRITE(3,111)CAV(17),CAV(18),CAV(19),CAV(14),CAV(14),CAV(14),CAV(14)
   1), NGLRE, SQREG, QMREG, FC, AT(KK)
111 FORMAT(/,T19,A5,A3,A2,A6,A2,A3,A2,T44,I2,F19.4,F17.4,T87,F11.3,A2)
    GO TO 228
116 WRITE(3,227)CAV(9),CAV(10),CAV(16),CAV(14),CAV(15),NGRAR,SQRAR,QMR
227 FORMAT(/,T19,A6,A2,A3,A2,A6,T44,I2,F19.4,F17.4,/)
    GO TO 229.
228 WRITE(3,227)CAV(9),CAV(10),CAV(11),CAV(5),CAV(6),NGRAR,SQRAR,QMRAR
229 WRITE(3,7)
    IF(NY)236,236,230
230 FC=QMTBR/QMRAR
    KK=TEFE(NGLTA, NGRAR, FC)
    IF(NTB-1)238,238,239
238 WRITE(3,94)CAV(4),CAV(3),CAV(5),CAV(6),NGLTA,SQTBR,QMTBR,FC,AT(KK)
    GO TO 235
239 IF(NAB) 231, 231, 233
231 WRITE(3,232)CAV(4),CAV(11),CAV(5),CAV(7),CAV(8),CAV(6),NGLTA,SQTBR
   l, QMTBR, FC, AT(KK)
232 FORMAT(/,T19,A6,A3,A2,A3,A2,A6,T44,I2,F19,4,F17.4,T87,F11.3,A2)
233 WRITE(3,234)CAV(4),CAV(K1),CAV(11),CAV(5),CAV(K2),CAV(8),CAV(6),NG
```

```
1LTA, SQTBR, QMTBR, FC, AT(KK)
234 FORMAT(/,T19,A6,A2,A3,A2,A2,A2,A6,T44,12,F19.4,F17.4,T87,F11.3,A2)
235 WRITE(3,7)
236 WRITE(3,237)NGLFO,SQTOT
237 FORMAT(T19, T O T A L1, T43, 13, F19.4)
    WRITE(3,7)
    DO 160 1=1,NTB
    TT=0.
    DO 161 J=1,NX
161 TT = \Gamma T + D(I, J) * BETA(J)
160 \text{ YMED(I)} = TT
    DO 119 I=1,NTB
    TT=0.
    DO 118 J=1,NTA
118 TT=TT+N(J,I)*TALAS(J)
119 YMED(I) = (B(I) - TT - YMED(I))/NJ(I)
    XMI=0.
    DO 120 I=1,NTB
120 XMI=XMI+YMED(I)
    XMI=XMI/NTB
    DO 250 I=1,NTA
250 YMED(I)=XMI+TALAS(I)
    WRITE(3,127)XMI
127 FORMAT(//,T21, MEDIA GERAL = 1,F12.6)
    IF(NAB)212,212,213
212 KK=14
    GO TO 215
213 · KK = 12 + NR U
215 WRITE(3,214)CAV(KK)
214 FORMAT(//,T34; TESTE DE DUNCAN PARA MEDIAS AJUSTADAS DE TRATAMENTO
   1S • A2)
    DO 249 I=1,NTA
249 LX(1)=NI(I)
    CALL ODED6 (YMED, LX, NTA, IA, ALFA, NGRAR, QMRAR, DA)
    WRITE(3,128)
128 FORMAT(//,T41, M A T R I Z D E
                                            DISPERSAU')
    WRITE(3,7)
    DO 166 I=1,NTA
    KT=1
    KV = 4
125 IF(NTA-KV)162,162,163
162 KV=NTA
163 WRITE(3, 164) I, (DA(I, J), J=KT, KV)
164 FORMAT(T17, 'LINHA', 13, 4F18.9)
    IF(NTA-KV)166,166,165
165 KT=KT+4
    KV=KV+4
    GO TO 125
166 CONTINUE
    WRITE(3,7)
    IF(NY)216,216,217
217 WRITE(3,218)
```

```
218 FORMAT(//,T27, MATRIZ DE. DISPERSAU
                                                                 DE
                                                                        R
   1 EGRESSAUI)
    WRITE(3,7)
    DO 219 I=1,NX
    KT=1
    KV=4
223 IF(NX-KV)220,220,221
220 KV=NX
221 WRITE(3,164)I,(W(I,J),J=KT,KV)
    IF(NX-KV)219,219,222
222 KT=KT+4
    KV=KV+4
    GO TO 223
219 CONTINUE
    WRITE(3,7)
216 IF(NRO)131,131,142
131 IF(NAB)142,142,132
132 NRO=1
    DO 133 1=1,NTA
   LX(I)=NI(I)
133 \text{ YY}(I)=I(I)
    DO 134 I=1.NTB
    NI(I)=NJ(I)
134 T(I) = B(I)
    DO 135 I=1.NTA
    NJ(I)=LX(I)
135 B(1) = YY(1)
    DO 139 I=1,NX
    DO 136 J=1,NTA
136 YY(J)=A(J,I)
    DO 137 J=1, NTB
137 A(J,I) = D(J,I)
    DO 138 J=1,NTA
138 D(J,I)=YY(J)
139 CONTINUE
    IF(NTA-NTB)246,246,247
246 KV=NTB
    GO TO 248
247 KV=NTA
248 DO 140 I=1,KV
    DO 140 J=1,KV
    IF(I-J)245,140,140
245 KT=N(I,J)
    N(I_*J)=N(J_*I)
    N(J,I)=KT
140 CONTINUE
    DO 141 I=1,NTA
141 LX(I) = 0.
    KK=NTA
    NTA=NTB
    NTB=KK
    KV = 1
```

GO TO 143 142 GO TO 1 END

•FEATURES SUPPORTED
ONE WORD INTEGERS
EXTENDED PRECISION
IOCS

CORE REQUIREMENTS FOR

COMMON 0 VARIABLES 3758 PROGRAM 5564

END OF COMPILATION

// XEQ 3

*FILES(10.DUNC)

*FILES(8,TABF1)

*FILES(9,TABF5)

2. SUBROTINAS E FUNÇÕES UTILIZADAS PELO PROGRAMA

- Subroutine MINV subrotina para a inversão de matrizes.
- Subroutine CABEC subrotina que escreve o cabeçário da análise da variância.
- Subroutine ODED6 subrotina que efetua o teste de Duncan.
- Function TEFE função que executa o teste F.

3. EXEMPLO, ATRAVÉS DO PROGRAMA, DA ANÁLISE DE COVARIÂNCIA DOS DADOS DA TABELA 5

!	 																				ļ
MODELO SEM'INTERACAD																					
SEM																					1
MODELO																					1 1 1 1 1 1
APLICACAO DA ANALISE DE COVARIANCIA	0																				
ш Ш																					
DA ANALIS	0.0					19.000	4.000	3.000	57.000	5.000	4.000	33.000	1,000	3.000	45.000	2.000	1.000	40.000	3.000	2.000	
A0	0						_	_		_	_		_	_					_		1
APLICAC	2					18.000	5.000	4.000	52,000	5.000	4.000	52.000	1.000	5.000	000.09	2.000	2.000	50.000	3.000	1.000	
EXEMPLO DE	5	2	1 2	1 2	1 2	27.000	5.000	6.000	31,000	3,000	2,000	34.000	2.000	1.000	38.000	000°5	3.000	31.000	1.000	2.000	
						>-	X 1	×2	>	X Z	X 2	>-	×	×	≻.	×1	X X	>	×	x 2	1

QUADRO DA ANALISE DA VARIANCIA

CAUSAS DA VARIACAD	79	5.0.	. W • O	
TRATS.B NAG AJUST.	- -+	864.8999		
TRATS.A AJUST.P/B	4	912.7000		
REGRESSAD	2	141.5251	70,7625	SN856*0
RESIDUO AJ.P/REGR.	-	516.6082	73.8011	
TRATS.A AJ.P/B E RE	4	1040.2786.		3.523NS
T O T A L	14	2435.7333		# 1

MEDIA GERAL = 37.959651

TESTE DE DUNCAN PARA MEDIAS AJUSTADAS DE TRATAMENTOS A

NUM. DE ORDEM	NUM. DOS	TRATS. NUM.DE REPET. MEDIAS	MEDIAS	MEDIAS DRIG.
	4	3	48.550014	48.550014
2	М	m	43.091461	43.091461
3	ſΛ	6	41.150335	41.150336
7	2	٣	40.022627	40.022627
ស		м	16.983816	16.983816

15	SI
ENTRE ST	
NAO DIFEREM	NAO DIFEREM ENTRE
NAO	NAO
	2
Ø	Ø
\$	Ŋ
NUMERO	NUMERO
O.E.	DB
TRATAMENTOS	TRATAMENTOS
TRA	US TRA

ì	-				
NHA	-4	.6003690	0.170052722	-0.376168716	-0.181528948
NHA	~	21272407			
NINI	2	.1700527	0.456198007	-0.305166959	-0.146408934
INHA	~	.17457485			
INHA	M	.3761687	-0.305166958	0.591200936	0.016508494
INHA	m	7362624			
INHA	\$,18152899	-0.146408934	0.016508494	0.329191554
INHA	4	1776215			
INHA	ເດ	-0.212724077	-0.174674857	0.073626244	-0.017762155
NHA	ß	.33153485		,	
1	i !	1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1			
		MATRIZ DE	DISPERSAU	D E	REGRESSAO
INHA		.10808435	0.006590509	. # · · # # # # # # # # # # # # # # # #	
LINHA	N	0.006590509	0.046133567		

QUADRO DA ANALISE DA VARIANCIA

	7.5	S.Q. Q.M.		<u> </u>
TRATS.A NAD AJUST.	4	666		
TRATS.B AJUST.P/A	~ 4	433,2000		
REGRESSAO	. 2	141, 5251	70.7625	0.958NS
RESIDUO AJ.P/REGR.	1	516.6082	73.8011	
TRATS. B AJ. P/A E REGR.	-	456.3692		6.183*
TOTAL	14	2435.7333		

MEDIA GERAL = 37.959651

TESTE DE DUNCAN PARA MEDIAS AJUSTADAS DE TRATAMENTOS B

i	i			NIVEL DE 5 POR CENTO DE PROBABILIDADE	RUBABILIDADE	
NO.	NUM. DE ORDEM	NOW.	TRATS.	NUM.DE REPET.	MED1 AS	MEDIAS DRIG.
		2		6	43.828060	43.828060
	2	ert.		9	32,091241	32.091241
 	 	t	T000S 0S	TODOS OS TRATAMENTOS DIFEREM	KEM ENTRE SI	
			ATRIZ	Z DE OISP	SPERSAG	
LINHA	2	0.07546133	יט יט	-0.075461335 0.075461335		
	M.	17 18		ا ا نلان	DE REGR	ESSAO
LINHA	1 2	0.108084358 0.006590509		0.006590509 0.046133567		
\$ t t t t				140 \$ 1 0 £ 1 4 1 5 6 0 8 0 8 1 .	, 4 = 0 ± 7 = 0 + 1 = 0 = 1 = 1	114640646013061100