

Содержание

| | | |
|-------|---|----|
| 1 | Лекция 5 | 2 |
| 1.1 | Интервальный статистический ряд | 2 |
| 1.2 | Эмпирическая плотность | 2 |
| 1.3 | Полигон частот | 3 |
| 1.4 | Некоторые распределения, используемые в математической статистике | 3 |
| 1.4.1 | Гамма-функция Эйлера | 3 |
| 1.4.2 | Гамма-распределение | 4 |
| 1.4.3 | Распределение Релея | 5 |
| 1.4.4 | Распределение хи-квадрат | 5 |
| 1.4.5 | Распределение Фишера | 6 |
| 2 | Лекция 6 | 7 |
| 2.1 | Переписать | 7 |
| 3 | Лекция 7 | 8 |
| 3.1 | Неравенство Рао-Крамера | 9 |
| 4 | Лекция 8 | 12 |
| 4.1 | Методы построения точечных оценок | 12 |
| 4.2 | Метод моментов | 12 |
| 4.3 | Метод максимального правдоподобия | 14 |
| 4.4 | Интервальные оценки | 16 |
| 5 | Лекция 9 | 17 |
| 5.1 | Построение интервальных оценок | 17 |
| 5.2 | Общий алгоритм построения интервальной оценки с использованием центральной статистики | 18 |

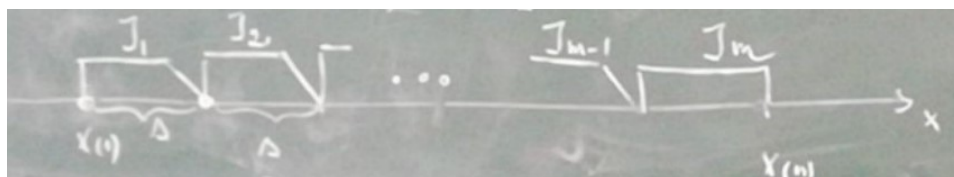
1 Лекция 5

1.1 Интервальный статистический ряд

Выше было понятие статистического ряда. Однако, если объем достаточно велик ($n > 50$), то элементы выборки группируют в так называемый интервальный статистический ряд. Для этого отрезок $J = [x_{(1)}, x_{(n)}]$ разбивают на m равновеликих промежутков. Ширина каждого из них $\Delta = \frac{|J|}{m} = \frac{x_{(1)} - x_{(n)}}{n}$. Данные промежутки строятся по следующему правилу:

$$J_i = [x_{(1)} + (i-1)\Delta; x_{(1)} + i\Delta], i = \overline{1, m-1}$$

$$J_m = [x_{(1)} + (m-1)\Delta; x_{(n)}]$$



Определение интервального статистического ряда, отвечающего выборке x называется таблица следующего вида:

| | | | |
|-------|-------|---------|-------|
| J_1 | J_2 | \dots | J_m |
| n_1 | n_2 | \dots | n_m |

n_i - число элементов выборки \vec{x} , попавших в промежуток $J_i, i = \overline{1, m}$

Замечание:

$$1) \sum_{i=1}^m n_i = n$$

2) Для выбора m используют формулу:

$$m = [\log_2 n] + 2$$

или

$$m = [\log_2 n] + 1$$

1.2 Эмпирическая плотность

Пусть для данной выборки \vec{x} построен интервальный статистический ряд $(J_i, n_i), i = \overline{1, m}$

Определение:

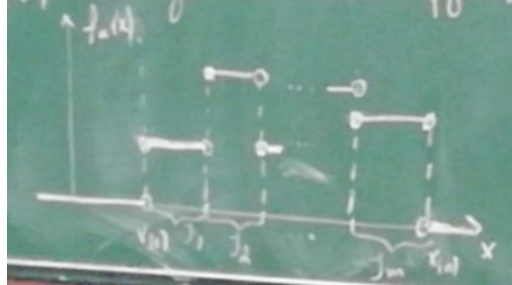
Эмпирической плотностью распределения соответствующей выборки \vec{x} называется функция:

$$f_n(x) = \begin{cases} \frac{n_i}{n \cdot \Delta}, & x \in J_i \\ 0 & \end{cases} \quad (1.1)$$

Замечание: 1) Очевидно, что $\int_{-\infty}^{+\infty} f_n(x) dx = \int_{x_{(1)}}^{x_{(m)}} f_n(x) dx = \sum_{i=1}^m \frac{n_i}{n} \Delta = 1$

Таким образом эмпирическая плотность распределения удовлетворяет условию нормировки. Легко показать, что она обладает всеми свойствами функции плотности распределения.

2) $f_n(x)$ является кусочно-постоянной функцией:



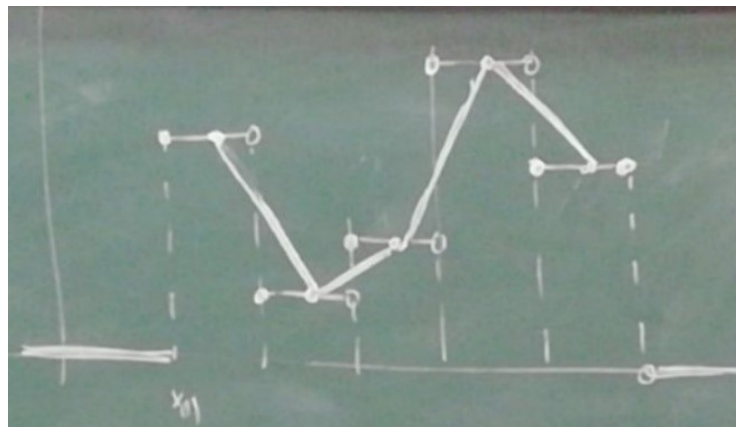
3) Функция $f_n(x)$ является статистическим аналогом функции плотности распределения вероятности. Доказательство - аналогично доказанному выше результату для функции распределения. $\hat{F}_n(x) \xrightarrow{P} F(x)$ на P

$f_n(x)$ примерно равна $f(x)$ при $n \gg 1$.

Определение - график эмпирической функции плотности называется гистограммой.

1.3 Полигон частот

Определение полигона частот - пусть для некоторой выборки \vec{x} построены гистограммы, по определению полигоном частот называется ломаная, звенья которой соединяют середины верхних сторон соседних прямоугольников гистограммы.



1.4 Некоторые распределения, используемые в математической статистике

1.4.1 Гамма-функция Эйлера

По определению гамма-функцией Эйлера называется выражение $\Gamma : R^+ \rightarrow R$, определённое правилом:

$$\Gamma(x) = \int_0^{+\infty} e^{-t} t^{x-1} dt$$

Замечание:

1) Интеграл является несобственным первого рода при $x \geq 1$;

при $x \in (0; 1)$ этот интеграл является несобственным и имеет следующие особенности: в $t = 0$ - подинтегральная функция имеет разрыв второго рода, верхний предел равен бесконечности. Легко проверить, что данный интеграл сходится при $x > 0$, при остальных вещественных x он расходится.

Некоторые свойства гамма-функции:

1. $\Gamma(x)$ - является бесконечное число раз дифференцируемой функцией, при этом её k -ая производная задаётся следующей формулой:

$$\Gamma^k(x) = \int_0^{+\infty} e^{-t} t^{x-1} (\ln t)^k dt$$

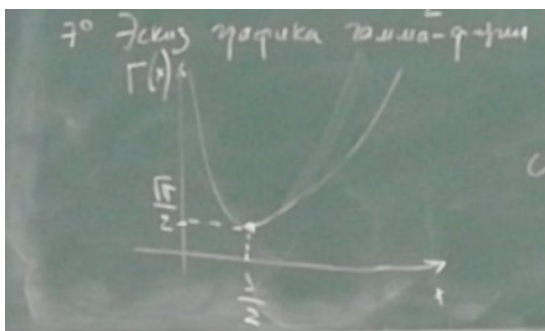
2. $\Gamma(x+1) = x\Gamma(x), x > 0$

3. $\Gamma(1) = 1$

4. $\Gamma(n+1) = n!, n \in \mathbb{N}$, по этой причине часто говорят, что гамма-функция является обобщением понятия факториала на вещественные числа.

5. $\Gamma(\frac{1}{2}) = \sqrt{\pi}$, вывод через интеграл Пуассона. 6. $\Gamma(\frac{n+1}{2}) = \left| \text{по второму свойству} \right| = \frac{n-1}{2} \Gamma(\frac{n-1}{2}) = \dots = \frac{n-1}{2} \frac{n-2}{2} \dots \frac{1}{2} \Gamma(\frac{n-1}{2}) = \frac{1 \cdot 3 \cdot 5 \dots (n-1)}{2^n} \sqrt{\pi}$

7. Эскиз графика $\Gamma(x)$



1.4.2 Гамма-распределение

Определение: говорят, что случайная величина ξ имеет гамма-распределение, если её функция плотности распределения вероятности имеет вид:

$$f_{\xi}(x) = \begin{cases} \frac{\lambda^{\alpha}}{\Gamma(\alpha)} x^{\alpha-1} e^{-\lambda x}, & x > 0 \end{cases} \quad (1.2)$$

Обозначается как $\xi \sim \Gamma(\lambda, \alpha)$

Замечание:

1) Экспоненциальное распределение:

$$f_{\xi}(x) = \begin{cases} \lambda e^{-\lambda x}, & x > 0 \\ 0 & \end{cases} \quad (1.3)$$

$$Exp(\lambda) = \Gamma(\lambda, 1)$$

Теорема:

Пусть случайная величина $\xi_1 \sim \Gamma(\lambda, \alpha_1)$, а ξ_1 и ξ_2 - независимы. Тогда:
 $\xi_1 + \xi_2 \sim \Gamma(\lambda, \alpha_1 + \alpha_2)$

Следствие:

Если случайные величины $\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_n$ независимы, причём $\xi_i \sim \Gamma(\lambda, \alpha_i), i = \overline{1, n}$, то:
 $\xi_1 + \dots + \xi_n \sim \Gamma(\lambda, \alpha_1 + \dots + \alpha_n)$

1.4.3 Распределение Релея

Пусть $\xi \sim \mathcal{N}(0, \sigma^2)$

Говорят, что случайная величина ξ имеет распределение Релея с параметром σ .

Замечание:

1) Несложно показать, что:

$$f_y(x) = \begin{cases} \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi x}} e^{-\frac{x}{2\sigma^2}}, & x > 0 \\ 0 & \end{cases} \quad (1.4)$$

2) Распределение Релея является частным случаем гамма-распределения для $\lambda = \frac{1}{2\sigma^2}$ и $\lambda = \frac{1}{2}$, то есть $\nu \sim \Gamma(\frac{1}{2\sigma^2}, \frac{1}{2})$

1.4.4 Распределение хи-квадрат

Пусть:

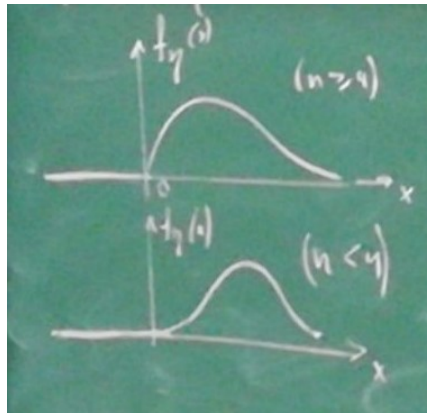
Если случайные величины $\xi_1, \xi_2, \dots, \xi_n$ независимы, $\xi_i \sim N(0, 1), i = \overline{1, n}$, $\nu = \xi_1^2 + \dots + \xi_n^2$

Определение: в этом случае говорят, что случайная величина ν имеет распределение хи-квадрат с n степенями свободы. Обозначается как $\nu \sim \chi^2(n)$

Замечание:

1) $\xi_i \sim N(0, 1) \Rightarrow \xi_i^2$ имеет распределение Релея с параметром $\sigma = 1$, то есть $\xi_i^2 \sim \Gamma(\frac{1}{2}, \frac{1}{2})$. Так как случайные величины ξ_1, \dots, ξ_n - независимы с учётом свойства гамма-распределения:
 $\nu = \xi_1^2 + \dots + \xi_n^2 \sim \Gamma(\frac{1}{2}, \frac{n}{2})$, то $\chi^2 = \Gamma(\frac{1}{2}, \frac{n}{2})$

- 2) Очевидно, что если независимые случайные величины ν_1, \dots, ν_m имеют распределения $X^2(\nu_i, X^2(k_i), i, \overline{1, m})$, то $\nu_1 + \dots + \nu_m \sim X^2(k_1 + \dots + k_m)$
- 3) График функции плотности $\nu \sim X^2(n)$



1.4.5 Распределение Фишера

Пусть:

- 1) ξ_1, ξ_2 - независимы 2) $\xi_i \sim X^2(n_i), i = \overline{1, 2}$
- 3) $\nu = \frac{n_1 \xi_1}{n_2 \xi_2}$

Определение: в этом случае говорят, что случайная величина ν имеет распределение Фишера со степенями свободы n_1, n_2 , $\nu \sim F(n_1, n_2)$

Замечания:

- 1) Можно показать, что:

$$f_\nu(x) = \begin{cases} C \frac{x^{\frac{n_1}{2}-1}}{(1+\frac{n_1 x}{n_2})^{\frac{n_1+n_2}{2}}}, & x > 0 \\ 0 & \end{cases} \quad (1.5)$$

$$C = \frac{(\frac{n_1}{n_2})^{\frac{n_1}{2}}}{B(\frac{n_1}{2}, \frac{n_2}{2})}$$

$B(x, y) = \int_0^1 t^{x-1} (1-t)^{y-1} dt$ - бета-функция Эйлера.

- 2) Если $\nu \sim F(n_1, n_2)$, то $\frac{1}{\nu} \sim F(n_2, n_1)$

2 Лекция 6

2.1 Переписать

3 Лекция 7

По определению оценка $\hat{\theta}$ называется эффективной оценкой параметра θ , если:

- 1) $\hat{\theta}$ является наименьшей оценкой для теты
- 2) оценка $\hat{\theta}$ обладает наименьшей дисперсией среди всех несмещённых θ

Замечание: иногда говорят не об эффективной вообще точечной оценке, а об оценке, эффективной в некотором классе. Пусть Θ - некоторый класс несмещённых оценок для параметра θ .

По определению оценка $\hat{\theta}$ называется эффективной в классе Θ , если она имеет наименьшую дисперсию среди всех оценок этого класса, т.е. - $(\forall \tilde{\theta})(D\hat{\theta} \leq D\tilde{\theta})$.

Пример:

Пусть X - случайная величина, обладающая $MX = m$ и $DX = b^2$. Покажем, что оценка $\hat{m}_1(\vec{X}) = \overline{X}$ является эффективной оценкой для m и b в классе линейных оценок.

Решение:

- 1) Линейная оценка имеет вид: $\hat{m}(\overline{X}) = \sum_{i=1}^n \lambda_i X_i = \lambda_1 X_1 + \dots + \lambda_n X_n (*)$

где $\lambda_i \in R, i = \overline{1, n}$, тогда матожидание линейной оценки (*): а) $M[\hat{m}] = \lambda_1 M X_1 + \dots + \lambda_n M X_n = \left| X_i X_j, M X = m \right| = (\lambda_1 + \dots + \lambda_n) m$. Так как оценка является несмещённой, то $M[\hat{m}] = m \Rightarrow \sum_{i=1}^n \lambda_i = 1$

- b) Дисперсия оценки (*):

$D[\hat{m}] = \sum_{i=1}^n \lambda_i^2 D X_i = \lambda^2 \sum_{i=1}^n \lambda_i^2$ - аналогично матожиданию.

- 2) Попробуем подобрать коэффициент $\lambda_i, i = \overline{1, n}$, и (*) так, чтобы:

$$\begin{cases} D[\hat{m}] \rightarrow \min \\ \sum_{i=1}^n \lambda_i = 1 \end{cases} \quad (3.1)$$

Для этого нужно решить задачу условной оптимизации:

$$\begin{cases} \phi(\lambda_1 \dots \lambda_n) = \lambda_1^2 + \dots + \lambda_n^2 \rightarrow \min \\ \sum \lambda_i = 1 \end{cases} \quad (3.2)$$

Запишем функцию Лагранжа:

$$L(\lambda_1 \dots \lambda_n, \mu) = \lambda_1^2 + \dots + \lambda_n^2 - \mu \sum \lambda_i - \mu$$

$$\begin{cases} \frac{dL}{d\lambda_i} = 0 \\ \frac{dL}{d\mu} = 0 \end{cases} \quad (3.3)$$

Следовательно:

$$\begin{cases} \frac{dL}{d\lambda_i} = 2\lambda_i - \mu = 0 \\ \frac{dL}{d\mu} = -(\sum_{i=1}^n \lambda_i - 1) = 0 \end{cases} \quad (3.4)$$

Из n первых уравнений - $\lambda_i = \frac{\mu}{2}, i = \overline{1, n}$

Покажем, что найденное решение соответствует точке условного минимума целевой функции, таким образом, подставляя λ_i в * получаем искомую оценку с минимальной дисперсией в классе линейных оценок.

$$\hat{m}(\vec{X}) = \frac{1}{n}X_1 + \dots + \frac{1}{n}X_n = \bar{X}$$

Дисперсия этой оценки:

$$D[\hat{m}] = \sigma^2 \sum_{i=1}^n \lambda_i^2 = \frac{\sigma^2}{n}$$

Теорема:

Теорема о единственности эффективной оценки:

Пусть $\tilde{\theta}_1(\bar{X})$ и $\tilde{\theta}_2(\bar{X})$ - эффективные оценки некоего параметра θ , тогда $\tilde{\theta}_1(\bar{X}) = \tilde{\theta}_2(\bar{X})$

3.1 Неравенство Рао-Крамера

Пусть X - случайная величина, закон распределения которой зависит от вектора $\vec{\theta} = (\theta_1, \dots, \theta_n)$ параметров.

Пусть $\vec{X} = (X_1, \dots, X_n)$ - случайная выборка из генеральной совокупности X .

Определение - функцией правдоподобия, отвечающей случайной выборке \vec{X} называется функция $L(\vec{X}, \vec{\theta}) = p(X_1, \vec{\theta}) \dots p(X_n, \vec{\theta})$

где:

$$p(X_i, \vec{\theta}) = \begin{cases} f(X_i, \vec{\theta}), \text{ если } X - \text{непрерывная случайная величина} \\ P(X = X_i), \text{ если } X - \text{дискретная случайная величина} \end{cases} \quad (3.5)$$

Пусть $r = 1$, т.е. $\vec{\theta} = (\theta_1) = (\theta)$

Определение - количество информации по Фишеру, содержащееся в случайной величине \vec{X} , называется числом $I(\theta) = M[(\frac{d \ln L}{d\theta})^2]$

Теорема:

Неравенство Рао-Крамера:

Пусть рассматриваемая модель является регулярной, $\hat{\theta}(\vec{X})$ - несмещённая оценка параметра θ . Тогда:

$D[\hat{\theta}] \geq \frac{1}{I(\theta)}$ - неравенство Рао-Крамера.

Замечание:

1) При доказательстве теоремы Рао используются дифференциальные параметры под знаком интеграла:

$$\frac{d}{d\theta} \int_G \phi(\vec{X}, \theta) dx = \int_G \frac{d\phi(\vec{X}, \theta)}{d\theta} dx$$

Т.е. параметрические модели, для которых справедливо это равенство, будем называть регулярными.

2) Неравенство Рао даёт нижнюю границу для дисперсии для всех возможных оценок параметра θ .

3) Величина $e(\hat{\theta}) = \frac{1}{I(\theta)D(\hat{\theta})}$ называется показателем эффективности по Рао точечной оценки $\hat{\theta}$
 $0 \leq e(\hat{\theta}) \leq 1$

Очевидно, что оценка эффективная по Рао будет "просто" эффективной. Вопрос в том, для каких параметрических моделей существует эффективная по Рао оценка (то есть существует оценка, дисперсия которой равна $\frac{1}{I(\theta)}$) мы оставим без рассмотрения.

4) В некоторых случаях вводят в рассмотрение величину $I_0(\theta) = M[(\frac{dp(X, \theta)}{d\theta})^2]$

где $p(X, \theta)$ имеет тот же смысл, что и функция правдоподобия.

Данную величину можно назвать количеством информации по Фишеру в одном испытании.

Для некоторых параметрических моделей справедливо:

$$I(\theta) = nI_0(\theta),$$

где n - объём случайной информации.

Пример:

Пусть $X \sim N(m, \sigma^2)$, где m - неизвестна, σ - известна. Докажем, что оценка $\hat{m}_1(\vec{X}) = \bar{X}$ для m является эффективной по Рао.

1) Необходимо найти показатель эффективности оценки \hat{m}_1 :

$e(\hat{m}) = \frac{1}{I(m)D(\hat{m})}$, если данная величина равна 1, то оценка эффективна по Рао, иначе не является эффективной по Рао. 2) $D[\hat{m}] = D[\bar{X}] = \dots = \frac{\sigma^2}{n}$

3) $I(\hat{m}) = ?$

$I(\hat{m}) = M[(\frac{d \ln L}{d m})^2]$, составим функцию L правдоподобия:

$$L(\bar{X}, m) = p(X_1, m) \cdot \dots \cdot p(X_n, m) = \frac{1}{(\sqrt{2\pi})^n \sigma^n} e^{-\frac{1}{2\sigma^2} \sum (x_i - m)^2}$$

Тогда:

$$\ln L(\bar{X}, m) = -\frac{n}{2} \ln 2\pi - n \ln \sigma - \frac{1}{2\sigma^2} \sum_{i=1}^n (m - X_i)^2$$

$$\frac{d \ln L(\bar{X}, m)}{d m} = -\frac{2}{2\sigma^2} \sum_{i=1}^n (m - X_i) = -\frac{1}{\sigma^2} \sum_{i=1}^n (X_i - m)$$

$$(\frac{d \ln L(\bar{X}, m)}{d m})^2 = \frac{1}{\sigma^4} [(X_1 - m) + \dots + (X_n - m)]^2$$

Т.о.:

$$I(m) = M[(\frac{d \ln L(\bar{X}, m)}{d m})^2] = \frac{1}{\sigma^4} [\sum_{i=1}^n M[(X_i - m)^2] + 2 \sum_{1 \leq i < j \leq n} M[(X_i - m)(X_j - m)]] = \frac{1}{\sigma^4} [\sum_{i=1}^n \sigma^2 + 0] = \frac{1}{\sigma^4} n \sigma^2 = \frac{n}{\sigma^2}$$

4) Получаем $e(\hat{m})$

4 Лекция 8

4.1 Методы построения точечных оценок

1. Метод моментов
2. Метод максимального правдоподобия.

4.2 Метод моментов

Пусть:

- 1) X - некий случайный вектор, распределение которого зависит от вектора $\vec{\theta} = (\theta_1, \dots, \theta_n)$ неизвестных параметров.
- 2) $\exists r$ первых моментов случайного вектора X , то есть $\exists M[X^k], k = 1, \dots, r$

Тогда в методе моментов:

- 1) Вычисляются теоретические моменты 1-го, 2-го, ..., r -го порядков, зависящих от неизвестных параметров:

$m_k(\theta_1, \dots, \theta_r) = M[X^k], k = \overline{1, r}$ - теоретические моменты порядка k

- 2) Теоретические моменты приравниваются к выборочным аналогам:

$$\begin{cases} m_1(\theta_1, \dots, \theta_r) = \hat{m}_1(\vec{X}) \\ \dots \\ m_r(\theta_1, \dots, \theta_r) = \hat{m}_r(\vec{X}) \end{cases} \quad (4.1)$$

Система уравнений (возможно, нелинейных), относительно неизвестных параметров θ .

- 3) Решаем получившуюся систему:

$$\begin{cases} \theta_1 = \hat{\theta}_1(\vec{X}) \\ \dots \\ \theta_r = \hat{\theta}_r(\vec{X}) \end{cases} \quad (4.2)$$

Полученные зависимости используются в качестве точечных оценок для полуинтервалов.

Замечание:

Иногда некоторые уравнения системы из подпункта (2) удобнее записывать относительно центральных, а не начальных моментов. В этом случае k -е уравнение будет иметь вид:

$\hat{m}_k(\theta_1, \dots, \theta_r) = \hat{m}_k(\vec{X})$, где:

$\hat{m}_k(\theta_1, \dots, \theta_r) = M[(X - MX)^k]$

$$\hat{m}_k(\vec{X}) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^k$$

Пример: Пусть $X \sim R[a, b]$, где a, b - произвольные параметры. С помощью метода моментов построить точечные оценки для a, b .

1)

$$X \sim R[a, b] \Rightarrow f(x) = \begin{cases} \frac{1}{b-a}, & x \in [a, b] \\ 0, & \text{иначе} \end{cases} \quad (4.3)$$

Неизвестные параметры (a и b), следовательно требуется два уравнения:

$$\begin{cases} m_1(a, b) = \hat{m}_1(\vec{X}) - \text{относительно начального момента 1-го порядка} \\ m_2(a, b) = \hat{m}_2(\vec{X}) - \text{относительно центрального момента второго порядка} \end{cases} \quad (4.4)$$

2) Найдём теоретические моменты:

$$m_1(a, b) = MX = \frac{a+b}{2}$$

$$m_2(a, b) = DX = \frac{(b-a)^2}{12}$$

Запишем выборочные моменты:

$$\hat{m}_1(a, b) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n nX_i = \bar{X}$$

$$\hat{m}_2(a, b) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n n(X - \bar{X})^2 = \hat{\sigma}^2(\vec{X})$$

или

$$\hat{m}_2(a, b) = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n n(X - \bar{X})^2 = S^2(\vec{X})$$

Используем S^2

3) Приходим к следующей системе уравнений:

$$\begin{cases} \bar{X} = \frac{a+b}{2} \\ S^2 = \frac{(b-a)^2}{12} \end{cases} \quad (4.5)$$

$a, b = ?$

Далее система решается стандартно

Замечание:

1) Поскольку выбранные моменты $\hat{m}_k(\vec{X})$ и $\hat{m}_k(\vec{X})$ являются состоятельными оценками соответствующих теоретических моментов, то можно показать, что в случае непрерывной зависимости решения системы из пункта (2) от \hat{m}_k (или от \hat{m}_k) оценки параметров, полученные с использованием этого метода также являются состоятельными.

2) Так как выборочные моменты степени k при $k \geq 2$ являются смещёнными оценками сво-

их теоретических аналогов, то и оценки параметров, полученные с помощью метода моментов также могут быть смещёнными.

4.3 Метод максимального правдоподобия

Пусть:

1) X - случайная величина, зависящая от вектора параметров $\vec{\theta} = (\theta_1, \dots, \theta_r)$

Ранее было введено понятие функции правдоподобия случайной выборки X :

$$L(\vec{X}, \vec{\theta}) = p(X_1, \vec{\theta}) \cdot \dots \cdot p(X_n, \vec{\theta})$$

, где:

$$p(X_i, \vec{\theta}) = \begin{cases} f(X_i, \vec{\theta}), & \text{если } X - \text{непрерывная случайная величина} \\ P(X = X_i), & \text{если } X - \text{дискретная случайная величина} \end{cases} \quad (4.6)$$

Можно показать, что чем ближе значение вектора $\vec{\theta}$ к теоретическому значению вектора тета, тем большие значения принимает функция правдоподобия $L(\vec{x}, \vec{\theta})$

В методе максимального правдоподобия в качестве точечных оценок неизвестного параметра выступают значения, доставляющие максимальное значение функции правдоподобия. Для реализации метода необходимо решить задачу

$$L(\vec{X}, \vec{\theta}) \rightarrow \max_{\vec{\theta}} (*)$$

тогда:

$$\vec{\theta}(\vec{X}) = \operatorname{argmax}_{\vec{\theta}} L(\vec{X}, \vec{\theta})$$

Замечание:

1) Для решения задачи (*) можно использовать необходимые условия дифференциальной функции нескольких переменных:

$$\begin{cases} \frac{\delta L(\vec{X}, \vec{\theta})}{\delta \theta_1} = 0 \\ \frac{\delta L(\vec{X}, \vec{\theta})}{\delta \theta_2} = 0 \end{cases} \quad (4.7)$$

Данные уравнения называются уравнениями правдоподобия

2) Функция L является произведением n сомножителей и работать с ней не всегда удобно. Поэтому часто вместо задачи (*) решают эквивалентную задачу (**):

$$\ln L(\vec{X}, \vec{\theta}) \rightarrow \max_{\vec{\theta}}$$

т.е.:

$$\vec{\theta}(\vec{X}) = \operatorname{argmax}_{\vec{\theta}} \ln L(\vec{X}, \vec{\theta})$$

Данная замена эквивалентна, так как \ln - монотонная возрастающая функция.

Пример:

$X \sim R[a, b]$, a, b - неизвестные параметры, необходимо с помощью метода максимального правдоподобия построить точечные оценки параметров a и b .

Решение:

1)

$$X \sim R[a, b] \Rightarrow f(x) = \begin{cases} \frac{1}{b-a}, x \in [a, b] \\ 0, \text{ иначе} \end{cases} \quad (4.8)$$

Выпишем функцию правдоподобия $L(\vec{X}, a, b)$ = так как X - непрерывная случайная величина = $f(X_1, a, b) \cdot \dots \cdot f(X_n, a, b) = \frac{1}{b-a} \cdot \frac{1}{b-a} \cdot \dots \cdot \frac{1}{b-a} = \frac{1}{(b-a)^n}$

$$2) \ln L = \ln \frac{1}{(b-a)^n} = -n \ln(b-a) \rightarrow \max_{a,b}$$

Уравнения правдоподобия:

$$\begin{cases} \frac{\delta \ln L}{\delta a} = \frac{n}{b-a} = 0 \\ \frac{\delta \ln L}{\delta b} = -\frac{n}{b-a} = 0 \end{cases} \quad (4.9)$$

$n = 0$ - противоречие, возникло из-за того, что неверно записана формула для L .

Правильная запись формулы:

$$L(X, a, b) = \begin{cases} \frac{1}{(b-a)^n}, \text{ if } X(1) \geq a, X(n) \leq b \\ 0, \text{ иначе} \end{cases} \quad (4.10)$$

Вычисление $\frac{\delta L(\vec{X}, a, b)}{\delta a}$, $\frac{\delta L(\vec{X}, a, b)}{\delta b}$ затруднительно, так как a и b также зависят от области, в которой $L > 0$

Попробуем в "в лоб" найти $\max_{a,b} L(\vec{X}, a, b)$

а) если

$$\begin{cases} a \leq X_{(1)} \\ b \geq X_{(n)} \end{cases} \quad (4.11)$$

то $L > 0$, в противном случае $L = 0$. Так как $L \rightarrow \max$, то условия на a, b в любом случае должны быть верны

б) при вычислении условий на a, b

$$L = \frac{1}{(b-a)^n}$$

Так как $L \rightarrow \max$, то $b - a \rightarrow \min$

Тогда приближаем к подзадаче:

$$\begin{cases} b - a \rightarrow \min \\ a \leq X_{(1)} \\ b \geq X_{(n)} \end{cases} \quad (4.12)$$

Таким образом:

$$\begin{cases} \hat{a}(\vec{X}) = X_{(1)} \\ \hat{b}(\vec{X}) = X_{(n)} \end{cases} \quad (4.13)$$

4.4 Интервальные оценки

Основные понятия:

1) Рассматривается вторая задача математической статистики.

Ранее для решения этой задачи использовались точечные оценки. Тогда принимались равенства $\theta_j = \hat{\theta}_j(\vec{x}), j = \overline{1, k}$

Для некоторых статистик $\hat{\theta}_1, \dots, \hat{\theta}_r$. Недостатком данного подхода является то, что он выдаёт информацию о вероятностных характеристиках точности оценивания неизвестных параметров.

Кроме точечных оценок для решения второй задачи математической статистики используется другой подход. Для простоты будем считать, что у нас только один неизвестный параметр $r = 1, \vec{\theta} = (\theta_1) = (\theta) = \theta$.

Определение:

Интервальной оценкой параметра θ уровня γ (γ -интервальной оценкой), $\gamma \in (0; 1)$ называют пару интервальных статистик $\underline{\theta}(\vec{X}), \bar{\theta}(\vec{X})$ таких, что:

$$P\{\theta \in (\underline{\theta}(\vec{X}), \bar{\theta}(\vec{X}))\} = \gamma$$

5 Лекция 9

Замечание:

1) Интервальная оценка является интервалом со случайными границами $\underline{\theta}(\vec{X}), \bar{\theta}(\vec{X})$, который покрывает неизвестное теоретическое значение параметра с вероятностью γ . 2) Вероятность совершить ошибку при построении интервальной оценки уровня γ :

$$1 - \gamma = P\{\theta \notin (\underline{\theta}(\vec{X}), \bar{\theta}(\vec{X}))\}$$

3) Вероятностной оценкой интервальной оценкой уровня γ является случайная величина $l(\vec{X}) = \bar{\theta}(\vec{X}) - \underline{\theta}(\vec{X})$

4) Иногда удобно строить односторонние интервальные оценки.

Определение: нижней односторонней интервальной оценкой γ -доверительной границей для параметра θ называют статистику $\underline{\theta}$ такую, что $P\{\theta > \underline{\theta}\} = \gamma$, для верхней оценкой аналогично.

Определение: γ -доверительным интервалом (доверительным интервалом уровня γ) для параметра θ называют реализацию (выборочное значение) интервальной оценки уровня γ для этого параметра, т.е. интервал $(\underline{\theta}(\vec{x}), \bar{\theta}(\vec{x}))$ с детерминированными границами.

Замечание: иногда там, где это не будет приводить к путанице, мы будем допускать вольность речи, не разделяя строго понятия интервала и интервальной оценки доверительного интервала.

5.1 Построение интервальных оценок

Пусть:

1) X - случайная величина, закон распределения которой известен с точностью до значения параметра $\theta \in \mathcal{R}$

Требуется построить интервальную оценку уровня γ для параметра θ .

Определение: по определению статистика $g(\vec{X}, \theta)$ называется центральной, если закон её распределения не зависит от неизвестного параметра θ .

Пример:

$X \sim N(\theta, \sigma^2)$, где θ - неизвестно, σ^2 - известно.

Рассмотрим статистику $g(\vec{X}, \theta) = \frac{\theta - \bar{X}}{\sigma} \sqrt{n}$.

Покажем, что g - центральная статистика.

а) $X_i \sim N(\theta, \sigma^2), i = 1, n \Rightarrow \bar{X} \sim N(\theta, \frac{\sigma^2}{n})$

Следовательно: $g(\vec{X}, \theta) = \frac{\theta - \bar{X}}{\sigma/\sqrt{n}} \sim N(0, 1)$

б) найдём:

$$m_y = M[g(\vec{X}, \theta)] = M\left[\frac{\theta - \bar{X}}{\sigma/\sqrt{n}}\right] = 0$$

$$\sigma_g^2 = D[g(\vec{X}, \theta)] = D\left[\frac{\theta\sqrt{n}}{\sigma} - \frac{\sqrt{n}\bar{X}}{\sigma}\right] = \frac{n}{\sigma^2} D\bar{X} = 1$$

т.е. $g(\vec{X}, \theta) \sim N(0, 1)$ не зависит от θ

Следовательно g - центральная статистика.

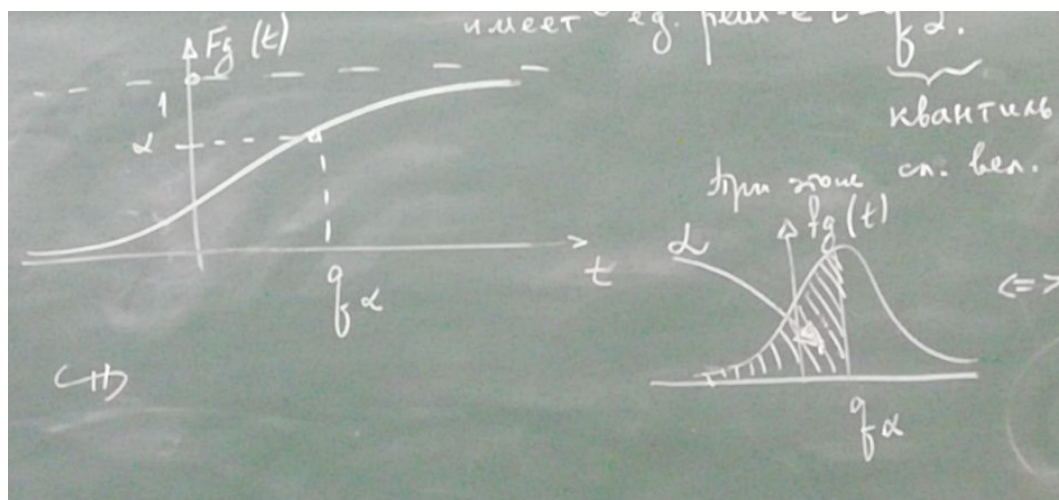
5.2 Общий алгоритм построения интервальной оценки с использованием центральной статистики

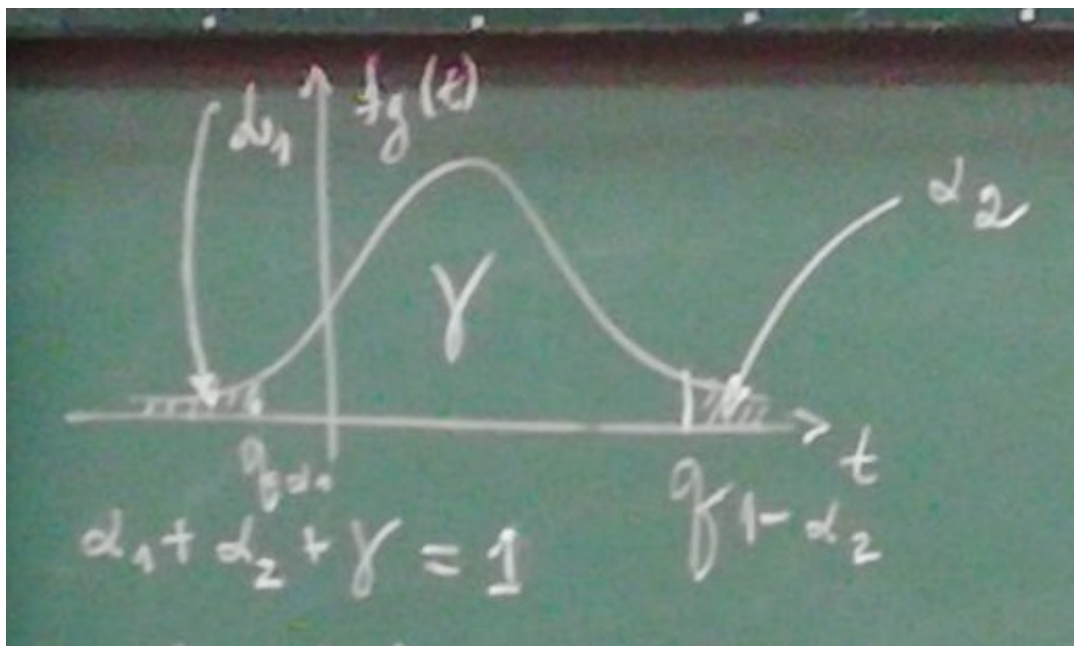
Пусть:

- 1) $g(\vec{X}, \theta)$ - центральная статистика
- 2) $g(\vec{X}, \theta)$ - как функция параметра θ также является монотонно возрастающей
- 3) $F_g(y)$ - является монотонно возрастающей
- 4) Выбраны некоторые значения $\alpha_1, \alpha_2 > 0$ такие что $\alpha_1 + \alpha_2 = 1 - \gamma$, где γ - заданный уровень доверия.

Замечание:

из условия (3) сделаем вывод, что уравнение $F_g(t) = \alpha$ для любого $\alpha \in (0, 1)$ имеет единственное решение $t = q_\alpha$ - квантиль уровня α случайной величины g $P\{X < q_\alpha\} = \alpha$.





Из свойств непрерывных случайных величин следует: $P\{q_{\alpha_1} < g(\vec{X}, \theta) < q_{1-\alpha_2}\} = \gamma$

Запишем событие, стоящее под вероятностью в эквивалентном виде:

$$\{q_{\alpha_1} < g(\vec{X}, \theta) < q_{1-\alpha_2}\} \Leftrightarrow \{g^{-1}(\vec{X}, q_{\alpha_1}) < \theta < g^{-1}(\vec{X}, q_{1-\alpha_2})\}$$

Выражаем из двойного неравенства θ , с учётом условия (2) знаки неравенств не изменяются.

Обозначим:

$$\underline{\theta}(\vec{X}) = g^{-1}(\vec{X}, q_{\alpha_1})$$

$$\bar{\theta}(\vec{X}) = g^{-1}(\vec{X}, q_{1-\alpha_2})$$

Так как события эквивалентны, то:

$$P\{\underline{\theta}(\vec{X}) < \theta < \bar{\theta}(\vec{X})\} = \gamma$$

Замечания:

1) Построенная оценка зависит от выбранных α_1, α_2 , обычно используют $\alpha_1 = \alpha_2 = \frac{1-\gamma}{2}$. Однако это не всегда так.

2) Если выбрать:

$$\alpha_1 = 1 - \gamma, \alpha_2 = 0, \text{ то } q_{1-\alpha_2} = +\infty \Rightarrow \underline{\theta}(\vec{X}) = g^{-1}(\vec{X}, q_{1-\gamma}), \bar{\theta}(\vec{X}) = +\infty$$

Т.е. $\underline{\theta}(\vec{X})$ - нижняя гамма-доверительная граница для тэты.

3) Аналогично при $\alpha_1 = 0, \alpha_2 = 1 - \gamma$

$$\underline{\theta}(\vec{X}) = -\infty$$

$$\bar{\theta}(\vec{X}) = g^{-1}(\vec{X}, q_\gamma)$$

Пример:

Пусть $X \sim N(m, \sigma^2)$

где m - неизвестно, σ - неизвестно.

Построить гамма-доверительную интервальную оценку для m

Решение:

1) Рассмотрим статистику $g(\vec{X}, m) = \frac{m - \bar{X}}{\sigma} \sqrt{n} \sim N(0, 1)$

$$\alpha_1 = \alpha_2 = \frac{1-\gamma}{2}$$

Тогда:

$$P\left\{-u_{\frac{1+\gamma}{2}} < \frac{m - \bar{X}}{\sigma} \sqrt{n} < u_{\frac{1+\gamma}{2}}\right\} = \gamma$$

$$P\left\{\bar{X} - \frac{\sigma u_{\frac{1+\gamma}{2}}}{\sqrt{n}} < m < \bar{X} + \frac{\sigma u_{\frac{1+\gamma}{2}}}{\sqrt{n}}\right\} = \gamma$$

Замечание:

1) Мы использовали $\alpha_1 = \alpha_2 = \frac{1-\gamma}{2}$. Однако решая эту систему для произвольных альфа больших нуля мы получили бы результаты:

$$\underline{m}(\vec{X}) = \bar{X} - \frac{\sigma u_{\alpha_1}}{\sqrt{n}}$$

$$\overline{m}(\vec{X}) = \bar{X} + \frac{\sigma u_{1-\alpha_2}}{\sqrt{n}}$$

В этом случае различные доверительные интервалы:

$$l(\vec{X}) = \overline{m}(\vec{X}) - \underline{m}(\vec{X}) = \frac{\sigma}{\sqrt{n}}(u_{1-\alpha_2} - u_{\alpha_1})$$

Очевидно, что $l(\vec{X}) \rightarrow \min, \alpha_1 = \alpha_2$, в любом случае в рассматриваемом примере размах является не случайной, а дискретной величиной.

2) Зависимость размаха доверительного интервала от параметров:

Чем больше n , тем меньше размах.

При $\gamma \rightarrow 1, l \rightarrow +\infty$

Пример:

Пусть $X \sim N(m, \sigma^2)$

где m - неизвестно, σ - неизвестно.

Построить гамма-доверительную интервальную оценку для m

Решение:

1) Рассмотрим статистику $g(\vec{X}, m) = \frac{m - \bar{X}}{S(\vec{X})} \sqrt{n} ?$

2) Представим в виде:

$$g(\vec{X}, m) = \frac{\frac{m - \bar{X}}{\sigma} \sqrt{n}}{\frac{S(\vec{X})}{\sigma}} = \frac{\frac{m - \bar{X}}{\sigma} \sqrt{n}}{\sqrt{\frac{(n-1)S^2(\vec{X})}{\sigma^2}}} \sqrt{n-1}$$

$$\text{Пусть } \xi = \frac{m - \bar{X}}{\sigma} \sqrt{n}, \nu = \frac{(n-1)S^2(\vec{X})}{\sigma^2}$$

$$\text{Тогда } g(\vec{X}, m) = \frac{\xi}{\sqrt{\nu}} \sqrt{n-1}$$

$\xi \sim N(0, 1), \nu \sim \chi^2(n-1)$, ξ, ν - независимы. 3) Таким образом g зависит от распределения Стюдента от $(n-1)$

4) Выражаем интервал через m и S аналогично предыдущему примеру и таким образом получаем интервальные оценки.