

El modelo lineal II: Inferencia en el modelo de regresión lineal múltiple

Econometría 2021-2022

GRADO INGENIERÍAS & ADE

Contenidos

El teorema de Gauss–Markov

Intervalos de confianza para los parámetros del modelo

Contraste de hipótesis acerca de los parámetros del modelo. Test General

Predicción

Valor Esperado y Varianza de los EMCO

El estimador EMCO de $\vec{\beta}$ del modelo $\vec{y} = X\vec{\beta} + \vec{u}$ es:

$$\vec{\hat{\beta}} = (X^t X)^{-1} (X^t \vec{y})$$

Sustituyendo \vec{y} por $\vec{y} = X\vec{\beta} + \vec{u}$:

$$\begin{aligned}\vec{\hat{\beta}} &= (X^t X)^{-1} (X^t \vec{y}) = (X^t X)^{-1} X^t (X\vec{\beta} + \vec{u}) \\ &= \vec{\beta} + (X^t X)^{-1} X^t \vec{u}.\end{aligned}$$

Por tanto,

$$\vec{\hat{\beta}} = \vec{\beta} + (X^t X)^{-1} X^t \vec{u}.$$

✦ El valor esperado del EMCO es:

$$E \left[\vec{\hat{\beta}} \right] = E \left[\vec{\beta} + (X^t X)^{-1} (X^t \vec{u}) \right] = \vec{\beta} + (X^t X)^{-1} X^t E[\vec{u}] = \vec{\beta}$$

ya que $E[\vec{u}] = \vec{0} \Rightarrow \vec{\hat{\beta}}$ es un estimador insesgado de $\vec{\beta}$.

Valor Esperado y Varianza de los EMCO

✦ La matriz de varianzas-covarianzas del EMCO es:

$$\begin{aligned}\text{var} \left(\vec{\hat{\beta}} \right) &= E \left[\left(\vec{\hat{\beta}} - E \left[\vec{\hat{\beta}} \right] \right) \cdot \left(\vec{\hat{\beta}} - E \left[\vec{\hat{\beta}} \right] \right)^t \right] = \\ &= E \left[\left(\vec{\hat{\beta}} - \vec{\beta} \right) \cdot \left(\vec{\hat{\beta}} - \vec{\beta} \right)^t \right] = \\ &= E \left[(X^t X)^{-1} (X^t \vec{u}) \cdot (\vec{u}^t X) (X^t X)^{-1} \right] = \\ &= (X^t X)^{-1} X^t \cdot E \left[\vec{u} \cdot \vec{u}^t \right] \cdot X (X^t X)^{-1} = \\ &= \sigma^2 \cdot (X^t X)^{-1} X^t X (X^t X)^{-1} = \sigma^2 \cdot (X^t X)^{-1},\end{aligned}$$

Teorema de Gauss-Markov

Teorema (Gauss–Markov)

Los estimadores mínimos cuadrados ordinarios de $\vec{\beta}$ son BLUE (ELIO en español):

- ✚ óptimos, (*Best*)
- ✚ lineales, (*Linear*) y
- ✚ insesgados (*Umbiased*)

Según el Teorema de Gauss-Markov podemos de entre todos los estimadores lineales e insesgados de $\vec{\beta}$, el EMCO es el presenta menor matriz de varianzas-covarianzas.

Teorema de Gauss–Markov: Demostración (I)

- ✚ $\vec{\hat{\beta}}$ es lineal con respecto al vector \vec{y} .
Definiendo la matriz de dimensión $k \times n$ como $W = (X^t X)^{-1} X^t$ es fácil comprobar que $\vec{\hat{\beta}}$ es un estimador lineal con respecto a las observaciones \vec{y} , ya que

$$\vec{\hat{\beta}} = (X^t X)^{-1} (X^t \vec{y}) = W \vec{y}$$

- ✚ $\vec{\hat{\beta}}$ es un estimador insesgado de $\vec{\beta}$.
Si $\vec{\hat{\beta}}$ es un estimador insesgado de $\vec{\beta}$ entonces es porque se verifica que $E \left[\vec{\hat{\beta}} \right] = \vec{\beta}$ (ya lo sabemos).

Teorema de Gauss–Markov: Demostración (II)

✦ $\vec{\hat{\beta}}$ es un estimador óptimo de $\vec{\beta}$.

Consideremos otro estimador lineal e insesgado, alternativo a $\vec{\hat{\beta}}: \vec{\hat{\beta}}^*$.

◇ Como $\vec{\hat{\beta}}^*$ es lineal en \vec{y} entonces se verifica que existe $C_{k \times n}$ tal que $\vec{\hat{\beta}}^* = C \vec{y}$.

◇ Al verificarse que $\vec{\hat{\beta}}^*$ es un estimador insesgado de $\vec{\beta}$ entonces $E \left[\vec{\hat{\beta}}^* \right] = \vec{\beta}$. Luego:

$$\begin{aligned} E \left[\vec{\hat{\beta}}^* \right] &= E \left[C \vec{y} \right] = E \left[C \left(X \vec{\beta} + \vec{u} \right) \right] = E \left[CX \vec{\beta} \right] + \\ &+ E \left[C \vec{u} \right] = CE \left[X \vec{\beta} \right] + CE \left[\vec{u} \right] = CX \vec{\beta} \end{aligned}$$

Así que para que $\vec{\hat{\beta}}^*$ sea insesgado se debe verificar: $CX = I_k$.

Teorema de Gauss–Markov: Demostración (III)

$$\begin{aligned} \text{var} \left(\vec{\hat{\beta}}^* \right) &= E \left[\left(\vec{\hat{\beta}}^* - E \left[\vec{\hat{\beta}}^* \right] \right) \cdot \left(\vec{\hat{\beta}}^* - E \left[\vec{\hat{\beta}}^* \right] \right)^t \right] = \\ &= E \left[\left(\vec{\hat{\beta}}^* - \vec{\beta} \right) \cdot \left(\vec{\hat{\beta}}^* - \vec{\beta} \right)^t \right] = E \left[C \vec{u} \cdot \vec{u}^t C^t \right] = \\ &= CE \left[\vec{u} \cdot \vec{u}^t \right] C^t = C \sigma^2 I_n C^t = \sigma^2 CC^t \end{aligned}$$

Tenemos que $\vec{\hat{\beta}} = W \vec{y}$ y que $\vec{\hat{\beta}}^* = C \vec{y}$.

Si denotamos por $D = C - W$:

$$DX = (C - W)X = CX - WX = CX - (X^t X)^{-1} X^t X = I_k - I_k = 0_k$$

Luego:

$$\begin{aligned} \text{var} \left(\vec{\hat{\beta}}^* \right) &= \sigma^2 CC^t = \sigma^2 (W + D)(W + D)^t = \\ &= \sigma^2 (WW^t + WD^t + DW^t + DD^t) \end{aligned}$$

Teorema de Gauss–Markov: Demostración (IV)

$$\begin{aligned} WW^t &= \left((X^t X)^{-1} X^t \right) \left((X^t X)^{-1} X^t \right)^t = (X^t X)^{-1}, \\ WD^t &= \left((X^t X)^{-1} X^t \right) D^t = 0_{k \times k}, \\ DW^t &= D \left((X^t X)^{-1} X^t \right)^t = 0_{k \times k}, \end{aligned}$$

luego:

$$\begin{aligned} \text{var} \left(\vec{\hat{\beta}}^* \right) &= \sigma^2 (WW^t + WD^t + DW^t + DD^t) = \\ &= \sigma^2 WW^t + \sigma^2 DD^t = \sigma^2 (X^t X)^{-1} + \sigma^2 DD^t = \\ &= \text{var} \left(\vec{\hat{\beta}} \right) + \sigma^2 DD^t \end{aligned}$$

$\text{var} \left(\vec{\hat{\beta}}^* \right) - \text{var} \left(\vec{\hat{\beta}} \right) = \sigma^2 DD^t \succ 0$, por tanto: $\vec{\hat{\beta}}$ es el estimador con menor varianza entre todos los estimadores lineales e insesgados.

‡

Estimación de σ_u^2

El vector de residuos es:

$$\begin{aligned} \vec{e} &= \vec{y} - \vec{\hat{y}} = \vec{y} - X \vec{\hat{\beta}} = \vec{y} - X \left((X^t X)^{-1} (X^t \vec{y}) \right) = \\ &= \left(I_n - X (X^t X)^{-1} X^t \right) \vec{y} = M_X \vec{y} \end{aligned}$$

donde $M_X = I_n - X (X^t X)^{-1} X^t$ es la matriz complemento del proyector ortogonal.

La matriz M_X verifica:

- ⌘ $M_X^t = M_X$ (simétrica)
- ⌘ $M_X^2 = M_X$ (idempotente)
- ⌘ $\text{traza}(M_X) = n - k$.
- ⌘ $M_X X = \left(I_n - X (X^t X)^{-1} X^t \right) X = X - X = 0_{n \times k}$.

Estimación de σ_u^2

Como $\vec{y} = X\vec{\beta} + \vec{u}$:

$$\vec{e} = M_X \vec{y} = M_X (X\vec{\beta} + \vec{u}) = M_X X\vec{\beta} + M_X \vec{u} = M_X \vec{u}$$

Tomando valores esperados se tiene:

$$\begin{aligned} E[\vec{e}^t \vec{e}] &= E[(M_X \vec{u})^t M_X \vec{u}] &&= E[\vec{u}^t M_X \vec{u}] \\ &= E[\text{traza}(\vec{u}^t M_X \vec{u})] &&= \text{traza}(M_X E[\vec{u} \vec{u}^t]) \\ &= \text{traza}(M_X \sigma^2 I_n) &&= \sigma^2 \text{traza}(M_X) = \sigma^2 (n - k) \end{aligned}$$

(Nota: $\vec{u}^t M_X \vec{u}$ es un escalar.)

Como $E\left[\frac{\vec{e}^t \vec{e}}{n - k}\right] = \sigma^2$, se concluye que un estimador insesgado de la varianza de las perturbaciones, σ_u^2 , será:

$$\hat{\sigma}_u^2 = \frac{\vec{e}^t \vec{e}}{n - k} = \frac{SCR}{n - k}$$

Estimación de la varianza de los EMCO

La varianza del EMCO $\vec{\beta}$ era:

$$\text{var}\left(\vec{\beta}\right) = \sigma^2 \cdot (X^t X)^{-1},$$

Como dicha expresión depende de la varianza de la perturbación, no se puede determinar. Teniendo en cuenta que el estimador insesgado de la varianza del término de perturbación es

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{\vec{e}^t \vec{e}}{n - k} = \frac{SCR}{n - k},$$

se obtiene que la estimación de la matriz de varianzas-covarianzas de $\vec{\beta}$ es:

$$\widehat{\text{var}}\left(\vec{\beta}\right) = \frac{SCR}{n - k} \cdot (X^t X)^{-1}.$$

Supuesto de normalidad e inferencia

✦ Suponíamos que $\vec{u} \sim \mathcal{N}(\vec{0}, \sigma^2 I_n)$.

✦ Como $\vec{\hat{\beta}} = \vec{\beta} + (X^t X)^{-1} X^t \vec{u}$, y por T. Gauss-Markov:

$$\vec{\hat{\beta}} \sim \mathcal{N}\left(E\left[\vec{\hat{\beta}}\right], \text{var}\left(\vec{\hat{\beta}}\right)\right) = \mathcal{N}\left(\vec{\beta}, \sigma^2 \cdot (X^t X)^{-1}\right)$$

o equivalentemente:

$$\left(\vec{\hat{\beta}} - \vec{\beta}\right) \sim \mathcal{N}\left(\vec{0}, \sigma^2 \cdot (X^t X)^{-1}\right)$$

✦ Como se verifica que:

$$\vec{e}^t \vec{e} = \vec{u}^t M_X \vec{u}$$

$$\vec{u} \sim \mathcal{N}\left(\vec{0}, \sigma^2 I_n\right)$$

M_X es simétrica, idempotente y $\rho(M_X) = n - k$

Concluimos que $\frac{1}{\sigma^2} \vec{u}^t M_X \vec{u} \sim \chi_{n-k}^2$.

Por tanto

$$\frac{(n-k)\hat{\sigma}^2}{\sigma^2} \sim \chi_{n-k}^2$$

Intervalos de confianza

✦ IC para β_i :

$$\hat{\beta}_i \pm t_{n-k, 1-\frac{\alpha}{2}} \cdot \sqrt{\widehat{\text{var}}[\hat{\beta}_i]}, \quad i = 1, \dots, k.$$

siendo $\widehat{\text{var}}[\hat{\beta}_i]$ el elemento (i, i) de la matriz de varianzas-covarianzas estimada del estimador $\vec{\hat{\beta}}$, es decir, el elemento (i, i) de $\widehat{\text{var}}\left(\vec{\hat{\beta}}\right)$.

✦ IC para σ^2

$$\left[\frac{(n-k) \cdot \hat{\sigma}^2}{\chi_{n-k, 1-\frac{\alpha}{2}}^2}, \frac{(n-k) \cdot \hat{\sigma}^2}{\chi_{n-k, \frac{\alpha}{2}}^2} \right],$$

donde $\chi_{n-k, 1-\frac{\alpha}{2}}^2$ y $\chi_{n-k, \frac{\alpha}{2}}^2$ son los cuantiles de una distribución chi-cuadrado con $n - k$ grados de libertad tal que

$$P[\chi \leq \chi_{n-k, 1-\frac{\alpha}{2}}^2] = 1 - \frac{\alpha}{2} \text{ y } P[\chi \leq \chi_{n-k, \frac{\alpha}{2}}^2] = \frac{\alpha}{2}.$$

Contraste de hipótesis

Suponiendo m restricciones lineales independientes entre sí:

$$\begin{aligned}a_{11}\beta_1 + a_{12}\beta_2 + \cdots + a_{1k}\beta_k &= r_1 \\a_{21}\beta_1 + a_{22}\beta_2 + \cdots + a_{2k}\beta_k &= r_2 \\ \vdots & \quad \quad \quad \vdots &= \quad \quad \quad \vdots \\a_{m1}\beta_1 + a_{m2}\beta_2 + \cdots + a_{mk}\beta_k &= r_m\end{aligned}$$

La hipótesis nula a contrastar será:

$$H_0 : R \vec{\beta} = \vec{r}$$

donde

$$R = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} & \cdots & a_{1k} \\ a_{21} & a_{22} & \cdots & a_{2k} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & a_{m2} & \cdots & a_{mk} \end{pmatrix}_{m \times k}, \quad \vec{r} = \begin{pmatrix} r_1 \\ r_2 \\ \vdots \\ r_m \end{pmatrix}_{m \times 1}.$$

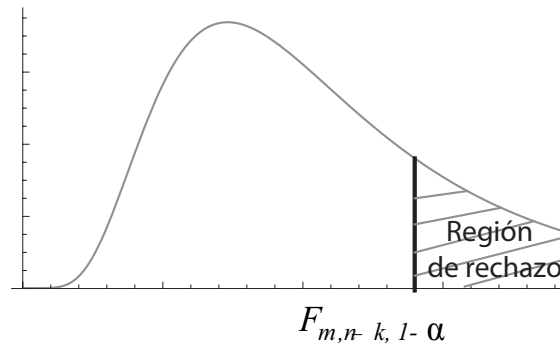
Contraste de hipótesis

El estadístico de contraste asociado a la hipótesis $H_0 : R \vec{\beta} = \vec{r}$ es

$$\begin{aligned}F_{exp} &= \frac{\left(R \vec{\beta} - \vec{r} \right)^t \cdot \left[R (X^t X)^{-1} R^t \right]^{-1} \cdot \left(R \vec{\beta} - \vec{r} \right)}{\frac{m}{\frac{\vec{e}^t \vec{e}}{n-k}}} \\&= \left(R \vec{\beta} - \vec{r} \right)^t \cdot \frac{\left[R (X^t X)^{-1} R^t \right]^{-1}}{m \hat{\sigma}^2} \cdot \left(R \vec{\beta} - \vec{r} \right) \sim F_{m, n-k}.\end{aligned}$$

Contraste de hipótesis. Test general

La hipótesis nula se rechazará si el valor del estadístico cae en la región de rechazo.



Es decir, si $F_{exp} > F_{m, n-k, 1-\alpha}$ entonces se rechaza la hipótesis $H_0 : R\vec{\beta} = \vec{r}$.

Casos particulares (I): Significación individual

Si $m = 1$ y $r_i = 0 \forall i$.

✦ **Hipótesis:**

$$\begin{cases} H_0 : \beta_i = 0 \\ H_1 : \beta_i \neq 0 \end{cases}$$

✦ **Estadístico de contraste:**

$$t_{exp} = \left| \frac{\hat{\beta}_i}{\sqrt{\widehat{\text{var}}[\hat{\beta}_i]}} \right|$$

✦ **Conclusión:** Se rechaza H_0 si $t_{exp} > t_{n-k, 1-\frac{\alpha}{2}}$.

Casos particulares (II): Única restricción lineal

$m = 1$ y $r_i \neq 0 \forall i$.

✠ **Hipótesis:** $\begin{cases} H_0 : \beta_i = r_i \\ H_1 : \beta_i \neq r_i \end{cases}$

✠ **Estadístico de contraste:**

$$t_{exp} = \left| \frac{\hat{\beta}_i - r_i}{\sqrt{\widehat{\text{var}}[\hat{\beta}_i]}} \right|$$

✠ **Conclusión:** Se rechaza H_0 si $t_{exp} > t_{n-k, 1-\frac{\alpha}{2}}$.

Casos Particulares (III): Significación global

Si $m = k - 1$ y $r_i = 0 \ i = 2, 3, \dots, k$.

✠ **Hipótesis:** $\begin{cases} H_0 : \beta_2 = \beta_3 = \dots = \beta_k = 0 \\ H_1 : \exists \beta_i \neq 0 \text{ con } i = 2, 3, \dots, k \end{cases}$

✠ **Estadístico de contraste:**

$$F_{exp} = \left(R \vec{\hat{\beta}} \right)^t \cdot \frac{\left[R (X^t X)^{-1} R^t \right]^{-1}}{(k-1) \cdot \hat{\sigma}^2} \cdot \left(R \vec{\hat{\beta}} \right)$$

✠ **Conclusión:** Se rechaza H_0 si $F_{exp} > F_{k-1, n-k, 1-\alpha}$.

Contraste de Significación Global y la ANOVA

Teníamos:

$$\begin{cases} H_0 : \beta_2 = \beta_3 = \dots = \beta_k = 0 \\ H_1 : \exists \beta_i \neq 0 \text{ con } i = 2, 3, \dots, k \end{cases}$$

Equivalentemente:

$$\begin{cases} H_0 : R \vec{\beta} = \vec{r} \\ H_1 : \text{No se verifica } H_0 \end{cases}$$

donde

$$R = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}_{(k-1) \times k} \quad \vec{\beta} = \begin{pmatrix} \beta_1 \\ \beta_2 \\ \vdots \\ \beta_k \end{pmatrix}_{k \times 1} \quad \vec{r} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{pmatrix}_{(k-1) \times 1}$$

Contraste de Significación Global y la ANOVA

Realizando la partición de las matrices:

$$X^t X = \begin{bmatrix} 1^t \\ X_2^t \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1^t & X_2^t \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} n & 1^t X_2 \\ X_2^t 1 & X_2^t X_2 \end{bmatrix} \quad \vec{\beta} = \begin{bmatrix} \hat{\beta}_1 \\ \vec{\beta}_2 \end{bmatrix}$$

Teniendo en cuenta que el número de restricciones es $k - 1$ y las particiones realizadas, la expresión

$$\frac{\left(\vec{R} \vec{\beta} - \vec{r} \right)^t \cdot \left[R (X^t X)^{-1} R^t \right]^{-1} \cdot \left(\vec{R} \vec{\beta} - \vec{r} \right)}{\frac{m}{\frac{\vec{e}^t \vec{e}}{n-k}}}$$

queda reducida a

$$\frac{\vec{\beta}_2^t \cdot \left[X_2^t X_2 - X_2^t 1 \frac{1^t}{n} 1^t X_2 \right]^{-1} \cdot \vec{\beta}_2}{\frac{k-1}{\frac{\vec{e}^t \vec{e}}{n-k}}} = \frac{\vec{\beta}_2^t X_2^t A X_2 \vec{\beta}_2}{\frac{k-1}{\frac{\vec{e}^t \vec{e}}{n-k}}} \sim F_{k-1, n-k}$$

donde $A = I_n - \frac{1}{n} 1 \cdot 1^t$.

ANOVA

Considerando que se verifica

$$\begin{aligned}\vec{y}^t A \vec{y} &= \vec{\beta}_2^t X_2^t A X_2 \vec{\beta}_2 + \vec{e}^t \vec{e} \\ (SCT) &= (SCE) + (SCR)\end{aligned}$$

El estadístico experimental se puede escribir como:

$$F_{exp} = \frac{\frac{1}{k-1} SCE}{\frac{1}{n-k} SCR}$$

ANOVA

Definición

ANOVA El Análisis de la Varianza es el contraste que estudia la significación global del modelo donde:

- *Hipótesis* $\begin{cases} H_0 : \beta_2 = \beta_3 = \dots = \beta_k = 0 \\ H_1 : \exists \beta_i \neq 0 \text{ con } i = 2, 3, \dots, k \end{cases}$
- *Estadístico de contraste*
$$F_{exp} = \frac{\frac{1}{k-1} SCE}{\frac{1}{n-k} SCR}$$
- *Conclusión* Se rechaza H_0 si $F_{exp} > F_{k-1, n-k, 1-\alpha}$.

Tabla ANOVA

Fuente de variación	Suma de Cuadrados	Grados de Libertad	Medias
Explicada	$SCE = \vec{\hat{\beta}}^t X^t \vec{y} - n \bar{Y}^2$	$k - 1$	$\frac{SCE}{k-1}$
Residuos	$SCR = \vec{y}^t \vec{y} - \vec{\hat{\beta}}^t X^t \vec{y}$	$n - k$	$\frac{SCR}{n-k}$
Total	$SCT = \vec{y}^t \vec{y} - n \bar{Y}^2$	$n - 1$	

Como

$$R^2 = \frac{SCE}{SCT} = 1 - \frac{SCR}{SCT}$$

$$F_{exp} = \frac{\frac{1}{k-1}}{\frac{1}{n-k}} \frac{SCE}{SCT(1-R^2)} = \frac{\frac{1}{k-1}}{\frac{1}{n-k}} \frac{R^2}{(1-R^2)} = \frac{n-k}{k-1} \frac{R^2}{(1-R^2)}$$

Cota R^2

Se rechaza H_0 cuando $F_{exp} > F_{k-1, n-k, 1-\alpha}$, esto es si

$$\frac{n-k}{k-1} \frac{R^2}{(1-R^2)} > F_{k-1, n-k, 1-\alpha} \Rightarrow R^2 > \frac{(k-1) \cdot F_{k-1, n-k, 1-\alpha}}{(n-k) + (k-1) \cdot F_{k-1, n-k, 1-\alpha}}.$$

Predicción Puntual

Una vez estimado y validado el modelo $Y = \vec{\beta} X + u_t$:

- ✦ Si tenemos nuevos datos $\vec{x}_0^t = (1 \quad X_{20} \quad X_{30} \quad \dots \quad X_{k0})$,
- ✦ Suponiendo que tenemos permanencia estructural en la especificación del modelo (el proceso de generación de los datos para la nueva observación \vec{x}_0 es el mismo que ha generado la información muestral)
- ✦ Podemos tomar como predictor para el valor medio y para el valor individual de la variable endógena

$$\vec{x}_0^t \vec{\beta} = \hat{y}_0 = E[y_0 | \vec{x}_0]$$

(el predictor mínimo cuadrático \hat{y}_0 es lineal, insesgado y óptimo)

Nota

Adviértase que, aunque se obtiene el mismo predictor para el valor individual y_0 como para $E[y_0 | \vec{x}_0]$, los errores de predicción obtenidos con ambas variables no coinciden entre sí, y por consiguiente las varianzas asociadas a dichos errores también serán distintas.

Predicción Puntual para el Valor Individual

Considerando el valor individual $y_0 = \vec{x}_0^t \vec{\beta} + u_0$ se tiene que el error de predicción corresponde:

$$e_0 = y_0 - \hat{y}_0 = \vec{x}_0^t \vec{\beta} + u_0 - \vec{x}_0^t \vec{\beta} = u_0 - \vec{x}_0^t (\vec{\beta} - \vec{\beta}) \sim \mathcal{N}(E[e_0], \text{var}[e_0])$$

$$E[e_0] = E[u_0 - \vec{x}_0^t (\vec{\beta} - \vec{\beta})] = \vec{x}_0^t (E[\vec{\beta}] - \vec{\beta}) = 0.$$

Predicción Puntual para el Valor Individual

$$\begin{aligned}\text{var}[e_0] &= \text{var}[u_0 - \vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta})] = \text{var}(u_0) + \text{var}(\vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta})) - 2\text{cov}(u_0 \vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta})) = \\ &= \text{var}(u_0) + \text{var}(\vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta})) - 2\text{cov}(u_0 \vec{x}_0^t(X^t X)^{-1} X^t \vec{u}) =^1 = \\ &= \text{var}(u_0) + \text{var}(\vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta})) = \sigma^2 + E[\vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta})(\vec{\beta} - \vec{\beta})^t \vec{x}_0] = \\ &= \sigma^2 + \vec{x}_0^t E[(\vec{\beta} - \vec{\beta})(\vec{\beta} - \vec{\beta})^t] \vec{x}_0 = \sigma^2 + \vec{x}_0^t \sigma^2 (X^t X)^{-1} \vec{x}_0 = \\ &= \end{aligned}$$

$$e_0 \sim N(0, \sigma^2(1 + \vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0))$$

$$\begin{aligned}^1 \text{cov}(u_0 \vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta})) &= 0 \text{ al no existir correlación entre } u_0 \text{ y } \vec{u}. \\ ^1 \text{cov}(u_0 \vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta})) &= 0 \text{ al no existir correlación entre } u_0 \text{ y } \vec{u}. \end{aligned}$$

Predicción Puntual para el Valor Esperado

$E[y_0 | \vec{x}_0]$ tiene como residuo:

$$e_0^* = E[y_0 | \vec{x}_0] - \widehat{E[y_0 | \vec{x}_0]} = \vec{x}_0^t \vec{\beta} - \vec{x}_0^t \vec{\beta} = -\vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta}) \sim \mathcal{N}(E[e_0^*], \text{var}[e_0^*])$$

$$E[e_0^*] = E[-\vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta})] = \vec{x}_0^t(E[\vec{\beta}] - \vec{\beta}) = 0.$$

$$\begin{aligned}\text{var}[e_0^*] &= \text{var}[-\vec{x}_0^t(\vec{\beta} - \vec{\beta})] = \vec{x}_0^t \text{var}(\vec{\beta} - \vec{\beta}) \vec{x}_0 = \\ &= \vec{x}_0^t \text{var}(\vec{\beta}) \vec{x}_0 = \vec{x}_0^t \sigma^2 (X^t X)^{-1} \vec{x}_0 = \\ &= \sigma^2 \vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0. \end{aligned}$$

$$e_0^* = E[y_0 | \vec{x}_0] - \widehat{E[y_0 | \vec{x}_0]} \sim N(0, \sigma^2 \vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0)$$

Predicción por intervalo

En las distirbuciones de e_0 y e_0^* , σ^2 es desconocida. Teniendo en cuenta que

$$\frac{(n-k)\widehat{\sigma}^2}{\sigma^2} \sim \chi_{n-k}^2,$$

$$\begin{aligned} \frac{\frac{\widehat{y}_0 - \vec{x}_0^t \vec{\beta}}{\sqrt{\sigma^2(1 + \vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0)}}}{\sqrt{\frac{(n-k)\widehat{\sigma}^2}{\sigma^2}}} &= \frac{\widehat{y}_0 - \vec{x}_0^t \vec{\beta}}{\widehat{\sigma} \sqrt{1 + \vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0}} \sim t_{n-k} \\ \frac{\frac{E[\widehat{y}_0 | \vec{x}_0] - \vec{x}_0^t \vec{\beta}}{\sqrt{\sigma^2(\vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0)}}}{\sqrt{\frac{(n-k)\widehat{\sigma}^2}{\sigma^2}}} &= \frac{E[\widehat{y}_0 | \vec{x}_0] - \vec{x}_0^t \vec{\beta}}{\widehat{\sigma} \sqrt{\vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0}} \sim t_{n-k} \end{aligned}$$

Predicción por intervalo

- Intervalo de confianza para el valor individual y_0 .

$$\begin{aligned} IC_{y_0} &= \widehat{y}_0 \pm t_{n-k, 1-\frac{\alpha}{2}} \cdot \widehat{\sigma} \sqrt{1 + \vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0} \\ &= \vec{x}_0^t \vec{\beta} \pm t_{n-k, 1-\frac{\alpha}{2}} \cdot \widehat{\sigma} \sqrt{1 + \vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0} \end{aligned}$$

- Intervalo de confianza para $E[y_0 | \vec{x}_0]$.

$$\begin{aligned} IC_{E[y_0 | \vec{x}_0]} &= E[\widehat{y}_0 | \vec{x}_0] \pm t_{n-k, 1-\frac{\alpha}{2}} \cdot \widehat{\sigma} \sqrt{\vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0} \\ &= \vec{x}_0^t \vec{\beta} \pm t_{n-k, 1-\frac{\alpha}{2}} \cdot \widehat{\sigma} \sqrt{\vec{x}_0^t (X^t X)^{-1} \vec{x}_0} \end{aligned}$$

Distribuciones χ^2 y t -Student

- ✦ La distribución χ^2 de Pearson con n grados de libertad, χ_n^2 , se construye como la suma de los cuadrados de n variables aleatorias independientes e idénticamente distribuidas según una $\mathcal{N}(0, 1)$:

$$\chi_n^2 = \sum_{i=1}^n X_i^2, \quad X_i \sim N(0, 1), \quad \forall i.$$

- ✦ La distribución t -Student con n grados de libertad, t_n , se construye como el cociente entre una variable aleatoria $\mathcal{N}(0, 1)$ y la raíz cuadrada de una χ^2 -cuadrado de n grados de libertad dividida entre sus grados de libertad, siendo ambas distribuciones independientes:

$$t_n = \frac{X}{\sqrt{\frac{Y}{n}}}, \quad X \sim N(0, 1), \quad Y \sim \chi_n^2.$$

Propiedades:

- ✦ χ^2 NO es simétrica, t -Student SÍ es simétrica.
 - ✦ Para $n > 30$, la distribución t -Student se puede aproximar a una distribución Normal.
-

Distribución F -Snedecor

- ✦ La distribución F de Snedecor con n y m grados de libertad, que denotaremos por $F_{n,m}$, se construye a partir del cociente de dos variables aleatorias independientes y distribuidas según chi-cuadrados con n y m grados de libertad, respectivamente, divididas entre sus correspondientes grados de libertad. Por tanto, la distribución F de Snedecor responde a la siguiente estructura:

$$F_{n,m} = \frac{\frac{X}{n}}{\frac{Y}{m}}, \quad X \sim \chi_n^2, \quad Y \sim \chi_m^2.$$

Propiedades:

- ✦ La distribución $F_{n,m}$ NO es simétrica.
 - ✦ $F_{m,n,1-\alpha} = \frac{1}{F_{n,m,\alpha}}$.
 - ✦ $t_n^2 = F_{1,n}$.
-

Notación Matricial

Se define la matriz A como

$$\begin{aligned} A &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{n} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ \vdots \\ 1 \end{pmatrix} (1 \quad 1 \quad \dots \quad 1) \\ &= \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix} - \frac{1}{n} \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & 1 & \dots & 1 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & 1 & \dots & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

Propiedades:

✚ La matriz A es simétrica e idempotente.

✚ $A(1, \dots, 1)^t = \vec{0}$ y $A\vec{e} = \vec{e}$.

✚ $A\vec{y}$ es:

$$A\vec{y} = \begin{pmatrix} Y_1 - \overline{Y} \\ Y_2 - \overline{Y} \\ \vdots \\ Y_n - \overline{Y} \end{pmatrix}$$
