

Resumo Titica

Aula 1 - O que é e para que serve Inferência Estatística?

Definição 1 (Modelo estatístico: informal) Um *modelo estatístico* consiste na identificação de variáveis aleatórias de interesse (observáveis e potencialmente observáveis), na especificação de uma distribuição conjunta para as variáveis aleatórias observáveis e na identificação dos parâmetros (θ) desta distribuição conjunta. Às vezes é conveniente assumir que os parâmetros são variáveis aleatórias também, mas para isso é preciso especificar uma distribuição conjunta para θ .

Definição 2 (Modelo estatístico: formal) Seja \mathcal{X} um espaço amostral qualquer, Θ um conjunto não-vazio arbitrário e $\mathcal{P}(\mathcal{X})$ o conjunto de todas as distribuições de probabilidade em \mathcal{X} . Um modelo estatístico *paramétrico* é uma função $P : \Theta \rightarrow \mathcal{P}(\mathcal{X})$ que associa a cada $\theta \in \Theta$ uma distribuição de probabilidade P_θ em \mathcal{X} .

Definição 3 (Afirmiação probabilística) Dizemos que uma afirmação é *probabilística* quando ela utiliza conceitos da teoria de probabilidade para falar de um objeto.

Definição 4 (Inferência Estatística) Uma *inferência estatística* é uma *afirmação probabilística* sobre uma ou mais partes de um modelo estatístico.

Definição 5 (Estatística) Suponha que temos uma coleção de variáveis aleatórias $X_1, X_2, \dots, X_n \subseteq \mathbf{R}^n$ e uma função $r : \mathbf{X} \rightarrow \mathbf{R}^m$. Dizemos que a variável aleatória $T = r(X_1, X_2, \dots, X_n)$ é uma estatística.

Definição 6 (Permutabilidade) Uma coleção finita de variáveis aleatórias X_1, X_2, \dots, X_n com densidade conjunta f é dita *permutável* se

$$f(x_1, x_2, \dots, x_n) = f(x_{\pi(1)}, x_{\pi(2)}, \dots, x_{\pi(n)}) \quad (1)$$

para qualquer permutação $\pi = \{\pi(1), \pi(2), \dots, \pi(n)\}$ dos seus elementos. Uma coleção finita é permutável se qualquer subconjunto finito é permutável.

Aula 2 - Distribuição a priori e a posteriori

Definição 7 (Distribuição a priori) Se tratamos o parâmetro θ como uma variável aleatória, então a *distribuição a priori* é a distribuição que damos a θ antes de observarmos as outras variáveis aleatórias de interesse. Vamos denotar a função de densidade/massa de probabilidade da priori por $\xi(\theta)$.

Definição 8 (Distribuição a posteriori) Considere o problema estatístico com parâmetros θ e variáveis aleatórias observáveis X_1, X_2, \dots, X_n . A distribuição condicional de θ dados os valores observados das variáveis aleatórias, $x := \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ é a *distribuição a posteriori* de θ , denotamos por $\xi(\theta | x)$ a f.d.p./f.m.p. condicional a $X_1 = x_1, X_2 = x_2, \dots, X_n = x_n$.

Teorema 1 (Distribuição a posteriori: derivação) Considere a amostra aleatória X_1, X_2, \dots, X_n de uma distribuição com f.d.p./f.m.p. $f(x | \theta)$. Se a distribuição a priori é $\xi(\theta)$, temos

$$\xi(\theta | x) = \frac{\xi(\theta) \prod_{i=1}^n f(x_i | \theta)}{g_n(x)}, \quad \theta \in \Omega \quad (2)$$

Chamamos $g_n(x)$ de distribuição marginal de X_1, X_2, \dots, X_n .

Definição 9 (Função de verossimilhança) Quando encaramos a f.d.p./f.m.p. $f(x_1, x_2, \dots, x_n | \theta)$ como uma função do parâmetro θ , chamamos esta função de **função de verossimilhança**, e podemos denotá-la como $L(\theta; x)$ ou, quando a notação não criar ambiguidade, simplesmente $L(\theta)$.

Aula 3 - Prioris conjugadas e função de perda

Definição 10 (Hiper-parâmetros) Seja $\xi(\theta | \phi)$ a distribuição a priori para o parâmetro θ , indexada por $\phi \in \Phi$. Dizemos que ϕ é(são) o(s) **hiper-parâmetros** da priori de θ .

Definição 11 (Priori conjugada) Suponha que X_1, X_2, \dots sejam condicionalmente independentes dado θ , com f.d.p./f.m.p. $f(x | \theta)$. Defina

$$\Psi = \left\{ f : \Omega \rightarrow (0, \infty), \int_{\Omega} f dx = 1 \right\} \quad (3)$$

onde Ω é o espaço de parâmetros. Dizemos que Ψ é uma **família de distribuições conjugadas** para $f(x | \theta)$ se $\forall f \in \Psi$ e toda realização x de $X = X_1, X_2, \dots, X_n$

$$\frac{f(x | \theta) f(\theta)}{\int_{\Omega} f(x | \theta) f(\theta) d\theta} \in \Psi \quad (4)$$

Teorema 2 (Distribuição a posteriori da média de uma normal) Suponha que X_1, X_2, \dots, X_n formam uma amostra aleatória com distribuição normal e com média desconhecida θ e variância $\sigma^2 > 0$, conhecida e fixa. Suponha que $\theta \sim \text{Normal}(\mu_0, v_0^2)$ a priori. Então

$$\xi(\theta | x, \sigma^2) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(-\frac{(\theta - \mu_1)^2}{2v_1^2}\right), \quad (5)$$

onde

$$\mu_1 := \frac{\sigma^2 \mu_0 + n v_0^2 \bar{x}_n}{\sigma^2 + n v_0^2} \text{ e } v_1^2 := \frac{\sigma^2 v_0^2}{\sigma^2 + n v_0^2} \quad (6)$$

Definição 12 (Priori imprópria) Seja $\xi : \Lambda \rightarrow (0, \infty), \Lambda \subseteq \Lambda$, uma função tal que $\int_{\Omega} \xi(\theta) d\theta = \infty$. Se utilizamos ξ como uma p.d.f.¹ para θ , dizemos que ξ é uma **priori imprópria** para θ .

Definição 13 (Estimador) Sejam X_1, X_2, \dots, X_n variáveis aleatórias com distribuição conjunta indexada por θ . Um **estimador** de θ é qualquer função real $\delta : X_1, X_2, \dots, X_n \rightarrow \mathbb{R}^d, d \geq 1$.

Definição 14 (Estimativa) Dizemos que o valor de δ avaliado nas realizações de X_1, X_2, \dots, X_n , $\mathbf{x} = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$, $\delta(\mathbf{x})$ é uma **estimativa** de θ .

Definição 15 (Função de perda) Uma função de perda é uma função real em duas variáveis

$$L : \Omega \times \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}, \quad (7)$$

em que dizemos que o estatístico perde $L(\theta, a)$ se o parâmetro vale θ e a estimativa dada vale a .

¹p.d.f. - "probability density function" ou função de densidade de probabilidade

Aula 4 - Estimadores de Bayes e EMV

Definição 16 (Estimador de Bayes) Considere a perda esperada a posteriori:

$$E_{\theta|x}[L(\theta, a)] = E[L(\theta, a) | x] = \int_{\Omega} L(\theta, a) \xi(\theta | x) d\theta \quad (8)$$

Dizemos que δ^* é um **estimador de Bayes** se, para toda realização $X = x$,

$$E[L(\theta, \delta^*(x)) | x] = \min_{a \in A} E[L(\theta, a) | x]. \quad (9)$$

Teorema 3 (δ^* sob perda quadrática) Seja θ um parâmetro tomando valores reais. Sob perda quadrática,

$$\delta^*(x) = E[\theta | X = x] = \int_{\Omega} \theta \xi(\theta | x) d\theta \quad (10)$$

Teorema 4 (δ^* sob perda absoluta) Suponha que a função de perda é dada por

$$L(\theta, \delta^*) = |\theta - \delta^*|. \quad (11)$$

Dizemos que a função de perda é **absoluta**. Seja θ um parâmetro tomando valores na reta. Sob perda absoluta, $\delta^*(x)$ é a **mediana** a posteriori, isto é,

$$\int_{-\infty}^{\delta^*(x)} \xi(\theta | x) d\theta = \frac{1}{2} \quad (12)$$

Definição 17 (Estimador consistente) Seja $\delta_1, \delta_2, \dots, \delta_n$ uma sequência de estimadores de θ . Se quando $n \rightarrow \infty$ a sequência convergente para θ , dizemos que esta é uma **sequência consistente de estimadores**.

Definição 18 (Estimador de máxima verossimilhança) Para cada possível vetor (de observações) x , seja $\delta(x) \in \Omega$ um valor de $\theta \in \Omega$ de modo que a função de verossimilhança, $L(\theta) \propto f(x | \theta)$ ², atinge o máximo. Dizemos que $\hat{\theta} = \delta(\mathbf{X})$ é o **estimador de máxima verossimilhança** de θ (Fisher, 1922)³. Quando observamos $\mathbf{X} = x$, dizemos que $\delta(x)$ é uma estimativa de θ . Dito de outra forma:

$$\max_{\theta \in \Omega} f(\mathbf{X} | \theta) = f(\mathbf{X} | \hat{\theta}). \quad (13)$$

Famílias Conjugadas

Se X_1, \dots, X_n são iid e seguem a distribuição da coluna “Dados” na tabela 1.

Notações: $\bar{x}_n = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i$; $y = \sum_{i=1}^n x_i$

Dados	Priori	Posteriori
$Bernoulli(\theta)$	$Beta(\alpha, \beta)$	$Beta(\alpha + y, \beta + n - y)$
$Poisson(\theta)$	$Gama(\alpha, \beta)$	$Gama(\alpha + y, \beta + n)$
$Normal(\mu, \sigma^2)$	$Normal(\mu_0, v_0^2)$	$Normal(\sigma^2 \mu_0 + n v_0^2 \bar{x}_n \sigma^2 + n v_0^2, \sigma^2 v_0^2 \sigma^2 + n v_0^2)$
$Exp(\theta)$	$Gama(\alpha, \beta)$	$Gama(\alpha + n, \beta + y)$

Table 1: Famílias Conjugadas

² \propto - é um operador matemático binário que indica que o valor esquerdo é proporcional ao valor direito.

³Ronald Aylmer Fisher (1890-1962), biólogo e estatístico inglês.

Aula 5 - EMV (parte II)

Teorema 5 (Invariância do EMV) Considere uma função $\phi : \Omega \rightarrow \mathbb{R}$. Se $\hat{\theta}$ é um EMV para θ , então $\phi(\hat{\theta})$ é um EMV para $\omega = \phi(\theta)$.

Teorema 6 (Consistência do EMV) Defina $l(\theta) := \log f_n(x | \theta)$ e assumamos que $X_1, \dots, X_n \sim f(\theta_0)$, isto é, que θ_0 é o valor verdadeiro do parâmetro. Denote $E_{\theta_0}[g] := \int_{\mathcal{X}} g(x, \theta_0) f(x | \theta_0) dx$. Suponha que

- $f(x_i | \theta)$ tem o mesmo suporte;
- θ_0 é o ponto inferior de Ω ;
- $I(\theta)$ é diferenciável;
- $\hat{\theta}_{EMV}$ é única solução de $I'(\theta) = 0$.

Então

$$\hat{\theta}_{EMV} \rightarrow \theta$$

Aula 6 - Método dos momentos e suficiência

Definição 19 (Método dos momentos) Suponha que X_1, \dots, X_n formam uma sequência aleatória com distribuição conjunta $f_n(X_1, \dots, X_n | \theta)$, $\theta \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^k$ e que o k -ésimo momento existe. Defina $\mu_j(\theta) = E[X_1^j | \theta]$ e suponha que $\mu : \Omega \rightarrow \mathbb{R}^k$ é biunívoca, de modo que sua inversa é

$$\theta = M(\mu_1(\theta), \dots, \mu_k(\theta)).$$

Dados os momentos amostrais $m_j := \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^j$, $j = 1, \dots, k$ o **estimador de momentos (EMM)** de θ é

$$\hat{\theta}_{EMM} = M(m_1, \dots, m_k).$$

Teorema 7 (Consistência do EMM) Suponha que X_1, \dots, X_n formam uma amostra aleatória com distribuição conjunta $f_n(X_1, \dots, X_n | \theta)$, $\theta \in \Omega \subseteq \mathbb{R}^k$ e que o k -ésimo momento existe. Suponha que a inversa M existe e é contínua. Então o EMM é **consistente** para θ .

Definição 20 (Estatística suficiente) Seja X_1, \dots, X_n uma amostra aleatória de uma distribuição indexada pelo parâmetro θ . Seja $T = r(X_1, \dots, X_n)$ uma estatística. Dizemos que T é uma **estatística suficiente** para θ se e somente se

$$f(X_1, \dots, X_n | T = t, \theta) = f(X_1, \dots, X_n | T = t, \theta'), \forall \theta, \theta' \in \Omega, \quad (14)$$

isto é, se a distribuição condicional da amostra dado o valor da estatística não depende de θ .

Definição 21 (Aleatorização auxiliar) Suponha que T é suficiente para θ . O processo de simular $X'_1, \dots, X'_n | T = r(X_1, \dots, X_n)$ de modo que

$$f(X_1, \dots, X_n | \theta) = f(X'_1, \dots, X'_n | \theta), \forall \theta \in \Omega, \quad (15)$$

é chamado de **aleatorização auxiliar** (em inglês, *auxiliary randomisation*).

Teorema 8 (Teorema de fatorização) Suponha que X_1, \dots, X_n perfazem uma amostra aleatória com f.d.p./f.m.p.f. $f(x | \theta)$, $\theta \in \Omega$. Uma estatística $T = r(X_1, \dots, X_n)$ é suficiente para θ se, e somente se, para todo $x \in \mathcal{X}$ e $\theta \in \Omega$ existem u e v não negativos tal que

$$f_n(x | \theta) = u(x)v[r(x), \theta]. \quad (16)$$

Definição 22 (Suficiência conjunta) Dizemos que um conjunto de estatísticas $T = \{T_1, \dots, T_n\}$ é **suficiente** (conjuntamente) se que a distribuição condicional conjunta de X_1, \dots, X_n dado $T_1 = t_1, \dots, T_n = t_n$ não dependentes de θ .

Aula 7 - Suficiência conjunta e mínima, teorema de Rao-Blackwell

Definição 23 (Estatísticas de ordem) Seja $\mathbf{X} = X_1, \dots, X_n$ uma amostra aleatória. Dizemos que Y_1, \dots, Y_n são **estatísticas de ordem** se Y_1 é o menor valor de \mathbf{X} , Y_2 é o segundo menor valor e assim sucessivamente.

Teorema 9 (Estatísticas de ordem são suficientes conjuntas) Seja X_1, \dots, X_n uma amostra aleatória com f.d.p./f.m.p. $f(\mathbf{x} | \theta)$. As estatísticas de ordem Y_1, \dots, Y_n são suficientes conjuntas para θ .

Definição 24 (Suficiência mínima) Uma estatística \mathbf{T} é dita **mínima suficiente** se \mathbf{T} é suficiente e é função de qualquer outra estatística suficiente. Um vetor $\mathbf{T} = \{T_1, \dots, T_n\}$ é dito **minimamente suficiente conjunto** se é função de qualquer outro valor de estatísticas suficientes conjuntas.

Teorema 10 (EMV e Bayes são suficientes) Se a função de verossimilhança admite fatorização pelo Teorema 8, os estimadores de Bayes e de máxima verossimilhança são estatísticas minimamente suficientes.

Definição 25 (Notação conveniente) É conveniente definir que para $g : \mathcal{X}^n \rightarrow \mathbb{R}$, escrevemos

$$E_\theta[g] = \int_{\mathcal{X}} \cdots \int_{\mathcal{X}} g(\mathbf{x}) f_n(\mathbf{x} | \theta) dx_1 \cdots dx_n = \int_{\mathcal{X}} g(\mathbf{x}) f_n(\mathbf{x} | \theta) d\mathbf{x} \quad (17)$$

Definição 26 (Erro quadrático médio)

$$R(\theta, \delta) := E_\theta [\{\delta(\mathbf{X}) - \theta\}^2]. \quad (18)$$

Definição 27 (Estimador condicionado)

$$\delta_0(\mathbf{T}) := E_\theta [\delta(\mathbf{X}) | \mathbf{T}]. \quad (19)$$

Teorema 11 (Teorema de Rao-Blackwell) Seja $\delta(\mathbf{X})$ um estimador, \mathbf{T} uma estatística suficiente para θ e seja $\delta_0(\mathbf{T})$ como na Definição 27. Então vale que

$$R(\theta, \delta_0) \leq R(\theta, \delta)$$

Aula 8 - Admissibilidade e viés

Definição 28 (Admissibilidade) Um estimador δ é dito **inadmissível** se existe outro estimador δ_0 tal que $R(\theta, \delta_0) \leq R(\theta, \delta), \forall \theta \in \Omega$ e existe $\theta' \in \Omega$ tal que $R(\theta', \delta_0) < R(\theta', \delta)$. Nesse caso, dizemos que δ_0 domina δ . O estimador δ_0 é **admissível** se (e somente se) não há nenhum estimador que o domine.

Definição 29 (Estimador não-viesado) Um estimador $\delta(\mathbf{X})$ de uma função $g(\theta)$ é dito **não-viesado** se $E_\theta[\delta(\mathbf{X})] = g(\theta), \forall \theta \in \Omega$. Um estimador que não atende a essa condição é dito **viesado**. E o **viés** de δ é definido como $B_\delta(\theta) := E_\theta[\delta(\mathbf{X})] - g(\theta)$.

Teorema 12 (Estimador não-viesado da variância) Seja $\mathbf{X} = \{X_1, \dots, X_n\}$ uma amostra aleatória, com $E[X_1] = m$ e $\text{Var}(X_1) = v < \infty$. Então

$$\delta_1(\mathbf{X}) = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X}_n)^2$$

é um estimador não-viesado de v .