

#### 4. tétel

#### Regressziós feladat

$$y_t \sim \hat{y}_t = \underline{x}_t^T \underline{v}$$
$$\underline{Y} = \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \\ \vdots \\ y_N \end{bmatrix}; \quad \underline{Y} = \begin{bmatrix} 1 & x_{11} & x_{12} & \dots & x_{1N} \\ 1 & x_{21} & x_{22} & \dots & x_{2N} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_{N1} & x_{N2} & \dots & x_{NN} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \underline{x}_1^T \\ \underline{x}_2^T \\ \vdots \\ \underline{x}_N^T \end{bmatrix} \cdot \underline{v}$$

Paraméterbecslés:

$$E\{W(y_t, \hat{y}_t)\} \rightarrow \min$$

Pl. LS becslés:

$$S \rightarrow \min \quad S = (\underline{Y} - \hat{\underline{Y}})^T (\underline{Y} - \hat{\underline{Y}}) = (\underline{Y} - \underline{X} \underline{v})^T (\underline{Y} - \underline{X} \underline{v}) =$$
$$= \underline{Y}^T \underline{Y} - \underline{v}^T \underline{X}^T \underline{Y} - \underline{Y}^T \underline{X} \underline{v} + \underline{v}^T \underline{X}^T \underline{X} \underline{v}$$

$$\frac{\partial S}{\partial \underline{v}} = -2 \underline{X}^T \underline{Y} + 2 \underline{X}^T \underline{X} \hat{\underline{v}} = \underline{0}$$

$$\underline{X}^T \underline{X} \hat{\underline{v}} = \underline{X}^T \underline{Y}$$

$$\hat{\underline{v}} = (\underline{X}^T \underline{X})^{-1} \underline{X}^T \underline{Y}$$

$\hat{\underline{v}}$  becslés torzítatlan

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{S(\hat{\underline{v}})}{N-m} \quad \text{ez a } \sigma^2 \text{ becslés is torzítatlan}$$

$\hat{\underline{v}}$  becslés konzisztens, ha megfelelően választott a rendszer

$W(\cdot)$  esetén határozos is.

$$| -4/1 - |$$

$$(\underline{X}^T \underline{X})^{-1} \text{ főátlósai elmei} \rightarrow 0$$

Intervalumbecslés : ~~Adott egy pontbecslés~~

$$P(\tau_1 \leq \hat{\underline{v}}_i \leq \tau_2) = 1 - \varepsilon \quad (\varepsilon = 5\% \text{ pl.})$$

↖ ? ? ↗

~~Futóval, hogy~~

Adott egy pontbecslés, pl.:

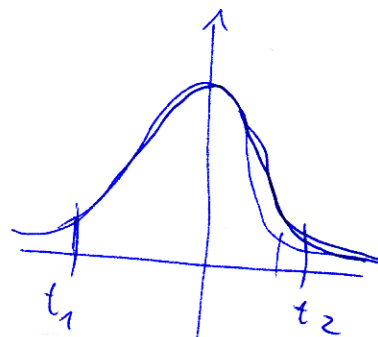
$$\underline{Y} \sim N(\underline{X}\underline{v}, \sigma^2 \underline{I})$$

$$\underline{v} \sim \hat{\underline{v}} = (\underline{X}^T \underline{X})^{-1} \underline{X}^T \underline{Y} \sim N(\underline{v}, (\underline{X}^T \underline{X})^{-1} \sigma^2)$$

$$(\sigma^2 \text{ nem ismert, becslés: } \hat{\sigma}^2 = \frac{S(\hat{\underline{v}})}{N-m})$$

Futóval, hogy

$$\left[ (\underline{X}^T \underline{X})^{-1} \right]_{ii} \rightarrow \frac{\hat{v}_i - v_i}{\sqrt{c_{ii}} \hat{\sigma}} \sim t(N-m)$$



$$P\left( \underset{-t_{\varepsilon/2}(N-m)}{t_1} < \frac{\hat{v}_i - v_i}{\sqrt{c_{ii}} \hat{\sigma}} < \underset{+t_{\varepsilon/2}(N-m)}{t_2} \right) = 1 - \varepsilon$$

$$P\left( \hat{v}_i - t_{\varepsilon/2} \hat{\sigma} \sqrt{c_{ii}} < v_i < \hat{v}_i + t_{\varepsilon/2} \hat{\sigma} \sqrt{c_{ii}} \right) = 1 - \varepsilon$$

# Struktúra becslés (hipotézisvizsgálat)

Egyenlő korlátozást a paraméterezés (egyenlőség t.p.)

Elvégezzük a becslést, pl. LS + Lagrange-multiplikátor  $\rightarrow \hat{\beta}$   
 $\hat{\beta}$  a multiplikátor

$\hat{\beta}$  az eredeti pontbecslés

$S(\hat{\beta})$  az eredeti hibanegyzetösszeg

$S(\tilde{\beta})$  a korlátozás mellett hibanegyzetösszeg

$$\frac{S(\tilde{\beta}) - S(\hat{\beta})}{r \cdot \sigma^2}$$

$\leftarrow$  a korl. nélküli eset ~~által~~ több paraméter  
által okozott csökkenés a becslési hibában  
 $r$ : a korlátozásak száma

$$\hat{=} F(r, N-m) \quad \text{Fisher-eloszlás}$$

$$\frac{S(\hat{\beta})}{(N-m)\sigma^2}$$

$\leftarrow$  a több paraméter által még nem  
magyarozott hiba

