

MAT-206: Modelo Estadístico

Felipe Osorio

fosorios.mat.utfsm.cl

Departamento de Matemática, UTFSM



Datos:

Consideraremos que las **observaciones** corresponden a números, vectores, categorías o funciones. En general, diremos que

$$\mathbf{y} \in \mathcal{Y},$$

con \mathcal{Y} el **espacio muestral**.

Observación:

Asumiremos que \mathbf{y} es el resultado de un **experimento aleatorio**. Es decir, la realización de una variable aleatoria Y .

Idea:

El objetivo de la **inferencia estadística** es obtener información sobre la distribución de Y a partir de los datos \mathbf{y} .



De este modo, asumiremos que Y es un miembro de la familia

$$\mathcal{P} = \{P_{\theta} : \theta \in \Theta\},$$

que es indexada por $\theta \in \Theta$. El conjunto Θ es denominado **espacio paramétrico**.

Idea:

Es decir, se desea conocer algunas propiedades de \mathcal{P} basado en una (única) muestra aleatoria.

Definición 1 (modelo estadístico):

Un **modelo estadístico** es un par $(\mathcal{Y}, \mathcal{P})$, donde \mathcal{Y} denota el **espacio muestral**.



Definición 2 (muestra aleatoria):

Una **muestra aleatoria**¹ $\mathbf{Y} = (Y_1, \dots, Y_n)^\top$ es una colección de variables aleatorias independientes, donde cada Y_i es distribuída como $P_{i,\theta}$.²

Observación:

Una **muestra IID** $\mathbf{Y} = (Y_1, \dots, Y_n)^\top$ es una colección donde las variables aleatorias son independientes y tienen la **misma distribución**. Es decir,

$$P_{i,\theta} = P_\theta, \quad \forall i.$$

¹Usualmente utilizaremos la notación m.a.(n).

²El **tamaño muestral** n es el número de variables aleatorias.



Cada Y_j tiene distribución acumulada **común** F . Si F es **conocido**, podemos usar cálculo de probabilidades para deducir y estudiar sus propiedades.

Observación:

En la práctica, F es **desconocido**, y el objetivo es tratar de inferir sus propiedades **desde los datos**.

Frecuentemente, el interés es una **función no aleatoria** de F , tal como la media o su q -ésimo cuantil.

$$E(Y) = \int y dF(y), \quad y_q = F^{-1}(q) = \inf\{y : F(y) \geq q\}.$$

Las cantidades $E(Y)$, $\text{var}(Y)$ y $F^{-1}(q)$ son llamadas **parámetros**, dependen de F y son generalmente desconocidos.



Ejemplo:

Considere $X_i \sim \text{Bin}(n, \theta)$ es decir

$$p(x_i; \theta) = \binom{n}{x_i} \theta^{x_i} (1 - \theta)^{n - x_i},$$

con $n \in \mathbb{N}$, $\theta \in (0, 1)$ y $x_i \in \{0, 1, \dots, n\}$. Es decir $\mathcal{X} = \{0, 1, \dots, n\}$ y $\Theta = (0, 1)$.³

De este modo,

$$\mathcal{P} = \{\text{Bin}(n, \theta) : \theta \in (0, 1)\}.$$

³Estamos considerando n fijo



Ejemplo:

Suponga que $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_n)^\top$ son IID tal que $X_i \sim \text{Poi}(\theta)$, $i = 1, \dots, n$. Aquí

$$p(x_i; \theta) = \frac{e^{-\theta} \theta^{x_i}}{x_i!}, \quad \theta \in (0, \infty),$$

y $x_i \in \{0, 1, \dots\}$. De este modo,⁴

$$\mathcal{P} = \{\text{Poi}(\theta)^{\otimes n} : \theta \in (0, \infty)\}.$$

Note que la **densidad conjunta** (asociada a $\text{Poi}(\theta)^{\otimes n}$) es dada por

$$p(\mathbf{x}; \theta) = \prod_{i=1}^n \frac{e^{-\theta} \theta^{x_i}}{x_i!} = \frac{e^{-n\theta} \theta^{\sum_{i=1}^n x_i}}{\prod_{i=1}^n x_i!}.$$

⁴Además, $\mathcal{X} = \{0, 1, \dots\} \times \dots \times \{0, 1, \dots\} = \{0, 1, \dots\}^n$.

Ejemplo:

Suponga $\mathbf{Y} \sim N_p(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})$ con

$$f(\mathbf{y}; \boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma}) = |2\pi\boldsymbol{\Sigma}|^{-1/2} \exp \left\{ -\frac{1}{2}(\mathbf{y} - \boldsymbol{\mu})^\top \boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\mathbf{y} - \boldsymbol{\mu}) \right\}.$$

En este caso tenemos, $\mathcal{Y} = \mathbb{R}^p$, mientras que el modelo estadístico es definido como

$$\mathcal{P} = \{N_p(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma}) : \boldsymbol{\mu} \in \mathbb{R}^p, \boldsymbol{\Sigma} > \mathbf{0}\}.$$

Observación:

Note que el modelo tiene $p + p(p + 1)/2$ parámetros ($\boldsymbol{\Sigma}$ es matriz simétrica).



Ejemplo (Estructura de equicorrelación):

Considere $\mathbf{Y}_1, \dots, \mathbf{Y}_n$ vectores aleatorios IID desde $N_p(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma}(\phi))$ con

$$\boldsymbol{\Sigma}(\phi) = \phi_1[\phi_2 \mathbf{I} + (1 - \phi_2)\mathbf{1}\mathbf{1}^\top] = \phi_1 \begin{pmatrix} 1 & \phi_2 & \dots & \phi_2 \\ \phi_2 & 1 & \dots & \phi_2 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \phi_2 & \phi_2 & \dots & 1 \end{pmatrix}.$$

En este caso tenemos,

$$\begin{aligned} f(\mathbf{Y}; \boldsymbol{\mu}, \phi) &= |2\pi\boldsymbol{\Sigma}(\phi)|^{-n/2} \exp \left\{ -\frac{1}{2} \sum_{i=1}^n (\mathbf{y}_i - \boldsymbol{\mu})^\top \boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\phi) (\mathbf{y}_i - \boldsymbol{\mu}) \right\} \\ &= |2\pi\boldsymbol{\Sigma}(\phi)|^{-n/2} \exp \left\{ -\frac{1}{2} \operatorname{tr} \boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\phi) \sum_{i=1}^n (\mathbf{y}_i - \boldsymbol{\mu})(\mathbf{y}_i - \boldsymbol{\mu})^\top \right\} \\ &= |2\pi\boldsymbol{\Sigma}(\phi)|^{-n/2} \exp \left\{ -\frac{n}{2} \left[\operatorname{tr} \boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\phi) \mathbf{S} + (\bar{\mathbf{y}} - \boldsymbol{\mu})^\top \boldsymbol{\Sigma}^{-1}(\phi) (\bar{\mathbf{y}} - \boldsymbol{\mu}) \right] \right\}, \end{aligned}$$

con $\mathbf{S} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (\mathbf{y}_i - \bar{\mathbf{y}})(\mathbf{y}_i - \bar{\mathbf{y}})^\top$ y $\mathbf{Y} = (\mathbf{Y}_1, \mathbf{Y}_2, \dots, \mathbf{Y}_n)^\top \in \mathbb{R}^{n \times p}$.



De este modo,

$$\mathcal{P} = \{N_p(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})^{\otimes n} : \boldsymbol{\mu} \in \mathbb{R}^p, \phi_1 > 0, -1/(p-1) < \phi_2 < 1\},$$

o equivalentemente,

$$\mathcal{P} = \{N_p(\boldsymbol{\mu}, \boldsymbol{\Sigma})^{\otimes n} : \boldsymbol{\mu} \in \mathbb{R}^p, \boldsymbol{\Sigma}(\boldsymbol{\phi}) > \mathbf{0}\}.$$

Es decir, $\boldsymbol{\theta} = (\boldsymbol{\mu}^\top, \boldsymbol{\phi}^\top)^\top$ es vector $p+2$ dimensional con $\boldsymbol{\phi} = (\phi_1, \phi_2)^\top$.

Observación:

Note que podríamos 'reparametrizar' el modelo como:

$$\boldsymbol{\Sigma}(\boldsymbol{\alpha}) = \alpha_1 \mathbf{I} + \alpha_2 \mathbf{1}\mathbf{1}^\top, \quad \alpha_1 = \phi_1 \phi_2, \quad \alpha_2 = \phi_1 (1 - \phi_2).$$



Ejemplo (Regresión lineal simple):

Considere el modelo de regresión:

$$Y_t = a + bt + \epsilon_t, \quad t = 1, \dots, n.$$

Además, asumiremos que los errores satisfacen

$$E(\epsilon_t) = 0, \quad \text{var}(\epsilon_t) = \sigma^2,$$

y $E(\epsilon_t \epsilon_r) = 0$ para $t \neq r$. De esta manera el modelo para $\mathbf{Y} = (Y_1, \dots, Y_n)^\top$ toma valores en $\mathcal{Y} = \mathbb{R}^n$ y puede ser escrito como:

$$\begin{aligned} \mathcal{P} &= \{P_\theta : E(Y_t) = a + bt, \text{var}(Y_t) = \sigma^2, \quad 1 \leq t \leq n; \\ &\quad \theta = (a, b, \sigma^2) \in \Theta \subset \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}_+\}, \end{aligned}$$

Observación:

Usualmente se asume⁵ que la distribución que caracteriza los primeros momentos de $\{\epsilon_t\}$ es conocida.

⁵por ejemplo en el curso [MAT266: Análisis de Regresión](#)



Observación:

La **parametrización** usada no es única. En lugar de $\mathcal{P} = \{P_\theta : \theta \in \Theta\}$, podemos escoger

$$\mathcal{P} = \{P_\phi : \phi \in \Phi\},$$

donde $\theta = h^{-1}(\phi)$ para alguna función 1 a 1.

Ejemplo:

Considere $X \sim \text{Exp}(\lambda)$ con densidad

$$f(x; \lambda) = \lambda \exp(-\lambda x), \quad x \geq 0, \lambda > 0.$$

En este caso, $E(X) = 1/\lambda = \mu$. Esto lleva a la **parametrización alternativa**

$$f(x; \mu) = \frac{1}{\mu} \exp(-x/\mu), \quad x \geq 0, \mu > 0.$$



Ejemplo:

Considere $X \sim \text{Poisson}(\mu)$ con función de probabilidad

$$p(x; \mu) = \frac{\mu^x e^{-\mu}}{x!}, \quad \mu > 0,$$

de ahí que

$$\log p(x; \mu) = x \log \mu - \mu - \log x!$$

Podemos considerar $\theta = \log \mu$,

$$\log p(x; \mu) = x\theta - e^\theta - \log x!, \quad \theta \in \mathbb{R}.$$

Que puede ser de bastante utilidad cuando enfrentemos el problema de estimación de parámetros.



Supuesto A0 (Identificabilidad):

Para $\theta_1, \theta_2 \in \Theta$ con $\theta_1 \neq \theta_2$. Si las distribuciones P_{θ_1} y P_{θ_2} son diferentes, entonces se dice que el modelo es **identificable**.

Definición 3 (Estadística):

Una **estadística** T es una función de la muestra. Es decir,

$$T : \mathcal{Y} \rightarrow \mathcal{T},$$

tal que $T(\mathbf{y}) = t$. Note además que $T(\mathbf{Y})$ es una variable aleatoria con función de densidad $f(t; \theta)$.



Ejemplo:

Considere, las siguientes estadísticas

$$T_1(X_1, \dots, X_n) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i = \bar{X},$$

$$T_2(X_1, \dots, X_n) = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2 = S^2.$$

Tenemos $\mathbf{T} : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^2$, con $\mathbf{T}(X_1, \dots, X_n) \rightarrow (T_1, T_2)$.

Ejemplo:

Considere la función de **distribución empírica**:

$$\hat{F}(X_1, \dots, X_n)(x) = \hat{F}(x) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n I(X_i \leq x),$$

donde $(X_1, \dots, X_n)^\top$ es una muestra desde la distribución F y $I(\cdot)$ representa la función indicatriz.



Observación:

Un estadístico depende **sólo** de la muestra. **No** puede depender de cantidades desconocidas. Por ejemplo, para poblaciones normales

$$\overline{X} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i (= T_1), \quad S^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \overline{X})^2 (= T_2),$$

son estadísticos para μ y σ^2 , respectivamente. Mientras que

$$T_3 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (X_i - \mu)^2,$$

no es un estadístico para σ^2 pues depende de μ .

