

# MGE-201: Método de momentos

**Felipe Osorio**

[felipe.osorio@uv.cl](mailto:felipe.osorio@uv.cl)

Suponga  $X_1, \dots, X_n$  una muestra aleatoria desde el modelo estadístico

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

Deseamos entender el mecanismo o **modelo verdadero** (basado en  $\theta_0 \in \Theta$ ) que **generó los datos**.

## IDEA:

Desarrollar procedimientos para '**seleccionar**'  $\theta$  desde los datos (estimación) así como discutir sus propiedades.

## Definición 1:

Una función  $\mathbf{T} : \mathcal{X}^n \rightarrow \Gamma$  es llamado un **estimador** (puntual). Este es usado para estimar  $\gamma = g(\theta)$ .

El valor  $\mathbf{T}(x)$  es llamado **estimación** de  $g(\theta)$  y corresponde a una realización de la variable aleatoria  $\mathbf{T}(\mathbf{X})$ .

## Observación:

Usualmente anotamos un **estimador** (y una estimación) como  $\hat{\gamma} = \mathbf{T}(X_1, \dots, X_n)$  y distinguimos el método usado como  $\hat{\gamma}_{\text{ML}}$ ,  $\hat{\gamma}_{\text{MM}}$  o  $\hat{\gamma}_{\text{LS}}$ .

## Importante:

Este método **no** requiere **conocer** la distribución subyacente  $X$  ( $\sim P_\theta \in \mathcal{P}$ ), sino que requiere **asumir** formas específicas para sus momentos.

Considere  $X_1, \dots, X_n$  una m.a.( $n$ ) desde  $P_\theta$  (uni-dimensional). Es decir,

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

y sea

$$\mu_k = \mu_k(P_\theta) = E(X^k) = \int x^k dP_\theta = \int x^k f_X(x; \theta) dx.$$

Asumiremos también que el parámetro de interés  $\gamma$  depende de  $\theta$  a través de los momentos  $\mu_k$  como:

$$\gamma = h(\mu_1(P_\theta), \dots, \mu_r(P_\theta)),$$

donde  $h$  es una función conocida.

## Definición 2 (Estimador de momentos):

Suponga  $X_1, \dots, X_n$  que sigue el modelo estadístico  $\{P_{\theta}^{\otimes n} : \theta \in \Theta\}$ . El **estimador de momentos** es definido como

$$\hat{\gamma}_{\text{MM}} = h(m_1, \dots, m_r),$$

donde  $m_k = \hat{\mu}_k$  es el **momento empírico** (o muestral) de orden  $k$ , dado por

$$m_k = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i^k.$$

### *Ejemplo:*

Considere  $X_1, \dots, X_n$  una muestra aleatoria desde  $P_\theta$  y considere

$$\gamma = \int x f(x; \theta) dx.$$

Usando el método de momentos, tenemos que:

$$\hat{\gamma}_{\text{MM}} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i = \bar{x}.$$

# Método de momentos

## Ejemplo:

Considere que el parámetro de interés es la desviación estándar  $\sigma$ . Note que

$$\sigma^2 = \int (x - \mu_1)^2 f(x; \theta) dx,$$

de este modo,

$$\sigma = \sqrt{\mu_2 - \mu_1^2} = h(\mu_1, \mu_2),$$

cuyo estimador usando el método de momentos adopta la forma:

$$\hat{\sigma}_{\text{MM}} = \sqrt{m_2 - m_1^2}.$$

Note que

$$\begin{aligned} m_2 - m_1^2 &= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i^2 - \left( \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i \right)^2 = \frac{1}{n} \left( \sum_{i=1}^n x_i^2 - \frac{1}{n} (n\bar{x})^2 \right) \\ &= \frac{1}{n} \left( \sum_{i=1}^n x_i^2 - n\bar{x}^2 \right) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2. \end{aligned}$$

De este modo,

$$\hat{\sigma}_{\text{MM}} = \left\{ \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2 \right\}^{1/2}.$$

### *Ejemplo:*

El sesgo de una variable aleatoria  $X$  con distribución  $F$  es definida como

$$\gamma = \frac{\mathbf{E}_F(X - \mathbf{E}_F(X))^3}{(\mathbf{var}_F(X))^{3/2}} = \frac{\mu_3 - 3\mu_2\mu_1 + 2\mu_1^3}{(\mu_2 - \mu_1^2)^{3/2}},$$

así el estimador de momentos asume la forma

$$\hat{\gamma}_{\text{MM}} = \frac{m_3 - 3m_2m_1 + 2m_1^3}{(m_2 - m_1^2)^{3/2}} = \frac{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^3}{\{\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2\}^{3/2}}$$



### *Ejemplo:*

La función de distribución acumulada es definida como

$$F(t) = P_F((-\infty, t]),$$

para  $t$  fijo. Un estimador natural para la probabilidad del conjunto  $(-\infty, t]$  es la frecuencia relativa,

$$\hat{F}_n(t) = \hat{F}_n(t; \mathbf{x}) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n I_{(-\infty, t]}(x_i).$$

$\hat{F}_n$  se denomina la **función de distribución empírica**. Note que

$$m_k = \mu_k(\hat{F}_n) = \int x^k d\hat{F}_n,$$

es decir,  $\hat{F}_n$  es un estimador de momentos de  $F$ .

### Ejemplo:

Sea  $X_1, \dots, X_n$  una muestra aleatoria desde una distribución log-normal con vector de parámetros  $\theta = (\mu, \sigma^2)^\top \in \mathbb{R}_+ \times \mathbb{R}_+$ . Es decir, cada  $X_i$  tiene densidad

$$f(z; \mu, \sigma^2) = \frac{1}{\sigma z \sqrt{2\pi}} \exp \left\{ -\frac{(\log z - \mu)^2}{2\sigma^2} \right\}, \quad z > 0.$$

En este caso

$$\mu_1 = \exp(\mu + \sigma^2/2), \quad \mu_2 = \exp(\sigma^2) (\exp(\mu + \sigma^2/2))^2,$$

y portanto los estimadores de momentos son dados por:

$$\hat{\mu}_{\text{MM}} = 2 \log m_1 - \frac{1}{2} \log m_2, \quad \hat{\sigma}_{\text{MM}}^2 = \log m_2 - 2 \log m_1.$$

### *Ejemplo:*

Suponga  $X_1, \dots, X_n$  una muestra aleatoria desde  $\text{Poi}(\lambda)$ ,  $\lambda > 0$ . Recuerde que

$$E(X_1) = \text{var}(X_1) = \lambda.$$

De este modo, podemos considerar

$$\hat{\lambda}_{\text{MM}} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i \quad (= h(m_1))$$

por otro lado, otro estimador puede ser<sup>1</sup>

$$\tilde{\lambda}_{\text{MM}} = h(m_1, m_2) = m_2 - m_1^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2.$$

---

<sup>1</sup>¿Cuál  $\hat{\lambda}_{\text{MM}}$  o  $\tilde{\lambda}_{\text{MM}}$  es mejor?

## Método de momentos

En la práctica, tenemos que  $\theta$  es vector  $p$ -dimensional. Por simplicidad asumiremos que  $\gamma = \theta$ . De este modo tenemos

$$\mu_1 = g_1(\theta_1, \dots, \theta_p),$$

$$\vdots$$

$$\mu_p = g_p(\theta_1, \dots, \theta_p).$$

Resolviendo para los  $p$ -parámetros en función de los momentos, obtenemos

$$\theta_1 = h_1(\mu_1, \dots, \mu_p),$$

$$\vdots$$

$$\theta_p = h_p(\mu_1, \dots, \mu_p).$$

(1)

## Método de momentos

El estimador  $\widehat{\theta}_{\text{MM}}$ , puede ser obtenido substituyendo en (1) por los momentos muestrales, es decir:

$$\begin{aligned}\widehat{\theta}_1 &= h_1(m_1, \dots, m_p), \\ &\vdots \\ \widehat{\theta}_p &= h_p(m_1, \dots, m_p).\end{aligned}$$

Debemos resaltar que el método de momentos requiere resolver el sistema de ecuaciones **no lineales**

$$\begin{aligned}g_1(\theta_1, \dots, \theta_p) - \mu_1 &= 0, \\ &\vdots \\ g_p(\theta_1, \dots, \theta_p) - \mu_p &= 0,\end{aligned}$$

El sistema de ecuaciones puede ser escrito como:

$$\Psi(\theta) = 0, \tag{2}$$

donde  $\Psi : \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^p$  y por tanto  $\hat{\theta}_{\text{MM}}$  corresponde a una raíz de la [ecuación de estimación](#) en (2).

En general, para obtener  $\hat{\theta}_{\text{MM}}$  se requiere de [métodos iterativos](#), tal como:

$$\theta^{(s+1)} = \theta^{(s)} - \{\dot{\Psi}(\theta^{(s)})\}^{-1} \Psi(\theta^{(s)}), \quad s = 0, 1, \dots,$$

donde  $\theta^{(s)}$  representa una estimación para  $\theta$  en la etapa  $s$ -ésima y

$$\dot{\Psi}(\theta) = \frac{\partial \Psi(\theta)}{\partial \theta^\top}.$$

## *Observación:*

Una dificultad evidente del método de momentos es que  $\Psi(\theta) = 0$  puede tener **múltiples raíces**.

## *Importante:*

El método de momentos es un caso particular de una **función de inferencia**. Más adelante, se estudiará las **propiedades** de estimadores obtenidos como la raíz de una función de inferencia.