MAT-206: Sesión 9, Propiedades de estimadores puntuales

Felipe Osorio

fosorios.mat.utfsm.cl

Departamento de Matemática, UTFSM



Definición 1 (Error Cuadrático Medio):

Sea $\mathcal{P}=\{\mathsf{P}_{\theta}:\theta\in\Theta\}$ un modelo estadístico para la variable X y sea T un estimador para $\gamma=g(\theta)$. El error cuadrático medio (MSE) de T es dado por

$$\mathsf{MSE}(T,\theta) = \mathsf{E}_{\theta}\{(T - g(\theta))^2\}.$$

Observación:

Es fácil notar que

$$\mathsf{MSE}(T,\theta) = \{\mathsf{E}_{\theta}(T) - g(\theta)\}^2 + \mathsf{var}_{\theta}(T).$$



Definición 2 (Sesgo):

El sesgo de un estimador T es definido como:

$$\mathsf{bias}(T,\theta) = \mathsf{E}_{\theta}(T) - g(\theta).$$

De este modo, usando la definición anterior, tenemos que:

$$\mathsf{MSE}(T,\theta) = \{\mathsf{bias}(T,\theta)\}^2 + \mathsf{var}_{\theta}(T).$$

Definición 3 (Insesgamiento):

Un estimador T para $\gamma=g(\theta)$ se dice insesgado, si

$$\mathsf{E}_{\theta}(T) = g(\theta), \qquad \forall \, \theta \in \Theta,$$

o equivalentemente,

$$\mathsf{bias}(T,\theta) = 0, \qquad \forall \, \theta \in \Theta.$$



Ejemplo:

Sea X_1,\ldots,X_n variables aleatorias IID con varianza finita. Suponga que $\gamma=\sigma^2$ es el parámetro de interés. Sabemos que el estimador MM es dado por:

$$\widehat{\sigma}_{\mathsf{MM}}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (X_i - \overline{X})^2.$$

Además,

$$\sum_{i=1}^{n} (X_i - \overline{X})^2 = \sum_{i=1}^{n} X_i^2 - n \overline{X}^2 = \boldsymbol{X}^{\top} \left(\boldsymbol{I} - \frac{1}{n} \boldsymbol{1} \boldsymbol{1}^{\top} \right) \boldsymbol{X} = \boldsymbol{X}^{\top} \boldsymbol{C} \boldsymbol{X},$$

donde $C = I - \frac{1}{n} \mathbf{1} \mathbf{1}^{\top}$. Como X_1, \dots, X_n son IID considere

$$\mathsf{E}(\boldsymbol{X}) = \mu \mathbf{1}_n, \qquad \mathsf{Cov}(\boldsymbol{X}) = \sigma^2 \boldsymbol{I}_n.$$



De este modo,1

$$\mathsf{E}\left\{\frac{1}{n}\sum_{i=1}^n(X_i-\overline{X})^2\right\} = \frac{1}{n}\,\mathsf{E}(\boldsymbol{X}^\top\boldsymbol{C}\boldsymbol{X}) = \frac{1}{n}\{\sigma^2\operatorname{tr}\boldsymbol{C} + \mu^2\boldsymbol{1}^\top\boldsymbol{C}\boldsymbol{1}\}.$$

Como $\operatorname{tr} \boldsymbol{C} = \operatorname{tr} \boldsymbol{I} - \frac{1}{n} \operatorname{tr} \boldsymbol{1} \boldsymbol{1}^{\top} = n - 1$ y $\boldsymbol{C} \boldsymbol{1} = \boldsymbol{0}$, sigue que

$$\mathsf{E}(\widehat{\sigma}_{\mathsf{MM}}^2) = \mathsf{E}\left(\frac{1}{n}\sum_{i=1}^n (X_i - \overline{X})^2\right) = \left(\frac{n-1}{n}\right)\sigma^2.$$

Es decir, $\widehat{\sigma}_{\mathrm{MM}}^2$ es un estimador sesgado, y

$$\mathsf{bias}(\widehat{\sigma}^2_\mathsf{MM}, \sigma^2) = \mathsf{E}(\widehat{\sigma}^2_\mathsf{MM}) - \sigma^2 = \frac{n-1}{n}\sigma^2 - \sigma^2 = -\frac{\sigma^2}{n}.$$

Aunque

$$\lim_{n \to \infty} \mathsf{bias}(\widehat{\sigma}^2_{\mathsf{MM}}, \sigma^2) = 0.$$



 $^{^1{\}rm Si}\; \mathsf{E}(X) = \delta \; \mathsf{y}\; \mathsf{Cov}(X) = \Sigma \text{, tenemos que}\; \mathsf{E}(X^\top A X) = \operatorname{tr} A \Sigma + \delta^\top A \delta.$

El "factor de corrección" $\frac{n}{n-1}$, lleva al estimador

$$S^{2} = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^{n} (X_{i} - \overline{X})^{2}.$$

Suponga adicionalmente que $X_i \sim N(\mu, \sigma^2)$, para i = 1, ..., n. Entonces,

$$U = \frac{(n-1)S^2}{\sigma^2} \sim \chi^2(n-1),$$

y sabemos que

$$\mathsf{E}(U) = n-1, \qquad \mathsf{y} \qquad \mathsf{var}(U) = 2(n-1).$$

Podemos escribir

$$U = \frac{\sum_{i=1}^{n} (X_i - \overline{X})^2}{\sigma^2} \quad \Longrightarrow \quad \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (X_i - \overline{X})^2 = \frac{\sigma^2}{n} U,$$

luego, tenemos

$$\operatorname{var}(\widehat{\sigma}_{\mathsf{MM}}^2) = \frac{\sigma^4}{n^2} \operatorname{var}(U).$$



De este modo,

$$\mathsf{MSE}(\widehat{\sigma}^2_\mathsf{MM}, \sigma^2) = \Big(-\frac{\sigma^2}{n}\Big)^2 + \frac{\sigma^4}{n^2} \mathsf{var}(U) = \frac{\sigma^4}{n^2} + \frac{\sigma^4}{n^2} 2(n-1) = \sigma^4 \Big(\frac{2n-1}{n^2}\Big).$$

Mientras que

$$U = \frac{(n-1)S^2}{\sigma^2} \implies S^2 = \frac{\sigma^2}{n-1} U.$$

Así,

$$\mathsf{MSE}(S^2, \sigma^2) = 0 + \mathsf{var}(S^2),$$

es decir,

$$\mathsf{MSE}(S^2, \sigma^2) = 0 + \frac{\sigma^4}{(n-1)^2} \operatorname{var}(U) = \frac{2(n-1)\sigma^4}{(n-1)^2} = \frac{2\sigma^4}{n-1}.$$

Finalmente,

$$\mathsf{MSE}(S^2,\sigma^2) > \mathsf{MSE}(\widehat{\sigma}^2_{\mathsf{MM}},\sigma^2), \qquad n > 1.$$



Suponga $\Theta\subseteq\mathbb{R}^k$ y que el parámetro de interés γ es k-dimensional, esto es, $g:\Theta\to\Gamma\subseteq\mathbb{R}^m$. Entonces, T se dice un estimador insesgado, si

$$\mathsf{E}(T) = g(\theta), \qquad \forall \, \theta \in \Theta.$$

La extensión del error cuadrático medio para el caso multiparamétrico adopta la forma

$$\begin{split} \mathsf{MSE}(\boldsymbol{T}, \boldsymbol{\theta}) &= \mathsf{E}_{\boldsymbol{\theta}} \{ (\boldsymbol{T} - \boldsymbol{g}(\boldsymbol{\theta})) (\boldsymbol{T} - \boldsymbol{g}(\boldsymbol{\theta}))^\top \} \\ &= \mathsf{Cov}_{\boldsymbol{\theta}}(\boldsymbol{T}) + \{ \mathsf{E}_{\boldsymbol{\theta}}(\boldsymbol{T}) - \boldsymbol{g}(\boldsymbol{\theta}) \} \{ \mathsf{E}_{\boldsymbol{\theta}}(\boldsymbol{T}) - \boldsymbol{g}(\boldsymbol{\theta}) \}^\top. \end{split}$$



Definición 4:

Sean T y T_* dos estimadores para γ . Decimos que T_* tiene error cuadrático medio más pequeño que T si

$$\boldsymbol{u}^{\top} \big(\mathsf{MSE}(\boldsymbol{T}_*, \boldsymbol{\theta}) - \mathsf{MSE}(\boldsymbol{T}, \boldsymbol{\theta}) \big) \boldsymbol{u} \leq 0, \qquad \forall \, \boldsymbol{u} \in \mathbb{R}^m,$$

y escribimos

$$\mathsf{MSE}(\boldsymbol{T}_*, \boldsymbol{\theta}) \leq \mathsf{MSE}(\boldsymbol{T}, \boldsymbol{\theta}).$$

Observación:

En general, evaluar la condición dada por la definición anterior puede ser difícil.



Esto ha motivado la introducción de algunos criterios más simples para comparar entre diferentes estimadores. En efecto, decimos que T_{st} es T-óptimo, si

$$\operatorname{tr} \mathsf{MSE}(T_*, \theta) \le \operatorname{tr} \mathsf{MSE}(T, \theta),$$
 (1)

mientras que T_* se dice D-óptimo, si satisface

$$\det \mathsf{MSE}(T_*, \theta) \le \det \mathsf{MSE}(T, \theta). \tag{2}$$

El criterio dado en la Definición 4 también es conocido como M-optimalidad.



Debemos destacar que en ocasiones el error cuadrático medio es definido como

$$\begin{split} \mathsf{E}_{\theta}[\| \boldsymbol{T} - \boldsymbol{g}(\boldsymbol{\theta}) \|^2] &= \| \, \mathsf{E}_{\theta}(\boldsymbol{T}) - \boldsymbol{g}(\boldsymbol{\theta}) \|^2 + \sum_{j=1}^m \mathsf{var}(T_j) \\ &= \| \, \mathsf{bias}(\boldsymbol{T}, \boldsymbol{\theta}) \|^2 + \mathrm{tr} \, \mathsf{Cov}_{\theta}(\boldsymbol{T}), \end{split}$$

que corresponde al criterio de T-optimalidad.

Observación:

Lamentablemente, es muy poco frecuente encontrar un estimador que siempre (es decir, para todo $\theta \in \Theta$) sea mejor.



Definición 5 (Mejor estimador insesgado):

Para el modelo estadístico $\mathcal{P}=\{\mathsf{P}_{\theta}:\theta\in\Theta\}$, un estimador insesgado T_* para $\gamma=g(\theta)\in\mathbb{R}$ se dice el mejor estimador insesgado (BUE), si para cualquier otro estimador insesgado

$$\mathrm{var}_{\theta}(T_*) \leq \mathrm{var}_{\theta}(T), \qquad \forall \, \theta \in \Theta.$$

Resultado 1 (Cota de Cramér-Rao):

Suponga que se satisfacen las condiciones A1-A4, que la información de Fisher es tal que $0<\mathcal{F}_X(\theta)<\infty$ y sea $\gamma=g(\theta)$, donde g es continua y diferenciable con $g'\neq 0$. Si T es estimador insesgado para γ , entonces

$$\operatorname{var}_{\theta}(T) \ge \frac{\{g'(\theta)\}^2}{\mathcal{F}_X(\theta)}, \qquad \forall \, \theta \in \Theta.$$



Demostración:

Considere

$$\begin{split} \mathsf{Cov}_{\theta}(T(\boldsymbol{X}), U(\theta; \boldsymbol{X})) &= \mathsf{E}_{\theta}(T(\boldsymbol{X}) \, U(\theta; \boldsymbol{X})) = \int_{A} T(\boldsymbol{x}) \frac{\partial}{\partial \theta} \log f(\boldsymbol{x}; \theta) \, f(\boldsymbol{x}; \theta) \, \mathrm{d}\boldsymbol{x} \\ &= \int_{A} T(\boldsymbol{x}) \frac{\partial}{\partial \theta} \, f(\boldsymbol{x}; \theta) \, \mathrm{d}\boldsymbol{x}. \end{split}$$

Como T es regular y es insesgada, sigue que

$$\mathsf{Cov}_{\theta}(T(\boldsymbol{X}), U(\theta; \boldsymbol{X})) = \frac{\partial}{\partial \theta} \int_{A} T(\boldsymbol{x}) \, f(\boldsymbol{x}; \theta) \, \mathrm{d}\boldsymbol{x} = \frac{\partial}{\partial \theta} \, \mathsf{E}_{\theta}(T(\boldsymbol{X})) = g'(\theta).$$

Haciendo $h(\theta) = g'(\theta)/\mathcal{F}_X(\theta)$, tenemos

$$\begin{split} &0 \leq \mathrm{var}_{\theta}(T(\boldsymbol{X}) - h(\theta)U(\theta;\boldsymbol{X})) \\ &= \mathrm{var}_{\theta}(T(\boldsymbol{X})) + h^2(\theta)\,\mathrm{var}_{\theta}(U(\theta;\boldsymbol{X})) - 2h(\theta)\,\mathrm{Cov}_{\theta}(T(\boldsymbol{X}),U(\theta;\boldsymbol{X})) \\ &= \mathrm{var}_{\theta}(T(\boldsymbol{X})) + h^2(\theta)\mathcal{F}_{X}(\theta) - 2h(\theta)g'(\theta), \end{split}$$

es decir,

$$0 \le \operatorname{var}_{\theta}(T(\boldsymbol{X})) - \{g'(\theta)\}^2 / \mathcal{F}_X(\theta).$$



Definición 6 (Eficiencia):

La eficiencia de un estimador insesgado ${\cal T}$ es definida como la razón de su varianza y la cota de Cramér-Rao. Esto es,

$$\mathsf{EFF}(T, \theta) = \frac{\{g'(\theta)\}^2 / \mathcal{F}_X(\theta)}{\mathsf{var}_{\theta}(T)}.$$

Un estimador que alcanza la cota de Cramér-Rao se dice un estimador eficiente. Más aún, un estimador eficiente es BUE.



Ejemplo:

Considere X_1,\dots,X_n variables aleatorias IID desde $\operatorname{Exp}(\lambda) \operatorname{con} \lambda > 0$. Sea $\gamma = 1/\lambda$ el parámetro de interés. Un estimador insesgado para λ es \overline{X} con varianza $\frac{1}{n\lambda^2}$.

Como la información de Fisher es n/λ^2 y $g'(\lambda)=-1/\lambda^2$, tenemos

$$\frac{\{-1/\lambda^2\}^2}{n/\lambda^2} = \frac{1}{n\lambda^2},$$

es decir, \overline{X} es eficiente.



Considere el caso en que $\Theta\subset\mathbb{R}^k$ y que el parámetro de interés es $\gamma\in\mathbb{R}^m$ con $\gamma=g(\theta)$. Sea T y T_* dos estimadores insesgados de γ . Decimos que T_* tiene covarianza más pequeña que T, si

$$\boldsymbol{u}^{\top}(\mathsf{Cov}_{\theta}(\boldsymbol{T}_*) - \mathsf{Cov}_{\theta}(\boldsymbol{T}))\boldsymbol{u} \leq 0, \qquad \forall \, \boldsymbol{u} \in \mathbb{R}^m,$$

en cuyo caso escribimos

$$\mathsf{Cov}_{\theta}(T_*) \leq \mathsf{Cov}_{\theta}(T).$$

Suponga las condiciones A1-A4 y que la matriz de información de Fisher es no singular. Entonces la cota de Cramér-Rao asume la forma:

$$\mathsf{Cov}_{\theta}(\boldsymbol{T}) \geq \Big(\frac{\partial \boldsymbol{g}(\boldsymbol{\theta})}{\partial \boldsymbol{\theta}^{\top}}\Big) \boldsymbol{\mathcal{F}}_{\boldsymbol{X}}^{-1}(\boldsymbol{\theta}) \Big(\frac{\partial \boldsymbol{g}(\boldsymbol{\theta})}{\partial \boldsymbol{\theta}^{\top}}\Big)^{\top}, \qquad \forall \, \boldsymbol{\theta} \in \Theta.$$



Ejemplo:

Suponga que tenemos X_1,\ldots,X_n variables aleatorias independientes desde $\mathbf{N}(\mu,\sigma^2)$ con parámetro de interés $\boldsymbol{\theta}=(\mu,\sigma^2)^{\top}$. La matrix de información de Fisher está dada por

$$\mathcal{F}_X(\boldsymbol{\theta}) = \begin{pmatrix} \frac{n}{\sigma^2} & 0\\ 0 & \frac{n}{2\sigma^4} \end{pmatrix},$$

cuya matriz inversa corresponde a la cota de Cramér-Rao. Sabemos que los estimadores insesgados \overline{X} y S^2 son independientes y que

$$\operatorname{var}_{\theta}(\overline{X}) = \frac{\sigma^2}{n}, \qquad \operatorname{var}_{\theta}(S^2) = \frac{2\sigma^4}{n-1}.$$

Por tanto no se alcanza la cota inferior para la varianza.



Resultado 2:

Bajo las condiciones A1 a A4 el estimador de máxima verosimilitud satisface las siguientes propiedades:

- (a) El estimador ML depende de los datos via la estadística suficiente.
- (b) Si existe un estimador insesgado y eficiente $\widetilde{ heta}$, entonces $\widetilde{ heta}=\widehat{ heta}_{\mathsf{ML}}$.

Demostración.

(a) sigue notando que, por el Teorema de factorización de Fisher-Neyman

$$L(\theta; x) \propto g(T(x), \theta),$$

para T suficiente



Resultado 2:

Bajo las condiciones A1 a A4 el estimador de máxima verosimilitud satisface las siguientes propiedades:

- (a) El estimador ML depende de los datos via la estadística suficiente.
- (b) Si existe un estimador insesgado y eficiente $\widetilde{ heta}$, entonces $\widetilde{ heta}=\widehat{ heta}_{\mathsf{ML}}$.

Demostración:

(a) sigue notando que, por el Teorema de factorización de Fisher-Neyman

$$L(\boldsymbol{\theta}; \boldsymbol{x}) \propto g(\boldsymbol{T}(\boldsymbol{x}), \boldsymbol{\theta}),$$

para T suficiente.



Por simplicidad para la prueba de (b) sólo consideraremos el caso en que θ es real-valuado. Sabemos que $\widetilde{\theta}$ alcanza la cota de Cramér-Rao pues es un estimador eficiente. Así, tenemos que

$$\widetilde{\theta}(\boldsymbol{x}) - \theta = \frac{U(\theta; \boldsymbol{x})}{\mathcal{F}_X(\theta)}, \quad \forall \theta \in \Theta,$$

que es válido en particular para $\theta = \widehat{\theta}_{\mathrm{ML}}$. Es decir,

$$\widetilde{\theta}(\boldsymbol{x}) - \widehat{\theta}_{\mathsf{ML}} = \frac{U(\widehat{\theta}_{\mathsf{ML}}; \boldsymbol{x})}{\mathcal{F}_X(\widehat{\theta}_{\mathsf{ML}})}.$$

Como $\widehat{\theta}_{ML}$ maximiza $\ell(\theta; x)$ y por tanto, $U(\widehat{\theta}_{ML}; x) = 0$. De este modo,

$$\widetilde{\theta}(\boldsymbol{x}) - \widehat{\theta}_{\mathsf{ML}} = 0.$$

