

MAT-206: Extremum estimator

Felipe Osorio

`fosorios.mat.utfsm.cl`

Departamento de Matemática, UTFSM



Definición 1

$\hat{\theta}$ es llamado un **extremum estimator** si existe una función objetivo $Q_n(\theta)$ tal que:

$$Q_n(\hat{\theta}) = \max_{\theta \in \Theta} Q_n(\theta), \quad \Theta \subset \mathbb{R}^p. \quad (1)$$

Observación:

- ▶ La notación recalca que $Q_n(\theta)$ depende de los **datos muestrales** Y_1, \dots, Y_n .
- ▶ Una prueba de la existencia así como de la consistencia de $\hat{\theta}_n$ puede ser hallada en Gouriéroux y Monfort (1995).¹

¹Statistics and Econometrics Models, Volume 2. Cambridge University Press.



Ejemplo (Mínimos cuadrados):

Considere el siguiente modelo

$$Y_i = f(\mathbf{x}_i; \boldsymbol{\beta}) + \epsilon_i, \quad i = 1, \dots, n,$$

donde f es función conocida, \mathbf{x}_i denota un vector de regresores, $\boldsymbol{\beta}$ es vector $p \times 1$ de parámetros desconocidos, y $E(\epsilon_i) = 0$, $\text{var}(\epsilon_i) = \sigma^2$, $\text{Cov}(\epsilon_i, \epsilon_j) = 0$ para $i \neq j$.

Podemos escribir,

$$\mathbf{Y} = \mathbf{f}(\boldsymbol{\beta}) + \boldsymbol{\epsilon},$$

con $E(\boldsymbol{\epsilon}) = \mathbf{0}$ y $\text{Cov}(\boldsymbol{\epsilon}) = \sigma^2 \mathbf{I}_n$. De este modo, $\hat{\boldsymbol{\beta}}_{\text{NLS}}$ es obtenido como la solución de

$$\min_{\boldsymbol{\beta}} \|\mathbf{Y} - \mathbf{f}(\boldsymbol{\beta})\|^2,$$

es decir,

$$\min_{\boldsymbol{\beta}} \sum_{i=1}^n (Y_i - f_i(\boldsymbol{\beta}))^2.$$



Ejemplo (Función de producción):

Considere la función de producción con **elasticidad de sustitución constante (CES)**, dada por

$$Y_t = A_0 [\delta_0 K_t^{-\rho_0} + (1 - \delta_0) L_t^{-\rho_0}]^{-1/\rho_0} + \epsilon_t,$$

donde Y_t representa la producción en el periodo t , K_t denota el stock de capital, L_t es el trabajo y ϵ_t es un disturbio aleatorio con media cero.

En este caso, $\mathbf{x}_t = (K_t, L_t)^\top$, $\boldsymbol{\beta} = (A_0, \delta_0, \rho_0)^\top$ y

$$f(\mathbf{x}_t; \boldsymbol{\beta}) = A [\delta K_t^{-\rho} + (1 - \delta) L_t^{-\rho}]^{-1/\rho}.$$

Además las funciones de producción suelen añadir las siguientes condiciones $A > 0$, $0 < \delta < 1$ y $-1 < \rho$, lo que determina Θ .



Ejemplo (M-estimación):

Un extremum estimator es un **M-estimador**² si la función objetivo es un promedio muestral del tipo:

$$Q_n(\boldsymbol{\theta}) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n m(Y_i; \boldsymbol{\theta}),$$

donde m es una función real valorada de $(Y_i, \boldsymbol{\theta})$.

Este procedimiento es frecuente para **modelos de posición-escala**, definidos por la densidad

$$\frac{1}{\sigma} f\left(\frac{y - \mathbf{x}^\top \boldsymbol{\beta}}{\sigma}\right),$$

en cuyo caso la función $m(\cdot)$ es escogida con el objetivo de reducir la influencia de **observaciones extremas**.

²Casos particulares: **máxima verosimilitud (ML)** y **mínimos cuadrados no lineales (NLS)**



Ejemplo (Estimación máximo L_q -verosímil):

El **estimador máximo L_q -verosímil (ML q E)** de θ es definido como aquél valor $\hat{\theta}_q$ que maximiza la función (Ferrari y Yang, 2010):³

$$L_q(\theta) = \sum_{i=1}^n l_q(f(\mathbf{y}_i; \theta)), \quad q > 0,$$

donde $l_q(u)$ denota el **logaritmo deformado de orden q** , cuya definición es dada por:

$$l_q(u) = \begin{cases} (u^{1-q} - 1)/(1 - q), & q \neq 1, \\ \log(u), & q = 1, \end{cases}$$

con $f(\mathbf{y}_i; \theta)$ la función de densidad del modelo asumido para los datos.

Observación:

Es fácil notar que, cuando $q = 1$ se recupera el método de **estimación ML**.

³Annals of Statistics **38**, 753-783.



Ejemplo (Modelo mal especificado):

Asuma que disponemos de X_1, \dots, X_n variables IID generadas desde $g(x; \theta)$. Aunque los datos son modelados considerando

$$\mathcal{P}_f = \{f(x; \theta)^{\otimes n} : \theta \in \Theta\},$$

con funciones de log-verosimilitud y score asociadas

$$\ell_n(\theta) = \sum_{i=1}^n \log f(x_i; \theta), \quad U_n(\theta) = \frac{\partial \ell_n(\theta)}{\partial \theta} = \sum_{i=1}^n \log f(x_i; \theta),$$

Sea⁴

$$V(\theta) = E_g\{U_n(\theta)U_n^\top(\theta)\}, \quad S(\theta) = E_g\left\{-\frac{\partial U_n(\theta)}{\partial \theta^\top}\right\}.$$

⁴Note que, cuando $f = g$, tenemos $V(\theta) = S(\theta) = \mathcal{F}(\theta)$.

Lema 1 (Existencia)

Suponga que

- (i) El espacio paramétrico Θ es un subconjunto compacto de \mathbb{R}^p .
- (ii) $Q_n(\theta)$ es continua en θ para todo Y_1, \dots, Y_n .
- (iii) $Q_n(\theta)$ es una función medible de los datos para todo $\theta \in \Theta$.

Entonces existe una función medible $\hat{\theta}_n$ que es solución del problema

$$\max_{\theta \in \Theta} Q_n(\theta), \quad \Theta \subset \mathbb{R}^p.$$

Demostración:

ver Gouriéroux y Monfort (1995), Sección 24.1.



Considere la transformación $\gamma = \tau(\theta)$ definida sobre Θ y sea

$$\Gamma \equiv \tau(\Theta) \equiv \{\gamma = \tau(\theta) \text{ para algún } \theta \in \Theta\}.$$

$\tau : \Theta \rightarrow \Gamma$ es llamada una **reparametrización** si es 1-a-1.

Propiedad 1

Sea $\tilde{Q}_n(\gamma)$ la función objetivo asociada con el **modelo reparametrizado**. Un extremum estimator es **invariante** si y solo si

$$\tilde{Q}_n(\gamma) = Q_n(\tau^{-1}(\gamma)),$$

para todo $\gamma \in \Gamma$.

Observación:

Existen estimadores que **no** son invariantes. (p.ej. GMM)



Propiedad 2 (Consistencia)

Suponga que

- (i) El parámetro verdadero θ_0 es un elemento del interior del espacio paramétrico Θ .
- (ii) $Q_n(\theta)$ es cóncava sobre el espacio paramétrico (para cualquier Y_1, \dots, Y_n).
- (iii) $Q_n(\theta)$ es una función medible para todo $\theta \in \Theta$.

Sea $\hat{\theta}_n$ el extremum estimator definido por (1). Si existe una función $Q_0(\theta)$ tal que

- (a) $Q_0(\theta)$ es únicamente maximizada sobre Θ en $\theta_0 \in \Theta$.
- (b) $Q_n(\theta)$ converge en probabilidad a $Q_0(\theta)$ para todo $\theta \in \Theta$.

Entonces, $\hat{\theta}_n \xrightarrow{P} \theta_0$.



Propiedad 3

Sea $\{\hat{\theta}_n\}$ una secuencia de extremum estimators de θ obtenidos mediante maximizar la función objetivo $Q_n(\theta)$. Suponga que $\hat{\theta}_n \xrightarrow{P} \theta_0$, con θ_0 en el interior del espacio paramétrico Θ . Además, asuma que $Q_n(\cdot)$ es diferenciable con relación a θ .

Entonces el estimador $\hat{\theta}_n$ satisface (asintóticamente) las [condiciones de primer orden](#)

$$\frac{\partial Q_n(\hat{\theta}_n)}{\partial \theta} = 0.$$



Supuestos

B1: $Q_n(\boldsymbol{\theta})$ es dos veces diferenciable en $\boldsymbol{\theta}$.

B2: Sea $\mathbf{A}_n(\boldsymbol{\theta}) = \partial^2 Q_n(\boldsymbol{\theta}) / \partial \boldsymbol{\theta} \partial \boldsymbol{\theta}^\top$ y asuma que

$$\mathbf{A}_n(\boldsymbol{\theta}) \xrightarrow{\text{a.s.}} \mathbf{A},$$

uniformemente.

B3: La matriz \mathbf{A} es no singular.

B4: La secuencia $\{\sqrt{n}(\partial Q_n(\boldsymbol{\theta}) / \partial \boldsymbol{\theta})\}$ converge en distribución a una normal estándar con vector de medias cero y matriz de covarianza \mathbf{B} . Es decir,

$$\sqrt{n} \frac{\partial Q_n(\boldsymbol{\theta}_0)}{\partial \boldsymbol{\theta}} \xrightarrow{D} N_p(\mathbf{0}, \mathbf{B}).$$



Resultado 1 (Normalidad asintótica)

Bajo los supuestos de las [Propiedades 2](#) y [3](#), y los [Supuestos B1](#) a [B4](#), tenemos

$$\sqrt{n}(\hat{\theta}_n - \theta_0) \xrightarrow{D} N_p(0, A^{-1}BA^{-1}).$$

Esbozo de la demostración:

Considere una función objetivo aditiva:

$$Q_n(\theta) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n Q_i(\theta),$$

de este modo,

$$\frac{\partial Q_n(\theta)}{\partial \theta} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \frac{\partial Q_i(\theta)}{\partial \theta}, \quad \frac{\partial^2 Q_n(\theta)}{\partial \theta \partial \theta^\top} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 Q_i(\theta)}{\partial \theta \partial \theta^\top}.$$



Extremum estimator

Asuma que $\hat{\theta}_n$ satisface las condiciones de primer orden, es decir $\partial Q_n(\hat{\theta})/\partial \theta = 0$. Por el Teorema del valor medio tenemos la siguiente expansión,

$$\begin{aligned}\frac{\partial Q_n(\hat{\theta})}{\partial \theta} &= \frac{\partial Q_n(\theta_0)}{\partial \theta} + \frac{\partial^2 Q_n(\bar{\theta})}{\partial \theta \partial \theta^\top} (\hat{\theta} - \theta_0) \\ &= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \frac{\partial Q_i(\theta_0)}{\partial \theta} + \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 Q_i(\bar{\theta})}{\partial \theta \partial \theta^\top} \right] (\hat{\theta}_n - \theta_0),\end{aligned}$$

donde $\bar{\theta}$ es un valor medio entre $\hat{\theta}_n$ y θ_0 . Usando la condición de primer orden

$$0 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \frac{\partial Q_i(\theta_0)}{\partial \theta} + \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 Q_i(\bar{\theta})}{\partial \theta \partial \theta^\top} \right] (\hat{\theta}_n - \theta_0).$$

Asumiendo que $\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \partial^2 Q_i(\bar{\theta})/\partial \theta \partial \theta^\top$ es no singular, podemos escribir

$$\sqrt{n}(\hat{\theta}_n - \theta_0) = - \left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 Q_i(\bar{\theta})}{\partial \theta \partial \theta^\top} \right]^{-1} \frac{1}{\sqrt{n}} \sum_{i=1}^n \frac{\partial Q_i(\theta_0)}{\partial \theta}.$$



Como $\bar{\theta}$ está entre $\hat{\theta}_n$ y θ_0 , y siempre que $\hat{\theta}_n$ sea un estimador consistente, entonces $\bar{\theta} \xrightarrow{P} \theta_0$. Además

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \frac{\partial^2 Q_i(\bar{\theta})}{\partial \theta \partial \theta^\top} \xrightarrow{\text{a.s.}} E \left[\frac{\partial^2 Q_n(\theta_0)}{\partial \theta \partial \theta^\top} \right] = A.$$

Por otro lado,

$$\frac{1}{\sqrt{n}} \sum_{i=1}^n \frac{\partial Q_i(\theta_0)}{\partial \theta} \xrightarrow{D} N_p(0, B).$$

Finalmente por el Teorema de Slutsky, sigue que

$$\sqrt{n}(\hat{\theta} - \theta_0) \xrightarrow{D} N_p(0, A^{-1} B A^{-1}).$$

