

Estimación

Métodos de Estimación

- **Métodos de Estimación:** métodos que nos permiten aproximar o inferir el valor de una característica desconocida de interés de una población a partir de una muestra aleatoria de dicha población.
- Existen dos abordajes: la **estimación puntual** y la **estimación por intervalos**.

Métodos de estimación puntual y por intervalos

- Con los métodos de **estimación puntual** buscamos dar un único valor para la característica de interés que desconocemos.
- Con los métodos de **estimación por intervalos** buscamos dar un rango de valores donde esperamos que esté la característica desconocida con un cierto nivel de confianza.

¿Qué tenemos y qué queremos?

Información

- **Muestra aleatoria:** X_1, \dots, X_n variables aleatorias i.i.d. con distribución F : $X_i \sim F$

Objetivo

- **Característica de interés de F :** la esperanza o media, la varianza, o los cuantiles. También podría ser la función de distribución acumulada o la función de densidad, entre otras.

Ejemplo: Cuantiles

- **Población:** $F = F_X$, donde X = cantidad de anticuerpos IgG e IgM en un individuo 20 días después de la segunda dosis de vacuna contra COVID.
- **Características de interés:** $F^{-1}(p)$ cuantiles de la distribución.
- **Muestra aleatoria:** X_1, \dots, X_n donde X_i = cantidad de anticuerpos del i -ésimo paciente.
- **Datos:**

5.9, 6.3, 19.6, 7.2, ...

Métodos de Estimación Puntual

Estimador puntual: ¿Qué es un estimador puntual?

- **Ingredientes:** variables aleatorias independientes e idénticamente distribuidas X_1, \dots, X_n con distribución F y $\theta = \theta(F)$ una característica desconocida de interés.
- **Objetivo:** Estimar θ (o una función $q(\theta)$).
- Un **estimador puntual** de θ es una función de X_1, \dots, X_n . Por convención, un estimador de θ se denota $\hat{\theta}$ o $\hat{\theta}_n$. Se tiene entonces que para cierta g :

$$\hat{\theta} = \hat{\theta}_n = g(X_1, \dots, X_n)$$

- **Nota:** Un estimador es una variable aleatoria.

Estimación puntual: ¿Qué es una estimación de θ ?

- Una **estimación** de θ es el valor observado de un estimador $\hat{\theta}$ cuando éste es evaluado en los datos.
- Es una realización de $\hat{\theta}$: $\hat{\theta}_{obs}$.

$$\hat{\theta}_{obs} = \hat{\theta}_{n,obs} = g(x_1, \dots, x_n)$$

donde x_1, \dots, x_n es una realización de X_1, \dots, X_n

Como ya habíamos visto...

- **Muestra:** $(X_i)_{i \geq 1}$ i.i.d. $X_i \sim F$, $F \in \mathcal{F}$ familia de distribuciones posibles para nuestro problema
- **Objetivo:** inferir *algo relacionado* con el mecanismo que genera los datos:
 - $\mathbb{P}_F(X_1 \leq 20)$
 - F
 - $\mathbb{E}_F(X_1)$
 - $\mathbb{V}_F(X_1)$
- ¿Cómo estimaríamos para cada uno de los *objetivos* planteados?

\implies ¿Qué sabemos de F ?

Algunos ejemplos

- **Bernoulli**: surge naturalmente en caso de variables binarias.
- **Poisson**: suele usarse para modelar procesos de conteo
- **Normal**: Modelo de Posición: $X_i = \theta + \epsilon_i$
Uso y abuso: suele asumirse que los errores tienen distribución normal con $\mathbb{E}(\epsilon_i) = 0$.
- **Gamma**: El tiempo de hospitalización de un paciente suele modelarse con una distribución Gamma $\Gamma(\alpha, \lambda)$

Modelos Paramétricos

Casos Discretos

- **Bernoulli:** $X \sim \mathcal{B}(\theta)$

$$p(x, \theta) = \theta^x (1 - \theta)^{1-x}, \quad x = 0, 1, \quad \theta \in \Theta = (0, 1).$$

- **Poisson:** $X \sim \mathcal{P}(\theta)$

$$p(x, \theta) = e^{-\theta} \theta^x / x!, \quad x \in \mathbb{N} \cup \{0\} \quad \theta \in \mathbb{R}_{>0}$$

$$\mathcal{F} = \{p(\cdot, \theta), \theta \in \Theta\}.$$

Modelos Paramétricos

Casos Continuos

- **Uniforme:** $X \sim \mathcal{U}(0, \theta)$

$$f(x, \theta) = \frac{1}{\theta} \mathcal{I}_{[0, \theta]}(x), \quad \theta \in \Theta = \mathbb{R}_{>0}.$$

- **Normal:** $X \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$

$$f(x, \theta) = (2\pi\sigma^2)^{-1/2} e^{-(x-\mu)^2/2\sigma^2}, \quad \theta = (\mu, \sigma^2) \in \mathbb{R} \times \mathbb{R}_{>0}$$

- **Gamma:** $X \sim \Gamma(\alpha, \lambda)$

$$f(x, \alpha, \lambda) = \frac{1}{\Gamma(\alpha)} \lambda^\alpha x^{\alpha-1} e^{-\lambda x} \mathcal{I}_{[0, \infty)}(x),$$

$$\theta = (\alpha, \lambda) \in \mathbb{R}_{>0} \times \mathbb{R}_{>0}.$$

$$\mathcal{F} = \{f(\cdot, \theta), \theta \in \Theta\}.$$

Modelos No Paramétricos

Asumimos que \mathcal{F} pertenece a una familia de distribuciones que no pueden ser indexadas por una cantidad finita de parámetros.

- $\mathcal{F} = \{\text{distribuciones continuas}\}$
- $\mathcal{F} = \{\text{distribuciones con densidad simétrica alrededor de } 0\}$
- $\mathcal{F} = \{\text{distribuciones con media y varianza finitas}\}$

Vamos a abordar el enfoque paramétrico

\mathcal{F} es una familia paramétrica $\mathcal{F} = \{f(\cdot, \theta), \theta \in \Theta\}$

- Una $F \sim \mathcal{F}$ es de la forma $F(\cdot, \theta)$, por lo tanto para identificarla solo necesitamos conocer θ .
- En este caso, θ está relacionada con características de interés de la distribución tales como esperanza o varianza:
 - Bernoulli: $X \sim \mathcal{B}(\theta)$, $\mathbb{E}_\theta(X) = \theta$, $\mathbb{V}_\theta(X) = \theta(1 - \theta)$
 - Gamma: $X \sim \Gamma(\alpha, \lambda)$
 $\theta = (\alpha, \lambda)$, $\mathbb{E}_\theta(X) = \alpha/\lambda$, $\mathbb{V}_\theta(X) = \alpha/\lambda^2$

Métodos de estimación en modelos paramétricos

Veremos en principio dos métodos:

- Método de los Momentos
- Método de Máxima Verosimilitud

Método de los Momentos: ¿Qué son los momentos?

- **Momentos Poblacionales:** Sea $X \sim F$ una v.a. Llamamos momento (poblacional) de orden k o k -ésimo momento de X , si la esperanza existe, a

$$\mu_k = \mathbb{E}_F(X^k)$$

- **Momentos Muestrales:** Sea X_1, \dots, X_n una muestra aleatoria. Llamamos momento muestral de orden k o k -ésimo momento muestral de X_1, \dots, X_n a

$$\hat{\mu}_k = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^k$$

¿Qué relación guarda con \hat{F}_n ? $\mathbb{E}_{\hat{F}_n}(X) = ?$

Motivación para los Momentos

- **k -ésimo momento** $\mu_k = \mathbb{E}_F[X^k]$, $X \sim F$

$$\mu_1 = \mathbb{E}_F[X]$$

$$\mu_2 = \mathbb{E}_F[X^2]$$

Motivación para los Momentos

- **k -ésimo momento** $\mu_k = \mathbb{E}_F[X^k]$, $X \sim F$

$$\mu_1 = \mathbb{E}_F[X]$$

$$\mu_2 = \mathbb{E}_F[X^2]$$

- **k -ésimo momento muestral** $\hat{\mu}_k = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^k$, X_1, \dots, X_n , i.i.d., $X_i \sim F$.

Por la LGN, sabemos que si las esperanzas existen

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i \xrightarrow{P} \mu_1 = \mathbb{E}_F[X]$$

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^2 \xrightarrow{P} \mu_2 = \mathbb{E}_F[X^2]$$

.....

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^k \xrightarrow{P} \mu_k = \mathbb{E}_F[X^k]$$

Ejemplos: Normal

Supongamos que X_1, X_2, \dots, X_n i.i.d. $X_i \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma_o^2)$, σ_o^2 conocida. En este caso $\theta = \mu$, que coincide con μ_1 .

- Utilizando la LGN, tenemos que

$\bar{X}_n \xrightarrow{P} \mu = \mu_1$, cuando $X_i \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma_o^2)$ cualquiera sea $\mu \in \mathbb{R}$.

- nuestro parámetro de interés es $\theta = \mu_1$
- estimamos a μ por $\hat{\theta} = \bar{X}_n$

Ejemplos: Uniforme

Supongamos que X_1, X_2, \dots, X_n i.i.d., $X_i \sim \mathcal{U}(0, \theta)$.

- sabemos que $\mu_1 = \mathbb{E}_\theta(X_i) = \frac{\theta}{2}$
- $\theta = 2\mu_1$, es decir $\theta = h_1(\mu_1)$
- el método de momentos propone

$$\hat{\theta} = h_1(\hat{\mu}_1)$$

- estimamos a θ por $\hat{\theta} = h_1(\bar{X}_n)$

$$\hat{\theta} = 2\bar{X}_n$$

Método de los Momentos

Sea X_1, X_2, \dots, X_n una m.a. de una distribución con función de distribución F_θ .

- Si $\mu_1 = E_\theta(X_i)$ es $\theta = h_1(\mu_1)$, el estimador de momentos de θ basado en el primer momento es el valor $\hat{\theta}$ tal que

$$\hat{\theta} = h_1(\hat{\mu}_1) \quad \text{donde} \quad \hat{\mu}_1 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$$

- Si $\mu_k = E_\theta(X_i^k)$ es $\theta = h_k(\mu_k)$, el estimador de momentos de θ basado en el k -ésimo momento es el valor $\hat{\theta}$ tal que

$$\hat{\theta} = h_k(\hat{\mu}_k) \quad \text{donde} \quad \hat{\mu}_k = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^k$$

Ejemplos: Exponencial

- Tarea 1:

Supongamos que $X \sim \mathcal{E}(\theta)$. ¿Cómo estimamos a θ a partir de una muestra aleatoria $X_1 \dots X_n$ usando el método de los momentos?

¿Qué momentos usamos?

- Tarea 2:

Explorar el caso X_1, X_2, \dots, X_n i.i.d., $X_i \sim \mathcal{U}(-\theta, \theta)$.

- ¿Sirve el primer momento? ¿Da información sobre θ ?
- ¿Qué obtenemos si usamos el segundo momento?

.

Estimadores de Momentos: ¿y cuándo tenemos varios parámetros?

Supongamos que tenemos dos parámetros θ_1, θ_2 y que pueden ser expresados en función de los dos primeros momentos, μ_1 y μ_2 , como

$$\theta_1 = h_1(\mu_1, \mu_2)$$

$$\theta_2 = h_2(\mu_1, \mu_2)$$

entonces los estimadores del método de los momentos (el primero y el segundo) son

$$\hat{\theta}_1 = h_1(\hat{\mu}_1, \hat{\mu}_2)$$

$$\hat{\theta}_2 = h_2(\hat{\mu}_1, \hat{\mu}_2)$$

(plug-in)

Ejemplos: Estimación de μ y σ^2 en distribución normal

Supongamos que tenemos una m. a. $X_1, \dots, X_n \sim \mathcal{N}(\mu, \sigma^2)$.

Aquí $\boldsymbol{\theta} = (\theta_1, \theta_2) = (\mu, \sigma^2)$

Sabemos que

$$\mu_1 = \mathbb{E}_{\mu, \sigma^2}(X_i) = \mu$$

$$\mu_2 = \mathbb{E}_{\mu, \sigma^2}(X_i^2) = \mu^2 + \sigma^2$$

Para hallar los estimadores de momentos de μ y σ^2 hallamos las funciones h_1 y h_2 :

$$\begin{aligned}\mu &= \mu_1 \\ \sigma^2 &= \mu_2 - \mu_1^2\end{aligned}$$

Ejemplos: Estimación de μ y σ^2 distribución normal

$$\begin{cases} \hat{\mu} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i = \bar{X}_n \\ \hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^2 - \bar{X}_n^2 \end{cases}$$

Importante

Puede verificarse fácilmente que:

$$\hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X}_n)^2$$

- **Tarea 3**: si X_1, \dots, X_n , i.i.d., $X_i \sim \Gamma(\alpha, \lambda)$, ¿cómo resultan los estimadores de momentos de α y λ ?

Estimadores de Momentos

Sea X_1, X_2, \dots, X_n una m.a. de una distribución que depende de m parámetros $\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_m$ y supongamos que están relacionados con los m primeros momentos poblacionales, de tal forma que

$$\theta_i = h_i(\mu_1, \mu_2, \dots, \mu_m) \quad i = 1, \dots, m.$$

Los estimadores de momentos de $\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_m$ son los valores $\hat{\theta}_1, \hat{\theta}_2, \dots, \hat{\theta}_m$ que se obtienen mediante el plug-in de los momentos muestrales correspondientes en el sistema de m ecuaciones

$$\begin{aligned}\hat{\theta}_1 &= h_1(\hat{\mu}_1, \hat{\mu}_2, \dots, \hat{\mu}_m) \\ &\dots \\ \hat{\theta}_m &= h_m(\hat{\mu}_1, \hat{\mu}_2, \dots, \hat{\mu}_m)\end{aligned}$$

Ejemplos: Extensión a otras familias

X_1, \dots, X_n v.a. i.i.d. $X_i \sim F, \mathbb{E}_F(X_1) = \mu, \mathbb{V}_F(X_1) = \sigma^2$

- $\theta = (\mu, \sigma^2)$. Tenemos que

$$\begin{aligned}\mu_1 &= \mu \\ \mu_2 &= \sigma^2 + \mu^2\end{aligned}$$

- Nos queda el mismo sistema que en el caso normal.
- Obtenemos como antes

$$\hat{\mu} = \bar{X}_n \quad \hat{\sigma}^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X}_n)^2$$

Veamos una generalización del método de los momentos: Vayamos al pizarrón