

Inferência Estatística II

Prof. Fernando de Souza Bastos
fernando.bastos@ufv.br

Departamento de Estatística
Programa de Pós-Graduação em Estatística Aplicada e Biometria
Universidade Federal de Viçosa
Campus UFV - Viçosa



- 1 Medidas da Qualidade de um Estimador
 - Estimador ENVVUM
 - Função de Decisão
- 2 Estatística Suficiente para um Parâmetro
 - Teorema de Neyman (Critério de Fatoração)

Suponha que $f(x; \theta)$, $\theta \in \Omega$, seja uma função densidade ou função de probabilidade. Considere $Y_n = u(X_1, \dots, X_n)$ baseado em uma amostra aleatória X_1, \dots, X_n , com densidade ou função de probabilidade $f(x; \theta)$.

Suponha que $f(x; \theta)$, $\theta \in \Omega$, seja uma função densidade ou função de probabilidade. Considere $Y_n = u(X_1, \dots, X_n)$ baseado em uma amostra aleatória X_1, \dots, X_n , com densidade ou função de probabilidade $f(x; \theta)$.

Definição:

Para um dado inteiro positivo n , $Y = u(X_1, X_2, \dots, X_n)$ é um estimador não viesado de variância uniformemente mínima (ENVVUM) para θ se Y for não viesado, ou seja, $\mathbb{E}(Y) = \theta$, e se a variância de Y for menor ou igual à variância de qualquer outro estimador não viesado de θ .

Observação Importante:

Vamos agora discutir o problema da estimação pontual de um parâmetro a partir de uma perspectiva ligeiramente diferente.

Função de Decisão

Seja $Y = u(X_1, X_2, \dots, X_n)$ uma estatística com valor observado $y = u(x_1, x_2, \dots, x_n)$. Seja $\delta(y)$ uma função da estatística observada y , uma estimativa pontual para θ . Vamos chamar δ de função de decisão ou regra de decisão.

Função de Decisão

Seja $Y = u(X_1, X_2, \dots, X_n)$ uma estatística com valor observado $y = u(x_1, x_2, \dots, x_n)$. Seja $\delta(y)$ uma função da estatística observada y , uma estimativa pontual para θ . Vamos chamar δ de função de decisão ou regra de decisão.

Exemplo

Queremos avaliar se o uso do adubo A aumenta a produtividade média μ da lavoura. A produtividade média amostral é usada como estimador:

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

Exemplo: $\hat{\mu} = 3.2$ ton/ha.

Exemplo 1: Produtividade Agrária como Função de Decisão

A cada amostra $X = (X_1, \dots, X_n)$ associamos uma decisão: atribuir um número para representar μ .

$$\delta(X) = \hat{\mu}(X) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$$

Um valor da função de decisão, digamos $\delta(x)$, é chamado de decisão. Assim, uma estimativa pontual numericamente determinada de um parâmetro θ é uma decisão.

Exemplo 2: Produtividade Agrária como Função de Decisão

Decisão do Produtor

O agricultor deve escolher:

- D_1 : Usar o adubo A na próxima safra.
- D_2 : Não usar o adubo A.

Exemplo 2: Produtividade Agrária como Função de Decisão

Decisão do Produtor

O agricultor deve escolher:

- D_1 : Usar o adubo A na próxima safra.
- D_2 : Não usar o adubo A.

Função de Decisão

$$\delta(\hat{\mu}) = \begin{cases} D_1, & \text{se } \hat{\mu} \geq 3.0 \text{ ton/ha} \\ D_2, & \text{se } \hat{\mu} < 3.0 \text{ ton/ha} \end{cases}$$

Exemplo 2: Produtividade Agrária como Função de Decisão

Ações Possíveis

Definimos o conjunto de ações:

$$\mathcal{A} = \{0, 1\}, \quad 0 = \text{não usar adubo}, \quad 1 = \text{usar adubo}.$$

Função de Decisão

Novamente aqui, um valor da função de decisão, digamos $\delta(y)$, é chamado de decisão. Assim, uma estimativa pontual numericamente determinada de $\delta(y)$ é uma decisão.

$$\delta(\hat{\mu}) = \begin{cases} 1, & \text{se } \hat{\mu} \geq 3.0 \text{ ton/ha} \\ 0, & \text{se } \hat{\mu} < 3.0 \text{ ton/ha} \end{cases}$$

Uma decisão pode estar correta ou incorreta. De modo análogo, ao estimar um parâmetro, pode ser interessante dispor de uma forma de avaliar o quanto a estimativa pontual $\delta(y)$ se aproxima ou se afasta do valor verdadeiro de θ .

Uma decisão pode estar correta ou incorreta. De modo análogo, ao estimar um parâmetro, pode ser interessante dispor de uma forma de avaliar o quanto a estimativa pontual $\delta(y)$ se aproxima ou se afasta do valor verdadeiro de θ .

Para avaliar se uma decisão é adequada, podemos pensar em duas formas de mensuração: uma ligada à ideia de acerto ou erro da escolha tomada (Função Perda) e outra relacionada ao quanto a estimativa $\delta(y)$ se aproxima do valor verdadeiro de θ (Função Risco).

Qualidade da Decisão

Definição 1 — Estimação

Quando $\delta(Y)$ é um estimador de θ , a função perda mede o **afastamento entre o valor verdadeiro e a estimativa**.

$$L(\theta, \delta(Y)) \geq 0, \quad \text{ex.: } L(\theta, \delta(Y)) = (\theta - \delta(Y))^2.$$

Definição 2 — Decisão Geral

Quando $\delta(Y)$ é uma **ação** (ex.: 0 ou 1), a função perda mede o **custo da ação escolhida dado o estado verdadeiro**.

$$L(\theta, \delta(Y)) = \begin{cases} 0, & \text{se a decisão for correta,} \\ > 0, & \text{se a decisão for incorreta.} \end{cases}$$

Função Risco

Para a variável aleatória contínua Y , podemos calcular a função Risco:

$$R(\theta, \delta) = \mathbb{E}\left(L(\theta, \delta(y))\right) = \int_{-\infty}^{\infty} L(\theta, \delta(y)) \cdot f_Y(y) dy.$$

Isso permite comparar diferentes regras de decisão e escolher a que minimiza o risco.

Exemplo — Estimação

$X_1, X_2, \dots, X_{25} \stackrel{\text{iid}}{\sim} N(\theta, 1)$, $\theta \in \mathbb{R}$. Seja $Y = \bar{X} \sim N(\theta, \frac{1}{25})$.
Considere $\delta_1(y) = y$, $\delta_2(y) = 0$ e tome $L(\theta, \delta(y)) = (\theta - \delta(y))^2$.
As funções de risco correspondentes são:

- $R(\theta, \delta_1) = E[(\theta - Y)^2] = \text{Var}(Y) = \frac{1}{25}$;
- $R(\theta, \delta_2) = E[(\theta - 0)^2] = \theta^2$.

Exemplo — Estimação

$X_1, X_2, \dots, X_{25} \stackrel{\text{iid}}{\sim} N(\theta, 1)$, $\theta \in \mathbb{R}$. Seja $Y = \bar{X} \sim N(\theta, \frac{1}{25})$.
Considere $\delta_1(y) = y$, $\delta_2(y) = 0$ e tome $L(\theta, \delta(y)) = (\theta - \delta(y))^2$.
As funções de risco correspondentes são:

- $R(\theta, \delta_1) = E[(\theta - Y)^2] = \text{Var}(Y) = \frac{1}{25}$;
- $R(\theta, \delta_2) = E[(\theta - 0)^2] = \theta^2$.

Se nosso critério for seleccionar o estimador com menor risco, temos:

$$R(\theta, \delta_2) \leq R(\theta, \delta_1) \iff \theta^2 \leq \frac{1}{25} \iff -\frac{1}{5} \leq \theta \leq \frac{1}{5}.$$

Exemplo — Estimação

$X_1, X_2, \dots, X_{25} \stackrel{\text{iid}}{\sim} N(\theta, 1)$, $\theta \in \mathbb{R}$. Seja $Y = \bar{X} \sim N(\theta, \frac{1}{25})$. Considere $\delta_1(y) = y$, $\delta_2(y) = 0$ e tome $L(\theta, \delta(y)) = (\theta - \delta(y))^2$. As funções de risco correspondentes são:

- $R(\theta, \delta_1) = E[(\theta - Y)^2] = \text{Var}(Y) = \frac{1}{25}$;
- $R(\theta, \delta_2) = E[(\theta - 0)^2] = \theta^2$.

Se nosso critério for seleccionar o estimador com menor risco, temos:

$$R(\theta, \delta_2) \leq R(\theta, \delta_1) \iff \theta^2 \leq \frac{1}{25} \iff -\frac{1}{5} \leq \theta \leq \frac{1}{5}.$$

Assim, se $-\frac{1}{5} \leq \theta \leq \frac{1}{5}$ o estimador δ_2 é melhor que δ_1 . Caso contrário, δ_1 é melhor que δ_2 .

Exemplo 2 — Decisão

Queremos decidir se plantar uma cultura vai gerar lucro ($\theta = 1$) ou não ($\theta = 0$).

$$\delta(y) \in \{0, 1\}, \quad 0 = \text{n\~ao plantar}, \quad 1 = \text{plantar}.$$

Definimos a perda:

$$L(\theta, \delta(y)) = \begin{cases} 0, & \text{se } \delta(y) = \theta \text{ (decisão correta),} \\ 1, & \text{se } \delta(y) \neq \theta \text{ (decisão incorreta).} \end{cases}$$

Exemplo 2 — Decisão

Queremos decidir se plantar uma cultura vai gerar lucro ($\theta = 1$) ou não ($\theta = 0$).

$$\delta(y) \in \{0, 1\}, \quad 0 = \text{n\~ao plantar}, \quad 1 = \text{plantar}.$$

Definimos a perda:

$$L(\theta, \delta(y)) = \begin{cases} 0, & \text{se } \delta(y) = \theta \text{ (decisão correta),} \\ 1, & \text{se } \delta(y) \neq \theta \text{ (decisão incorreta).} \end{cases}$$

Função Risco

O risco é a probabilidade de errar:

$$R(\theta, \delta) = \mathbb{E}[L(\theta, \delta(Y))] = \Pr_{\theta}(\text{decisão incorreta}).$$

Agora, vamos nos restringir a classe de estimadores não viesados ($\mathbb{E}[\delta(Y)] = \theta$). Utilizando a perda quadrática $L(\theta, \delta(y)) = (\theta - \delta(y))^2$, escolher um estimador não viesado para θ que tem o menor risco dentre todos os estimadores não viesados para θ . Nos deparamos com o problema de encontrar o ENVVUM (estimador não tendencioso de variância uniformemente mínima).

Poderíamos também adotar outro critério. Em vez de nos restringir a classe dos estimadores não viesados, poderíamos escolher o estimador que minimiza o máximo risco ($\max_{\theta} R(\theta, \delta)$), conhecido como estimador Minimax. Com esse critério, nosso exemplo, $\max_{\theta} R(\theta, \delta_1) = \max_{\theta} \left(\frac{1}{25} \right) = \frac{1}{25}$ e $\max_{\theta} R(\theta, \delta_2) = +\infty$ e, portanto, o melhor estimador seria o estimador δ_1 .

Poderíamos também adotar outro critério. Em vez de nos restringir a classe dos estimadores não viesados, poderíamos escolher o estimador que minimiza o máximo risco ($\max_{\theta} R(\theta, \delta)$), conhecido como estimador Minimax. Com esse critério, nosso exemplo, $\max_{\theta} R(\theta, \delta_1) = \max_{\theta} \left(\frac{1}{25}\right) = \frac{1}{25}$ e $\max_{\theta} R(\theta, \delta_2) = +\infty$ e, portanto, o melhor estimador seria o estimador δ_1 .

As funções perda mais utilizadas:

- $L(\theta, \delta(y)) = (\theta - \delta(y))^2$, conhecida como perda quadrática.
- $L(\theta, \delta(y)) = |\theta - \delta(y)|$, conhecida como erro absoluto.

Neste exemplo, ilustramos o seguinte:

- 1 Sem alguma restrição sob a função de decisão, é difícil encontrar uma função de decisão que tem risco uniformemente menor que outras funções de decisão.

Neste exemplo, ilustramos o seguinte:

- 1 Sem alguma restrição sob a função de decisão, é difícil encontrar uma função de decisão que tem risco uniformemente menor que outras funções de decisão.
- 2 Um princípio de seleção da melhor função de decisão é chamado de **princípio minimax**. Esse princípio diz que:

Se a função de decisão dada por $\delta_0(y)$ é tal que, para todo $\theta \in \Omega$, $\max_{\theta} R[\theta, \delta_0(y)] \leq \max_{\theta} R[\theta, \delta(y)]$ para qualquer outra função de decisão $\delta(y)$, então $\delta_0(y)$ é chamada de função de decisão minimax.

Para 

Exercícios 7.1: 1,2,4 ao 9

Estatística Suficiente para um Parâmetro

Definição 1

Sejam X_1, X_2, \dots, X_n uma amostra aleatória com densidade ou função de probabilidade $f(x; \theta)$, $\theta \in \Omega$. Seja $Y_1 = u_1(X_1, X_2, \dots, X_n)$ uma estatística cuja função de densidade ou função de probabilidade é $f_{Y_1}(y_1; \theta)$. Então, Y_1 é uma estatística suficiente para θ se, e somente se,

$$\frac{f(x_1; \theta)f(x_2; \theta) \cdots f(x_n; \theta)}{f_{Y_1}(y_1; \theta)} = H(x_1, x_2, \dots, x_n), \quad (1)$$

em que $H(x_1, x_2, \dots, x_n)$ não depende de $\theta \in \Omega$.

Exemplo

$X_1, X_2, \dots, X_n \stackrel{\text{iid}}{\sim} \Gamma(2, \theta), \theta > 0$. Seja $y = \sum_{i=1}^n X_i$. Mostre que $Y \stackrel{\text{iid}}{\sim} \Gamma(2n, \theta)$ usando função geradora de momentos.

Exemplo

$X_1, X_2, \dots, X_n \stackrel{\text{iid}}{\sim} \Gamma(2, \theta), \theta > 0$. Seja $y = \sum_{i=1}^n X_i$. Mostre que $Y \stackrel{\text{iid}}{\sim} \Gamma(2n, \theta)$ usando função geradora de momentos.

Como a função geradora de momentos associada a essa distribuição é dada por $M(t) = (1 - \theta t)^{-2}, t < \frac{1}{\theta}$, a função geradora de momentos de $Y = X_1 + X_2 + \dots + X_n$ é:

$$\begin{aligned} E[e^{t(X_1+X_2+\dots+X_n)}] &= E[e^{tX_1}e^{tX_2} \dots e^{tX_n}] \\ &= [(1 - \theta t)^{-2}]^n \\ &= (1 - \theta t)^{-2n}. \end{aligned}$$

Logo, $Y \stackrel{\text{iid}}{\sim} \Gamma(2n, \theta)$.

Notem que, as funções de densidade $f_{X_1}(x_1; \theta)$, $f_Y(y; \theta)$ são definidas como:

$$f_{X_1}(x_1; \theta) = \frac{1}{\Gamma(2)\theta^2} x_1^{2-1} e^{-\frac{x}{\theta}}, \quad x_1 > 0.$$

$$f_Y(y; \theta) = \frac{1}{\Gamma(2n)\theta^{2n}} y^{2n-1} e^{-\frac{y}{\theta}}, \quad y = \sum_{i=1}^n X_i.$$

Segue que,

$$\frac{\frac{x_1^{2-1}e^{-x_1/\theta}}{\Gamma(2)\theta^2} \cdot \frac{x_2^{2-1}e^{-x_2/\theta}}{\Gamma(2)\theta^2} \cdot \dots \cdot \frac{x_n^{2-1}e^{-x_n/\theta}}{\Gamma(2)\theta^2}}{\frac{(x_1+x_2+\dots+x_n)^{2n-1}e^{-(x_1+x_2+\dots+x_n)/\theta}}{\Gamma(2n)\theta^{2n}}} = \frac{\Gamma(2n)}{(\Gamma(2))^n} \cdot \frac{x_1x_2 \cdot \dots \cdot x_n}{(x_1+x_2+\dots+x_n)^{2n}}$$

Como, a expressão final, não depende de θ , Y é uma estatística suficiente para θ .

Teorema de Neyman (Critério de Fatoração)

Teorema 1

Seja X_1, X_2, \dots, X_n uma amostra aleatória com densidade de probabilidade ou função de probabilidade $f(x; \theta)$, $\theta \in \Omega$. A estatística $Y_1 = u(X_1, \dots, X_n)$ é uma estatística suficiente para θ se, e somente se, existir duas funções não negativas, k_1 e k_2 , tais que

$$f(x_1; \theta) f(x_2; \theta) \dots f(x_n; \theta) = k_1[u(x_1, x_2, \dots, x_n); \theta] k_2(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

em que $k_2(x_1, x_2, \dots, x_n)$ não depende de θ .

Observação (Jacobiano):

Seja (X_1, X_2) um par aleatório absolutamente contínuo com densidade de probabilidade conjunta $f_{X_1, X_2}(x_1, x_2)$. Seja também $U : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ uma função injetiva (portanto com inversa) com dois componentes $U(x_1, x_2) = (y_1, y_2)$. Cada um destes componentes é função de duas variáveis reais, tal que:

$$\begin{cases} y_1 = u_1(x_1, x_2) \\ y_2 = u_2(x_1, x_2) \end{cases}$$

sendo que u_1 e u_2 possuem derivadas parciais em relação a x_1 e x_2 . Portanto, podemos definir o par aleatório $(Y_1, Y_2) = U(X_1, X_2)$. Como determinar a densidade de probabilidade conjunta do par (Y_1, Y_2) a partir da densidade conjunta de (X_1, X_2) ?

Observação (Jacobiano):

Como U tem inversa, podemos escrever:

$$\begin{cases} x_1 = w_1(y_1, y_2) \\ x_2 = w_2(y_1, y_2) \end{cases}$$

A densidade conjunta de (Y_1, Y_2) será:

$$f_{Y_1, Y_2}(y_1, y_2) = |J| f_{X_1, X_2}(w_1(y_1, y_2), w_2(y_1, y_2))$$

em que $|J|$ representa o módulo do determinante jacobiano, isto é, o módulo de:

$$\left| \begin{vmatrix} \frac{\partial w_1(y_1, y_2)}{\partial y_1} & \frac{\partial w_1(y_1, y_2)}{\partial y_2} \\ \frac{\partial w_2(y_1, y_2)}{\partial y_1} & \frac{\partial w_2(y_1, y_2)}{\partial y_2} \end{vmatrix} \right|.$$

Demonstração

Considere o caso contínuo!

Faremos a “volta” do teorema primeiro (\Leftarrow). Por hipótese, existem duas funções não negativas, k_1 e k_2 , tais que

$$f(x_1; \theta) f(x_2; \theta) \dots f(x_n; \theta) = k_1[u_1(x_1, x_2, \dots, x_n); \theta] k_2(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

ou seja,

$$\frac{f(x_1; \theta) f(x_2; \theta) \dots f(x_n; \theta)}{f_{Y_1}(y_1, \theta)} = \frac{k_1[u_1(x_1, x_2, \dots, x_n); \theta] k_2(x_1, x_2, \dots, x_n)}{f_{Y_1}(y_1, \theta)}$$

Demonstração

Considere o caso contínuo!

Faremos a “volta” do teorema primeiro (\Leftarrow). Por hipótese, existem duas funções não negativas, k_1 e k_2 , tais que

$$f(x_1; \theta) f(x_2; \theta) \dots f(x_n; \theta) = k_1[u_1(x_1, x_2, \dots, x_n); \theta] k_2(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

ou seja,

$$\frac{f(x_1; \theta) f(x_2; \theta) \dots f(x_n; \theta)}{f_{Y_1}(y_1, \theta)} = \frac{k_1[u_1(x_1, x_2, \dots, x_n); \theta] k_2(x_1, x_2, \dots, x_n)}{f_{Y_1}(y_1, \theta)}$$

Precisamos encontrar $f_{Y_1}(y_1, \theta)$.

Demonstração

Considere o caso contínuo!

Considere

$$y_1 = u_1(x_1, x_2, \dots, x_n), \dots, y_n = u_n(x_1, x_2, \dots, x_n)$$

tendo as funções inversas,

$$x_1 = w_1(y_1, y_2, \dots, y_n), \dots, x_n = w_n(y_1, y_2, \dots, y_n)$$

com Jacobiano J ; Sabemos que,

$$f_{X_1, X_2, \dots, X_n}(x_1, x_2, \dots, x_n) = f_{X_1}(x_1) f_{X_2}(x_2) \dots f_{X_n}(x_n).$$

Para simplificar a notação considere $w_i = w_i(y_1, y_2, \dots, y_n), \forall i = 1, 2, \dots, n$.

Com isso,

$$f_{Y_1, Y_2, \dots, Y_n}(y_1, y_2, \dots, y_n) = f_{X_1}(w_1) f_{X_2}(w_2) \dots f_{X_n}(w_n) |J|.$$

Logo, por hipótese, existem duas funções não negativas, k_1 e k_2 , tais que

$$f_{Y_1, Y_2, \dots, Y_n}(y_1, y_2, \dots, y_n) = |J| k_1[y_1; \theta] k_2(w_1, w_2, \dots, w_n)$$

Daí,

$$\begin{aligned} f_{Y_1}(y_1) &= \int_{-\infty}^{\infty} \dots \int_{-\infty}^{\infty} k_1[y_1; \theta] k_2(w_1, w_2, \dots, w_n) |J| dy_2 dy_3 \dots dy_n \\ &= k_1(y_1, \theta) \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} \dots \int_{-\infty}^{\infty} k_2(w_1, w_2, \dots, w_n) |J| dy_2 dy_3 \dots dy_n}_{\text{Não depende de } \theta, \text{ somente de } y_1 (=m(y_1))} \end{aligned}$$

Com isso,

$$f_{Y_1, Y_2, \dots, Y_n}(y_1, y_2, \dots, y_n) = f_{X_1}(w_1) f_{X_2}(w_2) \dots f_{X_n}(w_n) |J|.$$

Logo, por hipótese, existem duas funções não negativas, k_1 e k_2 , tais que

$$f_{Y_1, Y_2, \dots, Y_n}(y_1, y_2, \dots, y_n) = |J| k_1[y_1; \theta] k_2(w_1, w_2, \dots, w_n)$$

Daí,

$$\begin{aligned} f_{Y_1}(y_1) &= \int_{-\infty}^{\infty} \dots \int_{-\infty}^{\infty} k_1[y_1; \theta] k_2(w_1, w_2, \dots, w_n) |J| dy_2 dy_3 \dots dy_n \\ &= k_1(y_1, \theta) \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} \dots \int_{-\infty}^{\infty} k_2(w_1, w_2, \dots, w_n) |J| dy_2 dy_3 \dots dy_n}_{\text{Não depende de } \theta, \text{ somente de } y_1 (=m(y_1))} \end{aligned}$$

Então, $f_{Y_1}(y_1) = k_1(y_1, \theta) m(y_1)$

Com isso,

$$\frac{f(x_1; \theta) \cdot f(x_2; \theta) \dots f(x_n; \theta)}{f_{Y_1}(y_1, \theta)} = \frac{\cancel{k_1(y_1, \theta)} k_2(x_1, x_2, \dots, x_n)}{\cancel{k_1(y_1, \theta)} m(y_1)}$$

que não depende de θ , portanto, Y é suficiente para θ . ■

(\Rightarrow)

Por suposição,

$$f(x_1; \theta) \cdot f(x_2; \theta) \dots f(x_n; \theta) = \underbrace{H(x_1, \dots, x_n)}_{k_2} \underbrace{f_{Y_1}(y_1, \theta)}_{k_1} . \blacksquare$$

Exemplo

Seja X_1, X_2, \dots, X_n amostra aleatória com densidade $f(x; \theta) = \theta x^{\theta-1}$, $x \in (0, 1)$ e $\theta > 0$.

$$\begin{aligned} f(x_1; \theta) f(x_2; \theta) \dots f(x_n; \theta) &= \theta^n x_1^{\theta-1} \dots x_n^{\theta-1} \\ &= \theta^n \left(\prod_{i=1}^n x_i \right)^{\theta-1} \frac{1}{\prod_{i=1}^n x_i} \\ &= k_1(\theta, \prod_{i=1}^n x_i) k_2(x_1, \dots, x_n) \end{aligned}$$

Uma vez que $k_2(x_1, x_2, \dots, x_n)$ não depende de θ , o produto $\prod_{i=1}^n X_i$, pelo critério da fatoração, é uma estatística suficiente para θ .

Vantagens de uma Estatística Suficiente

Saber que uma estatística é suficiente oferece as seguintes vantagens:

- Reduz a quantidade de dados que precisamos manipular, sem perda de informação.

Vantagens de uma Estatística Suficiente

Saber que uma estatística é suficiente oferece as seguintes vantagens:

- Reduz a quantidade de dados que precisamos manipular, sem perda de informação.
- Melhora a eficiência dos estimadores, ajudando a encontrar estimadores de menor variância.

Vantagens de uma Estatística Suficiente

Saber que uma estatística é suficiente oferece as seguintes vantagens:

- Reduz a quantidade de dados que precisamos manipular, sem perda de informação.
- Melhora a eficiência dos estimadores, ajudando a encontrar estimadores de menor variância.
- Facilita a fatoração da função de verossimilhança, simplificando cálculos.

Vantagens de uma Estatística Suficiente

Saber que uma estatística é suficiente oferece as seguintes vantagens:

- Reduz a quantidade de dados que precisamos manipular, sem perda de informação.
- Melhora a eficiência dos estimadores, ajudando a encontrar estimadores de menor variância.
- Facilita a fatoração da função de verossimilhança, simplificando cálculos.
- Auxilia na construção de testes e intervalos de confiança ótimos.

Vantagens de uma Estatística Suficiente




Saber que uma estatística é suficiente oferece as seguintes vantagens:

- Reduz a quantidade de dados que precisamos manipular, sem perda de informação.
- Melhora a eficiência dos estimadores, ajudando a encontrar estimadores de menor variância.
- Facilita a fatoração da função de verossimilhança, simplificando cálculos.
- Auxilia na construção de testes e intervalos de confiança ótimos.
- Garante a melhor inferência possível em termos de uso da informação dos dados.

Para 

Exercícios 7.2: 1,2,4 ao 8

Referências I

-  Bolfarine, Heleno e Mônica Carneiro Sandoval (2001). *Introdução à inferência estatística*. Vol. 2. SBM.
-  Casella, George e Roger L Berger (2021). *Statistical inference*. Cengage Learning.
-  Hogg, RV, J McKean e AT Craig (2019). *Introduction to Mathematical Statistics*.