valor mas pequeño del cociente

$$h(x_1,...,x_N) = \frac{\sum_{i=1}^{N} x_i^2}{N \sum_{i=1}^{N} (x_i - \overline{x})^2}$$

Tared: demuestre que para un temaño de muestra fijo N la función h se minimiza si X=0.

La conclusión es que po y p1 son estimadores lineales e insesgados para po y p1, cuyas varianzas dependen de los valores de la variable explicativa X. El siguiente tecrema establece que po y p1 son estimadores; que dentro de la clase o conjunto de los estimadores lineales insesgados para po y p1, tienen la varianza más pequeña

TEUREMA (GOUSS-MARKOU)

Sean  $Y_1, ..., Y_N$  u.d. tales que (i)  $IE(Y_i) = \beta_0 + \beta_1 \times i$ ; i=1,2,...,N, (ii)  $VAR(Y_i) = \delta^2$ ; i=1,2,...,N, (iii)  $COU(Y_i,Y_j) = 0$   $\forall i \neq j$  (i,j=1,2,...,N),

lineales e insesgados.

donde X1,..., XN son constantes conocidas. Entonces los estimadores de mínimos cuadrados \(\beta\) o y \(\beta\)1 son los Mejores Estimadores Linecles Insesgados (MELI) de \(\beta\)0 y \(\beta\)1, en el sentido de vorionzad mínimos.

NOTA: En el idiama Inglés se dice que po y pa son los Blue (Best Linear Unbiased Estimators) NOTA: El teorema no establece que po y pa son óptimos en general. Lo que establece es que po y pa son los mejores, dentro de una clase particular de estimadores, la clase ó conjunto de los estimadores

Si quisieramos comparar po y p1 cm los estimadores que se obtienen um otros métodos estadisticos, podriamos pensar en estimar po y p1 viz momentos o viz Máxima Verosimilitud. El método de momentos no funcionará, toda vez que este supone que las variables aleatorias que se dosonvan son identicamente distribuidas, que en nuestro caso no se tiene (IE(Yi) no es igual a IE(Yi).

Entonces pensaremos como estimar po y pr via el método de Méxima Verosmilitud. Lo enterior requiere tener la distribución conjunta para los variables que se observan.

Como la variable alectoria é describe el efecto de todos los factores, distintos de la variable explicativa, que no están fijos en el estudio, no parecería verosimil que tome valores en un conjunto finito ó numerable, así que suena razonable asumir que é es una v.a. continua.

Geoss estudió el comportemiento empírico de los errores en la estimación de distancias a objetos en la boueda celeste, a partir de ese analisis suginió que la distribución deberia ser mimodal y simétrica con media O. En particular si se piensa en E como la suma infinita de efectos que no están bajo control en el estudio (y que no tienen relación con X) podemos conectar esta concepción de E can el Fenema Central del Límite, que establece que bajo alquias

condiciones, las sumas de variables aleatorias tienen distribución "cercana" a ser Normal.

MODELO DE REGRESION LINEAL NORMAL

Y=BO+BIX+E,

dande & es ma v.2. con distribución  $N(\mathbf{0}, \mathbf{0}^2)$ . Los datos son generados con la relación

Yi = Bo+BiXi + Ei ; i=1,2,...,N,

donde Ei, Ez, ..., En son variables aleatorres
identicamente distribuidas e independientes según
el modelo Normal (0,62).

Esta estructura conduce a la siguiente formulación alternativa del modelo Lineal Mormal, el cual está vinculado con la discusión en los primeros páginos de estas notas

u Yi, Yz,..., Yn son v.a. independientes y tales que YilXi=xi ~ Normal (BotBixi, 62) " Bajo esta premisa, la verosomilitud (la función de densided conjunta de Yi,..., YN condicional a Xi=>(1, ---; XN=XN es

L(B0, B1, 67) = fx...xn(41, ...,4N | x1, ..., XN, B0, B1, 67)

 $= \frac{N}{11} \int_{i=1}^{N} f_{i}[x_{i}] \left( y_{i}[x_{i}], \beta_{0}, \beta_{1}, \delta^{2} \right)^{2}$   $= \frac{N}{11} \left( 2\pi \delta^{2} \right)^{-1/2} e^{-\frac{1}{2}\delta^{2}} \left[ y_{i} - \beta_{0} + \beta_{i}[x_{i}] \right]^{2}$   $= \left( 2\pi \delta^{2} \right)^{-n/2} e^{-\frac{1}{2}\delta^{2}} \sum_{i=1}^{N} \left( y_{i} - \beta_{0} - \beta_{i}[x_{i}] \right)^{2}$   $= \left( 2\pi \delta^{2} \right)^{-n/2} e^{-\frac{1}{2}\delta^{2}} \sum_{i=1}^{N} \left( y_{i} - \beta_{0} - \beta_{i}[x_{i}] \right)^{2}$