

Clase 2: Inferencia Estadística

Justo Andrés Manrique Urbina

29 de agosto de 2019

1. Ejemplo

Sea (X_1, X_2, \dots, X_n) una muestra aleatoria de $X \sim \exp(\beta)$. Como estimador de β , consideraremos lo siguiente:

$$\hat{\beta} = \frac{1}{\bar{X}}.$$

Validaremos si $\hat{\beta}$ es un estimador consistente. Recordemos que:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \bar{X} = E(X) \text{ c.s.}$$

Por lo tanto tenemos que:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \hat{\beta} = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(\frac{1}{\bar{X}} \right) = \frac{1}{\lim_{n \rightarrow \infty} \bar{X}} = \frac{1}{\frac{1}{\beta}} = \beta \text{ c.s.}$$

Debido a ello, podemos concluir que $\hat{\beta}$ es un estimador consistente.

2. Ejemplo

En base al ejemplo anterior, consideremos lo siguiente:

$$\hat{\beta}_1 = \frac{2n}{\sum_{j=1}^n X_j^2}.$$

Validaremos si $\hat{\beta}_1$ es consistente.

$$\hat{B}_1 = \frac{2}{\frac{\sum_{j=1}^n X_j^2}{n}}.$$

$$\hat{\beta}_1 = \frac{2}{\bar{X}^2}.$$

Luego, tenemos que $\lim_{n \rightarrow \infty} \hat{\beta}_1 = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{2}{\bar{X}^2}$. Esto es:

$$= \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{2}{\lim_{n \rightarrow \infty} \bar{X}^2}.$$

$$= \frac{2}{E(X^2)}, \text{ c.s.}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \hat{\beta}_1 = \frac{2}{\frac{2}{\beta^2}} = \beta^2, \text{ c.s.}$$

Por lo tanto, $\hat{\beta}_1$ no es un estimador consistente de β . Cabe resaltar que $\hat{\beta}_2 = \sqrt{\hat{\beta}_1}$ entonces $\hat{\beta}_2$ sí es un estimador consistente, pues

$$\begin{aligned} \lim_{n \rightarrow \infty} \hat{\beta}_2 &= \lim_{n \rightarrow \infty} \sqrt{\hat{\beta}_1} \\ &= \sqrt{\lim_{n \rightarrow \infty} \hat{\beta}_1} \\ &= \sqrt{\beta^2}, \text{ c.s.} \\ &= \beta. \end{aligned}$$

Tarea: Hallar expresiones simplificadas de $E(\hat{\beta})$ y $V(\hat{\beta})$. **Sugerencia:** Recordemos que:

$$\begin{aligned} \hat{\beta} &= \frac{1}{\bar{X}} \\ \hat{\beta} &= \frac{n}{\sum_{j=1}^n X_j}. \end{aligned}$$

El denominador, que ahora lo definiremos como T , tiene distribución $T \sim G(n, \beta)$. Por lo tanto se tiene que:

$$\hat{\beta} = nT^{-1}.$$

Dado que el valor esperado de T , $E(T^t)$ es igual a:

$$E(T^t) = \frac{\Gamma(n+t)}{\beta^t \Gamma(n)}, n+t > 0.$$

Dado el contexto de muestra aleatoria, se tiene que:

$$\begin{aligned} E(T^t) &= \frac{\Gamma(n-1)}{\beta^{-1} \Gamma(n)} \\ &= \beta \frac{(n-2)!}{(n-1)!} \\ E(T^t) &= \frac{\beta}{n-1} \end{aligned} \tag{1}$$

De ello, se obtiene que:

$$\begin{aligned} E(\hat{\beta}) &= E(nT^{-1}). \\ E(\hat{\beta}) &= nE(T^{-1}). \end{aligned}$$

$$E(\hat{\beta}) = \frac{n}{n-1}\beta.$$

Por otro lado, la varianza del estimador, $V(\hat{\beta})$ es:

$$\begin{aligned} V(\hat{\beta}) &= V(nT^{-1}). \\ &= n^2V(T^{-1}). \end{aligned}$$

Recordemos que $V(T^{-1})$ es igual a $E(T^{-2}) - E^2(T^{-1})$. Solo falta calcular $E(T^{-2})$, el cual es:

$$\begin{aligned} E(T^{-2}) &= \frac{\Gamma(n-1)}{\beta^{-2}\Gamma(n)}, n > 2. \\ &= \frac{(n-3)!}{\beta^{-2}(n-1)!}. \\ E(T^{-2}) &= \frac{\beta^2}{(n-1)(n-2)} \end{aligned} \tag{2}$$

La varianza por tanto es:

$$\begin{aligned} V(\hat{\beta}) &= n^2 \left[\frac{\beta^2}{(n-1)(n-2)} - \frac{\beta^2}{(n-1)^2} \right]. \\ &= \frac{n^2\beta^2}{(n-1)^2(n-2)}. \end{aligned}$$

3. Ejercicio

Sea $\hat{\beta}_3 = \frac{n-1}{n\bar{X}}$. Verificar que $\hat{\beta}_3$ es insesgado y consistente.

4. Ejemplo

Sea \bar{p} el estimador usual de p ; es decir, $\bar{p} = \bar{X}$, donde (X_1, X_2, \dots, X_n) son una muestra aleatoria de $X \sim B(p)$. Deducir una expresión simplificada para $V(\bar{p})$.

$$V(\bar{p}) = V(\bar{X}) = \frac{V(X)}{n} = \frac{p(1-p)}{n}.$$

Esto se debe a que $X \sim B(p)$.

Definition 1. Si (X_1, X_2, \dots, X_n) es una muestra aleatoria de X , donde $E(X) = \mu$ y $V(X) = \sigma^2$; entonces:

$$\frac{\sqrt{n}(\bar{X} - \mu)}{\sigma} \rightarrow Z \sim N(0, 1).$$

Así, para un n suficientemente grande, se tiene entonces:

$$\frac{\sqrt{n}(\bar{X} - \mu)}{\sigma} \sim N(0, 1), \text{ aproximadamente.}$$

Observación: Se tiene que:

$$|\bar{X} - \mu| : \text{error de estimación.}$$

$$V(\bar{X}) = \frac{\sigma^2}{n}.$$

$$\sigma_{\bar{X}} = \frac{\sigma}{\sqrt{n}} : \text{error estándar de estimación de } \bar{X}.$$

Luego, $P(|\bar{X} - \mu| < c\sigma_{\bar{X}})$ es una cantidad de interés. Se tiene entonces que:

$$P(|\bar{X} - \mu| < c\sigma_{\bar{X}}).$$

$$P(|\bar{X} - \mu| < c \frac{\sigma}{\sqrt{n}}).$$

$$P\left(\frac{\sqrt{n}|\bar{X} - \mu|}{\sigma} < c\right).$$

$$P(|Z_n| < c).$$

$$P(-c < Z_n < c).$$

$$P(-c < Z < c), \text{ donde } Z \sim N(0, 1).$$

$$F_z(c) - F_z(-c).$$

$$2F_z(c) - 1.$$

Theorem 1. (*Teorema de Slutsky*): Se tiene lo siguiente:

$$X_n \rightarrow X, \text{ converge en distribución.}$$

$$\text{plim} Y_n \rightarrow c, \text{ converge en probabilidad.}$$

Entonces: $X_n Y_n \rightarrow cX$, con convergencia en distribución. Entonces se cumple que

$$\lim_{n \rightarrow \infty} X_n = X, \text{ c.s.} \rightarrow \text{plim} X_n = X, \text{ converge en distribución.}$$

Propiedad: Si (X_1, X_2, \dots, X_n) es una muestra aleatoria de X , donde $E(X) = \mu$ y $V(X) = \sigma^2$ y $\hat{\sigma}$ es un estimador consistente de σ ; entonces

$$\frac{\sqrt{n}(\bar{X} - \mu)}{\hat{\sigma}} \rightarrow Z \sim N(0, 1), \text{ converge en probabilidad.}$$

Proof 1. Sea:

$$\frac{\sqrt{n}(\bar{X} - \mu)}{\hat{\sigma}} \rightarrow Z \sim N(0, 1), \text{ converge en probabilidad.}$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \hat{\sigma} = \sigma, \text{ c.s.}$$

Se tiene entonces que:

$$\frac{\sqrt{n}(\bar{X} - \mu)}{\hat{\sigma}} = \frac{\sigma}{\hat{\sigma}} \frac{\sqrt{n}(\bar{X} - \mu)}{\sigma}.$$

Aplicando el teorema anterior, y dado que $\hat{\sigma}$ es consistente. Se tiene entonces que:

$$Y_n Z_n = \frac{\sqrt{n}(\bar{X} - \mu)}{\hat{\sigma}}.$$

Por lo tanto, se tiene que:

$$\frac{\sqrt{n}(\bar{X} - \mu)}{\hat{\sigma}} \rightarrow Z, \text{ converge en distribución.}$$

Observación: Con el resultado anterior se puede evaluar $P(|\bar{X} - \mu| < \hat{\sigma}_{\bar{X}})$ donde $\hat{\sigma}_{\bar{X}} = \frac{\hat{\sigma}}{\sqrt{n}}$. El término final se le conoce como *estimación del error estándar de estimación*.

5. Propiedad de Suficiencia

Definition 2. Una estadística $T = g(X_1, X_2, \dots, X_n)$ es una estadística suficiente para θ , si:

$$f_{X_1, X_2, \dots, X_n | T=t}, \text{ no depende de } \theta, \forall t \text{ valor posible de } T.$$

5.1. Ejemplo:

Sea (X_1, X_2, \dots, X_n) una muestra aleatoria de $X \sim P(\lambda)$. Sea

$$T = \sum_{j=1}^n X_j.$$

Veamos si T es una estadística suficiente para λ .

$$f_{X_1, X_2, \dots, X_n | T=t}(X_1, X_2, \dots, X_n) = \frac{P(X_1 = x_1 \cap \dots \cap X_n = x_n \cap T = t)}{P(T = t)}.$$

5.1.1. Caso 1

Si $\sum_{j=1}^n x_j \neq t$, se tiene entonces que

$$\frac{P(\emptyset)}{P(T = t)} = 0.$$

5.1.2. Caso 2

Si $\sum_{j=1}^n x_j = t$, entonces se tiene que:

$$\frac{P(X_1 = x_1 \cap \dots \cap X_n = x_n)}{T = t}.$$

$$\frac{\prod_{j=1}^n P(X_j = x_j)}{P(T = t)}.$$

Dado que $X \sim P(\lambda)$:

$$\frac{\prod_{j=1}^n \frac{e^{-\lambda} \lambda^{x_j}}{x_j!}}{\frac{e^{-n\lambda} (n\lambda)^t}{t!}}.$$

Simplificando, se tiene que:

$$\frac{\frac{e^{-n\lambda} \lambda^{\sum_{j=1}^n x_j}}{\prod_{j=1}^n x_j!}}{\frac{e^{-n\lambda} n^t \lambda^t}{t!}}.$$

$$\frac{t!}{n^t \prod_{j=1}^n x_j!}.$$

Por lo tanto, esta estadística es suficiente y ya no depende del parámetro λ .

5.1.3. Ejercicio

Sea (X_1, X_2, \dots, X_n) una muestra aleatoria de $X \sim P(\lambda)$ y \bar{X} es un estimado insesgado de λ . Es decir, $E(\bar{X}) = E(X) = \lambda$. ¿Es \bar{X} un estimador suficiente para λ ?

Resolución: Sí, pues:

$$\bar{X} = \frac{T}{n}, T \text{ es suficiente de } \lambda.$$

Theorem 2. *Factorización de Neyman. Una estadística $T = g(X_1, X_2, \dots, X_n)$ es suficiente para el parámetro θ si y solo si existen funciones h , independientes de θ , y l tales que:*

$$\forall (X_1, X_2, \dots, X_n) \in \mathbb{R}_{X_1, X_2, \dots, X_n}, \forall \theta \in \Theta.$$

$$f(1, 2, \dots, n) = h(X_1, X_2, \dots, X_n) l(g(X_1, X_2, \dots, X_n), \theta).$$

Proof 2. *En el desarrollo del caso anterior (caso discreto), se tenía lo siguiente:*

Caso 1: (X_1, X_2, \dots, X_n) es tal que $g(X_1, X_2, \dots, X_n) \neq t$:

$$f_{X_1, X_2, \dots, X_n | T=t}(X_1, X_2, \dots, X_n) = 0.$$

no depende de θ .

Caso 2: (X_1, X_2, \dots, X_n) es tal que $g(X_1, X_2, \dots, X_n) = t$, se tiene lo siguiente:

$$f_{X_1, X_2, \dots, X_n | T=t}(X_1, X_2, \dots, X_n) = \frac{\prod_{j=1}^n (X_j = x_j)}{P(T = t)}.$$

$$\frac{f_{X_1, X_2, \dots, X_n}(X_1, X_2, \dots, X_n)}{\sum \dots \sum f_{X_1, X_2, \dots, X_n}(Y_1, Y_2, \dots, Y_n)}.$$

5.2. Ejemplo

$\bar{X} = \frac{x_1 + \dots + x_n}{n}$ es una estadística suficiente para λ , pues

$$f_{X_1, X_2, \dots, X_n}(X_1, X_2, \dots, X_n) = \frac{1}{x_1! * \dots * x_n!} \lambda^{\frac{n(x_1 + \dots + x_n)}{n}} e^{-n\lambda}, x_i \in \mathbb{N}$$

Se observa aquí en el primer factor el $h(X_1, X_2, \dots, X_n)$ y en el segundo $l(\frac{x_1 + \dots + x_n}{n}, \lambda)$.

5.3. Propiedad

Si T_1 es una estadística suficiente para θ y T_2 es una estadística tal que T_1 es una función de T_2 , entonces T_2 también es suficiente.

Proof 3. Se tiene:

$$T_1 = g_1(X_1, X_2, \dots, X_n).$$

$$f_{(X_1, X_2, \dots, X_n)}(X_1, X_2, \dots, X_n) = h(X_1, X_2, \dots, X_n) l(g_1(X_1, X_2, \dots, X_n); \theta).$$

Pero como T_1 es una función de T_2 , digamos $T_1 = g(T_2)$, entonces:

$$g_1(X_1, X_2, \dots, X_n) = g(T_2).$$

Pero T_2 también es una estadística, entonces:

$$T_2 = g_2(X_1, X_2, \dots, X_n).$$

$$g_1(X_1, X_2, \dots, X_n) = g(g_2(X_1, X_2, \dots, X_n)).$$

De ello entonces se obtiene que

$$f_{(X_1, X_2, \dots, X_n)}(X_1, X_2, \dots, X_n) = h(X_1, X_2, \dots, X_n) l(g(g_2(X_1, X_2, \dots, X_n)); \theta).$$

Entonces $g_2(X_1, X_2, \dots, X_n)$ es una estadística suficiente.