

## Matemáticas II

Marcos Bujosa

Universidad Complutense de Madrid

14/01/2023

1 / 14

L-19

### 1 Esquema de la Lección 19

#### Esquema de la Lección 19

- Media
- Desviación típica y varianza
- Mínimos Cuadrados Ordinarios (MCO)

2 / 14

L-19

– Marcos Bujosa. Copyright © 2008–2023  
Algunos derechos reservados. Esta obra está bajo una licencia de Creative Commons Reconocimiento-CompartirIgual 4.0 Internacional. Para ver una copia de esta licencia, visite <http://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/> o envíe una carta a Creative Commons, 559 Nathan Abbott Way, Stanford, California 94305, USA.

1 / 14

L-19

### 2 Una restrcción en estadística y probabilidad

La norma del vector constante “uno” es 1

Esto no se cumple con el producto punto de  $\mathbb{R}^m$  ( $m > 1$ )

$$\|\mathbf{1}\|^2 = \langle \mathbf{1}, \mathbf{1} \rangle = \mathbf{1} \cdot \mathbf{1} = \sum_{i=1}^m 1 = m.$$

Nuevo producto escalar en  $\mathbb{R}^m$  para la estadística

$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle_s = \frac{1}{m} (\mathbf{x} \cdot \mathbf{y})$$

(de manera que:  $\|\mathbf{1}\|^2 = \frac{1}{m} (\mathbf{1} \cdot \mathbf{1}) = 1$ )

3 / 14

### 3 La media aritmética

La media aritmética  $\mu_y$  es el producto escalar de  $y$  con  $\mathbf{1}$

$$\mu_y = \frac{1}{m}(\mathbf{1} \cdot y), \quad \text{es decir,} \quad \mu_y = \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m y_i$$

La media aritmética  $\mu_y$  es el **valor** por el que multiplicar  $\mathbf{1}$  para obtener la proyección ortogonal de  $y$  sobre  $\mathcal{L}([\mathbf{1};])$

$\mu_y$ : proyección de  $y \in \mathbb{R}^m$  sobre la recta  $\mathcal{L}([\mathbf{1};]) \subset \mathbb{R}^m$

$$\mu_y = \hat{a} \quad \text{y} \quad (y - \mu_y) \perp \mathbf{1} \Rightarrow \frac{1}{m}(y - \mu_y) \cdot \mathbf{1} = 0$$

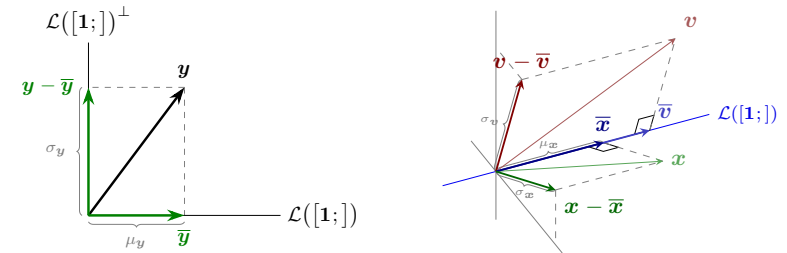
$$\frac{1}{m}(y - \mathbf{1}\hat{a}) \cdot \mathbf{1} = 0 \Leftrightarrow \frac{1}{m}(y \cdot \mathbf{1}) - \frac{1}{m}(\mathbf{1} \cdot \mathbf{1})\hat{a} = 0;$$

Por tanto

$$\hat{a} = \frac{1}{m}(y \cdot \mathbf{1}) = \mu_y$$

4 / 14

### 4 La media aritmética

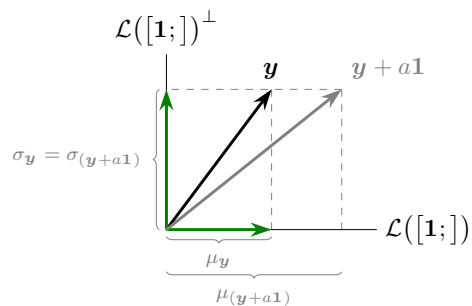


5 / 14

### 5 Desviación típica

$$\sigma_y = \|y - \mu_y\|.$$

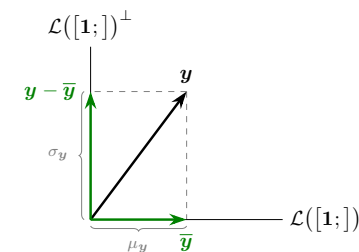
Sumar a  $y$  un vector constante  $a\mathbf{1}$  no cambia la desviación típica.



6 / 14

### 6 Varianza y el Teorema de Pitagoras

$$\sigma_y^2 = \|y - \mu_y\|^2 = \frac{1}{m}(y - \mu_y) \cdot (y - \mu_y) = \frac{1}{m} \sum_i (y_i - \mu_y)^2.$$

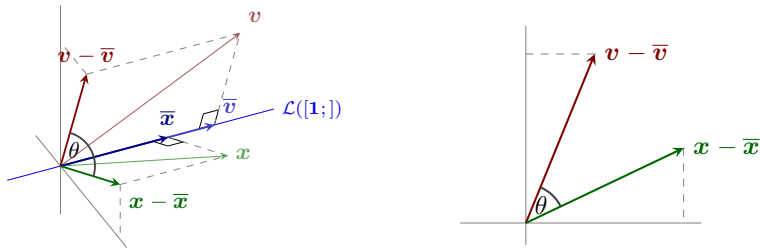


$$\sigma_y^2 = \|y - \mu_y\|^2 = \|y\|^2 - \|\mu_y\|^2 = \frac{1}{m}(y \cdot y) - \mu_y^2 = \frac{\sum_i y_i^2}{m} - \mu_y^2.$$

7 / 14

## 7 Covarianza y correlación

$$\sigma_{xy} = \frac{1}{m}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_x) \cdot (\mathbf{y} - \boldsymbol{\mu}_y);$$



$$\rho_{xy} = \frac{\frac{1}{m}(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_x) \cdot (\mathbf{y} - \boldsymbol{\mu}_y)}{\|(\mathbf{x} - \boldsymbol{\mu}_x)\| \cdot \|(\mathbf{y} - \boldsymbol{\mu}_y)\|} = \frac{\sigma_{xy}}{\sqrt{\sigma_x \sigma_y}} = \cos(\theta).$$

8 / 14

## 8 Mínimos Cuadrados Ordinarios (MCO)

Sea  $\mathbf{X}$  tal que  $\mathcal{L}([1;]) \subset \mathcal{C}(\mathbf{X})$ .

Denotamos con  $\hat{\mathbf{y}}$  la proyección ortogonal de  $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^m$  sobre  $\mathcal{C}(\mathbf{X})$

$$\hat{\mathbf{y}} = \mathbf{X}\hat{\boldsymbol{\beta}} \quad \text{y} \quad (\mathbf{y} - \hat{\mathbf{y}}) \perp \mathcal{C}(\mathbf{X}) \Rightarrow \frac{1}{m}\mathbf{X}^\top(\mathbf{y} - \hat{\mathbf{y}}) = \mathbf{0}$$

$$\frac{1}{m}\mathbf{X}^\top(\mathbf{y} - \mathbf{X}\hat{\boldsymbol{\beta}}) = \mathbf{0} \iff \frac{1}{m}\mathbf{X}^\top\mathbf{y} - \frac{1}{m}\mathbf{X}^\top\mathbf{X}\hat{\boldsymbol{\beta}} = \mathbf{0}.$$

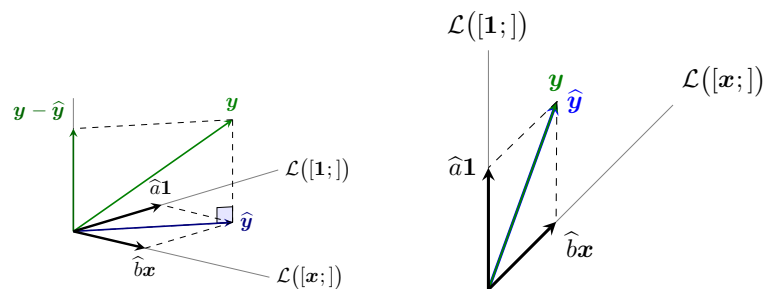
Por tanto

$$\left(\frac{1}{m}\mathbf{X}^\top\mathbf{X}\right)\hat{\boldsymbol{\beta}} = \frac{1}{m}\mathbf{X}^\top\mathbf{y}.$$

9 / 14

## 9 Mínimos Cuadrados Ordinarios (MCO)

Si  $\mathbf{X} = [1; x;]$  es de rango 2.



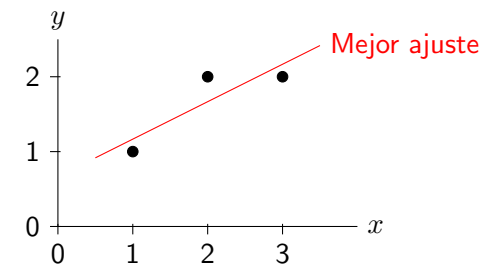
$$\left(\frac{1}{m}\mathbf{X}^\top\mathbf{X}\right)\begin{pmatrix} \hat{a} \\ \hat{b} \end{pmatrix} = \frac{1}{m}\mathbf{X}^\top\mathbf{y}.$$

10 / 14

## 10 Aplicación: Mínimos cuadrados (Ajuste lineal)

“buscando la mejor recta de ajuste  $\hat{y} = \hat{a} + \hat{b}x$ ”

Puntos  $(x, y)$ :  $(1, 1)$ ;  $(2, 2)$ ;  $(3, 2)$



$$\begin{cases} a + 1b = 1 \\ a + 2b = 2 \\ a + 3b = 2 \end{cases} \rightarrow \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix} \quad (\mathbf{X}\boldsymbol{\beta} = \mathbf{y} \text{ Sin solución})$$

11 / 14

### 11 Aplicación: Mínimos cuadrados (Ajuste lineal)

$$\mathbf{X}\beta = \mathbf{y} \quad (\text{Sin solución}) \rightarrow \left(\frac{1}{m}\mathbf{X}^T\mathbf{X}\right)\hat{\beta} = \frac{1}{m}\mathbf{X}^T\mathbf{y} \rightarrow \hat{\mathbf{y}} = \mathbf{X}\hat{\beta}.$$

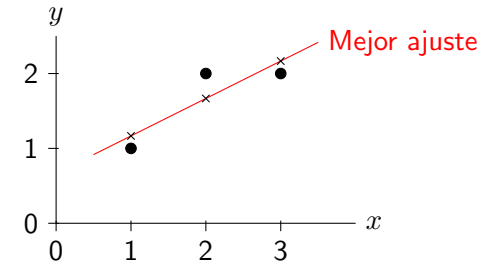
$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} \hat{a} \\ \hat{b} \end{pmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 2 & 3 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} 3 & 6 \\ 6 & 14 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} \hat{a} \\ \hat{b} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 5 \\ 11 \end{pmatrix} \Rightarrow \hat{a} = \frac{2}{3}; \quad \hat{b} = \frac{1}{2}.$$

Mejor solución:  $\frac{2}{3} + \frac{1}{2}x$

12 / 14

### 12 Aplicación: Mínimos cuadrados (Ajuste lineal)



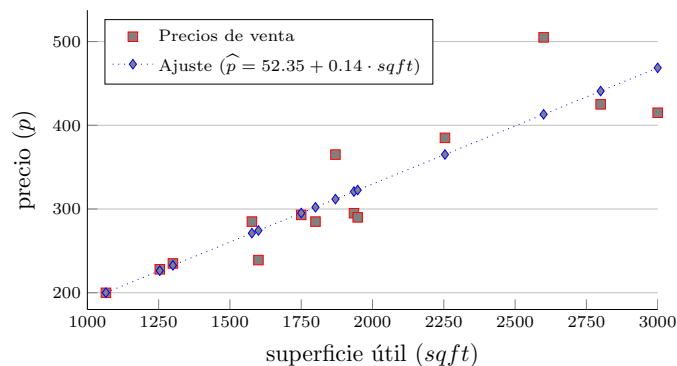
$$\hat{\mathbf{y}} = \mathbf{X}\hat{\beta} = \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 2 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} \begin{pmatrix} \hat{a} \\ \hat{b} \end{pmatrix} \rightarrow \hat{\mathbf{y}} = \begin{pmatrix} 7/6 \\ 10/6 \\ 13/6 \end{pmatrix} \rightarrow \hat{\mathbf{e}} = \begin{pmatrix} -1/6 \\ 2/6 \\ -1/6 \end{pmatrix}$$

$$\mathbf{y} = \hat{\mathbf{y}} + \hat{\mathbf{e}} \quad \text{y} \quad \begin{cases} \hat{\mathbf{e}} \cdot \hat{\mathbf{y}} = 0 \\ \hat{\mathbf{e}}\mathbf{X} = \mathbf{0} \end{cases}$$

13 / 14

### 13 Aplicación: ajustando por mínimos cuadrados

Precios de venta (miles de dólares) y superficie útil (pies al cuadrado) de 14 casas unifamiliares en la *University City* de la ciudad de San Diego en California en 1990 (Ramanathan, 2002, pp. 78)



14 / 14

### Problemas de la Lección 19

(L-19) PROBLEMA 1. Con las medidas  $\mathbf{y} = (0, 8, 8, 20,)$  tomadas en los instantes  $\mathbf{x} = (0, 1, 3, 4,)$ ,

- Plantee y resuelva las ecuaciones normales  $\mathbf{A}^T\mathbf{A}\hat{\beta} = \mathbf{A}^T\mathbf{y}$ .
  - Para el mejor ajuste lineal, encuentre los ajustes  $p_i$  y los cuatro errores  $e_i$ .
  - ¿Cuál es el cuadrado de la norma del vector de errores  $\|\mathbf{e}\|^2 = e_1^2 + e_2^2 + e_3^2 + e_4^2$ ?
  - Dibuje la recta de regresión
  - Sustituya las medidas  $\mathbf{y}$  por los valores ajustados  $\mathbf{p} = (1, 5, 13, 17,)$  escriba las cuatro ecuaciones  $\mathbf{A}\beta = \mathbf{p}$ . Encuentre la solución exacta a  $\mathbf{A}\beta = \mathbf{p}$
  - Verifique que  $\mathbf{e} = \mathbf{y} - \mathbf{p} = (-1, 3, -5, 3,)$  es perpendicular a las dos columnas de  $\mathbf{A}$ .
  - ¿Cuál es la distancia más corta  $\|\mathbf{e}\|$  desde  $\mathbf{y}$  al espacio columna de  $\mathbf{A}$ ?
- (Strang, 2003, ejercicio 1–3 del conjunto de problemas 4.3.)

(L-19) PROBLEMA 2.

- Escriba las tres ecuaciones  $y = \alpha + \beta x$  dado el conjunto de datos:  $y = 7$  para  $x = -1$ ,  $y = 7$  para  $x = 1$ , y  $y = 21$  para  $x = 2$ . Encuentre la solución de mínimos cuadrados  $\hat{\beta} = (\hat{\alpha}, \hat{\beta})$  y pinte el mejor ajuste lineal.
- Encuentre la proyección  $\mathbf{p} = \mathbf{A}\hat{\beta}$ . Es decir, tres valores del mejor ajuste lineal. Demuestre que el vector de error es  $\mathbf{e} = (2, -6, 4,)$ . ¿Por qué es  $\mathbf{P}\mathbf{e} = \mathbf{0}$ ?

14 / 14

(L-19) **PROBLEMA 3.** Our measurements at times  $t = 1, 2, 3$  are  $b = 1, 4$ , and  $b_3$ . We want to fit those points by the nearest line  $C + Dt$ , using least squares.

- (a) Which value for  $b_3$  will put the three measurements on a straight line? *Which line is it?* Will least squares choose that line if the third measurement is  $b_3 = 9$ ? (Yes or no).
- (b) What is the linear system  $\mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{b}$  that would be solved exactly for  $\mathbf{x} = (C, D)$  if the three points do lie on a line? Compute the projection matrix  $\mathbf{P}$  onto the column space of  $\mathbf{A}$ .
- (c) What is the rank of that projection matrix  $\mathbf{P}$ ? How is the column space of  $\mathbf{P}$  related to the column space of  $\mathbf{A}$ ? (You can answer with or without the entries of  $\mathbf{P}$  computed in (b).)
- (d) Suppose  $b_3 = 1$ . Write down the equation for the best least squares solution  $\hat{\mathbf{x}}$ , and show that the best straight line is horizontal.

Ramanathan, R. (2002). *Introductory Econometrics with applications*. South-Western, Mason, Ohio, fifth ed. ISBN 0-03-034186-8.

Strang, G. (2003). *Introduction to Linear Algebra*. Wellesley-Cambridge Press, Wellesley, Massachusetts. USA, third ed. ISBN 0-9614088-9-8.