

Лекция 5 (от 30.09)

2.6. Экспоненциальный класс распределений

Определение: Семейство распределений $\mathcal{P} = \{P_\theta | \theta \in \Theta\}$ принадлежит экспоненциальному классу, если плотность $p_\theta(x)$ имеет вид

$$p_\theta(x) = \frac{g(x)}{h(\theta)} e^{a(\theta)^T u(x)},$$

где $g(x) > 0$, $u(x)$ — произвольные борелевские функции,

$h(\theta) = \int_{\mathcal{X}} g(x) e^{a(\theta)^T u(x)} dx$ — нормировочная константа.

Если $a(\theta) = \theta$, будем говорить что параметризация естественная.

Пример: $\mathcal{P} = \{\mathcal{N}(a, \sigma^2) | a \in \mathbb{R}, \sigma > 0\}$. Перейдем к естественным параметрам:

$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(-\frac{(x-a)^2}{2\sigma^2}\right) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(-\frac{x^2}{2\sigma^2} + \frac{xa}{\sigma^2} - \frac{a^2}{2\sigma^2}\right).$$

Введем параметры $\theta = (\theta_1, \theta_2): \theta_1 = -\frac{1}{2\sigma^2}, \theta_2 = \frac{a}{\sigma^2}$.

$$p(x) = \sqrt{-\frac{\theta_1}{\pi}} e^{\theta_1 x^2 + \theta_2 x + \frac{\theta_2^2}{4\theta_1}}.$$

$$u(x) = \begin{pmatrix} x^2 \\ x \end{pmatrix}, a(\theta) = \theta, g(x) = 1, h(\theta) = \sqrt{-\frac{\theta_1}{\pi}} e^{\frac{\theta_2^2}{4\theta_1}}.$$

Найдем достаточные статистики для семейства \mathcal{P} :

$$p_\theta(x_1, \dots, x_n) = h^{-n}(\theta) \prod_{i=1}^n g(x_i) e^{a(\theta)^T \sum_{i=1}^n u(x_i)}.$$

По критерию факторизации Неймана-Фишера $S(X) = \sum u(X_i)$ — достаточная статистика.

Замечание: $S(X)$ — статистика фиксированной размерности.

Теорема: Пусть $\mathcal{P} = \{P_\theta | \theta \in \Theta\}$ — семейство распределений т.ч. плотность $p_\theta(x)$ непрерывно дифференцируема по x и носитель не зависит от θ . Пусть также $S(X)$ — достаточная статистика фиксированной размерности m . Тогда семейство \mathcal{P} принадлежит экспоненциальному классу.

Следствие: Если плотность достаточно хорошая, то только семейства из экспоненциального класса допускают сжатие данных с помощью достаточных статистик.

Примеры:

1. $\mathcal{P} = \{\text{Коши со сдвигом}\}$ не лежит в экспоненциальном классе \implies нет достаточных статистик фиксированного размера.
2. $\mathcal{P} = \{U[0, \theta]\}$ — носитель зависит от θ . Однако достаточная статистика фикс. размера существует: $S(X) = X_{(n)}$.

Далее потребуем некоторые условия:

1. Параметризация естественная
2. $g(x)$, $u(x)$ непрерывны
3. Условие равномерной сходимости интеграла по параметру:

$$\forall s \forall j \leq k \exists \varphi(x) : \forall \theta \in \Theta |g(x) u_s^j(x) e^{\theta u(x)}| \leq \varphi(x),$$

и при этом $\int_{\mathcal{X}} \varphi(x) dx$ сходится.

Следствия:

1. $h(\theta)$ непрерывно дифференцируема k раз
2. $p_\theta(x)$ непрерывно дифференцируема k раз по θ
3. Можно менять местами $\frac{\partial}{\partial \theta}$ и \int

Утверждение 1:

- $E_{\theta} u(X) = \nabla \ln h(\theta) = \left(\frac{\partial}{\partial \theta} \ln h(\theta) \right)_j$
- $D_{\theta} u(X) = \nabla^2 \ln h(\theta) = \left(\frac{\partial^2}{\partial \theta^2} \ln h(\theta) \right)_{jk}$

 \triangle (1):

$$\frac{\partial h(\theta)}{\partial \theta_j} = \frac{\partial}{\partial \theta} \int_{\mathcal{X}} g(x) e^{\theta^T u(x)} dx = \{\text{следствие 3}\} = \int_{\mathcal{X}} u_j(x) g(x) e^{\theta^T u(x)} dx = h(\theta) \int_{\mathcal{X}} \frac{u_j(x)}{h(\theta)} g(x) e^{\theta^T u(x)} dx = h(\theta) E_{\theta} u_j(X_1).$$

$$E_{\theta} u_j(X_1) = \frac{\partial h(\theta) / \partial \theta_j}{h(\theta)} = \frac{\partial \ln h(\theta)}{\partial \theta} \quad \square.$$

Утверждение: Если Θ — выпуклое множество, то ОМП существует и единственна. $\triangle \nabla \nabla \ln h(\theta) = D_{\theta} u(X_1) \geq 0 \implies \ln h(\theta)$ выпукла.

$$l_X(\theta) = \underbrace{\sum \ln g(X_i)}_{\text{не зависит от } \theta} \underbrace{- n \ln h(\theta)}_{\text{выпукла}} + \underbrace{\theta \sum u(X_i)}_{\text{линейна по } \theta} \implies l_X(\theta) \text{ вогнута.}$$

Значит, максимум существует и единственный \square .**Утверждение:** Если Θ — выпуклое открытое множество, то выполнены условия L5-L9. \triangle L5-L7 выполнены из следствий 1-3

$$\text{L8: } \frac{\partial \ln p_{\theta}(x)}{\partial \theta} = \frac{\partial}{\partial \theta} (\ln g(x) - n \ln h(\theta) + \theta u(x)) = \frac{\partial h(\theta)}{h(\theta)} + u(x)$$

$$i(\theta) = E_{\theta} \left(\frac{\partial \ln p_{\theta}(X_1)}{\partial \theta} \right)^2 \text{ по утверждению 1 существует и конечна}$$

$$\text{L9 следует из того, что } \frac{\partial^2 \ln p_{\theta}(X_1)}{\partial \theta^2} \text{ не зависит от } \theta \quad \square.$$

2.7. Сравнение оценок

Ранее было:

$$X_1, \dots, X_n \sim \text{Exp}(\theta).$$

$$\hat{\theta}_1 = 1/\bar{X}, \quad \hat{\theta}_2 = -\ln \overline{I\{X > 1\}} \text{ — (сильно) состоятельная, а. н. оценка } \theta. \text{ Хотим построить оценку для } \tau(\theta) \in \mathbb{R}^d.$$

Определение: Функция $L: \mathbb{R}^d \times \mathbb{R}^d \rightarrow \mathbb{R}_+$, которая характеризует степень отклонения оценки от $\tau(\theta)$, называется *функцией потерь (loss function)*.

Примеры:

- $L(x, y) = (x - y)^2$ — квадратичная функция потерь
- $L(x, y) = |x - y|$ — абсолютная функция потерь
- $L(x, y) = \log(1 + |x - y|)$
многомерный случай:
- $L(x, y) = (x - y)^T A (x - y)$, A — симметричная, полож. определенная матрица
если $A = I_d: L(x, y) = \sum_{j=1}^d (x_j - y_j)^2$.

Пусть $\hat{\theta}$ — оценка $\tau(\theta)$, θ — истинное значение параметра. Тогда $L(\hat{\theta}, \theta)$ — штраф при оценивании $\tau(\theta)$ оценкой $\hat{\theta}$.
Проблема: штраф случаен

Определение: Функция риска

$$R_{\hat{\theta}, \tau}(\theta) = E_{\theta} L(\hat{\theta}, \tau(\theta)).$$

Примеры:

- $\text{MSE}_{\hat{\theta}, \tau}(\theta) = E_{\theta} (\hat{\theta} - \tau(\theta))^2$ — среднеквадратичная ошибка
- $\text{MAE}_{\hat{\theta}, \tau}(\theta) = E_{\theta} |\hat{\theta} - \tau(\theta)|$ — средняя абсолютная ошибка

Замечание: если $\tau(\theta) = \theta$, то индекс τ опускаем.

Задача: X_1, \dots, X_n — выборка. $\hat{\theta}_1 = X_1$, $\hat{\theta}_2 = \bar{X}$ — оценки $\tau(\theta) = E_\theta(X_1)$. Посчитать MSE.

$$\begin{aligned} \triangle \quad \text{MSE}_{\hat{\theta}_1, \tau}(\theta) &= E_\theta(X_1 - E_\theta X_1)^2 = D_\theta X_1 \\ \text{MSE}_{\hat{\theta}_2, \tau}(\theta) &= E_\theta(\bar{X} - E_\theta \bar{X})^2 = D_\theta \bar{X} = \frac{1}{n} D_\theta X_1. \end{aligned}$$

Вывод: усреднение уменьшает среднеквадратичный риск в n раз. \square

Подходы к сравнению оценок:

1. Равномерный

- $\hat{\theta}_1$ не хуже $\hat{\theta}_2$, если $\forall \theta R_{\hat{\theta}_1, \tau(\theta)} \leq R_{\hat{\theta}_2, \tau(\theta)}$.
- $\hat{\theta}_1$ лучше $\hat{\theta}_2$, если, кроме того, $\exists \theta : R_{\hat{\theta}_1, \tau(\theta)} < R_{\hat{\theta}_2, \tau(\theta)}$.
- Пусть \mathcal{H} — множество оценок. $\hat{\theta}$ — наилучшая в \mathcal{H} , если она лучше всех оценок из \mathcal{H} .
- Если $L(x, y) = (x - y)^2$, то подход называется *среднеквадратичным*.

Утверждение: Наилучшей оценки может не существовать.

$$\begin{aligned} \triangle \quad \mathcal{H} &= \{\hat{\theta}_1 \equiv 1, \hat{\theta}_2 \equiv 2\} \\ \text{MSE}_{\hat{\theta}_1}(\theta) &= E_\theta(\theta - 1)^2 = (\theta - 1)^2 \\ \text{MSE}_{\hat{\theta}_2}(\theta) &= E_\theta(\theta - 2)^2 = (\theta - 2)^2 \end{aligned}$$

Если $\theta < 1.5$, то $\text{MSE}_{\hat{\theta}_1}(\theta) < \text{MSE}_{\hat{\theta}_2}(\theta)$; если $\theta > 1.5$, то $\text{MSE}_{\hat{\theta}_2}(\theta) < \text{MSE}_{\hat{\theta}_1}(\theta)$ \square .

Утверждение: Справедливо *bias-variance разложение*:

$$\underbrace{\text{MSE}_{\hat{\theta}, \tau}(\theta)}_{\text{error}} = \underbrace{D_\theta \hat{\theta}}_{\text{variance}} + \underbrace{(E_\theta \hat{\theta} - \theta)^2}_{\text{bias}^2}.$$

$$\triangle \quad \text{MSE}_{\hat{\theta}, \tau}(\theta) = E_\theta(\hat{\theta} - \tau(\theta))^2 = E_\theta((\hat{\theta} - E_\theta \hat{\theta}) + (E_\theta \hat{\theta} - \tau(\theta)))^2 = E_\theta(\hat{\theta} - E_\theta \hat{\theta})^2 + 2E_\theta(\hat{\theta} - E_\theta \hat{\theta})(E_\theta \hat{\theta} - \tau(\theta)) + (E_\theta \hat{\theta} - \tau(\theta))^2$$

Второе слагаемое равно нулю, следовательно, получаем требуемое. \square

Следствие: Среди все несмещенных оценок наилучшей будет та, у которой меньше дисперсия.

2. Байесовский

Пусть Q — некоторое распределение на Θ . Тогда $\hat{\theta}_1$ не хуже $\hat{\theta}_2$, если $E_Q R_{\hat{\theta}_1}(\theta) \leq E_Q R_{\hat{\theta}_2}(\theta)$.

3. Минимаксный

$$\hat{\theta}_1 \text{ не хуже } \hat{\theta}_2, \text{ если } \sup_{\theta \in \Theta} R_{\hat{\theta}_1}(\theta) \leq \sup_{\theta \in \Theta} R_{\hat{\theta}_2}(\theta).$$

4. Асимптотический (для а.н.о)

Пусть $\hat{\theta}_1, \hat{\theta}_2$ — а.н.о. $\tau(\theta)$ с асимпт. дисперсией σ_1^2 и σ_2^2 . Тогда

- $\hat{\theta}_1$ не хуже $\hat{\theta}_2$, если $\sigma_1(\theta) \leq \sigma_2(\theta) \forall \theta \in \Theta$.
- $\hat{\theta}_1$ лучше $\hat{\theta}_2$, если, кроме того $\exists \theta \in \Theta : \sigma_1(\theta) < \sigma_2(\theta)$.
- *Относительная асимптотическая эффективность*: $\text{ARE}_{\hat{\theta}_1, \hat{\theta}_2}^\tau(\theta) = \frac{\sigma_2^2}{\sigma_1^2}$ показывает, насколько $\hat{\theta}_1$ лучше $\hat{\theta}_2$.

$$\hat{\theta}_1 \text{ не хуже } \hat{\theta}_2, \text{ если } \text{ARE}_{\hat{\theta}_1, \hat{\theta}_2}^\tau(\theta) \geq 1 \forall \theta \in \Theta.$$

Определение: Оценка $\hat{\theta}$ называется *асимптотически эффективной оценкой* $\tau(\theta)$, если она имеет наименьшую асимптотическую дисперсию среди всех а.н.о. $\tau(\theta)$ с непрерывной а. д.

Утверждение: Если выполнены условия L1-L9, то ОМП асимптотически эффективна.

Пример: $X_1, \dots, X_n \sim \mathcal{N}(\theta, 1)$.

- ОМП: $\hat{\theta}_1 = \bar{X}$ — а.н.о θ с а.д. $\sigma_1^2 = 1$.
- Теор. о выборочной медиане: $\hat{\theta}_2 = \hat{\mu} — а.н.о θ с а.д. $\sigma_2^2 = \frac{2\pi}{4} = \frac{\pi}{2}$.$

$$\text{ARE}_{\bar{X}, \hat{\mu}}(\theta) = \frac{\sigma_2^2(\theta)}{\sigma_1^2(\theta)} = \frac{\pi}{2} \approx 1.57.$$