

## Estimación puntual

A) Estimadores basados en los momentos.

1. Sea  $X_1, \dots, X_n$  una muestra aleatoria de una distribución

- $Bi(1, \theta)$ ,  $0 < \theta < 1$ .
- $\mathcal{P}(\theta)$ ,  $\theta > 0$ .
- $\mathcal{E}(\theta)$ ,  $\theta > 0$ .
- $\mathcal{G}(\theta)$ ,  $0 < \theta < 1$ .

En cada uno de estos casos, encontrar:

- (a) Un estimador de  $\theta$  basado únicamente en el primer momento.
- (b) Un estimador de  $\theta$  basado únicamente en el segundo momento.

Verificar que los respectivos estimadores cumplan las restricciones impuestas sobre el parámetro. Mas precisamente, si  $\delta_n(X_1, \dots, X_n)$  es el estimador resultante, verificar que  $\delta_n(X_1, \dots, X_n) \in \bar{\Theta}$

2. (Para hacer en R) El número de partículas que emite una fuente radiactiva por segundo, constituye un proceso de Poisson de intensidad  $\lambda$ .

Se recogieron durante 15 minutos los siguientes valores de emisiones:

$$\begin{array}{cccccccccccc} 500 & - & 488 & - & 426 & - & 510 & - & 450 & - & 368 & - & 508 & - & 514 & - & 426 \\ 476 & - & 512 & - & 526 & - & 444 & - & 524 & - & 236 & & & & & & \end{array}$$

Estimar el valor del parámetro  $\lambda$  basado en la muestra utilizando un estimador de momentos basado en el momento de orden 1 y otro basado en el momento de orden 2. Mediante un *bootstrap* paramétrico, obtenga una aproximación de la distribución de los estimadores obtenidos (grafique la función empírica de distribución o bien obtenga un histograma con las realizaciones del estimador). Utilizando también *bootstrap* estime la varianza del estimador.

3. Sea  $X_1, \dots, X_n$  una m.a. de una distribución  $\mathcal{E}(\theta)$ .

- (a) Hallar un estimador de los momentos de  $q(\theta) = P_\theta(X_1 \geq 1)$ .
- (b) Deducir de (a) un estimador para  $\theta$ .

4. Sea  $X_1, \dots, X_n$  una m.a. de una distribución  $N(0, \sigma^2)$ , con  $\sigma > 0$ .

- (a) Encontrar un estimador de  $\sigma$  basado en el segundo momento.
- (b) Encontrar otro estimador de  $\sigma$  a partir de  $E_\sigma(|X_1|)$ .

5. Sean  $X_1, X_2, \dots, X_n$  variables aleatorias independientes e idénticamente distribuidas Hallar el estimador de los momentos de  $\mu$  si

(a) la densidad de  $X_1$  está dada por:

$$f(x) = \frac{1}{\mu^4} x I_{[0, \mu^2]}(x) + \frac{1}{\mu^4} (2\mu^2 - x) I_{[\mu^2, 2\mu^2]}(x) \quad \mu > 0$$

(b) la función de probabilidad de  $X_1$  está dada por:

$$p(k) \mid \begin{array}{c} 1 \quad 2 \quad 4 \\ \hline \mu^2 \quad 2\mu(1-\mu) \quad (1-\mu)^2 \end{array} \quad 0 < \mu < 1$$

B) Estimadores de máxima verosimilitud.

1. Dada una muestra aleatoria  $X_1, \dots, X_n$  para cada una de las distribuciones consideradas en el ejercicio A.1, encontrar los respectivos estimadores de máxima verosimilitud (EMV) de  $\theta$ .
2. Sea  $X_1, \dots, X_n$  una m.a. de una distribución  $N(\mu, \sigma^2)$ . Consideremos el parámetro bivariado  $\theta = (\mu, \sigma^2)$ .

- (a) Encontrar el EMV de  $\theta$ .
- (b) Dado  $\xi \in \mathbb{R}$ , encontrar el EMV de  $p = P_\theta(X_1 > \xi)$ .
- (c) Dado  $p \in (0, 1)$ , encontrar el EMV del valor  $\xi$  tal que  $P_\theta(X_1 > \xi) = p$ .
- (d) Hallar el EMV de  $\mu$  cuando  $\sigma^2$  es conocido. ¿Es razonable que no dependa de  $\sigma^2$ ?
- (e) Hallar el EMV de  $\sigma^2$  cuando  $\mu$  es conocido. ¿Es razonable que dependa de  $\mu$ ?
- (f) Se supone que la distribución de un índice de colesterol en cierta población es  $N(\mu, \sigma^2)$ , donde  $\mu$  y  $\sigma^2$  son parámetros desconocidos. Se hacen análisis a 25 personas elegidas al azar de la población y se obtienen los siguientes datos:

1.53	1.65	1.72	1.83	1.62	1.75	1.72	1.68	1.65	1.61
1.70	1.60	1.73	1.61	1.52	1.81	1.72	1.50	1.51	1.65
1.58	1.82	1.65	1.72	1.65					

- i) Estimar  $\mu$  y  $\sigma^2$  por máxima verosimilitud basados en la muestra dada.
  - ii) Se considera que el índice es normal si es menor que 1.73. Estimar la proporción de la población con un índice anormal.
  - iii) (Para hacer en R) Como se ha hecho en el ejercicio 2 de de la sección de momentos, mediante un *bootstrap* paramétrico estime la distribución y la varianza del estimador obtenido.
3. Si  $X_1, \dots, X_n$  es una m.a. de una distribución  $\mathcal{U}[0, \theta]$ 
    - (a) Hallar el EMV de  $\theta$ .
    - (b) Hallar el estimador de los momentos de  $\theta$ .

4. Sea  $X_1, \dots, X_n$  una m.a. de una distribución exponencial desplazada, cuya densidad es

$$f(x) = e^{-(x-\theta)} I_{[\theta, \infty)}(x).$$

- (a) Encontrar el EMV de  $\theta$ .
  - (b) Encontrar el estimador de los momentos de  $\theta$ .
5. Si  $X_1, \dots, X_n$  es una m.a. de una distribución  $\mathcal{U}[\theta - 1/2, \theta + 1/2]$ , mostrar que cualquier  $T$  tal que  $X_{(n)} - 1/2 \leq T \leq X_{(1)} + 1/2$  es un EMV de  $\theta$ .
  6. Sean  $X_1, \dots, X_n$  una m.a. de una distribución  $N(\mu_1, \sigma^2)$  e  $Y_1, \dots, Y_m$  una m.a. de una distribución  $N(\mu_2, \sigma^2)$ , independientes entre sí.
    - (a) Hallar el EMV de  $\theta = (\mu_1, \mu_2, \sigma^2)$ .
    - (b) Hallar el EMV de  $\alpha = \mu_1 - \mu_2$ .

7. Se tienen observaciones independientes  $X_1, \dots, X_n$  de poblaciones normales con la misma media  $\mu$  pero con varianzas  $\sigma_1^2, \dots, \sigma_n^2$  respectivamente.
  - (a) ¿Es posible estimar todos los parámetros por máxima verosimilitud?
  - (b) Suponiendo  $\sigma_1^2, \dots, \sigma_n^2$  conocidos, hallar el EMV de  $\mu$ . Interpretar.

8. El número de microorganismos que se encuentran por grupo sobre una superficie sigue la siguiente distribución

$$p(x) = \theta I_{\{1\}}(x) + \frac{1 - \theta}{k - 1} I_{\{2,3,\dots,k\}}(x)$$

donde  $0 < \theta < 1$ . Supongamos que se examinan en forma independiente  $n$  grupos y se cuentan el número de microorganismos  $X_1, \dots, X_n$  en cada uno de ellos. Calcular el estimador de máxima verosimilitud de  $\theta$ .

### C) Estimadores de mínimos cuadrados.

En todos los ejercicios de esta sección se supondrá que  $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n$  son v.a.i.i.d. con media cero.

1. Demostrar que la media muestral  $\bar{X}$  es el estimador de mínimos cuadrados (EMC) de  $\theta$  en el modelo de posición:  $X_i = \theta + \varepsilon_i$ ,  $1 \leq i \leq n$ .
2. Consideremos el modelo de regresión lineal simple:  $X_i = \theta_1 t_i + \theta_2 + \varepsilon_i$ ,  $1 \leq i \leq n$ , donde  $t_i$  son constantes conocidas. Hallar los EMC de  $\theta_1$  y  $\theta_2$ .
3. Sea el modelo  $X_i = S_i(\theta) + \varepsilon_i$ ,  $1 \leq i \leq n$ ,  $\theta \in \mathbb{R}^k$ . Si  $\varepsilon_i \sim N(0, \sigma^2)$ , mostrar que el EMC y el EMV de  $\theta$  coinciden.

*Sugerencia:* Notar que  $X_i \sim N(S_i(\theta), \sigma^2)$ .

4. Consideremos nuevamente el modelo  $X_i = S_i(\theta) + \varepsilon_i$ ,  $1 \leq i \leq n$ ,  $\theta \in \mathbb{R}^k$ . Se define el estimador de *mínimos valores absolutos* (EMVA) como aquel valor  $\hat{\theta}$  que minimiza

$$\sum_{i=1}^n |X_i - S_i(\theta)|$$

- (a) Mostrar que el EMVA coincide con el EMV si los  $\varepsilon_i$  tienen distribución doble exponencial, cuya densidad es

$$f(t) = \frac{1}{2} e^{-|t|}$$

*Sugerencia:* Hallar la distribución de  $X_i$  para  $1 \leq i \leq n$ .

- (b) Mostrar que la mediana de  $X_1, \dots, X_n$  es el EMVA en el modelo de posición. *Sugerencia:* Considere primero el caso  $n$  impar.

5. (Para hacer en R) Tenemos el modelo real  $Y_i = X_i + \varepsilon_i$ , con  $X_i \sim U(0, 1)$  y  $\varepsilon_i \sim N(0, 1)$ . El modelo tentativo será  $Y_i = \beta X_i + \varepsilon_i$ . Fije  $n = 20$ , genere los datos siguiendo el modelo real, gráfíquelos y mediante una regresión de mínimos cuadrados sobre el modelo tentativo estime el valor de  $\beta$ . Usando regresión por medianas, efectúe también una estimación de  $\beta$ . Sea  $\hat{Y}_i = \hat{\beta} X_i$ , grafíque  $(X_i, \hat{Y}_i)$  en ambos casos.

Ahora, genere nuevamente usando el modelo real los  $(X_i, Y_i)$  pero vamos a introducir una contaminación en la primer observación. Cambiaremos el valor de  $X_1$  por 2, 10, 50 y 100 (niveles de contaminación) e  $Y_1 = -30$ . Para cada valor nuevo para  $X_1$ , regenere nuevamente la estimación usando ambos métodos y nuevamente grafíque  $(X_i, \hat{Y}_i)$ . Cómo se compara el comportamiento de ambos métodos frente a los distintos valores de contaminación?