

## Charakteristika bodových odhadů

Model:  $X_1, \dots, X_n$  je náhodný výběr (tj.  $X_i$  jsou nezávisle a stejně rozdělením) z rozdělení s distribuční funkcí  $F(x, \theta)$ , kde  $\theta \in \Theta$  je reálný parametr.

Cíl: Na základě náh. výběru  $X_1, \dots, X_n$  získat odhad parametru  $\theta$ .

Bodový odhad  $T = T_n = T(X_1, \dots, X_n)$  je libovolná (měřitelná) funkce náh. výběru  $X_1, \dots, X_n$ . Tedy je to opět náh. veličina.

## Charakteristika

Mějme  $T$  odhad parametru  $\theta$ .

$T$  je nekonzistentní odhad  $\theta$ , jestliže  $ET \neq \theta, \forall \theta \in \Theta$ .

$T$  je asymptoticky nekonzistentní odhad  $\theta$ , jestliže  $\lim_{n \rightarrow \infty} ET \neq \theta, \forall \theta \in \Theta$ .

$T$  je konzistentní odhad  $\theta$ , jestliže  $T \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{P} \theta, \forall \theta \in \Theta$ , tj.  $\forall \varepsilon > 0, P(|T - \theta| > \varepsilon) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{} 0$ .

## Úkoly

Nechť  $T$  je asymptoticky nekonzistentní odhad parametru  $\theta$  a platí  $\lim_{n \rightarrow \infty} D(T) = 0, \forall \theta \in \Theta$ , pak  $T$  je konzistentní odhad  $\theta$ .

1.)  $X_1, \dots, X_n$  je náhodný výběr z  $R_s(0, \theta)$ , kde  $\theta > 0$  je reálný parametr. Uvažujme jeho 2 odhady:

$$T_1 = \max \{X_1, \dots, X_n\}$$

$$T_2 = 2 \cdot \bar{X} = 2 \cdot \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$$

a) jsou  $T_1$  a  $T_2$  nekonzistentní odhady  $\theta$ ?

Začneme s  $T_2$

$$ET_2 = E\left(2 \cdot \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i\right) = \frac{2}{n} \sum_{i=1}^n E X_i = \frac{2}{n} \sum_{i=1}^n \frac{\theta}{2} = \frac{2}{n} \cdot n \cdot \frac{\theta}{2} = \theta, \forall \theta > 0.$$

$T_2$  je nekonzistentní odhad  $\theta$ .



$$ET_1 = E_{\max\{X_1, \dots, X_m\}}$$

póčítajme podľa rozdelení

oznámme prísl. distrib. je  $F_{T_1}(t) = P(\max\{X_1, \dots, X_m\} \leq t) \stackrel{\text{NEZ.}}{=} P(X_1 \leq t, \dots, X_m \leq t) = \underbrace{P(X_1 \leq t)}_{F(t)} \cdot \dots \cdot \underbrace{P(X_m \leq t)}_{F(t)}$

$$= [F(t)]^m, \text{ kde } F \text{ je distrib. je } X_i, i, P_S(0, \sigma) \Rightarrow F(t) = \frac{t}{\sigma}, \text{ pre } 0 \leq t \leq \sigma.$$

$$\parallel$$

$$\frac{t^m}{\sigma^m}, 0 \leq t \leq \sigma$$

$$\text{hukoda } f_{T_1}(t) = F'_{T_1}(t) = \frac{m}{\sigma^m} \cdot t^{m-1}, 0 \leq t \leq \sigma$$

$$= 0 \quad \text{jinak}$$

Počítajme

$$ET_1 = E_{\max\{X_1, \dots, X_m\}} = \int_0^{\sigma} t \cdot f_{T_1}(t) dt = \int_0^{\sigma} t \cdot \frac{m}{\sigma^m} \cdot t^{m-1} dt = \frac{m}{\sigma^m} \cdot \int_0^{\sigma} t^m dt =$$

$$\frac{m}{\sigma^m} \cdot \left[ \frac{t^{m+1}}{m+1} \right]_0^{\sigma} = \frac{m}{\sigma^m} \cdot \frac{\sigma^{m+1}}{m+1} = \frac{m}{m+1} \cdot \sigma \neq \sigma. \quad T_1 \text{ nemá nekraný odhad } \sigma.$$

Môžeme  $T_1$  „opraviť“, aby nekraný bol?

$$\tilde{T}_1 = \frac{m+1}{m} \cdot T_1 = \frac{m+1}{m} \cdot \max\{X_1, \dots, X_m\}. \text{ Pak } E\tilde{T}_1 = \sigma, \forall \sigma > 0. \quad \tilde{T}_1 \text{ je nekraný odhad } \sigma.$$

b) Je  $T_1, \tilde{T}_1$  a  $T_2$  asymptoticky nekrané odhady  $\sigma$ ?

Je-li  $T$  nekraný odhad  $\sigma$ , pak  $T$  je rzejně i asymptoticky nekraný odhad  $\sigma \Rightarrow \tilde{T}_1$  a  $T_2$  je as. nekrané

$$\lim_{n \rightarrow \infty} ET_1 = \lim_{n \rightarrow \infty} \left( \frac{n}{n+1} \right) \cdot \sigma = \sigma, \forall \sigma. \quad T_1 \text{ je asymptoticky nekraný.}$$



c) jsou  $T_1, \tilde{T}_1$  a  $T_2$  konsistentní odhady parametrů  $\theta$ ?

•  $T_1, \tilde{T}_1$  a  $T_2$  jsou as. nekorelované odhady  $\theta$

• zbylá úkolem, že  $D(T_1), D(\tilde{T}_1)$  a  $D(T_2)$  konvergují pro  $m \rightarrow \infty$  k 0.

Sami odhadli, že  $D(T_1) = \theta^2 \cdot \frac{m}{(m+2)(m+1)^2} \xrightarrow{m \rightarrow \infty} 0, \forall \theta > 0.$

$T_1$  je konsistentní odhad  $\theta$

$D(\tilde{T}_1) = D\left(\frac{m+1}{m} \cdot T_1\right) = \frac{(m+1)^2}{m^2} \cdot D(T_1) = \frac{\theta^2}{m(m+2)} \xrightarrow{m \rightarrow \infty} 0, \forall \theta > 0$

$\tilde{T}_1$  je konsistentní odhad  $\theta$

$D(T_2) = D\left(\frac{2}{m} \sum_{i=1}^m X_i\right) = \frac{4}{m^2} D\left(\sum_{i=1}^m X_i\right) \stackrel{\text{VEZ}}{=} \frac{4}{m^2} \cdot \sum_{i=1}^m D(X_i) = \frac{4}{m^2} \cdot m \cdot \frac{\theta^2}{12} = \theta^2 \cdot \frac{1}{3m} \xrightarrow{m \rightarrow \infty} 0, \forall \theta > 0$

$T_2$  je konsistentní odhad  $\theta$

d) Který z odhadů  $T_1, \tilde{T}_1$  a  $T_2$  je „nejlepší“?

„Který má nejmenší (kvadratickou) chybu odhadu  $T$  je  $E(T - \theta)^2$ “

$E(T - \theta)^2 = \dots = DT + \underbrace{(ET - \theta)^2}_{\text{bias } T = \text{vyjádření } T}$

je-li  $T$  nekorelovaný odhad  $\theta$ , pak  $E(T - \theta)^2 = DT.$

•  $E(T_1 - \theta)^2 = DT_1 + (ET_1 - \theta)^2 = \theta^2 \cdot \frac{m}{(m+2)(m+1)^2} + \left(\theta \cdot \frac{m}{m+1} - \theta\right)^2 = \dots = \theta^2 \cdot \frac{2}{(m+2)(m+1)}$

•  $E(\tilde{T}_1 - \theta)^2 = D\tilde{T}_1 = \theta^2 \cdot \frac{1}{m(m+2)}$

•  $E(T_2 - \theta)^2 = DT_2 = \theta^2 \cdot \frac{1}{3m}$



Uvězňme platí:

$$E(\tilde{T}_1 - \theta)^2 \leq E(T_1 - \theta)^2 < E(T_2 - \theta)^2, \quad \forall \theta > 0$$

tedy  $\tilde{T}_1$  je "lepší".

2.) Necht  $T_1$  a  $T_2$  jsou dva nezávislé odhady parametru  $\theta$ . Necht rozptyl odhadu  $T_1$  je dvojnásobkem rozptylu  $T_2$ . Necht  $T_1$  a  $T_2$  jsou navíc nekorelované odhady  $\theta$ .

Definujme odhad  $T = k_1 T_1 + k_2 T_2$  pro nějaké  $k_1, k_2 \in \mathbb{R}$ .

Uveďte konkrétní  $k_1, k_2$  tak, aby  $T$  byl nekorelovaný odhad  $\theta$  a měl nejmenší možný rozptyl.