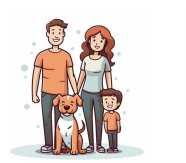


Clase 12: Estimación puntual, conceptos básicos y propiedades. Estimadores Insesgados y de mínima varianza

Universidad Nacional de Colombia - Sede Medellín

Ilustración

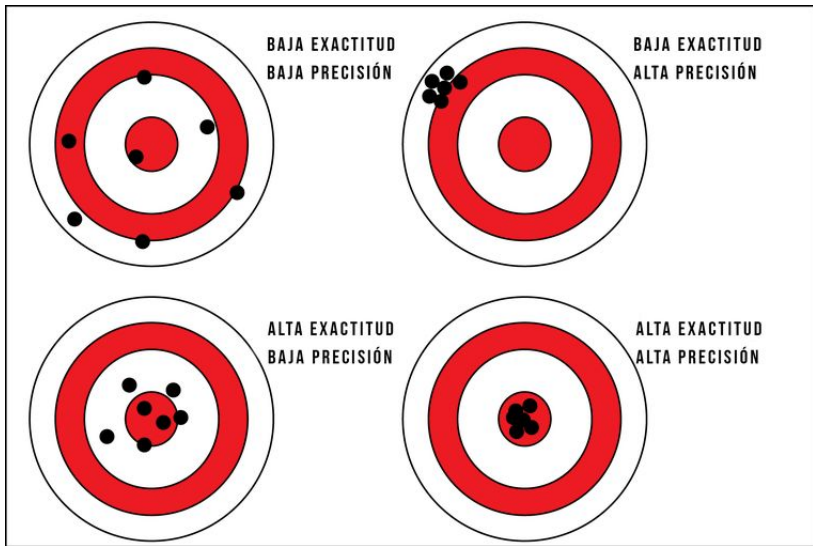


Tipos de estimación

- ▶ Puntual.
- ▶ Por intervalo.

Tarea: ver el siguiente video https://youtu.be/cMqgG_lBC2U?si=hCKzd64nB6F_q4Fy

Ilustración



Estimación Puntual

Suponga que se desea estimar un parámetro (μ, σ^2, p) de interés de una sola población con base en una muestra aleatoria de tamaño n de esta población.

Si X_1, \dots, X_n es una m.a de dicha población, entonces cada X_i es una v.a. y cualquier estadístico deducido a partir de esta muestra será también una v.a.

Así los estimadores \bar{X} , S^2 y \hat{p} serán variables aleatorias.

Estimación puntual

- ▶ El objetivo de la estimación puntual es emplear una m.a. para calcular un número que sea una buena presunción del parámetro de interés θ .
- ▶ El estimador puntual se denota como $\hat{\theta}$.
- ▶ El número resultante se llama estimación puntual.

Estimación puntual

Sea X_1, \dots, X_n una muestra aleatoria de una población con media μ y varianza σ^2 .
Tres estimadores puntuales para μ son:

$$\bar{X}, \quad \tilde{X} : \text{Mediana}, \quad \hat{\mu}_1 = \frac{\min + \max}{2}$$

Cuatro estimadores puntuales para σ^2 son:

$$S^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2, \quad S_n^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2,$$

$$DM = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \tilde{X})^2, \quad \hat{\sigma} = \frac{1}{4} \text{Rango}.$$

Si $\hat{\theta}$ es un estimador de θ , a medida que el tamaño de la muestra crece, se espera que $\hat{\theta}$ esté muy cerca de θ .

Los valores de $\hat{\theta}$ cambian de muestra a muestra; así,

$$\hat{\theta} = \theta + \text{Error} \quad \text{Error de estimación} .$$

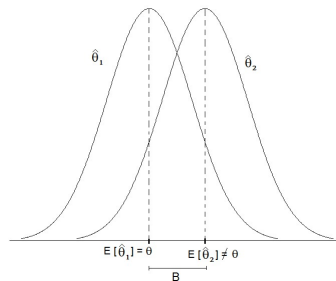
Insesgamiento de un estimador

Se dice que un estimador puntual $\hat{\theta}$ de θ (parámetro poblacional) es **insesgado** si

$$E[\hat{\theta}] = \theta.$$

En caso contrario diremos que el estimador es **sesgado**. Si $\hat{\theta}$ es sesgado, el sesgo se define como:

$$B = E[\hat{\theta}] - \theta.$$



Ver el video: <https://youtu.be/KQw1WEn1Jus?si=4fjplYy5eT21-uN8>

Ejemplo de un estimador insesgado y uno sesgado

Suponga que $X \sim \text{bin}(n, p)$ con p desconocida. Considere los siguientes estimadores para p :

$$\hat{p}_1 = \frac{X}{n} \quad \hat{p}_2 = \frac{X+1}{n+1}.$$

¿Cual de los dos estimadores es insesgado?

Solución:

$$E[\hat{p}_1] = E\left[\frac{X}{n}\right] = \frac{1}{n} E[X] = \frac{1}{n} np = p$$

$$E[\hat{p}_2] = E\left[\frac{X+1}{n+1}\right] = \frac{1}{n+1} E[X+1] = \frac{np+1}{n+1}$$

\hat{p}_1 es insesgado y \hat{p}_2 es sesgado para p .

El sesgo de \hat{p}_2 está dado por: $B = E[\hat{p}_2] - p = \frac{1-p}{n+1}.$

Ejemplo de dos estimadores insesgados

Sea X_1, \dots, X_n una muestra aleatoria de una distribución con media μ y varianza σ^2 , entonces $\bar{X} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$ y $S^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2$ son estimadores insesgados para μ y σ^2 respectivamente.

Demostración

Debemos calcular $E(\bar{X})$ y $E(S^2)$.

$$E[\bar{X}] = E\left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i\right] = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n E[X_i] = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \mu = \frac{n\mu}{n} = \mu.$$

Antes de calcular $E(S^2)$ necesitamos lo siguiente:

$$\sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2 = \sum_{i=1}^n (X_i^2 - 2X_i\bar{X} + \bar{X}^2) = \sum_{i=1}^n X_i^2 - 2n\bar{X}^2 + n\bar{X}^2 = \sum_{i=1}^n X_i^2 - n\bar{X}^2.$$

Así

$$E[S^2] = \frac{1}{n-1} E\left[\sum_{i=1}^n X_i^2 - n\bar{X}^2\right] = \frac{1}{n-1} \left(\sum_{i=1}^n E[X_i^2] - nE[\bar{X}^2]\right).$$

Como

$$E[X_i^2] = \text{Var}[X_i] + \mu^2 = \sigma^2 + \mu^2 \quad \text{y} \quad E[\bar{X}^2] = \frac{\sigma^2}{n} + \mu^2.$$

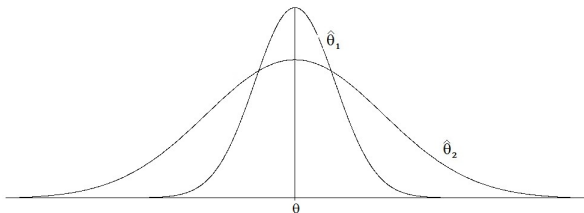
Entonces:

$$\begin{aligned} E[S^2] &= \frac{1}{n-1} \left[\sum_{i=1}^n (\sigma^2 + \mu^2) - n \left(\frac{\sigma^2}{n} + \mu^2 \right) \right] \\ &= \frac{1}{n-1} (n\sigma^2 + n\mu^2 - \sigma^2 - n\mu^2) = \frac{(n-1)\sigma^2}{n-1} = \sigma^2. \end{aligned}$$

En conclusión, los estimadores \bar{X} y S^2 son insesgados para la media μ y varianza σ^2 de una población cualquiera.

Estimador Insesgado de Mínima Varianza (MVUE)

Entre dos estimadores insesgados para θ , se prefiere aquel con menor varianza.



Del gráfico se deduce que ambos estimadores para θ son insesgados. También se evidencia que $Var[\hat{\theta}_1] < Var[\hat{\theta}_2]$, por lo tanto $\hat{\theta}_1$ es mejor estimador de θ que $\hat{\theta}_2$. De todos los estimadores insesgados para un parámetro θ , el de menor varianza es llamado **Estimador Insesgado de Mínima Varianza (MVUE)**.

Ver el video: <https://youtu.be/jd9Mcrt7SiE?si=0zXjclORtdFFKJcs>

Ejemplo de mejor estimador

Sea X_1, \dots, X_n una muestra aleatoria de una población con media μ y varianza σ^2 conocida.

Sean

$$\hat{\mu}_1 = \frac{X_1 + X_2 + X_n}{3} \quad \text{y} \quad \hat{\mu}_2 = \frac{2X_1 - X_n + 2X_4 + X_{10}}{4}.$$

¿Cuál es mejor estimador? ¿ $\hat{\mu}_1$ o $\hat{\mu}_2$?

Solución:

Calculemos los valores esperados de los dos estimadores.

$$E[\hat{\mu}_1] = \frac{1}{3} E[X_1 + X_2 + X_n] = \frac{\mu + \mu + \mu}{3} = \mu$$

$$E[\hat{\mu}_2] = \frac{1}{4} E[2X_1 - X_n + 2X_4 + X_{10}] = \frac{1}{4} (2\mu - \mu + 2\mu + \mu) = \frac{4\mu}{4} = \mu$$

Ahora vamos a calcular sus varianzas.

$$\text{Var}[\hat{\mu}_1] = \frac{1}{9} V[X_1 + X_2 + X_n] = \frac{1}{9} (\sigma^2 + \sigma^2 + \sigma^2) = \sigma^2/3$$

$$\begin{aligned}\text{Var}[\hat{\mu}_2] &= \frac{1}{16} \text{Var}[2X_1 - X_n + 2X_4 + X_{10}] \\ &= \frac{1}{16} (4\sigma^2 + \sigma^2 + 4\sigma^2 + \sigma^2) = \frac{5}{8} \sigma^2\end{aligned}$$

Como $\text{Var}[\hat{\mu}_1] < \text{Var}[\hat{\mu}_2]$, podemos concluir que $\hat{\mu}_1$ es mejor estimador que $\hat{\mu}_2$ para estimar a μ .

Propiedad importante

Teorema

Sea X_1, \dots, X_n una muestra aleatoria de una $N(\mu, \sigma^2)$, entonces \bar{X} es el MVUE para μ y

$S^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2$ es el MVUE para σ^2 .

Error estándar o standard error (se)

Definición

Si $\hat{\theta}$ es un estimador de θ , el *Error Estándar de $\hat{\theta}$* será su desviación estándar, es decir,

$$se(\hat{\theta}) = \sigma_{\hat{\theta}} = \sqrt{Var[\hat{\theta}]}.$$

Si $se(\hat{\theta})$ depende de algún otro parámetro desconocido, éste debe ser estimado previamente y así, se obtiene una estimación del error estándar de $\hat{\theta}$.

Error estándar o standard error (se)

Al error estándar de $\hat{\theta}$ se le suele denotar como $\sigma_{\hat{\theta}}$ ó $S_{\hat{\theta}}$, cuando se deba realizar previamente alguna estimación.

Ejemplo de error estándar de \bar{X}

¿Cuál es el error estándar para el estimador \bar{X} de la media de una población con media μ y varianza σ^2 ?

Solución:

En la clase anterior vimos que para una muestra aleatoria de una población con media μ y varianza σ^2 :

$$E[\bar{X}] = E\left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i\right] = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n E[X_i] = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \mu = \frac{n\mu}{n} = \mu. \quad (1)$$

$$Var[\bar{X}] = Var\left[\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i\right] = \frac{1}{n^2} \sum_{i=1}^n Var[X_i] = \frac{\sigma^2}{n}. \quad (2)$$

Así, el error estándar de \bar{X} , está dado por $\sigma_{\bar{X}} = S_{\bar{X}} = \sqrt{Var[\bar{X}]} = \frac{\sigma}{\sqrt{n}}$.

Si σ es desconocida, ella se puede estimar como la desviación estándar muestral S .

Ejemplo de error estándar de \hat{p}

Suponga que $X \sim \text{bin}(n, p)$, con p desconocido. Un estimador para p es $\hat{p} = \frac{X}{n}$.

¿Cuál es el error estándar de \hat{p} ?

Solución:

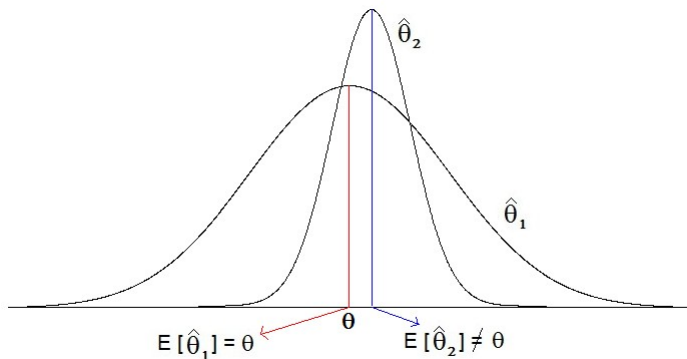
$$\text{Var}[\hat{p}] = \text{Var}\left[\frac{X}{n}\right] = \frac{1}{n^2} \text{Var}[X] = \frac{1}{n^2} np(1-p) = \frac{p(1-p)}{n}$$

Como p se estima usando $\hat{p} = \frac{X}{n}$, el error estándar de \hat{p} sería:

$$\hat{\sigma}_{\hat{p}} = S_{\hat{p}} = \sqrt{\text{Var}(\hat{p})} = \sqrt{\frac{\frac{X}{n} \left(1 - \frac{X}{n}\right)}{n}}.$$

Error cuadrático medio

Suponga ahora que se desea establecer cual de dos estimadores de un parámetro θ es mejor:



De la figura anterior se observa que $\hat{\theta}_1$ es insesgado para θ pero $\hat{\theta}_2$ no. Sin embargo se observa que $V[\hat{\theta}_2] < V[\hat{\theta}_1]$. ¿Que hacer?

Una medida más general para comparar estimadores de θ es el *Error Cuadrático Medio (ECM)*, el cual se define como:

$$ECM(\hat{\theta}) = Var[\hat{\theta}] + B^2.$$

Entre dos estimadores elegimos aquel con menor *ECM*.

Ejemplo

Sea X_1, \dots, X_n una muestra aleatoria de una distribución con media $\theta = 2$ y varianza $\sigma^2 = 1$. Considere dos estimadores de θ , dados por:

$$\hat{\theta}_1 = \frac{4X_1 + X_n}{5} \quad \text{y} \quad \hat{\theta}_2 = \frac{X_1 + X_2 + 3X_n}{10}.$$

¿Cuál es mejor estimador de θ ?

Solución:

Paso 1: calculemos los valores esperados de cada estimador.

$$E[\hat{\theta}_1] = E\left[\frac{4X_1 + X_n}{5}\right] = \frac{1}{5} \{4E[X_1] + E[X_n]\} = \frac{4\theta + \theta}{5} = \theta.$$

$$E[\hat{\theta}_2] = E\left[\frac{X_1 + X_2 + 3X_n}{10}\right] = \frac{E[X_1] + E[X_2] + 3E[X_n]}{10} = \frac{\theta + \theta + 3\theta}{10} = \frac{1}{2}\theta.$$

Así, $\hat{\theta}_1$ es insesgado y $\hat{\theta}_2$ es sesgado. El sesgo de $\hat{\theta}_1$ es cero y el sesgo de $\hat{\theta}_2$ es $B_2 = E[\hat{\theta}_2] - \theta = -\frac{\theta}{2}$.

Paso 2: calculemos las varianzas.

$$\begin{aligned} \text{Var} [\hat{\theta}_1] &= \text{Var} \left[\frac{4X_1 + X_n}{5} \right] = \frac{1}{5^2} \{16 \text{Var}[X_1] + \text{Var}[X_n]\} \\ &= \frac{1}{25} \{16\sigma^2 + \sigma^2\} = \frac{17}{25} \sigma^2 . \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Var} [\hat{\theta}_2] &= \text{Var} \left[\frac{X_1 + X_2 + 3X_n}{10} \right] = \frac{1}{10^2} \{ \text{Var}[X_1] + \text{Var}[X_2] + 9 \text{Var}[X_n] \} \\ \text{Var} [\hat{\theta}_2] &= \frac{11}{100} \sigma^2 . \end{aligned}$$

Observe que $\text{Var} [\hat{\theta}_2] < \text{Var} [\hat{\theta}_1]$.

Paso 3: calculemos el ECM:

$$ECM\left[\hat{\theta}_1\right] = Var\left[\hat{\theta}_1\right] + B_1^2 = \frac{17}{25}\sigma^2 + 0^2 = \frac{17}{25}\sigma^2.$$

$$ECM\left[\hat{\theta}_2\right] = Var\left[\hat{\theta}_2\right] + B_2^2 = \frac{11}{100}\sigma^2 + \left(-\frac{\theta}{2}\right)^2 = \frac{11}{100}\sigma^2 + \frac{\theta^2}{4}.$$

Como $\sigma^2 = 1$ y $\theta = 2$ los *ECM* serían $ECM\left[\hat{\theta}_1\right] = \frac{17}{25}$ y $ECM\left[\hat{\theta}_2\right] = \frac{11}{100} + 1$.

Al comparar los *ECM* vemos que $ECM\left[\hat{\theta}_1\right] < ECM\left[\hat{\theta}_2\right]$, se puede concluir que $\hat{\theta}_1$ es mejor estimador que $\hat{\theta}_2$.

Ejercicio

Sea X_1, \dots, X_n una muestra aleatoria de una distribución Poisson con parámetro λ desconocido. Considere dos estimadores de λ , dados por:

$$\hat{\lambda}_1 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n X_i \quad y \quad \hat{\lambda}_2 = \frac{1}{n} \left[\sum_{i=1}^n X_i - 1 \right].$$

- a. Determine si ambos estimadores son insesgados para λ .
- b. ¿Cuál de los dos estimadores para λ tiene menor varianza?
- c. Si $n = 25$ y $\lambda = 4$, ¿cual de los dos estimadores prefiere?