

# Estadística Teórica 2012

ENRIQUE ALVAREZ  
Teoría Ma 17-21

enriquealvarez@  
fibertel.com.ar  
ealvarez@mate.unlp.edu.ar  
ssombielle@gmail.com

Susana Sombielle  
Práctica Jueves

Exámenes 2 parciales c/ recuperatorio  
fechas: \_\_\_\_\_  
\_\_\_\_\_

Bibliografía: Apuntes de Boente - Yohai  
Libros 1) Casella Berger "Statistical Inference"  
2) Lehmann - Casella  
Theory of Point Estimation  
2b) Lehman - Romano  
Testing Statistical Hypotheses  
3) Theoretical Statistics  
Keener

## Introducción

En este curso trabajaremos con

- Datos, representados por  $X$ , que puede ser una variable aleatoria o más generalmente

em vector aleatorio.  $X$  se observam

- Parámetro,  $\theta$  que puede ser escalar o vector  
 $\theta$  no se conoce ni observa

-  $X$  y  $\theta$  están relacionados por un modelo

$X \sim P_{\theta}$ . Generalmente a partir de  $X$  se nos pide encontrar  $\theta$ .

- Objetivo: Encontrar alguna función  $\delta$ , llamada estimador tal que  $\delta(X)$  esté cerca de  $g(\theta)$   
(notar  $g(\theta) = \theta$  es habitual)  
Decimos que  $\delta(X)$  es un estimador de  $g(\theta)$

Ejemplo Giramos una moneda 100 veces

$X = \# \text{Caras}$       $\theta = \text{probabilidad de cara}$

$X \sim \text{Binomial}(n=100, \theta)$       $g(\theta) = \theta$

Un estimador natural es  $\delta(X) = \frac{X}{100}$  (ad-hoc)

Nos podemos preguntar:

a) ¿Es un buen estimador? ¿Qué significa buen est?

b) ¿Es óptimo?

c) ¿Existen procedimientos generales para proponer buenos estimadores en situaciones parecidas?

## Teoría de la Decisión (Cómo decir si $\delta$ es bueno de una manera "económica")

Función de pérdida  $L(\theta, d)$  es la pérdida de estimar  $g(\theta)$  mediante  $d$ .

Debe satisfacer: a)  $L(\theta, d) \geq 0$

b)  $L(\theta, d) = 0$  ssi  $d = g(\theta)$

ej:  $L(\theta, d) = (g(\theta) - d)^2$  pérdida cuadrática

$L(\theta, d) = |g(\theta) - d|$  pérdida absoluta

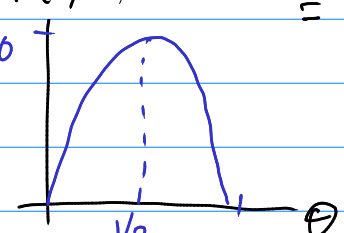
Dado que  $L(\theta, \delta(X))$  es aleatorio, su valor con datos  $X = x$ ,  $L(\theta, \delta(x))$  puede ser grande aún para una buena elección de  $\delta(X)$  y viceversa.

Para evaluar el desempeño de un estimador usaremos la pérdida esperada o riesgo

$$R(\theta, \delta) = E_{\theta} [L(\theta, \delta(X))]$$

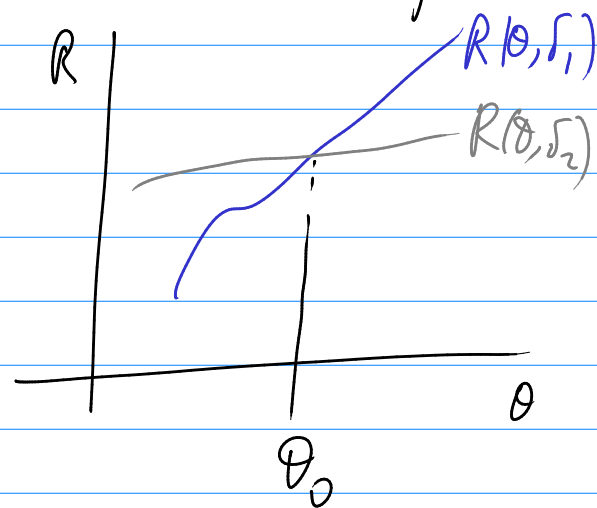
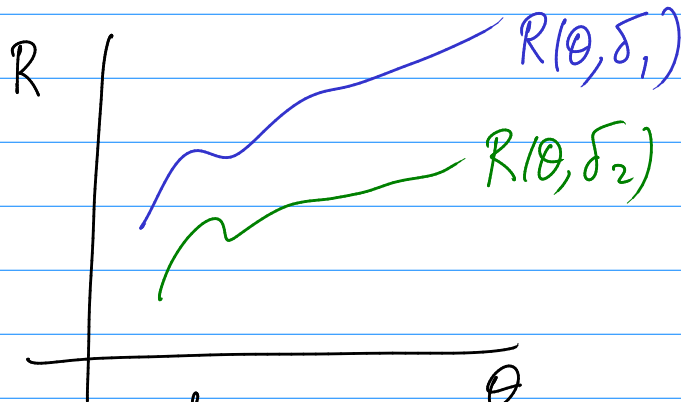
$$\underline{\text{Ej}} \quad L(\theta, d) = (\theta - d)^2$$

$$R(\theta, \delta) = E_{\theta} \left( \theta - \frac{X}{100} \right)^2 = \frac{1}{100^2} E_{\theta} (X - 100\theta)^2$$

$$R(\theta, \delta) = \frac{1}{100^2} \text{Var}_{\theta}(X) = \frac{1}{100^2} 100 \theta (1-\theta) = \frac{\theta(1-\theta)}{100}$$




Al comparar estimadores  $F_1, F_2$  digamos puede pasar



$\delta_2$  es uniformemente mejor que  $F_1$  (preferible)

Vereamos maneras de responder a la situación 2.

### Breve repaso/Introducción a Medida

Una medida  $\mu$  en un conjunto  $\mathcal{X}$  asigna un valor no negativo  $\mu(A)$  a muchos, no todos, subconjuntos  $A \in \mathcal{X}$ . De la satisfacer

①  $\mu : \mathcal{A} \rightarrow [0, \infty]$   $\mathcal{A}$  es un conjunto de subconjuntos de  $\mathcal{X}$ , dominio de  $\mu$

② si  $A_1, A_2, \dots \in \mathcal{A}$  son disjuntos entonces

$$\mu \left( \bigcup_{i=1}^{\infty} A_i \right) = \sum_{i=1}^{\infty} \mu(A_i) \quad (\text{aditividad numerable})$$

Ejemplos: a) si  $\mathcal{X}$  es numerable  $\mu(A) = \#A$   
 $\mu$  se llama medida de conteo.

b) si  $\mathcal{X} = \mathbb{R}^n$  y definimos (para  $A \in \mathcal{a}$ )

$$\mu(A) = \int \dots \int_A dx_1 \dots dx_n$$

o sea para  $n=1, 2, 3$  largo, área, volumen  
 $\mu$  se la llama medida de Lebesgue

A1  
marqum

El tomar  $\mathbb{Q}$  nos racionales

$$\mathbb{Q} := \{u = x/y, x \in \mathbb{Z}, y \in \mathbb{Z}\}$$

$$1_{\mathbb{Q}}(s) = \begin{cases} 1 & s \in \mathbb{Q} \\ 0 & \text{c.c.} \end{cases}$$

$\int 1_{\mathbb{Q}}(s) ds = 0$  en el sentido de Lebesgue  
no es integrable en el sentido de Riemann.

Fm al marqum

El dominio  $\mathcal{a}$  debe ser una  $\sigma$ -álgebra:

- ①  $\emptyset, \mathcal{X} \in \mathcal{a}$
- ②  $A \in \mathcal{a} \Rightarrow A^c \in \mathcal{a}$
- ③  $A_1, A_2, \dots \in \mathcal{a}$  entonces  
 $\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i \in \mathcal{a}$ ,  $\bigcap_{i=1}^{\infty} A_i \in \mathcal{a}$ .

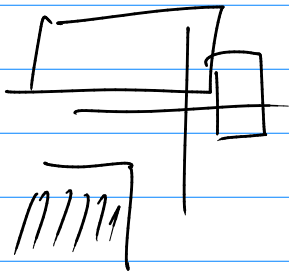
Decimos que  $(\mathcal{X}, \mathcal{a})$  es un espacio medible  
 $(\mathcal{X}, \mathcal{a}, \mu) \checkmark \checkmark \checkmark$  de medida.

$\mu$  se llama ' $\sigma$ -finita' si existen  $A_1, A_2, \dots$   
tal que  $\bigcup_i A_i = X$  y  $\forall i \mu(A_i) < \infty$

$\mu$  se llama medida de probabilidad si  $\mu(X) = 1$ .

En el ejemplo a)  $\mathcal{A} = \{\text{todo subconjunto de } X\}$   
 $= 2^X$

b)  $\mathcal{A}$  el  $\sigma$ -álgebra de Borel, que es  
el  $\sigma$ -álgebra más débil que incluye todos  
los rectángulos  $n$ -dimensionales.



# Integración

Objetivo: Definir integrales  $\int f d\mu$  para funciones regulares  $f$  que satisfagan:

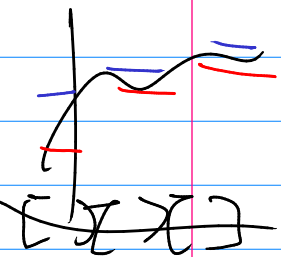
- ①  $\int \mathbb{1}_A d\mu = \mu(A)$
- ②  $\int (cf + dg) d\mu = c \int f d\mu + d \int g d\mu$
- ③ si  $0 \leq f_1 \leq f_2 \leq \dots$  y  $f(x) = \lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) \forall x$  entonces  $\int f d\mu = \lim_{n \rightarrow \infty} \int f_n d\mu$

Ej en a)  $\int f d\mu = \sum_{i=1}^{\infty} f(x_i)$

b)  $\int f d\mu$  Lebesgue, coincide con Riemann para la mayoría de  $f$ .

$$\int f(x) dx \quad g_n(x) \nearrow f(x) \quad h_n(x) \searrow f(x)$$

Riemman



$$\sum_i g_n(x_i) \Delta_n \leq \int f(x) dx \leq \sum_i h_n(x_i) \Delta_n$$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} (\Delta \rightarrow 0)$$

$$\int f(x) dx = \lim$$

Lebesgue  $\inf_{A_i \in \mathcal{A}} \sum_{x \in A_i} f(x) \mu(A_i) \leq \int f(x) d\mu(x) \leq \sup_{A_i \in \mathcal{A}} \sum_{x \in A_i} f(x) \mu(A_i)$



(Ref Billingsley. Probability and Measure)

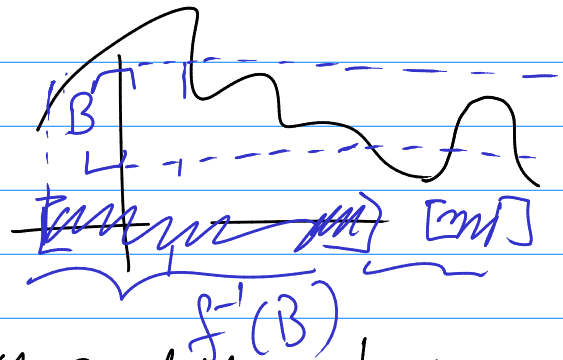
Una función simple toma solamente un nro finito de valores, y puede escribirse  $s = \sum_{i=1}^m a_i \mathbb{I}_{A_i}$

entonces  $\int s \, d\mu = \sum_{i=1}^m a_i \mu(A_i)$

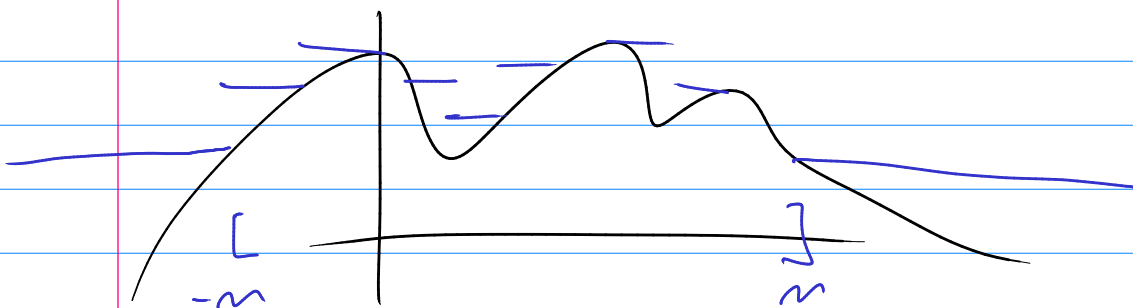
Def  $f$  es medible si  $f^{-1}(B) \in \mathcal{A}$  para todo bordeado  $B$ . Abreviamos  $\textcircled{m}$

$$f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$$

$B$



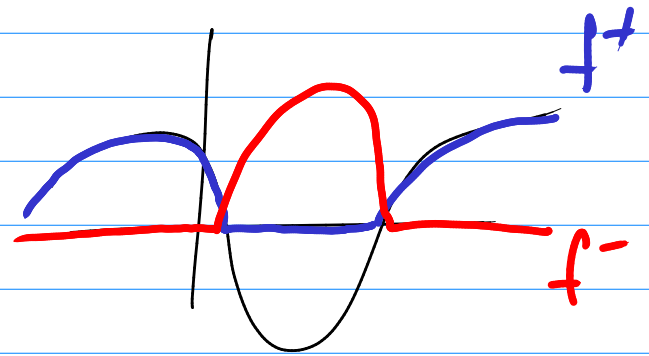
Teorema Si  $f$  es no negativa y medible entonces existen funciones  $0 \leq f_1 \leq f_2 \leq \dots$ , todos simples, tales que  $\lim_{n \rightarrow \infty} f_n(x) = f(x)$  para todo  $x$



Entonces definimos  $\int f \, d\mu = \lim_{n \rightarrow \infty} \int f_n \, d\mu$

Finalmente para  $f$  medible (no nec positiva)  
sea

$$\text{no negativa} \left\{ \begin{array}{l} f^+ = \max \{f, 0\} \\ f^- = \max \{-f, 0\} \end{array} \right.$$



$$\text{notar } f = f^+ - f^-$$

$$\text{Def } \int f \, d\mu = \int f^+ \, d\mu - \int f^- \, d\mu$$

Si da  $\infty - \infty$  decimos que no está definida

## Variables Aleatorias

Sea  $P$  una medida de probabilidad en  $(\mathcal{E}, \mathcal{B})$   
los conjuntos  $B \in \mathcal{B}$  se llaman eventos  
puntos  $e \in \mathcal{E}$  ✓ ✓ resultados  
 $P(B)$  es la probabilidad de  $B$ .

Def Una función medible  $X: \mathcal{E} \rightarrow \mathbb{R}$  se llama  
variable aleatoria.

La medida  $P_x$  definida por

$$P_x(A) = P(\{e \in \mathcal{E} : X(e) \in A\}) \text{ se llama} \\ \text{medida de distribución de } X \text{ y se escribe}$$

$$X \sim P_x$$

$$P_x(A) = P(X \in A) = P(\{\omega \in \mathcal{E} : X(\omega) \in A\})$$

en donde  $A$  es un boreliano.

La función de distribución acumulada de  $X$  es

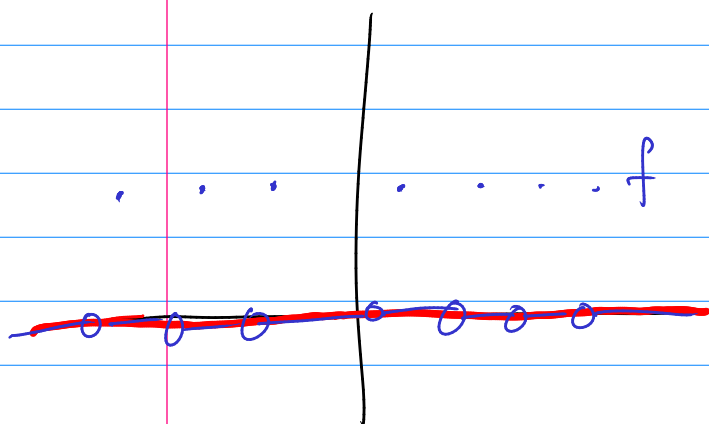
$$\begin{aligned} F_X(x) &= P(X \leq x) = P_x((-\infty, x]) \\ &= P(\{\omega \in \mathcal{E} : X(\omega) \leq x\}) \end{aligned}$$

### Conjuntos nulos

Sea  $\mu$  una medida en  $(\mathcal{X}, \mathcal{B})$ . Un conjunto  $N$  se llama nulo si  $\mu(N) = 0$ .

Si una proposición es cierta para todo  $x$  en  $\mathcal{X} - N$  donde  $N$  es nulo se dice que la proposición es cierta 'casi en todas partes', a.e.

$$E_f \quad f = 0 \quad \text{a.e. } \mu \Leftrightarrow f(x) = 0 \quad \text{salvo en } x \in N \text{ nulo}$$



$$\mu\{x : f(x) \neq 0\} = 0$$

Si  $P$  es una medida de probabilidad y una proposición es cierta casi en todas partes ( $P$ ), se dice que la proposición es cierta con probabilidad 1 wp1

## Hecho útiles sobre funciones medibles

- ①  $f = 0$  a.e.  $\Rightarrow \int f d\mu = 0$
- ②  $f \geq 0$  y  $\int f d\mu = 0 \Rightarrow f = 0$  a.e.
- ③ si  $f = g$  a.e. entonces  $\int f d\mu = \int g d\mu$   
si cualquiera de ellas existe.

## Densidades

Def Sean  $P$  y  $\mu$  medidas en  $(X, \mathcal{A})$

$P$  se llama absolutamente continua con respecto a  $\mu$  si

$$\mu(N) = 0 \Rightarrow P(N) = 0$$

escribimos  $P \ll \mu$

Teorema (Radon-Nikodym):

si  $P \ll \mu$  entonces existe una función no negativa  $f$  tal que

$$P(A) = \int_A f d\mu = \int f \mathbf{1}_A d\mu$$

$f$  se llama densidad de  $P$  con respecto a  $\mu$ .

Ejemplo. Variables absolutamente continuas

si  $X$  tiene densidad  $f$  con respecto a Lebesgue decimos que  $X$ , o  $P_X$  o  $F_X$  tiene densidad  $f$

en cuyo caso  $F_X(x) = \int_{-\infty}^x p(s) ds$   $p(x) = F'_X(x)$

Ejemplo. Variables discretas

Sea  $\mathcal{X}_0$  un subconjunto numerable de  $\mathbb{R}$  y sea  $\mu$  conteo definido por

$$\mu(B) = \#(\mathcal{X}_0 \cap B) \quad B \text{ boreliano}$$

en este caso  $\int f d\mu = \sum_{s \in \mathcal{X}_0} f(s)$

Supongamos que  $X$  es una variable aleatoria y  $P(X \in \mathcal{X}_0) = 1$  entonces  $X$  se llama variable aleatoria discreta

La densidad  $p$  de  $P_X$  con respecto a  $\mu$  satisface

$$P_x(A) = P(X \in A) = \int_A f d\mu = \sum_{s \in A \cap \mathcal{X}_0} f(s)$$

tomando  $A = \{x\}$  con  $x \in \mathcal{X}_0$  se tiene

$P(X=x) = f(x)$  generalmente llamada función de probabilidad puntual de la variable discreta.

### Resumen

$X$  se dice absolutamente continua si  $P_x \ll \text{Lebesgue}$  y en este caso

$$P(X \in A) = \int_A f(x) dx$$

$X$  se dice discreta si  $P_x \ll \llcorner$  medida de conteo en algún  $\mathcal{X}_0$  numerable. En este caso  $P_x$  tiene densidad

$$f(x) = P(X=x) \text{ y } P(X \in A) = \sum_{x \in A \cap \mathcal{X}_0} f(x)$$

### Esperanza

Def Sea  $X$  una v.a. en  $(\mathcal{E}, \mathcal{B}, P)$ .

$$EX = \int X dP = \int X dP_x$$

$$\left( \begin{array}{l} \text{en part} \\ \text{discreto} \end{array} \right. = \int X f(x) dx \text{ cont.} = \sum x p(x) \text{ discreto} \left. \right)$$

## Resultados útiles

1) Si  $Y = f(X)$ ,  $EY = \int f(x) dP_X(x)$

2) Si  $P_X$  tiene densidad  $p$  con respecto a  $\mu$

$$\int f dP_X = \int f(x) p(x) d\mu(x)$$

( caso continuo  $E f(x) = \int f(x) p(x) dx$   
discreto  $= \sum f(x) p(x)$  )

3)  $E(aX + bY) = aEX + bEY$  linealidad de integrales

4) Si  $X \leq Y$  entonces  $EX < EY$  salvo que  
 $X = Y$  a.e. en cuyo caso  $EX = EY$ .

---





