

PL

Π(Χ) Έστω X_1, X_2, \dots, X_n 2.δ. ομοί Poisson (λ)
 Να βρεθεί ο.ε.ε.δ. του $Y(\lambda) = \lambda^k$.

Επιπλέον δείξτε ότι η $T = \sum_{i=1}^n X_i$ είναι Gaussian ή αλλιώς β.β. για το λ .

Ζητούμε $\psi(T)$ το $E(\psi(T)) = \lambda^k$.

Example:

$$E(\psi(T)) = \sum_{t=0}^{\infty} \psi(t) \cdot P(T=t) \text{ όπου: } T \sim \text{Poisson}(\lambda)$$

$$\text{Άρα: } E(\psi(T)) = \sum_{t=0}^{\infty} \psi(t) \cdot e^{-\lambda} \frac{(\lambda)^t}{t!} = \lambda^k$$

$$\Rightarrow \sum_{t=0}^{\infty} \psi(t) \frac{(\lambda)^t}{t!} = \lambda^k e^{\lambda} \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \sum_{t=0}^{\infty} \psi(t) \frac{(\lambda)^t}{t!} = \lambda^k \cdot \sum_{t=0}^{\infty} \frac{(\lambda)^t}{t!}$$

$$\Rightarrow \sum_{t=0}^{\infty} \psi(t) \frac{(\lambda)^t}{t!} = \frac{1}{\lambda^k} \cdot \sum_{t=0}^{\infty} \frac{(\lambda)^{t+k}}{t!}$$

$$\dots \lambda \dots (\lambda)^2$$

$$\Rightarrow \psi(0) + \psi(1) \frac{v\lambda}{1!} + \psi(2) \frac{(v\lambda)^2}{2!} + \dots$$

$$= \frac{1}{v^k} \left[\frac{(v\lambda)^k}{0!} + \frac{(v\lambda)^{k+1}}{1!} + \frac{(v\lambda)^{k+2}}{2!} + \dots \right]$$

Επίσης μπορεί να συνταξιοδοτηθεί ως $(v\lambda)^k$ και για $t < k$, και έχουμε:

Για $t \geq k$:

$$\frac{\psi(t)}{t!} = \frac{1}{v^k} \cdot \frac{1}{(t-k)!} \Rightarrow \psi(t) = \frac{1}{v^k} \frac{t!}{(t-k)!}$$

Για $t < k$:

$$\psi(t) = 0.$$

Άρα:
$$\psi(t) = \begin{cases} 0, & \text{ως } t < k \\ \frac{1}{v^k} \frac{t!}{(t-k)!}, & \text{ως } t \geq k \end{cases}$$

* Για $k=1$, έχουμε:

$$\dots \quad 1 \quad t! \quad 1 \quad t \quad - \quad \frac{\sum_{i=1}^n x_i}{n} = \bar{x}$$

$$\psi(T) = \frac{1}{\sqrt{v}} \cdot \frac{T!}{(T-1)!} = \frac{1}{\sqrt{v}} \cdot T = \frac{\sum_{i=1}^n x_i}{\sqrt{v}} = \bar{X}$$

Π(x) Έστω x_1, x_2, \dots, x_n 2.δ. axis $U(-\theta, \theta)$
 α) ΝΑΟ η εσ. $T = \max\{|x_1|, \dots, |x_n|\}$ είναι ανεξάρτητη
 ή' εξαρτημένη από το θ .

β) Να βρεθεί η εσδ του ημίτου (ήμισ) 2θ
 του διαστήματος καθώς και του διαστήματος
 $\theta^2/3$ του παρατηρηθέντων.

Εξάφες: $x_i \sim U(-\theta, \theta)$ με $f(x; \theta) = \frac{1}{2\theta} I(-\theta < x < \theta)$
 α) ΕΠΑΡΚΕΙΑ: Με παραγοντικό κριτήριο.

$$f(x; \theta) = \prod_{i=1}^n \frac{1}{2\theta} \cdot I(-\theta < x_i < \theta) =$$

$$= \frac{1}{(2\theta)^n} \cdot \prod_{i=1}^n I(-\theta < x_i < \theta)$$

$$\text{Ζητούμε: } \prod_{i=1}^n I(-\theta < x_i < \theta) = 1$$

$$\Leftrightarrow I(-\theta < x_i < \theta) = 1, \quad \forall i=1, \dots, n$$

$$\Leftrightarrow -\vartheta < x_i < \vartheta, \forall i$$

$$\Leftrightarrow 0 < |x_i| < \vartheta, \forall i$$

$$\Leftrightarrow \max_i(x_i) < \vartheta$$

$$\Leftrightarrow I(0 < \max_i |x_i| < \vartheta) = 1.$$

$$\text{Συνάρτηση: } f(\underline{x}; \vartheta) = \frac{1}{(2\vartheta)^n} I(0 < \max_i |x_i| < \vartheta)$$

$$= g(T(\underline{x}); \vartheta) \cdot h(\underline{x})$$

όπου: $T(\underline{x}) = \max_i |x_i|$ συνάρτηση σε για ϑ

ΚΑΤΑΝΟΜΗ του $T = \max_i |x_i|$

$$F_T(t) = P(T \leq t) = P(\max_i |x_i| \leq t) =$$

$$= P(|x_1|, |x_2|, \dots, |x_n| \leq t) =$$

$$= \prod_{i=1}^n P(|x_i| \leq t) = \prod_{i=1}^n P(-t \leq x_i \leq t)$$

$$= \prod_{i=1}^n [F_x(t) - F_x(-t)] =$$

$t + \vartheta$

$$= [F_X(t) - F_X(-t)]^{\nu} \frac{F_X(t) = \frac{t^{\nu}}{2\theta}}{\quad}$$

$$= \left[\frac{t+\theta}{2\theta} - \frac{-t+\theta}{2\theta} \right]^{\nu} = \left(\frac{2t}{2\theta} \right)^{\nu} = \left(\frac{t}{\theta} \right)^{\nu}$$

$$\text{Επιπλέον: } f_X(t) = \frac{d}{dt} F_X(t) = \frac{\nu t^{\nu-1}}{\theta^{\nu}}, \quad 0 < t < \theta$$

ΠΡΟΤΑΣΗ

Θεώρημα: $E(g(X)) = 0$, $\forall \theta$ για $g(t) \geq 0$, $\forall t$

$$\text{Εξάφει: } E(g(X)) = \int_0^{\theta} g(t) f_X(t) dt =$$

$$= \int_0^{\theta} g(t) \frac{\nu t^{\nu-1}}{\theta^{\nu}} dt = 0, \quad \forall \theta$$

$$= \int_0^{\theta} g(t) t^{\nu-1} dt = 0, \quad \forall \theta$$

Παραγωγίζοντας ως προς θ :

$$g(\theta) \cdot \theta^{\nu-1} = 0 \Rightarrow g(\theta) = 0, \quad \forall \theta > 0$$

Άρα; $g(t) = 0, \forall t$, αν $0 < t < \mathcal{D}$.

Συνολικά, η T είναι ημίσημα.

β) Ζητούμενα $\psi_1(\tau)$ η $\psi_2(\tau)$ z.ω.

$$E(\psi_1(\tau)) = 2\vartheta \quad \eta \quad E(\psi_2(\tau)) = \frac{\vartheta^2}{3}$$

Εξάφης: $E(\psi_1(\tau)) = \int_0^{\mathcal{D}} \psi_1(t) \cdot f_T(t) dt =$

$$= \int_0^{\mathcal{D}} \psi_1(t) \cdot \frac{v t^{v-1}}{\vartheta^v} dt = 2\vartheta$$

$$\Rightarrow \int_0^{\mathcal{D}} \psi_1(t) \cdot t^{v-1} dt = \frac{2\vartheta^{v+1}}{v}$$

Παράγωγο της ως προς \mathcal{D} :

$$\psi_1(\mathcal{D}) \vartheta^{v-1} = \frac{2(v+1) \cdot \vartheta^v}{v} \Rightarrow \psi_1(\mathcal{D}) = \frac{2(v+1)}{v} \vartheta$$

Άρα, η ζητούμενη α.ε.δ. του 2ϑ είναι η

$$\psi_2(\tau) = \frac{2(v+1)}{v} \cdot \tau = \frac{2 \cdot (v+1)}{v} \cdot \max_i |x_i|.$$

$$\text{Επίσης: } E(\psi_2(\tau)) = \frac{\vartheta^2}{3} \Rightarrow$$

$$v+1 \cdot \vartheta^{v+2}$$

$$\Rightarrow \int_0^{\theta} \psi_2(t) f_T(t) dt = \frac{\theta^2}{3} \Rightarrow \int_0^{\theta} \psi_2(t) t^{\nu+1} dt = \frac{\theta^{\nu+2}}{3\nu}$$

Ορίζω ως προς θ :

$$\psi_2(\theta) \theta^{\nu+1} = \frac{\nu+2}{3\nu} \theta^{\nu+1} \Rightarrow \psi_2(\theta) = \frac{\nu+2}{3\nu} \cdot \theta^{-2}$$

Άρα, η συνάρτηση α.ε.ε.δ. είναι:

$$\psi_2(t) = \frac{\nu+2}{3\nu} \cdot t^{-2} = \frac{\nu+2}{3\nu} \cdot (\max_i |x_i|)^{-2}$$

ΣΗΜΑΝΤΙΚΟ: Θα μπορούσατε να βεβαιωθείτε
 με παρατήρηση στο $\psi = |x|$, ότι $\psi \sim U(0, \theta)$.

ΦΡΑΣΜΑΤΑ ΔΙΑΣΤΟΡΑΣ - Απόδειξη Cramer-Rao

Η απόδειξη Cramer-Rao εστιάζει σε κάποιους ορισμένους ενδείκτες στατιστικής (π.χ. να μπορεί να αλλάξει με την απόδοση ή να μην αλλάξει) η ελάχιστη διασπορά των εκτιμητών δεν μπορεί να είναι μικρότερη από κάποιο (θετικό) φράγμα, το οποίο προσδιορίζεται από τον κενό ή τον δείκτη X_1, \dots, X_n .

Ορισμός | Η ποσότητα

$$I_X(\theta) = E \left[\left(\frac{\partial \log f(x, \theta)}{\partial \theta} \right)^2 \right]$$

αποτελεί κρίση πληροφόρησης του Fisher που περιέχεται στο X για τον παράμετρο θ .

Επίσης, η ποσότητα $\frac{\partial \log f(x, \theta)}{\partial \theta}$ αποτελείται score function και έχει μέση τιμή μηδέν:

$$\text{Επειδή: } \int f(x, \theta) dx = 1 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \int \frac{\partial}{\partial \theta} f(x, \theta) dx = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \int \frac{\frac{\partial}{\partial \theta} f(x; \theta)}{f(x; \theta)} f(x; \theta) dx = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow \int \frac{\partial}{\partial \theta} \log f(x; \theta) f(x; \theta) = 0 \Rightarrow$$

$$\Rightarrow E\left[\frac{\partial}{\partial \theta} \log f(x; \theta)\right] = 0.$$

Επίσης, παραγωγίζοντας κατά τα δύο όρια :

$$\int \left[\frac{\partial^2}{\partial \theta^2} \log f(x; \theta) f(x; \theta) + \frac{\partial}{\partial \theta} \log f(x; \theta) \frac{\partial}{\partial \theta} f(x; \theta) \right] dx = 0$$

$$\Rightarrow E\left[\frac{\partial^2}{\partial \theta^2} \log f(x; \theta)\right] + E\left[\left(\frac{\partial}{\partial \theta} \log f(x; \theta)\right)^2\right] = 0$$

$$\Rightarrow E\left[\left(\frac{\partial}{\partial \theta} \log f(x; \theta)\right)^2\right] = -E\left[\frac{\partial^2}{\partial \theta^2} \log f(x; \theta)\right]$$

Συνεπώς, η πληροφορία του fisher μπορεί να γραφτεί.

$$I_X(\theta) = -E\left[\frac{\partial^2}{\partial \theta^2} \log f(x; \theta)\right]$$