

# Robustní odhady jednorozměrného parametru

## M-odhady

$X_1, \dots, X_n$  náhodný vzorek z rozdělení  $P = P_\theta$ ,  $\theta \in \Theta$  je reálný parametr

$\theta = T(P)$  ... reálný parametr

$\hat{\theta} = T(P_n)$  ... jeho odhad

M-odhad parametru  $\theta$  definujeme jako řešení minimalizace  $\hat{\theta} = \operatorname{argmin}_{\theta \in \Theta} \sum_{i=1}^n \rho(X_i, \theta)$ , kde  $\rho$  je nějaká vhodně zvolená funkce.

Evidují-li její derivace  $\psi(\cdot, \theta) = \frac{\partial \rho(\cdot, \theta)}{\partial \theta}$  a je spojitá, pak  $\hat{\theta}$  je (jediným) řešením rovnice  $\sum_{i=1}^n \psi(X_i, \theta) = 0$ .

## Průřez (maximálně věrohodný odhad)

nechť  $X_i$  má hustotu  $f(x_i, \theta)$ , pak zvolíme  $\rho(x, \theta) = -\log f(x, \theta)$

$\hat{\theta} = \operatorname{argmin}_{\theta} \sum_{i=1}^n -\log f(X_i, \theta) = \operatorname{argmax}_{\theta} \sum_{i=1}^n \log f(X_i, \theta)$  je maximálně věrohodný odhad parametru  $\theta$ .  
*logaritmicke' ver. funkce*

## Operátora

$T(P_n) = \operatorname{argmin}_{\theta} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \rho(X_i, \theta) = \operatorname{argmin}_{\theta} E \rho(X, \theta)$ , kde  $X \sim P_n$  ... přirozený stat. funkcionál  $T(P) = \operatorname{argmin}_{\theta = T(P)} E \rho(X, \theta)$ , kde  $X \sim P$ .

ex. - li spojitá ke  $\psi(\cdot, \theta)$

$T(P)$  je řešením  $\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \psi(X_i, \theta) = 0 \Leftrightarrow E \psi(X, T(P)) = 0$ , kde  $X \sim P_n$  ... stat. funkcionál  $T(P)$  řeší  $E \psi(X, T(P)) = 0 = \int \psi(x, T(P)) dP(x)$

inflační funkce M-odhadu:

necht  $\psi(\cdot, \theta)$  je absolutně spojitá v  $\theta$  a odhad  $T(P_n)$  je určen jednovznácně

$$P_z = (1-z) \cdot P + z \cdot \delta_x$$

$$T(P_z) \text{ je řešením rovnice } \int_{\mathbb{R}} \psi(y, T(P_z)) d((1-z)P(y) + z \cdot \delta_x(y)) = 0.$$

$$(1-z) \int_{\mathbb{R}} \psi(y, T(P_z)) dP(y) + z \cdot \psi(x, T(P_z)) = 0. \quad | \text{ derivace podle } z$$

$$-\int_{\mathbb{R}} \psi(y, T(P_z)) dP(y) + (1-z) \cdot \int_{\mathbb{R}} \frac{\partial \psi(y, \theta)}{\partial \theta} \Big|_{\theta=T(P_z)} \cdot \frac{dT(P_z)}{dz} dP(y) + \psi(x, T(P_z)) + z \cdot \frac{\partial \psi(x, \theta)}{\partial \theta} \Big|_{\theta=T(P_z)} \cdot \frac{dT(P_z)}{dz} = 0.$$

dosaďte  $z=0$  (resp. počítáme  $\lim_{z \rightarrow 0+}$ ):

$$-\int_{\mathbb{R}} \psi(y, T(P)) dP(y) + \overset{=0}{IF(x, T, P)} \cdot \int_{\mathbb{R}} \frac{\partial \psi(y, \theta)}{\partial \theta} \Big|_{\theta=T(P)} dP(y) + \psi(x, T(P)) = 0$$

$$IF(x, T, P) = - \frac{\psi(x, T(P))}{\int_{\mathbb{R}} \frac{\partial \psi(y, \theta)}{\partial \theta} \Big|_{\theta=T(P)} dP(y)}$$

necht funkce  $x$

má-li být odhad robustní, má mít omezenou IF  $\Rightarrow$  má-li být M-odhad robustní, pak by  $\psi$  měl být omezený.

## M-odhad parametr posunutí (polohy)

$X_i \sim F(x-\theta)$ , ekvivalentně  $X_i = \theta + \varepsilon_i$ , kde  $\varepsilon_i \sim F$ , která je symetrická kolem 0  $\Rightarrow \theta$  je střed symetrie

$$\text{rozšíme } \rho(x, \theta) = \rho(x - \theta)$$

$$\hat{\theta} = \underset{\theta}{\operatorname{argmin}} \sum_{i=1}^n \rho(X_i - \theta)$$

$$\text{resp. } \hat{\theta} \text{ řeší rovnici } \sum_{i=1}^n \psi(X_i - \hat{\theta}) = 0.$$

$\psi(y) = \rho'(y)$  je nepříčná funkce

$$IF(x, T, P) = \frac{\psi(x - T(P))}{\int_{\mathbb{R}} \psi'(y) dP(y)}$$

## Oceňování

Je-li  $\rho$  lichá funkce  $\rho$ , resp.  $\psi$ ?

$\rho$  symetrická kolem 0  $\Rightarrow \psi$  je lichá funkce

$\rho$  křivka konvexní  $\Rightarrow$  odhad je určen jednoznačně

Je-li  $\rho$  na nějakém intervalu lineární  $\Rightarrow \psi$  je na tomto intervalu konstantní, pak rovnice  $\sum_{i=1}^n \psi(X_i - \theta) = 0$  může mít více řešení.

$$\hat{\theta} = \frac{1}{2} (\hat{\theta}^+ + \hat{\theta}^-), \text{ kde } \hat{\theta}^+ = \inf \left\{ t : \sum_{i=1}^n \psi(X_i - t) < 0 \right\}$$

$$\hat{\theta}^- = \sup \left\{ t : \sum_{i=1}^n \psi(X_i - t) > 0 \right\}$$

- stejným způsobem můžeme definovat M-odhad pro  $\psi$  nedeleující, nespojitou ne liché.

Podobně jako M-odhadu parametrů polohy:

$$\varepsilon^* = \begin{cases} 0, & \text{je-li } \psi \text{ neomezená} \\ \frac{1}{2}, & \text{je-li } \psi \text{ omezená a lichá} \end{cases}$$

Příklady

a)  $\rho(x) = x^2$   
 $\psi(x) = 2x$

$$\hat{\theta} = \underset{\theta}{\operatorname{argmin}} \sum_{i=1}^m (X_i - \theta)^2$$

$$\hat{\theta} \text{ je řešením rovnice } \sum_{i=1}^m 2(X_i - \hat{\theta}) = 0$$

$$\sum_{i=1}^m X_i - m\hat{\theta} = 0$$

$$\hat{\theta} = \bar{X} \dots \text{rychlý a přesný průměr (nemí robustní)}$$

$$IF(X_i, T, \rho) = \frac{2 \cdot (x - EX)}{\int 2 dP} = x - EX.$$

b)  $\rho(x) = |x|$   $\hat{\theta} = \underset{\theta}{\operatorname{argmin}} \sum_{i=1}^m |X_i - \theta| = \tilde{X}_n$  je rychlý a přesný medián

$$IF(X_i, T, \rho) = \frac{\operatorname{sign}(x - \tilde{X})}{2f(\tilde{X})}$$

c) Huberův odhad

$$\psi_H(x) = \begin{cases} x & , -k \leq x \leq k \\ k \cdot \operatorname{sign} x & , |x| > k \end{cases}$$

$k > 0$  je pevně zvolená konstanta

d) Tukeyho lineární

$$\psi_T(x) = \begin{cases} x \left[ 1 - \left( \frac{x}{k} \right)^2 \right] & , |x| \leq k \\ 0 & , |x| > k \end{cases}$$

e) rov. funkce Cauchyho rozdělení

$$f(x) = \frac{1}{\pi(1+x^2)} \dots \text{ hustota Cauchyho rozdělení}$$

$$f'(x) = -\frac{2x}{\pi(1+x^2)^2}$$

$$\psi_C(x) = -\frac{f'(x)}{f(x)} = \frac{2x}{1+x^2}, x \in \mathbb{R}$$

f) Andersonova sinusová funkce

$$\psi_A(x) = \begin{cases} \sin \frac{x}{k} & , |x| \leq k\pi \\ 0 & , |x| > k\pi \end{cases}$$

g) klámpel

$$\psi_H(x) = \begin{cases} |x| \cdot \operatorname{sign} x & , |x| < a \\ a \cdot \operatorname{sign} x & , a \leq |x| < b \\ \frac{c-|x|}{c-b} a \operatorname{sign} x & , b \leq |x| < c \\ 0 & , |x| > c \end{cases}$$

h) clipped mean

$$\psi^*(x) = \begin{cases} x & , |x| \leq k \\ 0 & , |x| > k \end{cases}$$

i) clipped median

$$\tilde{\psi}(x) = \begin{cases} -1 & , -k \leq x < 0 \\ 0 & , |x| > k \\ 1 & , 0 \leq x \leq k \end{cases}$$