

Charakteri M-odhadu parametru polohy

• M-odhady jsou ekvivalentní vůči posunutí: $\hat{\theta}(X_1+c_1, \dots, X_m+c_m) = \hat{\theta}(X_1, \dots, X_m) + c$, $\forall c \in \mathbb{R}$

• M-odhady nejsou ekvivalentní vůči měřítku: $\hat{\theta}(cX_1, \dots, cX_m) = c \cdot \hat{\theta}(X_1, \dots, X_m)$, $\forall c > 0$

Rěšení:

1) Zároveň o parametru polohy odhadujeme i parametru měřítka σ , např. Huber: $(\theta, \sigma)^T$ je řešením rovnice rovnice:

$$\sum_{i=1}^m \psi_H\left(\frac{X_i - \theta}{\sigma}\right) = 0$$

ψ_H - Huberova funkce ψ

$$\chi(x) = \psi_H^2(x) - \int_{\mathbb{R}} \psi_H^2(y) \varphi(y) dy, \text{ kde } \varphi(y) \text{ je hustota } N(0,1)$$

$$\sum_{i=1}^m \chi\left(\frac{X_i - \theta}{\sigma}\right) = 0$$

2) Gludentizované M-odhady

- odhadujeme měřítko vhodnou itálovou statistikou $S_m = S_m(X_1, \dots, X_n)$:

a) $S_m(X_1, \dots, X_n) > 0$ ($X_1, \dots, X_n \in \mathbb{R}$)

b) $S_m(X_1+c_1, \dots, X_m+c_m) = S_m(X_1, \dots, X_m)$, $c \in \mathbb{R}$, $X_1, \dots, X_m \in \mathbb{R}$

c) $S_m(cX_1, \dots, cX_m) = c \cdot S_m(X_1, \dots, X_m)$, $c > 0$, $X_1, \dots, X_m \in \mathbb{R}$

d) S_m je konstantní odhad σ

Gludentizovaný M-odhad parametru θ

$$\hat{\theta} = \underset{\theta}{\operatorname{argmin}} \sum_{i=1}^m \rho\left(\frac{X_i - \theta}{S_m}\right)$$

$$\sum_{i=1}^m \psi\left(\frac{X_i - \hat{\theta}}{S_m}\right) = 0$$

$$IF(x, T, P) = \frac{S(P)}{\int_{\mathbb{R}} \psi' \left(\frac{t}{S(P)} \right) dP(t)} \cdot \psi \left(\frac{x - T(P)}{S(P)} \right) \text{ je příslušná 'influenční' funkce}$$

Volba S_m :

• obyčejná měřodátá odchylka $S_m = \sqrt{\frac{1}{m} \sum_{i=1}^m (X_i - \bar{X})^2}$... není robustní

• mediánová odchylka $S_m = X_{0.75} - X_{0.25}$

• mediánová absolutní odchylka (MAD) $S_m = \text{medián} \{ |X_1 - \tilde{X}_m|, \dots, |X_m - \tilde{X}_m| \}$, kde $\tilde{X}_m = \text{medián} \{ X_1, \dots, X_m \}$.

L-odhady

- jsou lineární kombinací funkcí pořádkových statistik $X_{(1)} \leq \dots \leq X_{(n)}$

$$T_m = \sum_{i=1}^m c_i h(X_{(i)}) \quad , c_1, \dots, c_m \text{ jsou shodné konstanty a } h \text{ je nějaká funkce}$$

Odhady parametru polohy

1) rychlý průměr $T_m = \bar{X}$, $c_1 = c_2 = \dots = c_m = \frac{1}{m}$, $h(x) = x$

2) střed rozptylu $T_m = \frac{X_{(1)} + X_{(m)}}{2}$, $c_1 = c_m = \frac{1}{2}$, $c_2 = \dots = c_{m-1} = 0$, $h(x) = x$

3) rychlý medián $T_m = \tilde{X} = X_{(\frac{m+1}{2})}$, $c_1 = \dots = c_{\frac{m-1}{2}} = c_{\frac{m+3}{2}} = \dots = c_m = 0$, $c_{\frac{m+1}{2}} = 1$, $h(x) = x$
pro m liché (pro m sudé analogicky)

4) α -velký průměr $T_m = \bar{X}_\alpha = \frac{1}{m - 2[\alpha]} \sum_{i=[\alpha]+1}^{m - [\alpha]} X_{(i)}$

5) α -reorganizovaný průměr $T_m = \bar{X}_\alpha^w = \frac{1}{m} \left\{ [\alpha] X_{([\alpha]+1)} + \sum_{i=[\alpha]+1}^{m - [\alpha]} X_{(i)} + [\alpha] X_{(m - [\alpha])} \right\}$

6.) Geometrický průměr

$$T_{m,k} = \binom{m}{2k+1}^{-1} \sum_{i=k+1}^{m-k} \binom{i-1}{k} \binom{m-i}{k} X_{(i)}$$

$$T_{m,0} = \bar{X}$$

$$T_{m,k} = \tilde{X}_m$$

$$\text{pro } k = \begin{cases} \frac{m-1}{2} & m \text{ liché} \\ \frac{m}{2} - 1 & m \text{ sudé} \end{cases}$$

L-odhady parametru měřítka

1.) $T_m = X_{(m)} - X_{(1)}$ rozteče rozpětí

2.) Geometrický průměr

$$T_m = \frac{1}{m(m-1)} \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m |X_i - X_j| = \frac{2}{m(m-1)} \sum_{i < j} |X_i - X_j| = \frac{2}{m(m-1)} \sum_{i=1}^m (2i - m - 1) X_{(i)}$$

R-odhady parametru polohy

jsou inverzí jednorázových pořadových testů

uvnitř z levo pořadových testů:

X_1, \dots, X_n je máh. vzájemně nezávislých s dist. $f(x-\theta)$, kde $\theta \in \mathbb{R}$ je měřímý parametr (funkce f je symetrická: $f(-y) = f(y)$, $\forall y$)

$X_i = \theta + \varepsilon_i$, kde $\varepsilon_i \sim F$ - rozdělení X_i je symetrické kolem bodu θ (medián)

$$H_0: \theta = \theta_0$$

$$H_1: \theta \neq \theta_0$$

definujeme rozdíly $|X_1 - \sigma_0|, |X_2 - \sigma_0|, \dots, |X_m - \sigma_0|$ a určíme jejich pořadí mezi $|X_1 - \sigma_0|, \dots, |X_m - \sigma_0|$
 $R_1^+(\sigma_0) \quad R_2^+(\sigma_0) \quad R_m^+(\sigma_0)$

levá statistika: $S_m(\sigma_0) = \sum_{i=1}^m \text{sign}(X_i - \sigma_0) \cdot a_m(R_i^+(\sigma_0))$, kde $a_m: \{1, 2, \dots, m\} \rightarrow \mathbb{R}$ je nějaká funkce pořadí

Příklad

$a_m(i) = i$ $S_m(\sigma_0) = \sum_{i=1}^m \text{sign}(X_i - \sigma_0) \cdot R_i^+(\sigma_0)$... jednostranný Wilcoxonův test

La platí $H_0(\theta = \sigma_0)$ jsou $\text{sign}(X_i - \sigma_0)$ a $R_i^+(\sigma_0)$ nezávislé $\Rightarrow ES_m(\sigma_0) = 0$.

My chceme odhadnout skutečnou hodnotu střední symetrie (medián) θ_0 . Budeme jej tedy hledat jako řešení rovnice $S_m(\sigma_0) = 0$.

$S_m(\sigma_0) = \sum_{i=1}^m \text{sign}(X_i - \sigma_0) \cdot a_m(R_i^+(\sigma_0)) = 0$ - nerostoucí, schodovitá funkce v $\sigma_0 \Rightarrow$ řešení nemusí existovat, nebo není jednoznačné

Průběh R -odhad: $T_m = \frac{1}{2}(T_m^- + T_m^+)$, kde $T_m^- = \sup \{t: S_m(t) > 0\}$
 $T_m^+ = \inf \{t: S_m(t) < 0\}$

Příklady

1) $a_m(i) = 1 \quad \forall i=1, \dots, m$ $S_m(\sigma_0) = \sum_{i=1}^m \text{sign}(X_i - \sigma_0) = 0$... $T_m = \tilde{X}_m$ je střední medián

$$2) a_m(i) = i, \forall i = 1, \dots, m \quad S_m(\sigma_0) = \sum_{i=1}^m \operatorname{sign}(X_i - \sigma_0) \cdot R_i^+(\sigma_0) = 0$$

Kilcootonió jednovážený test

$$T_m = \operatorname{median} \left\{ \frac{X_i + X_j}{2}, 1 \leq i \leq j \leq m \right\} \dots \text{Hodgesov-Lehmannův odhad}$$

$$\varepsilon^* = 0,293$$

$$3) a_m(i) = \underline{\Phi}^{-1} \left(\frac{i}{2(m+1)} + \frac{1}{2} \right) \quad S_m(\sigma_0) = \sum_{i=1}^m \operatorname{sign}(X_i - \sigma_0) \underline{\Phi}^{-1} \left(\frac{R_i^+(\sigma_0)}{2(m+1)} + \frac{1}{2} \right) = 0$$

van der Vaerdenův test

numerické řešení

Ukázky

R-odhady jsou invariantní vůči posunutí a měřítku.