

# Tarea n°4

Nos interesamos a la teoría general de la  $M$ -estimación. En lo que sigue, supongamos dada una muestra  $X_1, \dots, X_n \in \mathcal{X}$  de datos de distribución desconocida  $P$ . Notamos  $P_n$  la medida empírica asociada. Sea  $\Theta$  un espacio (un subespacio de un espacio métrico) que llamamos espacio de parámetros (posiblemente de dimensión infinita). Supongamos dada una función de pérdida  $l : \Theta \times \mathcal{X} \rightarrow \mathbb{R}$ . Denotaremos  $l_\theta(X)$  una valuación de la función  $l$  al punto  $(\theta, X)$  de manera que  $l_\theta$  sea una función  $\mathcal{X} \rightarrow \mathbb{R}$ . El  $M$ -estimador definido sobre la función de pérdida  $l$  se define como

$$\hat{\theta}_n = \arg \max_{\theta \in \Theta} P_n[l_\theta].$$

Supongamos que  $\theta_0$  es un parámetro de  $\Theta$  único tal que

$$\theta_0 = \arg \max_{\theta \in \Theta} P[l_\theta]$$

**P.1** Mostrar que la media empírica y la mediana empírica son  $M$ -estimadores.

**P.2** Supongamos que  $\theta \mapsto P[l_\theta]$  es un mapeo continuo y que  $\mathcal{F} = \{l_\theta : \theta \in \Theta\}$  es  $P$ -Glivenko-Cantelli. Mostrar que  $\hat{\theta}_n$  es un estimador consistente de  $\theta_0$ .

**P.3** Mostrar que si el conjunto de parámetros  $\Theta$  es compacto (al respecto de una distancia  $d$ ), que el mapeo  $\theta \mapsto P[l_\theta]$  es continuo y que el conjunto  $\mathcal{F}$  definido en el problema anterior tiene una envolvente  $F \in L_1(\mathcal{X})$ , entonces el conjunto  $\mathcal{F}$  es  $P$ -Glivenko-Cantelli.

**P.4** Supongamos que  $\Theta \subset \mathbb{R}^k$  es un conjunto convexo y que  $\theta \mapsto P[l_\theta]$  es un mapeo continuo y convexo. Se supone que por un  $\varepsilon > 0$  dado  $F_\varepsilon$  dado por

$$F_\varepsilon = \sup_{\|\theta - \theta_0\| \leq \varepsilon} |l_\theta|$$

es tal que  $F_\varepsilon \in L_1(\mathcal{X})$ . Usando P.2 y P.3, mostrar que el pseudo-estimador  $\tilde{\theta}_n = \alpha \hat{\theta}_n + (1 - \alpha)\theta_0$  donde  $\alpha = \frac{\varepsilon}{\varepsilon + \|\hat{\theta}_n - \theta_0\|}$  es consistente. (**Hint** : Ver que se puede reducir al conjunto  $\tilde{\Theta} = \{\theta \in \Theta : \|\theta - \theta_0\| \leq \varepsilon\}$ ). Concluir que  $\hat{\theta}_n$  es consistente.

**P.5** (Ejemplo) Supongamos que las variables  $X_i$  toman la forma  $X_i = (Y_i, Z_i)$  donde  $Y_i \in \{0, 1\}$  y  $Z_i \in \mathbb{R}$  una covariable. Supongamos que la muestra proviene de una distribución logística dada por

$$P_{\theta_0}(Y = 1 | Z = z) = \frac{1}{1 + \exp(\alpha_0 + \beta_0 z)}.$$

Mostrar, usando lo anterior, que el estimador MLE (máximo de verosimilitud) de  $\theta_0 = (\alpha_0, \beta_0) \in \mathbb{R}^2$  es un estimador consistente.

**P.6** (Normalidad asintótica)  $\Theta \subset \mathbb{R}$  y  $\theta_0$  pertenece al interior de  $\Theta$ . Supongamos que  $\hat{\theta}_n$  es consistente. Supongamos que existe  $\varepsilon > 0$  dado tal que

1.  $\forall \theta$  tal que  $|\theta - \theta_0| < \varepsilon$ ,  $\forall x \in \mathcal{X}$ ,  $\theta \mapsto l_\theta(x)$  es derivable de derivada  $g_\theta(x) = \partial_\theta l_\theta(x)$ .
2.  $\mathcal{F}_\varepsilon = \{g_\theta : |\theta - \theta_0| < \varepsilon\}$  es  $P$ -Donsker y tal que la envolvente  $F_\varepsilon \in L_2(\mathcal{X})$ .
3. Por  $\theta \rightarrow \theta_0$ ,

$$P(g_\theta - g_{\theta_0}) = \sigma(\theta - \theta_0) + o(|\theta - \theta_0|)$$

por un  $\sigma > 0$ .

4. Se cumple que  $P(g_\theta - g_{\theta_0})^2 \rightarrow 0$  cuando  $\theta \rightarrow \theta_0$  y denotamos  $J = P(g_{\theta_0}^2)$ .

Mostrar que  $\hat{\theta}_n$  cumple un teorema del limite central de varianza que se dará en función de  $\sigma$  y  $J$ . (**Hint** : Mostrar que  $P_n(g_{\hat{\theta}_n}) = 0$  y usar una descomposición de este termino que involucra el termino  $(P_n - P)(g_{\hat{\theta}_n} - g_{\theta_0}) = o_P(n^{-1/2})$ )