



Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Part VII

# Estimación puntual



# Introducción a la inferencia estadística

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Introducción

- La **inferencia estadística** puede definirse como el conjunto de métodos mediante los cuales podemos extraer información sobre distintas características de interés de cierta distribución de probabilidad de la cual se ha observado una serie de datos.
- La inferencia estadística comprende las fases de recogida y depuración de los datos, estimación, contrastes de simplificación, diagnosis y validación del modelo.
- Según el objeto de estudio, la inferencia estadística se clasifica en **inferencia paramétrica** y **no paramétrica**.



# Introducción a la inferencia estadística

## Estadística I

Mario  
Francisco

### Introducción a la inferencia estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Introducción

- La **inferencia paramétrica** se ocupa de aquellos casos en los que la distribución de probabilidad de la población objeto de estudio se supone conocida salvo los valores que toman ciertos coeficientes, llamados **parámetros**. El objetivo es estimar, dar intervalos de confianza o contrastar hipótesis sobre dichos parámetros
- La **inferencia no paramétrica** trata problemas similares cuando se tiene una distribución poblacional totalmente desconocida, sobre la cual tan sólo se realizan suposiciones muy generales (como, por ejemplo, que es una distribución continua, que tiene una única moda, etc.).



# Introducción a la inferencia estadística

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Introducción

- El **enfoque clásico** trata los parámetros poblacionales desconocidos como valores fijos o constantes.
- El **enfoque bayesiano** considera que los parámetros desconocidos del modelo son variables aleatorias, para las cuales debe fijarse una distribución inicial, llamada distribución a priori. Utilizando la información muestral junto con la mencionada distribución a priori, los métodos bayesianos hacen uso de la regla de Bayes para ofrecer una distribución a posteriori sobre los parámetros.



# Introducción a la inferencia estadística

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Conceptos generales

- Se denomina **población** a un conjunto homogéneo de individuos sobre los que se estudian una o varias características que son, de alguna forma, observables.
- Una **muestra** es un subconjunto de la población. El **tamaño muestral** es el número de elementos de la muestra.
- Un **método de muestreo** no es más que el procedimiento empleado para la obtención de la muestra.
- Un **parámetro** es cualquier característica medible (normalmente numérica) de la población.



# Introducción a la inferencia estadística

Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Muestreo en poblaciones finitas

- **Muestreo aleatorio simple:** Cada muestra posible tiene la misma probabilidad de ser elegida.
- **Muestreo sistemático:** Se usa muy frecuentemente cuando los individuos de la población están ordenados en listas.
- **Muestreo estratificado:** Si somos capaces de dividir la población en **estratos**, se actúa dentro de cada estrato según un muestreo aleatorio simple.
- **Muestreo por conglomerados:** Si la población puede dividirse en **conglomerados**, que son homogéneos entre sí, se eligen aleatoriamente algunos conglomerados y, en cada uno de ellos, una muestra representativa.
- **Muestreo polietápico:** Utilizar distintos tipos de muestreo en sucesivas **etapas**.



# Estimación puntual

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Introducción

- Matemáticamente, podemos pensar que estamos interesados en el estudio de una variable aleatoria  $X$ , cuya distribución,  $F$ , es en mayor o menor grado desconocida.
- Supondremos que la familia  $\mathcal{F}$  de distribuciones a la que pertenece  $F$  es de la forma:  $\mathcal{F} = \{F_\theta \mid \theta \in \Theta\}$ , siendo  $\Theta \subset \mathbb{R}^k$ .
- Para tratar de disminuir el desconocimiento de la distribución teórica  $F$  de la variable aleatoria  $X$  en estudio, tomamos una **muestra**.



# Estimación puntual

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Muestra aleatoria simple

- Una **muestra aleatoria simple**, de tamaño  $n$ , de una variable aleatoria  $X$ , con distribución teórica  $F$ , son  $n$  variables aleatorias,  $X_1, X_2, \dots, X_n$ , independientes e igualmente distribuidas, con distribución común  $F$ .
- Una **realización de la muestra** son los valores particulares,  $x_1, x_2, \dots, x_n$ , observados para las variables  $X_1, X_2, \dots, X_n$ .
- Como consecuencia, la función de distribución conjunta de  $X_1, X_2, \dots, X_n$  es:

$$F(x_1, x_2, \dots, x_n) = F(x_1) \cdot F(x_2) \cdots F(x_n)$$





# Estimación puntual

Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

**Estimación  
puntual**

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Otros conceptos

- Llamaremos **espacio muestral** al conjunto de muestras posibles, de tamaño determinado, que pueden obtenerse al seleccionar una muestra aleatoria de una población.
- Llamaremos **estadístico** a cualquier función  $T$  de la muestra.
- Un estadístico  $T(X_1, X_2, \dots, X_n)$ , como función de variables aleatorias, es también una variable aleatoria. Tiene, por tanto, una distribución de probabilidad, llamada **distribución en el muestreo** de  $T$ .
- Los estadísticos independientes del parámetro (que son función únicamente de la muestra) se denominan **estimadores** ( $\hat{\theta} = T(X_1, X_2, \dots, X_n)$ ).



# Estimación puntual

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

**Estimación  
puntual**

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Ejemplos de estadísticos

- $T(X_1, X_2, \dots, X_n) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i.$
- $T(X_1, X_2, \dots, X_n) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2.$
- $T(X_1, X_2, \dots, X_n) = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2.$
- $T(X_1, X_2, \dots, X_n) = \min(X_1, X_2, \dots, X_n).$
- $T(X_1, X_2, \dots, X_n) = \max(X_1, X_2, \dots, X_n).$



# Propiedades deseables de los estimadores

Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Insesgadez

- Se denomina **sesgo** del estimador  $\hat{\theta}$  como estimador de  $\theta$  a

$$\text{Sesgo}(\hat{\theta}) = E(\hat{\theta}) - \theta$$

- Si  $E(\hat{\theta}) = \theta$ , para cada  $\theta \in \Theta$ , el estimador  $\hat{\theta}$  se dice **centrado** o **insesgado** para  $\theta$ .
- Pueden existir muchos estimadores centrados para un parámetro. Por ejemplo, para estimar la media  $\mu$  de una distribución cualquiera, todos los estimadores del tipo  $\hat{\mu} = a_1X_1 + a_2X_2 + \cdots + a_nX_n$  con  $\sum_{i=1}^n a_i = 1$  son centrados.



# Propiedades deseables de los estimadores

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Insesgadez asintótica

Un estimador,  $\hat{\theta}_n$ , se dice **asintóticamente insesgado** para  $\theta$  si:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} E(\hat{\theta}_n) = \theta, \text{ para cada } \theta \in \Theta$$



# Propiedades deseables de los estimadores

## Estadística I

Mario Francisco

Introducción a la inferencia estadística

Estimación puntual

Propiedades deseables de los estimadores

Estimación de la media de una población

Estimación de la varianza de una población

Estimación de una proporción

Procedimientos

## Error cuadrático medio

- Se define el **error cuadrático medio** de un estimador  $\hat{\theta}$  de un parámetro  $\theta$  como el número

$$ECM(\hat{\theta}) = E\left[(\theta - \hat{\theta})^2\right]$$

- De la definición anterior, se deduce fácilmente que

$$ECM(\hat{\theta}) = \left[\text{Sesgo}(\hat{\theta})\right]^2 + \text{Var}(\hat{\theta})$$



# Propiedades deseables de los estimadores

Estadística I

Mario Francisco

Introducción a la inferencia estadística

Estimación puntual

Propiedades deseables de los estimadores

Estimación de la media de una población

Estimación de la varianza de una población

Estimación de una proporción

Procedimientos

## Eficiencia

- Llamaremos **precisión** o **eficiencia** de  $\hat{\theta}$ , como estimador de  $\theta$ , al inverso de su error cuadrático medio:

$$efic(\hat{\theta}) = \frac{1}{ECM(\hat{\theta})}$$

- Diremos que  $\hat{\theta}_2$  es **más eficaz** o **más preciso** que  $\hat{\theta}_1$  si para cualquier tamaño muestral:

$$efic(\hat{\theta}_2) \geq efic(\hat{\theta}_1)$$

Es decir, si  $ECM(\hat{\theta}_2) \leq ECM(\hat{\theta}_1)$ .



# Propiedades deseables de los estimadores

## Estadística I

Mario Francisco

Introducción a la inferencia estadística

Estimación puntual

Propiedades deseables de los estimadores

Estimación de la media de una población

Estimación de la varianza de una población

Estimación de una proporción

Procedimientos

## Eficiencia relativa

- Llamaremos **eficiencia relativa** de  $\hat{\theta}_2$  respecto a  $\hat{\theta}_1$  al cociente entre sus eficiencias:

$$ER(\hat{\theta}_2/\hat{\theta}_1) = \frac{efic(\hat{\theta}_2)}{efic(\hat{\theta}_1)} = \frac{ECM(\hat{\theta}_1)}{ECM(\hat{\theta}_2)}$$

- Si  $\hat{\theta}$  es centrado, su error cuadrático medio coincide con su varianza, por lo que entre estimadores insesgados, en términos de eficiencia, es preferible el que tenga menor varianza.



# Propiedades deseables de los estimadores

Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Consistencia

- Un estimador  $\hat{\theta}_n$  se dice **consistente en media cuadrática** para estimar un parámetro  $\theta$  si

$$\lim_{n \rightarrow \infty} ECM(\hat{\theta}_n) = 0$$

- En adelante, cuando hablemos de consistencia de un estimador nos referiremos a la consistencia en media cuadrática.
- Una condición necesaria y suficiente para que  $\hat{\theta}_n$  sea consistente es que sea asintóticamente insesgado y que  $\lim_{n \rightarrow \infty} Var(\hat{\theta}_n) = 0$ .





# Estimación de la media de una población

Estadística I

Mario Francisco

Introducción a la inferencia estadística

Estimación puntual

Propiedades deseables de los estimadores

Estimación de la media de una población

Estimación de la varianza de una población

Estimación de una proporción

Procedimientos

## Media muestral

- Sea  $X_1, X_2, \dots, X_n$  una muestra aleatoria simple de una variable aleatoria  $X$  con  $E(X) = \mu$  y  $Var(X) = \sigma^2$ . Un estimador razonable del parámetro  $\mu$  es la **media muestral**.

$$\bar{X} = \frac{X_1 + X_2 + \dots + X_n}{n}$$

- Es un estimador insesgado de  $\mu$ .

$$E(\bar{X}) = E\left(\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i\right) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n E(X_i) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \mu = \mu$$



# Estimación de la media de una población

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Media muestral

- Es un estimador consistente de  $\mu$ . Sólo hay que probar que su varianza tiende a cero.

$$\text{Var}(\bar{X}) = \text{Var}\left(\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i\right) = \frac{1}{n^2} \sum_{i=1}^n \text{Var}(X_i) = \frac{\sigma^2}{n}$$

- La distribución exacta de  $\bar{X}$  depende de la distribución de la población. Si  $X \in N(\mu, \sigma)$ , entonces  $\bar{X} \in N\left(\mu, \frac{\sigma}{\sqrt{n}}\right)$ . Por el TCL, para  $n$  grande ( $n \geq 30$ ), la distribución de  $\bar{X}$  puede aproximarse por  $N\left(\mu, \frac{\sigma}{\sqrt{n}}\right)$ .



# Estimación de la varianza de una población

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Varianza muestral

Sea  $X_1, X_2, \dots, X_n$  una muestra aleatoria simple de una variable aleatoria  $X$  con  $E(X) = \mu$  y  $Var(X) = \sigma^2$ . Se define la **varianza muestral** como:

$$S^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2$$



# Estimación de la varianza de una población

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Varianza muestral

Es un estimador asintóticamente insesgado de  $\sigma^2$ . Teniendo en cuenta que

$$\sum_{i=1}^n (X_i - \mu)^2 = \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2 + n(\mu - \bar{X})^2$$

obtenemos que

$$E(S^2) = \sigma^2 - \frac{\sigma^2}{n} = \sigma^2 \frac{n-1}{n}$$

y, por tanto,

$$\lim_{n \rightarrow \infty} E(S^2) = \sigma^2$$



# Estimación de la varianza de una población

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Varianza muestral

- La varianza de  $S^2$  puede calcularse también, pero es bastante complicada (depende de los coeficientes de asimetría y de curtosis de la población).
- Es un estimador consistente de  $\sigma^2$ .
- La distribución de  $S^2$  es, en general, asimétrica y su forma depende del tamaño muestral y de la población base. Usando el TCL, puede aproximarse la distribución de  $S^2$  por la distribución normal, pero la aproximación es muy lenta y sólo se manifiesta en tamaños muestrales muy grandes.



# Estimación de la varianza de una población

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Varianza muestral

- Si  $X \in N(\mu, \sigma)$ , se puede probar que  $\frac{nS^2}{\sigma^2} \in \chi_{n-1}^2$ .
- Dado que  $E(\chi_n^2) = n$ , se tiene que  $E\left(\frac{nS^2}{\sigma^2}\right) = n - 1$  y, por tanto,

$$E(S^2) = \frac{n-1}{n}\sigma^2$$

- Como  $\text{Var}(\chi_n^2) = 2n$ , se tiene que  $\text{Var}\left(\frac{nS^2}{\sigma^2}\right) = 2(n-1)$  y, por tanto,

$$\text{Var}(S^2) = \frac{2(n-1)}{n^2}\sigma^4$$



# Estimación de la varianza de una población

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Varianza muestral corregida o cuasivarianza

- Con el objeto de corregir el sesgo de la varianza muestral, se define la **varianza muestral corregida** o **cuasivarianza** como

$$\hat{S}^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2 = \frac{n}{n-1} S^2$$

- Es un estimador insesgado de  $\sigma^2$ .
- Es un estimador consistente de  $\sigma^2$ .
- Si  $X \in N(\mu, \sigma)$ , las variables aleatorias  $\bar{X}$  y  $\hat{S}^2$  son

independientes y  $\frac{(n-1)\hat{S}^2}{\sigma^2} \in \chi_{n-1}^2$ . Entonces

$$E(\hat{S}^2) = \sigma^2 \text{ y } \text{Var}(\hat{S}^2) = \frac{2}{n-1} \sigma^4.$$



# Estimación de la varianza de una población

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Comentarios

- Si se conoce la media poblacional,  $\mu$ , utilizaremos el estimador que resulta de reemplazar  $\bar{X}$  por  $\mu$  en la expresión de  $S^2$ . El estimador resultante es insesgado y tiene menor varianza que  $S^2$  y  $\hat{S}^2$ .
- En los programas informáticos de estadística suele utilizarse la cuasivarianza muestral, debido a su carácter insesgado.





# Estimación de una proporción

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Proporción muestral

- Se desea estimar la proporción,  $p$ , de individuos de una población que poseen determinada característica. Tomamos una m.a.s. de  $n$  elementos anotando un  $1$  si el individuo elegido posee la característica y un  $0$  si carece de ella. Un estimador razonable de  $p$  es:

$$\hat{p} = \frac{X_1 + X_2 + \cdots + X_n}{n}$$

- $\hat{p}$  es la media muestral de  $n$  variables i.i.d.  $B(p)$ .
- $E(\hat{p}) = p$ ,  $Var(\hat{p}) = \frac{p(1-p)}{n}$  y su distribución en el muestreo, para  $(n > 30)$  es aprox.  $N\left(p, \sqrt{(p(1-p))/n}\right)$ .



# Procedimientos para la construcción de estimadores

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Método de los momentos

- Se tiene una m.a.s  $X_1, X_2, \dots, X_n$  de una de  $X$ , que se caracteriza por  $k$  parámetros  $\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_k$  que deseamos estimar.
- El método de los momentos consiste en igualar los primeros momentos poblacionales, que no sean constantes, a los correspondientes momentos muestrales y resolver las ecuaciones

$$A_j = g_j(\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_k), \quad j = 1, 2, \dots, k,$$

donde  $E(X^j) = g_j(\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_k)$  y  $A_j = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^j$ ,  
 $j = 1, 2, \dots, k$ .



# Procedimientos para la construcción de estimadores

Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Método de máxima verosimilitud

- La idea de la estimación máximo-verosímil de los parámetros  $\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_k$  que caracterizan una variable aleatoria,  $X$ , es elegir los valores de los parámetros que hacen que la muestra observada,  $x_1, x_2, \dots, x_n$ , sea la más verosímil.
- Si en una bolsa hay 6 caramelos de fresa y menta, no todos del mismo sabor, pero se desconoce cuántos hay de cada uno, la proporción de caramelos de fresa puede ser  $p = \frac{1}{6}, \frac{2}{6}, \frac{3}{6}, \frac{4}{6}$  o  $\frac{5}{6}$ . Si se extraen dos caramelos, con reemplazamiento, y se obtiene uno de cada sabor, el valor de  $p$  que otorga mayor probabilidad al suceso observado es  $p = 1/2$ . En este caso la estimación de máxima verosimilitud para  $p$  es  $\hat{p} = 1/2$ .



# Procedimientos para la construcción de estimadores

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Método de máxima verosimilitud

- Sea  $X_1, X_2, \dots, X_n$  una m.a.s. de una población cuya distribución depende de un parámetro,  $\theta$ .
- En el caso discreto, se denomina **función de verosimilitud** a

$$l(\theta) = P_{\theta}(X_1 = x_1, \dots, X_n = x_n) = \\ P_{\theta}(X = x_1) \cdots P_{\theta}(X = x_n)$$

- Si la población es continua la verosimilitud se define por

$$l(\theta) = f_{\theta}(x_1, x_2, \dots, x_n) = f_{\theta}(x_1) \cdot f_{\theta}(x_2) \cdots f_{\theta}(x_n)$$

donde  $f_{\theta}$  es la función de densidad de  $X$ .



# Procedimientos para la construcción de estimadores

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Método de máxima verosimilitud

- El **estimador de máxima verosimilitud** de  $\theta$  es aquel que hace máxima la función de verosimilitud.
- Si  $l$  es diferenciable, una condición necesaria es  $\frac{\partial l(\theta)}{\partial \theta} = 0$
- Si la distribución de  $X$  depende de varios parámetros,  $\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_k$ , y  $l$  es derivable,

$$\frac{\partial l(\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_k)}{\partial \theta_j} = 0, \quad j = 1, 2, \dots, k$$

- En muchos casos será más conveniente trabajar con  $L = \ln l$ , llamada **función soporte**.



# Procedimientos para la construcción de estimadores

## Estadística I

Mario  
Francisco

Introducción  
a la inferencia  
estadística

Estimación  
puntual

Propiedades  
deseables de  
los  
estimadores

Estimación de  
la media de  
una población

Estimación de  
la varianza de  
una población

Estimación de  
una  
proporción

Procedimientos

## Método de máxima verosimilitud. Propiedades

Para distribuciones cuyo rango de valores posibles es conocido a priori y no depende de ningún parámetro:

- Asintóticamente insesgados.
- Con distribución asintóticamente normal.
- Asintóticamente de varianza mínima.
- Si  $\hat{\theta}$  es el estimador de máxima verosimilitud de  $\theta$  y  $g$  es una función biyectiva,  $g(\hat{\theta})$  es el estimador de máxima verosimilitud de  $g(\theta)$ .