

AUX 2 IN540

Pregunta 1.

Sea Y_1, Y_2, \dots, Y_n una muestra aleatoria simple de una población de media μ y varianza σ^2 . Se consideran los siguientes estimadores de μ :

$$\hat{\mu}_1 = \frac{Y_1 + 2Y_2 + 3Y_3}{6}$$

$$\hat{\mu}_2 = \frac{Y_1 + 4Y_2 + Y_3}{6}$$

$$\hat{\mu}_3 = \frac{Y_1 + 2Y_2 + 3Y_3}{6} - 5$$

- Calcule la media y la varianza de cada uno de los estimadores, identificando a los insesgados.
- De los estimadores insesgados, ¿Cuál es el más eficiente?

Calcule el error cuadrático medio de los dos primeros estimadores.

Pregunta 2.

Considere el modelo lineal con solo una variable explicativa

$$Y_t = \beta X_t + u_t$$

Donde la variable X es siempre positiva. Se definen los siguientes estimadores alternativos del parámetro unidimensional β :

$$\hat{\beta}_1 = \frac{\sum_{i=1}^T Y_i}{\sum_{i=1}^T X_i}; \quad \hat{\beta}_2 = \frac{\sum_{i=1}^T X_i Y_i}{\sum_{i=1}^T X_i}; \quad \hat{\beta}_3 = \frac{\sum_{i=1}^T X_i Y_i}{\sum_{i=1}^T X_i^2}; \quad \hat{\beta}_4 = \frac{\sum_{i=1}^T \frac{Y_i}{X_i}}{T}$$

- Si se cumplen todos los supuestos del MLG, determine la esperanza y la varianza de cada uno de estos estimadores y seleccione, entre los que sean insesgados, aquel que sea óptimo.
- Suponga que en realidad no se cumplen las hipótesis del MLG, porque falla el supuesto de homocedasticidad, ya que las perturbaciones son independientes con media 0 y $\text{Var}(u_i) = \sigma^2 \lambda_i$
 - Determine cuál es el estimador lineal insesgado óptimo de β y calcule su esperanza y su varianza.
 - ¿Es posible encontrar λ_i de manera que el estimador óptimo obtenido en el anteriormente sea $\hat{\beta}_1, \hat{\beta}_2, \hat{\beta}_3$ o $\hat{\beta}_4$?

Pregunta 3.

Un analista estime el modelo de regresión lineal simple: $Y_t = \beta_1 + \beta_2 X_t + u_t$. Otro analista estima el mismo modelo, con los mismos datos, pero medidos en unidades diferentes, es decir, estima $Y_t^* = dY_t$, $X_t^* = cX_t$, siendo d y c dos números positivo.

Estime la relación que hay entre los dos analistas con respecto a:

- a) Los estimadores MCO de los parámetros β_1 y β_2 .
- b) Los residuos del modelo.
- c) El coeficiente de determinación R^2 .
- d) La varianza de los estimadores MCO de los parámetros β_1 y β_2 .

SOLUCIÓN

Pregunta 1.

a)

$$\mathbb{E}(\hat{\mu}_1) = \mathbb{E}\left(\frac{Y_1 + 2Y_2 + 3Y_3}{6}\right) = \frac{\mu + 2\mu + 3\mu}{6} = \mu$$

$$\mathbb{E}(\hat{\mu}_2) = \mu$$

$$\mathbb{E}(\hat{\mu}_2) = \mu - 5$$

b)

$$\text{Var}(\hat{\mu}_1) = \frac{1}{6^2}(\sigma^2 + 4\sigma^2 + 9\sigma^2) = \frac{14}{36}\sigma^2$$

$$\text{Var}(\hat{\mu}_2) = \frac{1}{6^2}(\sigma^2 + 16\sigma^2 + \sigma^2) = \frac{18}{36}\sigma^2$$

El error cuadrático medio está definido como

$$ECM = \text{Var} + \text{Sesgo}^2$$

Por lo que el estimador de menor varianza será el de menor error cuadrático medio, dado que son insesgados.

Pregunta 2.

• $\hat{\beta}_1$:

$$E(\hat{\beta}_1) = E\left(\frac{\sum_{i=1}^T (X_i\beta + u_i)}{\sum_{i=1}^T X_i}\right) = E\left(\beta + \frac{\sum_{i=1}^T u_i}{\sum_{i=1}^T X_i}\right) = \beta.$$

Este estimador es insesgado. Aplicando que las perturbaciones no están correlacionadas se obtiene:

$$\text{Var}(\hat{\beta}_1) = \text{Var}\left(\beta + \frac{\sum_{i=1}^T u_i}{\sum_{i=1}^T X_i}\right) = \frac{\sum_{i=1}^T \text{Var}(u_i)}{\left(\sum_{i=1}^T X_i\right)^2} = \frac{T\sigma^2}{\left(\sum_{i=1}^T X_i\right)^2}.$$

• $\hat{\beta}_2$:

$$\begin{aligned} E(\hat{\beta}_2) &= E\left(\frac{\sum_{i=1}^T X_i (X_i\beta + u_i)}{\sum_{i=1}^T X_i}\right) = E\left(\beta \frac{\sum_{i=1}^T X_i^2}{\sum_{i=1}^T X_i} + \frac{\sum_{i=1}^T X_i u_i}{\sum_{i=1}^T X_i}\right) \\ &= \beta \frac{\sum_{i=1}^T X_i^2}{\sum_{i=1}^T X_i} \end{aligned}$$

Este estimador es sesgado. Su varianza es:

$$\text{Var}(\hat{\beta}_2) = \text{Var}\left(\beta \frac{\sum_{i=1}^T X_i^2}{\sum_{i=1}^T X_i} + \frac{\sum_{i=1}^T X_i u_i}{\sum_{i=1}^T X_i}\right) = \frac{\sum_{i=1}^T X_i^2 \text{Var}(u_i)}{\left(\sum_{i=1}^T X_i\right)^2} = \sigma^2 \frac{\sum_{i=1}^T X_i^2}{\left(\sum_{i=1}^T X_i\right)^2}$$

- $\hat{\beta}_3$: Este estimador es el de MCO, por tanto como se cumplen los supuestos básicos

$$E(\hat{\beta}_3) = \beta.$$

Su varianza es

$$\text{Var}(\hat{\beta}_3) = \frac{\sigma^2}{\sum_{i=1}^T X_i^2}.$$

- $\hat{\beta}_4$:

$$\begin{aligned} E(\hat{\beta}_4) &= E\left(\frac{\sum_{i=1}^T \frac{(X_i\beta + u_i)}{X_i}}{T}\right) = E\left(\frac{\sum_{i=1}^T \beta \frac{X_i}{X_i}}{T} + \frac{\sum_{i=1}^T \frac{u_i}{X_i}}{T}\right) \\ &= \beta + \frac{\sum_{i=1}^T \frac{E(u_i)}{X_i}}{T} = \beta. \end{aligned}$$

Por tanto es insesgado. Su varianza es

$$\text{Var}(\hat{\beta}_4) = \text{Var}\left(\beta + \frac{\sum_{i=1}^T \frac{u_i}{X_i}}{T}\right) = \frac{\sum_{i=1}^T \frac{\text{Var}(u_i)}{X_i^2}}{T^2} = \frac{\sigma^2}{T^2} \sum_{i=1}^T \frac{1}{X_i^2}.$$

- Los cuatro estimadores son lineales (funciones lineales de los Y_i). Como el modelo sigue las hipótesis del MLG, el estimador MCO ($\hat{\beta}_3$) será, entre los insesgados ($\hat{\beta}_1$, $\hat{\beta}_3$ y $\hat{\beta}_4$), el óptimo. (Teorema de Gauss-Markov).

b) Supongamos que en realidad no se cumplen las hipótesis del MLG porque falla el supuesto de homocedasticidad, ya que las perturbaciones son independientes con media 0 y $\text{Var}(u_i) = \sigma^2 \lambda_i$.

b1) Determine cuál es ahora el estimador lineal insesgado óptimo de β y calcule su esperanza y su varianza.

Solución:

Ahora $\text{var}(u) = \sigma^2 \Omega$, con

$$\Omega = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \dots & 0 \\ & \lambda_2 & \dots & 0 \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & \lambda_T \end{bmatrix},$$

El estimador lineal insesgado óptimo será por tanto el estimador MCG que es el estimador MCO del modelo transformado premultiplicando el modelo original por la matriz $\Omega^{-1/2}$. En este ejercicio

$$\Omega^{-1/2} = \begin{bmatrix} \sqrt{1/\lambda_1} & 0 & \dots & 0 \\ & \sqrt{1/\lambda_2} & \dots & 0 \\ & & \ddots & \vdots \\ & & & \sqrt{1/\lambda_T} \end{bmatrix} = L' * L.$$

y por tanto el modelo transformado es

$$\frac{Y_i}{\sqrt{\lambda_i}} = \beta \frac{X_i}{\sqrt{\lambda_i}} + \frac{u_i}{\sqrt{\lambda_i}},$$

y el estimador MCG es

$$\hat{\beta}_{\text{MCG}} = \frac{\sum_{i=1}^T \frac{X_i Y_i}{\lambda_i}}{\sum_{i=1}^T \frac{X_i^2}{\lambda_i}}$$

El estimador es insesgado y por tanto

$$E(\hat{\beta}_{\text{MCG}}) = \beta$$

la varianza es

$$\begin{aligned} \text{Var}(\hat{\beta}_{\text{MCG}}) &= \sigma^2 (X^{*'} X^*)^{-1} = \sigma^2 (X' \Omega^{-1} X)^{-1} \\ &= \frac{\sigma^2}{\sum_{i=1}^T \frac{X_i^2}{\lambda_i}}. \end{aligned}$$

b2) ¿Es posible encontrar λ_i de manera que el estimador óptimo obtenido en el subapartado anterior sea $\hat{\beta}_1$? Responda también a esta pregunta cambiando $\hat{\beta}_1$ por $\hat{\beta}_2$, $\hat{\beta}_3$ y $\hat{\beta}_4$.

Solución:

Comparando el estimador obtenido en el apartado anterior, se comprueba que:

$$\begin{aligned} \text{si } \lambda_i &= X_i, & \hat{\beta}_{\text{MCG}} &= \hat{\beta}_1; \\ \text{si } \lambda_i &= 1, & \hat{\beta}_{\text{MCG}} &= \hat{\beta}_3; \\ \text{si } \lambda_i &= X_i^2, & \hat{\beta}_{\text{MCG}} &= \hat{\beta}_4. \end{aligned}$$

Pregunta 3.

a)

$$\hat{\beta}_2^* = \frac{\sum_{i=1}^T (X_i^* - \bar{X}^*)(Y_i^* - \bar{Y}^*)}{\sum_{i=1}^T (X_i^* - \bar{X}^*)^2} = \frac{\sum_{i=1}^T c(X_i - \bar{X})d(Y_i - \bar{Y})}{\sum_{i=1}^T c^2(X_i - \bar{X})^2}$$

$$\hat{\beta}_2^* = \frac{cd \sum_{i=1}^T (X_i - \bar{X})(Y_i - \bar{Y})}{c^2 \sum_{i=1}^T (X_i - \bar{X})^2} = \frac{d}{c} \hat{\beta}_2$$

$$\hat{\beta}_1^* = \bar{Y}^* - \hat{\beta}_2^* \bar{X}^* = d\bar{Y} - \frac{d}{c} \hat{\beta}_2 c\bar{X} = d\hat{\beta}_1$$

b)

$$u_t^* = Y_t^* - \hat{Y}_t^* = d(Y_t - \hat{Y}_t) = du_t$$

c)

$$SST = \sum (Y_t - \bar{Y})^2$$

$$SSR = \sum u_t^2$$

$$SSE = \sum (\hat{Y}_t - \bar{Y})^2$$

$$R^{2*} = 1 - \frac{SSR^*}{SST^*} = 1 - \frac{\sum u_t^{*2}}{\sum (Y_t^* - \bar{Y}^*)^2} = 1 - \frac{SSR}{SST} = R^2$$

d)

$$\hat{\beta}_2^* = \frac{d}{c} \hat{\beta}_2$$

$$\text{Var}(\hat{\beta}_2^*) = \left(\frac{d}{c}\right)^2 \text{Var}(\hat{\beta}_2)$$

$$\hat{\beta}_1^* = d \hat{\beta}_1$$

$$\text{Var}(\hat{\beta}_1^*) = d^2 \text{Var}(\hat{\beta}_1)$$