

## 1 Estimateurs: définitions et propriétés

Soit  $(X_1, \dots, X_n)$  un  $n$ -échantillon de loi  $\mathbb{P}_\theta$  inconnue. On cherche à estimer  $\theta$ .

### Définition

Un estimateur  $S = S_n = S_n(X_1, \dots, X_n)$  de  $\theta$  est une statistique (fonction des seules données et pas du paramètre).

### Définition

- $b(\theta) = \mathbb{E}[S] - \theta$  est le biais.
- $\mathbb{E}_\theta[(S - \theta)^2]$  est l'erreur quadratique (EQM).

### Théorème

$$\mathbb{E}_\theta[(S - \theta)^2] = \mathbb{V}_\theta(S) + b(\theta)^2$$

Si  $b(\theta) \neq 0$ ,  $S$  est biaisé.

Ex: moyenne empirique.

Ex: variance empirique.

### Définition

- $S_n$  CV en moyenne quadratique si  $S_n \xrightarrow{L^2} \theta$
- $S_n$  fortement consistant pour  $\theta$  si  $S_n \xrightarrow{\text{p.s.}} \theta$
- $S_n$  consistant pour  $\theta$  si  $S_n \xrightarrow{\mathbb{P}_\theta} \theta$

Rappel: on dit que  $S_n$  converge vers  $S$  en distribution (ou en loi) et on note  $S_n \rightsquigarrow S$  si la fonction de répartition de  $S_n$  converge vers celle de  $S$  quand  $n$  tend vers  $+\infty$  en tout point de continuité.

### Théorème

- Loi forte des grands nombres (LFGN): si  $\mathbb{E}[X_i] = m < \infty$ ,

$$\bar{X} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i \xrightarrow{\text{p.s.}} m \quad (1)$$

- Th. de la limite centrale (TLC): si  $\mathbb{V}(X) = \sigma^2 < \infty$ ,

$$\sqrt{n}(\bar{X} - m) \rightsquigarrow \mathcal{N}(0, \sigma^2) \quad (2)$$

## 2 Estimateur plug-in

### Définition

- Mesure empirique:

$$\mathbb{P}_n = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \delta_{X_i} \quad (3)$$

- Fonction de répartition empirique:

$$F_n(x) = \mathbb{P}_n([-\infty, x]) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \mathbb{1}_{[X_i \leq x]} \quad (4)$$

Rappel important:  $\mathbb{E}[\mathbb{1}_A] = \mathbb{P}(A)$

$F_n(x)$  est la moyenne empirique de  $n$  v.a.iid de Bernoulli de paramètre  $F(x)$ , donc LFGN

$F_n(x) \xrightarrow{\text{p.s.}} F(x)$  pour tout  $x \in \mathbb{R}$ . Cette convergence est même uniforme en  $x$ , ce qui constitue le théorème de Glivenko-Cantelli ou théorème fondamental de la statistique.

### Définition

Fonctionnelle statistique linéaire: c'est une fonction de  $\mathbb{P}$  de la forme:

$$\phi(\mathbb{P}) = \int a(x) \mathbb{P}(dx) = \mathbb{E}[a(X)] \quad (5)$$

Ex: moyenne, variance, médiane d'une va de loi  $\mathbb{P}$ .

### Définition

Un estimateur plug-in est obtenu en substituant  $\mathbb{P}_n$  à  $\mathbb{P}$  dans une fonctionnelle: estimateur plug-in associé à  $\phi(\mathbb{P}) = \int f(x) \mathbb{P}(dx)$ :

$$\phi(\mathbb{P}_n) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n f(X_i) \quad (6)$$

### Théorème

- Si  $f \in L^1$ , LFGN:  $\phi(\mathbb{P}_n) \xrightarrow{\text{p.s.}} \phi(\mathbb{P})$
- Si  $f \in L^2$ , TLC:  $\sqrt{n}(\phi(\mathbb{P}_n) - \phi(\mathbb{P})) \rightsquigarrow \mathcal{N}(0, \tau(\mathbb{P})^2)$

## 3 Estimateur par substitution

### Définition

Soit  $S$  un estimateur de  $\theta$  et  $\psi : \Theta \rightarrow \mathbb{R}^d$  une fonction mesurable.

Un estimateur par substitution de  $\psi(\theta)$  est un estimateur de la forme  $\psi(S)$ .

### Théorème de l'application continue

Soit  $S$  un estimateur (fortement) consistant de  $\theta$  et  $\psi : \Theta \subset \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^d$  fonction continue.  
Alors  $\psi(S)$  est (fortement) consistant pour  $\psi(\theta)$ .

A.N. : asymptotiquement normal.

### Théorème Méthode delta en dimension 1

$S_n$  estimateur de  $\theta$  tel que  $\sqrt{n}(S_n - \theta) \rightsquigarrow S$   
 $\psi : \Theta \subset \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  dérivable. Alors

$$\sqrt{n}(\psi(S_n) - \psi(\theta)) \rightsquigarrow \psi'(S) \quad (7)$$

Si  $S_n$  A.N. et  $\sqrt{n}(S_n - \theta) \rightsquigarrow \mathcal{N}(0, \sigma^2)$ , alors  $\psi(S_n)$  A.N. et

$$\sqrt{n}(\psi(S_n) - \psi(\theta)) \rightsquigarrow \mathcal{N}(0, \Psi'(\theta)^2 \sigma^2) \quad (8)$$

### Théorème Méthode delta multidim.

$S_n$  estimateur de  $\theta$  avec  $\sqrt{n}(S_n - \theta) \rightsquigarrow S$   
 $\psi : \Theta \subset \mathbb{R}^p \rightarrow \mathbb{R}^d$  fonction  $\neq$  tielle de jacobienne  $J$ . Alors

$$\sqrt{n}(\psi(S_n) - \psi(\theta)) \rightsquigarrow d\psi_\theta(S) \quad (9)$$

et si  $S_n$  A.N avec

$$\sqrt{n}(S_n - \theta) \rightsquigarrow \mathcal{N}(0, \Sigma_\theta) \quad (10)$$

alors  $\psi(S_n)$  A.N. et

$$\sqrt{n}(\psi(S_n) - \psi(\theta)) \rightsquigarrow \mathcal{N}(0, J\Sigma_\theta J^T) \quad (11)$$

Dans le cas de la dim. 1, on a  $J\Sigma J^T = \psi'(\theta)^2 \sigma_\theta^2$ , où  $\sigma_\theta^2$  est la variance de la loi normale asymptotique.

## 4 Estimateur des moments

### Définition

Soit  $m_k(\theta) = \mathbb{E}_\theta [X^k]$  et  $\hat{m}_k(\theta) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i^k$ .

L'estimateur des moments de  $\theta \in \Theta \subset \mathbb{R}^p$  est la solution  $\hat{\theta}$  du syst. à  $p$  éq. d'inconnue  $\theta$ :

$$\begin{cases} m_1(\theta) = \hat{m}_1(\theta) \\ \vdots \\ m_p(\theta) = \hat{m}_p(\theta) \end{cases} \quad (12)$$

Matriciellement:  $M(\theta) = \widehat{M}(\theta)$

Ex: échantillon de Poisson, exponentiel, uniforme (dim. 1).

Ex: échantillon normal pour  $\theta = (m, \sigma^2)$  (dim. 2).

### Propriété

• Si  $M : \Theta \rightarrow \mathbb{R}^p$  bijective, alors:

$$\hat{\theta} = M^{-1} \circ \widehat{M}(\theta) \text{ et } \widehat{M}(\theta) \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{\mathbb{P}_\theta-\text{p.s.}} M(\theta).$$

• Si  $M^{-1}$  bijective et  $M^{-1}$  continue:  $\hat{\theta} \xrightarrow[n \rightarrow +\infty]{\mathbb{P}_\theta-\text{p.s.}} \theta$

• Si  $M^{-1}$   $\neq$  tielle et  $\mathbb{P}_\theta$  a un moment d'ordre 2:

$$\sqrt{n}(\widehat{M}(\theta) - M(\theta)) \rightsquigarrow \mathcal{N}(0, \Sigma_\theta)$$

$$\sqrt{n}(\hat{\theta} - \theta) \rightsquigarrow \mathcal{N}(0, \tilde{\Sigma}_\theta) \text{ avec}$$

$$\Sigma_\theta = (\text{cov}(X^i, X^j))_{i,j=1..p} \text{ et } \tilde{\Sigma}_\theta = J_M^{-1} \Sigma_\theta (J_M^{-1})'$$

## 5 Estimateur du max de vraisemblance

### Définition

$$\hat{\theta} = \underset{\theta \in \Theta}{\operatorname{argmax}} L(X, \theta) \quad (13)$$

$\hat{\theta}$  est solution de:

$$\frac{\partial}{\partial \theta} \ln L(X, \theta) = \frac{\partial}{\partial \theta} l(X, \theta) = \nabla l(X, \theta) = S(X, \theta) = 0$$

### Théorème Condition suffisante d' $\exists$ de l'e.m.v.

Si  $\Theta$  espace compact et  $l$  continue sur  $\Theta$ , l'emv existe.

### Théorème de Zehna

Soit  $\hat{\theta}$  l'e.m.v. de  $\theta$  et  $\psi$  une fonction quelconque.  
Alors l'e.m.v. de  $\psi(\theta)$  est  $\psi(\hat{\theta})$

### Théorème Consistance forte de l'e.m.v.

On considère le modèle d'échantillonnage  $X_1, \dots, X_n$  de v.a.i.i.d.  $\sim L(x, \theta)$ . Sous les hypothèses de régularité (★★) ci-dessous,

- Le modèle est identifiable et homogène.
- $\Theta$  ouvert ou compact de  $\mathbb{R}^p$ .
- Pour tout  $x$ ,  $L(x, \theta) \neq$  tielle en  $\theta$  sur  $\Theta$ .

Alors l'emv est fortement consistant.

## 6 Estimateur bayésien

$$L(\theta|x) \propto L(x|\theta) \times \Pi(\theta) \quad (14)$$

$\propto$  signifie « proportionnel à ».

- Moyenne *a posteriori*

$$\mathbb{E}[H|X=x] = \int_{\Theta} \theta \times L(\theta|x) d\theta \quad (15)$$

- Médiane *a posteriori*

$$\mathbb{P}[H \leq \theta_{me}] = \int_{-\infty}^{\theta_{me}} L(\theta|x) d\theta = 1/2 \quad (16)$$

- Mode *a posteriori*

$$\operatorname{argmax}_{\theta} L(\theta|x) \quad (17)$$