

## Metoda najmniejszych kwadratów

**8.1.** Przypuśćmy, że obserwacje  $X_1, X_2, \dots, X_n$  mogą być przedstawione w postaci

$$X_i = \beta_0 + \beta_1 a_i + \varepsilon_i \quad (i = 1, 2, \dots, n),$$

gdzie  $a_1, a_2, \dots, a_n$  są znanymi wartościami pewnej zmiennej towarzyszącej, a  $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n$  są nieskorelowanymi błędami o wspólnej wariancji  $\sigma^2$ . Sprawdzić, że oba parametry  $\beta_0$  i  $\beta_1$  są estymowalne wtedy i tylko wtedy, gdy nie wszystkie  $a_i$  są sobie równe. Przedyskutować intuicyjną treść tego wyniku sporządzając odpowiedni wykres punktów  $(a_i, X_i)$ . Pokazać, że gdy nie wszystkie  $a_i$  są sobie równe, EMNK  $\hat{\beta}_0$  i  $\hat{\beta}_1$  mają postać

$$\hat{\beta}_1 = \frac{\sum (a_i - \bar{a}) X_i}{\sum (a_i - \bar{a})^2} \quad \hat{\beta}_0 = \bar{X} - \bar{a} \hat{\beta}_1.$$

Wykazać, na podstawie pierwszego z tych wyrażeń, że  $D^2 \hat{\beta}_1 = \sigma^2 / \sum (a_i - \bar{a})^2$ . Pokazać, że kowariancja zmiennych  $\bar{X}$  i  $\hat{\beta}_1$  jest równa zeru i wyprowadzić następujące wzory

$$(a) \quad \text{Cov}(\hat{\beta}_0, \hat{\beta}_1) = -\bar{a} D^2 \hat{\beta}_1,$$

$$(b) \quad D^2 \hat{\beta}_0 = \sigma^2 \left[ \frac{1}{n} + \frac{\bar{a}^2}{\sum (a_i - \bar{a})^2} \right].$$

Sprawdzić te wyniki zapisując model w postaci macierzowej

$$\mathbf{X} = \mathbf{A}\boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\varepsilon}$$

i korzystając z ogólnych wzorów.

**8.2.** Wyniki obserwacji  $X_1, X_2, \dots, X_n$  mogą być przedstawione w postaci

$$X_i = \beta_0 + \beta_1 a_i + \beta_2 a_i^2 + \varepsilon_i \quad (i = 1, 2, \dots, n),$$

gdzie  $a_1, a_2, \dots, a_n$  są znanymi wartościami pewnej zmiennej towarzyszącej, oraz  $\varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n$  są wielkościami nieskorelowanymi i mającymi jednakową wariancję. Pokazać, że parametr  $\boldsymbol{\beta} = (\beta_0, \beta_1, \beta_2)$  jest identyfikowalny wtedy i tylko wtedy, gdy wśród  $a_1, a_2, \dots, a_n$  znajdują się co najmniej trzy różne wartości.

**8.3.** Model  $X_i = \beta_0 + \beta_1 a_i + \varepsilon_i$  ( $i = 1, 2, \dots, n$ ) może być zapisany w postaci

$$X_i = \beta_0 + \beta_1 \bar{a} + \beta_1 (a_i - \bar{a}) + \varepsilon_i = \alpha + \beta_1 (a_i - \bar{a}) + \varepsilon_i.$$

Pokazać, że wybór parametrów  $\alpha$  i  $\beta_1$  zamiast  $\beta_0$  i  $\beta_1$  ułatwia rachunki związane z wyznaczeniem EMNK. Sprawdzić, że w ogólnym przypadku model

$$\mathbf{X} = \mathbf{A}\boldsymbol{\beta} + \boldsymbol{\varepsilon}$$

może być zawsze, po odpowiedniej zmianie parametrów, przedstawiony w postaci

$$\mathbf{X} = \mathbf{B}\boldsymbol{\gamma} + \boldsymbol{\varepsilon},$$

w której  $\mathbf{B}$  jest macierzą o ortogonalnych kolumnach; estymator parametru  $\boldsymbol{\gamma}$  otrzymuje się za pomocą łatwych rachunków.

**8.4.** Obserwacje  $X_{ij}$  ( $i = 1, 2, \dots, r, j = 1, 2, \dots, n$ ) mają postać

$$X_{ij} = \mu + \tau_i + \varepsilon_{ij},$$

gdzie  $\varepsilon_{ij}$  są nieskorelowanymi błędami o wspólnej wariancji. Pokazać, że  $\mu, \tau_1, \tau_2, \dots, \tau_r$  są nieidentyfikowalne, ale że stają się identyfikowalne po wprowadzeniu warunku  $\tau_1 + \tau_2 + \dots + \tau_r = 0$ . Pokazać, że EMNK mają przy tym warunku postać

$$\hat{\mu} = X_{..} = \frac{1}{rn} \sum_{i,j} X_{ij} \quad \hat{\tau}_i = X_{i.} - X_{..}$$

gdzie

$$X_{i.} = \frac{1}{n} \sum_j X_{ij}.$$

**8.5.** Niech  $X_1, X_2, X_3, X_4$  będą wynikami lotniczych pomiarów kątów  $\theta_1, \theta_2, \theta_3, \theta_4$  pewnego czworokąta na powierzchni ziemi. Założyć, że obserwacje obciążone są błędami, które są niezależne, mają wartość oczekiwaną zero i taką samą wariancję  $\sigma^2$  i przy tych założeniach wyznaczyć EMNK wielkości  $\theta$ . Wyznaczyć nieobciążony estymator wariancji  $\sigma^2$ .

Przypuśćmy, że wiadomo, iż dany czworokąt jest równoległobokiem takim, że  $\theta_1 = \theta_3$  oraz  $\theta_2 = \theta_4$ . Jaką postać mają wtedy EMNK kątów i jak można oszacować wariancję  $\sigma^2$ .

**8.6.** Pewien produkt chemiczny można wytwarzać bez użycia katalizatora, ale przypuszcza się, że w obecności katalizatorów wydajność procesu będzie większa. Dla zbadania tego zagadnienia przeprowadzono pięć doświadczeń według następującego schematu:

Doświadczenie	Warunki	Wydajność
1	bez katalizatora	$Y_1$
2	katalizator A w ilości $a_1$	$Y_2$
3	katalizator A w ilości $2a_1$	$Y_3$
4	katalizator B w ilości $a_2$	$Y_4$
5	katalizator B w ilości $2a_2$	$Y_5$

Zakładając liniową regresję między wydajnością procesu i ilością każdego z katalizatorów skonstruować EMNK „poziomu bezkatalizatorowego” i obu współczynników regresji. Wyznaczyć, przy zwykłych założeniach o błędzie, macierz kowariancji tych estymatorów. Wywnioskować, że przy danym  $a_1 + a_2$  estymator różnicy współczynników regresji ma najmniejszą wariancję, gdy  $a_1 = a_2$ .

**8.7.** Pewien deterministyczny proces  $y_0, y_1, \dots, y_n$  przebiega tak, że

$$y_{i+1} = ay_i \quad (i = 0, 1, \dots, n-1),$$

przy czym  $a$  jest znaną stałą. Wielkości  $y_i$  nie mogą być obserwowane bezbłędnie, lecz ich obserwacje  $X_0, X_1, \dots, X_n$  mają postać

$$X_i = y_i + \varepsilon_i \quad (i = 0, 1, \dots, n-1),$$

gdzie  $\varepsilon_i$  są nieskorelowanymi błędami o jednakowej wariancji. Wyznaczyć EMNK  $y_0, y_1, \dots, y_n$ . Jak można by szacować  $y_0, y_1, \dots, y_n$ , gdyby stała  $a$  nie była znana? W każdym z powyższych przypadków skonstruować estymator wariancji błędów.