

Exo 1

1°) n-échantillon (X_1, \dots, X_n) : X_1, \dots, X_n sont n variables aléatoires indépendantes et identiquement distribuées

estimeur : un estimateur d'un paramètre θ est une application T

telle que :

$$(X_1, \dots, X_n) \xrightarrow{T} T(X_1, \dots, X_n)$$

La valeur de T sur l'échantillon donné (x_1, \dots, x_n) est l'estimation du paramètre θ .

2°) $X_1 \sim \mathcal{B}(p)$

donc $X_1(\omega) = \{0, 1\}$ avec $P(X_1=0) = 1-p$ et $P(X_1=1) = p$

on a $E[X_1] = p$ et $V[X_1] = p(1-p)$

Rappel : pour calculer cela on a :

$$E[X_1] = \sum_{k \in X_1(\Omega)} k \times P(X_1=k) = 0 \times P(X_1=0) + 1 \times P(X_1=1) = p$$

$$V[X_1] = E[X_1^2] - (E[X_1])^2$$

$$\text{avec } E[X_1^2] = \sum_{k \in X_1(\Omega)} k^2 \times P(X_1=k) = p$$

$$\Rightarrow V[X_1] = p - p^2 = p(1-p)$$

3°) Puisque $E[X_i] = p$, la méthode des moments nous dit qu'un estimateur de p est $\bar{X}_n = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n X_i$

$$\begin{aligned} \text{d'où } \text{Var}(\hat{\rho}) &= \frac{1}{n} \sum \rho(1-\rho) \\ &= \frac{\rho(1-\rho)}{n} \end{aligned} \quad (4)$$

Exo 2

1°) On a $X_1 \sim \mathcal{G}(\lambda)$ donc $E[X_1] = \lambda$ et $V[X_1] = \lambda$

2°) Puisque $E[X] = \lambda$, un premier estimateur de λ par la méthode des moments est : $\hat{\lambda}_1 = \frac{\sum T_i}{n}$

Puisque $V[X] = \lambda$, un second estimateur de λ par la méthode de moments est $\hat{\lambda}_2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (T_i - \bar{T}_n)^2$

$$\begin{aligned} 3°) \text{ On a } L(t_1, \dots, t_n; \lambda) &= \prod_{i=1}^n e^{-\lambda} \frac{\lambda^{t_i}}{t_i!} \\ &= e^{-\lambda n} \frac{\lambda^{\sum t_i}}{\prod t_i!} \end{aligned}$$

4°) On calcule $\frac{\partial L}{\partial \lambda}(t_1, \dots, t_n; \lambda)$

$$\frac{\partial L}{\partial \lambda}(t_1, \dots, t_n; \lambda) = \frac{1}{\prod t_i!} \left(-n e^{-\lambda n} \lambda^{\sum t_i} + e^{-\lambda n} \sum t_i \lambda^{t_i-1} \right)$$

on résout $\frac{\partial L}{\partial \lambda}(t_1, \dots, t_n; \lambda) = 0$

$$\Leftrightarrow e^{-\lambda n} \lambda^{\sum t_i - 1} \left(-\lambda n + \sum t_i \right) = 0$$

$$\Leftrightarrow \lambda = \frac{\sum t_i}{n} \quad \text{car } e^{-\lambda n} > 0 \text{ et } \lambda > 0$$

On vérifie que $\frac{\partial^2 L}{\partial \lambda^2}(t_1, \dots, t_n; \frac{\sum t_i}{n}) < 0$

$$a \quad \frac{\partial^2 L}{\partial \lambda^2}(t_1, \dots, t_n; \lambda) = \frac{1}{\prod t_i!} \left(-n e^{-\lambda n} \lambda^{\sum t_i - 1} (-\lambda n + \sum t_i) \right. \quad (5)$$

$$\left. + (\sum t_i - 1) e^{-\lambda n} \lambda^{\sum t_i - 2} (-\lambda n + \sum t_i) - n e^{-\lambda n} \lambda^{\sum t_i - 1} \right)$$

$$\text{d'où } \frac{\partial^2 L}{\partial \lambda^2}(t_1, \dots, t_n; \frac{\sum t_i}{n}) = \frac{-n e^{-\lambda n} \lambda^{\sum t_i - 1}}{\prod t_i!}$$

$$\text{car } \lambda = \frac{\sum t_i}{n}$$

$$a \quad e^{-\lambda n} > 0$$

$$n > 0$$

$$\prod t_i! > 0$$

$$\lambda^{\sum t_i - 1} > 0$$

donc $\frac{\partial^2 L}{\partial \lambda^2} < 0$

$$\text{d'où } \hat{\lambda}_2 = \frac{\sum T_i}{n}$$

Exo 3

1°)

Puisque $m = E[Y_1]$

un estimateur de m par la méthode des moments est :

$$\hat{m}_1 = \bar{Y}_n = \frac{1}{n} \sum Y_i$$

$$b_n(\hat{m}_1) = E[\bar{Y}_n] - m$$

$$= E[\bar{Y}_n] - m = 0$$

$$\Rightarrow \hat{m}_1 \text{ est sans biais}$$

2°) Puisque $\sigma^2 = V[Y_1]$

un estimateur de σ^2 par la méthode des moments est :

$$\hat{\sigma}_1^2 = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (Y_i - \bar{Y}_n)^2$$

$$a \quad F_{X_1}(t) = \int_{-\infty}^t f(x) dx$$

$$\text{cas: } n \leq \theta$$

$$\Rightarrow F_{X_1}(t) = \int_{-\infty}^t 0 dx = 0$$

(2)

$$\text{cas: } n \leq \theta$$

$$\Rightarrow F_{X_1}(t) = \int_0^t e^{-(x-\theta)} dx$$

$$= \left[-e^{-(x-\theta)} \right]_0^t$$

$$= 1 - e^{-(t-\theta)}$$

$$d'où : F_{\hat{\theta}_3}(t) =$$

$$\begin{cases} 0 & n \leq \theta \\ 1 - e^{-n(t-\theta)} & n \leq \theta \end{cases}$$

$$d'où f_{\hat{\theta}_3}(t) =$$

$$\begin{cases} n e^{-n(t-\theta)} & n \leq \theta \\ 0 & n \leq \theta \end{cases}$$

$$d'où E[\hat{\theta}_3] = \int_{-\infty}^{+\infty} t f_{\hat{\theta}_3}(t) dt$$

$$= \int_0^{+\infty} n t e^{-n(t-\theta)} dt$$

$$= n \left(\int_0^{+\infty} \left[-\frac{1}{n} t e^{-n(t-\theta)} \right] dt + \frac{1}{n} \int_0^{+\infty} e^{-n(t-\theta)} dt \right)$$

$$d'où E[\hat{\theta}_3] = \theta + \int_0^{+\infty} e^{-n(t-\theta)} dt$$

$$= \theta + \left[-\frac{1}{n} e^{-n(t-\theta)} \right]_0^{+\infty}$$

$$= \theta + \frac{1}{n}$$

donc $\hat{\theta}_3$ n'est pas un estimateur sans biais!

(3)