

**Diss. ETH 6216**

# **Robuste Kovarianz**

**ABHANDLUNG**

zur Erlangung  
des Titels eines Doktors der Mathematik  
der  
**EIDGENÖSSISCHEN TECHNISCHEN HOCHSCHULE  
ZÜRICH**

vorgelegt von  
**HANSPETER SCHÖNHOLZER**  
Dipl. Math. ETH  
geboren am 14. März 1937  
von Istighofen (TG)

Angenommen auf Antrag von  
Prof. Dr. P.J. Huber, Referent  
Prof. Dr. F.R. Hampel, Korreferent

**1979**

Kurzfassung

Es seien  $\underline{x}_1, \dots, \underline{x}_n$  Stichproben einer  $p$ -dimensionalen Verteilung  $P$ . Ziel dieser Arbeit ist, aus den Stichproben (noch zu definierende) Orts- und Formparameter der Verteilung  $P$  zu schätzen. Diese Parameter sind ein  $p$ -dimensionaler Vektor  $\underline{t}$  und eine symmetrische  $p \times p$ -Matrix  $C$ . Sie sind Verallgemeinerungen des klassischen Erwartungswertvektors und der Kovarianzmatrix. Die Schätzung  $(\hat{\underline{t}}, \hat{C})$  von  $(\underline{t}, C)$  ist affin invariant; sie ist definiert als Lösung  $(\hat{\underline{t}}, \hat{C})$  des Gleichungssystems

$$(1) \quad \text{ave}[w(|\underline{y}|)\underline{y}] = \underline{0},$$

$$(2) \quad \text{ave}[(u(|\underline{y}|)/|\underline{y}|^2)\underline{y}\underline{y}^T - v(|\underline{y}|)I] = \underline{0},$$

mit  $\underline{y} = V(\underline{x} - \underline{t})$  und  $C = (V^T V)^{-1}$ .  $I$  ist die Einheits-,  $\underline{0}$  die Nullmatrix;  $w$ ,  $u$  und  $v$  sind gegebene reellwertige Funktionen.  $\text{ave}[\dots]$  bedeutet das arithmetische Mittel über die Beobachtungen. Führt man die entsprechende Mittelung über die wahre Verteilung  $P$  aus ( $\text{ave}[\dots]$  steht dann für den Erwartungswert  $E[\dots]$ ), dann definiert die Lösung von (1)-(2) den durch  $(\hat{\underline{t}}, \hat{C})$  geschätzten Parameter  $(\underline{t}, C)$ .

Es werden Bedingungen für  $P$ ,  $w$ ,  $u$  und  $v$  gegeben, unter denen

- (i) die Gleichung (2) für festes  $\underline{t}$  eine eindeutige Lösung hat,
- (ii) das System (1)-(2) eine eindeutige Lösung hat,
- (iii) die aus (1)-(2) gewonnenen Schätzungen konsistent und asymptotisch normal sind.

Die vorliegende Arbeit erweitert die Resultate von R. Maronna (1976) einerseits auf eine breitere Klasse von Funktionen  $w$ ,  $u$  und  $v$  und andererseits auf Verteilungen, die in einer Prokhorov-

Umgebung einer radialen Verteilung liegen. Die Verallgemeinerung ist von Interesse, nicht zuletzt deshalb, weil P.Huber (1977) in der Familie der  $\epsilon$ -contaminierten,  $p$ -dimensionalen Normalverteilungen ungünstigste Verteilungen für  $\underline{t}$  und für  $C$  bestimmt hat. Die dazugehörige Maximum-Likelihood-Schätzung für  $C$  (bei konstantem  $\underline{t}$ ) erscheint dann als Lösung von (2) mit  $v \equiv 1$  und einer Funktion  $u$ , welche unsere Bedingungen, nicht aber diejenigen Maronna's, erfüllt.

Abstract

This paper deals with the estimation of location- and shape parameter (both still to be defined), from a sample  $\underline{x}_1, \dots, \underline{x}_n$  of a p-variate distribution P. These parameters are a p-variate Vector  $\underline{t}$  and a symmetric pxp-Matrix C and are generalizations of the classical mean vector and of the covariance matrix. Our estimate  $(\hat{\underline{t}}, \hat{C})$  of  $(\underline{t}, C)$  is affinely invariant and is defined through the solution  $(\hat{\underline{t}}, \hat{C})$  of a system of equations of the form

$$(1) \quad \text{ave}[w(|\underline{y}|)\underline{y}] = \underline{0},$$

$$(2) \quad \text{ave}[(u(|\underline{y}|)/|\underline{y}|^2)\underline{y}\underline{y}^T - v(|\underline{y}|)I] = 0,$$

where  $\underline{y} = V(\underline{x}-\underline{t})$  and  $C = (V^T V)^{-1}$ . I denotes the identity matrix, 0 the null matrix, and w, u, and v are real valued functions. ave[...] denotes the arithmetic mean taken over the  $\underline{x}$ -sample. If the average is taken with respect to the true distribution P - ave[...] denoting the expectation operator E[...] - then the solution of (1)-(2) defines the parameter  $(\underline{t}, C)$  estimated by  $(\hat{\underline{t}}, \hat{C})$ .

Conditions concerning the distribution P, and the functions w, u, and v are stated, for which will be shown that

- (i) equation (2) has a unique solution for a fixed  $\underline{t}$ ,
- (ii) system (1)-(2) has a unique solution, and
- (iii) the estimators resulting from (1)-(2) are consistent and asymptotically normal.

These results generalize R.Maronna's (1976) paper in two respects: firstly, for a larger class of functions w, u, and v, and secondly, for distributions contained in a Prokhorov-neigh-

borhood of a radial measure. The generalization is of interest, particularly with respect to the least informative distribution of  $C$  determined by P.Huber (1977) for the family of  $\epsilon$ -contaminated  $p$ -variate normal distributions. The associated maximum likelihood estimator of  $C$  for given  $\underline{t}$  is obtained as solution of (2) for  $v \equiv 1$  and a function  $u$ , fulfilling our conditions but not those of R.Maronna.

### References

- Huber, P.J. (1977): Robust Covariances. Statistical decision theory and related topics, II, Academic Press, New York.
- Maronna, P.A. (1976): Robust M-Estimators of Multivariate Location and Scatter. Ann. Statist., Vol.4, No.1, 51-67.