

А. А. ТЕМПЕЛЬМАН

**СЛУЧАЙНЫЕ БЛУЖДЕНИЯ И ДОПУСТИМЫЕ ОЦЕНКИ  
МНОГОМЕРНОГО СДВИГА**

(Представлено академиком А. Н. Колмогоровым 31 V 1973)

Пусть  $E_m$  —  $m$ -мерное евклидово пространство,  $1 \leq m < \infty$ ,  $|\cdot|$  — норма в  $E_m$ ;  $X_1, \dots, X_n$  —  $E_m$ -значные случайные векторы с (известной) совместной плотностью распределения  $f(x_1, \dots, x_n)$ ,  $x_i \in E_m$ . Требуется оценить вектор  $\theta$  ( $\in E_m$ ) по наблюдаемым значениям случайных величин  $Z_1 = \theta + X_1, \dots, Z_n = \theta Z + X_n$ .

Напомним некоторые определения. Пусть  $Q(x)$  — произвольная положительно определенная квадратичная форма на  $E_m$ . Для любой оценки  $\hat{\theta} = \hat{\theta}(Z_1, \dots, Z_n)$  определим функцию риска  $R_{\hat{\theta}}(\cdot)$ :

$$R_{\hat{\theta}}(\hat{\theta}) = E_{\theta} [Q(\hat{\theta} - \theta)] = \int_{E_m^n} Q(\hat{\theta} - \theta) f(z_1 - \theta, \dots, z_n - \theta) dz_1 \dots dz_n.$$

Говорят, что оценка  $\hat{\theta}_1$  лучше оценки  $\hat{\theta}_2$ , если  $R_{\hat{\theta}_1}(\theta) \leq R_{\hat{\theta}_2}(\theta)$  при всех  $\theta \in E_m$  и  $R_{\hat{\theta}_1}(\theta_0) < R_{\hat{\theta}_2}(\theta_0)$  при некотором  $\theta_0 \in E_m$ . Оценка  $\hat{\theta}$  допустима, если не существует оценки лучшей, чем  $\hat{\theta}$ .

При  $n > 1$  обозначим:

$$u(y) = \int_{E_m} f(x, x+y_1, \dots, x+y_{n-1}) dx,$$

где  $y = (y_1, \dots, y_{n-1}) \in E_m^{n-1}$ ;  $\nu$  — мера в  $E_m^{n-1}$  с плотностью  $u(y)$ ;

$$\varphi(y) = (u(y))^{-1} \int_{E_m} x f(x, x+y_1, \dots, x+y_{n-1}) dx,$$

$$h(x, y) = (u(y))^{-1} f(x + \varphi(y), x + \varphi(y) + y_1, \dots, x + \varphi(y) + y_{n-1}).$$

При  $n=1$  положим:

$$E_m^0 = \{0\}; \quad \nu(\{0\}) = 1, \quad h(x, 0) = f\left(x + \int_{E_m} t f(t) dt\right).$$

В дальнейшем предполагается, что

$$\int_{E_m} |x| f(x, x+y_1, \dots, x+y_{n-1}) dx < \infty$$

при  $\nu$ -почти всех  $y \in E_m^{n-1}$  (это условие выполнено, если  $E|X_1| < \infty$ ). Тогда функции  $\varphi(y)$  и  $h(x, y)$  определены при  $\nu$ -почти всех  $y \in E_m^{n-1}$ , причем  $h(\cdot, y)$  при  $\nu$ -почти всех  $y$  является плотностью распределения вероятностей на  $E_m$  и

$$\int_{E_m} x h(x, y) dx = 0.$$

В ряде работ (см. (1-4) и цитированную там литературу) исследовался вопрос о допустимости обобщенных байесовских оценок, т. е. оценок вида

$$\hat{\theta}_g = \frac{\int_{E_m} \tau f(Z_1 - \tau, \dots, Z_n - \tau) g(\tau) d\tau}{\int_{E_m} f(Z_1 - \tau, \dots, Z_n - \tau) g(\tau) d\tau},$$

где  $g(\cdot)$  — измеримая неотрицательная функция. Стейн (3, 4) установил, что оценка Питмена  $\hat{\pi}$  ( $\hat{\pi} = \hat{\theta}_g$  с  $g(\tau) \equiv 1$ ) допустима при  $m=1$ , если

$$\int_{E_1^{n-1}} \left( \int_{E_1} x^2 h(x, y) dx \right)^{1/2} v(dy) < \infty, \quad (S)$$

а также при  $m=2$ , если  $X_1, \dots, X_n$  — нормальные случайные векторы, и недопустима при  $m \geq 3$ . Отметим также, что в недавней работе Брауна (4) найден критерий допустимости оценок  $\hat{\theta}_g$  при нормальных  $X_1, \dots, X_n$ .

В настоящей заметке рассматриваются оценки  $\hat{\theta}_g$ , у которых весовыми функциями  $g$  служат функции Грина случайных блужданий в  $E_m$ ; сформулированы теоремы о допустимости некоторых оценок из этого класса.

Рассмотрим в  $E_m$  случайное блуждание, определяемое произвольной плотностью распределения вероятностей  $p$  («блуждание ( $p$ )»): в момент времени  $k$ ,  $k=1, 2, \dots$ , блуждающая частица находится в точке  $\xi_k = \eta_1 + \dots + \eta_k$ , где  $\eta_i$  — независимые  $E_m$ -значные случайные векторы с плотностью распределения  $p$ . Обозначим:  $p^{*j}$  —  $j$ -я степень плотности  $p$  относительно свертывания;

$$g_p^k(\theta) = \sum_{j=1}^k p^{*j}(\theta); \quad g_p(\theta) = \sum_{j=1}^{\infty} p^{*j}(\theta)$$

(функция Грина блуждания ( $p$ )), если блуждание ( $p$ ) невозвратно, и  $g_p(\theta) \equiv 1$ , если оно возвратно;  $\Gamma$  — семейство всех обобщенных байесовских оценок  $\hat{\gamma}_p = \hat{\theta}_{g_p}$  при всевозможных вероятностных плотностях  $p$  на  $E_m$ . Очевидно,  $\hat{\gamma}_p = \hat{\pi}$  тогда и только тогда, когда блуждание ( $p$ ) возвратно. Поскольку при  $m \geq 3$  в  $E_m$  нет возвратных блужданий,  $\hat{\pi} \in \Gamma$  лишь при  $m \leq 2$ .

Следующая теорема показывает, что всякая оценка  $\hat{\gamma}_p$  из  $\Gamma$  является пределом обычных байесовских оценок  $\hat{\theta}_{g_p^k}$ .

**Теорема 1.** Если

$$\int_{E_m^n} |x_1 - \varphi(x_2 - x_1, \dots, x_n - x_1)| f(x_1, \dots, x_n) dx_1 \dots dx_n < \infty, \quad (1)$$

то для любой плотности  $p$ , при любом  $\theta \in E_m$  с вероятностью 1 определена и конечна оценка  $\hat{\gamma}_p$  и существует

$$\lim_{k \rightarrow \infty} \hat{\theta}_{g_p^k}(Z_1, \dots, Z_n) = \hat{\gamma}_p(Z_1, \dots, Z_n).$$

Условие (1) выполнено, если  $E|X_1| < \infty$ .

В теоремах 2 и 3 установлена допустимость некоторых оценок из класса  $\Gamma$ .

В дальнейшем  $p_\alpha$  — плотность устойчивого закона с показателем  $\alpha$  на пространстве  $E_m$  ( $m \geq 1$ ), удовлетворяющая условию:

$$0 < C_1 \leq (1 + |\theta|^2)^{\frac{m+\alpha}{2}} p_\alpha(\theta) \leq C_2 < \infty$$

при всех  $\theta \in E_m$  (это условие выполнено, например, если функция  $p_\alpha(x)$  сферически симметрична — см. (5)).

Теорема 2. Если векторы  $X_1, \dots, X_n$  имеют совместное нормальное распределение, то при любом  $0 < \alpha \leq 2$  оценка  $\hat{\gamma}_{p\alpha}$  допустима.

Теорема 3. Если  $0 < \alpha \leq 1$  и

$$\int_{E_m^{n-1}} \left( \int_{E_m} |x|^{m+3+3\alpha} h(x, y) dx \right)^{\frac{2m+3+4\alpha}{m+3+3\alpha}} \nu(dy) < \infty, \quad (2)$$

то оценка  $\hat{\gamma}_{p\alpha}$  допустима.

Условие (2) выполнено, если  $E |X_1|^{2m+3+4\alpha} < \infty$ .

Доказательства будут опубликованы в другом месте. Они основаны на применении обобщенной эргодической теоремы Хопфа (см. (6)) к динамической системе  $T_\theta: T_\theta(x_1, \dots, x_n) = (x_1 - \theta, \dots, x_n - \theta)$  с «временем»  $\theta \in E_m$ , действующей в пространстве  $E_m^n$  (с мерой Лебега). Обратим внимание на то, что эта динамическая система неконсервативна, даже диссипативна, в смысле классических определений. Она  $p$ -консервативна (см. (6)) тогда и только тогда, когда блуждание ( $p$ ) возвратно; поэтому лишь в случае возвратного блуждания ( $p$ ) предельная конструкция оценок  $\hat{\gamma}_p$ , описанная в теореме 1, приводит к оценке Питмена.

Институт физики и математики  
Академии наук ЛитССР  
Вильнюс

Поступило  
29 V 1973

#### ЦИТИРОВАННАЯ ЛИТЕРАТУРА

<sup>2</sup> L. D. Brown, Ann. Math. Statist., 42, 3, 855 (1971). <sup>2</sup> R. H. Farrel, Ann. Math. Statist, 35, 3, 949 (1964); Сборн. пер. Математика, 12, 3, 134 (1968). <sup>3</sup> Ch. Stein, Ann. Math. Statist., 30, 4, 970 (1959). <sup>4</sup> Ch. Stein, Proc. Third Berkeley Symp. Math. Statist. Prob., 1, California, 1956, p. 197. <sup>5</sup> Н. Калинаускайте, Лит. матем. сборн., 10, 4, 727 (1970). <sup>6</sup> А. А. Гемпельман, Теория вероятн. и ее применен., 17, 2, 380 (1972).