

Mesek Felipe de Souza<sup>1</sup>, Luiz Alberto Beijo<sup>2</sup>, Fabricio Goecking Avelar<sup>3</sup>

<sup>1</sup>mekvem@gmail.com, <sup>2</sup>luiz.beijo@unifal-mg.edu.br, <sup>3</sup>fabricio.avelar@unifal-mg.edu.br

## 1. Introdução

- A teoria de valores extremos atualmente está sendo amplamente estudada devido a necessidade de planejamento contra eventos extremos que podem ocasionar perdas graves.
- Uma distribuição frequentemente utilizada na modelagem de situações que envolve valores extremos é a Distribuição Generalizada de Valores Extremos (GEV) que possui três parâmetros: posição, escala e forma.
- Os estimadores de Máxima verossimilhança são os mais utilizados na estimação dos parâmetros da distribuição GEV.
- Os estimadores de máxima verossimilhança apresentam boas propriedades na estimação dos parâmetros, porém para valores do parâmetro forma maiores ou iguais a -1 e menores ou iguais a -0,5 o estimador perde a propriedade de regularidade.
- Para valores menores que -1 do parâmetro forma da GEV não existe o estimador pelo método da máxima verossimilhança.
- Uma proposta para evitar problemas na estimação dos parâmetros da distribuição GEV é utilizar a estimação pelo método dos momentos - L.

## 2. Objetivos

- Obter os estimadores de momentos-L dos parâmetros da distribuição GEV.
- Apresentar uma aplicação do conteúdo de Cálculo Diferencial e Integral na modelagem estatística.

## 3. Referencial Teórico

- Função densidade de probabilidade de uma variável aleatória  $X \sim GEV(\mu, \sigma, \xi)$

$$f(x) = \frac{1}{\sigma} \left[ 1 + \xi \left( \frac{x_i - \mu}{\sigma} \right) \right]^{-\frac{1+\xi}{\xi}} \exp \left\{ - \left[ 1 + \xi \left( \frac{x_i - \mu}{\sigma} \right) \right]^{-\frac{1}{\xi}} \right\},$$

em que  $\mu \in \mathbb{R}$  é o parâmetro de posição,  $\sigma > 0$  de escala e  $\xi \in \mathbb{R}$  de forma.

- Função de distribuição acumulada.

$$F(x) = \int_{-\infty}^x f(t) dt = \exp \left\{ - \left[ 1 + \xi \left( \frac{x - \mu}{\sigma} \right) \right]^{-\frac{1}{\xi}} \right\}$$

- Função quantil.

$$Q(y) = F^{-1}(y) = \mu + \frac{\sigma}{\xi} \left( (-\ln y)^{-\xi} - 1 \right) \quad (1)$$

- Momentos ponderados por probabilidade introduzidos por [2], em que  $p, r, s \in \mathbb{R}$

$$M_{p,r,s} = \int_0^1 [Q(y)]^p \cdot y^r \cdot (1-y)^s dy$$

- Um caso particular dos momentos ponderados por probabilidade são os  $\alpha_s$  que de acordo com [1] possuem generalidade suficiente para estimação de parâmetros.

$$\alpha_s = M_{1,0,s} = \int_0^1 Q(y) \cdot (1-y)^s dy$$

- O  $r$ -ésimo momento-L populacional: combinação linear de  $\alpha_s$ , denotadas por  $\lambda_r$ , da seguinte forma

$$\lambda_r = (-1)^{r-1} \sum_{k=0}^{r-1} P_{r-1,k} \cdot \alpha_k$$

em que  $P_{r-1,k} = (-1)^{r-1-k} \cdot \binom{r-1}{k} \cdot \binom{r+k-1}{k}$ .

Logo, os três primeiros  $r$ -momentos-L populacionais são expressos por:

$$\begin{aligned} \lambda_1 &= \alpha_0 &= \int_0^1 Q(y) dy \\ \lambda_2 &= \alpha_0 - 2\alpha_1 &= \int_0^1 Q(y) \cdot (2y-1) dy \\ \lambda_3 &= \alpha_0 - 6\alpha_1 + 6\alpha_2 &= \int_0^1 Q(y) \cdot (1-6y+6) \cdot 6(1-y)^2 dy \end{aligned} \quad (2)$$

- Segundo [3], uma medida de variabilidade de uma distribuição pode ser calculada por:

$$\tau_2 = \frac{\int_0^1 Q(y) \cdot (2y-1) dy}{\int_0^1 Q(y) dy} = \frac{\lambda_2}{\lambda_1}$$

- Dada uma amostra ordenada  $x_1 \leq x_2 \leq \dots \leq x_n$  de tamanho  $n$ , os valores amostrais de  $\alpha_s$ , denotados por  $a_s$ , podem ser obtidos por

$$a_s = \frac{1}{n} \cdot \sum_{i=1}^n \binom{n-i}{s} \cdot x_i.$$

- Os momentos-L amostrais  $l_r$  e  $t_2$  são da forma

$$\begin{aligned} l_1 &= a_0 \\ l_2 &= a_0 - 2a_1 \\ l_3 &= a_0 - 6a_1 + 6a_2 \\ t_2 &= \frac{l_2}{l_1} \end{aligned} \quad (3)$$

- O método dos momentos-L consiste em encontrar e igualar os momentos-L populacionais aos momentos-L amostrais em um sistema linear.

$$\begin{cases} \lambda_1 = l_1 \\ \lambda_2 = l_2 \\ \tau_2 = t_2 \end{cases} \quad (4)$$

## 4. Metodologia

- Estudar os fundamentos da teoria da estimação.
- Estudar os fundamentos teóricos da estimação por momentos-L.
- Obter os estimadores de momentos-L para a GEV.

## 5. Resultados e Discussão

- De (1) e (2), os momentos-L populacionais da GEV são:

$$\begin{aligned} \lambda_1 &= \int_0^1 \mu + \frac{\sigma}{\xi} \left[ (-\ln y)^{-\xi} - 1 \right] dy \\ \lambda_2 &= \int_0^1 \left\{ \mu + \frac{\sigma}{\xi} \left[ (-\ln y)^{-\xi} - 1 \right] \right\} \cdot (2y-1) dy \end{aligned} \quad (5)$$

- De (3), (4) e (5), o sistema que permite encontrar as estimativas dos parâmetros da GEV é expresso por:

$$\begin{cases} \hat{\mu} + \frac{\hat{\sigma}}{\hat{\xi}} \cdot \left[ \Gamma(1-\hat{\xi}) - 1 \right] = a_0 \\ \frac{\hat{\sigma}}{\hat{\xi}} \cdot \left( 2^{\hat{\xi}} - 1 \right) \cdot \Gamma(1-\hat{\xi}) = a_0 - 2a_1 \\ \frac{2(1-3^{\hat{\xi}})}{1-2^{\hat{\xi}}} - 3 = \frac{a_0 - 6a_1 + 6a_2}{a_0 - 2a_1} \end{cases} \quad (6)$$

em que  $\Gamma(\alpha) = \int_0^\infty x^{\alpha-1} \cdot e^{-x} dx$  é a função Gama.

- A terceira equação do sistema expresso em (6) não possui solução analítica.

## 6. Conclusões

- Os estimadores de momentos-L existem para todos os parâmetros da distribuição generalizada de valores extremos.
- É necessário o uso de método numérico para o cálculo de  $\hat{\xi}$ .

## Referências

- [1] HOSKING, J. R. M.; WALLIS, J. R. **Regional frequency analysis: an approach based on L-moments**. Cambridge: Cambridge University Press, 1997.
- [2] GREENWOOD, J. A.; LANDWEHR, J. M.; MATALAS, N. C. e WALLIS, J. R. Probability weighted moments: definition and relation to parameters expressible in inverse form. **Water Resources Research**, v. 15, n. 5, p. 1049-1054, 1979.
- [3] NAGHETTINI, M.; PINTO, E. J. A. **Hidrologia Estatística**. Belo Horizonte: CPRM, 2007.

## Agradecimentos

Agradecemos ao CNPq pela concessão da bolsa de Iniciação Científica.