

9. Method of Point Estimation

① Moment Method

Def: let x_1, x_2, \dots, x_n be a r.v.s from a probability distribution

$P(x)$ where $P(x)$ can be discrete probability mass function or continuous probability density function. The k th population

moment (or distribution moment) is $E(X^k)$, $k=1, 2, \dots$

The corresponding k th sample moment is $(\frac{1}{n}) \sum_{i=1}^n X_i^k$, $k=1, 2, \dots$

— let x_1, x_2, \dots, x_n be a r.v.s from either a probability mass function or probability density function with m unknown

Parameters, $\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_m$, The moment estimators, $\hat{\theta}_1, \hat{\theta}_2, \dots, \hat{\theta}_m$, are found by equating The first m population moment to The first m Sample moment and Solving The resulting equation for The unknown parameters

تعتبر هذه الطريقة من اقدم الطرق في ايجاد مقدرات المعلمة المجهولة و مقدارها العالم بغير من فلذا كانت لدينا كما في العلامات المجهولة وهذه الطريقة تعتمد على ايجاد كما في عزوم الجتمع ببدالة كما في العلامات ثم اراء عزوم الجتمع مع ما يقابلها في عزوم العينة وبذلك حصل على كما في المعادلات و جعل هذه المعادلات حصل على المقدرات هنا بعد.

$$M_j = m_j(\theta_1, \theta_2, \dots, \theta_k) \quad j=1, 2, \dots, k$$

where $m_j = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i^j$ be The j^{th} Sample moment.

and $M_j = E(x_i^j)$ be The j^{th} population moment.

وعليه تكون المعادلات المتكونة من خلال العلامات التالي

$$1. \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i = \bar{x} = E[X] \leftarrow \text{في حالة كان } j=1$$

$$2. \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i^2 = E[X^2] \leftarrow j=2 \text{ Solve Simultaneously for The } j \text{ unknown Parameters.}$$

$$3. \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i^3 = E[X^3]$$

⋮

$$j. \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i^j = E[X^j]$$

