

Оценка плотности в условиях мультипликативного шума

Научный руководитель – Шкляев Александр Викторович

*Потапова Евдокия Сергеевна**Студент (специалист)*

Московский государственный университет имени М.В.Ломоносова,
 Механико-математический факультет, Кафедра математической статистики и
 случайных процессов, Москва, Россия
E-mail: evdokiapotarova@yandex.ru

Рассматривается математическая модель задачи, возникающей при проведении химических исследований. Наблюдаемыми объектами в опытах выступают движущиеся частицы примесей в жидкости, имеющие размеры порядка 10^{-8} метра. Жидкость просвечивают лучом лазера, попадающие в луч частицы фиксируются на камеру. В каждый момент времени на диафрагме появляется изображение, для каждой частицы совокупность таких изображений составляет проекцию движения частицы на площадь камеры. Размер изображений напрямую не связан с размерами частиц.

Наблюдая за движением изображений на диафрагме, мы можем оценить векторы перемещений частиц в плоскости камеры. Для каждой отдельно взятой частицы эти перемещения образуют двумерное броуновское движение с нулевым сносом и дисперсией $\sigma^2 = c/d$, где c — некоторая константа, d — размер частицы.

Задача, которая ставится на основе данных, полученных с камеры, состоит в том, чтобы оценить линейные размеры d частиц примесей.

В итоге задача приводится к следующей вероятностной постановке: известна выборка Z_1, \dots, Z_n - н.о.р. случайные величины, причем: $Z_i = X_i Y_i$, где $Y_i \sim \chi_k^2$. Цель исследования состоит в том, чтобы оценить плотность X_i .

Решение данной задачи опирается на *метод Фурье* оценки плотности распределения ([1],[2]). В этом методе строится оценка плотности вида:

$$\hat{f}(x) = \sum_{\nu=0}^K \hat{f}_{\nu} \psi_{\nu}(x),$$

где X_1, \dots, X_n - н.о.р. случайные величины с плотностью f с носителем на отрезке $[-\pi, \pi]$, ψ_{ν} - базис, состоящий из ортогональных функций, K - параметр,

$$\begin{cases} \hat{f}_0 = \frac{1}{2\pi n} \sum_{k=1}^n \psi_0(X_k), \\ \hat{f}_{\nu} = \frac{1}{\pi n} \sum_{k=1}^n \psi_{\nu}(X_k), \end{cases} \quad \nu = 1, 2, \dots, \quad (1)$$

Предлагаемый способ отделения шума заключается в подборе некой функции, которая при применении к зашумленным данным сводит их к незашумленным: $g_{\nu}(t): Eg_{\nu}(Z) = E\psi(\nu X)$, $\nu = 0, 1, 2, \dots$. В результате такой операции коэффициенты ряда Фурье записывается в виде:

$$\begin{cases} \hat{f}_0 = \frac{1}{2\pi n} \sum_{k=1}^n g_0(Z_k), \\ \hat{f}_{\nu} = \frac{1}{\pi n} \sum_{k=1}^n g_{\nu}(Z_k), \end{cases} \quad \nu = 1, 2, \dots \quad (2)$$

После получения оценки плотности возникает ряд задач, среди которых приведение плотности к виду вероятностной ([3]), а также правильный выбор параметра K ([4]).

Описанный метод реализован и исследован на модельных данных.

Источники и литература

- 1) Silverman, B. W., Density estimation for statistics and data analysis, 1952
- 2) Wasserman, L., All of nonparametric statistics, 2006
- 3) Ingrid K.Glad, Nils Lid Hjort, Nikolai G.Ushakov, Correction of density estimators that are not densities, Scandinavian Journal of Statistics, Vol. 30, No. 2 (Jun., 2003), pp. 415-427
- 4) Jeffrey D. Hart, On the choice of a truncation point in Fourier series density estimation, Journal of Statistical Computation and Simulation, Vol. 21, 1985, pp. 95-116