Expositor: Marcelo Ruiz (Universidad Nacional de Río Cuarto, ivanmarce@gmail.com) Autor/es: Marcelo Ruiz (Universidad Nacional de Río Cuarto, ivanmarce@gmail.com); Rubén Zamar (Universidad de British Columbia, ruben@stat.ubc.ca); Ginette Lafit (Universidad de Leuven, ginettelafit19@gmail.com); Francisco Nogales (Universidad Carlos III de Madrid, fco-javier.nogales@uc3m.es)

Los modelos gráficos Gaussianos (MGG) de alta dimensión son utilizados para representar la dependencia lineal entre variables dada por las correlaciones parciales de cada par de variables condicional a las restantes. Esta estructura de dependencia queda caracterizada por las entradas no nulas - fuera de la diagonal- de la inversa de la matriz de covarianza. La selección de covarianza (SC) consiste en, basada en una muestra, determinar cuáles son esas entradas significativamente no nulas.

Sea  $\mathbf{X} = (X_1, \dots, X_p)^{\top} \sim \mathrm{N}(\boldsymbol{\mu}, \Sigma)$  y  $\Omega = \widehat{\Sigma}^{-1}$  la matriz de precisión. Si  $\mathbf{x}_1, \dots, \mathbf{x}_n$  es una muestra de  $\mathbf{X}$  y n > p entonces la matriz de covarianza muestral  $\widehat{\Sigma}$  es un buen estimador de  $\Sigma$  y puede ser utilizado para estimar  $\Omega$  definiendo  $\widehat{\Omega} = \widehat{\Sigma}^{-1}$ . Pero, si p > n la matriz de covarianza muestral no es invertible y el estimador de máxima verosimilitud de  $\Sigma$  no existe.

Para tratar con este problema se han desarrollado alternativas de SC asumiendo que  $\Omega$  es rala, en particular la del tipo lasso que define

$$\widehat{\Omega}_{L} = \operatorname{argmin}_{\Omega \succ 0} \{ \operatorname{tr}(\Omega \widehat{\Sigma}) - \operatorname{logdet}(\Omega) + \lambda \parallel \Omega \parallel_{1, \text{off}} \}$$
(1)

donde

$$\|\Omega\|_{1,\text{off}} := \sum_{i \neq j} |\omega_{lj}| \quad \text{for } i, j = 1, \dots, p,$$

con  $\lambda > 0$  una constante de regularización.

La matriz de covarianza y de correlación muestrales son muy sensibles a la presencia de outliers multidimensionales provocando una pobre recuperación del MGG y una estimación sesgada de  $\Omega$  y, peor aún es el resultado, si la contaminación obedece al modelo de contaminación independiente.

Teniendo en cuenta (1), en una estrategia de tipo plug-in, se puede alcanzar un estimador de  $\Omega$  resistente a contaminación utilizando un estimador robusto de la matriz de covarianza,  $\widehat{\Sigma}_R$ . Nosotros proponemos como estimador robusto de  $\Omega$  a aquel basado en la propuesta de Khan (2006) de estimación bivariada Winsorizada y ajustada de  $\Sigma_{ij}$ . En esta presentación mostramos que el desempeño de nuestro estimador es superior a los existentes en la literatura tales como los de Tarr, Müller y Weber (2016) y Öllerer y Croux (2015).