## Identificazione dei Modelli e Analisi dei Dati II

## Prof. G. De Nicolao

## I prova in itinere - 9 Aprile 2013

Cognome	Nome
Matricola	Firma

- Compilare a penna questo foglio all'inizio della prova.
- Durante lo svolgimento della prova, non è consentito l'uso di materiale diverso dai comuni strumenti di calcolo, scrittura e disegno.
- Le risposte devono essere scritte in modo chiaramente leggibile nello spazio immediatamente seguente ogni domanda (se necessario, a seguito di cancellature, passare sul retro).
- Le uniche risposte valide sono quelle riportate nel presente fascicolo, che va consegnato, senza fogli addizionali, al termine della prova.

1.	
2.	
3.	
4.	

1. Si considerino delle V.C. i.i.d.  $X_i \sim N(0, \theta + \sigma^2)$ , dove  $\sigma^2$  è una quantità nota. Ricavare, riportando i passaggi, la stima a massima verosimiglianza di  $\theta$ .

2. Si considerino n prove di Bernoulli con probabilità p di successo. Conoscendo il numero dei successi, ricavare, riportando i passaggi, l'espressione dello stimatore ML di p.

3. Si consideri il seguente modello:

$$Y_k = a_k \theta + V_k, k = 1, ..., n, V \sim N(0, \sigma^2 I)$$

dove  $\sigma^2$  e  $a_k$  sono scalari noti.

(a) Ricavare, riportando i passaggi, l'espressione di  $\theta^{ML}$ .

(b) Scrivere l'espressione di  $Var[\theta^{ML}]$ .

(c) Supponendo che  $\theta \sim N(0,\lambda^2)$  sia una V.C., indipendente da V, ricavare, riportando i passaggi la stima di Bayes  $\theta^B$ .

(d) Scrivere l'espressione di  $Var[\theta^B]$ .

4. Dire se le seguenti affermazioni sono vere o false: (Punteggi esatta =1, errore=-1, non risponde =0)	o: risp	osta
	V	F
(a) La stima MAP è sempre unica.		
(b) Lo stimatore a massima verosimiglianza della media di esponenziali coincide con la media campionaria.	V.C. i	.i.d.
(c) La varianza a posteriori $Var[\theta X]$ non dipende dai dati $X$	ζ.	
(d) Se $X$ e $Y$ sono V.C. scalari congiuntamente gaussiane, allor $y] = \sigma_X^2 - \sigma_{XY}^2/\sigma_Y^2$ .	a $Var[$ .	X Y =
(e) Date $X$ e $Y$ V.C. scalari e congiuntamente gaussiane, se $E$ non dipende da $y$ , allora $X$ e $Y$ sono indipendenti.	$\mathbb{E}[X Y]$	=y]
(f) Per il modello $Y = \Phi \theta^o + V, V \sim N(0, \sigma^2 \Psi)$ , il calcolo di richiede che sia soddisfatta la condizione di identificabilità		non
(g) Per il modello $Y = \Phi \theta^o + V, V \sim N(0, \sigma^2 \Psi)$ , la stima ML o polarizzata.	$\mathrm{di}\;\sigma^2$ è	non
(h) La matrice varianza di uno stimatore ML è sempre pari della matrice di informazione di Fisher.	all'inv	erso
(i) Per il modello $Y = \Phi \theta^o + V, V \sim N(0, \sigma^2 \Psi)$ , con $\sigma^2$ nota, la degli intervalli di confidenza per i parametri $\theta$ non dipendi		
(j) L'algoritmo di Gauss-Newton garantisce convergenza ad locale.	un min	imo