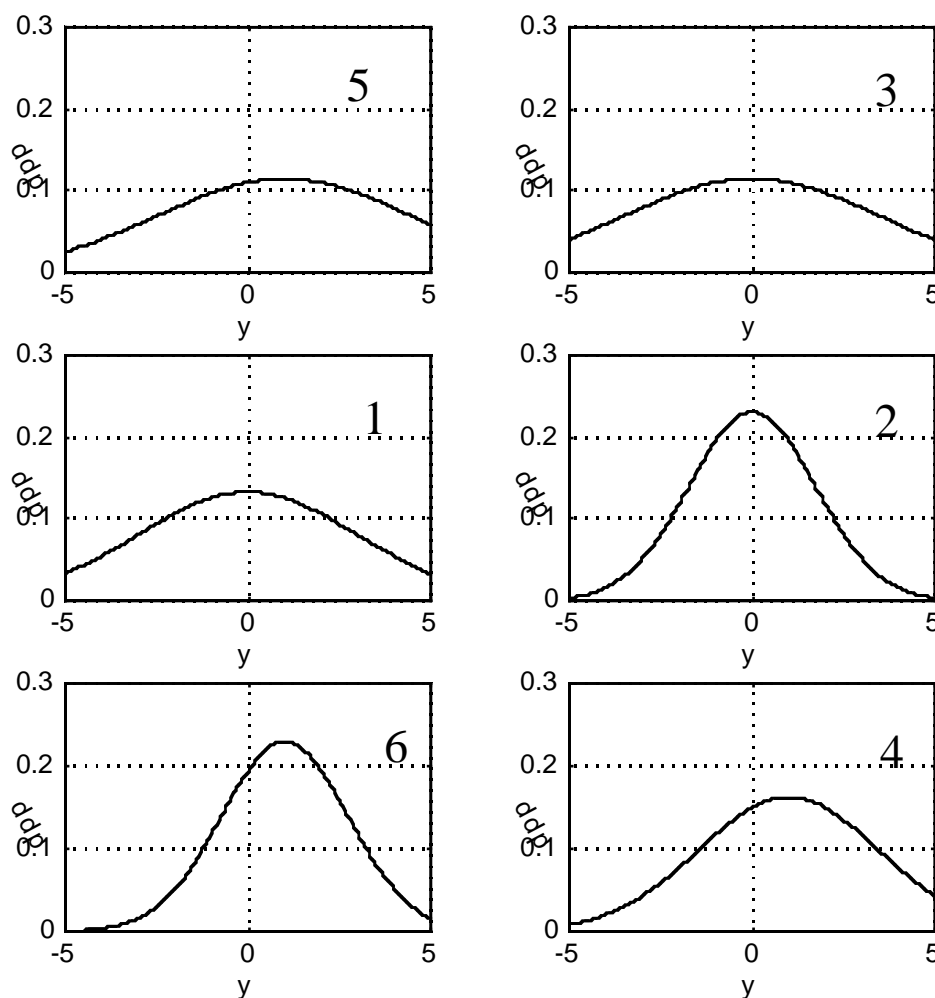


1. Sia  $Y = \alpha X + \beta Z + \gamma$ , dove  $X \sim N(0,2)$ ,  $Z \sim N(0,1)$  sono V.C. indipendenti. Si considerino le seguenti scelte per i parametri  $\alpha, \beta, \gamma$ :

- |                  |              |              |                   |              |              |
|------------------|--------------|--------------|-------------------|--------------|--------------|
| 1) $\alpha = 2,$ | $\beta = 1,$ | $\gamma = 0$ | 2) $\alpha = -1,$ | $\beta = 1,$ | $\gamma = 0$ |
| 3) $\alpha = 2,$ | $\beta = 2,$ | $\gamma = 0$ | 4) $\alpha = -1,$ | $\beta = 2,$ | $\gamma = 1$ |
| 5) $\alpha = 2,$ | $\beta = 2,$ | $\gamma = 1$ | 6) $\alpha = -1,$ | $\beta = 1,$ | $\gamma = 1$ |

Riportare sopra i seguenti grafici della densità di probabilità di Y il numero della corrispondente tripletta  $\alpha, \beta, \gamma$ .



2. La media campionaria delle V.C. i.i.d.  $X_i$ ,  $i = 1, \dots, N$ ,  $\text{Var}[X_i] = \sigma^2$ , è risultata essere uguale a 10.

Si considerino le seguenti alternative per i valori di  $N$  e  $\sigma^2$ :

- |                             |                               |                               |
|-----------------------------|-------------------------------|-------------------------------|
| 1. $N= 25$<br>$\sigma^2= 4$ | 2. $N = 16$<br>$\sigma^2= 16$ | 3. $N = 25$<br>$\sigma^2= 16$ |
| 4. $N= 16$<br>$\sigma^2= 1$ | 5. $N = 25$<br>$\sigma^2= 1$  | 6. $N =16$<br>$\sigma^2= 4$   |

Scrivere nei riquadri accanto agli intervalli di confidenza al 95% per la media il numero della scelta corretta

5 [9.6080 10.3920]

3 [8.4320 11.5680]

6 [9.0200 10.9800]

4 [9.5100 10.4900]

1 [9.2160 10.7840]

2 [8.0400 11.9600]

3. Dire se le seguenti affermazioni sono vere o false:

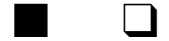
(Punteggio: risposta esatta = 1, errore = -1, non risponde = 0)

• Se  $X$  è una V.C. lognormale, allora  $Y = \log(X)$  è una V.C. distribuita in modo gaussiano.

V F



• Essendo  $X$  e  $Y$  due V.C. congiunte, si definiscano  $V = 5+X$ ,  $W = 6+Y$ ; allora,  $r_{VW} = r_{XY}$ .



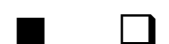
• Date due V.C. congiunte  $X$  e  $Y$ ,  $E[X^2+Y] \neq E[X^2]+E[Y]$ .



• Se  $Y = \Phi\theta+V$ , con  $E[V] = 0$ , e  $\text{Var}[V] = \sigma^2I$ , allora la stima BLUE (Best Linear Unbiased Estimator) dipende da  $\sigma^2$ .



• Si consideri il modello  $y_k = \theta x_k + v_k$ ,  $k=1, \dots, N$ , dove  $x_k$  sono noti e  $v_k$  sono errori di misura. Allora  $\theta^{LS} = \frac{\sum_{k=1}^N y_k x_k}{\sum_{k=1}^N x_k^2}$ .



• Nella stima BLUE, quando  $\text{Var}[V] = \sigma^2I$ , una stima non polarizzata di  $\sigma^2$  è data da  $SSR/N$ , dove  $q$  è il numero di parametri del modello.



• Si consideri la media campionaria delle V.C. i.i.d.  $X_i$ ,  $i = 1, \dots, N$   $E[X_i] = m$ ,  $\text{Var}[X_i] = \sigma^2$ . Allora l'intervallo di confidenza al 95% per  $m$  è  $I_{0,95} = [M_1 - 1.96\sigma\sqrt{N}, M_1 + 1.96\sigma\sqrt{N}]$ .



• La probabilità che il tempo di attesa tra due eventi di Poisson sia maggiore o uguale a  $T$  è pari a  $\exp(-\lambda T)$ .



• Se  $Z=X+Y$  con  $Y=3X$ , allora  $f_Z(z) = f_X(z/3)/3$ .



• Date due V.C. congiunte  $X$  e  $Y$  incorrelate, la ddp della V.C.  $Z = X+Y$  è la convoluzione della ddp di  $X$  e della ddp di  $Y$ .



**Identificazione dei Modelli e Analisi dei Dati (parte II)****5/9/2003**

1. Sia

$$y(t) = 0.5 y(t-1) + w(t) + 2w(t-1), \quad w(\cdot) \sim \text{WGN}(0,1)$$

1.a Dire perché  $y(t)$  converge ad un processo stazionario e determinare il valore atteso di tale processo.

$G(z) = \frac{z+2}{z-0.5}$  : la fdt è stabile perché ha un solo polo in  $z = 0.5$  interno al cerchio di raggio unitario.

$$E[y(t)] = G(1) E[w(t)] = 0$$

1.b Ricavare il predittore ottimo ad un passo.

$G(z)$  non è canonico

$$T(z) = 2 \frac{z+0.5}{z+2},$$

$$G(z)T(z) = 2 \frac{z+0.5}{z-0.5}, \text{ non canonico}$$

$$\hat{G}(z) = \frac{z+0.5}{z-0.5} = \frac{1+0.5z^{-1}}{1-0.5z^{-1}}, \quad \hat{\sigma}^2 = 4$$

$$C(z) = 1 + 0.5z^{-1}, \quad A(z) = 1 - 0.5z^{-1}$$

$$C(z)\hat{Y}(z) = [C(z) - A(z)]Y(z)$$

$$(1 + 0.5z^{-1})\hat{Y}(z) = z^{-1}Y(z)$$

$$\hat{y}(t|t-1) = -0.5\hat{y}(t-1|t-2) + y(t-1)$$

1.c Ricavare il valore atteso del processo stazionario  $y(t)$  nel caso in cui  $w(\cdot) \sim \text{WGN}(1,1)$ .

$$E[y(t)] = G(1) E[w(t)] = 6$$

2. Dire se le seguenti affermazioni sono vere o false:  
(Punteggio: risposta esatta = 1, errore = -1, non risponde = 0)

- |   | V                                   | F                                   |
|---|-------------------------------------|-------------------------------------|
| • Il periodogramma è uno stimatore polarizzato.   | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/>            |
| • Un processo MA è stazionario se e solo se la sua funzione di trasferimento ha tutti gli zeri non esterni al cerchio di raggio unitario.   | <input type="checkbox"/>            | <input checked="" type="checkbox"/> |
| • Se $y(t)$ è un processo stazionario di tipo AR(1), risulta sempre $\gamma_{yy}(\tau) > 0, \forall \tau$ .   | <input type="checkbox"/>            | <input checked="" type="checkbox"/> |
| • La densità spettrale di potenza della somma di due processi casuali è uguale alla somma delle densità spettrali di potenza dei due processi se e solo se i due processi sono incorrelati. | <input checked="" type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/>            |
| • Lo scalino discreto ( $u(t)=0, t<0, u(t)=1, t\geq 0$ ) è persistentemente eccitante di ordine 0.  | <input type="checkbox"/>            | <input checked="" type="checkbox"/> |

**Identificazione dei Modelli e Analisi dei Dati**  
**(prova sostitutiva del progetto)****5/9/2003**

1. Si consideri il modello  $Y = \Phi\theta + V$ . Supponendo che  $V$  sia un vettore casuale a media nulla distribuito gaussianamente ( $V \sim N(0, \Sigma_V)$ ), si discuta la stima del vettore  $\theta$  mediante il metodo della massima verosimiglianza (formule per la stima, varianza dei parametri stimati, proprietà dello stimatore).