

Identificazione dei Modelli e Analisi dei Dati MN

Prof. G. De Nicolao

II prova in itinere - 27 Gennaio 2012

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 le seguenti V.C. indipendenti:

$$Y_1 \sim N(m, 1)$$

$$Y_2 \sim N(m, 2)$$

Si definisca $\theta^o := m$ e si considerino i seguenti stimatori:

$$\hat{\theta}_1 = \frac{Y_1 + Y_2}{2}$$

$$\hat{\theta}_2 = \frac{Y_1 + Y_2}{3}$$

(a) Calcolare media e varianza di $\hat{\theta}_1$.

(b) Calcolare media e varianza di $\hat{\theta}_2$.

(c) Per $m = 4$, dire, motivando la risposta, quale stimatore è migliore.

2. A partire dai dati $X_i, i = 1, \dots, N$ i.i.d., $X_i \sim N(m, \sigma^2)$, è stata calcolata la media campionaria. Si considerino i seguenti casi in cui σ^2 è nota:

1. $N = 16, \quad \sigma^2 = 1$

2. $N = 25, \quad \sigma^2 = 4$

3. $N = 25, \quad \sigma^2 = 9$

Si considerino inoltre altri tre casi in cui σ^2 è ignota ed è stata calcolata la varianza campionaria S^2 :

4. $N = 16, \quad S_c^2 = 1$

5. $N = 25, \quad S_c^2 = 4$

6. $N = 25, \quad S_c^2 = 9$

Si indichi con $A := U - L$ l'ampiezza dell'intervallo di confidenza al 95%, dove L e U sono, rispettivamente, il limite inferiore e superiore, vale a dire $I_{0.95} = [L, U]$. Scrivere in corrispondenza delle ampiezze, il numero del caso corretto.

$A = 2.4768 \quad \dots\dots$

$A = 1.5680 \quad \dots\dots$

$A = 1.6512 \quad \dots\dots$

$A = 0.9800 \quad \dots\dots$

$A = 2.3520 \quad \dots\dots$

$A = 1.0655 \quad \dots\dots$

3. Si considerino i seguenti dati

$$\begin{array}{lll} y(1) = 4 & y(2) = 6 & y(3) = 4 \\ x(1) = -1 & x(2) = 0 & x(3) = 1 \end{array}$$

Si ipotizza che i dati siano generati dal seguente modello

$$y(t) = \theta_1 + \theta_2 x(t) + v(t), \quad t = 1, 2, 3$$

dove $v(t)$ sono errori di misura i.i.d. $v(t) \sim N(0, \sigma^2)$.

(a) Calcolare la stima di Gauss-Markov di θ .

(b) Calcolare la stima di σ^2 .

(c) Calcolare la stima di $Var[\theta^M]$.

(d) Dire in base al criterio FPE se il suddetto modello è preferibile al modello più semplice $y(t) = \theta_1 + v(t)$.

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

- | | V | F |
|--|--------------------------|--------------------------|
| (a) Siano date le osservazioni i.i.d. $X_i, i = 1, \dots, n$. Allora, $Var[M_1] = E[S^2]/n$. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| (b) I momenti campionari centrali sono stimatori non polarizzati. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| (c) L'ampiezza dell'intervallo di confidenza per la media campionaria di osservazioni i.i.d. gaussiane è inversamente proporzionale al numero n di osservazioni. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| (d) Relativamente alla stima della media di osservazioni i.i.d. gaussiane, la quantità di informazione di Fisher è pari a σ^2/n . | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| (e) Se $X_i \sim N(0, 1), i = 1, \dots, n$, sono V.C. indipendenti, allora M_2 è distribuito come un χ_n^2 . | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| (f) La non polarizzazione asintotica è condizione necessaria per la consistenza di uno stimatore. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| (g) θ^{LS} coincide con θ^M se e solo se Ψ è diagonale. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| (h) Se il numero di dati è superiore al numero di parametri, la condizione di identificabilità è sempre soddisfatta. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| (i) Sotto l'Ipotesi I2 lo stimatore di Gauss Markov è lo stimatore lineare non polarizzato a minima varianza (BLUE) anche se il vettore V non è gaussiano. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| (j) FPE, AIC ed MDL sono asintoticamente equivalenti. | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |