

## Estatística Básica 1

Professores: Sandro Fonseca, Sheila Mara da Silva, Eliza Melo

Name: Ana Maria Garcia Trzeciak

## Exercícios de Estatística Básica - 1

## Exercício 1: Propagação de erros para diferentes funções

Seja  $u$  uma função de duas variáveis, no caso geral:  $u = f(x, y)$ . Ela pode ser linearizada por uma aproximação de primeira ordem pela expansão em Série de Taylor.

$$u \cong f(x_0, y_0) + \frac{\partial f}{\partial x}(x_i - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(y_i - y_0) \quad (0.1)$$

Para a propagação de erros, o primeiro termo não contribui já que é uma constante. Sendo assim temos:

$$\sigma_u^2 = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n \left( \frac{\partial f}{\partial x}(x_i - x_0) + \frac{\partial f}{\partial y}(y_i - y_0) \right)^2 \quad (0.2)$$

$$\sigma_u^2 = \left( \frac{\partial f}{\partial x} \right)^2 \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - x_0)^2 + \left( \frac{\partial f}{\partial y} \right)^2 \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (y_i - y_0)^2 + 2 \frac{\partial f}{\partial x} \frac{\partial f}{\partial y} \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (x_i - x_0)(y_i - y_0) \quad (0.3)$$

Portanto:

$$\sigma_u^2 = \left( \frac{\partial f}{\partial x} \right)^2 \sigma_x^2 + \left( \frac{\partial f}{\partial y} \right)^2 \sigma_y^2 + 2 \left( \frac{\partial f}{\partial x} \right) \left( \frac{\partial f}{\partial y} \right) \sigma_{xy} \quad (0.4)$$

onde identificamos:

$$\sigma_x^2 = \sum_{i=1}^n \frac{(x_i - x_0)^2}{n} \quad (0.5)$$

$$\sigma_y^2 = \sum_{i=1}^n \frac{(y_i - y_0)^2}{n} \quad (0.6)$$

Podemos usar  $\sigma_{\bar{x}} = \sigma_x / \sqrt{n}$  e escrever:

$$\sigma_u^2 = \left( \frac{\partial f}{\partial x} \right)^2 \big|_{(\bar{x}, \bar{y})} \sigma_{\bar{x}}^2 + \left( \frac{\partial f}{\partial y} \right)^2 \big|_{(\bar{x}, \bar{y})} \sigma_{\bar{y}}^2 + \frac{2}{n} \left( \frac{\partial f}{\partial x} \right) \left( \frac{\partial f}{\partial y} \right) \big|_{(\bar{x}, \bar{y})} \sigma_{xy} \quad (0.7)$$

## Exercício 2: Propagação de erros para diferentes funções

(i) **Caso Adição/Subtração:**  $u = x \pm y$

Podemos utilizar o resultado mostrado na equação (0.7) para calcular a propagação de erros.

$$\frac{\partial f}{\partial x} = \frac{\partial f}{\partial y} = 1 \quad (0.8)$$

E podemos usar o coeficiente de correlação  $r$ .

$$r = \frac{\sigma_{xy}}{\sigma_x \sigma_y} \longrightarrow \sigma_{xy} = r \sigma_x \sigma_y = nr \sigma_{\bar{x}} \sigma_{\bar{y}} \quad (0.9)$$

Portanto:

$$\sigma_u^2 = \sigma_{\bar{x}}^2 + \sigma_{\bar{y}}^2 + 2r \sigma_{\bar{x}} \sigma_{\bar{y}} \quad (0.10)$$

(ii) **Caso multiplicação/divisão:**  $u = xy$  ou  $u = x/y$

Vou demonstrar o caso multiplicativo, a razão entre as grandezas segue a mesma linha de raciocínio.

$$\frac{\partial f}{\partial x} = y, \quad \frac{\partial f}{\partial y} = x \quad (0.11)$$

Sendo assim, temos:

$$\sigma_u^2 = y^2 \sigma_x^2 + x^2 \sigma_y^2 + 2rxy\sigma_x\sigma_y \quad (0.12)$$

Multiplicando e dividindo pelo módulo da função temos:

$$\frac{\sigma_u^2}{|u|} = \left(\frac{\sigma_x}{y}\right)^2 + \left(\frac{\sigma_y}{x}\right)^2 + 2r\frac{\sigma_x}{x}\frac{\sigma_y}{y} \quad (0.13)$$

Para o caso do quociente, a equação fica:

$$\frac{\sigma_u^2}{|u|} = \left(\frac{\sigma_x}{y}\right)^2 + \left(\frac{\sigma_y}{x}\right)^2 - 2r\frac{\sigma_x}{x}\frac{\sigma_y}{y} \quad (0.14)$$

#### Exercício 4: Combinação de massa de partículas

OBS: não fiz este exercício por que não entendi o propósito. No PDG mostra apenas um valor de massa para cada partícula, como vou combinar os resultados da massa se só tenho um valor? Realmente não entendi, e depois ficou tarde para tirar a dúvida.

#### Exercício 6: Ajuste de Função

Método dos Mínimos Quadrados: Como determinar a reta de ajuste,  $y = ax + b$ , caracterizada pelos parâmetros  $a$  e  $b$ , que melhor se ajuste a conjunto de medidas  $(x_i, y_i)$  obtidas em  $N$  medições das grandezas  $x$  e  $y$ .

O método dos mínimos quadrados consiste em minimizar o resíduo médio quadrático das medidas da grandeza  $y$  em relação a reta a estimar. Por esse procedimento se determinam os parâmetros  $a$  e  $b$  que melhor estimam a função de ajuste.

Vamos supor que queremos determinar os parâmetros  $a$  e  $b$  da uma reta geral dada por  $y = ax + b$ . Devemos estudar a condição de mínimo da função de duas variáveis:

$$R(a, b) = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N [y_k - f(x_k; a, b)]^2 = \frac{1}{N} \sum_{k=1}^N [y_k - (ax_k + b)]^2 \quad (0.15)$$

As condições para que se tenha um mínimo para  $R$  para determinados valores dos parâmetros  $a$  e  $b$  são:

$$\frac{\partial R}{\partial a} = 0; \quad \frac{\partial R}{\partial b} = 0 \quad (0.16)$$

e

$$\frac{\partial^2 R}{\partial a^2} \frac{\partial^2 R}{\partial b^2} - \left[ \frac{\partial^2 R}{\partial a \partial b} \right]^2 \neq 0; \quad \frac{\partial^2 R}{\partial a^2} + \frac{\partial^2 R}{\partial b^2} > \sqrt{\left[ \frac{\partial^2 R}{\partial a^2} - \frac{\partial^2 R}{\partial b^2} \right]^2 + 4 \left[ \frac{\partial^2 R}{\partial a \partial b} \right]^2} > 0 \quad (0.17)$$

Do primeiro par de condições (0.16) temos:

$$\frac{\partial R}{\partial a} = -\frac{2}{N} \sum_{k=1}^N x_k (y_k - ax_k - b) = 0 \quad (0.18)$$

$$\frac{\partial R}{\partial b} = -\frac{2}{N} \sum_{k=1}^N (y_k - ax_k - b) = 0 \quad (0.19)$$

De (0.18):

$$\overline{xy} - a\overline{x^2} - b\overline{x} = 0 \longrightarrow a\overline{x^2} + b\overline{x} = \overline{xy} \quad (0.20)$$

De (0.19):

$$\overline{y} - a\overline{x} - b = 0 \longrightarrow a\overline{x} + b = \overline{y} \quad (0.21)$$

As equações (0.20) e (0.21) formam um sistema de equações que pode ser facilmente resolvido para obter:

$$a = \frac{\overline{xy} - \bar{x}\bar{y}}{\overline{x^2} - \bar{x}^2} \quad e \quad b = \bar{y} - a\bar{x} \quad (0.22)$$

Note que podemos simplificar a forma de  $a$ . Seja a variância dada por  $\sigma_x^2 = \overline{x^2} - \bar{x}^2$  e a covariância dada por  $\sigma_{xy} = \overline{xy} - \bar{x}\bar{y}$ , temos:

$$a = \frac{\sigma_{xy}}{\sigma_x^2} \quad (0.23)$$

Podemos utilizar o coeficiente de correlação  $r$  dado em (0.9) e escrever a forma final de  $a$  em termos dos parâmetros de dispersão:

$$a = r \frac{\sigma_y}{\sigma_x} \quad (0.24)$$

O outro par de condições dado pelas equações (0.17) confirma que o par  $(a, b)$  dado por (0.22) se trata de mínimo para a função  $R(a, b)$ .

Podemos calcular agora a incerteza nos parâmetros  $a$  e  $b$ . A incerteza na medida de  $y$  é dada por:

$$\varepsilon_y = \sqrt{\frac{1}{N-2} \sum_{k=1}^N (y_k - ax_k - b)^2} \quad (0.25)$$

A incerteza no parâmetro  $a$  é dada por:

$$\sigma_a^2 = \sum_i \left( \frac{\partial a}{\partial y_i} \right)^2 \sigma_{y_i}^2 \quad (0.26)$$

$$\sigma_a^2 = \sum_i \left( \frac{1}{\sigma_x^2 N} (x_i - \bar{x}) \right)^2 \varepsilon_y^2 = \frac{\varepsilon_y^2}{(\sigma_x^2 N)^2} \sum_i (x_i - \bar{x})^2 \quad (0.27)$$

$$\sigma_a^2 = \frac{\varepsilon_y^2}{(\sigma_x^2)^2 N} \sigma_x^2 \longrightarrow \sigma_a = \frac{1}{\sigma_x} \frac{\varepsilon_y}{\sqrt{N}} \quad (0.28)$$

A incerteza no parâmetro  $b$  é dada por:

$$\sigma_b^2 = \sum_i \left( \frac{\partial b}{\partial y_i} \right)^2 \sigma_{y_i}^2 + \left( \frac{\partial b}{\partial a} \right)^2 \sigma_a^2 \quad (0.29)$$

$$\sigma_b^2 = \sum_i \left( \frac{1}{N} \right)^2 \varepsilon_y^2 + (\bar{x})^2 \sigma_a^2 = \frac{1}{N} (\sigma_x \sqrt{N} \sigma_a)^2 + (\bar{x})^2 \sigma_a^2 \quad (0.30)$$

$$\sigma_b^2 = \sigma_a^2 (\sigma_x^2 + (\bar{x})^2) = \overline{x^2} \sigma_a^2 \quad (0.31)$$

$$\therefore \sigma_b = \sigma_a \sqrt{\overline{x^2}} \quad (0.32)$$