

# CORSO DI STATISTICA PER INGEGNERIA FISICA ANNO ACCADEMICO 2020/2021

## ESERCITAZIONE 6 - STIMA PUNTUALE E METODO DELTA

**Esercizio 1.** La potenza  $P$  dissipata dalla resistenza  $R$  di un circuito elettrico è  $P = RI^2$ , dove la corrente  $I$  è una variabile aleatoria di media  $\mu_I = 20$  A e deviazione standard  $\sigma_I = 0.1$  A. Si approssimino media e varianza della potenza  $P$ , nel caso in cui:

- (a)  $R$  è una costante che vale  $80 \Omega$ ;  $[\mu_P \simeq 32000 \text{ W}; \sigma_P^2 \simeq 102400 \text{ W}^2]$
- (b)  $R$  è anch'essa una variabile aleatoria di media  $\mu_R = 80 \Omega$  e deviazione standard  $\sigma_R = 1.5 \Omega$ , indipendente da  $I$ .  $[\mu_P \simeq 32000 \text{ W}; \sigma_P^2 \simeq 462400 \text{ W}^2]$

**Esercizio 2.** Sia  $X$  una v.a. con funzione di densità definita da

$$f(x) = \begin{cases} \frac{3}{4} \frac{(1-x)}{\sqrt{x}} & \text{se } x \in (0, 1) \\ 0 & \text{se } x \notin (0, 1) \end{cases}$$

- (a) Calcolare media e varianza di  $X$ .  $[\mathbb{E}[X] = 1/5; \text{Var}(X) = 8/175]$
- (b) Si determini la densità della v.a. continua  $Y = \log(X)$ .  $[f_Y(y) = [-\frac{3}{4} \exp(\frac{3}{2}y) + \frac{3}{4} \exp(\frac{y}{2})] \mathbb{1}_{(-\infty, 0]}(y)]$
- (c) Si calcolino media e varianza della v.a.  $Y$  e si confronti il risultato con quello approssimato tramite il metodo delta (o formula di propagazione dell'errore).  $[\mathbb{E}[Y] = -2.\bar{6}, \text{Var}(Y) = 4.\bar{4}; \text{ approssimate con il metodo delta } \mathbb{E}[Y] \simeq -1.609, \text{Var}(Y) \simeq 1.143]$

**Esercizio 3.** Si consideri un campione  $X_1, \dots, X_n$  di v.a. discrete con densità

$$p(-1) = \frac{\theta}{2}, \quad p(0) = 1 - \theta, \quad p(1) = \frac{\theta}{2}$$

- (a) Determinare per quali  $\theta$  la funzione  $p$  è una densità. *[Deve essere  $0 \leq p_i \leq 1$  e  $\sum p_i = 1$ , da cui  $0 \leq \theta \leq 1$ ]*
- (b) Calcolare media e varianza di  $X_1$ .  $[\mathbb{E}[X] = 0, \text{Var}(X) = \theta]$

Si considerano gli stimatori di  $\theta$  definiti da  $\Theta_n = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n |X_i|$  e  $T_n = |X_n|$ .

- (c) Si stabilisca se  $\Theta_n$  e  $T_n$  sono distorti. *[Sia  $\Theta_n$  sia  $T_n$  sono non distorti]*
- (d) Si calcoli l'errore quadratico medio degli stimatori  $\Theta_n$  e  $T_n$  e se ne studino i comportamenti per  $n \rightarrow \infty$ .  *$[\text{mse}(\Theta_n; \theta) = \frac{\theta(1-\theta)}{n}$  e  $\text{mse}(T_n; \theta) = \theta(1-\theta)$ . Si noti che  $\text{mse}(\Theta_n; \theta) \rightarrow 0$  per  $n \rightarrow \infty$ , mentre  $\text{mse}(T_n; \theta)$  è costante in  $n$ ]*
- (e) Quale stimatore vi sembra migliore? Perché?  *$[\Theta_n$  è migliore in quanto, pur essendo non distorti ambedue gli stimatori,  $\Theta_n$  ha mse minore e tendente a 0 per  $n \rightarrow \infty$ ]*

**Esercizio 4.** Due resistori sono collegati in parallelo. Le due resistenze  $r_1$  ed  $r_2$  sono incognite. Se ne vuole stimare il valore, assieme al valore della resistenza equivalente  $r_{\text{eq}}$ , sulla base di 25 misure indipendenti di  $r_1$ , che indichiamo con  $X_1, \dots, X_{25}$ , e di 16 misure indipendenti di  $r_2$ , che indichiamo con  $Y_1, \dots, Y_{16}$ . Supponendo che sia nullo l'errore sistematico dello strumento di misura:

1. Proporre tre stimatori puntuali  $\hat{R}_1$ ,  $\hat{R}_2$  ed  $\hat{R}_{eq}$  per  $r_1$ ,  $r_2$  ed  $r_{eq}$ .  
 $[\hat{R}_1 = \bar{X}, \hat{R}_2 = \bar{Y}, \hat{R}_{eq} = (\hat{R}_1 \hat{R}_2) / (\hat{R}_1 + \hat{R}_2) = h(\hat{R}_1, \hat{R}_2)]$
2. Verificare se tali stimatori sono, almeno approssimativamente, corretti.  
 $[\hat{R}_1$  ed  $\hat{R}_2$  sono esattamente corretti;  $\hat{R}_{eq}$  è corretto solo approssimativamente]
3. Determinare l'errore standard di  $\hat{R}_{eq}$  in funzione degli errori standard di  $\hat{R}_1$  ed  $\hat{R}_2$ .  

$$\left[ se(\hat{R}_{eq}) \simeq \sqrt{\left(\frac{r_2}{r_1 + r_2}\right)^4 se(\hat{R}_1)^2 + \left(\frac{r_1}{r_1 + r_2}\right)^4 se(\hat{R}_2)^2} \right]$$

Le suddette 25 misure di  $r_1$  forniscono una media campionaria  $\bar{x} = 22.8 \Omega$  e una varianza campionaria  $s_X^2 = 0.375 \Omega^2$ , mentre le 16 misure di  $r_2$  danno  $\bar{y} = 37.1 \Omega$  ed  $s_Y^2 = 0.25 \Omega^2$ .

4. Fornire le corrispondenti stime puntuali  $\hat{r}_1$ ,  $\hat{r}_2$  ed  $\hat{r}_{eq}$  per  $r_1$ ,  $r_2$  ed  $r$ .  
 $[\hat{r}_1 = 22.8 \Omega, \hat{r}_2 = 37.1 \Omega \text{ e } \hat{r}_{eq} = 14.1215 \Omega]$
5. Fornire una stima dell'errore standard di  $\hat{R}_1$ ,  $\hat{R}_2$  ed  $\hat{R}_{eq}$ .  
 $[\widehat{se}(\hat{R}_1) = 0.12247 \Omega, \widehat{se}(\hat{R}_2) = 0.125 \Omega, \widehat{se}(\hat{R}_{eq}) = 0.0504 \Omega.]$

**Esercizio 5.** La potenza  $p$  dissipata dalla resistenza  $r$  di un circuito elettrico è  $p = ri^2$ . Si ottengono le seguenti misure per l'intensità di corrente (in A) e per la resistenza (in  $\Omega$ ):

$$\begin{aligned} i_1 = 3, \quad i_2 = 4, \quad i_3 = 3.5, \quad i_4 = 3 \\ r_1 = 10, \quad r_2 = 15, \quad r_3 = 11, \quad r_4 = 8 \end{aligned}$$

Supponendo che lo strumento di misura abbia errore sistematico nullo, proporre uno stimatore approssimativamente non distorto per  $p$ . Fornire una stima puntuale per  $p$  e una stima dell'errore standard dello stimatore proposto.

$$\left[ \hat{P} = \bar{R}\bar{I}^2, \quad \hat{p} = 125.30 W, \quad \widehat{se}(\hat{P}) = \sqrt{\bar{i}^4 \frac{s_R^2}{4} + 4\bar{r}^2 \bar{i}^2 \frac{s_I^2}{4}} = 24.43 W \right]$$

**Esercizio 6.** Sia  $X_1, \dots, X_n$  un campione da una legge  $B(1, p)$  (Bernoulliana di parametro  $p$ ) di numerosità  $n \geq 2$ .

- (a) Si trovi uno stimatore *esattamente* non distorto per  $p^2$ .  $[T_n = \hat{X}_n - S_n^2]$

Viene effettuato un esperimento con  $n = 4$ . Si ottengono i valori

$$x_1 = 0 \quad x_2 = 1 \quad x_3 = 0 \quad x_4 = 1.$$

- (b) Fornire una stima per  $p^2$ .  $[t_4 = 1/6]$

**Esercizio 7.** Sia  $X$  una popolazione distribuita secondo la legge uniforme sull'intervallo  $(\theta - 2, \theta + 2)$ ; sia  $X_1, \dots, X_4$  un campione aleatorio estratto da tale popolazione. Dimostrare che il seguente stimatore

$$T(X_1, X_2, X_3, X_4) = \frac{2X_1 - X_2}{2} + \frac{2X_3 + X_4}{3}$$

è distorto per  $\theta$  e valutare la sua distorsione.  $[b(T; \theta) = \theta/2]$

**Esercizio 8.** Sia  $X$  una popolazione distribuita secondo una legge di Bernoulli di parametro  $p$ . Sia inoltre  $X_1, X_2, X_3, X_4, X_5$  un campione casuale estratto da  $X$ .

1. Mostrare che lo stimatore

$$T_5 = \frac{4X_1 - 3X_2 + X_3 + X_4 + X_5}{5}$$

è distorto per  $p$  e valutare la sua distorsione.  $[E[T_5] = \frac{4}{5}p, \text{ quindi } b(T_5; p) = \frac{4}{5}p - p = -\frac{1}{5}p]$

2. Calcolare la varianza di tale stimatore.

$$\left[ \text{Var}(T_5) = \frac{1}{25}(16p(1-p) + 9p(1-p) + p(1-p) + p(1-p) + p(1-p)) = \frac{28}{25}p(1-p) \right]$$

3. Partendo da  $T_5$  trovare uno stimatore non distorto per  $p$ ;  $[\tilde{T} = 5T_5/4].$

**Esercizio 9.** Sia  $X_1, \dots, X_6$  un campione casuale estratto da una popolazione di media  $E[X] = 3\theta$  e  $\text{Var}(X) = 1$ . Siano

$$T_1 = \frac{2X_1 - X_2}{3} \quad \text{e} \quad T_2 = \frac{X_4 + X_6}{6}$$

due stimatori per  $\theta$ .

1. Mostrare che entrambi sono stimatori corretti e valutare per ognuno l'errore quadratico medio.

$$[\text{mse}(T_1; \theta) = 0.5, \quad \text{mse}(T_2; \theta) = 0.05]$$

2. Quale tra i due è il più efficiente? Perché?  $[T_2]$

**Esercizio 10.** Siano  $X_1, X_2, X_3, X_4$  variabili aleatorie distribuite secondo una legge uniforme sull'intervallo  $(\theta - 1, \theta + 1)$ , con  $\theta$  incognito.

- (a) Calcolare valore atteso e varianza di ciascuna  $X_i$ .  $[E[X_i] = \theta, \quad \text{Var}(X_i) = 1/3]$

- (b) Consideriamo ora la variabile aleatoria  $Y$  ottenuta nel seguente modo:

$$Y = \frac{X_1 + 3X_2}{8} + \frac{X_3 + X_4}{4}.$$

Calcolare valore atteso e varianza di  $Y$ .  $[E[Y] = \theta, \quad \text{Var}(Y) = 3/32]$

- (c) Siamo anche interessati alla variabile aleatoria ottenuta come:

$$Z = \frac{X_1 + X_2 + X_3 + X_4}{4}.$$

Calcolare valore atteso e varianza di  $Z$ .  $[E[Z] = \theta, \quad \text{Var}(Z) = 1/12]$

- (d) Quale, tra  $Y$  e  $Z$  è migliore come stimatore di  $\theta$ ?  $[Z].$

**Esercizio 11.**  $X_1$  è un campione unidimensionale estratto da una Poisson di parametro  $\lambda$ , e  $T_1 = X_1$  e  $T_2 = 1$  sono due stimatori per  $\lambda$ . Qual è migliore in termini di MSE?  $[T_2 \text{ preferito per } 2.618 \geq \lambda \geq 0.381]$

**Esercizio 12.** Sia  $X_1, X_2, X_3$  un campione estratto da una popolazione bernoulliana  $B(1, p)$ . Al fine di stimare il parametro  $p$  della popolazione, è stato proposto il seguente stimatore

$$T = 2X_1 - 2X_2 - X_3.$$

- (a) Mostrare che  $T$  è uno stimatore distorto e valutarne l'errore quadratico medio.

$$[b(T; p) = -2p, \quad \text{mse}(T; p) = p(9 - 5p)]$$

- (b) Successivamente, individuate la costante  $c$  tale che  $W = cT$  sia non distorto per  $p$  e valutatene l'errore quadratico medio.  $[c = -1, \quad \text{mse}(W; p) = 9p(1 - p)]$

- (c) Quale dei due stimatori risulta migliore?  $[W]$

# SOLUZIONI DI ALCUNI ESERCIZI

## Soluzione 1.

- (a) Se  $R$  è una costante, usiamo il fatto che, secondo il metodo delta, abbiamo approssimativamente  $\mathbb{E}[g(I)] \simeq g(\mathbb{E}[I])$ , e dunque

$$\mathbb{E}[P] = \mathbb{E}[RI^2] \underset{\substack{\text{linearità} \\ \text{di } \mathbb{E}}}{=} R \mathbb{E}[I^2] \underset{\text{metodo } \delta}{\simeq} R \mathbb{E}[I]^2 = 80 \cdot 20^2 = 32000.$$

In questo caso, la funzione  $g$  è  $g(i) = i^2$ . Similmente, per la varianza si ha (di nuovo approssimativamente)  $\text{Var}(g(I)) \simeq g'(\mathbb{E}[I])^2 \text{Var}(I)$ , dove  $g'$  è la derivata della stessa  $g$  di prima, cioè  $g'(i) = 2i$ . Dunque

$$\text{Var}(P) = \text{Var}(RI^2) \underset{\substack{\text{quadraticità} \\ \text{di } \text{Var}}}{=} R^2 \text{Var}(I^2) \underset{\text{metodo } \delta}{\simeq} R^2 (2\mathbb{E}[I])^2 \text{Var}(I) = 80^2 \cdot (2 \cdot 20)^2 \cdot 0.1^2 = 102400.$$

Da notare che in entrambi i calcoli l'uguaglianza approssimata è in un passaggio solo (quello in cui si è usato il metodo delta, appunto); in tutti gli altri passaggi, non si è fatta nessuna approssimazione.

- (b) La differenza rispetto al punto (a) è che ora  $P = h(R, I)$  dipende da due v.a. indipendenti, cioè  $R$  e  $I$ . La funzione ora è

$$h(r, i) = ri^2 \quad \Rightarrow \quad \partial_1 h(r, i) = i^2, \quad \partial_2 h(r, i) = 2ri.$$

Il metodo delta per la media è

$$\mathbb{E}[P] = \mathbb{E}[h(R, I)] \underset{\text{metodo } \delta}{\simeq} h(\mathbb{E}[R], \mathbb{E}[I]) = \mathbb{E}[R] \mathbb{E}[I]^2 = 80 \cdot 20^2 = 32000.$$

Per la varianza invece si ha

$$\begin{aligned} \text{Var}(P) &= \text{Var}(h(R, I)) \underset{\text{metodo } \delta}{\simeq} [\partial_1 h(\mathbb{E}[R], \mathbb{E}[I])]^2 \text{Var}(R) + [\partial_2 h(\mathbb{E}[R], \mathbb{E}[I])]^2 \text{Var}(I) \\ &= (\mathbb{E}[I]^2)^2 \text{Var}(R) + (2\mathbb{E}[R] \mathbb{E}[I])^2 \text{Var}(I) \\ &= (20^2)^2 \cdot 1.5^2 + (2 \cdot 80 \cdot 20)^2 \cdot 0.1^2 = 462400. \end{aligned}$$

## Soluzione 4.

Supporre che sia nullo l'errore sistematico dello strumento di misura significa assumere che le v.a. che descrivono i risultati delle varie misure abbiano tutte densità centrata sul valore 'vero' della quantità misurata. Nell'esercizio, i valori 'veri' dei due resistori in parallelo sono i due parametri incogniti  $r_1$  e  $r_2$ . Dunque, dire che non c'è errore sistematico significa assumere che  $\mathbb{E}[X_i] = r_1$  per ogni  $i = 1, \dots, 25$  e  $\mathbb{E}[Y_j] = r_2$  per ogni  $j = 1, \dots, 16$ . Le altre ipotesi enunciate nel testo sono: (1) che le  $X_1, \dots, X_{25}$  siano tutte indipendenti tra loro (misure diverse non si influenzano tra loro); (2) che siano indipendenti anche le  $Y_1, \dots, Y_{16}$ . Possiamo aggiungere noi le ulteriori ipotesi che: (3) *tutte* le v.a.  $X_1, \dots, X_{25}, Y_1, \dots, Y_{16}$  siano indipendenti tra loro (misure diverse, eventualmente fatte su oggetti diversi, non si influenzano tra loro); (4) le  $X_1, \dots, X_{25}$  siano identicamente distribuite; (5) le  $Y_1, \dots, Y_{16}$  siano identicamente distribuite (ma naturalmente con una densità diversa dalle  $X_i$ ). Riassumendo, d'ora in poi le nostre ipotesi saranno:

$$\left. \begin{array}{ll} X_1, \dots, X_{25} & \text{i.i.d.} \\ Y_1, \dots, Y_{16} & \text{i.i.d.} \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{tutte indipendenti tra loro,} \\ \mathbb{E}[X_i] = r_1 \quad \forall i = 1, \dots, 25 \\ \mathbb{E}[Y_j] = r_2 \quad \forall j = 1, \dots, 16 \end{array}.$$

1. Un buono stimatore (cioè non distorto e consistente in media quadratica) del parametro  $r_1$  è la media campionaria  $\bar{X} =: \hat{R}_1$  delle misure  $X_1, \dots, X_{25}$ . Infatti, sappiamo che

$$\begin{aligned} \mathbb{E}[\bar{X}] &= \mathbb{E}[X_i] = r_1 \quad \Rightarrow \quad b(\hat{R}_1; r_1) = 0 \quad \Rightarrow \quad \text{non distorsione} \\ \text{mse}(\hat{R}_1; r_1) &= \text{Var}(\hat{R}_1) + b(\hat{R}_1; r_1)^2 = \text{Var}(\bar{X}) = \frac{\text{Var}(X_i)}{n} \xrightarrow{n \rightarrow \infty} 0 \quad \Rightarrow \quad \text{consistenza} \end{aligned}$$

Analogamente, la media campionaria  $\bar{Y} =: \hat{R}_2$  delle misure  $Y_1, \dots, Y_{16}$  è un buono stimatore del parametro  $r_2$ . Per quanto riguarda infine la resistenza equivalente, ricordiamo dall'elettrodinamica che per le resistenze in parallelo vale

$$\frac{1}{r_{\text{eq}}} = \frac{1}{r_1} + \frac{1}{r_2} \quad \Rightarrow \quad r_{\text{eq}} = \frac{r_1 r_2}{r_1 + r_2} =: g(r_1, r_2).$$

Di conseguenza, uno stimatore approssimativamente non distorto del parametro  $r_{\text{eq}}$  (cioè della resistenza equivalente ‘vera’) sarà, per il metodo delta,

$$\hat{R}_{\text{eq}} = g(\hat{R}_1, \hat{R}_2) = \frac{\hat{R}_1 \hat{R}_2}{\hat{R}_1 + \hat{R}_2}.$$

2. Abbiamo già visto al punto precedente che  $\hat{R}_1$  e  $\hat{R}_2$  sono stimatori *esattamente* corretti (= non distorti) dei rispettivi parametri  $r_1$  e  $r_2$ . Per dimostrarlo, abbiamo usato quello che sapevamo dalla teoria. Abbiamo anche anticipato che  $\hat{R}_{\text{eq}}$  è uno stimatore *approssimativamente* corretto del parametro  $r_{\text{eq}}$  per via del metodo delta. Infatti, per dimostrarlo,

$$\mathbb{E}[\hat{R}_{\text{eq}}] = \mathbb{E}[g(\hat{R}_1, \hat{R}_2)] \underset{\text{metodo } \delta}{\simeq} g(\mathbb{E}[\hat{R}_1], \mathbb{E}[\hat{R}_2]) \underset{\substack{\hat{R}_1 \text{ e } \hat{R}_2 \text{ stimatori} \\ \text{corretti di } r_1 \text{ e } r_2 \\ \text{(esattamente!)}}}{=} g(r_1, r_2) = r_{\text{eq}}.$$

3. Sappiamo che la definizione di errore standard di uno stimatore  $\hat{\Theta}$  è

$$\text{se}(\hat{\Theta}) = \sqrt{\text{Var}(\hat{\Theta})}.$$

Notiamo che in questo caso l'errore standard coincide (almeno approssimativamente) con la radice dell'errore quadratico medio, in quanto, avendo a che fare con stimatori (almeno approssimativamente) non distorti, abbiamo

$$\sqrt{\text{Var}(\hat{\Theta})} \underset{\text{oppure}}{=} \sqrt{\text{Var}(\hat{\Theta}) + b(\hat{\Theta}; \theta)^2} = \sqrt{\text{mse}(\hat{\Theta}; \theta)}.$$

Gli errori standard di  $\hat{R}_1$  e di  $\hat{R}_2$  sono facili da trovare. Infatti,

$$\text{se}(\hat{R}_1) = \sqrt{\text{Var}(\bar{X})} = \sqrt{\frac{\text{Var}(X_i)}{n}} = \sqrt{\frac{\sigma_X^2}{25}} = \frac{\sigma_X}{5},$$

dove è comodo aver definito una volta per tutte

$$\sigma_X^2 := \text{Var}(X_i).$$

Allo stesso modo,

$$\text{se}(\hat{R}_2) = \sqrt{\frac{\sigma_Y^2}{16}} = \frac{\sigma_Y}{4} \quad \text{dove} \quad \sigma_Y^2 := \text{Var}(Y_i).$$

Per trovare invece  $\text{se}(\hat{R}_{\text{eq}}) = \sqrt{\text{Var}(\hat{R}_{\text{eq}})}$ , non possiamo fare altro che calcolare  $\text{Var}(\hat{R}_{\text{eq}})$  *approssimativamente* usando il metodo delta. Si fa così:

$$\begin{aligned}\text{Var}(\hat{R}_{\text{eq}}) &= \text{Var}(g(\hat{R}_1, \hat{R}_2)) \\ &\stackrel{\text{metodo } \delta}{\simeq} \left[ \partial_1 g(\mathbb{E}[\hat{R}_1], \mathbb{E}[\hat{R}_2]) \right]^2 \text{Var}(\hat{R}_1) + \left[ \partial_2 g(\mathbb{E}[\hat{R}_1], \mathbb{E}[\hat{R}_2]) \right]^2 \text{Var}(\hat{R}_2) \\ &= [\partial_1 g(r_1, r_2)]^2 \text{se}(\hat{R}_1)^2 + [\partial_2 g(r_1, r_2)]^2 \text{se}(\hat{R}_2)^2,\end{aligned}$$

dove nell'ultimo passaggio abbiamo di nuovo usato il fatto che  $\hat{R}_1$  ed  $\hat{R}_2$  sono stimatori (esattamente) non distorti di  $r_1$  e  $r_2$  (cioè  $\mathbb{E}[\hat{R}_i] = r_i$ ), e che inoltre, per definizione,

$$\text{Var}(\hat{R}_1) = \text{se}(\hat{R}_1)^2, \quad \text{Var}(\hat{R}_2) = \text{se}(\hat{R}_2)^2.$$

Non resta da fare altro che calcolare le derivate parziali di  $g$ :

$$\begin{aligned}\partial_1 g(r_1, r_2) &= \frac{\partial}{\partial r_1} \left( \frac{r_1 r_2}{r_1 + r_2} \right) = \frac{(r_1 + r_2) \frac{\partial}{\partial r_1} (r_1 r_2) - r_1 r_2 \frac{\partial}{\partial r_1} (r_1 + r_2)}{(r_1 + r_2)^2} = \left( \frac{r_2}{r_1 + r_2} \right)^2 \\ \partial_2 g(r_1, r_2) &= \left( \frac{r_1}{r_1 + r_2} \right)^2 \quad (\text{perché simmetrico al calcolo di } \partial_1).\end{aligned}$$

Di conseguenza,

$$\begin{aligned}\text{Var}(\hat{R}_{\text{eq}}) &\simeq \left[ \left( \frac{r_2}{r_1 + r_2} \right)^2 \right]^2 \text{se}(\hat{R}_1)^2 + \left[ \left( \frac{r_1}{r_1 + r_2} \right)^2 \right]^2 \text{se}(\hat{R}_2)^2 \\ &= \left( \frac{r_2}{r_1 + r_2} \right)^4 \text{se}(\hat{R}_1)^2 + \left( \frac{r_1}{r_1 + r_2} \right)^4 \text{se}(\hat{R}_2)^2,\end{aligned}$$

e l'errore standard di  $\hat{R}_{\text{eq}}$  è

$$\text{se}(\hat{R}_{\text{eq}}) \simeq \sqrt{\left( \frac{r_2}{r_1 + r_2} \right)^4 \text{se}(\hat{R}_1)^2 + \left( \frac{r_1}{r_1 + r_2} \right)^4 \text{se}(\hat{R}_2)^2}.$$

Questo è quanto era richiesto dal punto 3. Da notare che l'espressione precedente fornisce il *parametro incognito* (= numero reale)  $\text{se}(\hat{R}_{\text{eq}})$  in funzione degli altri quattro *parametri incogniti* (= numeri reali)  $r_1, r_2, \text{se}(\hat{R}_1), \text{se}(\hat{R}_2)$ , cioè

$$\text{se}(\hat{R}_{\text{eq}}) = h(r_1, r_2, \text{se}(\hat{R}_1), \text{se}(\hat{R}_2)),$$

in cui  $h$  è la funzione scritta appena sopra.

4. Ora sappiamo che, dopo la misura, per le v.a.  $\bar{X}$ ,  $\bar{Y}$  e  $S_X^2$ ,  $S_Y^2$  si sono osservate le realizzazioni

$$\begin{aligned}\bar{x} &= 22.8 \, \Omega & s_X^2 &= 0.375 \, \Omega^2 \\ \bar{y} &= 37.1 \, \Omega & s_Y^2 &= 0.25 \, \Omega^2.\end{aligned}$$

Come al solito, per non fare confusione scriviamo in maiuscolo le v.a. e in minuscolo le loro realizzazioni (= numeri reali). Le nostre *stime* di  $r_1$ ,  $r_2$  ed  $r_{\text{eq}}$  sono dunque le realizzazioni degli stimatori

$\widehat{R}_1$ ,  $\widehat{R}_2$  ed  $\widehat{R}_{\text{eq}}$  sui valori precedenti. Cioè:

$$\begin{aligned}\widehat{r}_1 &= \bar{x} = 22.8 \, \Omega & \widehat{r}_2 &= \bar{y} = 37.1 \, \Omega \\ \widehat{r}_{\text{eq}} &= \frac{\widehat{r}_1 \widehat{r}_2}{\widehat{r}_1 + \widehat{r}_2} = \frac{22.8 \cdot 37.1}{22.8 + 37.1} \, \Omega = 14.1215 \, \Omega.\end{aligned}$$

Anche qui, abbiamo scritto ciascuna realizzazione con la lettera della v.a. corrispondente in minuscolo.

5. Ora vogliamo stimare gli errori standard  $\text{se}(\widehat{R}_1)$ ,  $\text{se}(\widehat{R}_2)$  ed  $\text{se}(\widehat{R}_{\text{eq}})$ . Osserviamo che si tratta ancora del problema di stimare tre *parametri incogniti* (= numeri reali), che sono a loro volta funzione di altri parametri incogniti. Infatti, abbiamo visto al punto 3 che

$$\begin{aligned}\text{se}(\widehat{R}_1) &= \frac{\sigma_X}{5} =: h_1(\sigma_X^2) & \text{dove} & \quad \sigma_X^2 := \text{Var}(X_i) \\ \text{se}(\widehat{R}_2) &= \frac{\sigma_Y}{4} =: h_2(\sigma_Y^2) & \text{dove} & \quad \sigma_Y^2 := \text{Var}(Y_i) \\ \text{se}(\widehat{R}_{\text{eq}}) &\simeq \sqrt{\left(\frac{r_2}{r_1 + r_2}\right)^4 \text{se}(\widehat{R}_1)^2 + \left(\frac{r_1}{r_1 + r_2}\right)^4 \text{se}(\widehat{R}_2)^2} \\ &= \sqrt{\left(\frac{r_2}{r_1 + r_2}\right)^4 \frac{\sigma_X^2}{25} + \left(\frac{r_1}{r_1 + r_2}\right)^4 \frac{\sigma_Y^2}{16}} \\ &=: h_{\text{eq}}(r_1, r_2, \sigma_X^2, \sigma_Y^2).\end{aligned}$$

Anche qui, per via del metodo delta, si possono ottenere degli stimatori *approssimativamente* non distorti di questi nuovi tre parametri applicando le rispettive funzioni  $h_1$ ,  $h_2$  e  $h_{\text{eq}}$  a degli stimatori *esattamente* non distorti di  $r_1$ ,  $r_2$ ,  $\sigma_X^2$  e  $\sigma_Y^2$ . Sappiamo dalla teoria (o abbiamo già visto prima) che:

- $\widehat{R}_i$  è uno stimatore esattamente non distorto di  $r_i$ ;
- $S_X^2$  [rispettivamente,  $S_Y^2$ ] è uno stimatore esattamente non distorto di  $\sigma_X^2$  [risp.,  $\sigma_Y^2$ ],

e dunque

$$\begin{aligned}\widehat{\text{SE}}(\widehat{R}_1) &= h_1(S_X^2) = \frac{S_X}{5} \\ \widehat{\text{SE}}(\widehat{R}_2) &= h_2(S_Y^2) = \frac{S_Y}{4} \\ \widehat{\text{SE}}(\widehat{R}_{\text{eq}}) &= h_{\text{eq}}(\widehat{R}_1, \widehat{R}_2, S_X^2, S_Y^2) = \sqrt{\left(\frac{\widehat{R}_2}{\widehat{R}_1 + \widehat{R}_2}\right)^4 \frac{S_X^2}{25} + \left(\frac{\widehat{R}_1}{\widehat{R}_1 + \widehat{R}_2}\right)^4 \frac{S_Y^2}{16}}\end{aligned}$$

sono degli stimatori approssimativamente non distorti di  $\text{se}(\widehat{R}_1)$ ,  $\text{se}(\widehat{R}_2)$  e  $\text{se}(\widehat{R}_{\text{eq}})$ , rispettivamente. Da notare che abbiamo usato il maiuscolo SE per indicare gli stimatori (perché sono delle v.a.), e per loro abbiamo usato le stesse lettere ‘se’ dei corrispondenti parametri da stimare, aggiungendoci un  $\widehat{\phantom{x}}$  come si fa di solito con gli stimatori.

Se ora dagli *stimatori* vogliamo passare alle *stime*, dobbiamo realizzare le tre v.a.  $\widehat{\text{SE}}(\widehat{R}_1)$ ,  $\widehat{\text{SE}}(\widehat{R}_2)$

e  $\widehat{\text{SE}}(\widehat{R}_{\text{eq}})$  sui valori effettivamente misurati, trovando così i tre numeri reali

$$\begin{aligned}\widehat{\text{se}}(\widehat{R}_1) &= \frac{s_X}{5} = \frac{\sqrt{0.375 \Omega^2}}{5} = 0.12247 \Omega \\ \widehat{\text{se}}(\widehat{R}_2) &= \frac{s_Y}{4} = \frac{\sqrt{0.25 \Omega^2}}{4} = 0.125 \Omega \\ \widehat{\text{se}}(\widehat{R}_{\text{eq}}) &= \sqrt{\left(\frac{\widehat{r}_2}{\widehat{r}_1 + \widehat{r}_2}\right)^4 \frac{s_X^2}{25} + \left(\frac{\widehat{r}_1}{\widehat{r}_1 + \widehat{r}_2}\right)^4 \frac{s_Y^2}{16}} \\ &= \sqrt{\left(\frac{37.1}{22.8 + 37.1}\right)^4 \cdot \frac{0.375}{25} + \left(\frac{22.8}{22.8 + 37.1}\right)^4 \cdot \frac{0.25}{16}} = 0.0504 \Omega.\end{aligned}$$

Questa è la risposta al punto 5. Naturalmente, in linea di principio si potrebbe richiedere di trovare anche l'errore standard dello stimatore dell'errore standard (cioè determinare l'espressione del parametro  $\text{se}(\widehat{\text{SE}}(\widehat{R}))$ ), e di fornirne uno stimatore (che coerentemente chiameremo  $\widehat{\text{SE}}(\widehat{\text{SE}}(\widehat{R}))$ ), e di trovare la stima corrispondente ... e così via.

### Soluzione 6.

- (a) Sappiamo che il parametro  $p^2$  interviene nella varianza di  $B(1, p)$  e non nella sua media:  $\text{Var}(X_i) = p - p^2$ , mentre  $\mathbb{E}[X_i] = p$ . Di conseguenza, ricaviamo  $p^2 = \mathbb{E}[X_i] - \text{Var}(X_i)$ . Ora, la media campionaria  $\bar{X}_n$  è uno stimatore non distorto del parametro  $\mathbb{E}[X_i]$ , mentre la varianza campionaria  $S_n^2$  lo è di  $\text{Var}(X_i)$ . Di conseguenza, la v.a.

$$T_n := \bar{X}_n - S_n^2$$

è uno stimatore non distorto di  $p^2$  per la linearità della media. Infatti,

$$\begin{aligned}\mathbb{E}[T_n] &= \mathbb{E}[\bar{X}_n - S_n^2] \stackrel{\substack{\text{linearità} \\ \text{di } \mathbb{E}}}{=} \mathbb{E}[\bar{X}_n] - \mathbb{E}[S_n^2] \stackrel{\substack{b(\bar{X}_n; \mathbb{E}[X_i])=0 \\ b(S_n^2; \text{Var}(X_i))=0}}{=} \mathbb{E}[X_i] - \text{Var}(X_i) = p - [p(1 - p)] \\ &= p^2.\end{aligned}$$

- (b) Una stima di  $p^2$  è data dalla realizzazione dello stimatore  $T_4$  sui risultati delle 4 misure. Abbiamo

$$\begin{aligned}\bar{x}_n &= \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i = \frac{1}{4}(0 + 1 + 0 + 1) = \frac{1}{2} \\ s_n^2 &= \frac{1}{n-1} \left[ \left( \sum_{i=1}^n x_i^2 \right) - n\bar{x}_n^2 \right] \\ &= \frac{1}{n-1} \left[ \left( \sum_{i=1}^n x_i \right) - n\bar{x}_n^2 \right] \quad \text{perché } x_i = 0 \text{ o } 1 \Rightarrow x_i^2 = x_i \\ &= \frac{1}{n-1} (n\bar{x}_n - n\bar{x}_n^2) = \frac{n}{n-1} \bar{x}_n (1 - \bar{x}_n) \\ &= \frac{4}{4-1} \cdot \frac{1}{2} \cdot \left( 1 - \frac{1}{2} \right) = \frac{1}{3}.\end{aligned}$$

e di conseguenza la stima è

$$t_4 = \bar{x}_n - s_n^2 = \frac{1}{2} - \frac{1}{3} = \frac{1}{6}.$$



**Soluzione 9.**

(a) Per la linearità della media, abbiamo

$$\begin{aligned}\mathbb{E}[T_1] &= \mathbb{E}\left[\frac{2X_1 - X_2}{3}\right] = \frac{2}{3}\mathbb{E}[X_1] - \frac{1}{3}\mathbb{E}[X_2] = \frac{2}{3} \cdot 3\theta - \frac{1}{3} \cdot 3\theta = \theta \\ \mathbb{E}[T_2] &= \mathbb{E}\left[\frac{X_4 + X_6}{6}\right] = \frac{1}{6}\mathbb{E}[X_4] + \frac{1}{6}\mathbb{E}[X_6] = \frac{1}{6} \cdot 3\theta + \frac{1}{6} \cdot 3\theta = \theta,\end{aligned}$$

e dunque entrambi gli stimatori sono corretti (= non distorti). Per quanto riguarda invece il loro errore quadratico medio,

$$\begin{aligned}\text{mse}(T_1; \theta) &= \text{Var}(T_1) + b(T_1; \theta)^2 = \text{Var}(T_1) = \text{Var}\left(\frac{2X_1 - X_2}{3}\right) \\ &= \left(\frac{2}{3}\right)^2 \text{Var}(X_1) + \left(-\frac{1}{3}\right)^2 \text{Var}(X_2) = \frac{4}{9} \cdot 1 + \frac{1}{9} \cdot 1 = \frac{5}{9} = 0.\bar{5} \\ \text{mse}(T_2; \theta) &= \text{Var}(T_2) + b(T_2; \theta)^2 = \text{Var}(T_2) = \text{Var}\left(\frac{X_4 + X_6}{6}\right) \\ &= \left(\frac{1}{6}\right)^2 \text{Var}(X_4) + \left(\frac{1}{6}\right)^2 \text{Var}(X_6) = \frac{1}{36} \cdot 1 + \frac{1}{36} \cdot 1 = \frac{1}{18} = 0.0\bar{5}.\end{aligned}$$

(b) Il più efficiente dei due è  $T_2$ , in quanto, benché siano entrambi non distorti, tuttavia  $T_2$  ha miglior errore quadratico medio:  $\text{mse}(T_2; \theta) < \text{mse}(T_1; \theta)$ .