

Grado en Ingeniería de Sonido e Imagen

Notación:

- \hat{S}_{MMSE} : Estimador de mínimo error cuadrático medio.
- \hat{S}_{MAD} : Estimador de mínimo error absoluto medio.

1. Las variables aleatorias X_1 , X_2 y X_3 se distribuyen conjuntamente según la función de densidad de probabilidad:

$$p_{X_1, X_2, X_3}(x_1, x_2, x_3) = G \left(\begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \middle| \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1.75 & 1.25 & 1 \\ 1.25 & 1 & 0.5 \\ 1 & 0.5 & 1 \end{bmatrix} \right)$$

- (a) Determine el estimador de mínimo error cuadrático medio de X_1 a la vista de X_2 y X_3 , $\hat{X}_{1\text{MMSE}}(X_2, X_3)$.
- (b) ¿Es el estimador $\hat{X}_{1\text{MMSE}}(X_2, X_3)$ insesgado?
- (c) En lugar de tener acceso a X_2 y X_3 , solo se puede observar X_4 , y se sabe además que $X_4 = X_2 + X_3$. Determine el estimador de mínimo error cuadrático medio de X_1 a la vista de X_4 , $\hat{X}_{1\text{MMSE}}(X_4)$.

Solution:

- (a) $\hat{X}_{1\text{MMSE}}(X_2, X_3) = X_2 + \frac{X_3}{2}$
- (b) $\hat{X}_{1\text{MMSE}}(X_2, X_3)$ es insesgado
- (c) $\hat{X}_{1\text{MMSE}}(X_4) = \frac{3}{4} \cdot X_4$

2. Las variables aleatorias S y X están relacionadas a través de la siguiente función de densidad de probabilidad conjunta:

$$p_{S,X}(s, x) = \theta x^{\theta-1} \quad x \leq s \leq x+1 \quad 0 \leq x \leq 1$$

donde θ es un parámetro determinista, de valor desconocido, tal que $0 < \theta \leq 1$.

- (a) Determine $p_{S|X}(s|x)$.
- (b) Obtenga el estimador de error cuadrático medio mínimo de S a la vista de X , \hat{S}_{MMSE} .
- (c) Determine el estimador de mínimo error absoluto medio de S a la vista de X , \hat{S}_{MAD} .

Solution:

- (a) $p(s|x) = 1 \quad x \leq s \leq x+1$
- (b) $\hat{S}_{\text{MMSE}} = 1 + \frac{X}{2}$
- (c) $\hat{S}_{\text{MAD}} = 1 + \frac{X}{2}$