

# Probabilità e statistica

Davide Calabrò

July 19, 2018

# Probabilità

## Funzione probabilità

Definiamo la funzione probabilità come un terna probabilistica  $(\Omega, F, P)$

### Assiomi

•

### Proprietà

1.  $\forall E \in F \rightarrow P(E^c) = 1 - P(E)$
2.  $\forall E \in F \rightarrow P(E) \leq 1$
3. se  $E \subseteq F \rightarrow P(E) \leq P(F)$  e  $P(F \setminus E) = P(F) - P(E)$  (prop. di monotonia)
4.  $\forall E, F \in F \rightarrow P(E \cup F) = P(E) + P(F) - P(E \cap F)$

### Dimostrazioni

1.  $\Omega = E + E^c \rightarrow 1 = P(\Omega) = P(E) + P(E^c) \rightarrow P(E^c) = 1 - P(E)$
2.  $0 \leq P(E) \leq 1 - P(E^c) \leq 1$  quindi le  $P$  sono comprese tra 0 e 1
3. Definiamo  $F = E \cup F \setminus E$  (unione disgiunta)  
 $P(F) = P(E) + P(F \setminus E) \rightarrow P(F \setminus E) = P(F) - P(E)$   
Inoltre  $P(F \setminus E) \geq 0$ , per  $a1 \rightarrow P(F) - P(E) \geq 0$ , quindi  $P(E) \leq P(F)$
4. Definiamo  $E \cup F = (E \cap F) \cup [F \setminus (E \cap F)] \cup [E \setminus (E \cap F)]$  (forma disgiunta)  
 $P(F \cup E) = P(E \cap F) + P(F \setminus E \cap F) + P(E \setminus E \cap F) = P(E \cap F) + P(F) - P(E \cap F) - P(E \cap F) + P(E) - P(E \cap F) = P(F) + P(E) - P(E \cap F)$   
Intuitivamente l'idea è che se faccio  $P(E)$  e  $P(F)$  conto l'intersezione 2 volte.

## Definizioni e dimostrazioni

### 0.1 Legge debole dei grandi numeri

Sia  $X_1, X_2, \dots$  una successione di variabili aleatorie indipendenti e identicamente distribuite (i.i.d.) con media  $\mu$  e varianza  $\sigma^2$  finite. Sia  $S_n = X_1 + \dots + X_n$  per ogni  $n = 1, 2, \dots$ . Allora  $\forall \epsilon > 0$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P\left(\left|\frac{S_n}{n} - \mu\right| > \epsilon\right) = 0 \quad (1)$$

#### 0.1.1 Media campionaria

Definiamo  $\overline{X}_n := \frac{S_n}{n} = \frac{X_1 + \dots + X_n}{n}$ .  $\overline{X}_n$  è una v.a. detta media campionaria di  $X_1 + \dots + X_n$ . Dunque il risultato precedente si può scrivere come:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P(|\overline{X}_n - \mu| > \epsilon) = 0 \quad (2)$$

**Dimostrazione** Essendo le v.a. i.i.d., per le proprietà della varianza

$$\text{var}(\overline{X}_n) = \text{var}\left(\frac{S_n}{n}\right) = \frac{\sum_{i=1}^n \text{var}(X_i)}{n} = \frac{n \cdot \text{var}(X_1)}{n^2} = \frac{\sigma^2}{n} \quad (3)$$

e per le proprietà della media

$$E(\overline{X}_n) = E\left(\frac{S_n}{n}\right) = \frac{\sum_{i=1}^n E(X_i)}{n} = \frac{nE(X_1)}{n} = \mu \quad (4)$$

Inoltre, la disuguaglianza di Chebyshev per una v.a.  $Y$  con varianza finita dice che:

$$P(|Y - E(Y)| > \epsilon) \leq \frac{\text{var}(Y)}{\epsilon^2} \quad (5)$$

che applicata a  $Y = \overline{X}_n$

$$0 \leq P(|\overline{X}_n - \mu| > \epsilon) \leq \frac{\sigma^2}{n\epsilon^2} \rightarrow 0 \text{ per } n \rightarrow \infty \quad (6)$$

### 0.2 Legge forte dei grandi numeri

Sia  $X_1, X_2, \dots$  una successione di v.a. i.i.d. che ammettono media  $\mu$ . Allora:

$$P(\omega : \lim_{n \rightarrow \infty} \overline{X}_n(\omega) = \mu) = 1 \quad (7)$$

dove  $\overline{X}_n(\omega) = (X_1(\omega) + \dots + X_n(\omega))/n$ . La differenza rispetto alla legge debole è che qui  $P$  non tende a 1, ma ci converge proprio.

### 0.3 Teorema centrale del limite (TCL)

Sia  $X_1, X_2, \dots$  una successione di v.a. i.i.d. con media  $\mu$  e varianza  $\sigma^2$  finite.  
Sia, per ogni  $n = 1, 2, \dots$ ,  $S_n = X_1 + \dots + X_n$ , allora  $\forall x \in \mathbb{R}$

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P\left(\frac{S_n - n\mu}{\sqrt{n\sigma^2}} \leq x\right) = \Phi(x) = \int_{-\infty}^x \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{u^2}{2}} du \quad (8)$$

1.

$$E(S_n) = E(X_1 + \dots + X_n) = n\mu \quad (9)$$

$$var(S_n) = var(X_1 + \dots + X_n) = n\sigma^2 \quad (10)$$

$$\Rightarrow \frac{S_n - n\mu}{\sqrt{n\sigma^2}} = \frac{S_n - E(S_n)}{\sqrt{var(S_n)}} \text{ standardizzata} \quad (11)$$

La standardizzata di  $S_n$   $\frac{S_n - n\mu}{\sqrt{n\sigma^2}} \approx \mathbb{N}(0, 1) \Rightarrow S_n \approx \mathbb{N}(n\mu, n\sigma^2)$

2.

$$\frac{\frac{S_n - n\mu}{n}}{\frac{\sqrt{n\sigma^2}}{n}} = \frac{\overline{X_n} - \mu}{\frac{\sigma}{\sqrt{n}}} = \frac{\overline{X_n} - E(\overline{X_n})}{\sqrt{var(\overline{X_n})}} \quad (12)$$

Dunque il TCL posso anche scriverlo come

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P\left(\frac{\overline{X_n} - \mu}{\frac{\sigma}{\sqrt{n}}} \leq x\right) = \Phi(x) \quad (13)$$

3. Teorema di Demoivre-Laplace: supponiamo  $S_n$  = numero dei successi in  $n$  prove di Bernoulli, quindi

$$S_n = X_1 + \dots + X_n, X_i = \begin{cases} 1 & \text{se l'i-esima prova è un successo} \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases} \quad (14)$$

$$S_n \sim Bi(n, p)$$

$S_n$  : somma di n i.i.d. con  $X_i \sim Be(p)$

$$E(X_i) = p (= \mu), var(X_i) = p(1-p) (= \sigma^2)$$

$$P\left(a \leq \frac{S_n - np}{\sqrt{np(1-p)}} \leq b\right) = P\left(\frac{S_n - np}{\sqrt{np(1-p)}} \leq b\right) - P\left(\frac{S_n - np}{\sqrt{np(1-p)}} \leq a\right) \xrightarrow[n \rightarrow \infty]{TCL} \Phi(b) - \Phi(a) \quad (15)$$

## 0.4 Inferenza parametrica - definizioni

### 0.4.1 Stimatore puntuale

Uno stimatore puntuale di  $K(\theta)$  è una statistica  $K = d_n(X_1, \dots, X_n)$  usata per fare inferenza su  $k(\theta)$

**Stimatore e stima** Se  $X_1 = x_1, \dots, X_n = x_n$  è un'osservazione campionaria e  $K_n = d_n(X_1, \dots, X_n)$  è uno STIMATORE di  $K(\theta)$  allora  $\hat{K}_n = d_n(X_1, \dots, X_n)$  è detta STIMA di  $K(\theta)$ , che è circa il valore di  $\hat{K}_n$  in corrispondenza delle osservazioni. Dunque lo STIMATORE è una v.a., mentre la STIMA è un numero

### 0.4.2 Proprietà degli stimatori puntuali

$X_1, \dots, X_n$  campione aleatorio da  $f_\theta$  e sia  $K(\theta)$  una caratteristica della popolazione di densità  $f_\theta$ .

$$D_n = d(X_1, \dots, X_n) \text{ stimatore di } K(\theta) \quad (16)$$

**Errore quadratico medio** Sia  $X_1, \dots, X_n$  campione aleatorio estratto da  $f_\theta$  e sia  $D_n$  uno stimatore di  $K(\theta)$ . Si definisce ERRORE QUADRATICO MEDIO di  $D_n$  come stimatore di  $K(\theta)$  la funzione del parametro  $\theta$

$$r(d, K(\theta)) := E_\theta[(D_n - K(\theta))^2] = E_\theta[(d(X_1, \dots, X_n) - K(\theta))^2] \quad (17)$$

Mentre nel caso assolutamente continuo abbiamo:

$$r(d, K(\theta)) = \int_{\mathbb{R}^n} (d(x_1, \dots, x_n) - K(\theta))^2 f_\theta(x_1) \dots f_\theta(x_n) dx_1 \dots dx_n \quad (18)$$

**Distorsione** Sia  $X_1, \dots, X_n$  campione aleatorio da  $f_\theta$  e sia  $D_n$  uno stimatore di  $K(\theta)$ . Si definisce DISTORSIONE (o bias) di  $D_n = d(X_1, \dots, X_n)$  come stimatore di  $K(\theta)$  e la funzione di  $\theta$

$$b(d, K(\theta)) := E_\theta(D_n) - K(\theta) \quad (19)$$

Lo stimatore  $D_n$  si dice non distorto per  $K(\theta)$  se

$$b(d, K(\theta)) = 0, \forall \theta \quad (\iff E_\theta(D_n) = K(\theta), \forall \theta) \quad (20)$$

### Osservazioni

1. Se  $D_n$  è non distorto per  $K(\theta)$

$$\Rightarrow r(d, K(\theta)) := E_\theta[(D_n - K(\theta))^2] = E_\theta[(D_n - E_\theta(D_n))^2] = \text{var}_\theta(D_n)$$

2. Decomposizione dell'errore quadratico medio di  $D_n = d(X_1, \dots, X_n)$  come stimatore di  $K(\theta)$

$$r(d, K(\theta)) = E_\theta[(D_n - K(\theta))^2] \quad (21)$$

Sapendo che  $\text{var}(Y) = E(Y^2) - E(Y)^2$ , otteniamo:

$$= \text{var}_\theta(D_n - K(\theta)) + [E_\theta(D_n - K(\theta))]^2 = \text{var}_\theta(D_n) + [b(d, K(\theta))]^2 \quad (22)$$

**Principio di invarianza degli MLE** Se  $\hat{\theta}_n$  è MLE di  $\theta$  e  $K(\theta)$  è una caratteristica della popolazione, allora  $K(\hat{\theta}_n)$  è MLE di  $K(\theta)$

#### 0.4.3 Proprietà asintotiche degli stimatori

**Distorsione** Una successione  $(D_n = d_n(X_1, \dots, X_n))_n$  di stimatori di  $K(\theta)$  è detta ASINTOTICAMENTE NON DISTORTA se

$$b(d_n, K(\theta)) = E_\theta(D_n) - K(\theta) \rightarrow 0 \text{ per } n \rightarrow \infty \quad (\Leftrightarrow E_\theta(D_n) \rightarrow K(\theta) \forall \theta)$$

**Consistenza debole** Una successione  $(D_n = d_n(X_1, \dots, X_n))_n$  di stimatori di  $K(\theta)$  è detta DEBOLMENTE CONSISTENTE se  $\forall \epsilon > 0$  vale

$$P_\theta(|D_n - K(\theta)| > \epsilon) \rightarrow 0 \text{ per } n \rightarrow \infty$$

**Consistenza in media quadratica** Una successione  $(D_n = d_n(X_1, \dots, X_n))_n$  di stimatori di  $K(\theta)$  è detta CONSISTENTE IN MEDIA QUADRATICA se

$$r(d_n, K(\theta)) := E_\theta[(D_n - K(\theta))^2] \rightarrow 0 \text{ per } n \rightarrow \infty$$

#### Osservazioni

- Se  $(D_n)_{n \geq 1}$  è CONSISTENTE IN MEDIA QUADRATICA, allora la successione è anche DEBOLMENTE CONSISTENTE
- Data  $r(d_n, K(\theta)) = \text{var}(D_n) + [b(d_n, K(\theta))]^2$ , se  $\text{var}(D_n) \rightarrow 0$  per  $n \rightarrow \infty$   $\forall \theta$  e  $(D_n)_n$  è ASINTOTICAMENTE NON DISTORTA, allora  $(D_n)_n$  è CONSISTENTE IN MEDIA QUADRATICA

#### 0.5 Quantità pivotali

Si definisce QUANTITÀ PIVOTALE una v.a.  $Q = q(X_1, \dots, X_n, \theta)$  la cui distribuzione non dipende da  $\theta$ . Si noti che la quantità pivotale non è una statistica, in quanto dipende da  $\theta$

## 0.6 Verifica di un'ipotesi statistica

Un'IPOTESI STATISTICA è un'affermazione su uno o più parametri della distribuzione della popolazione.

### 0.6.1 Regione critica e livello di significatività di un test

Consideriamo una popolazione avente distribuzione  $F_\theta$  che dipende da un parametro incognito  $\theta$  e supponiamo di voler verificare una qualunque ipotesi su  $\theta$  che chiameremo IPOTESI NULLA e che indicheremo con  $\mathbb{H}_0$

**Def.** Un'ipotesi statistica si dice SEMPLICE se caratterizza completamente la distribuzione della popolazione, altrimenti è detta COMPOSTA

**Def.** Un test per la verifica di un'ipotesi  $\mathbb{H}_0$  ha REGIONE CRITICA  $C \subseteq \mathbb{R}^n$  se osservando  $X_1 = x_1, \dots, X_n = x_n$

- ACCETTO  $\mathbb{H}_0$  se  $(X_1, \dots, X_n) \in C$
- RIFIUTO  $\mathbb{H}_0$  se  $(X_1, \dots, X_n) \notin C$

### Errori

- Commettiamo un errore di 1<sup>a</sup> specie quando i dati ci portano a rifiutare  $\mathbb{H}_0$  e  $\mathbb{H}_0$  è corretta
- Commettiamo un errore di 2<sup>a</sup> specie quando i dati ci portano ad accettare  $\mathbb{H}_0$  e  $\mathbb{H}_0$  è falsa

**Attenzione** L'errore di 1<sup>a</sup> specie è più grave!

**Livello di significatività** Si definisce livello di significatività  $\alpha$  quel valore tale per cui

$$P(\text{errore di 1}^a \text{ specie}) = P(\text{Rifiutare } \mathbb{H}_0) \leq \alpha$$

**p-value** Data una famiglia di test, al variare del livello di significatività, si definisce P-VALUE il più piccolo valore della significatività per cui rifiuto  $\mathbb{H}_0$  con i dati a disposizione. Quindi  $\alpha \geq p\text{-value} \rightarrow \text{rifiuto } \mathbb{H}_0$ , accetto altrimenti.

**Curva OC** Si definisce CURVA OC del test la funzione del parametro incognito  $\mu$

$$B(\mu) := P_\mu(\text{accettare } \mathbb{H}_0)$$

quindi se  $\mu$  soddisfa l'ipotesi alternativa  $\mathbb{H}_1$  allora  $B(\mu)$

$$B(\mu) = P_\mu \left( -z_{\alpha/2} < \frac{(\overline{X}_n - \mu_0)}{\sigma_0} \sqrt{n} < z_{\alpha/2} \right)$$

**Attenzione**  $\frac{(\overline{X_n} - \mu_0)}{\sigma_0} \sqrt{n}$  non è una gaussiana standard, per la presenza di  $\mu_0$  al posto di  $\mu$

**Potenza** Si definisce potenza rispetto al parametro  $\mu$

$$\pi(\mu) := 1 - B(\mu)$$