

# Formule e Teoremi utili

## Probabilità

### Distribuzione della trasformata

Sia  $f_X(x)$  e  $y = g(x)$ .

- Se  $g$  crescente:  $F_Y(y) = F_X(g^{-1}(y))$
- Se  $g$  decrescente:  $F_Y(y) = 1 - F_X(g^{-1}(y))$
- Se  $g^{-1}$  derivabile:  
 $f_Y(y) = f_X(g^{-1}(y))|g^{-1}(y)|$

### Varianza

$$\text{Var}[X] = \mathbb{E}[(X - \mathbb{E}[X])^2] = \mathbb{E}[X^2] - \mathbb{E}[X]^2$$

### Marginali, Congiunte e Condizionate

$$f_{x,y} = f_{x|y}f_y$$
$$f_x = \int f_{x,y}dy$$

### Media e Varianza Condizionati

$$\mathbb{E}[X] = \mathbb{E}[\mathbb{E}[X|Y]]$$
$$\text{Var}[X] = \mathbb{E}[\text{Var}[X|Y]] + \text{Var}[\mathbb{E}[X|Y]]$$

### Legge Forte Grandi Numeri

Sia  $X_1, \dots, X_n$  iid con  $\mu, \sigma^2$ , allora:  
 $\bar{X}_n \xrightarrow{q.c.} \mu$

### Teorema centrale del limite

Sia  $X_1, \dots, X_n$  iid con  $\mu, \sigma^2$ , allora:  
 $\sqrt{n}(\bar{X}_n - \mu) \xrightarrow{L} N(0, \sigma^2)$

## Metodo delta

Sia  $X_1, \dots, X_n$  iid con  $\mu, \sigma^2$ , tali che:  
 $\sqrt{n}(\bar{X}_n - \mu) \xrightarrow{L} N(0, \sigma^2)$   
Prendiamo una funzione  $g(x)$ :

- Se  $g'(x) \neq 0$ :  
 $\sqrt{n}(g(\bar{X}_n) - g(\mu)) \xrightarrow{L} N(0, \sigma^2 g'(\mu)^2)$
- Se  $g'(x) = 0$ :  
 $\sqrt{n}(g(\bar{X}_n) - g(\mu)) \xrightarrow{L} \frac{\sigma^2}{2} g''(\mu) \chi^2(1)$

## Statistiche sufficienti

### Definizione

Una statistica  $T$  è sufficiente per  $\theta$  se:  
 $f(\vec{x}|T=t) \propto \theta \quad \forall t$

### Teorema di Fattorizzazione

Data la congiunta  $f(\vec{x}, \theta)$ ,  $T(x)$  è suff se:  
 $f(\vec{x}, \theta) = h(\vec{x})g(T(x), \theta)$   
Questo vale anche per trasformazioni biunivoche di  $T$

### Famiglia Esponenziale

Se ho una distribuzione della FE:  
 $f(\vec{x}, \theta) = h(\vec{x})c(\theta) \exp \left\{ \sum_{i=1}^k w_i(\theta) t_i(x) \right\}$   
Allora  $T = (\sum_j t_1(X_j), \dots, \sum_j t_k(X_j))$  è sufficiente

## Statistiche sufficienti e minimali

### Definizione

Una statistica sufficiente  $T$  viene detta minimale se tutte le altre statistiche sufficienti sono funzioni di essa.

## Lehmann-Scheffè sulla minimalità

Sia  $f(\vec{x}, \theta)$  e  $T$  stat suff.  $T$  è minimale se:  
 $\frac{f(\vec{x}, \theta)}{f(\vec{y}, \theta)} = K$  con  $K$  costante  $\iff$   
 $T(x) = T(y)$

## Statistiche complete

### Definizione

Sia  $T(x)$  una statistica e  $f(t, \theta)$  la sua legge.  
Diciamo  $T(x)$  completa se:

$$\mathbb{E}_\theta[g(T)] = 0 \forall \theta \implies \mathbb{P}(g(T) = 0) = 1$$

Di solito usiamo la derivata rispetto a  $\theta$ :

$$\frac{d}{d\theta} \mathbb{E}_\theta[g(T)] = 0 \\ = h'(\theta) \mathbb{E}_\theta[g(T)] + h(\theta) g(t) f_T(t, \theta) \Big|_a^b$$

### Teorema di Bahadur

Se  $T$  è una statistica sufficiente e completa  
 $\implies$  minima

## Famiglia Esponenziale

Sia:

$f(\vec{x}, \theta) = h(\vec{x}) c(\theta) \exp \left\{ \sum_{i=1}^k w_i(\theta) t_i(x) \right\}$   
Allora  $T = (\sum_j t_1(X_j), \dots, \sum_j t_k(X_j))$  è  
sufficiente ed è completa se il codominio di  
 $w_1, \dots, w_k : \Theta \rightarrow \mathbb{R}^k$  contiene un aperto di  
 $\mathbb{R}^k$ .

## Stimatori Puntuali

### Metodo dei Momenti

$$\begin{cases} m_1 = \frac{1}{n} \sum_{i=0}^n X_i = \mathbb{E}[X] \\ \vdots \\ m_k = \mathbb{E}[X^k] \end{cases}$$

I momenti saranno funzione di  $\theta$ , risolvo il  
sistema lineare e trovo  $\hat{\theta}_{Mom}$   
Il risultato potrebbe non appartenere a  $\Theta$

### Metodo della Verosomiglianza

Massimizzo la congiunta:

$$\hat{\theta}_{MLE} = \arg \sup_{\theta \in \Theta} L(\theta, \vec{x})$$

Con  $L(\theta, \vec{x}) = f(\vec{x}, \theta)$ , dà sempre valori ammissibili. Di solito usiamo:  
 $\frac{\partial L(\theta, \vec{x})}{\partial \theta} = 0$

### Proprietà

#### Invarianza

L'MLE per  $\tau(\theta)$  è  $\tau(\hat{\theta}_{MLE})$  per qualsiasi  
funzione  $\tau$

## Scarto quadratico media

### Definizione

$$MSE[T] = \mathbb{E}_\theta[(T - \theta)^2]$$

### Bias

$$Bias[T] = \mathbb{E}_\theta[T] - \theta$$

### Scomposizione

$$MSE[t] = Var_\theta[T] + Bias[T]^2$$

### Stimatore non distorto

Uno stimatore  $T$  è non distorto se:

## UMVUE

### Definizione

Uno stimatore  $T$  è UMVUE se:

- è non distorto:  $\mathbb{E}[T] = \theta$
- $Var[T] \leq Var[T^*] \quad \forall T^*$  non distorto

Inoltre l'UMVUE è **unico**.

### Lehmann-Scheffè per UMVUE

Siano  $T$  non distorto e  $W$  sufficiente e completa (e minima). Allora:  
 $M = \mathbb{E}_\theta[T|W]$  è UMVUE.  
E analogamente per una funzione di  $\theta$

### UMVUE per $\phi(\theta)$

Sia  $T$  sufficiente e completa e  $\phi(T)$ , allora  
 $\phi(T)$  è UMVUE per  $\mathbb{E}_\theta[\phi(T)]$

## UMVUE per Famiglia Esponenziale

Se  $X_1, \dots, X_n \in EF$  e:

$f(\vec{x}, \theta) = h(\vec{x})c(\theta) \exp \{w_1(\theta)t_1(x)\}$  Tale  
che  $\exists \frac{d}{d\theta} w(\theta) \neq 0$  e continua  $\forall \theta$ . Allora:

$T(X) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n T_1(X_j)$  è UMVUE per  
 $\mathbb{E}_\theta[T_1(X)]$