

EXAMEN MA201 - ANNÉE 2022/2023

Exercice 1

Soit (X_1, \dots, X_n) un n -échantillon suivant une loi de Poisson $\mathcal{P}(\theta)$, avec $\theta > 0$, paramètre inconnu. Soient $x_1, \dots, x_n \in \mathbb{N}$, n observations issues du n -échantillon.

- ✓1. Déterminer la fonction de vraisemblance et la log-vraisemblance de x_1, \dots, x_n .
- ✓2. Déterminer l'estimateur du maximum de vraisemblance $\hat{\theta}_n^{MV}$ de θ .
- ✓3. Calculer le biais, la variance et le risque quadratique moyen de $\hat{\theta}_n^{MV}$.
- ✓4. En déduire que $\hat{\theta}_n^{MV}$ est consistant pour θ .
- ✓5. Déterminer la matrice d'information de Fisher du n -échantillon sur θ .
- ✓6. En déduire que $\hat{\theta}_n^{MV}$ est efficace.

Rappel. Si X suit une loi de Poisson $\mathcal{P}(\theta)$, alors X ne peut prendre que des valeurs entières positives, et pour tout $x \in \mathbb{N}$, on a :

$$f_\theta(x) = \mathbb{P}_\theta(X = x) = e^{-\theta} \frac{\theta^x}{x!}. \quad (1)$$

De plus, $E[X] = \theta$, et $Var(X) = \theta$.

Exercice 2

Dans cet exercice, nous allons montrer que l'estimateur du maximum de vraisemblance n'est pas unique en général.

Soit un n -échantillon (X_1, \dots, X_n) suivant une loi uniforme $\mathcal{U}([\theta, \theta + 1])$, avec $\theta > 0$, paramètre inconnu à estimer. Soient x_1, \dots, x_n , n observations issues du n -échantillon.

1. Déterminer la fonction de vraisemblance de x_1, \dots, x_n .
2. Pour chaque $i \in \{1, \dots, n\}$, donner un encadrement de x_i en fonction de θ .
Indication. On pourra noter que pour tout $i \in \{1, \dots, n\}$, on a $f_{X_i}(x_i) > 0$.
3. En déduire que tout élément de l'intervalle $[\max(x_1, \dots, x_n) - 1, \min(x_1, \dots, x_n)]$ maximise la vraisemblance (on donnera la valeur du maximum), et donc que l'estimateur du maximum de vraisemblance n'est pas unique dans ce cas-là.

Rappel. Si X suit une loi uniforme $\mathcal{U}([a, b])$, alors :

$$f_X(x) = \begin{cases} \frac{1}{b-a} & \text{si } x \in [a, b] \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}. \quad (2)$$

✓De plus, $E[X] = \frac{a+b}{2}$, et $Var(X) = \frac{(b-a)^2}{12}$.

Exercice 3

Soit X une v.a. suivant une loi Bernoulli de paramètre θ , $P(X = 1|\theta) = \theta$ et $P(X = 0|\theta) = 1 - \theta$, où θ est une v.a dont la loi a priori est définie par $P(\theta = \theta_1) = p$ et $P(\theta = \theta_2) = 1 - p$.

- ✓1. Exprimer la loi a posteriori de θ , $\pi(\theta|X = x)$.
- ✓2. Considérons la fonction de coût $C(x, y) = |x - y|^2$, et l'estimateur défini par $\Delta(\theta|X = 0) = \mu_1$ et $\Delta(\theta|X = 1) = \mu_2$.
Pour l'estimateur Δ , donner l'expression de la fonction de risque moyen a posteriori $\rho_C(\pi, \Delta|X = x)$, c'est à dire les deux expressions $\rho_C(\pi, \Delta|X = 0)$ et $\rho_C(\pi, \Delta|X = 1)$. Ce risque moyen quadratique s'exprime par $\sum_{\theta \in \Theta} C(\theta, \Delta(\theta))\pi(\theta|X = x)$. On pourra poser $\lambda = \pi(\theta = \theta_1|X = 1)$.
3. En déduire l'estimateur bayésien Δ_π qui correspond au minimum de cette fonction.

dérivé

4. On considère la fonction de coût définie par $C_1(x, y) = 0$ si $x = y$ et $C_1(x, y) = 1$ sinon, et l'estimateur défini par $\Delta(\theta|X = 0) = \mu_1$ et $\Delta(\theta|X = 1) = \mu_2$. Que vaut la fonction ρ_{C_1} si $\pi(\theta = \theta_1|X = 1) > \frac{1}{2}$? *même avec autres valeurs*
5. Que vaut Δ_π associé à ce nouveau coût?
6. Que deviennent ces valeurs si $\pi(\theta = \theta_1|X = 1) < \frac{1}{2}$ et si $\pi(\theta = \theta_1|X = 1) = \frac{1}{2}$?

Exercice 4

On considère $\theta \in \Theta = \mathbb{R}$ le paramètre d'un modèle, sur lequel on dispose d'une loi a priori $\pi(\theta)$ et un ensemble de mesures z_1, \dots, z_n . On suppose que la loi a posteriori est $\pi(\theta|z_1, \dots, z_n)$, que son intégrale converge sur \mathbb{R} (propre) et que $E_\pi[\exp(k\theta)|z_1, \dots, z_n] < \infty$ pour tout $k \in \mathbb{R}$; On définit un estimateur $\hat{\theta}$ à l'aide d'une fonction coût définie par $C(\hat{\theta}, \theta) = 1 - a(\theta - \hat{\theta}) + \exp(a(\theta - \hat{\theta}))$ où a est un réel.

1. Montrer que le coût C est toujours positif pour tout $\theta \in \Theta$ et pour tout a . (déterminer le minimum de la fonction).
2. Représenter l'allure de C en fonction de $\theta - \hat{\theta}$ pour $a \in \{0.1, 0.5, 2\}$
3. On suppose $a \neq 0$. Donner l'expression de l'estimateur de Bayes $\hat{\theta}_B$ pour cette fonction coût.
4. On suppose à présent que la densité $f(Z|\theta)$ est la densité d'une loi normale de moyenne θ et de variance 1. La loi a priori de θ , $\pi(\theta) \propto 1$. En déduire que $\pi(\theta|z_1, \dots, z_n)$ est la densité d'une loi normale de moyenne $\sum_{i=1}^n z_i$ et de variance $1/n$.
5. En utilisant l'expression de l'estimateur de Bayes obtenue précédemment, montrer que ce dernier est égal à $\sum_{i=1}^n z_i + \frac{a}{2n}$. *Indication. On rappelle que $\int_{-\infty}^{+\infty} (\frac{n}{2\pi}) \exp(-\frac{n}{2}(\theta - (\sum_i z_i + \frac{a}{n}))^2) d\theta = 1$ en tant qu'intégrale de la densité d'une loi normale de moyenne $\sum_i z_i + a/n$ et de variance $1/n$.*

Rappel. L'estimateur de Bayes de θ associé à la loi a priori π est défini par :

$$\hat{\theta} = T^\pi(z) = \arg \min_T E^\pi[C(\theta, T)|z], \quad (3)$$

où C est une fonction de coût.

ESTIMATION ET IDENTIFICATION STATISTIQUES CONTRÔLE ANNÉE 2020-2021

Les exercices sont indépendants.

Exercice 1 Soit (z_1, \dots, z_n) un n -échantillon d'une v.a.r. de densité $f(Z; \theta)$, où θ est un paramètre inconnu, avec $f(Z; \theta) = \exp(-(z - \theta)1_{[\theta, +\infty)}(z))$.

1. Quelle est la loi de $Z - \theta$? Sa moyenne? Sa variance?
2. Quel est l'estimateur du maximum de vraisemblance de θ ? Son biais? Sa variance?
3. Construire deux estimateurs sans biais de θ , respectivement à partir de la moyenne empirique des z_j et à partir de $\min(z_j)$.

Exercice 2 Loi de Poisson On considère Z un ensemble de n variables aléatoires discrètes indépendantes z_1, \dots, z_n obéissant à une loi de Poisson de paramètres λ . L'objectif est de déterminer un estimateur de λ . Pour cela on introduit les variables Y_i , $i = 1, \dots, n$, avec $Y_i = 1$, si $z_i = 0$ et $Y_i = 0$, sinon.

Rappel : Une variable aléatoire discrète suit une loi de Poisson si : $p(k) = \mathbb{P}(X = k) = e^{-\lambda} \frac{\lambda^k}{k!}$ où λ est le paramètre de la loi.

1. Montrer que les variables Y_i suivent une loi de Bernoulli de paramètre $p(Y_i = 1) = e^{-\lambda}$
2. Soit l'estimateur $T(Z)$ défini par $T(Z) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n Y_i$. Montrer que T est un estimateur de $e^{-\lambda}$, non biaisé et convergent.
3. Montrer que $p(z_i = 0 | z_1 + z_2 + \dots + z_n = j) = \left(\frac{n-1}{n}\right)^j$. (Utiliser le fait que la somme de n variables aléatoires suivant une loi de Poisson de paramètre λ suit une loi de Poisson de paramètre $n\lambda$ et que $p(X|Y) = \frac{p(X \cap Y)}{p(Y)}$)
4. Soit la variable aléatoire S_n définie par $S_n = \sum_{i=1}^n z_i$. Soit l'estimateur T_S défini par $T_S(Z) = \left(\frac{n-1}{n}\right)^{S_n}$. Montrer que T_S est un estimateur non biaisé et convergent de $e^{-\lambda}$
5. Montrer que pour tout paramètre λ , l'estimateur T_S est préférable à l'estimateur T .

ESTIMATION ET IDENTIFICATION STATISTIQUES CONTRÔLE ANNÉE 2020-2021

Les exercices sont indépendants.

Exercice 1 Estimation fréquentiste

On considère une suite de variables aléatoires z_1, \dots, z_n , indépendantes suivant toutes une loi de Pareto. La loi de Pareto de paramètres (θ, a) est une loi de densité $f(z) = \frac{a\theta^a}{z^{a+1}}$ définie sur $[1, \infty[$. On suppose ici $a > 2$ et $\theta > 0$ et on admettra que $E(Z) = \frac{a\theta}{a-1}$ et $V(Z) = E(Z^2) - (E(Z))^2 = \frac{a\theta^2}{(a-1)^2(a-2)}$. La fonction de répartition est $F(x) = p(Z < x)$ est $F(x) = 1 - (\frac{\theta}{x})^a$ pour $x \geq \theta$

1. On cherche à estimer θ en supposant a connu, tout d'abord à l'aide de l'estimateur de la moyenne empirique $Z_m = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n z_i$. Montrer qu'on peut déterminer une variable K tel que l'estimateur KZ_m soit un estimateur sans biais de θ . Calculer sa variance. L'estimateur est-il convergent ?
2. On considère à présent l'estimateur $\tilde{Z} = \min(z_1, \dots, z_n)$. Déterminer la fonction de répartition $G(x) = p(\tilde{Z} < x)$ à partir de la fonction de répartition de Z . En déduire l'espérance et la variance de la variable aléatoire \tilde{Z} . Déterminer la valeur du coefficient K' pour que $K'\tilde{Z}$ soit un estimateur sans biais de θ . Est-il convergent ?
3. Comparer les variances des deux estimateurs non biaisés. Quel est le plus efficace ?
4. Il s'agit à présent d'estimer au sens du maximum de vraisemblance le paramètre a de la loi de Pareto. On suppose le paramètre θ de la loi connu dans la suite. Pour estimer a , une première étape consiste à calculer la vraisemblance $L(a, z_1, \dots, z_n)$. A partir de l'expression de la vraisemblance, calculer la Log-vraisemblance et montrer que $T(Z) = \frac{n}{\sum_{i=1}^n \ln \frac{z_i}{\theta}}$ est l'estimé de a au sens du maximum de vraisemblance.
5. Déterminer l'espérance $E(T(Z))$ pour $n \geq 2$ et en déduire un estimateur $T'(Z) = KT(Z)$ qui soit un estimateur sans biais de a .

REMARQUE : On utilisera les deux résultats suivants : Lorsque X est une variable aléatoire suivant une loi de Pareto de paramètre θ et a , la variable aléatoire $Y = \ln \frac{X}{\theta}$ suit une loi exponentielle de paramètre a (ce qui signifie que la densité de Y est $f_Y(t) = ae^{-at}$). De plus, une somme de n variables aléatoires suivant une loi exponentielle de paramètre λ suit une loi gamma de paramètres n et λ (ce qui signifie que la densité est $f_X(x) = \frac{\lambda^n}{(n-1)!} x^{n-1} \exp(-\lambda x) \mathbb{1}_{\mathbb{R}^+}(x)$, son espérance est $\frac{n}{\lambda}$ et sa variance $\frac{n}{\lambda^2}$).

Exercice 2 Estimation bayésienne

On collecte une mesure z relié à un paramètre θ par $z = \theta + b$. Le bruit b a une densité de probabilité $f(b) = \frac{b}{2}$ sur $[0, 2]$ et est indépendant de θ . La densité de probabilité a priori de θ est $f(\theta) = 2\theta$ sur $[0, 1]$.

1. Calculer la densité a posteriori $f_{\theta|z}$ du paramètre θ étant donnée l'observation z . On ne calculera pas l'expression de $p(z)$ de la loi de Bayes.
2. Après mesure, on obtient $z = 2.5$. Donner les estimés de θ au sens du risque quadratique minimal, du maximum de vraisemblance a posteriori, du risque en valeur absolue a posteriori et de la moyenne a posteriori.
3. Comparer ces résultats. Quel est selon vous le meilleur estimateur ?

Exercice 3 Un système est modélisé sous la forme $z_n = \theta u_n + b_n$, pour $1 \leq n \leq N$. θ doit être estimé à partir de N mesures, réalisations de v.a. réelles indépendantes z_1, \dots, z_N . Les $b_n, 1 \leq n \leq N$ forment une séquence de v.a. i.i.d. suivant une loi gaussienne de moyenne nulle et de variance σ^2 . La séquence $u_n, 1 \leq n \leq N$ est supposée connue (de façon exacte).

1. Calculer $f(Z|\theta)$ avec $Z = [z_1, \dots, z_N]^t$.

ESTIMATION ET IDENTIFICATION STATISTIQUES PC RÉVISION

Les exercices sont indépendants.

Exercice 1 Loi de Poisson

On considère Z un ensemble de n variables aléatoires discrètes indépendantes z_1, \dots, z_n obéissant à une loi de Poisson de paramètres λ . L'objectif est de déterminer un estimateur de λ . Pour cela on introduit les variables Y_i , $i = 1, \dots, n$, avec $Y_i = 1$, si $z_i = 0$ et $Y_i = 0$, sinon.

Rappel : Une variable aléatoire discrète suit une loi de Poisson si : $p(k) = \mathbb{P}(X = k) = e^{-\lambda} \frac{\lambda^k}{k!}$ où λ est le paramètre de la loi.

- Montrer que les variables Y_i suivent une loi de Bernoulli de paramètre $p(Y_i = 1) = e^{-\lambda}$
La probabilité $p(z_i = 0)$ est égale à $\exp(-\lambda)$. Les variables Y_i prennent soit la valeur 1 soit la valeur 0. La probabilité $p(Y_i = 1)$ est égale à $p(z_i = 0) = \exp(-\lambda)$. Les variables Y suivent une loi de Bernoulli de paramètre $p = \exp(-\lambda)$.
- Soit l'estimateur $T(Z)$ défini par $T(Z) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n Y_i$. Montrer que T est un estimateur de $e^{-\lambda}$, non biaisé et convergent.
L'espérance de $T(Z)$ est égale à $\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n E(Y_i) = \frac{1}{n} n E(Y) = \exp(-\lambda)$. Donc $T(Z)$ est non biaisé. La variance de Y étant $V(Y_i) = (\exp(-\lambda)(1 - \exp(-\lambda)))$, la variance de $T(Z)$ est $\frac{1}{n^2} n V(Y_i)$ soit $\frac{1}{n} (\exp(-\lambda)(1 - \exp(-\lambda)))$. La variance tend vers 0 qd n tend vers ∞ . L'estimateur est convergent.
- Montrer que $p(z_i = 0 | z_1 + z_2 + \dots + z_n = j) = \left(\frac{n-1}{n}\right)^j$. (Utiliser le fait que la somme de n variables aléatoires suivant une loi de Poisson de paramètre λ suit une loi de Poisson de paramètre $n\lambda$ et que $p(X|Y) = \frac{p(X \cap Y)}{p(Y)}$
La probabilité $p(z_i = 0 | z_1 + \dots + z_n = j) = \frac{p(z_i=0 \text{ et } (z_1+\dots+z_n=j))}{p(z_1+\dots+z_n=j)} = \frac{p(z_i=0)p(z_1+\dots+z_n=j), j \neq i}{p(z_1+\dots+z_n=j)} = \frac{(\exp(-\lambda) \exp(-(n-1)\lambda) \frac{(n-1)^j \lambda^j}{j!})}{\exp(-n\lambda) \frac{(n)^j \lambda^j}{j!}} = \left(\frac{n-1}{n}\right)^j$
- Soit la variable aléatoire S_n définie par $S_n = \sum_{i=1}^n z_i$. Soit l'estimateur T_S défini par $T_S(Z) = \left(\frac{n-1}{n}\right)^{S_n}$. Montrer que T_S est un estimateur non biaisé et convergent de $e^{-\lambda}$
 $E\left(\left(\frac{n-1}{n}\right)^{S_n}\right) = \sum_{j=0}^{+\infty} \left(\frac{n-1}{n}\right)^j p(S_n = j) = \sum_{j=0}^{+\infty} \left(\frac{n-1}{n}\right)^j \exp(-n\lambda) \frac{(n)^j \lambda^j}{j!} = \exp(-n\lambda) \sum_{j=0}^{+\infty} \frac{(n-1)^j \lambda^j}{j!} = \exp(-n\lambda) \exp((n-1)\lambda) = \exp(-\lambda)$
 $E\left(\left(\left(\frac{n-1}{n}\right)^{S_n}\right)^2\right) = \exp(-2\lambda + \lambda/n)$.
 $V(T_S) = \exp(-2\lambda + \lambda/n) - \exp(-2\lambda) = \exp(-2\lambda)(\exp(\lambda/n) - 1)$ qui tend vers 0 qd n tend vers ∞ . L'estimateur est convergent.
- Montrer que pour tout paramètre λ , l'estimateur T_S est préférable à l'estimateur T .
La différence des variances $V(T_S) - V(TZ)$ donne $\frac{\exp(-2\lambda)}{n} (n \exp(\lambda/n) - \exp(\lambda) - n + 1)$. La dérivée de $(n \exp(\lambda/n) - \exp(\lambda) - n + 1)$ est négative, donc l'expression décroît et est négative en 0. La variance de T_S est plus petite que celle de TZ .

Exercice 2 Soit (z_1, \dots, z_n) un n -échantillon représentant la réalisation d'une loi uniforme sur $[0, \theta]$. La densité d'une loi uniforme est $\frac{1}{\theta}$ et sa fonction de répartition est $F(x) = p(Z < x) = \frac{x}{\theta}$ sur $[0, \theta]$, 0 pour $x < 0$ et 1 pour $x > \theta$

- On considère tout d'abord l'estimateur $T(z) = \max(z_i)$. Calculer son espérance et sa variance
La fonction de répartition est $F_1(x) = p(z_1 < x), \dots, \text{et } p(z_n < x)$ soit $F(x) = p(z_1 < x) \dots p(z_n < x) = (F(x))^n$. Sa densité est $f(z) = F'_1 = \frac{1}{\theta^n} n t^{n-1}$. Son espérance est donc $E(T(z)) = \int_0^\theta \frac{1}{\theta^n} n t^n dt = \frac{n}{n+1} \theta$. L'estimateur est biaisé. Sa variance est $V(T(z)) = \int_0^\theta \frac{1}{\theta^n} n t^{n+1} dt - \left(\frac{n}{n+1} \theta\right)^2 = \frac{n \theta^2}{(n+1)^2 (n+2)}$. La variance tend vers 0.
- Corriger l'estimateur précédent pour qu'il soit sans biais.
 $T'(z) = \frac{n+1}{n} T(z)$ est un estimateur sans biais. Sa variance $V(T'(z)) = \frac{(n+1)^2}{n^2} V(T(z)) = \frac{(n+1)^2}{n^2} \frac{n \theta^2}{(n+1)^2 (n+2)}$ tend vers 0 qd n tend vers ∞ . L'estimateur est convergent.

- On considère l'estimateur $T(z) = \min(z_i)$. Calculer son espérance et sa variance.
La fonction de répartition est $F_2(x) = 1 - (p(z_1 > x), \dots, p(z_n > x))$ soit $F(x) = 1 - (p(z_1 > x) \dots p(z_n > x)) = (1 - (p(Z > x))^n = 1 - (1 - F(x))^n$. Sa densité est $f(z) = \frac{n}{\theta} (1 - \frac{z}{\theta})^{n-1}$ sur $[\theta]$. Par intégration par parties, on trouve $E(T'(z)) = \frac{\theta}{n+1}$. L'estimateur est biaisé. Sa variance est identique à celle de $T(z)$ et vaut $V(T(z)) = \frac{n\theta^2}{(n+1)^2(n+2)}$.
- On considère à présent l'estimateur $\hat{T}(z) = \max(z_i) + \min(z_i)$. Calculer son espérance.
L'espérance est la somme des espérances des deux estimateurs précédents. $E\hat{T}(z) = \frac{\theta}{n+1} + \frac{n}{n+1}\theta = \theta$. L'estimateur est non biaisé.

Exercice 3 Estimation bayésienne

On collecte une mesure z relié à un paramètre θ par $z = \theta + b$. Le bruit b a une densité de probabilité $f(b) = \frac{b}{2}$ sur $[0, 2]$ et est indépendant de θ . La densité de probabilité *a priori* de θ est $f(\theta) = 2\theta$ sur $[0, 1]$.

- Calculer la densité a posteriori $f_{\theta|z}$ du paramètre θ étant donnée l'observation z . On ne calculera pas l'expression de $f(z)$ de la loi de Bayes.
À partir de $z = \theta + b$, on en déduit $z - \theta = b$ dont $z - \theta$ a la loi de b soit une densité de probabilité égale à $f(z - \theta) = \frac{z - \theta}{2}$ différente de 0 si $z - \theta \in [0, 2]$, Donc $f_{z|\theta} = \frac{z - \theta}{2}$ avec $\theta \in [z - 2, z]$.
 $f_{\theta} = 2\theta$ par hypothèse. Par la formule de Bayes, $f_{\theta|z} = \frac{f_{z|\theta} f_{\theta}}{f_z}$ soit $f_{\theta|z} = \frac{\frac{z - \theta}{2} 2\theta}{f_z} = \frac{(z - \theta)\theta}{f_z}$ avec $\theta \in [\max(z - 2, 0), \min(z, 1)]$

- Après mesure, on obtient $z = 2.5$. Donner les estimés de θ au sens du risque moyen quadratique minimal, du maximum de vraisemblance a posteriori, du risque moyen en valeur absolue et de la moyenne a posteriori. Le risque moyen en valeur absolue s'écrit : $r_{MVA} = E|\theta - \hat{\theta}|$ ce qui s'écrit $r_{MVA} = E_{\theta|Z} |\theta - \hat{\theta}|$ soit $\int_{-\infty}^{+\infty} |\theta - \hat{\theta}| f(\theta|Z) d\theta$.

Pour minimiser ce risque, on cherche $\hat{\theta}$ tel que $\frac{\partial}{\partial \hat{\theta}} \int_{\max(z-2,0)}^{\min(z,1)} |\theta - \hat{\theta}| (z - \theta) \theta d\theta = 0$, soit $\frac{\partial}{\partial \hat{\theta}} \int_{0.5}^{\hat{\theta}} |\theta - \hat{\theta}| (z - \theta) \theta d\theta + \frac{\partial}{\partial \hat{\theta}} \int_{\hat{\theta}}^1 |\theta - \hat{\theta}| (z - \theta) \theta d\theta = 0$ qui se réduit à $-\frac{\partial}{\partial \hat{\theta}} \int_{0.5}^{\hat{\theta}} (\theta - \hat{\theta}) (z - \theta) \theta d\theta + \frac{\partial}{\partial \hat{\theta}} \int_{\hat{\theta}}^1 (\theta - \hat{\theta}) (z - \theta) \theta d\theta = 0$ soit $\hat{\theta}$ doit satisfaire $(\frac{2.5\theta^2}{2} - \frac{\theta^3}{3})_2 - (\frac{2.5 \times 0.5^2}{2} - \frac{0.5^3}{3}) = (\frac{2.5^2}{2} - \frac{2.5^3}{3})$, soit $\hat{\theta} \approx 0.76$.
Le risque quadratique s'écrit : $r_{MVA} = E_{\theta} (\theta - \hat{\theta})^2$. Par le même raisonnement que précédemment, $\hat{\theta}$ minimisant ce risque doit satisfaire $\frac{\partial}{\partial \hat{\theta}} \int_{0.5}^1 (\theta - \hat{\theta})^2 (z - \theta) \theta d\theta = 0$ soit $2 \int_{0.5}^1 (\theta - \hat{\theta}) (z - \theta) \theta d\theta = 0$ soit $\hat{\theta} \int_{0.5}^1 (z - \theta) \theta d\theta = \int_{0.5}^1 \theta (z - \theta) \theta d\theta$ ou encore $\hat{\theta} = \frac{1}{0.6458} \int_{0.5}^1 \theta (2.5 - \theta) \theta d\theta$. On retrouve le résultat classique sur l'estimateur bayésien du risque quadratique, à savoir que $\hat{\theta}$ est l'espérance a posteriori, qui vaut ici 0.79.

On retrouve également le résultat classique de correspondance entre l'estimateur du risque moyen quadratique et l'estimateur de la moyenne a posteriori.

Pour le maximum de vraisemblance a posteriori, l'estimateur doit maximiser $f(\theta|z)$ donc maximiser $(2.5 - \theta)\theta$ avec $\theta \in [0.5, 1]$ donc $\hat{\theta} = 1$

- Comparer ces résultats. Quel est selon vous le meilleur estimateur ?
Les deux premiers estimateurs correspondent à une valeur intérieure à l'intervalle donc on peut considérer qu'on a acquis de l'information avec le risque. Le maximum de vraisemblance a posteriori est à une des bornes de l'intervalle, donc moins informatif