

INCERTEZZA DI MISURA

Parametro che caratterizza la dispersione dei valori che sono attribuiti a un misurando, sulla base delle informazioni utilizzate
(questo parametro è la deviazione standard)

Venne trattata con 2 APPROCCI

PARADIGMA FREQUENTISTA
(o oggettivista)

Si basa su uno schema che vuole valutare l'incertezza di misura in modo oggettivo, a partire da un'analisi statistica delle occorrenze certe avvenute nel passato

PARADIGMA BAYESIANO
(o soggettivista)

Si basa sul conoscere la lettura (misura) e chiedersi quale sia il suo **VALORE VERO**

Il valore vero di una grandezza è considerato unico e, nella pratica, incognoscibile.

È il valore che caratterizza una grandezza perfettamente definita, a delle specifiche condizioni di controllo

VARIANZA
(empirica/
campionaria)

È un dato che esprime

la qualità di una misura

$$S^2 = \frac{\sum_i (R_i - \bar{R})^2}{m-1}$$



DEVIAZIONE STANDARD

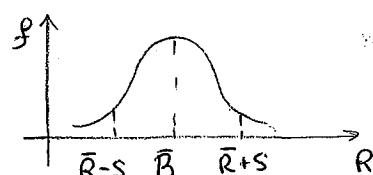
$$S = \sqrt{S^2 m t}$$

Scarto tipo
(varianza empirica $\rightarrow S$)

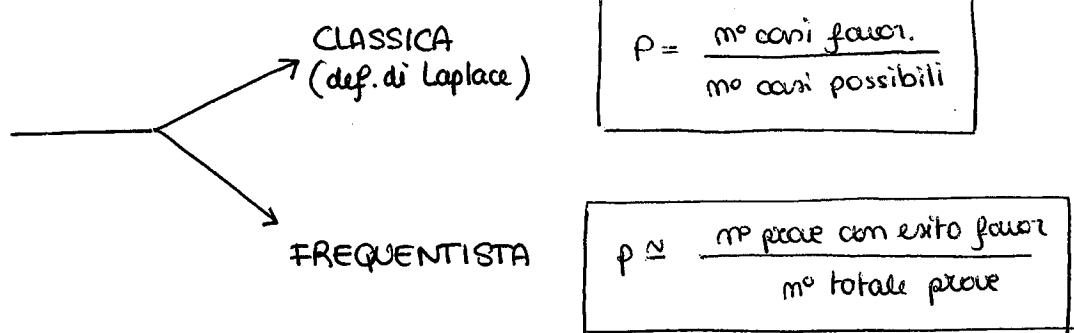
Il valore della nostra misura ("vero") sarà all'interno di questo intervallo

$$R = \bar{R} \pm S$$

INTERVALLO DI CONFIDENZA



DEF. DI PROBABILITÀ



LE GGE EMPIRICA DEL CASO



In una serie di prove ripetute nelle stesse condizioni un gran numero di volte, a ciascuno degli eventi possibili si manifesta con una frequenza relativa circa = alla sua probabilità (l'approssimazione migliora con il m° delle prove)

$$P = \lim_{N \rightarrow \infty} \frac{N_E}{N}$$

Altro modo di dirlo:

LA PROBABILITÀ DI UN EVENTO È IL LIMITE A CUI TENDE LA FREQUENZA RELATIVA DELL'EVENTO AL CRESCERE DEL N° DEGLI ESPERIMENTI

PROPRIETÀ

A = puntata

S = vincita

M = $p(E) \cdot S$ speranza matematica / previsione di vincita

$M = A$ significa SCONMESSA COERENTE
(quindi più $\frac{M}{A}$ è vicino a 100%,

più il gioco è equo)

$$\begin{aligned} P(G) &= M_{TOT} - A_{TOT} \\ &= \sum_i p(E_i) S_i - A_{TOT} \end{aligned} \quad \left. \begin{array}{l} \text{PREVISIONE} \\ \text{DI GUARAGNO} \end{array} \right\}$$

La scommessa è coerente quando $P(G) = 0$

DEF. DI PROBABILITÀ (SOGGETTIVISTA)

La probabilità di un evento E è definita come la misura del grado di fiducia in E espresso da un numero reale P, tale che una scommessa di questa P su E sia coerente

REGOLA DELLA PENALIZZAZIONE O DI BRIER

$$\text{PENALIZZAZIONE} \quad (|E| - p(E))^2 \quad \begin{cases} (1-p)^2 \\ (0-p)^2 \end{cases}$$

PREVISIONE DI PENALIZZAZIONE :

$$L(|E| - p(E))^2 = (|E| - p)^2 p + (|E| - p)^2 q$$

dove $|E| = \begin{cases} 0 & (\text{evento non accade}) \\ 1 & (\text{evento accade}) \end{cases}$

$p = \text{prob. dell' evento } E$

$q = \text{prob. dell' evento } \bar{E} = 1 - p$



$$\begin{aligned} p &= (1-p)^2 p + (0-p)^2 \\ &= (1-2p+p^2)p + p^2 = p - p^2 = \boxed{p(1-p)} \end{aligned}$$

La penalizzazione si riduce se la scommessa è fatta sul valore medio.

PARADOSSO DEL COMPLEANNO (1939 von Mises)

Esprime la probabilità che almeno due persone in un gruppo compiono gli anni lo stesso giorno:

23 persone $\rightarrow p = 0,51$

30 persone $\rightarrow p = 0,70$

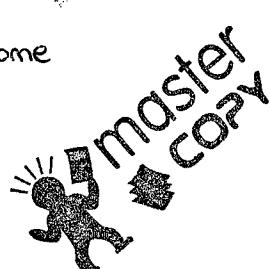
50 persone $\rightarrow p = 0,97$

(per evento certo $p=1$, occorrono 366 persone)

$$p(E) = 1 - \frac{364!}{365^{p-1} (365-p)!}$$

$p = m$ di persone

probabilità
che tutti i compleanni
cadano in date diverse



PROBABILITÀ CONGIUNTA

$p(A \cap B) = \text{prob. che si verifichi sia } A \text{ sia } B$

$$\begin{aligned} p(A \cap B) &= p(A|B) \cdot p(B) \\ p(A \cap B) &= p(B|A) \cdot p(A) \end{aligned}$$

→ Si ricava la prob. condizionata con la formula inversa.

LEGGE DELLE PROBABILITÀ COMPOSTE

EVENTI INDEPENDENTI

Se $\begin{cases} p(A|B) = p(A) \\ p(A \cap B) = p(A) \cdot p(B) \end{cases} \Rightarrow A \text{ e } B \text{ indipendenti.}$

LEGGE DELLE ALTERNATIVE

$$P(E) = \sum_i P(E \cap H_i)$$

se $\begin{cases} \cup H_i = \Omega \text{ (unione degli eventi e lo spazio totale)} \\ H_i \cap H_j = \emptyset \quad \forall i \neq j \text{ (inters. degli eventi nulla)} \end{cases}$

$$P(E_1 \cup E_2) = P(E_1) + P(E_2)$$

se i due eventi sono

imcompatibili (cioè se l'inters. è nulla e quindi non possono verif. contemporaneamente).

TEOREMA DI BAYES

Probabilità di un evento condizionata ad un altro è: VEROSIMIGUANZA

$$P(H_i | E) = \frac{\int p(E | H_i) \cdot p(H_i)}{\sum_i p(E | H_i) \cdot p(H_i)}$$

PROB.
A PRIORI

PROBAB.

A POSTERIORI

Probabilità finale di Verosimiglianza

VARIANZA

È definita come il VALORE ATTESO DEL QUADRATO DEGLI SCARTI

$$\text{Var}(x) = E((x - \mu)^2) = \sigma^2$$

μ = media dell'intera popolazione

$$E(x) = \mu$$

$$\text{Var}(x) = E((x - \mu)^2) = E(x^2 - 2x\mu + \mu^2) = E(x^2) - 2\mu E(x) + \mu^2$$

$$= E(x^2) - 2\mu^2 + \mu^2 =$$

$$= E(x^2) - \mu^2 =$$

$$= E(x^2) - [E(x)]^2$$

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

altra espressione per calcolare la varianza

COVARIANZA

$$\text{Cov}(x, y) = E(xy) - E(x)E(y)$$

Se $\text{cov} = 0$, x e y non sono correlate

N.B.: INDEPEND. \Rightarrow SCORRELAT.
SCORRELAT. $\not\Rightarrow$ INDEPEND.

DISTRIBUZIONE

MARGINALE di x e di y

$$f(x) = \sum_y f(x, y)$$

dove $f(x, y) = \text{prob. congiunta}$

$$f(y) = \sum_x f(x, y)$$

$$f(x, y) = f(x|y)f(y)$$

VALORE ATESO

$$E(x,y) = \sum_x \sum_y x y f(x,y)$$

$$E(x) = \sum_x x f(x) \quad E(x^2) = \sum_x x^2 f(x)$$

$$E(y) = \sum_y y f(y) \quad E(y^2) = \sum_y y^2 f(y)$$

(Conoscendo questi posso calcolare varianza e covarianza) \rightarrow E' un operatore lineare

COEFFICIENTE DI CORRELAZIONE

$$\rho(x,y) = \frac{\text{Cov}(x,y)}{\sqrt{\text{Var}(x)\text{Var}(y)}}$$

MEDIA E VARIANZA CAMPIONARIE

Siamo m valori x_i indipendentemente e identicamente distribuiti con media μ e varianza σ^2

$$\text{MEDIA CAMPIONARIA} \quad \bar{x} = \frac{\sum_{i=1}^m x_i}{m}$$

$$\text{VARIANZA CAMPIONARIA} \quad S^2 = \frac{\sum_{i=1}^m (x_i - \bar{x})^2}{m-1}$$

La media campionaria e la varianza campionaria sono stimatori che dipendono dai dati
 \Rightarrow sono variabili casuali!

PROPRIETA' DELLA MEDIA E VARIANZA CAMPIONARIE

$$E(\bar{x}) = \mu$$

\rightarrow Si dice che la media campionaria è uno STIMATORE NON POLARIZZATO

(Uno stimatore $\hat{\theta}$ di un parametro θ è detto non polarizzato se $E(\hat{\theta}) = \theta$, cioè il suo valore atteso è proprio θ)

$$E(S^2) = \frac{m-1}{m} \sigma^2$$

\rightarrow STIMATORE POLARIZZATO (distorto)

$$E(S^{m-1}) = \sigma^2$$

\rightarrow STIMATORE NON POLARIZZATO (corretto)