



Faglig kontakt under eksamen:
Henning Omre 73 59 35 31/20

EKSAMEN I EMNE TMA4250 ROMLIG STATISTIKK

Torsdag 27. mai 2004

Tid: 0900-1300

Hjelpemidler:

- Statistiske tabeller og formler, Tapir
- Godkjent lommekalkulator
- Egetprodusert gult titte-ark - A4-format

Faglærer:

Prof. Henning Omre, Institutt for matematiske fag; NTNU

Sensuren faller i uke 25.

Oppgave 1 KONTINUERLIGE FELT

Betrakt et stasjonært, isotropt Gaussisk stokastisk felt $\{R(x); x \in \mathcal{D} \subset \mathbb{R}^2\}$. Anta videre at feltet er deriverbart. Feltet er parametrisert med forventning, romlig kovariansfunksjon og variogramfunksjon definert som:

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

$$c(\Delta x) = \text{Cov}\{R(x'), R(x'')\}$$

$$\gamma(\Delta x) = \frac{1}{2} \text{Var}\{R(x') - R(x'')\}$$

hvor $\Delta x = |x' - x''|$

- a) Utled relasjonen mellom $c(\Delta x)$ og $\gamma(\Delta x)$. Forklar hva en vet om $c(\Delta x)$ og $\gamma(\Delta x)$ ut fra kjennskap til at feltet er deriverbart.

Feltet er observert med observasjonsfeil, en gang i hver av posisjonene $x_1, \dots, x_n \in \mathcal{D}$:

$$R^0(x_i) = R(x_i) + U_i : i = 1, \dots, n$$

hvor U_1, \dots, U_n er uavhengige identisk Gaussisk fordelte med forventning 0 og varians σ_U^2 , samt uavhengige av $\{R(x); x \in \mathcal{D}\}$.

b) Definer følgende naive estimatorer for μ og $\gamma(\Delta x)$:

$$\hat{\mu} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n R^0(x_i)$$

$$\hat{\gamma}(\Delta x) = \frac{1}{2n_{\Delta x}} \sum_{ij \in A_{\Delta x}} (R^0(x_i) - R^0(x_j))^2$$

med $A_{\Delta x} : \{ij \mid |x_i - x_j| = \Delta x; ij = 1, \dots, n\}$ og $n_{\Delta x} = \#A_{\Delta x}$. Evaluer forventningsrett-hetssegenskapene til disse estimatorene.

Presentér en enkel grafisk skisse for $\hat{\gamma}(\Delta x)$ og forklar hvordan $\gamma(\Delta x)$ og σ_U^2 kan estimeres. Hvordan kan $c(\Delta x)$ estimeres?

c) Anta nå at $c(\Delta x)$ og σ_U^2 er kjent, mens μ er ukjent. Betrakt en vilkårlig posisjon $x_0 \in \mathcal{D}$ og definér prediktoren:

$$\hat{R}(x_0) = \sum_{i=1}^n \alpha_i R^0(x_i)$$

hvor $\alpha_i; i = 1, \dots, n$ er ukjente vektorer. Utled den ordinære krigingprediktoren, dvs. den forventningsrette minste varians prediktoren, for $R(x_0)$. Spesifiser også den tilhørende prediksjonsvariansen. Presentér videre en enkel grafisk skisse for hvordan prediktoren med tilhørende prediksjonsvariens vil være i og like rundt en vilkårlig observasjonsposisjon x_i .

Oppgave 2 HENDELSESFELT

Betrakt et punkt stokastisk felt $\{X_i; i = 1, \dots, N\}$ over området $\mathcal{D} \subset \mathbb{R}^2$. Anta at et relativt lite antall punkter er identifisert og at avstanden fra disse punktene til nærmeste nabopunkt er observert. Observasjonene d_1, \dots, d_k består altså av avstander mellom nærmeste nabopunkter.

Anta at feltet er et homogent Poisson stokastisk felt med intensitet λ .

a) Sannsynlighetstettheten for avstand mellom nærmeste nabopunkter, d , under Poisson feltantakelser er på formen:

$$f(d) = c_1 d \exp\{c_2 d^2\}$$

hvor c_1 og c_2 er to konstanter som kan være avhengige av λ .

Utled det eksakte uttrykket for $f(d)$, dvs. bestem c_1 og c_2 .

- b) Utled maksimum likelihoodestimatoren for intensiteten λ basert på observasjonene d_1, \dots, d_k . I utregningene kan en anse observasjonene som uavhengige.

Anta heretter at feltet er et 'hard-kjerne' Poisson stokastisk felt med parametre: kjerne-radius a og intensitet λ . Det vil si at det er sannsynlighet null for at to punkter er nærmere hverandre enn a og at det ikke er noen parvis interaksjon mellom to punkt som er lengre fra hverandre enn a . Merk at dette feltet har stor likhet med et vanlig Poisson felt bortsett fra at det er en total-frastøtne skive med radius a rundt hvert punkt.

Sannsynlighetstettheten for avstanden mellom nærmeste nabopunkter, d , under 'hard-kjerne' Poisson felt antakelser kan approksimeres med

$$f(d|d > a)$$

det vil si sannsynlighetstettheten for d under vanlige Poisson felt antakelser betinget på at d er større enn a .

- c) Utled maksimum likelihood estimatorene for parametrene a og λ under denne approksimative sannsynlighetstettheten basert på observasjonene d_1, \dots, d_k . I utregningene kan en anse observasjonene som uavhengige.

Opgave 3 MOSAIKKFELT

Betrakt et Ising stokastisk felt $L : \{L_x; x \in \mathcal{L}_D\}$ hvor \mathcal{L}_D er et grid over domenet $\mathcal{D} \subset \mathbb{R}^2$, og utfallsrommet $L_x \in \{-1, 1\}$ for alle $x \in \mathcal{L}_D$.

Simultanfordelingen kan skrives som:

$$\text{Prob}\{L = l\} = \text{const} \times \exp\left\{\beta \sum_{x \sim y} I(l_x = l_y)\right\}$$

hvor $I(A)$ er lik 1 hvis A er sann og 0 ellers, og $x \sim y$ betegner alle nærmeste grid naboer dvs. alle horisontale og vertikale naboer. Anta videre at modellparameteren β er kjent.

Feltet observeres gridnode for gridnode, men i hver node er det sannsynlighet p for at feil utfall observeres.

- a) Spesifiser et formelt uttrykk for observasjonslikelihoodfunksjonen samt posteriori sannsynlighetsfordelingen.

- b) Spesifiser en *MCMC*-algoritme slik at en kan simulere fra posteriori sannsynlighetsfordelingen.