

DATA DE ENTREGA: 5 DE JUNHO DE 2003

1. (a) Seja  $X = (X_1, X_2)$  um vector aleatório de esperança  $E(X)$  e  $Y$  a variável aleatória dada por  $Y = G(X)$ , com

$$G : \quad \mathbb{R}^2 \quad \longrightarrow \quad \mathbb{R} \\ (x_1, x_2) \quad \longmapsto \quad y$$

uma função não linear com derivadas parciais de segunda ordem contínuas. Mostre que a covariância de  $Y$  é dada por

$$\sigma_Y^2 \approx a_1^2 \sigma_{X_1}^2 + 2a_1 a_2 \sigma_{X_1 X_2} + a_2^2 \sigma_{X_2}^2,$$

com  $a_i = \frac{\partial G}{\partial x_i}(E(X))$ .

- (b) Para determinar a medida do perímetro da Terra ( $p$ ), Eratóstenes (276-195 a.C.) usou a relação

$$p = \frac{2\pi}{\alpha} s,$$

sendo  $\alpha$  o ângulo (em radianos) que os raios solares faziam com a vertical do lugar em Alexandria, no solstício de Verão, ao meio-dia, e  $s$  a distância de Alexandria a Siena (local onde se sabia que os raios solares, nessa data e nessa hora, incidiam verticalmente).

Suponhamos, por hipótese, que Eratóstenes efectuou as seguintes observações (na realidade ele só efectuou a primeira)

distância $s$ (em estádios)	5000	5010	4985	5008	4991
ângulo $\alpha$ (em graus)	$7.2^\circ$	$7.1^\circ$	$7.0^\circ$	$7.3^\circ$	$7.2^\circ$

Considerando as observações não correlacionadas, determine uma estimativa para o valor mais provável do perímetro da Terra obtido por Eratóstenes bem como uma estimativa para o seu desvio padrão (1 estádio = 157.5 m = 0.1575 km).

2. (a) Sejam  $l_i$ ,  $i = 1, 2, \dots, n$ , valores observados para  $n$  quantidades que são funcionalmente independentes. Pretende-se que tais valores verifiquem um sistema de equações lineares da forma

$$A\hat{l} = d$$

em que  $A$  é uma matriz real do tipo  $c \times n$ ,  $d = [d_1, d_2, \dots, d_c]^T$  e  $\hat{l} = [\hat{l}_1, \hat{l}_2, \dots, \hat{l}_n]^T$ , as observações ajustadas.

Utilizando o princípio dos mínimos quadrados e supondo que a matriz peso das observações é diagonal, obtenha um processo de cálculo para a determinação do vector dos valores ajustados  $\hat{l}$ .

- (b) Num nivelamento trigonométrico de alta precisão entre quatro marcos foram feitas as seguintes observações ( $dN$ ):

lado	distância (km)	$dN$ (m)
$AB$	20	+42.285
$BC$	10	-12.016
$BD$	25	-20.240
$CD$	20	-8.114
$DA$	30	-22.224

Elabore um programa que permita determinar: (i) valores mais prováveis para as diferenças de nível entre os marcos; (ii) a matriz de covariância dos valores ajustados; (iii) uma estimativa para a variância de referência.