

PROPAGAZIONE delle COVARIANZA

y vettore di stato ; $\Phi_{t_0}^t(y_0)$ flusso integrale

$$\frac{\partial y}{\partial y_0} = \frac{\partial \Phi_{t_0}^t(y_0)}{\partial y_0} \quad \text{matrice di transizione di stato}$$

Assumiamo che $x = y_0$.
 \uparrow
 parametri del f.t

Possiamo propagare le metriche C e Γ , riferite a (t_0, y_0) ad un tempo t arbitrario.

$$\text{Si ha } C_0 = \left[\frac{\partial \xi}{\partial y_0} \right]^T \frac{\partial \xi}{\partial y_0}$$

$$\begin{aligned} C_t &= \left[\frac{\partial \xi}{\partial y} \right]^T \frac{\partial \xi}{\partial y} = \left[\frac{\partial \xi}{\partial y_0} \quad \frac{\partial \xi}{\partial y} \right]^T \left[\frac{\partial \xi}{\partial y_0} \quad \frac{\partial \xi}{\partial y} \right] = \left[\frac{\partial y_0}{\partial y} \right]^T C_0 \frac{\partial y_0}{\partial y} \\ &= \left[\frac{\partial y}{\partial y_0} \right]^{-T} C_0 \left[\frac{\partial y}{\partial y_0} \right]^{-1} \end{aligned}$$

OSS Abbiamo usato $\xi_i = r_i - R \left(\underbrace{\Phi_{t_0}^{t_i}(y_0, \mu)}_y, t_i, \nu \right)$

Per le metriche di covarianza si ha

$$\Gamma_0 = C_0^{-1}$$

$$\Gamma_t = C_t^{-1} = \frac{\partial y}{\partial y_0} \Gamma_0 \left[\frac{\partial y}{\partial y_0} \right]^T$$

formule di propagazione delle covarianze

CONCLUSIONE: per propagare le metriche normali e di covarianza ad un altro tempo non è necessario risolvere nuovamente il problema dei minimi quadrati, ma basta risolvere l'eq. alle variazioni.

OSS Se x include, oltre y_0 , alcuni parametri in (μ, ν) allora la matrice di transizione di stato è della forma

$$\frac{\partial x}{\partial x_0} = \begin{bmatrix} \frac{\partial y}{\partial y_0} & 0 \\ 0 & I \end{bmatrix} \quad \text{e si procede come prima.}$$