

BAB IV KESIMPULAN

Dalam pembahasan yang telah diuraikan dalam bab-bab di depan, maka dapat disimpulkan bahwa distribusi posterior yang didefinisikan dengan $f(\theta|y) = \frac{f(\theta,y)}{f(y)}$ akan memperbaiki distribusi prior dengan cara penggabungan informasi sampel dengan informasi prior yang dalam model probabilitas kontinu adalah distribusi prior sekawan.

Selanjutnya untuk proses normal dengan variansi posterior yang selalu lebih kecil dari variansi prior, maka memenuhi syarat dalam memperbaiki distribusi prior yang ditunjukkan dengan lebar interval kepercayaan untuk $\tilde{\mu}$ pada distribusi posterior lebih kecil daripada distribusi prior.