(tema 4)

4. Fie H_1, H_2 o partiție a spațiului de selecție Ω și A un eveniment astfel încât $P(H_1) =$ 0.4, $P(A|\overline{H_1}) = 0.2$ şi $P(A|\overline{H_2}) = 0.7$. Să se calculeze $P(\overline{H_1})$, $P(H_2)$, $P(A|H_1)$ şi P(A).

$$P(H_1) = 0,4$$
 \Rightarrow $P(H_1) = 1 - P(H_1) = 0,6$
 $P(A|H_1) = 0,2$ complementate $P(A|H_1) = 0,7$
 $P(A|H_2) = 0,4$ $P(A|H_2) = 0,2$
 $P(H_2) = 1 - P(H_1) = 0,6$

$$P(H_1|A) = \frac{P(H_1) \cdot P(A_1|H_1)}{P(A)}$$

$$P(A \land b) = P(b) \cdot P(A \mid b)$$

$$= P(A) \cdot P(B \mid A)$$

5. Setul de date de intrare pentru un program conține în proporție de 70% date de tipul I și în proporție de 30% date de tipul II. Intrarile pot produce mesaje de atenționare în proportie de 20% (cele de tipul I), respectiv 10% (cele de tipul II). Dacă dupa rulare este afișat un mesaj de atenționare, care este probabilitatea ca el sa fie cauzat de datele de intrare de tipul I?

$$P(H_1) = 0,3$$
 $P(A | H_1) = 0,2$
 $P(H_2) = 0,3$ $P(A | H_2) = 0,4$

$$P(H_1) = 0.3 \longrightarrow P(A) H_2 = 0.4$$

$$P(H_1|A) = \frac{P(H_1) \cdot P(A|H_1)}{P(A)} = \frac{0.7 \cdot 0.2}{0.17} = \frac{0.14}{0.17} \approx 0.82$$

6. Intr-un sistem de comunicatie digitală, biții transmişi sunt eronați din cauza zgomotului din canalul de transmitere și astfel sunt receptați eronat. Notăm cu E_b , evenimentul "s-a transmis bitul b", b = 0, 1, si cu R_b , evenimentul "s-a receptat bitul b", b = 0, 1. Știind că $P(R_0|E_0) = 0.7, P(R_1|E_1) = 0.8$ și că bitul 0 este transmis cu probabilitatea 0.6, să se calculeze probabilitatea să se transmita bitul 0, știind că s-a recepționat bitul 1.

7. Un robot se mişcă într-un spațiu de lucru (de exemplu, o cameră). El are un senzor care poate măsura distanța până la orice obiect din preajmă. Pe baza informației primite de la senzor, sistemul de calcul încorporat calculează probabilitatea ca ușa camerei să fie deschisă. Notăm cu H evenimentul "ușa este deschisă", care are probabilitatea 0.6. Robotul primește informația de la senzor că o anumită distanță până în zona ușii este d, privită ca o observație asupra unei variabile aleatoare D. Din experiența robotului în spațiul de lucru, sistemul de calcul are stocată informația că P(D=d|H)=0.7, respectiv $P(D=d|\overline{H})=0.1$. Să se calculeze probabilitatea ca ușa să fie deschisă știind că distanța măsurată este d.

$$P(H) = 0, 6 \longrightarrow P(H) = 1 - 0, 6 = 0, 4$$

$$P(S = d \mid H) = 0, 1$$

$$P(S = d \mid H) = 0, 4$$

$$P(S = d \mid H) = 0, 46$$

$$P(S = d \mid H) = 0, 46$$

$$P(S = d \mid H) = 0, 46$$

8. Monty Hall problem Prezentăm acum una din cele mai cunoscute probleme din teorie probabilită

Prezentăm acum una din cele mai cunoscute probleme din teorie probabilității, fiind legată de un concurs de televiziune din anii '70, Monty Hall: Într-un concurs televizat ți se oferă

posibilitatea alegerii dintre trei uşi, in spatele unei aflându-se un automobil, iar în spatele celorlalte, capre. Tu alegi o uşă, să zicem nr.1, iar gazda emisiunii, care ştie ce se află în spatele uşilor, deschide uşa numărul 2, în spatele căreia se află o capră. Apoi, te întreabă: "vrei să alegi uşa cu numărul 3?". Este în avantajul tău să schimbi alegerea iniţială? Pentru mai multe informații va invităm sa citiți pagina Wikipedia dedicată acestui subiect.

