注意:样本空间 $\Omega$ 中的样本点可以用符号表达,也可以用数字表达,可以 理解为"状态点".例如,对于 $\Omega$ ,可以用0,1数字描述正、反两面的状态,可表 示为  $\Omega_1 = \{0,1\}$ .

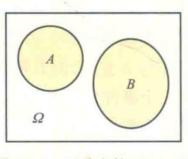


图 1.2.4 五斥事件  $AB = \emptyset$ 

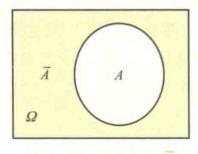


图 1.2.5 对立事件 4

定义 1.3.1 (事件的频率) 假设事件 A 在随机试验 E 中可以重复观察,如 果事件A 在n 次重复试验中出现了r 次,则称比值 $\frac{r}{n}$  为事件A 在n 次重复试验 中出现的频率,记为 $f_n(A)$ ,即 $f_n(A) = \frac{r}{-}$ .

定义 1.3.2(统计概率的定义) 设 A 为试验 E 的一个事件,如果随着重复 试验次数 n 的增加,事件 A 出现的频率逼近某个常数  $p(0 \le p \le 1)$ ,则定义事 件 A 的概率为 p, 记为 P(A) = p.

定义 1.3.3 设试验 E 的样本空间  $\Omega$  由 n 个样本点组成,每个样本点等可 能发生. 事件 A 由 r 个样本点组成,则定义事件 A 的概率为  $\frac{r}{n}$ , 记为 P(A), 即

$$P(A) = \frac{A + n + n + n}{\Omega + n + n + n} = \frac{r}{n}$$

称这样的概率为古典概率

定义 1.3.4 设随机试验 E 的样本空间  $\Omega$  为可测 (有界) 的区域,事件 A 可 以用 $\Omega$ 中的子区域 $\Lambda$ 表示,即样本点落在区域 $\Lambda$ 中,表明事件 $\Lambda$ 发生,如果事件 A 出现的可能性与该区域的几何测度有关,而与该区域的位置和形状无关,则 称随机试验 E 为几何概型,并定义事件 A 的几何概率为

$$P(A) = \frac{A \text{ 的几何测度}}{\Omega \text{ 的几何测度}}$$

定义 1.4.1 设 A,B 是样本空间  $\Omega$  中的两个随机事件,如果 P(A) > 0,则 P(AB)为在事件 A 发生的条件下事件 B 发生的条件概率,记为 P(A)

P(B|A),即

$$P(B \mid A) = \frac{P(AB)}{P(A)} \tag{1.4.1}$$

称(1.4.1)式为条件概率公式

定理 1.4.1 设有两个随机事件 
$$A,B$$
, 如果  $P(A) > 0,P(B) > 0$ , 则 
$$P(AB) = P(A)P(B|A) = P(B)P(A|B) \tag{1.4.2}$$

称公式(1.4.2)为乘法公式.

虽然(1.4.2)式可以说是条件概率公式的等价变形,但其意义却大为不同. (1.4.2)式可以解释为: A,B两个事件乘积的概率,等于先求事件A发生的概 率,再乘以事件 B 在事件 A 已发生条件下的概率. 乘法公式方便于求解有顺序 结构的复合事件的概率.

第1.4.3 一球袋中装有10 个球,其中8个紅球,2个白球,分別以下列方式模球球,求客下列情形下,此入前三次模球的结果是"红红白"的模率; (1) 每次从袋中模取一球,无故间; (2) 每次从袋中模取一球,观其颜色后放闭,再补人2个同色球. (1) 设 $A_i$  = "第i次模到红球", i = 1, 2, 3, 则由乘法公式, 所求的概

$$\begin{split} P(A_1A_2\overline{A_2}) &= P(A_1)P(A_2|A_1)P(\overline{A_3}|A_1A_2) \\ &= \frac{8}{10} \times \frac{7}{9} \times \frac{2}{8} \approx 0.1556 \\ &\qquad \qquad \underbrace{A_0^2 A_0^4}_{A_0^2} = \underbrace{E_0^{1/2}}_{L^2/2} \rightarrow \underbrace{\frac{2}{10}}_{L^2/2} \approx mi \end{split}$$

细心的读者会发现,这个问题也可以用古典概率的方法来解. 那条件概率 方法的优势在哪里呢? (2) A, 同上假设,则由乘法公式,所求的概率为

 $P(A_1A_2\overline{A_1}) = P(A_1)P(A_2 | A_1)P(\overline{A_1} | A_1A_2)$  $=\frac{8}{10}\times\frac{10}{12}\times\frac{2}{14}\approx0.0952$ 

情形下的概率,当样本空间改变时,条件概率有着较大的优势



定理 1.4.2 设事件  $A_1, A_2, \dots, A_n$  是两两互斥的,  $P(A_i) > 0, i = 1, 2, \dots, n$ ,

事件 B 满足关系  $B \subset \bigcup_{i=1}^{n} A_i = \Omega$ , 则事件 B 的概率有如下计算公式:

$$P(B) = \sum_{i=1}^{n} P(A_i) P(B \mid A_i)$$
 (1.4.5)

式(1.4.5)称为全概率公式.

定理 1.4.3 设事件组  $A_1, \dots, A_n$  与 B 满足定理 1.4.2 的条件,且 P(B) > 0,则在随机事件 B 发生的条件下,各事件  $A_k$  发生的概率为

$$P(A_k \mid B) = \frac{P(A_k B)}{P(B)} = \frac{P(A_k)P(B \mid A_k)}{\sum_{i=1}^{n} P(A_i)P(B \mid A_i)}, \quad k = 1, 2, \dots, n \quad (1.4.6)$$