

1 Merkmale

1.1 Qualitativ / Kategoriell

Es wird eine Ausprägung und kein Ausmass angegeben. Insbesondere gibt es nur endlich viele Ausprägungen.

1.1.1 Nominal

Keine Kategorisierung, keine Ordnung

1.1.2 Ordinal

Ordnung vorhanden, Rangierung möglich

1.2 Quantitativ / Metrisch

Es wird ein Ausmass angegeben. Das Ausmass wird mit Zahlen angegeben.

1.2.1 Quantitativ

Diskret endlich viele aber abzählbar unendlich viele Ausprägungen.

1.2.2 Stetig

Alle Ausprägungen in einem reellen Intervall

2 Häufigkeiten

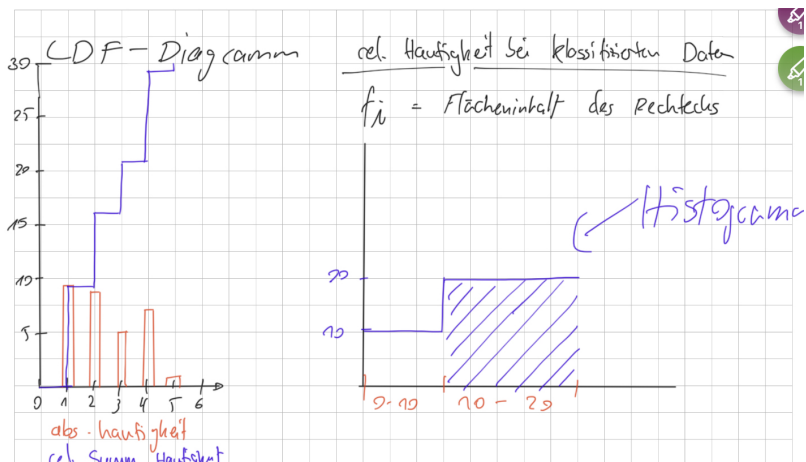
2.1 Graphische Darstellung

Kategoriell: Säulendiagramm, Skalardiagramm  
Metrisch: Säulendiagramm, Skalardiagramm, Histogramm bei Klassenbildung

| Beschreibung                      | Zeichen | Formel                        |
|-----------------------------------|---------|-------------------------------|
| Anzahl                            | $n$     |                               |
| Wert / Klasse                     | $a_i$   |                               |
| Absolute Häufigkeit               | $h_i$   | Anzahl                        |
| Relative Häufigkeit (PMF)         | $f_i$   | $\frac{h_i}{n}$               |
| Kummulative rel. Häufigkeit (CDF) | $F_i$   | Summe aller vorgehenden $f_i$ |
| Spaltenbreite                     | $d_i$   |                               |
| Spaltenhöhe                       | $h$     | $\frac{h_i}{d_i}$             |
| PDF-Wert                          | $f$     | $\frac{f_i}{d_i}$             |

Auswahl von Bereichen:  $F(2 \leq 4) = F(4) - F(1)$

2.2 Diagramme



3 Varianz

3.1 Arithmetisches Mittel

Das Arithmetische Mittel wird auch als Durchschnitt bzw. empirisches Mittel bezeichnet.

$$\bar{x} = \sum_{i=1}^n a_i * f_i$$

3.1.1 Bei klassierten Daten

$$\bar{x} = \sum_{i=1}^n x_i \text{ mit } x_i \text{ als Klassenmitte}$$

3.2 Empirische Varianz / Stichprobenvarianz

Beschreibt die mittlere quadratische Abweichung der einzelnen Werte vom empirischen Mittels.

$$\hat{s}^2 = \frac{1}{n} \cdot \sum_{i=1}^n ((a_i - \bar{x})^2 * h_i)$$

alternativ

$$\hat{s}^2 = \frac{1}{n} \cdot \sum_{i=1}^n (x_i - \bar{x})^2$$

3.3 Standardabweichung

Die Standardabweichung ist ein Maß für die Streubreite der Werte eines Merkmals rund um dessen Mittelwert. Vereinfacht gesagt, ist die Standardabweichung die durchschnittliche Entfernung aller gemessenen Ausprägungen eines Merkmals vom Durchschnitt.

$\bar{s} = \sqrt{\tilde{s}^2}$

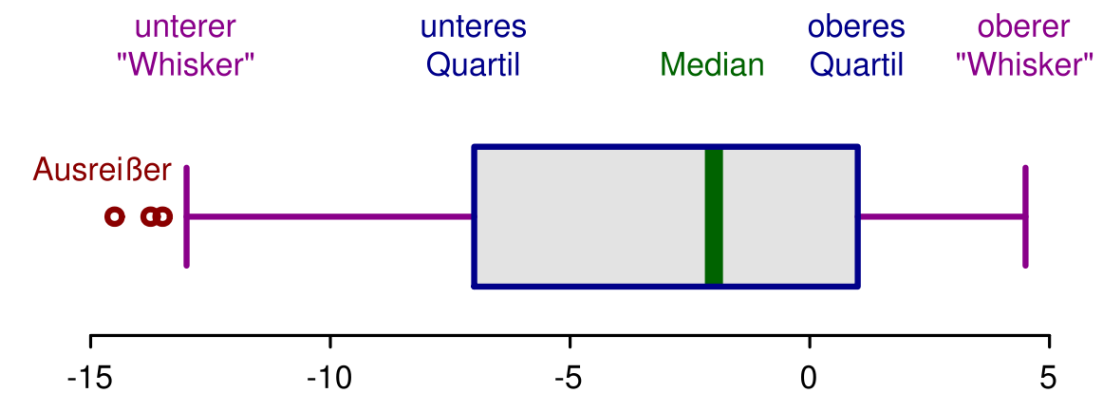
3.4 Korrigierte empirische Varianz

$\tilde{s}^2 = \frac{1}{n-1} \cdot \sum_{i=1}^n ((a_i - \bar{x})^2 * h_i)$

3.5 Korrigierte Standardabweichung

$s = \sqrt{s^2}$

4 Boxplot



| Beschreibung         | Formelzeichen | Berechnung                                  |
|----------------------|---------------|---|
| Unterer Whisker      |               | maximal, sonst Daten $Q_1 - 1.5 * I_{QR}$   |
| Obrerer Whisker      |               | maximal, sonst Daten $Q_3 + 1.5 * I_{QR}$   |
| 0.25er Quantil       | $Q_1$         |   |
| 0.75er Quantil       | $Q_3$         |   |
| Interquartilsabstand | $I_{QR}$      |   |
| Median               | $X_{med}$     |   |
| Modulo Wert          | $X_{mod}$     | Höchster Stichprobenwert (Spitze der Kurve) |

4.1 Quantil

4.1.1 Wenn  $n \cdot q$  eine ganze Zahl ist

$R_q = \frac{1}{2} \cdot (X_{n \cdot q} + X_{n \cdot q + 1})$

4.1.2 Wenn  $n \cdot q$  keine Ganze Zahl ist

$X_{|n \cdot q|}$  mit  $n \cdot q$  die nächstgrösste Zahl

4.2 Boxplot in einer Klasse

- 1. CDF in der Verteilung berechnen
- 2. Klasse auswählen für die  $F(a) \leq q < F(b)$

$\frac{F(b)-F(a)}{b-a} = \frac{q-F(a)}{R_q-a}$

Nach  $R_q$  umgestellt

$R_q = a + \frac{b-a}{F(b)-F(a)} [q - F(a)]$

4.3 Median

Der in der Mitte liegende Wert einer sortierten Datenmenge

4.3.1 Wenn  $n$  gerade

$X_{med} = x[\frac{n+1}{2}]$

4.3.2 Wenn  $n$  ungerade

$X_{med} = \frac{1}{2} [X_{[\frac{n}{2}]} + X_{[\frac{n}{2}+1]}]$

5 Elementare Wahrscheinlichkeitsrechnung

| Eigenschaft             | Symbol     | Formel                             | Beschreibung  |
|-------------------------|------------|------------------------------------|---|
| Ergebnisraum            | $\Omega$   |                                    |   |
| Zieldichte              | $\rho$     | $\rho : \Omega \rightarrow [0, 1]$ | $\sum_{\omega \in \Omega} \rho(\omega) = 1$               |
| Ereignis                | $A$        | Teilmenge von $\Omega$             | Leere Menge entspricht dem unmöglichen Ereignis           |
| Ereignisraum            | $2^\Omega$ |                                    | Menge aller möglichen Ereigniss. $\Omega$                 |
| Wahrscheinlichkeitsmass | $P$        | $P : 2^\Omega \rightarrow [0, 1]$  | $sum_{\omega \in M} \rho(\omega) = 1, M \subseteq \Omega$ |

5.1 Kenngrößen

Mittelwert:  $\mu = \frac{m}{n}$

5.2 Bedingte Wahrscheinlichkeiten

Wahrscheinlichkeit für das Eintreten des Ereignisses B unter der Bedingung oder Voraussetzung, dass das Ereignis A eintritt.  
 $P(B|A)$

5.2.1 Wahrscheinlichkeitsbaum

- Alle von einem Blatt (Verzweigungspunkt) aus mit Pfeilen erreichbare Ereignisse sind paarweise disjunkt (d.h. sie schliessen sich gegenseitig aus)
- Die Summe der Übergangswahrscheinlichkeiten aller von einem Blatt ausgehenden Pfeile ist 1.

level 1=[level distance=1.5cm, sibling distance=3.5cm] level 2=[level distance=1cm, sibling distance=2cm] [end] child node[bag] A child node[bag] Z edge from parent node[left] 0.9 child node[bag]  $\overline{Z}$  edge from parent node[right] 0.1 edge from parent node[left] 0.5 child node[bag] B child node[bag] Z edge from parent node[left] 0.7 child node[bag]  $\overline{Z}$  edge from parent node[right] 0.1 edge from parent node[left] 0.3 child node[bag] C child node[bag] Z edge from parent node[left] 0.4 child node[bag]  $\overline{Z}$  edge from parent node[right] 0.6 edge from parent node[right] 0.2

$P(A \cup Z) = P(A) * P(Z|A) = 0.5 * 0.9 = 0.45$   
**Allgemein gilt:** Wahrscheinlichkeiten längs eines Pfades werden multipliziert.  
**Multiplikationssatz:**  $P(A \cup B) = P(A) * P(B|A) = P(B) * P(A|B)$   
**Satz von der Totalen Wahrscheinlichkeit:**  $P(B) = P(A) * P(B|A) + P(\overline{A}) * P(B|\overline{A})$   
**Satz von Bayes:**  $P(B|A) = \frac{P(A \cap B)}{P(A)}$

5.3 Stochastische Unabhängigkeit

Wenn A und B stochastisch unabhängig sind, beeinflusst das Eintreten des inene Ereignisses also das Eintreten des anderen Ereignisses nicht.

6 Diskrete und stetige Verteilung