

# STK1100 våren 2018

## Momentgenererende funksjoner

Svarer til avsnitt 3.4 i læreboka

Ørnulf Borgan  
Matematisk institutt  
Universitetet i Oslo

1

## Momenter

La  $X$  være en diskret stokastisk variabel med punktsannsynlighet  $p(x) = P(X = x)$  for  $x \in D$  og forventningsverdi  $\mu$

**$r$ -te moment** for  $X$  er gitt ved

$$E(X^r) = \sum_{x \in D} x^r \cdot p(x)$$

Første moment er forventningen  $\mu$

**$r$ -te sentralmoment** for  $X$  er gitt ved

$$E\{(X - \mu)^r\} = \sum_{x \in D} (x - \mu)^r \cdot p(x)$$

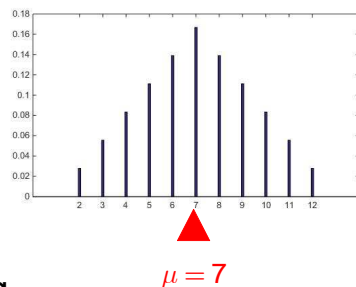
Andre sentralmoment er variansen  $\sigma^2$

2

## Skjevhet

Tredje sentralmoment er  $E\{(X - \mu)^3\}$

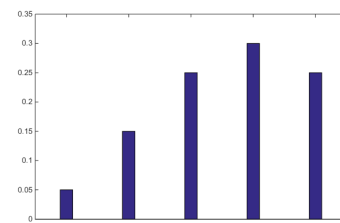
Hvis en fordeling er symmetrisk om  $\mu$  er tredje sentralmoment lik null



**Skjevheten** til en fordeling er gitt ved:

$$\frac{E\{(X - \mu)^3\}}{\sigma^3} = E\left\{\left(\frac{X - \mu}{\sigma}\right)^3\right\}$$

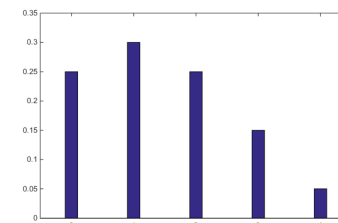
3



MATLAB kommandoer:

```
x=0:4  
px = [0.05 0.15 0.25 0.30 0.25]  
my = sum(x.*px)  
s2 = sum((x-my).^2.*px)  
s=sqrt(s2)  
m3=sum((x-my).^3.*px)  
skjev=m3/s^3
```

**Skjevhet -0.41**  
«skjev mot venstre»



MATLAB kommandoer:

```
x=0:4  
px = [0.25 0.30 0.25 0.15 0.05]  
my = sum(x.*px)  
s2 = sum((x-my).^2.*px)  
s=sqrt(s2)  
m3=sum((x-my).^3.*px)  
skjev=m3/s^3
```

**Skjevhet 0.41**  
«skjev mot høyre»

## Momentgenererende funksjon (mgf)

La  $X$  være en diskret stokastisk variabel med punktsannsynlighet  $p(x) = P(X = x)$  for  $x \in D$

Momentgenererende funksjon for  $X$  er gitt ved

$$M_X(t) = E(e^{tX}) = \sum_{x \in D} e^{tx} \cdot p(x)$$

Den momentgenererende funksjonen eksisterer hvis det fins et tall  $t_0 > 0$  slik at

$$\sum_{x \in D} e^{tx} \cdot p(x) < \infty$$

for alle  $t \in (-t_0, t_0)$

5

## mgf for geometrisk fordeling

Anta at  $X$  har punktsannsynlighet

$$p(x) = (1-p)^{x-1} p \quad \text{for } x = 1, 2, 3, \dots$$

Momentgenererende funksjon:

$$\begin{aligned} M_X(t) &= E(e^{tX}) = \sum_{x=1}^{\infty} e^{tx} \cdot p(x) \\ &= \sum_{x=1}^{\infty} e^{tx} \cdot (1-p)^{x-1} \cdot p \\ &= pe^t \sum_{x=1}^{\infty} (e^t(1-p))^{x-1} \\ &= \frac{pe^t}{1 - (1-p)e^t} \end{aligned} \quad \text{så sant } |e^t(1-p)| < 1$$

6

## Egenskaper til mgf

1) Hvis mgf eksisterer for de stokastiske variablene  $X$  og  $Y$  og  $M_X(t) = M_Y(t)$ , så har  $X$  og  $Y$  samme fordeling

2)  $M_X(0) = 1$

3)  $M'_X(0) = E(X)$

4)  $M''_X(0) = E(X^2)$

5)  $M^{(r)}_X(0) = E(X^r)$

6) Hvis  $a$  og  $b$  er konstanter og  $Y = aX + b$  så er  $M_Y(t) = e^{bt} M_X(at)$

7

## Geometrisk fordeling

Momentgenererende funksjon  $M_X(t) = \frac{pe^t}{1 - (1-p)e^t}$

Vi finner:

$$M'_X(t) = \frac{pe^t}{\{1 - (1-p)e^t\}^2} \quad M''_X(t) = \frac{pe^t + p(1-p)e^{2t}}{\{1 - (1-p)e^t\}^3}$$

Dermed:

$$E(X) = M'_X(0) = \frac{p}{\{1 - (1-p)\}^2} = \frac{1}{p}$$

$$E(X^2) = M''_X(0) = \frac{p + p(1-p)}{\{1 - (1-p)\}^3} = \frac{2-p}{p^2}$$

$$V(X) = E(X^2) - \{E(X)\}^2 = \frac{2-p}{p^2} - \frac{1}{p^2} = \frac{1-p}{p^2}$$

## Kumulantgenererende funksjon

For å finne forventning og varians kan det være lettere å se på den kumulantgenererende funksjonen

$$R_X(t) = \ln\{M_X(t)\}$$

Vi har da

$$R'_X(t) = \frac{M'_X(t)}{M_X(t)} \quad \text{og} \quad R''_X(t) = \frac{M''_X(t) \cdot M_X(t) - M'_X(t)^2}{M_X(t)^2}$$

Derfor er

$$R'_X(0) = \frac{M'_X(0)}{M_X(0)} = E(X)$$

$$R''_X(0) = E(X^2) - \{E(X)\}^2 = V(X)$$

9

## Geometrisk fordeling (forts)

Kumulantgenererende funksjon

$$R_X(t) = \ln\left(\frac{pe^t}{1-(1-p)e^t}\right) = \ln p + t - \ln(1-(1-p)e^t)$$

Vi finner:

$$R'_X(t) = 1 + \frac{(1-p)e^t}{1-(1-p)e^t} \quad R''_X(t) = \frac{(1-p)e^t}{\{1-(1-p)e^t\}^2}$$

Dermed:

$$E(X) = R'_X(0) = 1 + \frac{1-p}{1-(1-p)} = \frac{1}{p}$$

$$V(X) = R''_X(0) = \frac{1-p}{\{1-(1-p)\}^2} = \frac{1-p}{p^2}$$