

Теория вероятностей

Власов Павел Александрович

2019

Оглавление

1	Двойной интеграл	2
1.1	Площадь плоской фигуры	2
1.2	Задачи, приводящие к понятию двойного интеграла	3
1.3	Определение свойства двойного интеграла	4
1.4	Повторный интеграл	6
1.5	Вычисление двойного интеграла	6
1.6	Замена переменных в двойном интеграле	7
1.7	Приложения двойного интеграла	7
2	Тройной интеграл	9
2.1	Понятие кублируемой области	9
2.2	Задача о вычислении массы тела	9
2.3	Определение тройного интеграла	10
2.3.1	Свойства тройного интеграла	10
2.4	Вычисление тройного интеграла	10
2.5	Замена переменных в тройном интеграле	11
2.5.1	Связь цилиндрической и декартовой СК	11
2.5.2	Связь сферической и декартовой СК	11
3	Определения вероятности	12
3.1	Случайный эксперимент	12
3.2	Операции над событиями	13
3.2.1	Свойства операций над событиями	13
3.3	Классическое определение вероятности	13
3.3.1	Свойства вероятности (в соответствии с классическим определением)	14
3.4	Геометрическое определение вероятности	15
3.5	Статистическое определение вероятности	15
3.6	Сигма-алгебра событий	16
3.6.1	Простейшие свойства сигма-алгебры событий	16
3.7	Аксиоматическое определение вероятности	17
3.7.1	Свойства вероятности	17
4	Условная вероятность	19
4.1	Определение условной вероятности	19
4.2	Формула умножения вероятностей	21
4.3	Независимые события	22
4.4	Формула полной вероятности	24
4.5	Формула Байеса	25
4.6	Схема испытаний Бернулли	26

Глава 1

Двойной интеграл

1.1 Площадь плоской фигуры

Пусть D - фигура на плоскости.

Как ввести понятие площади фигуры D ?

Если D является треугольником (или прямоугольником) понятие площади очевидно.

Если D является многоугольником, то ее можно разбить на треугольники, а площадь области D определить как сумму составляющих ее треугольников.

Что делать если D - произвольная фигура

а) Рассмотрим множество многоугольников M , каждый из которых целиком содержится в D .

Обозначим $S_* = \sup S(m)$, где m - многоугольники, $S(m)$ - площадь многоугольника

б) Рассмотрим множество многоугольников M , каждый из которых содержит в себе D .

Обозначим $S^* = \inf S(M)$

Определение 1.1. Область D на плоскости называется **квадрируемой**, если \exists конечные значения S_* , S^* причем $S_* = S^*$. При этом число $S = S_* = S^*$ называется **площадью области** D

Определение 1.2. Говорят, что множество D точек плоскости имеет площадь **нуль**, если D можно целиком заключить в многоугольник, сколь угодно площади, т.е. $\forall \varepsilon > 0 \exists$ многоугольник M площади ε такой, что $D \subseteq M$

Пример:

1) $D = \{A\}$, A - точка

2) $D = \{AB\}$, AB - отрезок

3) Спрямолинейная (с конечной длиной) кривая

Теорема 1.1. Пусть D - замкнутая плоская область. Тогда D - квадрируемая граница области Δ . \Leftrightarrow имеет площадь 0. ■

Теорема 1.2. Пусть α - плоская прямолинейная кривая. Тогда α - имеет площадь нуль. ■

Следствие Пусть 1) D - область на плоскости, 2) D ограничена конечным числом прямолинейных кривых. Тогда D - квадрируема.

Замечание 1.1. В дальнейшем мы будем рассматривать только квадрируемые области

1.2 Задачи, приводящие к понятию двойного интеграла

I. Задача об объеме цилиндрического тела

Пусть D - область плоскости Oxy

$f: D \rightarrow R$ - функция определенная на множестве D

$$f(x, y) \geq 0 \quad (x, y) \in D$$

Рассмотрим тело T , которое ограничено плоскостью Oxy , графиком функции $z = f(x, y)$ и цилиндрической поверхностью, направляющая которой совпадает с гранью D , а образующие параллельны Oz

1) Разобьем область D на пересекающиеся части

$$D = \bigcup_{i=1}^n D_i$$

$$\text{int } D_i \cap \text{int } D_j = \emptyset, \text{ при } i \neq j \quad (*)$$

$\text{int } D_j$ - множество внутренних точек области D_i

Условие $(*)$ означает, что различные элементы разбиения не имеют общих внутренних точек

2) Выберем точку $M_i \in D_i \quad i = \overline{1; n}$

3) Считая, что размеры подобласти D_i малы, примем $\Delta V_i \approx f(M_i) \Delta S_i$, где $\Delta S_i = S(D_i)$, ΔV_i - объем той части тела T , которая рассматривается под D_i

Тогда объем тела T :

$$V = \sum_{i=1}^n \Delta V_i \approx \sum_{i=1}^n f(M_i) \Delta S_i$$

Эта формула тем точнее, чем меньше размеры D_i , поэтому естественно перейти к пределу

$$V = \lim_{\substack{\max_{i=\overline{1, n}} \text{diam}(D_i) \rightarrow 0}} \sum_{i=1}^n f(M_i) \Delta S_i,$$

$$\text{diam}(D) = \sup_{M, N \in D} \|\overline{MN}\| - \text{диаметр множества } D$$

II. Задача о вычислении массы пластины

Пусть:

1) Пластина занимает область D на плоскости

2) $f(x, y) \geq 0$ - плоскость поверхности материала пластины в точке $M(x, y)$

Нужно найти массу m этой частички

1) Разобьем область D на непересекающей части

$$D = \bigcup_{i=1}^n D_i$$

$$\text{int } D_i \cap \text{int } D_j = \emptyset, i \neq j$$

2) В пределах D_i выберем точку $M_i, i = \overline{1, n}$

3) Считая, что размеры D_i малы, можно принять, что в пределах каждой из областей D_i плотность пластины меняется незначительно, поэтому во всех точках области D_i плотность $\approx f(M_i)$

Тогда масса части D_i : $\Delta m_i \approx f(M_i) \Delta S_i$, где $\Delta S_i = S(D_i), i = \overline{1, n}$

4) Тогда масса всей пластины

$$m = \sum_{i=1}^n \Delta m_i \approx \sum_{i=1}^n f(M_i) \Delta S_i$$

Полученная формула тем точнее, чем меньше размеры D_i , поэтому собственно

$$m = \lim_{\max_{i=1,n} \text{diam}(D_i) \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n f(M_i) \Delta S_i$$

1.3 Определение свойства двойного интеграла

Пусть D - квадратичная замкнутая плоская область

Определение 1.3. Разбиение области D называется множеством $R = \{D_1, \dots, D_n\}$, где

- 1) $D = \bigcup_{i=1}^n D_i$
- 2) $\text{int } D_i \cap \text{int } D_j = \emptyset$, при $i \neq j$
- 3) D_i - квадратируема, $i = \overline{1, n}$

Определение 1.4. Диаметром разбиения $R = \{D_1, \dots, D_n\}$ называется число

$$d(R) = \max_{i=1,n} \text{diam}(D_i)$$

Пусть D - квадратичная замкнутая область на плоскости Oxy , $f : D \rightarrow R$ (f является функцией двух переменных, т.к. D - область на плоскости)

Определение 1.5. Двойным интегралом функции f по области D называется число

$$\iint_D f(x, y) dx dy = \lim_{d(R) \rightarrow 0} \sum f(n_i) \Delta S_i, \text{ где}$$

$R = \{D_1, \dots, D_n\}$ - разбиение области D

$M_i \in D_i$, $i = \overline{1, n}$ - отмеченные точки

$$\Delta S_i = S(D_i)$$

Определение 1.6. В определении подразумевается, что указанный предел существует, конечен и не зависит от разбиения R области D и способа выбора отмеченных точек

Определение 1.7. Функции f , для которых существует $\iint_D f dx dy$, называются **интегрируемыми в D**

Свойства двойного интеграла:

$$1) \iint_D 1 dx dy = S(D)$$

2) Линейность

Если f, g - интегрируемы в D функции, то

$$\text{а) } f \pm g \text{ интегрируема в } D, \iint_D (f \pm g) dx dy = \iint_D f dx dy \pm \iint_D g dx dy$$

$$\text{б) } c \cdot f, c = \text{const} - \text{интегрируема, } \iint_D c \cdot f dx dy = c \iint_D f dx dy$$

3) Аддитивность

Пусть

1. D_1, D_2 - плоские квадратичные области
2. f интегрируема в D_1 и D_2
3. $\text{int } D_1 \cap \text{int } D_2 = \emptyset$

Тогда f интегрируема в $D = D_1 \cup D_2$

$$\iint_D f dx dy = \iint_{D_1} f dx dy + \iint_{D_2} f dx dy$$

4) О сохранении интегралом знака функции

Пусть

1. $F(x, y) \geq 0$ в D
2. f - интегрируема в D

тогда

$$\iint_D F(x, y) dx dy \geq 0$$

5) Пусть

1. $f(x, y) \geq g(x, y)$
2. f, g - интегрируемы в D

тогда

$$\iint_D f dx dy \geq \iint_D g dx dy$$

6) Теорема об оценке модуля двойного интеграла

Пусть f интегрируема в D , тогда $|f|$ - интегрируем в D

$$|\iint_D f dx dy| \leq \iint_D |f| dx dy$$

7) Теорема об оценке двойного интеграла (обобщенная теорема)

Пусть

1. f, g - интегрируемы в D
2. $m \leq f(x, y) \leq M$
3. $g(x, y) \geq 0$

тогда

$$m \iint_D g(x, y) dx dy \leq \iint_D f(x, y) dx dy \leq M \iint_D g(x, y) dx dy$$

Следствие Если $g(x, y) \equiv 1$ в D , то получаем "просто" теорема об оценке двойного интеграла

$$m \cdot S \leq \iint_D f(x, y) dx dy \leq M \cdot S, \text{ где } S = S(D)$$

8) Теорема о среднем значении

Определение 1.8. Средним значением функции f в плоскости D называется

$$\langle f \rangle = \frac{1}{S(D)} \iint_D f(x, y) dx dy$$

Свойство Пусть

1. D - линейно связная замкнутая область (т.е. граница D является связным множеством)
2. f - непрерывна в D

Тогда существует $M_0 \in D$, такая что $f(M_0) = \langle f \rangle$

9) Обобщенная теорема о среднем значении

Пусть

1. f - непрерывна в D
2. g - интегрируема в D
3. g - знакопостоянна
4. D - линейно связанное множество (если f - непрерывна в D , то f - интегрируема в D)

тогда существует $M_0 \in D$ такая, что

$$\iint_D f(x, y)g(x, y)dx dy = f(M_0) \iint_D g(x, y)dx dy$$

Замечание Свойство (8) является частным случаем свойства (9) для $g(x, y) = 1$

1.4 Повторный интеграл

Определение 1.9. Повторным интегралом называется выражение $\int_a^b dx \int_{\varphi_1(x)}^{\varphi_2(x)} f(x, y)dy$, значение $I_{\text{повт}}$ которого определяется правилом $I_{\text{повт}} = \int_a^b F(x)dx$, где $F(x) = \int_{\varphi_1(x)}^{\varphi_2(x)} f(x, y)dy$, $x \in [a, b]$, $x = \text{const}$

Вычислить

$$I_{\text{повт}} = \int_1^{\ln(2)} dx \int_1^{\frac{1}{x}} xe^{xy} dy$$

$$\text{а) } F(x) = \int_1^{\frac{1}{x}} xe^{xy} dy = e^{xy} \Big|_{y=1}^{y=\frac{1}{x}} = e - e^x$$

$$\text{б) } I_{\text{повт}} = \int_1^{\ln(2)} F(x)dx = \int_1^{\ln(2)} (e - e^x)dx = e(\ln(2) - 1) - e^x \Big|_1^{\ln(2)} = e \ln(2) - 2$$

1.5 Вычисление двойного интеграла

Определение 1.10. Область D на плоскости Oxy называется y - прав., если любая прямая, параллельная Oy , пересекает границу D не более, чем в двух точках, либо содержит участок границы области D целиком

Замечание 1.2. 1. y -прав. можно задать в следующем виде:

$$D = \{(x, y) : a \leq x \leq b, \varphi_1(x) \leq y \leq \varphi_2(x)\}$$

2. x - прав. определяется аналогично

Теорема 1.3. Пусть

1. $\exists \iint_D f(x, y)dx dy = I$
2. D является y -прав. и задается соотношением (*)
3. $\forall x \in [a; b] \exists \int_{\varphi_1(x)}^{\varphi_2(x)} f(x, y)dy = F(x)$

Тогда

1. \exists повторный интеграл

$$\int_a^b \int_{\varphi_1(x)}^{\varphi_2(x)} f(x, y)dy = I_{\text{повт}}$$

Замечание 1.3. Если область D не является правильной в направлении какой-нибудь из координатных осей, то ее можно разбить на правильные части и воспользоваться свойством аддитивности двойного интеграла

1.6 Замена переменных в двойном интеграле

Пусть

1. $I = \iint_{D_{xy}} f(x, y) dx dy$
2. $\varphi: D_{uv} \rightarrow D_{xy}$

$$\varphi: \begin{cases} x = x(u, v) \\ y = y(u, v) \end{cases}$$

Теорема 1.4. О замене переменных в двойном интеграле
Пусть

1. $D_{xy} = \varphi(D_{uv})$
2. φ биективно
3. φ непрерывна и непрерывно дифф. в D_{uv}
4. $I_\varphi \neq 0$ в D_{uv} , где

$$I_\varphi = \begin{vmatrix} x'_u & x'_v \\ y'_u & y'_v \end{vmatrix}$$

5. f - интегрируема в D_{xy}

Тогда

1. $f(x(u, v), y(u, v)) |I_\varphi(u, v)|$ - истина в D_{uv}
2. $\iint_{D_{xy}} f(x, y) dx dy = \iint_{D_{uv}} f(x(u, v), y(u, v)) \cdot |I_\varphi(u, v)| du dv$

Замечание 1.4. 1. Теорема остается справедливой и в том случае, если условия 2, 3, 4 нарушаются в отдельных точках области D_{uv} или вдоль отдельных кривых, лежащих в D_{uv} и имеющих площадь нуль

1.7 Приложения двойного интеграла

I. Вычисление площади плоской фигуры

$$S(D) = \iint_D 1 dx dy$$

II. Вычисление массы пластины

Пусть

- 1) Пластина занимает область D на плоскости Oxy
- 2) $f(x, y)$ - значение плотности материала пластины

Тогда масса пластины

$$M = \iint_D f(x, y) dx dy$$

III. Вычисление объема тела

Пусть

$$1) \text{ Тело } T: T = \{(x, y, z) : (x, y) \in D_{xy}, z_1(x, y) \leq z \leq z_2(x, y)\}$$

Тогда объем тела T можно найти по формуле

$$V(T) = \iint_{D_{xy}} [z_2(x, y) - z_1(x, y)] dx dy$$

Глава 2

Тройной интеграл

2.1 Понятие кубируемой области

Рассмотрим область $G \subseteq R^3$

Как ввести понятие объема тела, которое занимает эту область? Понятие объема легко ввести для параллелепипеда или, более общо, многогранника в R^3 . Что делать, если $G \subseteq R^3$ - произвольная область?

1. Рассмотрим множество многогранников q , целиком содеожащихся в G , и обозначим

$$V_* = \sup_q V(q)$$

2. Рассмотрим множество многогранников Q , целиком содержащих в себе G , и обозначим

$$V^* = \inf_Q V(Q)$$

Определение 2.1. Трехмерная область G называется кубируемой, если \exists конечные значения V_*, V^* , причем $V_* = V^*$. При этом значение $V = V_* = V^*$ называется бъемом области G

Определение 2.2. Говорят, что множество точек в R^3 имеет объем нуль, если все точки этого множества можно заключить в многогранник сколь угодно малого объема.

2.2 Задача о вычислении массы тела

Пусть

1. Тело T занимает область $G \subset R^3$
2. $f(x, y, z) \geq 0$ - значение плотности материала этого тела в точке (x, y, z)

Требуется: Найти массу $m(T)$ тела T

1. Разобьем область G на части:

$$G = \bigcup_{i=1}^n G_i, \text{ int } G_i \cap \text{int } G_j = \emptyset, \text{ при } i \neq j$$

2. В пределах каждой из подобластей выберем отмеченную точку $M_i \in G_i, i = \overline{1; n}$
3. Считая, что размеры G_i малы:

$$\Delta m_i = m(G_i) \approx f(M_i) \Delta V_i, \text{ где } \Delta V_i = V(G_i)$$

масса тела, занимающего подобласть G_i

4. Масса тела T тогда:

$$m(T) = \sum_{i=1}^n \Delta m_i \approx \sum_{i=1}^n f(M_i) \Delta V_i$$

5. Эта формула тем точнее, чем меньше размеры G_i , поэтому естественно перейти к пределу:

$$m(T) = \lim_{\max_i \text{diam} \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n f(M_i) \Delta V_i$$

2.3 Определение тройного интеграла

Пусть

1. $G \subseteq R^3$ - тело
2. $f: G \rightarrow R$ - функция

Разобьем область G на части так, как это было сделано в задаче о вычислении массы тела
Обозначим: $R = \{G_1, \dots, G_n\}$ - разбиение тела G

Определение 2.3. Диаметр разбиения R тела G называется числом

$$d(R) = \max_{i=1;n} \text{diam } G_i$$

Определение 2.4. Тройным интегралом по функции $f(x, y, z)$ по области G называется число

$$\iiint_G f(x, y, z) dx dy dz = \lim_{d(R) \rightarrow 0} \sum_{i=1}^n f(M_i) \Delta V_i$$

, где $M_i, \Delta V_i$ имеют тот же смысл, что и в задаче о вычислении массы тела

Замечание 2.1. Если указанный в определении тройного интеграла предел \exists и конечен, то функция f называется интегрируемой в области

2.3.1 Свойства тройного интеграла

Эти свойства полностью аналогичны свойствам 1 - 9 двойного интеграла; при их записи нужно вместо $f(x, y) \mapsto f(x, y, z)$, $\iint_D f(x, y) dx dy \mapsto \iiint_G f(x, y, z) dx dy dz$ $D \mapsto G$.

2.4 Вычисление тройного интеграла

Основная идея - сведение к повторному интегралу

Определение 2.5. Область $G \subseteq R^3$ называется z -правильной, если любая прямая, параллельная Oz , пересекает границу G не более чем в двух точках или содержит участок границы целиком.

z -правильная область G можно задать в виде:

$$G = \{(x, y, z) : (x, y) \in D_{xy}, z_1(x, y) \leq z \leq z_2(x, y)\}$$

Теорема 2.1. Пусть

1. $\exists \iiint_G f(x, y, z) dx dy dz$
2. G является z -прав и задается (*)
3. Для каждой фиксированной точки $(x, y) \in D_{xy}$

$$\exists \int_{z_1(x, y)}^{z_2(x, y)} f(x, y, z) dz = F(x, y)$$

Тогда

1. \exists повторный интеграл

$$I_{\text{повт}} = \iint_{D_{xy}} F(x, y) dx dy = \iint_{D_{xy}} dx dy \int_{z_1(x, y)}^{z_2(x, y)} f(x, y, z) dz$$

$$2. \text{ и } I_{\text{нов}} = I$$

Замечание 2.2. Если в условии * сформулированной теоремы область D_{xy} является у-правильной и задается в виде:

$$D_{xy} = \{(x, y) : a \leq x \leq b, \varphi_1(x) \leq y \leq \varphi_2(x)\}$$

то

$$\iiint_G f(x, y, z) dx dy dz = \int_a^b dx \int_{\varphi_1(x)}^{\varphi_2(x)} dy \int_{z_1(x, y)}^{z_2(x, y)} f(x, y, z) dz$$

2.5 Замена переменных в тройном интеграле

Теорема 2.2. Пусть

$$1. G_{xyz} = \varphi(G_{uvw})$$

$$2. \varphi : G_{uvw} \rightarrow G_{xyz}$$

$$\varphi : \begin{cases} x = x(u, v, \omega) \\ y = y(u, v, \omega) \\ z = z(u, v, \omega) \end{cases}$$

3. Отображение φ биективно

4. φ непрерывно и непрерывно дифференцируемо в G_{uvw}

5.

$$J_\varphi(u, v, \omega) = \begin{vmatrix} x'_u & x'_v & x'_\omega \\ y'_u & y'_v & y'_\omega \\ z'_u & z'_v & z'_\omega \end{vmatrix} \neq 0$$

6. $f(x, y, z)$ интегрируема в G_{xyz}

Тогда

$$\iiint_{G_{xyz}} f(x, y, z) dx dy dz = \iiint_{G_{uvw}} f(x(u, v, \omega), y(u, v, \omega), z(u, v, \omega)) |J_\varphi(u, v, \omega)| du dv d\omega$$

2.5.1 Связь цилиндрической и декартовой СК

$$\begin{cases} x = \rho \cos(\varphi) \\ y = \rho \sin(\varphi) \\ z = z \end{cases}$$

$$J_{\text{цил}} = \begin{vmatrix} \cos(\varphi) & -\rho \sin(\varphi) & 0 \\ \sin(\varphi) & \rho \cos(\varphi) & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{vmatrix} = \rho$$

2.5.2 Связь сферической и декартовой СК

$$\begin{cases} x = r \cos(\Theta) \cos(\varphi) \\ y = r \cos(\Theta) \sin(\varphi) \\ z = r \sin(\Theta) \end{cases}$$

$$|J_{\text{сф}}| = \dots = r^2 \cos(\Theta)$$

Глава 3

Определения вероятности

3.1 Случайный эксперимент

Определение 3.1. *Случайным называется эксперимент, результат которого невозможно предсказать.*

1. Подброс монетки

$$\Omega = \{\Gamma, P\}$$

$$|\Omega| = 2$$

2. Бросают игральную кость

$$\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$$

$$|\Omega| = 6$$

3. Бросают монету до первого появления герба

$$\Omega = \{1, 2, 3, \dots\}$$

$$|\Omega| = \aleph_0$$

Омега является счетным множеством, т.е. в нем столько же элементов, сколько существует натуральных чисел.

4. Производят стрельбу по плоской мишени размеры которой 1м x 1м (координаты - точки попадания)

$$\Omega = \{(x, y) : |x| \leq \frac{1}{2}; |y| \leq \frac{1}{2}\}$$

$$|\Omega| = c$$

Омега имеет возможность континуума

Определение 3.2. *Множество Ω всех исходов данного случайного эксперимента называется пространством элементов исхода*

Замечание 3.1. *При рассматривании пространства элементов исходов предполагается, что*

1. *Каждый элемент исхода неделим, т.е. не может быть "разложен" на более мелкие исходы*
2. *В результате случайного эксперимента всегда происходит ровно один элемент исхода из Ω*

Определение 3.3. (Нестрогое) Событием называется (любое) подмножество множества Ω

Определение 3.4. Говорят, что в результате случайного эксперимента происходит событие A , если в результате этого эксперимента произошел один из входящих в A элементов исхода.

Бросают игральную кость

$$\Omega = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$$

$$A = \{2, 4, 6\}$$

Если выпало 2 очко, то наступило A

Определение 3.5. Событие A называется следствием события B , если наступление события B влечет наступление события A , т.е. $B \subseteq A$

Замечание 3.2. Любое множество Ω содержит в качестве подмножеств \emptyset и Ω соответствующие события называются невозможным (\emptyset) и достоверным (Ω). Оба этих события называют несобственными. Все остальные события называют собственными.

В урне находится 2 красных и 3 синих шара. Из урны извлекают 1 шар

$$A = \{\text{извлеченный шар - зеленый}\} = \emptyset$$

$$B = \{\text{извлеченный шар - красный или синий}\} = \Omega$$

3.2 Операции над событиями

События - множества (подмножества множества Ω) $\Rightarrow \cup, \cap, \bar{A}, \setminus, \Delta$

Определение 3.6. Суммой событий $A, B \subseteq \Omega$ называют событие

$$A + B = A \cup B$$

Определение 3.7. Произведением событий $A, B \subseteq \Omega$ называют событие

$$A \cdot B = A \cap B$$

Определение 3.8. $A \setminus B$ называется разностью событий A и B

Определение 3.9. \bar{A} называется событием, противоположным A

3.2.1 Свойства операций над событиями

Смотреть теоретико-множеств. тождества (осно.)

Определение 3.10. События $A, B \in \Omega$ называются несовместными, если $AB = \emptyset$. В противоположном случае события A и B называются совместными.

Определение 3.11. События A_1, \dots, A_n, \dots называются попарно несовместимыми, если $A_i A_j = \emptyset, i \neq j$ - несовместимыми в совокупности $A_1 \cdots A_n = \emptyset$

3.3 Классическое определение вероятности

Пусть

1. $|\Omega| = N < \infty$
2. по условиям сложности эксперимента нет оснований предпочесть тот или иной исход остальных (в этом случае говорят, что все элементы исхода равновозможны)
3. $A \subseteq \Omega, |A| = N_A$

Определение 3.12. Вероятностью осуществления события A называют число

$$P\{A\} = \frac{N_A}{N}$$

2 раза бросают игральную кость

$$A = \{\text{сумма выпавших очков}\}$$

$$P(A) = ?$$

Решение:

Исход: (x_1, x_2) , где x_i - количество выпавших при i -м броске

$$\Omega = \{(1, 1), (1, 2), \dots, (6, 6)\}$$

$$|\Omega| = 36 = N$$

$$A = \{(5, 6), (6, 5), (6, 6)\}$$

$$N_A = |A| = 3$$

$$P(A) = \frac{N_A}{N} = \frac{3}{36} = \frac{1}{12}$$

3.3.1 Свойства вероятности (в соответствии с классическим определением)

1. $P(A) \geq 0$
2. $P(\Omega) = 1$
3. Если $AB = \emptyset$, то $P(A + B) = P(A) + P(B)$

Доказательство. 1. $P(A) = \frac{N_A}{N} \geq 0$

2. $P(\Omega) = \frac{N_\Omega}{N} = \frac{N}{N} = 1$

3. $|A + B| = |A| + |B| - |AB|$ (формула включений и исключений).

По условию $|AB| = 0 \Rightarrow N_{A+B} = N_A + N_B$

$$P(A) = \frac{N_{A+B}}{N} = \frac{N_A + N_B}{N} = \frac{N_A}{N} + \frac{N_B}{N} = P(A) + P(B)$$

□

Замечание 3.3. Недостатки классического определения вероятности:

1. Неприменимо в случае, когда $|\Omega| = \infty$
2. Неприменимо, если вектор исхода является "более возможным чем другие

3.4 Геометрическое определение вероятности

является обобщением классического определения на случай бесконечного Ω , когда $\Omega \subseteq R^n$
Пусть

1. $\Omega \subseteq R^n$
2. $\mu(\Omega) < \infty$, где μ - мера множества ($n = 1$ - длина, $n = 2$ - площадь)
3. Возможность принадлежности исхода эксперимента некоторого события пропорциональна мере этого события и не зависит от его (события) формы и расположения внутри Ω .

Определение 3.13. Вероятностью осуществления события A называется число

$$P\{A\} = \frac{\mu(A)}{\mu(\Omega)}$$

Задача о встрече

Два человека договорились встретиться в условленном месте в промежутке от 12 до 14 часов. При этом если один из них придет раньше другого, то он ждет 15 минут, после чего уходит. Какова вероятность того, что они встретятся, если появления каждого из них равновероятно в любой момент между 12 и 13 часами?

Решение

1. Исход

$$(x_1, x_2)$$

где $x_i \in [0, 1]$, $i = 1, 2$ - появление i -го человека после 12 часов

$$\Omega = \{(x_1, x_2) : x_i \in [0; 1]\} = [0; 1] \times [0; 1]$$

2. $A = \{\text{эти два человека встретились}\}$

$$A = \{(x_1, x_2) : |x_1 - x_2| \leq \frac{1}{4}\}$$

3. В соответствии с геометрическим определением

$$P(A) = \frac{\mu(A)}{\mu(\Omega)} = \frac{\mu(\Omega) - 2\mu(\Delta)}{\mu(\Omega)} = 1 - 2\frac{1}{2}\left(\frac{3}{4}\right)^2 = 1 - \frac{9}{16} = \frac{7}{16}$$

Замечание 3.4. 1. Очевидно, что из геометрического определения следуют те же свойства вероятности, что и из классического определения

2. Недостатком геометрического определения является то, что оно не учитывает возможность того, что некоторые области внутри Ω могут быть более предпочтительными, чем другие области той же меры. Например, если в разобранном примере появление каждого из этих двух человек было более вероятным в середине часа, то геометрическое определение дало бы неудовлетворительный результат.

3.5 Статистическое определение вероятности

Пусть

1. Ω пространство элементарных исходов случайного эксперимента
2. $A \subseteq \Omega$ - событие, связанное с этим экспериментом
3. Этот случайным эксперимент произведен n раз, при этом событие A произошло n_A раз

Определение 3.14. Вероятностью события A называется эмпирический (то есть из опыта) предел:

$$P(A) = \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{n_A}{n}$$

Замечание 3.5. 1. Из статистического определения можно почить те же свойства вероятности, что и из двух предыдущих определений

2. Недостатки статистического определения

- Никакой эксперимент невозможно осуществить бесконечное число раз
- С точки зрения современной математики это определение является архаизмом, так как не дает достаточной базы для развития теории

3.6 Сигма-алгебра событий

Для аксиоматического определения вероятности необходимо уточнить понятие события. Заметим, что:

- данное ранее нестрогое определение события как произвольного подмножества в Ω использовать нельзя, так как в этом случае теория будет противоречивой (смотреть парадокс Рассела)
- по этой причине событиями мы будем называть лишь те подмножества множества Ω , которые принадлежат заранее оговоренному набору подмножеств
- с точки зрения здравого смысла понятно, что если относительно событий A и B известно, наступили они в данном эксперименте или нет, то также должно быть известно, наступили ли в этом эксперименте события \bar{A} , $A + B$, AB , ... По этой причине указанный набор подмножеств должен быть замкнут относительно операций над событиями $+$, \cdot , \setminus ... Эти соображения приводят к следующему определению

Определение 3.15. Пусть

1. Ω - пространство
2. B - набор подмножеств множества Ω
 B называется σ -алгеброй событий, если
 - (a) $B \neq \emptyset$
 - (b) $A \in B \Rightarrow \bar{A} \in B$
3. Если $A_1, \dots, A_n, \dots \in B$, то $A_1 + \dots + A_n + \dots \in B$

3.6.1 Простейшие свойства сигма-алгебры событий

1. $\Omega \in B$
2. $\emptyset \in B$
3. если $A_1, \dots, A_n, \dots \in B$, то $A_1 \cdot \dots \cdot A_n \cdot \dots \in B$
4. если $A, B \in B$, то $A \setminus B \in B$

Доказательство. 1. $B \neq \emptyset \Rightarrow \exists A \in B$

В соответствии с аксиомой 2) $\bar{A} \in B$

В соответствии с 3) $\underbrace{A + \bar{A}}_{\Omega} \in B$

2. $\Omega \in B \Rightarrow \bar{\Omega} \in B$

3. $\bar{A}_1 + \dots + \bar{A}_n + \dots \in B \Rightarrow \overline{A_1 + \dots + A_n + \dots} \in B \Rightarrow A_1 \cdot \dots \cdot A_n \cdot \dots \in B$

4. $A \setminus B = A\bar{B}$

$A, B \in B \Rightarrow a, \bar{B} \in B \Rightarrow A\bar{B} \in B$

□

Замечание 3.6. 1. В дальнейшем, говоря о вероятности всегда будем предполагать, что задана некоторая сигма-алгебра событий. При этом слово "событие" всегда будет обозначать элемент этой сигма-алгебры

2. Если множество Ω конечно, то в качестве сигма-алгебры событий на Ω всегда будем рассматривать

$$B = 2^\Omega$$

Случайно выбранного человека попросили выбрать одно из трех: камень, ножны, бумагу

$$\Omega = \{K, H, B\}$$

$$B = 2^\Omega = \{\emptyset, \{K\}, \{H\}, \{B\}, \{K, H\}, \{K, B\}, \{H, B\}, \underbrace{\{K, H, B\}}_\Omega\}$$

3.7 Аксиоматическое определение вероятности

Пусть

1. Ω пространство элементов исходов некоторого эксперимента
2. B - сигма-алгебра на Ω

Определение 3.16. Вероятностью (вероятностной мерой) называется отображение

$$P: B \rightarrow R$$

обладающее свойствами

1. $\forall A \in B, P(A) \geq 0$ (аксиома неотрицательности)
2. $P(\Omega) = 1$ (аксиома нормированности)
3. если $A_1, \dots, A_n, \dots \in B$ попарно несовместные события, то $P(A_1 + \dots + A_n + \dots) = P(A_1) + \dots + P(A_n) + \dots$ (расширенная аксиома сложения)

Определение 3.17. Тройка (Ω, B, P) называется вероятностным пространством

3.7.1 Свойства вероятности

1. $P(\overline{A}) = 1 - P(A)$
2. $P(\emptyset) = 0$
3. Если $A \subseteq B$, то $P(A) \leq P(B)$
4. $\forall A \in B, 0 \leq P(A) \leq 1$
5. $P(A + B) = P(A) + P(B) - P(AB)$
6. Для любого конечного набора событий $A_1, \dots, A_n \in B$ справедливо

$$P(A_1 + \dots + A_n) = \sum_{1 \leq i \leq n} P(A_i) - \sum_{1 \leq i_1 < i_2 \leq n} P(A_{i_1}, A_{i_2}) + \sum_{1 \leq i_1 < i_2 < i_3 \leq n} P(A_{i_1}, A_{i_2}, A_{i_3}) - \dots + (-1)^{n+1} P(A_1 \cdot \dots \cdot A_n)$$

Доказательство. 1. $A + \overline{A} = \Omega$

$$\begin{aligned} A\overline{A} &= \emptyset \Rightarrow \text{аксиома 3 } P(A + \overline{A}) = P(A) + P(\overline{A}) \\ &\Rightarrow P(\overline{A}) = 1 - P(A) \end{aligned}$$

$$2. P(\emptyset) = P(\overline{\Omega}) = \text{свойство 1} = 1 - P(\Omega) = 0$$

$$3. A \subseteq B$$

$$\begin{aligned} B &= A + (B \setminus A) \Rightarrow P(B) = P(A) + P(B \setminus A) \\ &\Rightarrow P(B) \geq P(A) \end{aligned}$$

4. $P(A) \geq 0$ вытекает из аксиомы 1

Покажем, что $P(A) \leq 1$

$A \subseteq \Omega \Rightarrow$ по свойству

□

Замечание 3.7. Иногда вместо расширенной аксиомы сложения 3 рассматривают следующие две аксиомы

3') Для любых попарно несовместимых событий A_1, \dots, A_n $P(A_1 \cup \dots \cup A_n) = P(A_1) + \dots + P(A_n)$
(аксиома сложений)

3'') Для любых несовместимых последовательностей событий $A_1 \subseteq A_2 \subseteq \dots \subseteq A_n \subseteq \dots$ справедливо

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P(A_n) = P(A), \text{ где } A = A_1 \cup \dots \cup A_n \cup \dots$$

(аксиома непрерывности)

Можно показать, что

$$3'' \Leftrightarrow \begin{cases} 3' \\ 3'' \end{cases}$$

Глава 4

Условная вероятность

4.1 Определение условной вероятности

Пусть

1. A, B - случайные события, связанные с некоторым экспериментом
2. известно, что в результате эксперимента произошло событие B

Как эта информация повлияет на вероятность того, что в результате этого эксперимента произошло событие A ?

Из колоды в 36 карт случайным образом извлекли одну карту

$$A = \{\text{извлечен туз}\}$$

$$B = \{\text{извлечена картинка}\}$$

Тогда

$$P(A) = \frac{4}{36} = \frac{1}{9}$$

$$P_B(A) = \text{наступило } B \rightarrow \text{извлечена карта } B, D, K, T = \frac{4}{16} = \frac{1}{4}$$

Таким образом дополнительная информация об осуществлении события B изменила вероятность события A

Замечание 4.1. Рассмотрим классическую схему для определения вероятности имеется N раз возможных исходов, $|A| = N_A$, $|B| = N_B$

Так как известно, что в результате эксперимента наступило B , то вне исхода, не попавшие B , можно не рассматривать

В этом случае событие A может наступить лишь при реализации одного из исходов, входящих в AB .

$$P_B(A) = \frac{N_{AB}}{N_B} = \frac{N_{AB}/N}{N_B/N} = \frac{P(AB)}{P(B)}$$

Определение 4.1. Пусть (Ω, β, P) - вероятностное пространство (не обязательно реализует классическую схему)

Условная вероятность осуществления события A при условии, что произошло событие B , называют число

$$P(A|B) = \frac{P(AB)}{P(B)}, P(B) \neq 0$$

Замечание 4.2. 1. Для того, чтобы подчеркнуть разницу, "обычную" вероятность иногда будем называть безусловной

2. Зафиксируем некоторое событие B и будем рассматривать $P(A|B)$ как функцию события $A \in \beta$

Теорема 4.1. Условная вероятность $P(A|B)$ удовлетворяет трем аксиомам безусловной вероятности

Доказательство. 1.

$$P(A|B) = \frac{P(AB)}{P(B)} \geq 0$$

2.

$$P(\Omega|B) = \frac{P(\Omega B)}{P(B)} = \frac{P(B)}{P(B)} = 1$$

3. пусть A_1, \dots, A_n, \dots - набор попарно непересекающихся событий

$$P(A_1 + A_2 + \dots | B) = \frac{P((A_1 + A_2 + \dots)B)}{P(B)} = \text{свойство счетной дистрибутивности} = \frac{P(A_1 B + A_2 B + \dots)}{P(B)}$$

(a) $A_i \cdot A_j = \emptyset$ при $i \neq j$

(b) $A_i B \subseteq A_j$

(c) а,б $\Rightarrow (A_i, B)(A_j, B) = \emptyset \Rightarrow$ расширенная аксиома сложения для $A_1 B, A_2 B, \dots$

$$= \frac{P(A_1 B) + P(A_2 B) + \dots}{P(B)} = \text{множества сходящихся рядов} =$$

$$= \frac{P(A_1 B)}{P(B)} + \frac{P(A_2 B)}{P(B)} + \dots = P(A_1|B) + P(A_2|B) + \dots$$

□

Следствие 4.1. Условная вероятность $P(A|B)$ при фиксированном событии B обладает всеми свойствами безусловной вероятности:

1. $P(\bar{A}|B) = 1 - P(A|B)$

2. $P(\emptyset|B) = 0$

3. Если $A_1 \subseteq A_2$, то $P(A_1|B) \leq P(A_2|B)$

4. $0 \leq P(A|B) \leq 1$

5. $P(A_2 + A_2|B) = P(A_1|B) + P(A_2|B) - P(A_1 A_2|B)$

6. $P(A_1 + \dots + A_n|B) = \sum_{1 \leq i_1 \leq n} P(A_{i_1}|B) = \sum_{1 \leq i_1 < i_2 \leq n} P(A_{i_1} A_{i_2}|B) + \sum_{1 \leq i_1 < i_2 < i_3 \leq n} P(A_{i_1} A_{i_2} A_{i_3}|B) + \dots + (-1)^{n-1} P(A_1 A_2 \dots A_n|B)$

Доказательство. Свойства 1-6 безусловной вероятности являются следствиями аксиом 1-3 вероятности. Так как условная вероятность удовлетворяет этим аксиомам, то для нее выполняются и аналоги свойств 1-6. □

Среды 15 лотерейных билетов 5 выигрышных. Сначала 1-й игрок тянет 1 билет, затем 2-й тянет один билет.

$A_1 = \{\text{первый игрок достал выигрышный билет}\}$

$A_2 = \{\text{второй игрок достал выигрышный билет}\}$

$$P(A_2|A_1) = ?$$

1-й способ по определению условной вероятности

$$P(A_2|A_1) = \frac{P(A_1 A_2)}{P(A_1)}$$

1. Исход (x_1, x_2) , где x_i - номер билета, извлеченного 2-м игроком, $x_i \in \{1, \dots, 15\}$ - размещение без повторов из 15 по 2

$$N = 15 \cdot 14$$

$$\left(\underbrace{x_1}_{\text{выигр.}}, ? \right)$$

$$2. N_A = 5 \cdot 14$$

$$P(A_1) = \frac{5 \cdot 14}{15 \cdot 14} = \frac{1}{3}$$

$$3. N_{A_1 A_2} = 5 \cdot 4 = 20$$

$$\left(\underbrace{x_1}_5, \underbrace{x_2}_4 \right)$$

$$P(A_1 A_2) = \frac{20}{15 \cdot 14} = \frac{2}{21}$$

$$4. P(A_2|A_1)$$

$$P(A_2|A_1) = \frac{P(A_1 A_2)}{P(A_1)} = \frac{2}{7}$$

2-й способ подсчитаем $P(A_2|A_1)$, перестроив в пространство Ω

$$P(A_2|A_1) = \text{известно, что наступило } A_1 \Rightarrow \text{осталось 14 билетов, из кот. 4 выигр.} = \frac{4}{14} = \frac{2}{7}$$

4.2 Формула умножения вероятностей

Теорема 4.2. *Формула умножения вероятностей для двух событий*
Пусть

1. A_1, A_2 - события связанные с некоторым случайным экспериментом
2. $P(A_1) > 0$

Тогда

$$P(A_1 A_2) = P(A_1) P(A_2|A_1)$$

Доказательство. 1. Так как $P(A_1) \neq 0$, то по определению

$$P(A_2|A_1) = \frac{P(A_1 A_2)}{P(A_1)} \Rightarrow P(A_1 A_2) = P(A_1) P(A_2|A_1)$$

□

Теорема 4.3. *Формула умножения вероятностей для n событий*
Пусть

1. A_1, \dots, A_n - события, связанные с некоторым случайным экспериментом
2. $P(A_1, \dots, A_n) > 0$

Тогда

$$P(A_1 \cdot A_2 \dots A_n) = P(A_1)P(A_2|A_1)P(A_3|A_1A_2) \cdot \dots \cdot P(A_n|A_1 \dots A_{n-1})$$

Доказательство. 1. $A_1 \cdot \dots \cdot A_{n-1} \subseteq A_1 \cdot \dots \cdot A_k$, если $k \leq n-1$

$$\Rightarrow P(A_1 \cdot \dots \cdot A_{n-1}) > 0$$

Таким образом все входящие в правую часть формулы умножения условной вероятности определены

$$2. P(\underbrace{A_1 \cdot \dots \cdot A_{n-1}}_A, \underbrace{A_n}_B) = \text{из теоремы умножения для 2-х событий} =$$

$$= P(A_1 \cdot \dots \cdot A_{n-1})P(A_n|A_1 \cdot \dots \cdot A_{n-1}) =$$

$$= P(A_1 \cdot \dots \cdot A_{n-2})P(A_{n-1}|A_1 \cdot \dots \cdot A_{n-2})P(A_n|A_1 \cdot \dots \cdot A_{n-1}) = \dots =$$

$$= P(A_1)P(A_2|A_1)P(A_3|A_1A_2) \cdot \dots \cdot P(A_n|A_1 \dots A_{n-1})$$

□

На 7 карточках написаны буквы, составляющие слово "шоколад". Карточки перемешивают и случайным образом извлекают последовательно 3 карточки (без возвращения)

$$A = \{\text{в порядке извлечения эти карточки образуют слово "код"}.\}$$

1. Обозначим

$$A_1 = \{\text{при первом извлечении появилась "к"}.\}$$

$$A_2 = \{\text{при втором извлечении появилась "о"}.\}$$

$$A_3 = \{\text{при третьем извлечении появилась "д"}.\}$$

Тогда

$$A = A_1 A_2 A_3$$

2.

$$P(A) = P(A_1 A_2 A_3) = \underbrace{P(A_1)}_{\frac{1}{7}} \underbrace{P(A_2|A_1)}_{\frac{2}{6} = \frac{1}{3}} \underbrace{P(A_3|A_1 A_2)}_{\frac{1}{5}} = \frac{1}{105}$$

4.3 Независимые события

Определение 4.2. Пусть A и B - события, связанные с некоторым случайным экспериментом. События A и B называются независимыми, если

$$P(AB) = P(A)P(B)$$

Теорема 4.4.

1. Пусть $P(B) > 0$,

$$\text{Тогда } A, B \text{ - независимые} \Leftrightarrow P(A|B) = P(A)$$

2. Пусть $P(A) > 0$,

$$\text{Тогда } A, B \text{ - независимые} \Leftrightarrow P(B|A) = P(B)$$

Доказательство. Докажем первую часть

1. \Rightarrow (необходимость)

$$P(B|A) = \frac{P(BA)}{P(A)} = \text{события независимы} = \frac{P(A)P(B)}{P(A)} = P(B)$$

2. \Leftarrow (достаточность)

$$P(AB) = P(B) > 0 \Rightarrow \text{используем теорему умножения вероятностей} = P(B) \cdot P(A|B) =$$

$$= \text{по условию } P(A|B) = P(A) = P(A)P(B) \Rightarrow A, B - \text{независимы}$$

□

Замечание 4.3. В качестве определения независимых событий A и B кажется более логичным выбрать условие $P(A|B) = P(A)$ или $P(B|A) = P(B)$, а не условие $P(AB) = P(A)P(B)$. Однако последнее условие работает всегда, а то время как первые два условия работают лишь при $P(B) > 0$ ($P(A) > 0$)

Из колоды 36 карт случайным образом извлекают одну карту.

$$A = \{\text{извлечен туз}\}$$

$$B = \{\text{извлечена карта красной масти}\}$$

Являются ли A и B независимыми

1. $P(A) = \frac{4}{36} = \frac{1}{9}$

2. $P(B) = \frac{18}{36} = \frac{1}{2}$

3. $P(AB) = |AB = \{\text{извлечен туз красной масти}\}| = \frac{2}{36} = \frac{1}{18}$

4. $P(AB) = P(A)P(B)$

$$\frac{1}{18} = \frac{1}{9} \cdot \frac{1}{2}$$

Верно $\Rightarrow A, B$ - независ.

Теорема 4.5. Пусть A, B - независимые. Тогда независимыми являются события

1. \bar{A} и B

2. A и \bar{B}

3. \bar{A} и \bar{B}

Доказательство. 1. Проверим равенство $P(\bar{A}B) = P(\bar{A})P(B)$

(a) если $P(B) = 0 \Rightarrow \text{Пр. 4} = 0$

$$\bar{A}B \subseteq B \Rightarrow P(\bar{A}B) \leq P(B) = 0 \Rightarrow P(\bar{A}B) = 0$$

(b) если $P(B) > 0$, то

$$P(\bar{A}B) = P(B)P(\bar{A}|B) = P(B)(1 - P(A|B)) = A, B - \text{независимые}$$

$$= P(B)(1 - P(A)) = P(\bar{A})P(B)$$

2. Аналогично доказать самостоятельно

3. Аналогично доказать самостоятельно

□

Определение 4.3. События A_1, \dots, A_n называются независимыми попарно, если

$$\forall i, j \in \{1, \dots, n\}, i \neq j, A_i \text{ и } A_j - \text{независимые}$$

Определение 4.4. События A_1, \dots, A_n называются независимыми в совокупности, если

$$\forall k \in \{2, \dots, n\} \forall i_1, \dots, i_k : 1 \leq i_1 < i_2 < \dots < i_k \leq n$$

$$P(A_{i_1}, \dots, A_{i_k}) = P(A_{i_1}) \cdot \dots \cdot P(A_{i_k})$$

Замечание 4.4. Это определение означает, что A_1, \dots, A_n - независимы в совокупности, если:

1. $P(A_{i_1} A_{i_2}) = P(A_{i_1}) P(A_{i_2})$
2. $P(A_{i_1} A_{i_2} A_{i_3}) = P(A_{i_1}) P(A_{i_2}) P(A_{i_3})$
- ...
- $n-1$. $P(A_1 \dots A_n) = P(A_1) \cdot \dots \cdot P(A_n)$

Замечание 4.5. Очевидно, что A_1, \dots, A_n - независимы в совокупности $\Rightarrow A_1, \dots, A_n$ - независимы попарно, обратное неверно.

Рассмотрим правильный тетраэдр, на гранях которого написаны цифры 1, 2, 3. Причем на первой грани написана только 1, на второй написано 2, на третьей 3, а на последней написаны все 3 цифры.

Тетраэдр подбрасывают.

$$A_1 = \{\text{на нижней грани } 1\}$$

$$A_2 = \{\text{на нижней грани } 2\}$$

$$A_3 = \{\text{на нижней грани } 3\}$$

$$P(A_1) = \frac{2}{4} = \frac{1}{2} = P(A_2) = P(A_3)$$

$$P(A_1 A_2) = |\text{на нижней грани есть } 1 \text{ и } 2| = \frac{1}{4} = P(A_1 A_3) = P(A_2 A_3)$$

Таким образом

$$P(A_1 A_2) = P(A_1) P(A_2)$$

$$P(A_1 A_3) = P(A_1) P(A_3)$$

$$P(A_2 A_3) = P(A_2) P(A_3)$$

$$P(A_1 A_2 A_3) = |\text{на нижней грани одновременно } 1, 2, 3| = \frac{1}{4} \neq \frac{1}{8} = P(A_1) P(A_2) P(A_3)$$

Таким образом A_1, A_2, A_3 не являются независимыми в совокупности

4.4 Формула полной вероятности

Пусть (Ω, β, P) - вероятностное пространство

Определение 4.5. Будем говорить, что события H_1, \dots, H_n образуют полную группу, если

1. $H_1 + \dots + H_n = \Omega$
2. $H_i H_j = \emptyset, i \neq j$
3. $P(H_i) > 0, i = \overline{1; n}$

Теорема 4.6. О формуле полной вероятности*Пусть*

1. H_1, \dots, H_n - полная группа событий
2. $A \in B$ - некоторое событие

Тогда

$$P(A) = P(A|H_1)P(H_1) + \dots + P(A|H_n)P(H_n)$$

Доказательство. Пусть A может захватывать некоторые события из H_1, H_2, \dots, H_n

$$P(A) = P(A\Omega) = P(A(H_1 + \dots + H_n)) = P(AH_1 + \dots + AH_n) =$$

События $H_i H_j = \emptyset$, $(AH_i) \subseteq H_i$, $(AH_j) \subseteq H_j \Rightarrow (AH_j)(AH_i) = \emptyset$

$$= P(AH_1) + \dots + P(AH_n) = P(A|H_1)P(H_1) + \dots + P(A|H_n)P(H_n)$$

□

В магазин поступили телевизоры 3-х фирм, из которых 30% произведено 1-й фирмой, 50% произведено второй фирмой, 20% произведено 3-й фирмой. Известно, что среди телевизоров 1-й фирмы 7%, 2-й - 5%, 3-й - 10% брака. Найти вероятность того, что случайно выбранный телевизор окажется бракованным?

1. Рассмотрим полную группу событий

$$H_1 = \{\text{выбранный телевизор произведен 1-й фирмой}\}$$

$$H_2 = \{\text{выбранный телевизор произведен 2-й фирмой}\}$$

$$H_3 = \{\text{выбранный телевизор произведен 3-й фирмой}\}$$

Обозначим:

$$A = \{\text{выбранный телевизор бракованный}\}$$

2. Формула полной вероятности

$$P(A) = \underbrace{P(A|H_1)}_{0.07} \underbrace{P(H_1)}_{0.3} + \underbrace{P(A|H_2)}_{0.05} \underbrace{P(H_2)}_{0.5} + \underbrace{P(A|H_3)}_{0.1} \underbrace{P(H_3)}_{0.2} = \dots = 0.066$$

4.5 Формула Байеса

Теорема 4.7. О формуле Байеса*Пусть*

1. Выполнены условия теоремы о формуле полной вероятности
2. $P(A) > 0$

Тогда

$$P(H_i|A) = \frac{P(A|H_i)P(H_i)}{P(A|H_1)P(H_1) + \dots + P(A|H_n)P(H_n)}, i = \overline{1; n}$$

Доказательство.

$$P(H_i|A) = \frac{P(AH_i)}{P(A)} = \frac{P(A|H_i)P(H_i)}{P(A|H_1)P(H_1) + \dots + P(A|H_n)P(H_n)}$$

□

Рассмотрим пример о покупке телевизора. Пусть известно, что куплен бракованный телевизор. Какой фирмой он вероятнее всего произведен?

$$P(H_1|\underbrace{A}_{\text{куплен брак. тел.}}) = \frac{P(A|H_1)P(H_1)}{P(A)} = \frac{0.07 \cdot 0.3}{P(A)} = \frac{0.021}{P(A)}$$

$$P(H_2|A) = \frac{P(A|H_2)P(H_2)}{P(A)} = \frac{0.05 \cdot 0.5}{P(A)} = \frac{0.025}{P(A)} - \max$$

$$P(H_3|A) = \frac{P(A|H_3)P(H_3)}{P(A)} = \frac{0.2 \cdot 0.1}{P(A)} = \frac{0.02}{P(A)}$$

Ответ: вероятнее всего этот телевизор произведен второй фирмой

Замечание 4.6. 1. События H_1, \dots, H_n , образующие полную группу, часто называют **гипотезами**

2. Вероятности $P(H_i), i = \overline{1; n}$ - называют **априорными**, так как они известны до опыта. Вероятности $P(H_i|A), i = \overline{1; n}$, которые становятся известны только после эксперимента, называют **апостериорными**.

4.6 Схема испытаний Бернулли

Рассмотрим случайный эксперимент, в результате которого возможна реализация одного из двух элементарных исходов, условно называемых успехом и неудачей, то есть в рассматриваемом случайном эксперименте

$$\Omega = \{0, 1\}, \text{ где } 0 - \text{неудача, а } 1 - \text{успех}$$

Обозначим $P\{\text{успех}\} = p$, тогда $P\{\text{неудача}\} = 1 - p = q$

1. Подбрасывают монету, "успех выпадает герб, "неудача выпадение решки
2. Бросают игральную кость, "успех выпадение "6" неудача все остальное
3. Наблюдает пол новорожденного, "успех рождение мальчика, "неудача рождение девочки

Определение 4.6. Схемой испытаний Бернулли будем называть серию однотипных экспериментов указанного вида, в которой вероятность реализации успеха не изменяется от эксперимента к эксперименту.

Замечание 4.7. Условие неизменности вероятности успеха на протяжении всей серии означает, что отдельные испытания независимы. Другими словами, вероятность реализации успеха в j -м эксперименте не зависит от исходов, имевших место в 1-м, 2-м, ..., $j-1$ -м испытаниях.

Обозначим $P_n(k)$ - вероятность того, что в серии из n экспериментов по схеме Бернулли прошло ровно k успехов

Теорема 4.8. Пусть проводится серия из n экспериментов по схеме Бернулли с вероятностью успеха p . Тогда

$$P_n(k) = C_n^k p^k q^{n-k}, \text{ где } C_n^k = \frac{n!}{k!(n-k)!} - \text{биномиальные коэффициенты, } q = 1 - p, k = \overline{0; n}$$