

# Конспекты по теории вероятностей

Анатолий Коченюк, Георгий Каданцев

2022 год, семестр 4

## 1 Введение

Теория вероятности изучает случайные события, а эксперименты, в ходе которых они случаются, называется нами случайным экспериментом или часто испытанием.

## 2 Статистическое определение вероятности

$n$  экспериментов,  $n_a$  — число появления событий  $A$ ,  $\frac{n_a}{n}$  — относительная частота события  $A$ .

**Определение 2.0.1.**  $P(A) = \frac{n_a}{n}$  — вероятность события  $A$  при большом  $n$ .

Это интуитивное определение, но эта интуиция может быть обманчива. У этого определения есть ряд недостатков (эксперименты часто провести нельзя, в зависимости от числа экспериментов относительная частота разнится и т.д.) и мы не будем им пользоваться.

В основе хорошего определения вероятности лежит концепция вероятностного пространства, в котором случайное событие понимается как подмножество.

### 2.1 Пространство элементарных исходов

**Определение 2.1.1.** Пространством элементарных исходов  $\Omega$  называется множество, содержащее все возможные исходы случайного эксперимента, из которых при испытании происходит только один.

**Определение 2.1.2.** Случайными событиями называются подмножества  $A \subset \Omega$ . В ходе эксперимента событие  $A$  наступило, если произошел один из элементарных исходов, входящих в множество  $A$ .

Не все подмножества пространства исходов понимаются нами как события. Некоторые события могут быть нам попросту неинтересны. Некоторые мы не можем считать событиями. Например, в дискретном случае событие с одним исходом считается событием, но в непрерывном, как правило, нет. <Примеры>

### 2.2 Операции над событиями

$\Omega$  — достоверное событие, или универсальное событие.  $\emptyset$  — невозможное событие, или пустое. Никогда не происходит, потому что не содержит исходов.

**Определение 2.2.1.** Суммой  $A + B$  называется событие  $A \cup B$ , состоящее в том, что произошло событие  $A$  или событие  $B$  (хотя бы одно из них).

**Определение 2.2.2.** Произведением  $AB$  называется событие  $A \cap B$ , состоящее в том, что произошло событие  $A$  и событие  $B$  (т.е. оба из них, одновременно, в ходе одного эксперимента).

$A_1 + \dots + A_n$  — произошло хотя бы одно.  $B_1 \cdot \dots \cdot B_n$  — произошли все. Do you get it yet?

**Определение 2.2.3.** Противоположным к  $A$  называется событие  $\bar{A} = \Omega \setminus A$ , состоящее в том, что событие не произошло.

Заметка:  $\bar{\bar{A}} = A$ .

**Определение 2.2.4.** Разницей событий  $A$  и  $B$  называется событие  $A - B = A\bar{B}$ .

**Определение 2.2.5.** События  $A, B$  называются несовместными если они не пересекаются,  $A \cap B = \emptyset$ , т.е. одно исключает появление другого в эксперименте.

**Определение 2.2.6.** Событие  $A$  влечёт событие  $B$ , если  $A \subset B$ . В логике это соответствует импликации: если появилось  $A$ , то появилось  $B$ .

## 2.3 Вероятность

Вероятность события  $A$  — некая числовая характеристика  $P(A)$ ,  $0 \leq P(A) \leq 1$ , отражающая частоту наступления  $A$  в эксперименте.

Пусть  $\Omega$  содержит конечное число равновозможных исходов (условно, из соображений симметрии). Тогда применимо следующее классическое определение

**Определение 2.3.1.**  $P(A) = \frac{|A|}{|\Omega|}$  — вероятность  $A$ .

Свойства вероятности.

1.  $0 \leq P(A) \leq 1$
2.  $P(\Omega) = 1$
3.  $P(\emptyset) = 0$
4. Если  $A$  и  $B$  несовместны, то  $P(A + B) = P(A) + P(B)$  (доказательство есть — оно простое)

Это определение применимо в очень ограниченном числе случаев.

## 3 Геометрическое определение вероятности

Пусть  $\Omega$  — это замкнутая ограниченная область в  $\mathbb{R}^n$ . Пусть  $\mu$  — мера на  $\Omega$ .

Мы "наугад" бросаем точки в эту  $\Omega$ . Наугад значит, что вероятность попадания в область зависит только от её меры (длины, площади, объема и т.д.). В этом случае применимо геометрическое определение вероятности.

**Определение 3.0.1.**  $P(A) = \frac{\mu(A)}{\mu(\Omega)}$ .

**Замечание.** Свойства этой вероятности повторяют свойства классических.

### <Примеры>

Геометрическая вероятность упускает случай счётного множества элементарных исходов. Она применяется крайне-крайне редко.

На следующей лекции будет нормальное формальное точное определение вероятности.

Административные вопросы: телеграм-канал потока  $tv3234_37$ . 3 online контрольных без переписываний (переписывания в крайнем случае с штрафом). Получить 4 до экзамена можно за контрольные. 5 требует экзамен.

Для очников: 10 за посещение, 10 за работу на парах, 60 за контрольные.

## 4 Сигма алгебра

**Определение 4.0.1.** Пусть  $\Omega$  — пространство элементарных исходов,  $F$  —  $\sigma$ -алгебра на  $\Omega$ . Вероятностью на  $\Omega$  называется функция

- $P(A) \geq 0$
- Вероятность (счётной) суммы несовместных событий — сумма вероятностей.
- Нормированность.  $P(\Omega) = 1$ .

**Определение 4.0.2.** Вероятностным пространством называется совокупность пространства элементарных исходов, сигмы алгебра на нём и вероятности.

Формула обратной вероятности  $P(A) = 1 - P(\neg A)$ .

Аксиома непрерывности. При непрерывном изменении области соответствующая вероятность также должна изменяться непрерывно.

Аксиома непрерывности следует из аксиомы счётной аддитивности.

Независимые события. Независимость набора событий. Пример Бернштейна.

## 5 Стандартные непрерывные распределения

**Определение 5.0.1.** Случайная величина  $\xi$  равномерно распределена на отрезке  $[a, b]$ , если  $\xi \in U(a, b)$ , если её плотность на этом отрезке постоянна.

$$f_{\delta} = \begin{cases} 0 & x < a \\ \frac{1}{b-a} & , a \leq x \leq b \\ 0 & , x > b \end{cases}.$$

**Замечание.**

$$F_{\xi}(x) = \int_{-\infty}^x f_{\delta}(x) dx.$$

При  $x < a$   $F(x) = 0$

При  $a \leq x \leq b$   $F_{\xi}(x) = \int_a^x \frac{1}{b-a} = \frac{x-a}{b-a}$

При  $x > b$   $F_{\xi}(x) = 1$

$$F_{\xi}(x) = \begin{cases} 0 & , x < a \\ \frac{x-a}{b-a} & , a \leq x \leq b \\ 1 & , x > b \end{cases}.$$

$$E\xi = \int_{-\infty}^{\infty} x b_{\delta}(x) dx = \int_a^b x \frac{1}{b-a} dx$$

$$= \frac{1}{b-a} \cdot \frac{x^2}{2} \Big|_a^b = \frac{b^2 - a^2}{2(b-a)} = \frac{a+b}{2}$$

$$E\xi^2 = \int_a^b x^2 \cdot \frac{1}{b-a} dx = \frac{1}{b-a} \cdot \frac{x^3}{3}$$

$$= \frac{b^3 - a^3}{3(b-a)} = \frac{b^3 + ab + a^3}{3}$$

$$D\xi = E\xi^2 - (E\xi)^2 = \dots = \frac{(b-a)^2}{12}$$

$$\sigma = \sqrt{D\xi} = \frac{b-a}{2\sqrt{3}}$$

$$P(\alpha < \xi < \beta) = \frac{\beta - \alpha}{b - a} \quad \alpha, \beta \in [a, b].$$

**Определение 5.0.2** (Показательное (экспоненциальное) распределение). Случайная величина  $\xi$  имеет показательное распределение с параметром  $\alpha > 0$ ,  $\xi \in E_{\alpha}$ , если её плотность имеет вид:

$$f_{\xi}(x) = \begin{cases} 0 & , x < 0 \\ \alpha e^{-\alpha x} & , x \geq 0 \end{cases}.$$

Числовые характеристики:

$$1. F_{\xi}(x) = \begin{cases} 0 & , x < 0 \\ 1 - e^{-\alpha x} & , x \geq 0 \end{cases}$$

2.

$$E\xi = \int_{-\infty}^{\infty} x f_{\xi}(x) dx = \int_0^{\infty} x \alpha e^{-\alpha x} = \dots = \frac{1}{\alpha}$$

$$D\xi = \frac{1}{\alpha^2}$$

$$\sigma = \frac{1}{\alpha}$$

$$P(a < \xi < b) = e^{-a\alpha} - e^{-b\alpha}.$$

**Пример.** 1. Время работы надёжной микросхемы до поломки

2. Время между появлениями двух соседних редких событий во временном потоке

**Теорема 5.0.1** (Свойство нестарения).  $\square \xi \in E_{\alpha}$  Тогда  $P(\xi > x + y | \xi > x) = P(\xi > y) \quad \forall x, y > 0$

Доказательство.

$$\begin{aligned}
 P(\xi > x + y | \xi > x) &= \frac{P(\xi > x + y, \xi > x)}{P(\xi > x)} \\
 &= \frac{P(\xi > x + y)}{P(\xi > x)} = \frac{1 - P(\xi \leq x + y)}{1 - P(\xi \leq x)} \\
 &= \frac{1 - F(x + y)}{1 - F(x)} = \frac{1 - (1 - e^{-\alpha(x+y)})}{1 - (1 - e^{-\alpha x})} \\
 &= \frac{e^{-\alpha(x+y)}}{e^{-\alpha x}} = e^{-\alpha y} \\
 &= 1 - (1 - e^{-\alpha y}) = 1 - F(y) = P(\xi > y)
 \end{aligned}$$

■

**Определение 5.0.3** (Нормальное (Гауссовское распределение)). Случайная величина  $\xi$  имеет нормальное распределение с параметрами  $a$  и  $\sigma^2$ , обозначается  $\xi \in N_{a, \sigma^2}$  или  $g \in N(a, \sigma^2)$ , если её плотность имеет вид:

$$f(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(x-a)^2}{2\sigma^2}} \quad x \in (-\infty, \infty).$$

**Определение 5.0.4** (Стандартное нормальное распределение). Нормальное распределение с параметрами  $a = 0$   $\sigma = 1$   $\xi \in N(0, 1)$

Плотность  $\varphi(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{x^2}{2}}$  – функция Гаусса

Числовые характеристики:

1.  $E\xi = 0$
2.  $E\xi^2 = 1$
3.  $D\xi = 1$

Связь между нормальным и стандартным нормальным распределениями

1.  $\square \xi \in N(a, \sigma^2)$  Тогда  $F_\xi(x) = F_0\left(\frac{x-a}{\sigma}\right)$
2.  $\square \xi \in N(a, \sigma^2)$  Тогда  $\nu = \frac{\xi-a}{\sigma} \in N(0, 1)$
3.  $\square \xi \in N(a, \sigma^2)$  Тогда  $E\xi = a$   $D\xi = \sigma^2$
4. Вероятность попадания в заданный интервал.

$$P(\alpha < \xi < \beta) = \Phi\left(\frac{\beta - a}{\sigma}\right) - \Phi\left(\frac{\alpha - a}{\sigma}\right).$$

5. Вероятность отклонения случайной величины от её среднего значения (попадание в интервал симметричный относительно  $a$ )

$$P(|\xi - a| < t) = 2\Phi\left(\frac{t}{\sigma}\right).$$

Правило трёх сигм:

$$P(|\xi - a| < 3\sigma) \approx 0.9973.$$

Свойство линейности: Если  $\xi \in N(a, \sigma^2)$ . Тогда  $\xi = \gamma\nu + b \in N(\gamma a + b, \gamma^2 \sigma^2)$  Устойчивость относительно суммирования: Если  $\delta_1, \delta_2$  – независимы, то  $\delta_1 + \delta_2 \in N(a_1 + a_2, \sigma_1^2 + \sigma_2^2)$  Коэффициенты асимметрии и эксцесса:

- Ассиметрией распределения называется число  $As = E\left(\frac{\xi - a}{\sigma}\right) = \frac{M_3}{\sigma^3}$

Если  $As > 0$ , то график плотности имеет более крутой спуск слева. При  $As < 0$  наоборот.

- Эксцессом распределения называется число  $E_k = E\left(\frac{\xi - a}{\sigma}\right)^4 - 3 = \frac{M_4}{\sigma^4} - 3$

$E_k > 0$  – более острая вершина, чем у нормального распределения. При  $E_k < 0$  наоборот.