Rachunek prawdopodobieństwa i statystyka

Dodatek do wykładu z 8. marca

Zadania

1. Prosty dowód równości $\mathbf{E}(aX+b)=a\mathbf{E}(X)+b$. Zachodzą równości:

$$\int_{\mathbb{D}} f(x) \ dx = 1, \ \ \mathrm{E}(X) = \int_{\mathbb{D}} x \ f(x) \ dx.$$

Jest zatem $E(aX + b) = \int_{\mathbb{R}} (ax + b) f(x) dx = a \int_{\mathbb{R}} x f(x) dx + b \int_{\mathbb{R}} f(x) dx = aE(X) + b.$ Meiros poviedzioś ególpici jeżeli Y = g(Y) to $E(Y) = E(g(Y)) = \int_{\mathbb{R}} g(x) f(x) dx$

Można powiedzieć ogólniej: jeżeli Y = g(X), to $E(Y) = E(g(X)) = \int_{\mathbb{D}} g(x) f(x) dx$.

2. Definicja dystrybuanty zmiennej losowej.

Definicja 1. Niech X będzie zmienną losową. Dystrybuantą $F_X(t)$ nazywamy funkcję określoną jako $F_X(t) = P(X < t)$.

Jeżeli wiadomo o jakiej zmiennej losowej mówimy, to używamy oznaczenia F(t). W wypadku dyskretnym $F_X(t) = \sum_{x_i < t} p_i$, w wypadku zmiennej typu ciągłego $F_X(t) = \int_{-\infty}^t f(x) \, dx$.

3. Nawiązując do wypadku ciągłego i dystrybuanty F(t) powołajmy się na tzw. "pierwsze główne twierdzenie rachunku całkowego".

Twierdzenie 1.

Funkcja f(x) jest całkowalna na zbiorze \mathbb{R} . Niech $F(t) = \int_{-\infty}^{t} f(x) dx$. Jest wówczas:

- (a) $funkcja F(t) jest ciągła w \mathbb{R}$,
- (b) funkcja F(t) jest różniczkowalna w każdym punkcie t ciągłości funkcji f(t), i w tychże punktach jest F'(t) = f(t).

Z czysto praktycznego (obliczeniowego) punktu widzenia interesuje nas podpunkt (b).

4. Dodatkowy przykład na zamianę zmiennych (czyli komentarz do zadania L1.6). Weźmy pod uwagę funkcję f(x,y) = xy na obszarze $[0,2] \times [0,1]$. Sprawdzamy na początek, że

$$\int_0^2 \int_0^1 xy \, dy \, dx = \int_0^2 \frac{xy^2}{2} \Big|_{y=0}^1 dx = \int_0^2 \frac{x}{2} dx = \left. \frac{x^2}{4} \right|_0^2 = 1.$$

Wprowadźmy nowe zmienne $S=X+Y,\ T=X-Y.$ Przekształcenie odwrotne to $X=\frac{S+T}{2}$ oraz $Y=\frac{S-T}{2}.$ Obliczenie $J\equiv J_{xy}$ daje

$$J_{xy} = \begin{vmatrix} \frac{\partial x}{\partial s} & \frac{\partial x}{\partial t} \\ \frac{\partial y}{\partial s} & \frac{\partial y}{\partial t} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} \frac{1}{2} & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & -\frac{1}{2} \end{vmatrix} = -\frac{1}{2}.$$
 (1)

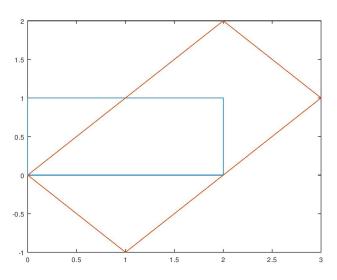
Zauważmy też, że (pochodna funkcji odwrotnej to odwrotność pochodnej wyjściowej funkcji)

$$J_{st} = \begin{vmatrix} \frac{\partial s}{\partial x} & \frac{\partial s}{\partial y} \\ \frac{\partial t}{\partial x} & \frac{\partial t}{\partial y} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{vmatrix} = -2 = \frac{1}{J_{xy}}.$$

Mamy więc dwa elementy dla funkcji f(x(s,t),y(s,t)):

(a)
$$g(s,t) = f(x(s,t), y(s,t)) = \frac{s^2 - t^2}{4}$$
,
(b) $|J_{xy}| = \frac{1}{2}$

Do określenia pozostaje jeszcze znalezienie obszaru całkowania. Wprawdzie $s \in [0,3], \ t \in [-1,2]$ ale $\neg ((s,t) \in [0,3] \times [-1,2])$. Na rysunku poniżej zaznaczono obszary całkowania dla funkcji $f(x,y), \ g(s,t)$. Rozpoczynamy od stwierdzenia, że $s \in [0,3]$. Dla ustalonego s należy znaleźć przedział zmienności dla t. Wówczas przejdziemy do obliczenia całki $\int_0^3 \int_{l(s)}^{h(s)} g(s,t) \, |J| \, dt \, ds$. Symbole $\ l(s), h(s)$ oznaczają granice całkowania po zmiennej t przy ustalonej wartości s.



$$\left\{ \begin{array}{l} 0 < x < 2 \\ 0 < y < 1 \end{array} \right., \ \left\{ \begin{array}{l} 0 < \frac{s+t}{2} < 2 \\ 0 < \frac{s-t}{2} < 1 \end{array} \right., \ \left\{ \begin{array}{l} -s < t < \ 4-s \\ s-2 \ < t < \ s \end{array} \right..$$

W podsumowaniu: dla ustalonego $s\in[0,3]$ jest $t\in[\max\{-s,s-2\},\min\{4-s,s\}]$. Pod całką występuje wyrażenie $\frac{s^2-t^2}{8}\,dt\,ds$, natomiast całki oznaczone są następujące

$$\int_0^1 \int_{-s}^s \dots + \int_1^2 \int_{s-2}^s \dots + \int_2^3 \int_{s-2}^{4-s} \dots = 1.$$

Witold Karczewski