

Hafta 4:  
Ayrık Rastlantı Değişkenleri

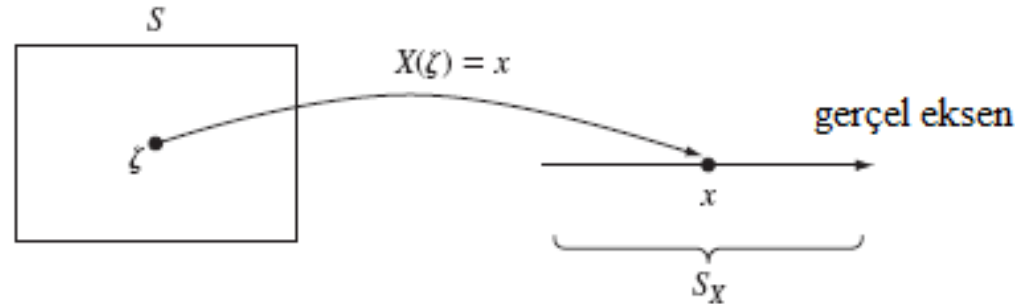
# Ele Alınacak Ana Konular

- Rastlantı değişkeni kavramı
- Ayırık rastlantı değişkenleri ve olasılık kütle fonksiyonu
- Ortalama (beklenen) değer ve momentler
- Koşullu olasılık kütle fonksiyonu
- Önemli ayırık rastlantı değişkenleri
- Ayırık rastlantı değişkenlerinin üretilmesi

# Rastlantı Değişkeni Kavramı

Tanım: Bir rastlantı deneyine ilişkin örnek uzay içindeki her çıkışa bir rakam atayan bir fonksiyona bir **RASTLANTI DEĞİŞKENİ** denir.

Bir rastlantı değişkeni, şekilde gösterildiği gibi, tanım kümesi örnek uzay görüntü kümesi gerçel eksen olan bir fonksiyondur.



- Rastlantı değişkenleri büyük harf ( $X, Y$  vb.), değişkenin aldığı değer ise küçük harf ( $x, y$  vb.) ile gösterilecektir.
- Deneyin çıkışları sayısal ise, rastlantı değişkeni  $X(\zeta) = \zeta$  şeklinde tanımlanabilir.

# Rastlantı Değişkeni Kavramı

## ÖRNEK:

Bozuk bir para 3 kez atılmaktadır.  $X$  rastlantı değişkeni, üç atıştaki tura sayısı olsun.  $X$ , gerçel eksenin bir alt kümesi olan  $S_x = \{0,1,2,3\}$  kümesinden değerler alır.

Tabloda, örnek uzay içindeki tüm çıkışlar ve her çıkış için  $X$ 'in aldığı değer belirtilmiştir.

$\zeta:$	YYY	YYT	YTY	TYY	TTY	TYT	YTT	TTT
$X(\zeta):$	0	1	1	1	2	2	2	3

## Rastlantı Değişkeni Kavramı

### ÖRNEK:

Bir oyuncu 1.5 TL ödeyerek aşağıdaki oyunu oynamaktadır. Bir para 3 kez atılmaktadır.  $X$ , üç atıştaki tura sayısı olsun. Oyuncu,  $X = 2$  ise 1 TL,  $X = 3$  ise 8 TL kazanmakta, aksi durumlarda ise para kazanmamaktadır.  $Y$ , oyuncunun kazandığı para olsun.  $Y$ ,  $S_x = \{0,1,8\}$  kümesinden değerler alır.

$Y$ ,  $X$ 'in bir fonksiyonudur. Ancak,  $X$ 'in aldığı değerler örnek uzayın çıkışları tarafından belirlenmektedir.  $Y$ , tabloda gösterildiği gibi  $X$  veya örnek uzayın çıkışları cinsinden ifade edilebilir.

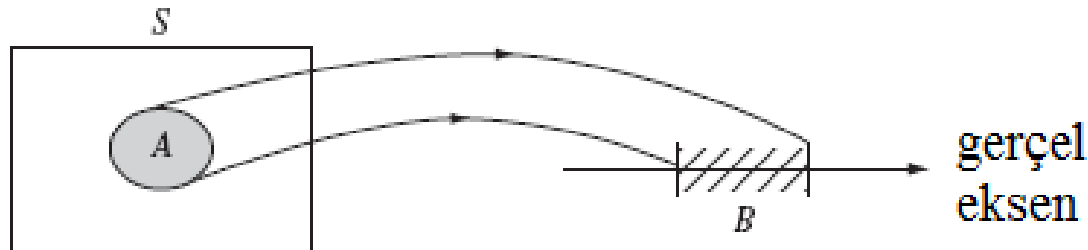
$\zeta$ :	YYY	YYT	YTY	TYY	TTY	TYT	YTT	TTT
$X(\zeta)$ :	0	1	1	1	2	2	2	3
$Y(\zeta)$ :	0	0	0	0	1	1	1	8

**Bir rastlantı değişkeninin fonksiyonu da bir rastlantı değişkenidir!**

# Rastlantı Değişkeni Kavramı

- Rastlantı değişkeninin alacağı değerler, deneyin çıkışlarının olasılıkları tarafından belirlenmektedir. Yani, rastlantı değişkeninin herhangi bir değere eşit olması olasılığını deneye ilişkin çıkışların olasılıkları cinsinden belirleyebiliriz.
- Şekilde, örnek uzay içindeki bir olay ve bu olay için rastlantı değişkeninin aldığı değerler arasındaki ilişki gösterilmiştir.
- $X(\zeta) \in B$  ise  $\zeta \in A$ .  $B$ 'nin meydana gelmesi için  $A$  oluşmalıdır. Tersine,  $\zeta \in A$  ise  $X(\zeta) \in B$ .  $A$  meydana gelmişse  $B$  oluşur.  $A$  ve  $B$ 'ye **EŞDEĞER OLAYLAR** denir. O halde,

$$P[X \in B] = P[A] = P[\{\xi : X(\xi) \in B\}]$$



# Rastlantı Değişkeni Kavramı

## ÖRNEK:

Bozuk bir para 3 kez atılmaktadır.  $X$  rastlantı değişkeni, üç atıştaki tura sayısı olsun.  $\{X=2\}$  olayının olasılığını hesaplayınız. Önceki örnekte açıklanan oyunda,  $\{Y= 8\}$  (oyuncunun 8 TL kazanması) olayının olasılığı nedir?

## ÇÖZÜM:

$X = 2$  ise, örnek uzaydaki  $\{TTY, TYT, YTT\}$  çıkışları meydana gelmiştir.

$$\begin{aligned} P[X = 2] &= P[\{TTY, TYT, YTT\}] \\ &= P[\{TTY\}] + P[\{TYT\}] + P[\{YTT\}] \\ &= 3/8 \end{aligned}$$

$Y = 8$  ise, örnek uzaydaki  $\{TTT\}$  çıkışı meydana gelmiştir.

$$P[Y = 8] = P[\{TTT\}] = 1/8$$

# Ayrık Rastlantı Değişkenleri ve Olasılık Kütle Fonksiyonu

Tanım: Sayılabilir bir kümeden değer alan bir rastlantı değişkenine **AYRIK RASTLANTI DEĞİŞKENİ** denir.

Tanım: Sonlu sayıda elemana sahip bir kümeden değer alan bir ayrık rastlantı değişkenine **SONLU** denir.

Tanım: Bir ayrık rastlantı değişkeninin **OLASILIK KÜTLE FONKSİYONU** denir,  $p_X(x)$  notasyonu ile gösterilir ve  $x$  gerçel sayısı için

$$p_X(x) = P[X = x] = P[\{\xi : X(\xi) = x\}]$$

eşitlikleriyle tanımlanır.



# Ayrık Rastlantı Değişkenleri ve Olasılık Kütle Fonksiyonu

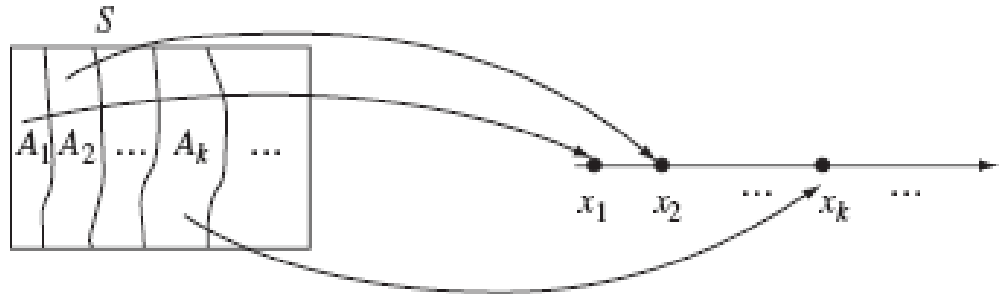
- Örnek uzayı  $S_X = \{x_1, x_2, x_3, \dots\}$  şeklinde belirtirsek,  $\{X = x_k\}$  ve  $A_k = \{\zeta: X(\zeta) = x_k\}$  olayları eşdeğerdir. O halde, olasılık kütle fonksiyonu (kısaca PMF)

$$p_X(x_k) = P[A_k]$$

olarak yazılabilir.

- $j \neq k$  ise,  $A_k \cap A_j = \{\zeta: X(\zeta) = x_k \text{ ve } \zeta: X(\zeta) = x_j\} = \emptyset$ .
- Herhangi bir  $\zeta \in S$ , gerçel eksen üzerindeki bir  $x_k$ 'ya dönüştürüldüğünden  $\zeta$  bir  $A_k$  olayının bir elemanı olup  $S = A_1 \cup A_2 \cup \dots$ . Özetle,

$$j \neq k \text{ ise, } A_k \cap A_j = \emptyset \\ S = A_1 \cup A_2 \cup \dots$$



# Ayrık Rastlantı Değişkenleri ve Olasılık Kütle Fonksiyonu

PMF aşağıdaki özelliklere sahiptir:

(i) Tüm  $x$  için  $p_X(x) \geq 0$ .

$$(ii) \sum_{x \in S_X} p_X(x) = \sum_{\forall k} p_X(x_k) = \sum_{\forall k} P[A_k] = 1$$

$$(iii) P[X \in B] = \sum_{x \in B} p_X(x), \quad B \subset S_X$$

Özellik (i) doğrudur çünkü  $p_X(x) = P[X = x]$  ve olasılık negatif olamaz.

Özellik (ii) doğrudur çünkü  $S = A_1 \cup A_2 \cup \dots$  ve örnek uzayın olasılığı 1'dir.

Özellik (iii) doğrudur çünkü bir  $B$  olayı temel olayların birleşimidir ve

$$P[X \in B] = P\left[\bigcup_{x \in B} \{\xi : X(\xi) = x\}\right] = \sum_{x \in B} P[X = x] = \sum_{x \in B} p_X(x)$$

# Ayrık Rastlantı Değişkenleri ve Olasılık Kütle Fonksiyonu

## ÖRNEK:

Bozuk bir para 3 kez atılmaktadır.  $X$ , üç atıştaki tura sayısı olsun. Tura ve yazı gelme olasılıklarının  $p$  ve  $(1-p)$  olduğunu varsayarak  $X$ 'in PMF'sini hesaplayınız ve çiziniz.

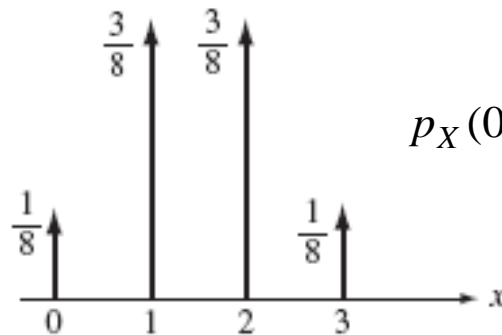
**ÇÖZÜM:**  $X$ ,  $S_X = \{0,1,2,3\}$  kümesinden değerler alır.

$$p_X(0) = P[X = 0] = P[\{YYY\}] = (1-p)^3$$

$$p_X(1) = P[X = 1] = P[\{YYT, YTY, TYY\}] = 3(1-p)^2 p$$

$$p_X(2) = P[X = 2] = P[\{YTT, TTY, TYT\}] = 3(1-p) p^2$$

$$p_X(3) = P[X = 3] = P[\{TTT\}] = p^3$$



$$p_X(0) + p_X(1) + p_X(2) + p_X(3) = 1$$

# Ayrık Rastlantı Değişkenleri ve Olasılık Kütle Fonksiyonu

## ÖRNEK:

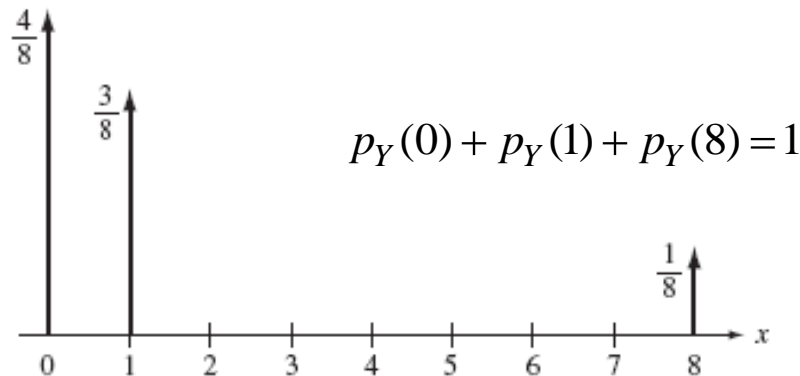
Bozuk bir para 3 kez atılmaktadır.  $X$ , üç atıştaki tura sayısı olsun. Bir oyuncu 1.5 TL ödeyerek aşağıdaki oyunu oynamaktadır. Oyuncu,  $X = 2$  ise 1 TL,  $X = 3$  ise 8 TL kazanmakta, aksi durumlarda ise para kazanmamaktadır.  $Y$ , oyuncunun kazandığı para olsun.  $Y$ 'nin PMF'sini hesaplayınız ve çiziniz.

**ÇÖZÜM:**  $Y$ ,  $S_Y = \{0, 1, 8\}$  kümesinden değerler alır.

$$p_Y(0) = P[Y = 0] = P[\{YYYY, YYT, YTY, TYY\}] = 4/8$$

$$p_Y(1) = P[Y = 1] = P[\{YTT, TTY, TYT\}] = 3/8$$

$$p_Y(8) = P[Y = 8] = P[\{TTT\}] = 1/8$$



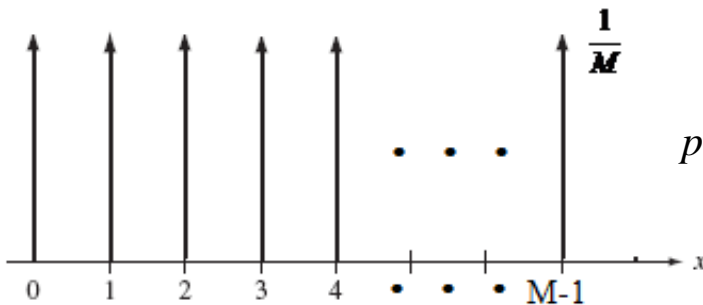
# Ayrık Rastlantı Değişkenleri ve Olasılık Kütle Fonksiyonu

## ÖRNEK:

Bir rastgele sayı üretici,  $S_X = \{0, 1, 2, \dots, M-1\}$  kümesinden bir sayıyı eşit olasılıkla üretmektedir. Üretilen sayı  $X$  olsun.  $X$ 'e **düzgün rastlantı değişkeni** denir.  $X$ 'in PMF'sini hesaplayınız ve çiziniz.

**ÇÖZÜM:** Sayılar eşit olasılıkla üretildiğinden

$$p_X(0) = p_X(1) = \dots = p_X(M-1) = \frac{1}{M}$$



$$p_X(0) + p_X(1) + \dots + p_X(M-1) = \frac{1}{M} M = 1$$

# Ayrık Rastlantı Değişkenleri ve Olasılık Kütle Fonksiyonu

## ÖRNEK:

$X$ , bir rastlantı deneyinde  $A$  olayı meydana gelirse “1” aksi halde “0” değeri alan bir fonksiyon olsun. Sadece 2 değer alan  $X$ ’e **Bernoulli rastlantı değişkeni** denir.  $A$ ’nın meydana gelme olasılığının  $p$  olduğunu varsayarak  $X$ ’in PMF’sini hesaplayınız.

**ÇÖZÜM:**  $X$ ,  $S_X = \{0,1\}$  kümesinden değerler alır

$$p_X(0) = P[X = 0] = P[\{\xi : \xi \in A^c\}] = 1 - p$$

$$p_X(1) = P[X = 1] = P[\{\xi : \xi \in A\}] = p$$

$$p_X(0) + p_X(1) = p + (1 - p) = 1$$

## Ayrık Rastlantı Değişkenleri ve Olasılık Kütle Fonksiyonu

**ÖRNEK:** Bir sayısal haberleşme sisteminde, alıcı doğru karar verinceye kadar verici gönderdiği biti yeniden iletilmektedir.  $X$ , doğru algılamaya kadar gerekli iletim sayısı olsun.  $X$ 'in PMF'sini hesaplayınız.  $X$ 'in çift bir olma olasılığı nedir? İlk başarı için gerekli deneme sayısını veren  $X$ 'e **geometrik rastlantı değişkeni** denir.

**ÇÖZÜM:**  $X$ ,  $S_X = \{1, 2, 3, \dots\}$  kümesinden değerler alır.  $\{X = k\}$  olayı, ilk  $k-1$  iletim hatalı, son iletim başarılı ise meydana geleceğinden

$$p_X(k) = P[X = k] = P[\underbrace{00 \cdots 01}_{k-1 \text{ kez}}] = (1-p)^{k-1} p = q^{k-1} p, \quad k = 1, 2, \dots$$

$X$ 'in çift bir sayıya eşit olabilmesi için  $\{X=2,4,6,\dots\}$  olayı meydana gelmelidir.

$$\begin{aligned} P[X \text{ çift sayı}] &= \sum_{k=1}^{\infty} p_X(2k) = \sum_{k=1}^{\infty} p q^{2k-1} = \frac{p}{q} \sum_{k=1}^{\infty} q^{2k} = \frac{p}{q} \left[ \frac{1}{1-q^2} - 1 \right] \\ &= \frac{p}{q} \frac{q^2}{1-q^2} = \frac{pq}{(1-q)(1+q)} = \frac{q}{1+q} \end{aligned}$$

## Ayrık Rastlantı Değişkenleri ve Olasılık Kütle Fonksiyonu

**ÖRNEK:** Bir sayısal haberleşme sisteminde, iletilen bir bitin yanlış algılama olasılığı  $p$ 'dir.  $n$  bit iletimdeki hata sayısı  $X$  olsun.  $X$ 'in PMF'sini hesaplayınız.  $n$  iletimde 1 veya daha az hata olasılığı nedir?  $n$  denemedeki başarı sayısını ölçen  $X$ 'e **iki terimli rastlantı değişkeni** denir.

**ÇÖZÜM:**  $X$ ,  $S_X = \{0, 1, 2, \dots, n\}$  kümesinden değerler alır.  $\{X = k\}$  olayı,  $k$  iletim hatalı,  $n-k$  iletim başarılı ise meydana gelir. Hatalı iletimler  $C_k^n$  değişik şekilde oluşabileceğinden

$$p_X(k) = P[X = k] = \binom{n}{k} p^k (1-p)^{n-k}, \quad k = 0, 1, \dots, n$$

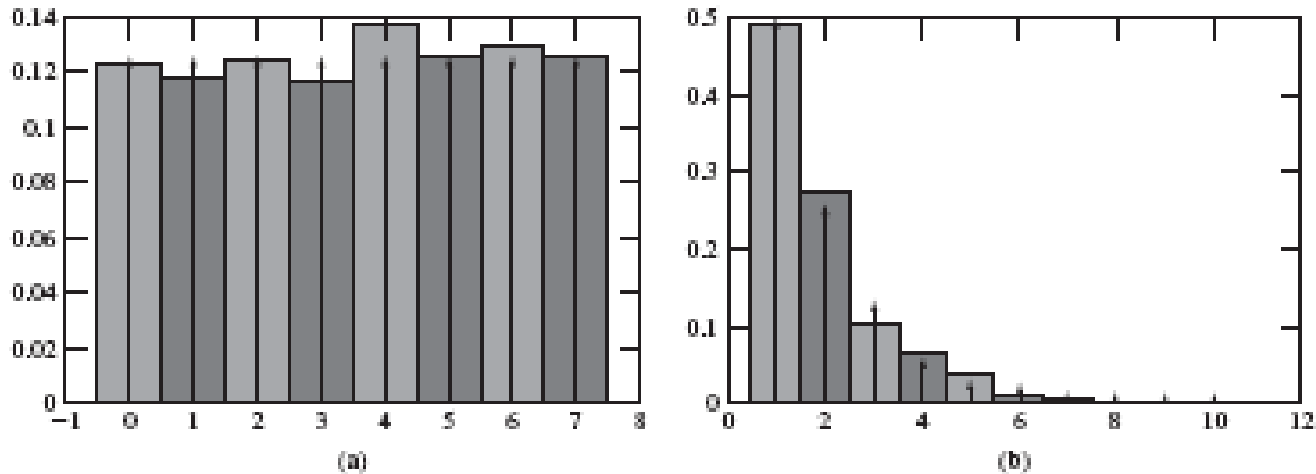
$X \leq 1$  ise 1 veya daha az hata oluşacağından

$$P[X \leq 1] = \binom{n}{0} p^0 (1-p)^{n-0} + \binom{n}{1} p^1 (1-p)^{n-1} = (1-p)^n + np(1-p)^{n-1}$$



# Ayrık Rastlantı Değişkenleri ve Olasılık Kütle Fonksiyonu

- $X$  rastlantı değişkeninin alacağı değerleri belirlemek için bir deneyi  $n$  kez tekrarladığımızı varsayalım.  $\{X = x_k\}$  olayının meydana gelme sayısı  $N_k(n)$  ve karşılık gelen bağıl frekans  $f_k(n) = N_k(n) / n$  olsun.
- $n$  büyük değerler aldığında  $f_k(n)$ 'nin  $p_X(x_k)$ 'ya yakınsamasını bekleriz. Yani, bağıl frekans grafiği PMF grafiğine yakınsar.

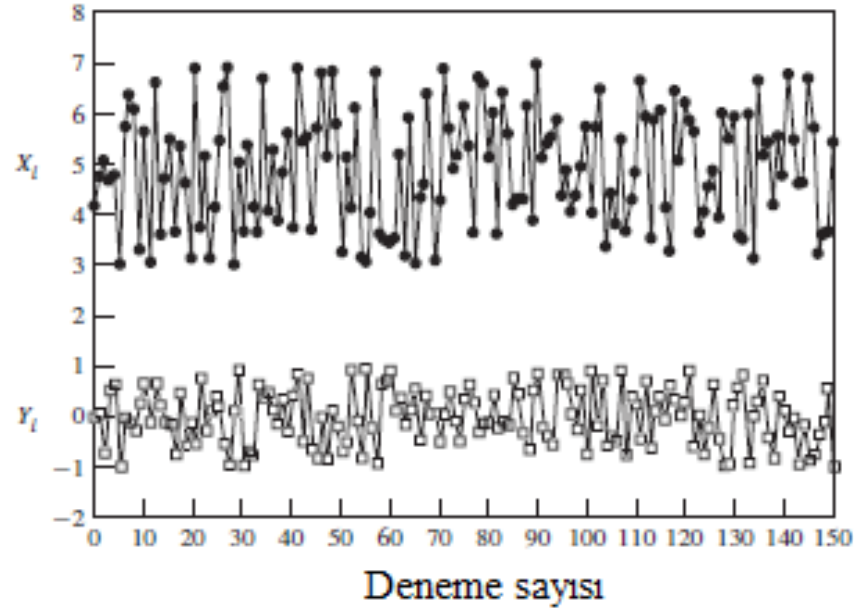


(a)  $\{0, 1, \dots, 7\}$  kümesinden bir sayı üretilmesinin 1000 kez tekrarlanması

(b)  $p = 1/2$  parametrelili geometrik rastlantı değişkeninin 1000 kez üretilmesi

## Ortalama Değer ve Momentler

- Bir ayrık rastlantı değişkeni hakkındaki tüm bilgi PMF’de saklıdır. Bazen, PMF’nin verdiği bilgiyi özetleyen birkaç parametreyi bilmek yeterlidir.



- Örneğin, iki değişkenin aldığı değerler, deneyin 150 tekrarı için verilmiştir.  $X$ , 5;  $Y$ , 0 civarında değer alır.  $X$ 'in sapması,  $Y$ 'nin sapmasından daha fazladır.

# Ortalama Değer ve Momentler

Tanım:  $X$  ayrık rastlantı değişkeninin **ORTALAMA DEĞERİ**

$$m_X = E[X] = \sum_{x \in S_X} x p_X(x) = \sum_k x_k p_X(x_k)$$

eşitliğiyle tanımlanır.

Not: Toplam mutlak toplanabilir, yani

$$E[|X|] = \sum_k |x_k| p_X(x_k) < \infty$$

ise değişkeninin ortalaması vardır. Bazı değişkenleri için toplama yakınsamayabilir. Bu gibi durumlarda, rastlantı değişkeninin ortalama değeri yoktur.

## Ortalama Değer ve Momentler

**ÖRNEK:** Bernoulli rastlantı değişkeninin ortalama değerini hesaplayınız.

**ÇÖZÜM:** 
$$E[X] = 0p_X(0) + 1p_X(1) = 0(1-p) + 1(p) = p$$

**ÖRNEK:**  $X$ , bir para üç kez atıldığında gözüken tura sayısı olsun.  $E[X]$  nedir?

**ÇÖZÜM:** 
$$E[X] = \sum_{k=0}^3 kp_X(k) = 0\left(\frac{1}{8}\right) + 1\left(\frac{3}{8}\right) + 2\left(\frac{3}{8}\right) + 3\left(\frac{1}{8}\right) = 1.5$$

**ÖRNEK:**  $[0, M-1]$  aralığında değer alan düzgün rastlantı değişkeninin ortalama değerini hesaplayınız.

**ÇÖZÜM:** 
$$\begin{aligned} E[X] &= \sum_{k=0}^{M-1} kp_X(k) = \sum_{k=0}^{M-1} k \frac{1}{M} = \frac{1}{M} [0 + 1 + 2 + \dots + M-1] \\ &= \frac{1}{M} \frac{(M-1)M}{2} = \frac{M-1}{2} \end{aligned}$$

## Ortalama Değer ve Momentler

- Rastlantı değişkeninin ortalama değeri, deney gerçekleştirildiğinde değişkenin alacağı değer şeklinde yorumlanmamalıdır. Örneğin, Bernoulli rastlantı değişkeninin ortalama değeri  $p$ 'dir ancak değişken 0 ve 1 değerlerini alır.
- Ortalama değer, rastlantı değişkeninin yeterince fazla sayıda gözleminin aritmetik ortalamasına karşılık gelmektedir.
- Deney  $n$  kez tekrarlandığında değişkeninin aldığı değerleri  $x(1), x(2), \dots, x(n)$  ile gösterelim ( $x(j)$ ,  $j$ . denemedeki çıkışıdır!).
- Rastlantı değişkeninin alabileceği değerler  $x_k$  ve  $x_k$  değerinin gözükme sayısı  $N_k(n)$  ise karşılık gelen bağıl frekans

$$f_k(n) = \frac{N_k(n)}{n}$$

olacaktır.

# Ortalama Değer ve Momentler

- Gözlemlerin aritmetik ortalama değeri bağıl frekanslar cinsinden hesaplanabilir:

$$\begin{aligned}\langle X \rangle_n &= \frac{x(1) + x(2) + \cdots + x(n)}{n} = \frac{x_1 N_1(n) + x_2 N_2(n) + \cdots + x_k N_k(n) + \cdots}{n} \\ &= x_1 f_1(n) + x_2 f_2(n) + \cdots + x_k f_k(n) + \cdots \\ &= \sum_k x_k f_k(n)\end{aligned}$$

- Bağıl frekansların olasılığa yakınsadığını biliyoruz:  $\lim_{n \rightarrow \infty} f_k(n) = p_X(x_k), \forall k$
- O halde,

$$\langle X \rangle_n = \sum_k x_k f_k(n) \rightarrow \sum_k x_k p_X(x_k) = E[X]$$

- Özet:  $n$  büyük değerler aldığında, aritmetik ortalama,  $E[X]$ 'e yakınsamaktadır.

## Ortalama Değer ve Momentler

**ÖRNEK:** Bozuk bir para 3 kez atılmaktadır.  $X$ , üç atıştaki tura sayısı olsun. Bir oyuncu 1.5 TL ödeyerek aşağıdaki oyunu oynamaktadır. Oyuncu,  $X = 2$  ise 1 TL,  $X = 3$  ise 8 TL kazanmakta, aksi durumlarda ise para kazanmamaktadır.  $Y$ , oyuncunun kazandığı para (ödül) olsun.  $Y$ 'nin ortalama değeri nedir? Ortalama kazanç nedir?

**ÇÖZÜM:** Ortalama ödül,  $Y$ 'nin PMF'sinden hesaplanabilir:

$$\begin{aligned} E[Y] &= 0p_Y(0) + 1p_Y(1) + 8p_Y(8) \\ &= 0\left(\frac{4}{8}\right) + 1\left(\frac{3}{8}\right) + 8\left(\frac{1}{8}\right) = \frac{11}{8} \end{aligned}$$

Ortalama kazancı bulmak için, oyuna ödenen para ortalama ödülünden çıkarılmalıdır:

Ortalama kazanç:  $E[Y] - 1.5 = 11/8 - 1.5 = -1/8.$

**Yorum:** Oyuncu, oyun başına ortalama 1/8 TL = 12.5 Kr kaybetmektedir.

## Ortalama Değer ve Momentler

### ÖRNEK:

Parametresi  $p$  olan geometrik rastlantı değişkeninin ortalama değerini hesaplayınız.

### ÇÖZÜM:

$$E[X] = \sum_{k=1}^{\infty} k p q^{k-1} = p \sum_{k=1}^{\infty} k q^{k-1}$$

Geometrik seri formülü:  $\frac{1}{1-q} = \sum_{k=0}^{\infty} q^k$

Geometrik seri formülünün her iki yanının  $q$ 'ya göre türevi alınırsa

$$\frac{1}{1-q} = \sum_{k=0}^{\infty} q^k \Rightarrow \sum_{k=0}^{\infty} k q^{k-1} = \frac{E[X]}{p} \Rightarrow E[X] = \frac{p}{1-q} = \frac{1}{1-q}$$



## Ortalama Değer ve Momentler

### ÖRNEK:

Bazı rastlantı değişkenleri için ortalama değer hesaplanamaz. Örneğin, tura gözükünceye kadar yapılan atış sayısı  $X$  ve oyuncunun kazandığı para  $Y = 2^X$  olsun. Oyuncu, para kazanmayı garantilemek için ne kadar para ödemeye razı olmalıdır?

### ÇÖZÜM:

$$P[X = k] = \left(\frac{1}{2}\right)^k, \quad P[Y = 2^k] = \left(\frac{1}{2}\right)^k, \quad k = 1, 2, \dots$$

Oyuncu, oyunu yeterince fazla sayıda oynadığında kazanacağı ödül  $E[Y]$ 'dir.

$$E[Y] = \sum_{k=1}^{\infty} y_k p_Y(y_k) = \sum_{k=1}^{\infty} 2^k p_Y(2^k) = \sum_{k=1}^{\infty} 2^k \left(\frac{1}{2}\right)^k = 1 + 1 + \dots = \infty$$

Yorum: Ortalama ödül sonsuz olduğundan, oyuncu herhangi bir miktar ödeyerek oyun oynamaya razı olmalıdır. Ancak, hangi koşullarda kar edileceği belirsizdir. Bu belirsizliğin giderilmesi gereklidir!

## Ortalama Değer ve Momentler

- $X$  bir rastlantı değişkeni ve  $g$  bir fonksiyon olmak üzere,  $Z = g(X)$  olsun.
- $X$  ayrık değişkeni  $x_k$  değerlerini alıyorsa,  $Z$  değişkeni de ayrık olup  $g(x_k)$  değerlerini alır.  $g(X)$  fonksiyonunun aldığı değerleri  $\{z_1, z_2, \dots\}$  ile belirtelim.
- $E[Z]$ , ilk önce  $Z$ 'ye ilişkin PMF  $p_Z(z)$  bulunarak ve daha sonra ortalama değer formülü kullanılarak belirlenebilir.
- $E[Z]$ ,  $p_Z(z)$  belirlenmeden

$$E[Z] = E[g(X)] = \sum_k g(x_k) p_X(x_k)$$

ilişkisinden de hesaplanabilir.

## Ortalama Değer ve Momentler

- Bu sonucu göstermek zor değildir.
- Dönüşüm sonucunda  $z_j$  değerini veren  $x$  değerlerini  $\{x_k: g(x_k) = z_j\}$  kümesi ile belirtelim.

$$\sum_k g(x_k) p_X(x_k) = \sum_j z_j \left\{ \sum_{x_k: g(x_k)=z_j} p_X(x_k) \right\}$$

- Parantez içindeki terim,  $g(x_k) = z_j$  eşitliğini sağlayan  $x_k$  değerlerinin olasılığının toplamı olup  $p_Z(z_j)$  olduğundan

$$\sum_k g(x_k) p_X(x_k) = \sum_j z_j p_Z(z_j) = E[z]$$

## Ortalama Değer ve Momentler

**ÖRNEK:**  $X$ ,  $S_X = \{-3, -1, 1, 3\}$  kümesinden değer alan düzgün dağılımlı bir değişken ve  $Z = X^2$  olsun.  $E[Z]$  nedir?

**ÇÖZÜM:**  $Z$ ,  $S_Z = \{1, 9\}$  kümesinden değerler alır. Birinci yaklaşımdan

$$p_Z(1) = P[X \in \{-1, 1\}] = p_X(-1) + p_X(1) = \frac{1}{4} + \frac{1}{4} = \frac{1}{2}$$

$$p_Z(9) = P[X \in \{-3, 3\}] = p_X(-3) + p_X(3) = \frac{1}{4} + \frac{1}{4} = \frac{1}{2}$$

$$E[Z] = 1p_Z(1) + 9p_Z(9) = 1\left(\frac{1}{2}\right) + 9\left(\frac{1}{2}\right) = 5$$

İkinci yaklaşımdan

$$E[Z] = E[X^2] = \sum_k k^2 p_X(k) = \frac{1}{4} (3^2 + (-1)^2 + 1^2 + 3^2) = 5$$

# Ortalama Değer ve Momentler

**TEOREM:**  $X$  bir rastlantı değişkeni,  $a, b, c$  katsayılar ve  $g$  ile  $h$  fonksiyonlar olmak üzere  $Z = ag(X) + bh(X) + c$  ise

$$E[Z] = aE[g(X)] + bE[h(X)] + c$$

**İSPAT:**

$$\begin{aligned} E[Z] &= E[ag(X) + bh(X) + c] = \sum_k (ag(x_k) + bh(x_k) + c)p_X(x_k) \\ &= a \sum_k g(x_k)p_X(x_k) + b \sum_k h(x_k)p_X(x_k) + c \sum_k p_X(x_k) \\ &= aE[g(X)] + bE[h(X)] + c \end{aligned}$$

**Teoremin özel halleri:**

$$\begin{aligned} E[g(X) + h(X)] &= E[g(X)] + E[h(X)] \\ E[aX] &= aE[X] \\ E[X + c] &= E[X] + c \\ E[c] &= c \end{aligned}$$

## Ortalama Değer ve Momentler

**ÖRNEK:**  $X$ ,  $S_X = \{-3, -1, 1, 3\}$  kümesinden değer alan düzgün dağılımlı bir değişken ve  $Z = (2X+10)^2$  olsun.  $E[Z]$  nedir?

**ÇÖZÜM:** 
$$E[Z] = E[(2X + 10)^2] = E[4X^2 + 40X + 100]$$
$$= 4E[X^2] + 40E[X] + 100 = 4(5) + 40(0) + 100 = 120$$

**ÖRNEK:**  $X$ ,  $n = 48$  ve  $p = 1/3$  parametrelili ki terimli rastlantı değişkeni olmak üzere

$$Z = \begin{cases} 0, & X \leq 20 \\ X - 20, & X > 20 \end{cases}$$

olsun.  $E[Z]$  nedir

**ÇÖZÜM:** 
$$E[Z] = \sum_{k=21}^{48} (k - 20) \binom{48}{k} \left(\frac{1}{3}\right)^k \left(\frac{2}{3}\right)^{48-k} = 0.182$$

## Ortalama Değer ve Momentler

- Ortalama değer, bir rastlantı değişkeni hakkında sınırlı bilgi vermektedir. Örneğin,  $E[X] = 0$  ise,  $X$  her zaman sıfıra eşit olabileceği gibi çok büyük negatif ve pozitif değerler de alabilir.
- Rastlantı değişkeninin ortalama değeri etrafında sapması  $X - E[X]$  değişken hakkında ek bir bilgi vermektedir.
- Sapma, pozitif veya negatif değerler alabilir. Ölçmek istediğimiz büyüklük, sapmanın genliği olduğundan, hiçbir zaman negatif değer vermeyen sapmanın karesi  $D(X) = (X - E[X])^2$  ele alınmalıdır.
- $D$ 'nin ortalamasına rastlantı değişkeninin **VARYANSI (DEĞİŞİNTİSİ)** denir.
- Bir rastlantı değişkeninin ortalama değeri sabit olduğundan, bundan sonraki tartışmalarda ortalama değer  $m_X = E[X]$  notasyonu ile belirtilecektir.

## Ortalama Değer ve Momentler

Tanım:  $X$  ayrık rastlantı değişkeninin **VARYANSI**

$$\begin{aligned}\sigma_X^2 &= \text{VAR}[X] = E[(X - m_X)^2] \\ &= \sum_{x \in S_X} (x - m_X)^2 p_X(x) = \sum_k (x_k - m_X)^2 p_X(x_k)\end{aligned}$$

eşitliğiyle tanımlanır.

Tanım: Varyansın kareköküne **STANDART SAPMA** denir ve  $\sigma_X$  ile gösterilir

$$\sigma_X = \text{STD}[X] = \sqrt{\text{VAR}[X]}$$



## Ortalama Değer ve Momentler

- Varyans aşağıdaki verilen eşitlikten de hesaplanabilir:

$$\begin{aligned}\sigma_X^2 &= \text{VAR}[X] = E[(X - m_X)^2] = E[X^2 - 2m_X X + m_X^2] \\ &= E[X^2] - 2m_X E[X] + m_X^2 \\ &= E[X^2] - m_X^2\end{aligned}$$

- $E[X^2]$ 'ye  $X$ 'in **İKİNCİ MOMENTİ** denir.
- $n$  pozitif bir tamsayı olmak üzere,  $E[X^n]$ 'ye  $X$ 'in  **$n$ . MOMENTİ** denir.
- Ortalama değer, birinci momente eşittir.
- Varyans, ikinci momentten birinci momentinin karesi çıkartılarak hesaplanabilir.

## Ortalama Değer ve Momentler

Varyans, aşağıdaki özelliklere sahiptir:

$$\begin{aligned}\text{VAR}[X + c] &= E[X + c - (E[X] + c)^2] \\ &= E[(X - E[X])^2] = \text{VAR}[X]\end{aligned}$$

$$\text{VAR}[cX] = E[(cX - cE[X])^2] = E[c^2(X - E[X])^2] = c^2\text{VAR}[X]$$

$$\text{VAR}[c] = E[(c - c)^2] = E[0] = 0$$

## Ortalama Değer ve Momentler

**ÖRNEK:** Üç kez para atıştaki tura sayısı  $X$  olsun.  $\text{VAR}[X]$  nedir?

**ÇÖZÜM:**

$$E[X^2] = 0^2 \left(\frac{1}{8}\right) + 1^2 \left(\frac{3}{8}\right) + 2^2 \left(\frac{3}{8}\right) + 3^2 \left(\frac{1}{8}\right) = 3$$

$$\text{VAR}[X] = E[X^2] - m_X^2 = 3 - 1.5^2 = 0.75$$

**ÖRNEK:** Bernoulli rastlantı değişkeninin varyansını hesaplayınız.

**ÇÖZÜM:**

$$E[X^2] = 0^2 p_X(0) + 1^2 p_X(1) = 0(1-p) + 1(p) = p$$

$$\text{VAR}[X] = E[X^2] - m_X^2 = p - p^2 = p(1-p) = pq$$

## Ortalama Değer ve Momentler

**ÖRNEK:** Geometrik rastlantı değişkeninin varyansını hesaplayınız.

**ÇÖZÜM:** 
$$E[X^2] = \sum_{k=1}^{\infty} k^2 pq^{k-1} = p \sum_{k=1}^{\infty} k^2 q^{k-1} = p \sum_{k=0}^{\infty} k^2 q^{k-1}$$

Geometrik seri formülü: 
$$\frac{1}{1-q} = \sum_{k=0}^{\infty} q^k$$

Serinin her iki yanının  $q$ 'ya göre iki kez türevi alınır ve her iki taraf  $pq$  ile çarpılırsa

$$\begin{aligned} \frac{2pq}{(1-q)^3} &= pq \sum_{k=0}^{\infty} k(k-1)q^{k-2} = \sum_{k=0}^{\infty} k(k-1)pq^{k-1} = E[X^2] - E[X] \\ \Rightarrow E[X^2] &= \frac{2pq}{(1-q)^3} + E[X] = \frac{2q}{p^2} + \frac{1}{p} = \frac{1+q}{p^2} \end{aligned}$$

$$\text{VAR}[X] = E[X^2] - m_X^2 = \frac{1+q}{p^2} - \left(\frac{1}{p}\right)^2 = \frac{q}{p^2}$$