

ความน่าจะเป็นและสัญญาณสุ่ม (Probability & Random Signal)

ตอนที่ 3 : ตัวแปรสุ่ม (2/2) (Random Variable)

ตัวแปรสุ่มแบบต่อเนื่อง (continuous random variable)

ตัวแปรสุ่มประเภทที่สองคือตัวแปรสุ่มแบบต่อเนื่อง (continuous random variable) ซึ่งเป็นตัวแปรที่มีค่าที่เป็นไปได้อยู่ในเซตที่นับไม่ได้ ยกตัวอย่างเช่น เวลาที่รถไฟจะมาถึงสถานี หรือ ความยาวของเส้นผ่านศูนย์กลางของเพลาคูที่ถูกกลึง ค่าเหล่านี้ล้วนมีค่าที่เป็นไปได้ที่ต่อเนื่อง (continuous)

หากเรากำหนดให้ระยะเวลาที่รถไฟจะมาถึงสถานีเป็น X ถึงแม้ว่ารถไฟจะถูกจัดตารางมาให้ถึงทุกๆ 10 นาที ความน่าจะเป็นที่ระยะเวลานั้นจะเท่ากับ 10 นาที จะมีค่าเท่ากับ 0 ในทางทฤษฎี เหตุการณ์ที่ระยะเวลาจะเท่ากับ 10 นาที มีแค่ครั้งเดียวเทียบกับเหตุการณ์อื่นๆที่ระยะเวลาเท่ากับค่าอื่นเช่น 10.1, 10.01, 10.001, 10.0001, 10.00000001, 9.9, 9.99, 9.9999 เราสามารถเขียนเหตุการณ์ที่เกิดขึ้นนั้นได้เป็นจำนวนครั้งไม่ถ้วนเนื่องจากค่าของตัวแปรเป็นค่าต่อเนื่อง ดังนั้น ความน่าจะเป็นของเหตุการณ์ที่ตัวแปรสุ่มมีค่าเท่ากับค่าคงที่ค่าหนึ่งนั้นจะเป็น 0 เสมอ

$$P(X = 0) = 0$$

หรือกล่าวได้อีกอย่างคือ เราไม่ควรใช้สมการในการอธิบายเหตุการณ์สำหรับตัวแปรสุ่มแบบต่อเนื่อง

ตัวอย่างที่ 1 : การกลึงเพล

โรงงานมีเครื่องกลึงอยู่ 2 เครื่อง ซึ่งแต่ละเครื่องถูกตั้งค่าไว้สำหรับกลึงเพลให้มีความผ่านศูนย์กลาง ขนาด 4 [cm]

กำหนดให้ D_A และ D_B เป็นขนาดของเส้นผ่านศูนย์กลางของเพลที่สร้างโดยเครื่องกลึง A และเครื่องกลึง B ตามลำดับ

หากเรากำหนดความเผื่อ (tolerance) ในการผลิตไว้ที่ 0.01 [cm] เราสามารถเปรียบเทียบสมรรถนะของเครื่องกลึงแต่ละเครื่องได้ดังนี้

$$P(|D_A - 4| \leq 0.01) = 0.6827$$

$$P(|D_B - 4| \leq 0.01) = 0.9545$$

จากตัวอย่างที่กำหนด ทำให้เราสรุปได้ว่า เครื่องกลึง B มีสมรรถนะที่ดีกว่า (จาก หนึ่งร้อยชิ้นที่ผลิต เพลจากเครื่องกลึง A จำนวน 68 ชิ้น ผ่านตามเกณฑ์ที่กำหนด แต่เพลจากเครื่องกลึง B จำนวน 95 ชิ้นผ่านตามเกณฑ์ที่กำหนด)

การแจกแจงของความน่าจะเป็น (probability distribution)

เหตุการณ์ที่เกี่ยวข้องกับตัวแปรสุ่มแบบต่อเนื่องจะถูกอธิบายโดยใช้สมการ หรือ ช่วงที่เป็นไปได้ของค่า เช่น

$$P(X \leq 1) , P(-0.3 \leq X \leq 0.1) , P(|x - 2.5| \leq 0.1)$$

เช่นเดียวตัวแปรสุ่มแบบไม่ต่อเนื่อง การแจกแจงของความน่าจะเป็นของตัวแปรต่อเนื่องสามารถเขียนอยู่ในรูปของฟังก์ชันได้ ซึ่งต้องมีความสัมพันธ์ดังต่อไปนี้

$$\int_{-\infty}^{\infty} \{f_X(x)\} dx = 1$$
$$0 \leq f_X(x) \leq 1, \quad 0 \leq x$$

เรากำหนดให้ความสัมพันธ์ระหว่าง ความน่าจะเป็น และการแจกแจงของความน่าจะเป็นดังต่อไปนี้

$$P(X \leq k) = \int_{-\infty}^k \{f_X(x)\} dx$$

ความน่าจะเป็นที่ตัวแปรสุ่มจะมีค่าน้อยกว่าหรือเท่ากับ k มีค่าเท่ากับการหาพื้นที่ใต้กราฟของฟังก์ชันการแจกแจงความน่าจะเป็นจากลบอนันต์ถึงค่า k

จากความสัมพันธ์ดังกล่าว เราสามารถคำนวณหาความน่าจะเป็นของเหตุการณ์ที่ถูกเขียนในรูปของสมการดังต่อไปนี้

$$\begin{aligned} P(X \geq k) &= 1 - P(X \leq k) = 1 - \int_{-\infty}^k \{f_X(x)\} dx \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \{f_X(x)\} dx - \int_{-\infty}^k \{f_X(x)\} dx \\ &= \int_k^{\infty} \{f_X(x)\} dx \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} P(|X - \mu| \leq k) &= P(\mu - k \leq X \leq \mu + k) = 1 - P(X \leq \mu - k) - P(X \geq \mu + k) \\ &= \int_{-\infty}^{\infty} \{f_X(x)\} dx - \int_{-\infty}^{\mu-k} \{f_X(x)\} dx - \int_{\mu+k}^{\infty} \{f_X(x)\} dx \\ &= \int_{\mu-k}^{\mu+k} \{f_X(x)\} dx \end{aligned}$$

ดังนั้น เราสามารถอธิบายการแจกแจงโดยใช้ฟังก์ชันได้ครบโดเมนที่ฟังก์ชันนั้นมีคุณสมบัติต่อไปนี้

$$\begin{aligned} \int_{-\infty}^{\infty} \{f_X(x)\} dx &= 1 \\ f_X(x) &\geq 0 \quad \forall x \end{aligned}$$

การแจกแจงแบบยูนิฟอร์ม (Uniform Distribution)

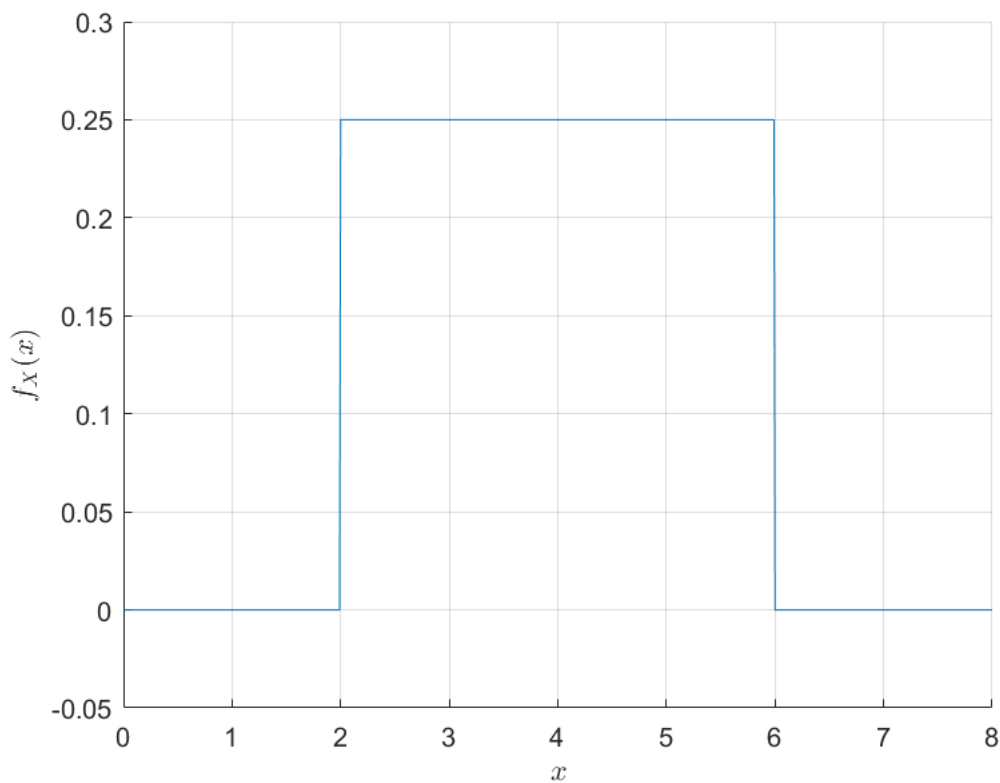
ในกรณีที่เหตุการณ์นั้นเกิดขึ้นอยู่ในช่วงที่จำกัด

$$X \in [x_{\min}, x_{\max}]$$

และมีการแจกแจงความน่าจะเป็นอย่างเท่ากันทุกเหตุการณ์ เราสามารถเขียนฟังก์ชันการแจกแจงความน่าจะเป็นได้ดังต่อไปนี้

$$f_X(x) = \frac{\theta(x - x_{\min}) - \theta(x - x_{\max})}{x_{\max} - x_{\min}}$$

```
clf
ax = axes;
hold(ax, 'on')
grid(ax, 'on')
x_max = 6;
x_min = 2;
x = 0:0.01:8;
plot(ax, x, ((x >= x_min) - (x >= x_max)) / (x_max - x_min))
xlabel('$x$', 'Interpreter', 'latex');
ylabel('$f_X(x)$', 'Interpreter', 'latex')
axis(ax, [0 8 -0.05 0.3])
```



เราสามารถนำแนวคิดนี้ไปเขียนเป็นโปรแกรมที่ใช้ในการสุ่มตัวเลขที่เป็นค่าต่อเนื่องในช่วงได้ดังต่อไปนี้

```
x_max = 6;
x_min = 2;
sz = [1,100];
X = (x_max-x_min)*rand(sz)+x_min;
```

การสุ่มแบบดังกล่าวเหมาะสำหรับตัวแปรสุ่มที่เราไม่ทราบค่าแน่ชัดแต่เราสามารถหาช่วงของค่ามันได้และทุกค่าที่อยู่ในช่วงมีโอกาสที่จะเป็นได้เท่าๆกัน

การแจกแจงแบบปกติ (Normal (Gaussian) Distribution)

ในหลายครั้ง การแจกแจงของความน่าจะเป็นไม่ได้มีค่าเท่ากันหมดในช่วง การแจกแจงของความน่าจะเป็นนั้นอาจจะเกาะกลุ่มใกล้ค่าหนึ่งมากกว่าค่าอื่นในช่วง หนึ่งใน การแจกแจงความน่าจะเป็นที่พบเห็นบ่อยในการวิเคราะห์เชิงสถิติและงานวิจัยได้แก่การแจกแจงแบบปกติ หรือ การแจกแจงแบบเกาส์เซียน (normal/Gaussian distribution) ซึ่งสามารถเขียนเป็นฟังก์ชันได้ดังต่อไปนี้

$$f_X(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma_X^2}} e^{-\frac{1}{2}\left(\frac{x-\mu_X}{\sigma_X}\right)^2}$$

โดยที่

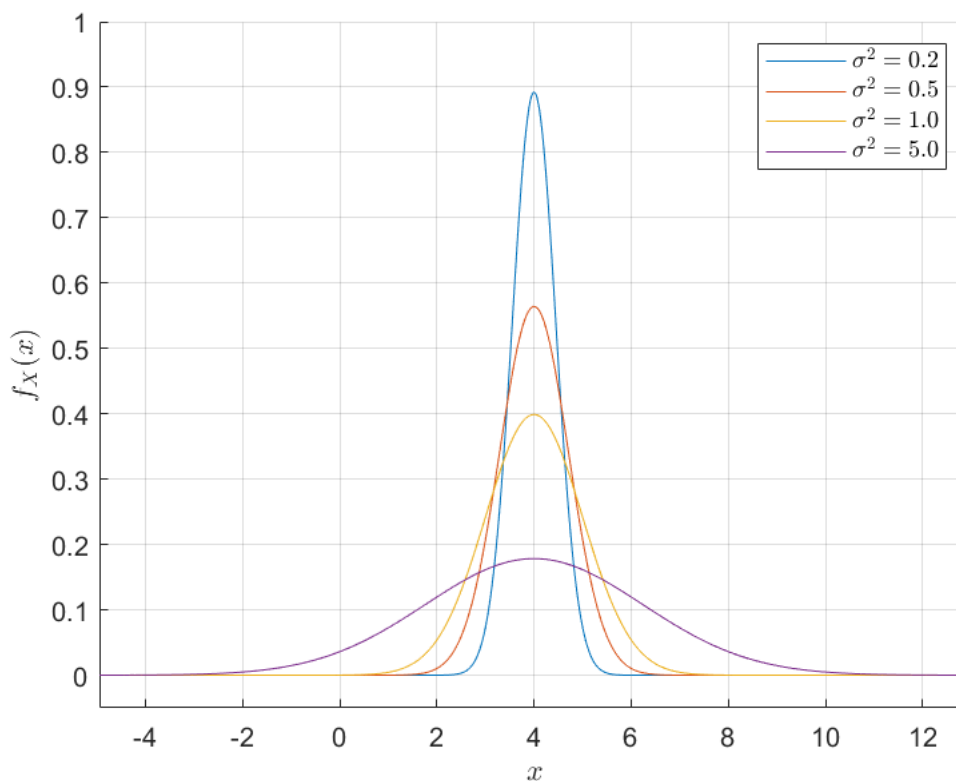
μ_X และ σ_X เป็นพารามิเตอร์ของฟังก์ชันนี้ (ซึ่งมีบทบาทเกี่ยวข้องกับค่าคาดหวังและค่าแปรปรวน)

```
clf
ax = axes;
hold(ax, 'on')
```

```

grid(ax,'on')
mu = 4;
sigma_sqr = [0.2 0.5 1 5];
sigma = sqrt(sigma_sqr);
lab = cell(1,numel(sigma));
x = (-4*max(sigma):0.01:4*max(sigma))+mu;
for i = 1:numel(sigma)
    s = sigma(i);
    plot(ax,x,exp(-0.5*((x-mu)/s).^2)/sqrt(2*pi*s^2))
    xlabel('$x$', 'Interpreter','latex');
    ylabel('$f_X(x)$', 'Interpreter','latex')
    axis(ax,[min(x) max(x) -0.05 1]);
    lab{i} = sprintf('$\sigma^2 = %.1f$',sigma_sqr(i));
end
legend(lab,'Interpreter','latex')

```

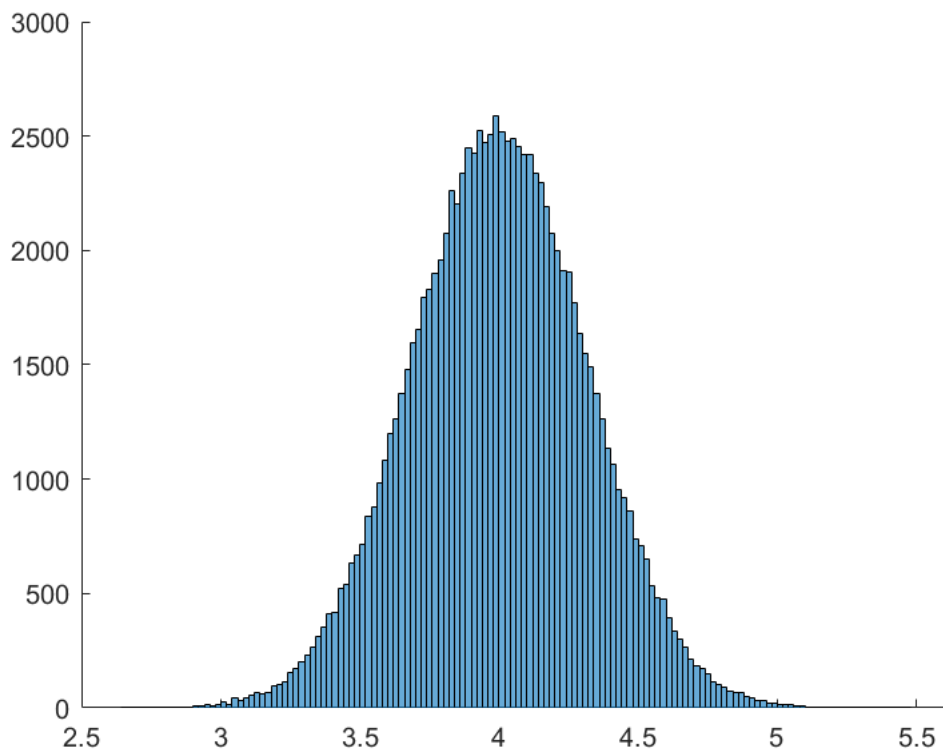


ค่า σ_X ของฟังก์ชันบ่งบอกถึงความแปรปรวนของค่า X ในบริเวณรอบค่า μ_X ซึ่งค่าของ σ_X มีค่าน้อย ความน่าจะเป็นที่ X อยู่บริเวณรอบๆ μ_X จะยิ่งมีมากขึ้น การแจกแจงความน่าจะเป็นแบบดังกล่าวนี้อาจมีประโยชน์ถ้าเราทราบถึงค่าคาดหวังและค่าแปรปรวนของตัวแปรสุ่ม ซึ่งเราสามารถนำมาเขียนเป็นโปรแกรมในการสุ่มได้ดังนี้

```

sigma_sqr = 0.1;
mu = 4;
X = sqrt(sigma_sqr)*randn([1,100000])+mu;
clf;
ax = axes;
hold(ax,'on')
histogram(ax,X)

```



การแจกแจงของความน่าจะเป็นแบบปกติเป็นการแจกแจงที่ได้รับความนิยม เนื่องจากมีความเกี่ยวข้องกับ ทฤษฎี **Central Limit Theorem** และพฤติกรรมหรือพลวัตต่างๆ ตามธรรมชาติล้วนแต่ให้ผลลัพธ์ทางสถิติที่มีลักษณะเป็นระฆังคว่ำหรือการแจกแจงแบบปกตินั่นเอง

การแจกแจงแบบปกติด้วยลอการิทึม (Log-Normal Distribution)

สมมติว่าเรากำหนดอัตราเร็วเชิงเส้น (linear speed) ของหุ่นยนต์ที่ค่า V แต่ในโลกความจริง อัตราเร็วของหุ่นยนต์นั้นมีความไม่แน่นอนอยู่ เราสามารถจำลองความน่าจะเป็นของอัตราเร็วด้วยการเลือกลักษณะการแจกแจง อย่างไรก็ตาม ค่าของอัตราเร็วนั้นมีค่าเป็นที่ยอมรับมากกว่าหรือเท่ากับ 0 ดังนั้นเราไม่สามารถใช้การแจกแจงแบบปกติได้

แต่ถ้าเรามาความเร็วเป็นค่าที่โคจรใกล้ค่าต่อไปนี้

$$V = e^W$$

เราสามารถให้ค่าของเลขยกกำลัง W มีการแจกแจงแบบปกติ ผลลัพธ์ที่ได้คือความเร็วที่มีการกระจายตัวแบบปกติด้วยลอการิทึม (log-normal distribution) ซึ่งมีฟังก์ชันการแจกแจงของความน่าจะเป็นในรูปแบบดังต่อไปนี้

$$f_V(v) = \frac{1}{v \cdot \sigma_V \sqrt{2\pi}} e^{-\frac{1}{2} \left(\frac{\ln(v) - \mu_V}{\sigma_V} \right)^2}$$

```
mu = log(1);
sigma = 0.4;
X = lognrnd(mu,sigma,[1,100000]);
clf;
ax = axes;
hold(ax,'on')
histogram(ax,X)
```

