## Rachunek prawdopodobieństwa i statystyka

## Komentarz do wykładu z 5. marca

## Zadania

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

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

Jest zatem  $\mathrm{E}(aX+b)=\int_{\mathbb{R}}(ax+b)\,f(x)\,dx=a\int_{\mathbb{R}}x\,f(x)\,dx+b\int_{\mathbb{R}}f(x)\,dx=a\mathrm{E}(X)+b.$  Można powiedzieć ogólniej: jeżeli Y=g(X), to  $\mathrm{E}(Y)=\mathrm{E}(g(X))=\int_{\mathbb{R}}g(x)\,f(x)\,dx.$ 

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)

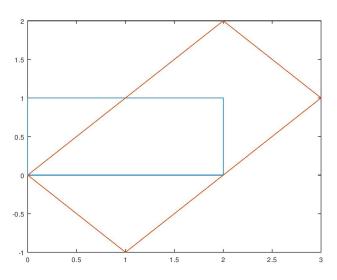
Zauważmy też, że (pochodna funkcji odwrotnej to odwrotność pochodnej wyjściowej funkcji)

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

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