

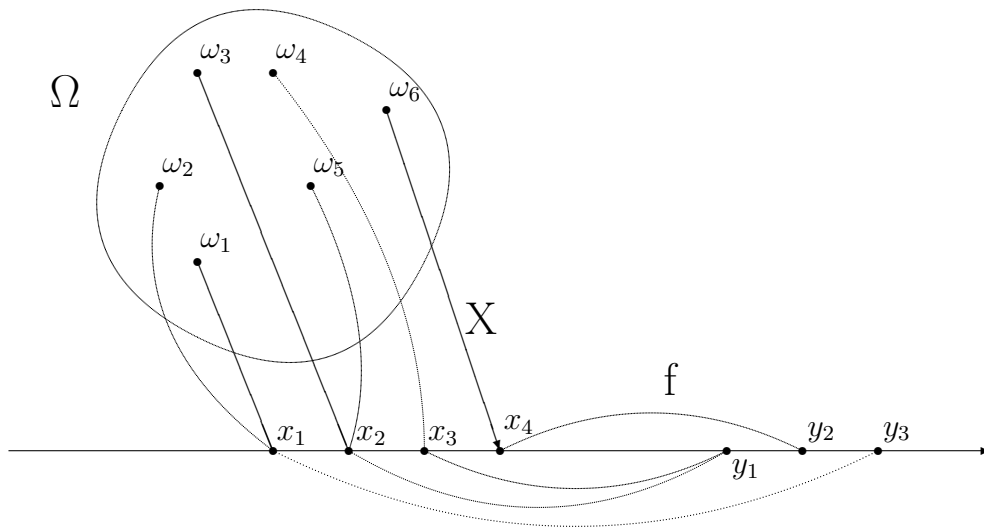
# Wartość oczekiwana zmiennej losowej

Antoni Kościelski

14 marca 2021

## 1 Podstawowa definicja

Aby zdefiniować wartość oczekiwaną zmiennej losowej  $X$  musimy mieć samą zmienną  $X$  i przestrzeń probabilistyczną, na której ta zmienna jest określona. Na rysunku mamy wyobrażenie przestrzeni  $\Omega$  ze zdarzeniami elementarnymi  $\omega_1, \dots, \omega_6$ . Przyjmijmy, że jest to przestrzeń z prawdopodobieństwem  $P$  i prawdopodobieństwo  $P(\{\omega_i\})$  zdarzenia elementarnego  $\omega_i$  jest równe  $p_i$ . Jest też tam zobrazowana zmienna losowa  $X$ , dla której w szczególności mamy  $X(\omega_4) = x_3$ .



Zgodnie z podstawową definicją wartości oczekiwanej zmiennej  $X$  jest to całka z  $X$  względem prawdopodobieństwa  $P$ , a więc

$$E(X) = \int X(\omega) dP(\omega) = \sum_{i=1}^6 X(\omega_i) P(\{\omega_i\}) = x_1 p_1 + x_1 p_2 + x_2 p_3 + x_3 p_4 + x_2 p_5 + x_4 p_6.$$

## 2 Rozkład zmiennej losowej

W zastosowaniach praktycznych zwykle przestrzeń probabilistyczna nie jest jasno określona i probabiliści wolą problem przenieść do zbioru liczb rzeczywistych i matematyki. W tym celu posługują się pojęciem rozkładu zmiennej losowej. Jest to pewne prawdopodobieństwo określone w zbiorze liczb rzeczywistych. Dla naszej zmiennej  $X$  jest to albo prawdopodobieństwo określone dla wszystkich borelowskich podzbiorów liczb rzeczywistych, albo dla wszystkich podzbiorów zbioru wartości  $X$ .

Zgodnie z definicją rozkładem zmiennej  $X$  nazywamy prawdopodobieństwo  $P_X$  zdefiniowane wzorem

$$P_X(A) = P(X^{-1}[A]),$$

gdzie  $X^{-1}[A]$  jest przeciwobrazem zbioru  $A$  wyznaczonym przez zmienną  $X$ .

Dla naszej zmiennej  $X$  mamy oczywiste zależności:

$$\begin{aligned} P_X(R \setminus \{x_1, x_2, x_3, x_4\}) &= P(X^{-1}[R \setminus \{x_1, x_2, x_3, x_4\}]) = P(\emptyset) = 0, \\ P_X(\{x_1\}) &= P(X^{-1}(\{x_1\})) = P(\{\omega_1, \omega_2\}) = P(\{\omega_1\}) + P(\{\omega_2\}) = p_1 + p_2, \\ P_X(\{x_2\}) &= p_3 + p_5, \quad P_X(\{x_3\}) = p_4 \quad \text{oraz} \quad P_X(\{x_4\}) = p_6. \end{aligned}$$

## 3 Inna definicja wartości oczekiwanej

Często wartość oczekiwaną zmiennej losowej definiuje się lub wyraża się za pomocą rozkładu zmiennej przyjmując, że

$$E(X) = \int x dP_X(x) = \sum_{i=1}^4 x_i P_X(\{x_i\}) = x_1(p_1 + p_2) + x_2(p_3 + p_5) + x_3 p_4 + x_4 p_6.$$

Jak widać powyższa równość powstała przez odpowiednie pogrupowanie składników w podstawowej definicji  $E(X)$ . W naszym konkretnym przypadku równoważność obu definicji wartości oczekiwanej jest oczywista i dowodzi się, że zachodzi w każdym przypadku.

## 4 Zmienna losowa $f(X)$

Zmienna losowa  $f(X)$  to nic innego jak złożenie funkcji rzeczywistej  $f$  i zmiennej losowej  $X$ . Jeżeli przyjmiemy,  $f(X) = Y$ , to  $Y(\omega) = f(X(\omega))$ . Zmienna  $f(X)$  z powyższego rysunku przyjmuje trzy wartości  $y_1, y_2$  i  $y_3$ . Jej rozkład jest scharakteryzowany wzorami

$$P_{f(X)}(\{y_1\}) = p_3 + p_4 + p_5, \quad P_{f(X)}(\{y_2\}) = p_6 \quad \text{oraz} \quad P_{f(X)}(\{y_3\}) = p_1 + p_2.$$

Znamy już dwa sposoby liczenia wartości oczekiwanej zmiennej  $f(X)$ , a mianowicie

$$E(f(X)) = \int f(X(\omega)) dP(\omega) = y_3 p_1 + y_3 p_2 + y_1 p_3 + y_1 p_4 + y_1 p_5 + y_2 p_6$$

oraz

$$E(f(X)) = \int y dP_{f(X)}(y) = y_1(p_3 + p_4 + p_5) + y_2 p_6 + y_3(p_1 + p_2).$$

Pierwszy polega na całkowaniu względem prawdopodobieństwa  $P$ , drugi – na całkowaniu względem rozkładu  $P_{f(X)}$  zmiennej  $f(X)$ . Możemy też obliczyć tę wartość całkując względem rozkładu  $P_X$  zmiennej  $X$  zgodnie z wzorem

$$\int y dP_{f(X)}(y) = \int f(x) dP_X(x).$$

Wzór ten dość łatwo dowodzi się przez indukcję (!) ze względu na  $f$ . Powinien być ”do sprawdzenia” dla funkcji zero-jedynkowych, równych 1 na jakimś zbiorze (borelowskim)  $A$ , i byłby to tzw. pierwszy krok indukcyjny.

Licząc zgodnie z tym wzorem wartość oczekiwaną zmiennej  $f(X)$  otrzymujemy

$$E(f(X)) = \int y dP_{f(X)}(y) = \int f(x) dP_X(x) = \sum_{i=1}^4 f(x_i) P_X(\{x_i\}) =$$

$$= f(x_1)(p_1 + p_2) + f(x_2)(p_3 + p_5) + f(x_3)p_4 + f(x_4)p_6 = y_3(p_1 + p_2) + y_1(p_3 + p_5) + y_1p_4 + y_2p_6.$$

Omówione tu własności zostały zaprezentowane na przykładzie dyskretnym, ale zachodzą w pełnej ogólności. Wymagają tylko bardziej skomplikowanych dowodów.

Przedstawione tu rozważania są istotne w porządnym dowodach własności takich jak  $E(X + Y) = E(X) + E(Y)$  i innych zadań z listy 5.