



概率论笔记

作者：肖程哲

时间：July 3, 2022



苟日新，日日新，又日新

目录

第 1 章 概率基础	1
1.1 概率空间	1
1.2 古典概型与几何概率	3
1.3 条件概率	3
第 2 章 随机变量	5
2.1 随机变量的分布	5
2.2 随机变量的条件分布	5
2.3 随机变量的函数	5
第 3 章 随机变量的数值特征	6
3.1 期望与方差	6
3.2 矩母函数与特征函数	6
3.3 熵与信息	6
第 4 章 常见分布	7
4.1 离散分布	7
4.2 连续分布	7
4.3 正态分布及其导出分布	7
第 5 章 概率极限	8
5.1 收敛	8
5.2 大数定理	8
5.3 中央极限定理	8

第1章 概率基础

内容提要

- | | |
|------------------------------------|-----------------------------------|
| <input type="checkbox"/> 事件 | <input type="checkbox"/> 乘法法则 |
| <input type="checkbox"/> 古典概型与几何概率 | <input type="checkbox"/> 全概率公式 |
| <input type="checkbox"/> 条件概率与独立 | <input type="checkbox"/> Bayes 法则 |

1.1 概率空间

定义 1.1 (样本空间)

随机试验可能出现的结果称为样本点 (sample point), 用 ω 表示。样本的全体构成样本空间 (sample space), 用 Ω 表示。



定义 1.2 (事件的古典定义)

样本点 ω 的集合称为事件 (event)。



我们关心的随机现象被抽象为集合, 逻辑运算 (且, 或, 非, etc.) 对应成集合论运算 (交, 并, 补, etc.)。

性质 集合的运算性质:

交换律 $A \cup B = B \cup A, AB = BA$

结合律 $(A \cup B) \cup C = A \cup (B \cup C), (AB)C = A(BC)$

分配律

$$(A \cup B) \cup C = A \cup (B \cup C), \quad (1.1)$$

$$(A \cap B) \cup C = (A \cup C) \cap (B \cup C). \quad (1.2)$$

对偶律 (De Morgan's laws)

$$\text{事件并的对立等于对立的交: } \overline{A \cup B} = \overline{A} \cap \overline{B}, \quad (1.3)$$

$$\text{事件交的对立等于对立的并: } \overline{A \cap B} = \overline{A} \cup \overline{B}. \quad (1.4)$$

为方便概率的定义, 并不把 Ω 的一切子集作为事件, 应避免不可测集的出现。

定义 1.3 (事件域)

事件构成的全体称为事件域 \mathcal{F} , 是 Ω 的子集族 (collection of subsets), 应满足 σ 代数 的要求:

- $\emptyset \in \mathcal{F}$, 无事发生;
- $A \in \mathcal{F} \implies A^c \in \mathcal{F}$, 即 \mathcal{F} 对补集运算 (逻辑上的非) 封闭;
- $A_1, \dots, A_n, \dots \in \mathcal{F} \implies \bigcap_{n=1}^{\infty} A_n \in \mathcal{F}$, 即 \mathcal{F} 对可数交运算 (逻辑上的可数多个且) 封闭.



笔记 可数性是为了在数学上能够恰当地处理无穷的概念, 术语中的 σ 指的就是可数并。由对偶原理可得 σ 域同时对可数并运算封闭. 即 σ 域对逆, 并, 交, 差的可数次运算封闭。

事件域根据问题的不同要求适当选取, 在概率定义没有困难时, 应尽量选大, 通常以 Ω 的一切子集作为事件域. 当 Ω 给定后, 若某些子集必须作为事件处理, 能否找到包含他们的 σ 域?

命题 1.1

若给定 Ω 的一个非空集族 \mathcal{G} , 必存在 Ω 上唯一的 σ 域 $m(\mathcal{G})$, 满足下列性质:

- 包含 \mathcal{G}
- 若其他 σ 域包含 \mathcal{G} , 则必包含 $m(\mathcal{G})$

这个 $m(\mathcal{G})$ 称为包含 \mathcal{G} 的最小 σ 域, 或由 \mathcal{G} 扩张而成的 σ 域.



扩张, 或者称为延拓, 是数学中很重要的一个概念, 大抵是将某映射的定义域适当扩大, 不改变在初始定义域上的映射取值(注意值域可能是比较抽象的集合, 配备了某些操作之后被称为空间), 同时在扩大后的定义域上仍然保持某些优良的性质. 与此相对的概念是限制, 即关心局部上可能更加漂亮的性质, 把初始的定义域适当缩小.

证明 由于 Σ 的一切子集构成的集类包含 \mathcal{G} , 所以 m 存在. 再取 Σ 上满足此条件的 σ 域之交作为 $m(\mathcal{G})$ 即可.

定义 1.4 (Borel 集)

设 \mathbb{R}^1 为全集, 形为 $[a, b)$ 构成的集类产生的 σ 域称为一维 Borel σ 域, 记为 \mathcal{B}_1 , 其中的元素称为一维 Borel 集



若 x, y 为任意实数, 由于:

$$\{x\} = \bigcap_{n=1}^{\infty} \left[x, x + \frac{1}{n} \right)$$

$$(x, y) = [x, y) - \{x\}$$

$$[x, y] = [x, y) + \{y\}$$

$$(x, y] = [x, y) + \{y\} - \{x\}$$

因此 \mathcal{B}_1 包含一切开区间, 闭区间, 单个实数, 可列个实数, 以及他们经可列次逆, 并, 交, 差运算的集合.

定义 1.5 (概率空间)

定义在事件域(非样本空间)上的集合函数 $P : \mathcal{F} \rightarrow \mathbb{R}$ 称为概率的条件是:

非负性 $P(A) \geq 0, \forall A \in \mathcal{F}$

规范性 $P(\Omega) = 1$; (如果没有这条就是一般的有限测度)

可列可加性 若 $A_1, \dots, A_n, \dots \in \mathcal{F}$ 两两不交, 即 $A_i \cap A_j = \emptyset, \forall i \neq j$, 则 $P(\bigcup_{n=1}^{\infty} A_n) = \sum_{n=1}^{\infty} P(A_n)$.

我们称 (Ω, \mathcal{F}, P) 为一个概率空间 (probability space)



性质 概率的性质:

- $P(\Omega) = 1$;
- $P(A^c) = 1 - P(A)$;
- 若 $A \subseteq B$ 则 $P(A) \leq P(B)$;

推论 1.1 (加法公式)

基础形式:

$$P(A \cup B) = P(A) + P(B) - P(AB)$$

一般形式:

$$\begin{aligned} P(A_1 \cup A_2 \cup \dots \cup A_n) &= \sum_{i=1, \dots, n} P(A_i) - \sum_{\substack{i < j \\ i, j = 1, \dots, n}} P(A_i A_j) \\ &+ \sum_{\substack{i < j < k \\ i, j, k = 1, \dots, n}} P(A_i A_j A_k) - \dots + (-1)^{n-1} P(A_1 A_2 \dots A_n) \end{aligned}$$

特别地, 若事件出现个数相同时概率相等, 则可简化为:

$$P(A_1 \cup A_2 \cup \dots \cup A_n) = nP_1 - \binom{n}{2}P_2 + \binom{n}{3}P_3 - \dots + (-1)^{n-1}P_n$$



显然, 可列可加性可以推出有限可加性. 但是一般来讲, 由有限可加性并不能推出可列可加性. 设 $A_i \in \mathcal{F}, i = 1, 2, \dots$ 且两两互不相容, 若希望由有限可加性推出可列可加性, 则需要下式成立:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P\left(\sum_{i=1}^n A_i\right) = P\left(\lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{i=1}^n A_i\right)$$

定义 1.6

对于 \mathcal{F} 上的集合函数 P , 若它对 \mathcal{F} 中任何一个单调不减的集序列 $\{S_n\}$ (即 $S_n \in \mathcal{F}, S_n \subseteq S_{n+1}$) 均满足:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} P(S_n) = P\left(\lim_{n \rightarrow \infty} S_n\right)$$

则称它是下连续的.



故若令 $S_n = \sum_{i=1}^n A_i$, 则可列可加性条件等价于有限可加性加下连续.

1.2 古典概型与几何概率

1.3 条件概率

定义 1.7 (条件概率)

令 $A, B \in \mathcal{F}$, 且 $P(B) > 0$ 称

$$P(A|B) = \frac{P(A \cap B)}{P(B)}$$

为基于 B 的条件概率 (probability conditional on B), 这仍然是一个概率测度.



定理 1.1 (乘法法则)

令 $A, B \in \mathcal{F}$, 且 $P(B) > 0$, 则

$$P(A \cap B) = P(A|B)P(B)$$

泛化后有:

$$P(A_1 \cap A_2 \cap \dots \cap A_n) = P(A_1)P(A_2|A_1)P(A_3|A_1 \cap A_2)\dots$$



定理 1.2 (全概率公式)

设 B_1, B_2, \dots, B_n 为样本空间 Ω 的一个分割, 且互不相容, 即 $\bigcup_{i=1}^n B_i = \Omega, B_i B_j = \emptyset$ for $i \neq j$. 如果 $P(B_i) > 0, i = 1, 2, \dots, n$, 则对任一事件 A 有

$$P(A) = \sum_{i=1}^n P(B_i)P(A|B_i). \quad (1.5)$$



笔记 $P(A|B_i)$ 可视为事件 A 在 B_i 上的平均, $P(B_i)$ 则为其权重.

定理 1.3 (Bayes 定理)

设 B_1, B_2, \dots, B_n 为样本空间 Ω 的一个分割, 且互不相容, 即 $\bigcup_{i=1}^n B_i = \Omega, B_i B_j = \emptyset$ for $i \neq j$. 如果 $P(A) >$

$0, P(B_i) > 0, i = 1, 2, \dots, n$, 则

$$P(B_i|A) = \frac{P(B_i)P(A|B_i)}{\sum_{j=1}^n P(B_j)P(A|B_j)} \quad (1.6)$$



定义 1.8 (事件的独立性)

如果 $A, B \in \mathcal{F}$ 满足

$$P(A \cap B) = P(A)P(B),$$

则称 A 与 B 独立 (independent), 记为 $A \perp\!\!\!\perp B$.

对于事件集 A_1, A_2, \dots, A_n , 若对于其中任意子集 $A_{i_1}, A_{i_2}, \dots, A_{i_n}$ 有:

$$P(A_{i_1} \cap \dots \cap A_{i_n}) = P(A_{i_1}) \cdots P(A_{i_n})$$

则称此事件集相互独立 (mutually independent)



笔记 当 $P(A) > 0$ 时, 我们有 $P(B|A) = P(B) \iff B \perp\!\!\!\perp A$, 由此可得到 B 独立于 A 的直观理解

性质 独立性是对称的, 即 $A \perp\!\!\!\perp B \iff B \perp\!\!\!\perp A$. 若两事件独立, 则其补集也独立.

$$\begin{array}{c} A \longleftrightarrow B \\ \swarrow \searrow \\ A^c \leftrightarrow B^c \end{array}$$

定义 1.9 (事件域的独立性)

若 $\mathcal{G} \subset \mathcal{F}$ 与 $\mathcal{H} \subset \mathcal{F}$ 满足

$$A \perp\!\!\!\perp B, \quad \forall A \in \mathcal{G}, B \in \mathcal{H},$$

则称 \mathcal{G} 与 \mathcal{H} 独立, 记为 $\mathcal{G} \perp\!\!\!\perp \mathcal{H}$



测度论告诉我们一个重要结果: 如果 \mathcal{G} 对交集运算封闭, 那么成立 $\mathcal{G} \perp\!\!\!\perp \mathcal{H} \implies \sigma(\mathcal{G}) \perp\!\!\!\perp \mathcal{H}$

第 2 章 随机变量

2.1 随机变量的分布

2.2 随机变量的条件分布

2.3 随机变量的函数

第3章 随机变量的数值特征

3.1 期望与方差

3.2 矩母函数与特征函数

3.3 熵与信息

第4章 常见分布

4.1 离散分布

4.2 连续分布

4.3 正态分布及其导出分布

第 5 章 概率极限

5.1 收敛

5.2 大数定理

5.3 中央极限定理