

# Rachunek prawdopodobieństwa i procesy stochastyczne

Aleksandra Gorzkowska

Elektronika i Telekomunikacja  
Wydział Informatyki, Elektroniki i Telekomunikacji



## Definicja

Przestrzeń probabilistyczną nazywamy trójkę  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , gdzie:

## Definicja

Przestrzeń probabilistyczną nazywamy trójkę  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , gdzie:

- 1  $\Omega$  to przestrzeń zdarzeń elementarnych,

## Definicja

**Przestrzeń probabilistyczną** nazywamy trójkę  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , gdzie:

- ①  $\Omega$  to przestrzeń zdarzeń elementarnych,
- ②  $\mathcal{F}$  to rodzina zdarzeń, czyli podzbiorów  $\Omega$ , taka że:
  - Ⓘ  $\mathcal{F} \neq \emptyset$ ,
  - Ⓣ Jeśli  $A \in \mathcal{F}$ , to  $A' \in \mathcal{F}$ ,
  - Ⓜ Jeśli  $A_i \in \mathcal{F}$ , dla  $i = 1, 2, \dots$ , to  $\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i \in \mathcal{F}$ .

## Definicja

**Przestrzeń probabilistyczną** nazywamy trójkę  $(\Omega, \mathcal{F}, P)$ , gdzie:

- ①  $\Omega$  to przestrzeń zdarzeń elementarnych,
- ②  $\mathcal{F}$  to rodzina zdarzeń, czyli podzbiorów  $\Omega$ , taka że:
  - Ⓘ  $\mathcal{F} \neq \emptyset$ ,
  - Ⓣ Jeśli  $A \in \mathcal{F}$ , to  $A' \in \mathcal{F}$ ,
  - Ⓜ Jeśli  $A_i \in \mathcal{F}$ , dla  $i = 1, 2, \dots$ , to  $\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i \in \mathcal{F}$ .
- ③  $P$  to rozkład prawdopodobieństwa, czyli funkcja  $P: \mathcal{F} \rightarrow \mathbb{R}$ , taka że:
  - Ⓘ  $\forall A \in \mathcal{F}: P(A) \in [0; 1]$ ,
  - Ⓣ  $P(\Omega) = 1$ ,
  - Ⓜ Jeśli  $A_i \in \mathcal{F}$  dla  $i = 1, 2, \dots$  oraz  $A_i \cap A_j = \emptyset$  dla  $i \neq j$ , to

$$P\left(\bigcup_{i=1}^{\infty} A_i\right) = \sum_{i=1}^{\infty} P(A_i).$$

## Uwagi do rodziny zdarzeń $\mathcal{F}$

Rodzinę zbiorów spełniającą podane warunki nazywamy  $\sigma$ -ciałem.

## Uwagi do rodziny zdarzeń $\mathcal{F}$

Rodzinę zbiorów spełniającą podane warunki nazywamy  $\sigma$ -ciałem.

Jeśli  $\Omega$  jest zbiorem skończonym, to najczęściej jako  $\mathcal{F}$  przyjmujemy  $2^\Omega$ .



## Uwagi do rodziny zdarzeń $\mathcal{F}$

Rodzinę zbiorów spełniającą podane warunki nazywamy  $\sigma$ -ciałem.

Jeśli  $\Omega$  jest zbiorem skończonym, to najczęściej jako  $\mathcal{F}$  przyjmujemy  $2^\Omega$ .

Jeśli zdarzenia elementarne są liczbami rzeczywistymi, to  $\mathcal{F}$  najczęściej **nie jest** zbiorem wszystkich podzbiorów  $\mathbb{R}$ .

## Uwagi do rodziny zdarzeń $\mathcal{F}$

Rodzinę zbiorów spełniającą podane warunki nazywamy  $\sigma$ -ciałem.

Jeśli  $\Omega$  jest zbiorem skończonym, to najczęściej jako  $\mathcal{F}$  przyjmujemy  $2^\Omega$ .

Jeśli zdarzenia elementarne są liczbami rzeczywistymi, to  $\mathcal{F}$  najczęściej **nie jest** zbiorem wszystkich podzbiorów  $\mathbb{R}$ .

Najmniejsze w sensie inkluzji  $\sigma$ -ciało zawierające zbiory otwarte na  $\mathbb{R}$  nazywamy  $\sigma$ -ciałem zbiorów borelowskich.

Oznaczenie:  $\mathcal{B}$

## Definicja

Funkcję  $X: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  nazywamy **zmienną losową**, jeśli dla każdego  $x \in \mathbb{R}$  zachodzi  $\{\omega \in \Omega: X(\omega) \leq x\} \in \mathcal{F}$ .

## Definicja

Funkcję  $X: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  nazywamy **zmienną losową**, jeśli dla każdego  $x \in \mathbb{R}$  zachodzi  $\{\omega \in \Omega: X(\omega) \leq x\} \in \mathcal{F}$ .

## Definicja

**Rozkładem prawdopodobieństwa** zmiennej losowej nazywamy funkcję  $P_X: \mathcal{B} \rightarrow \mathbb{R}$  zdefiniowaną następująco

$$P_X(A) = P(\{\omega \in \Omega: X(\omega) \in A\}) = P(X \in A).$$

## Definicja

Funkcję  $X: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  nazywamy **zmienną losową**, jeśli dla każdego  $x \in \mathbb{R}$  zachodzi  $\{\omega \in \Omega: X(\omega) \leq x\} \in \mathcal{F}$ .

## Definicja

**Rozkładem prawdopodobieństwa** zmiennej losowej nazywamy funkcję  $P_X: \mathcal{B} \rightarrow \mathbb{R}$  zdefiniowaną następująco

$$P_X(A) = P(\{\omega \in \Omega: X(\omega) \in A\}) = P(X \in A).$$

## Przykład

### Rozkład **Poissona**

Niech  $X: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ , przy czym  $X$  może przyjmować jedynie wartości ze zbioru  $\{0, 1, 2, \dots\}$ .

$$P_X(X = k) = \frac{e^{-\lambda} \lambda^k}{k!}, \text{ gdzie } \lambda > 0$$

**Oznaczenie:**  $X \sim \mathcal{P}(\lambda)$

## Definicja

Funkcję  $F: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  zdefiniowaną przez  $F(x) = P_X((-\infty; x]) = P(\{\omega \in \Omega: X(\omega) \leq x\})$  nazywamy **dystrybuantą** rozkładu zmiennej losowej  $X$ .

## Definicja

Funkcję  $F: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  zdefiniowaną przez  $F(x) = P_X((-\infty; x]) = P(\{\omega \in \Omega: X(\omega) \leq x\})$  nazywamy **dystrybuantą** rozkładu zmiennej losowej  $X$ .

## Definicja

Mówimy, że zmienna losowa  $X$  o dystrybuancie  $F$  jest **typu ciągłego**, jeśli istnieje taka funkcja dodatnia  $f$ , że dla każdego  $x \in \mathbb{R}$  zachodzi  $F(x) = \int_{-\infty}^x f(t)dt$ .

Funkcję  $f$  nazywamy **gęstością** rozkładu prawdopodobieństwa zmiennej losowej  $X$ .

## Przykład

Zmienna losowa o rozkładzie **wykładniczym** o parametrze  $\lambda$  zadana przez gęstość rozkładu:

$$f(x) = \begin{cases} 0 & , x < 0 \\ \lambda e^{-\lambda x} & , x \geq 0 \end{cases} \quad F(x) = \begin{cases} 0 & , x < 0 \\ 1 - e^{-\lambda x} & , x \geq 0 \end{cases}$$

**Oznaczenie:**  $X \sim \exp(\lambda)$



# Parametry rozkładu

## Definicja

**Wartością oczekiwaną** zmiennej losowej  $X$  nazywamy liczbę określoną:

## Definicja

**Wartością oczekiwaną** zmiennej losowej  $X$  nazywamy liczbę określoną:

$$\text{a) } E(X) = \sum_{k=0}^{\infty} x_k p(x_k),$$

gdzie  $X$  jest dyskretną zmienną losową,  $p(x_k) = P_X(X = k)$  oraz  $\sum_{k=0}^{\infty} p(x_k) = 1$ , o ile szereg  $\sum_{k=0}^{\infty} |x_k| p(x_k)$  jest zbieżny.

## Definicja

**Wartością oczekiwaną** zmiennej losowej  $X$  nazywamy liczbę określoną:

$$\text{a) } E(X) = \sum_{k=0}^{\infty} x_k p(x_k),$$

gdzie  $X$  jest dyskretną zmienną losową,  $p(x_k) = P_X(X = k)$  oraz  $\sum_{k=0}^{\infty} p(x_k) = 1$ , o ile szereg  $\sum_{k=0}^{\infty} |x_k| p(x_k)$  jest zbieżny.

$$\text{b) } E(X) = \int_{\mathbb{R}} xf(x)dx,$$

gdzie  $X$  jest zmienną losową typu ciągłego o gęstości  $f$ , o ile całka  $\int_{\mathbb{R}} |x|f(x)dx$  jest zbieżna.

## Definicja

**Wartością oczekiwaną** zmiennej losowej  $X$  nazywamy liczbę określoną:

$$\text{a) } E(X) = \sum_{k=0}^{\infty} x_k p(x_k),$$

gdzie  $X$  jest dyskretną zmienną losową,  $p(x_k) = P_X(X = k)$  oraz  $\sum_{k=0}^{\infty} p(x_k) = 1$ , o ile szereg  $\sum_{k=0}^{\infty} |x_k| p(x_k)$  jest zbieżny.

$$\text{b) } E(X) = \int_{\mathbb{R}} xf(x)dx,$$

gdzie  $X$  jest zmienną losową typu ciągłego o gęstości  $f$ , o ile całka  $\int_{\mathbb{R}} |x|f(x)dx$  jest zbieżna.

**Uwaga:** Dla dowolnych zmiennych losowych  $X$  oraz  $Y$ , a także dowolnych  $a, b \in \mathbb{R}$  zachodzi

$$E(aX + bY) = aE(X) + bE(Y)$$

## Definicja

**Wariancją** zmiennej losowej  $X$  nazywamy liczbę

$$\text{Var}(X) = E\left(\left(X - E(X)\right)^2\right) = E(X^2) - E^2(X).$$

## Definicja

**Wariancją** zmiennej losowej  $X$  nazywamy liczbę

$$\text{Var}(X) = E\left(\left(X - E(X)\right)^2\right) = E(X^2) - E^2(X).$$

## Przykład

Zmienna losowa o rozkładzie **normalnym** o gęstości rozkładu:

$$f(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{(x-m)^2}{2\sigma^2}},$$

gdzie  $\sigma > 0$ ,  $m \in \mathbb{R}$  oraz  $E(X) = m$ ,  $\text{Var}(X) = \sigma^2$

**Oznaczenie:**  $X \sim N(m, \sigma^2)$

## Definicja

**Wariancją** zmiennej losowej  $X$  nazywamy liczbę

$$\text{Var}(X) = E\left(\left(X - E(X)\right)^2\right) = E(X^2) - E^2(X).$$

## Definicja

**Kowariancją** zmiennych losowych  $X$  oraz  $Y$  nazywamy liczbę

$$\text{cov}(X, Y) = E\left(\left(X - E(X)\right)\left(Y - E(Y)\right)\right) = E(XY) - E(X)E(Y).$$



## Definicja

Zmienne losowe  $X_1, X_2, \dots, X_n$ , określone na tej samej przestrzeni probabilistycznej, nazywamy **niezależnymi**, jeśli dla dowolnych zbiorów borelowskich  $A_1, A_2, \dots, A_n$ , zdarzenia  $Z_i = \{\omega: X_i(\omega) \in A_i\}$  spełniają relację

$$P\left(\bigcap_{i=1}^n Z_i\right) = \prod_{i=1}^n P(Z_i).$$

## Definicja

Zmienne losowe  $X_1, X_2, \dots, X_n$ , określone na tej samej przestrzeni probabilistycznej, nazywamy **niezależnymi**, jeśli dla dowolnych zbiorów borelowskich  $A_1, A_2, \dots, A_n$ , zdarzenia  $Z_i = \{\omega: X_i(\omega) \in A_i\}$  spełniają relację

$$P\left(\bigcap_{i=1}^n Z_i\right) = \prod_{i=1}^n P(Z_i).$$

Zmienne losowe  $X_1, X_2, \dots$  nazywamy **niezależnymi**, jeśli dla każdego  $n$  zmienne losowe  $X_1, X_2, \dots, X_n$  są niezależne.

## Definicja

Zmienne losowe  $X_1, X_2, \dots, X_n$ , określone na tej samej przestrzeni probabilistycznej, nazywamy **niezależnymi**, jeśli dla dowolnych zbiorów borelowskich  $A_1, A_2, \dots, A_n$ , zdarzenia  $Z_i = \{\omega: X_i(\omega) \in A_i\}$  spełniają relację

$$P\left(\bigcap_{i=1}^n Z_i\right) = \prod_{i=1}^n P(Z_i).$$

Zmienne losowe  $X_1, X_2, \dots$  nazywamy **niezależnymi**, jeśli dla każdego  $n$  zmienne losowe  $X_1, X_2, \dots, X_n$  są niezależne.

**Uwaga:** Jeśli zmienne losowe są niezależne, to  $E(XY) = E(X)E(Y)$ .

# Procesy stochastyczne

## Definicja

**Procesem stochastycznym** nazywamy funkcję  $X: T \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ , gdzie  $T \subset \mathbb{R}$ , taką że dla każdego ustalonego  $t \in T$  funkcja  $X$ , traktowana jako funkcja argumentu  $\omega$ , jest zmienną losową.

**Oznaczenie:**  $X(t, \omega) = X_t(\omega)$ .

## Definicja

**Procesem stochastycznym** nazywamy funkcję  $X: T \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ , gdzie  $T \subset \mathbb{R}$ , taką że dla każdego ustalonego  $t \in T$  funkcja  $X$ , traktowana jako funkcja argumentu  $\omega$ , jest zmienną losową.

**Oznaczenie:**  $X(t, \omega) = X_t(\omega)$ .

## Definicja

Dla ustalonego  $\omega \in \Omega$  funkcję  $x: T \rightarrow \mathbb{R}$ , taką że  $x(t) = X(t, \omega)$  nazywamy **trajektorią** procesu stochastycznego.

## Przykład

Niech  $A$  i  $B$  będą niezależnymi zmiennymi o rozkładzie:

$$A \sim N(m_A, \sigma_A^2), B \sim N(m_B, \sigma_B^2)$$

Punkt materialny w chwili  $t = 0$  znajduje się w położeniu  $B$  na osi  $x$ , a następnie porusza się po tej osi z prędkością  $A$ . Położenie punktu na osi  $x$  w chwili  $t$  opisuje funkcja:

$$X(t, \omega) = tA(\omega) + B(\omega)$$

## Definicja

Proces stochastyczny nazywamy procesem stochastycznym o **przyrostach niezależnych**, jeśli dla dowolnego  $n \in \mathbb{N}_+$ , dowolnych  $t_0 < t_1 < \dots < t_n$  zmienne losowe  $X_{t_0}, X_{t_1} - X_{t_0}, \dots, X_{t_n} - X_{t_{n-1}}$  są niezależne.



## Definicja

Proces stochastyczny nazywamy procesem stochastycznym o **przyrostach niezależnych**, jeśli dla dowolnego  $n \in \mathbb{N}_+$ , dowolnych  $t_0 < t_1 < \dots < t_n$  zmienne losowe  $X_{t_0}, X_{t_1} - X_{t_0}, \dots, X_{t_n} - X_{t_{n-1}}$  są niezależne.

## Przykład

### 1 Proces Poissona

proces o przyrostach niezależnych,  $T = [0; \infty)$ ,

$$\forall t_1 < t_2: X_{t_2} - X_{t_1} \sim \mathcal{P}(\lambda(t_2 - t_1)), X_0 = 0$$

## Definicja

Proces stochastyczny nazywamy procesem stochastycznym o **przyrostach niezależnych**, jeśli dla dowolnego  $n \in \mathbb{N}_+$ , dowolnych  $t_0 < t_1 < \dots < t_n$  zmienne losowe  $X_{t_0}, X_{t_1} - X_{t_0}, \dots, X_{t_n} - X_{t_{n-1}}$  są niezależne.

## Przykład

### 1 Proces Poissona

proces o przyrostach niezależnych,  $T = [0; \infty)$ ,

$$\forall t_1 < t_2: X_{t_2} - X_{t_1} \sim \mathcal{P}(\lambda(t_2 - t_1)), X_0 = 0$$

### 2 Proces Wienera

proces o przyrostach niezależnych,  $T = [0; \infty)$ ,

$\forall t_1 < t_2: W_{t_2} - W_{t_1} \sim N(0, t_2 - t_1), W_0 = 0$ , trajektorie procesu są ciągłe

## Definicja

Proces stochastyczny  $X: T \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  nazywamy **stacjonarnym** (w szerszym sensie), jeśli:

- 1  $E(X_t) = \text{const. } \forall t \in T,$
- 2  $\text{cov}(X_t, X_s) = f(t - s), \forall t \geq s,$
- 3  $E(X_t^2) < \infty, \forall t \in T.$

## Definicja

Proces stochastyczny  $X: T \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  nazywamy **stacjonarnym** (w szerszym sensie), jeśli:

- 1  $E(X_t) = \text{const. } \forall t \in T,$
- 2  $\text{cov}(X_t, X_s) = f(t - s), \forall t \geq s,$
- 3  $E(X_t^2) < \infty, \forall t \in T.$

## Przykład

- 1 Proces Poissona

## Definicja

Proces stochastyczny  $X: T \times \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  nazywamy **stacjonarnym** (w szerszym sensie), jeśli:

- 1  $E(X_t) = \text{const. } \forall t \in T,$
- 2  $\text{cov}(X_t, X_s) = f(t - s), \forall t \geq s,$
- 3  $E(X_t^2) < \infty, \forall t \in T.$

## Przykład

- 1 Proces Poissona
- 2 Proces Wienera

Model AR (autoregresyjny)  $AR(p)$ ,  $T \in \mathbb{N}$

$$X_0 = 0, X_t = \sum_{i=1}^p \varphi_i X_{t-i} + \epsilon_t,$$

gdzie  $\epsilon_t \sim N(0, \sigma^2)$  i zmienne losowe  $\epsilon_t$  są niezależne