

## Лекція №16

### Окремі закони розподілу дискретних випадкових величин

Назва закону розподілу	Визначення д.в.в. $X$	Формула для знаходження ймовірності того чи того значення д.в.в.	Математичне сподівання $M(X)$	Дисперсія $D(X)$	Зауваження
Біноміальний	$X$ – число появ події $A$ в $n$ випробуваннях Бернуллі	$P_n(X = k) = C_n^k p^k q^{n-k}$	$np$	$npq$	$p$ – ймовірність появи події $A$ в кожному з випробувань, $q = 1 - p$
Розподіл Пуассона	$X$ – число появ події $A$ в $n$ випробуваннях Бернуллі, якщо $n$ велике, $p < 0,1$ і $np = const$	$P_n(X = k) = \frac{\lambda^k}{k!} e^{-\lambda}$ , $\lambda = np$	$\lambda$	$\lambda$	1. Розподіл Пуассона може бути отриманий з біноміального шляхом граничного переходу при $n \rightarrow \infty$ , $p \rightarrow 0$ . 2. Властивість $M(X) = D(X)$ використовують на практиці, а саме, якщо потрібно перевірити гіпотезу про те, що в.в. розподілена за законом Пуассона, то на підставі експериментальних даних знаходять $M(X)$ і $D(X)$ . Якщо вони близькі, то це є підставою прийняти цю гіпотезу.
Геометричний розподіл	Проводять незалежні випробування, в кожному з яких ймовірність появи події $A$ дорівнює $p$ . $X$ – число випробувань, які потрібно провести до першої появи події $A$ .	$P(X = k) = q^{k-1} \cdot p$	$\frac{1}{p}$	$\frac{2-p}{p^2}$	Закон розподілу названий геометричним, оскільки ймовірності послідовних значень в.в. $X$ утворюють геометричну прогресію з першим членом $p$ і знаменником $q$ .
Гіпергеометричний розподіл	З $N$ об'єктів, з яких $M$ мають деяку ознаку $A$ , навмання дістають $n$ об'єктів. $X$ – число елементів з ознакою $A$ серед відібраних	$P(X = m) = \frac{C_M^m \cdot C_{N-M}^{n-m}}{C_N^n}$	$np$	$npq \frac{N-n}{N-1}$	Гіпергеометрично розподілена в.в. має меншу дисперсію, ніж біноміально розподілена. При рівності математичних сподівань ця обставина є одним з приводів на користь застосування вибірки без повернення.

**Окремі закони розподілу неперервних випадкових величин**

Назва закону	Щільність розподілу ймовірностей н.в.в. $X$	Графік щільності розподілу ймовірностей н.в.в.	Ймовірність попадання н.в.в. в заданий інтервал	Мат. сподівання $M(X)$	Дисперсія $D(X)$	Зауваження
Рівномірний	$f(x) = \begin{cases} 0, & x \leq a, \\ \frac{1}{b-a}, & a < x \leq b, \\ 0, & x > b. \end{cases}$			$\frac{a+b}{2}$	$\frac{(b-a)^2}{12}$	Цей розподіл реалізується в експериментах, в яких навмання ставиться точка на відрізок ( $X$ – координата точки) та при вимірюванні тих чи інших фізичних величин з заокругленням ( $X$ – помилка заокруглення).
Показниковий (експоненціальний)	$f(x) = \begin{cases} 0, & x \leq 0, \\ \lambda e^{-\lambda x}, & x > 0. \end{cases}$		$P(a < x < b) = e^{-\lambda a} - e^{-\lambda b}$	$\frac{1}{\lambda}$	$\frac{1}{\lambda^2}$	Для цього розподілу $M(X) = \sigma(X)$ . На практиці іноді невідомий закон розподілу в.в., але є можливість знайти наближені значення $M(X)$ і $\sigma(X)$ . Якщо вони відрізняються несуттєво, то є підстави вважати закон розподілу в.в. експоненціальним. Даний закон широко використовується в теорії масового обслуговування, в страхових розрахунках, а також в теорії надійності.
Нормальний	$f(x) = \frac{1}{\sigma\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{(x-m)^2}{2\sigma^2}}$		$P(a < x < b) = \Phi\left(\frac{b-m}{\sigma}\right) - \Phi\left(\frac{a-m}{\sigma}\right)$	$m$	$\sigma^2$	<p><b>1.</b> <math>P( X - m  &lt; \delta) = 2\Phi\left(\frac{\delta}{\sigma}\right)</math></p> <p><b>2. Правило трьох сігм:</b> нормально розподілена в.в. в результаті випробування приймає значення з проміжку <math>(m - 3\sigma; m + 3\sigma)</math> з ймовірністю близькою до 1, тобто за межами цього проміжку значень в.в. майже немає. На практиці це правило застосовують так: якщо розподіл в.в. невідомий, але така умова виконується, то є підстави вважати, що дана в.в. розподілена нормально.</p> <p><b>3. Теорема Ляпунова:</b> Якщо в.в. <math>X</math> являє собою суму великого числа взаємно незалежних випадкових величин, вплив кожної з яких на всю суму мізерно малий, то <math>X</math> має розподіл, який близький до нормального.</p>